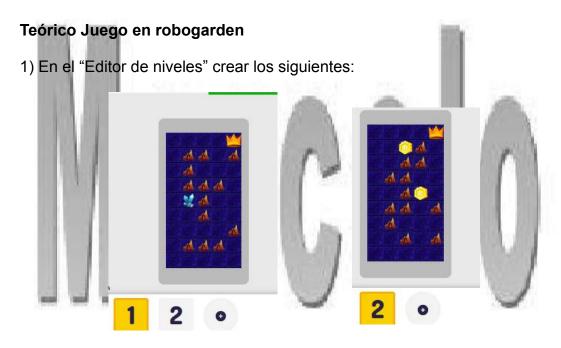
Profesor: Marcelo Rebellato



2) Vamos a programar el movimiento del robot.

```
Cuando el joystick izquierdo está presionado

deslizar hacia la izquierda

Cuando el joystick abajo está presionado

retroceder un paso

Cuando el joystick arriba está presionado

deslizar hacia la derecho está presionado

deslizar hacia la derecha
```

3) Vamos a programar el inicio del juego.

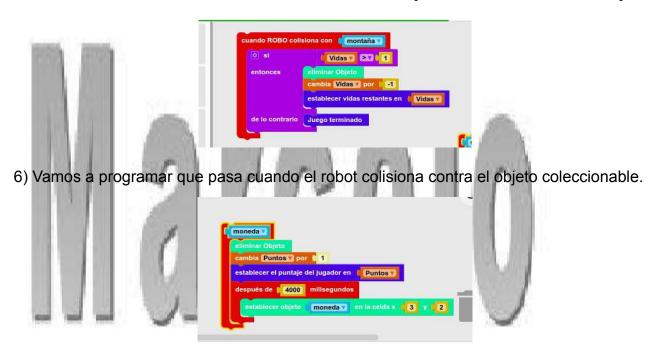
```
4) Vamos a programar que pasa cuando el robot colisiona contra el objeto de control.

Cuando ROBO colisiona con

Cuando ROBO coli
```

5) Vamos a programar que pasa cuando el robot colisiona contra el objeto de daño.

Profesor: Marcelo Rebellato



7) Recordar guardar el juego.

