

## Μεταφέροντας ένα τουβλάκι

### Βήμα 1ο

Ακολουθήστε τις οδηγίες που υπάρχουν στο 3Δ μοντέλο hand για να κατασκευάσετε το χέρι του ρομπότ. Τοποθετήστε το πάνω στην κατασκευή σας από την δεξιά πλευρά.

### Βήμα 2ο

Στο πρώτο σημείο στάσης υπάρχει ένα τουβλάκι το οποίο πρέπει να μεταφέρουμε στο δεύτερο σημείο στάσης. Στο τρίτο σημείο στάσης το ρομπότ μας σταματάει την κίνηση του. Εκμεταλλευτείτε το χέρι του ρομπότ για να ολοκληρώσετε την δοκιμασία. Αποθηκεύστε το πρόγραμμα σας με το όνομα hand.

