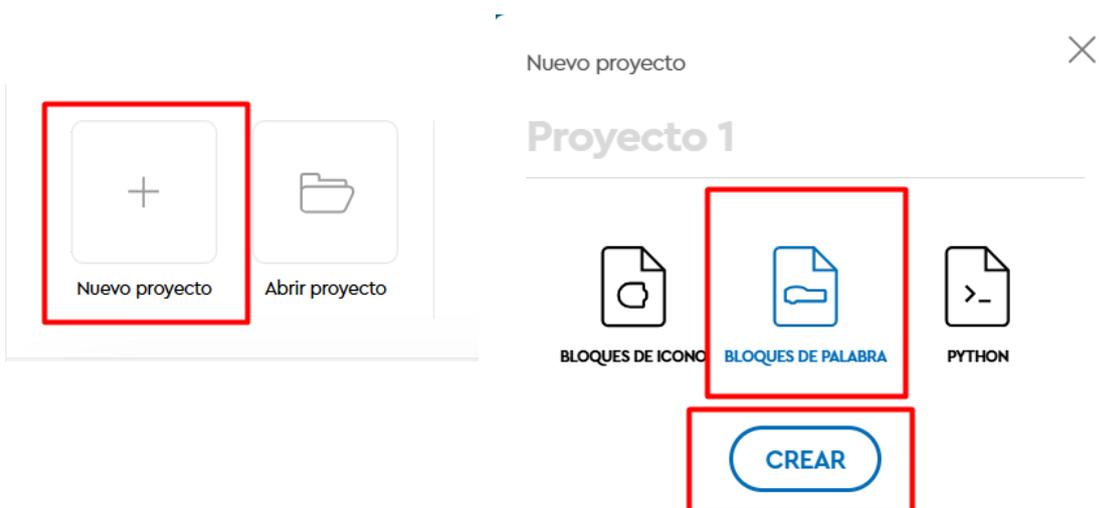


Una vez que tenemos construido nuestro autómeta, vamos a programarlo. Para ello, iniciamos un nuevo proyecto con la aplicación de Lego Spike, o a través de su página web <https://spike.legoeducation.com/>

Selecciona tu solución SPIKE™

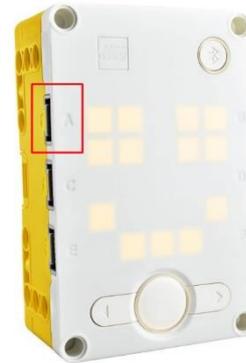


Elegimos comenzar el nuevo proyecto con bloques de palabras.



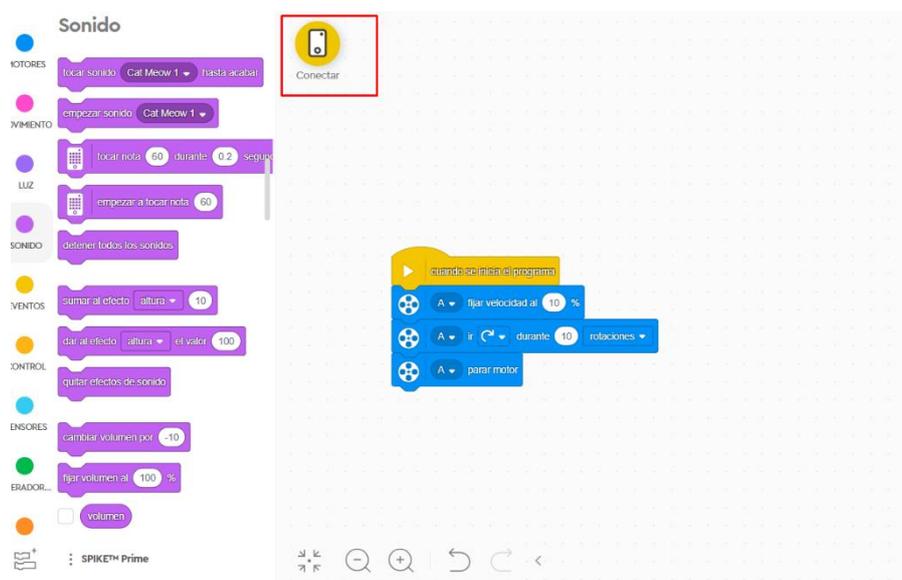
Para hacer que el motor mueva la noria, debemos realizar una programación similar a la siguiente, podemos ajustar la velocidad o el número de rotaciones (vueltas) que queremos que dé nuestro artilugio.

Es importante que la letra del motor que programemos coincida con la letra del puerto en el que lo hemos conectado.



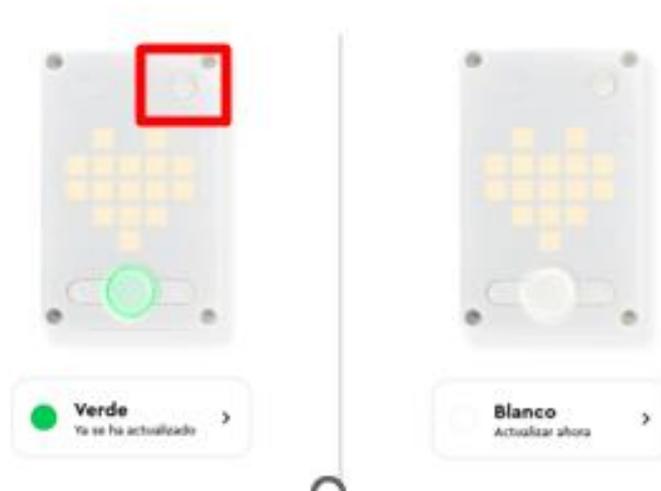
Podemos realizar otras variables, como por ejemplo que vaya hacia un lado, hacia otro, que se inicie al pulsar un botón... ¿se te ocurre como podríamos hacerlas?

Una vez tenemos la programación hecha, la vamos **a enviar a nuestro dispositivo**, para ello pulsamos en conectar.



Comprobamos que el hub esté encendido y pulsamos el botón que activa el Bluetooth

Quizá tengas que actualizar el SO de tu Hub
¿De qué color es tu Botón de encendido?



A continuación, emparejamos nuestro dispositivo con el robot. Una vez que lo tenemos, podemos enviar la programación pulsando el botón de reproducción.

