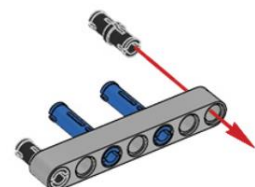
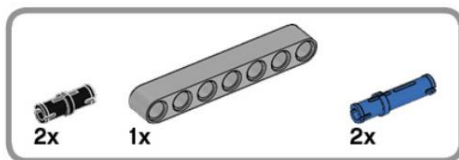
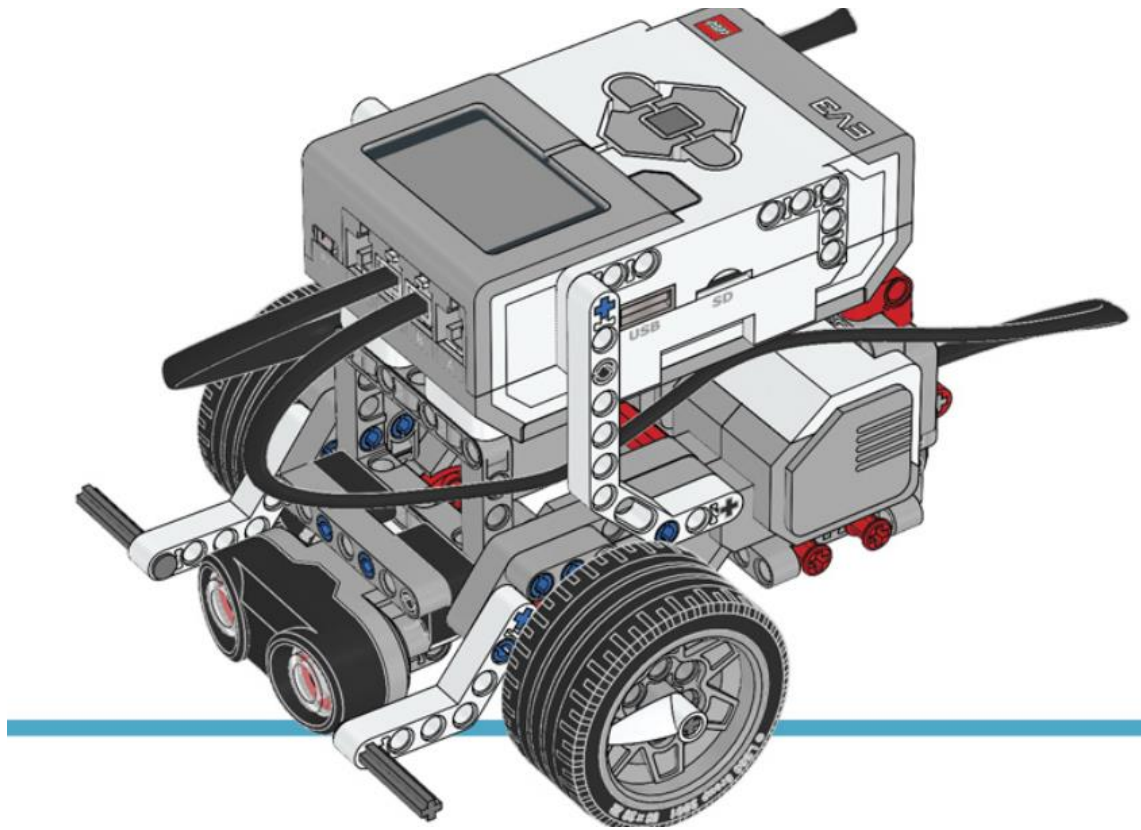


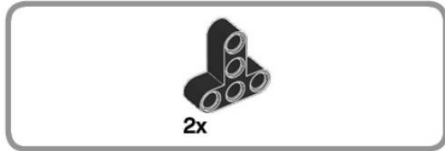
Alcance

Utilizar el Sensor Ultrasónico para mover la Base Motriz hacia adelante cuando se encuentra dentro de un alcance especificado del Cuboide.

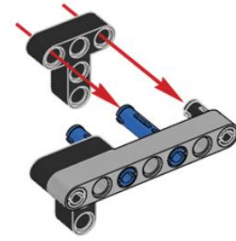
Montamos el sensor Ultrasónico



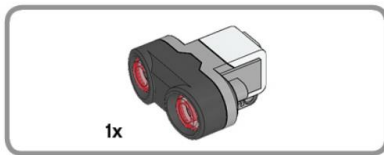
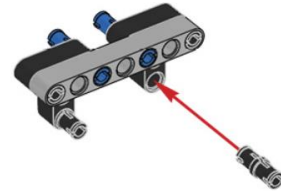
1



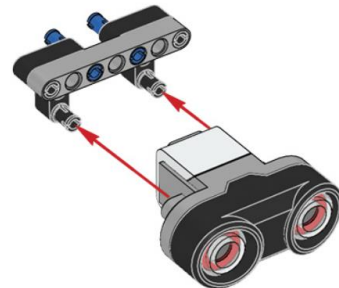
2



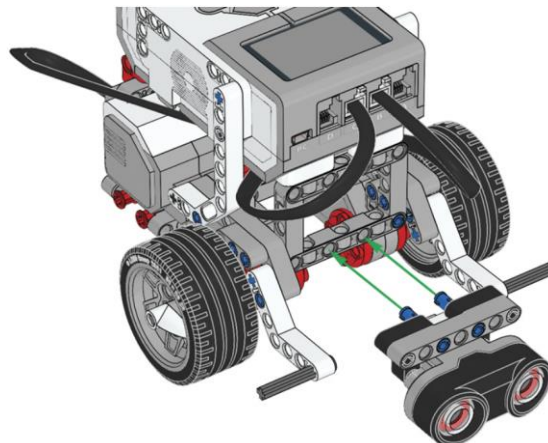
3

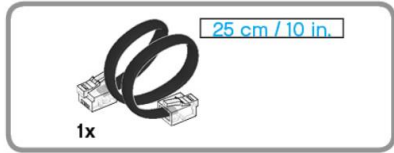


4

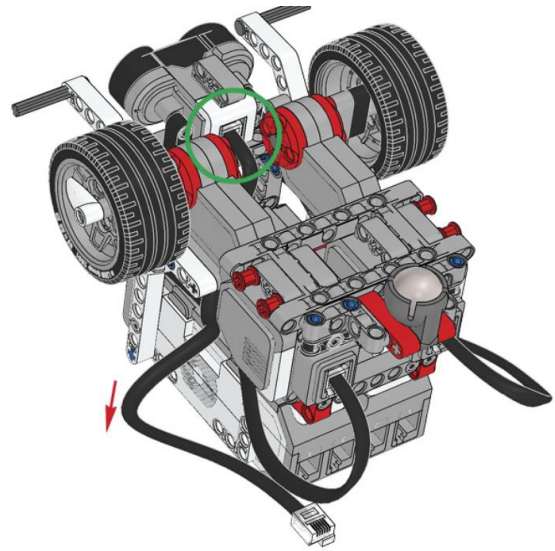


5





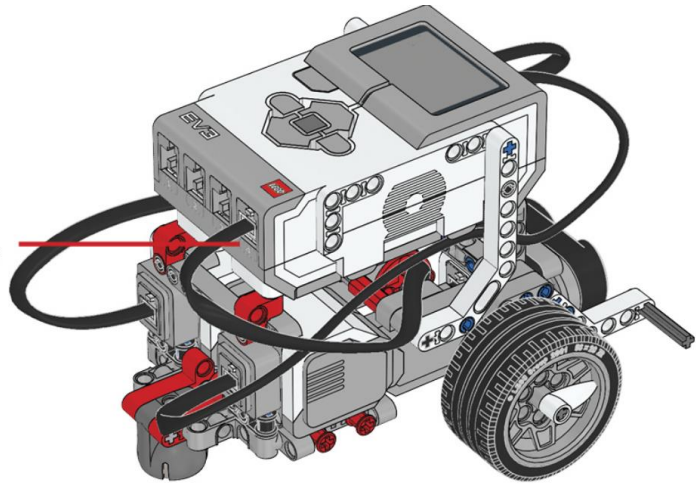
6



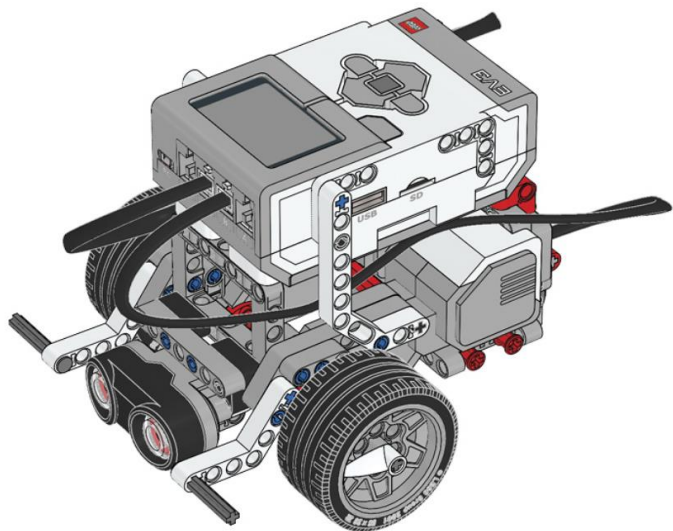
7



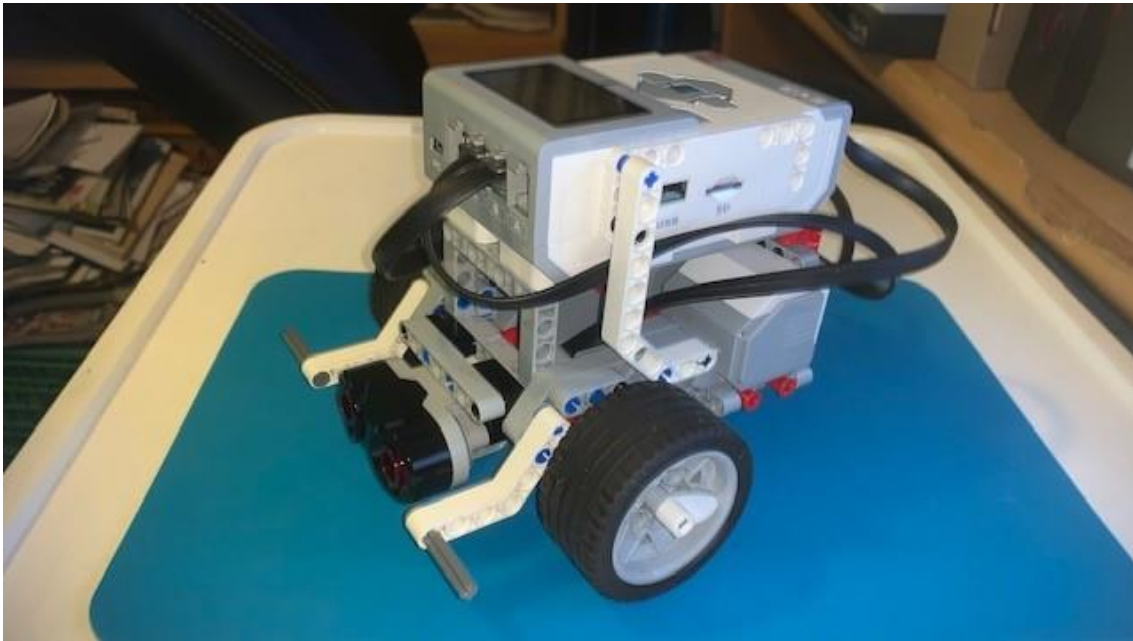
4



8



Este es el resultado:



Código:

```
cuando inicie el programa
ajustar motores de movimiento en B y C
por siempre
si 4 distancia en cm > 9 y 4 distancia en cm < 21 entonces
comenzar a mover con velocidad de 50 50 %
si no
detener movimiento
```

Agregamos un bucle infinito.

Ponemos una condición Si / Si no, comparando si la distancia del sensor al objeto es mayor de 9 cm y a la vez si la distancia del sensor al objeto es menor a 21 cm. (Es un rango)

Conectamos la salida del bloque Rango a la entrada del interruptor, ya que este acepta valores lógicos.

Si se cumple las condiciones en robot se moverá en línea recta a una potencia de 50% en ambos motores.

Si no se cumple el robot se parará.

Este será el resultado:

