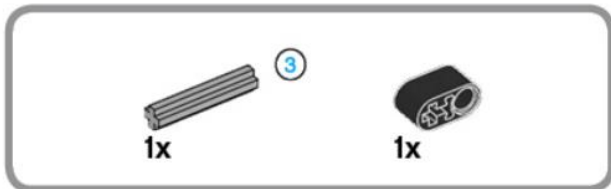
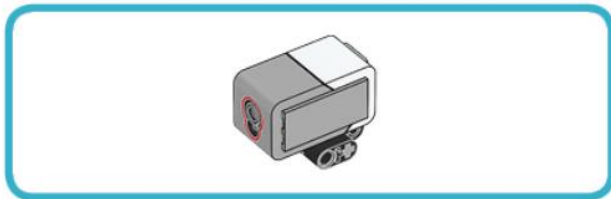
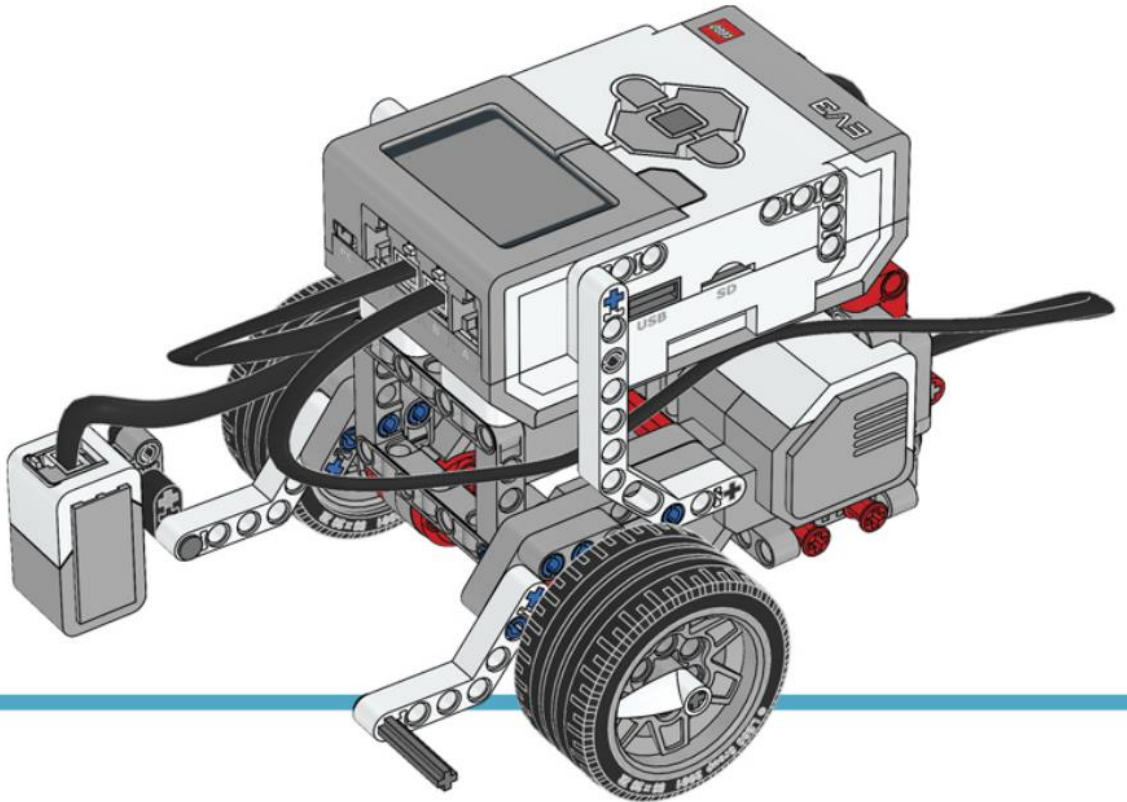


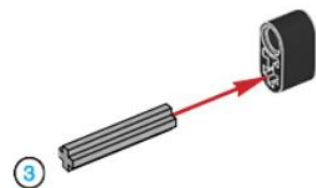
Lógica

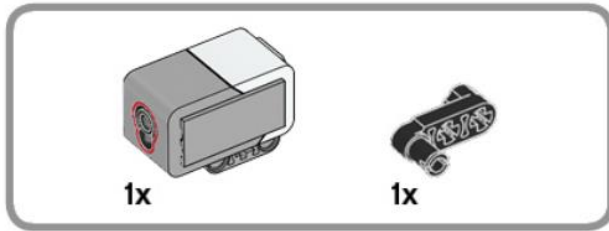
Experimentar con las condiciones Y / O para controlar la Base Motriz

Necesitamos Sensor de color hacia abajo

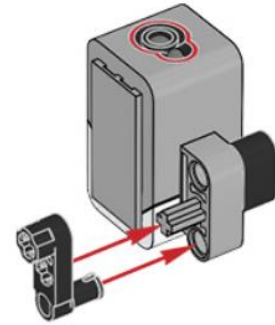


1

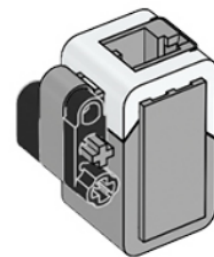




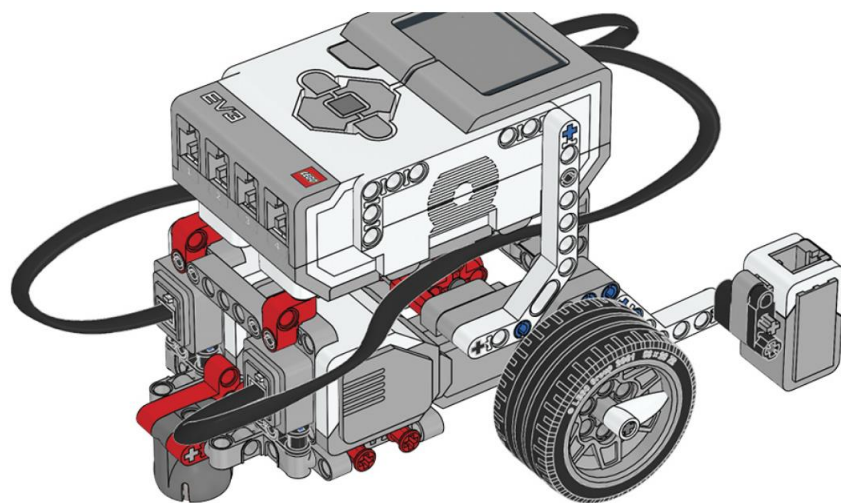
2

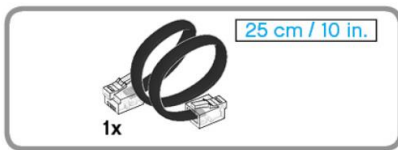


3

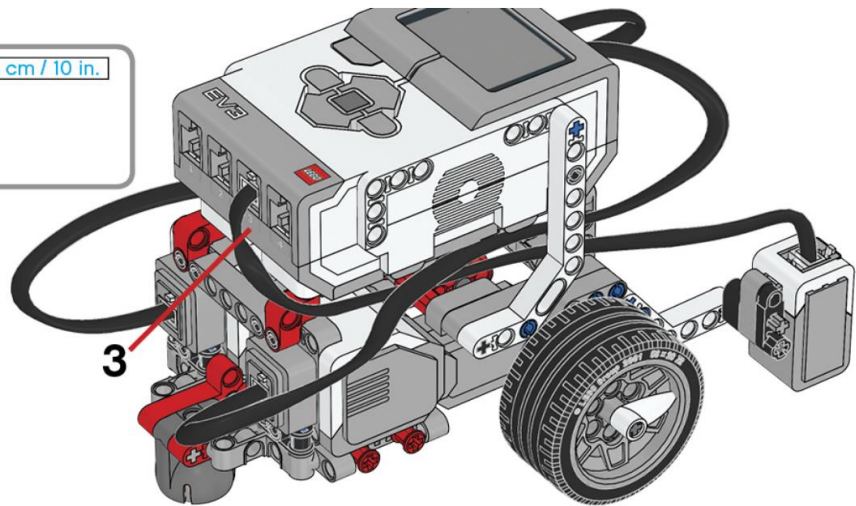


4

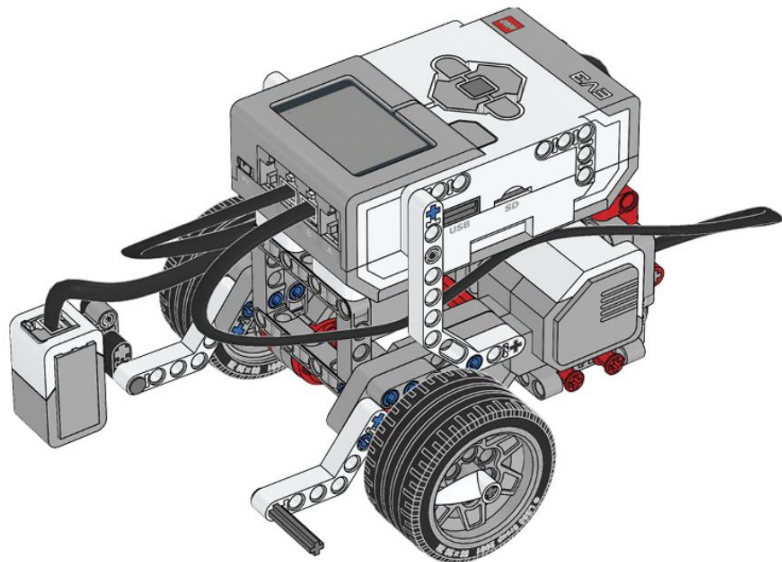




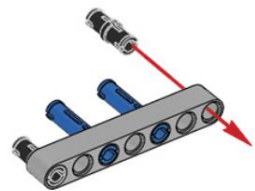
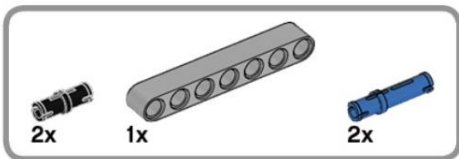
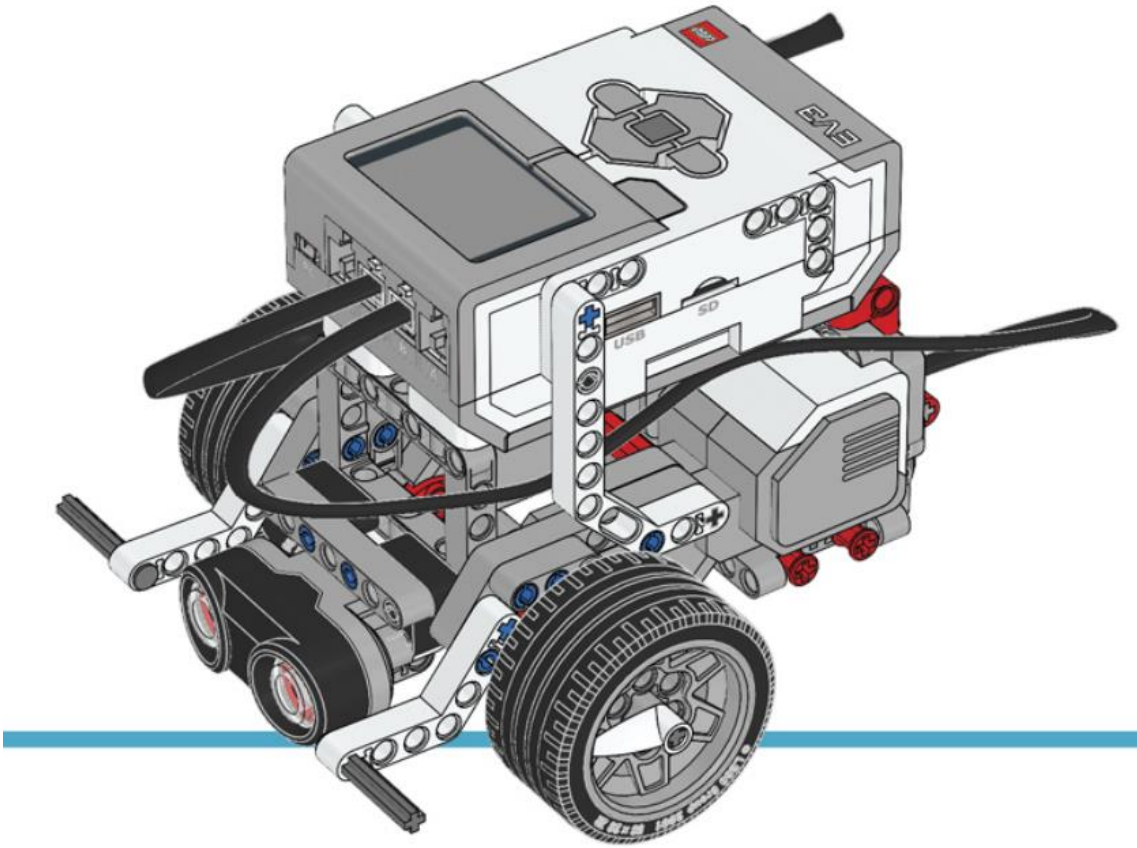
5



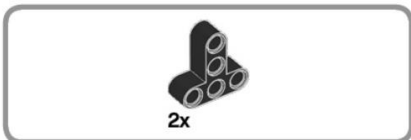
6



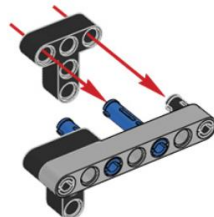
Necesitamos el Sensor Ultrasónico



1

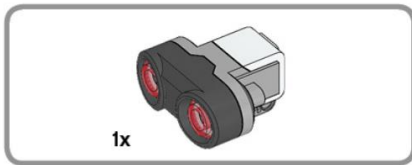
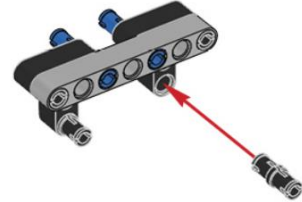


2

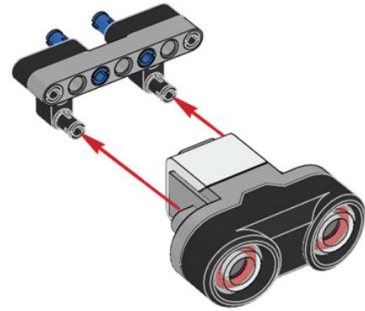




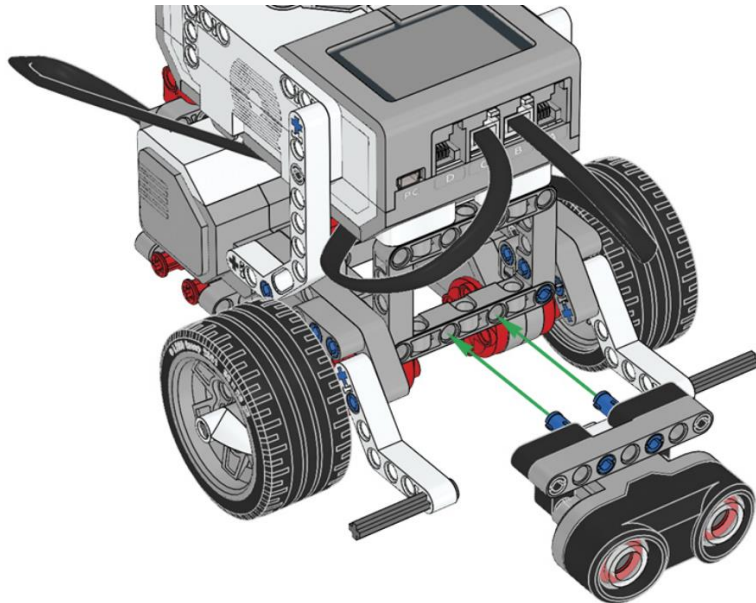
3

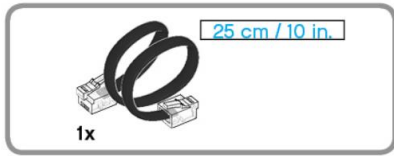


4

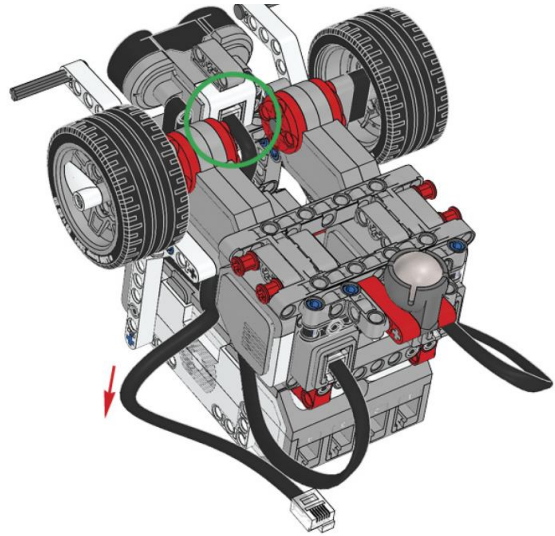


5





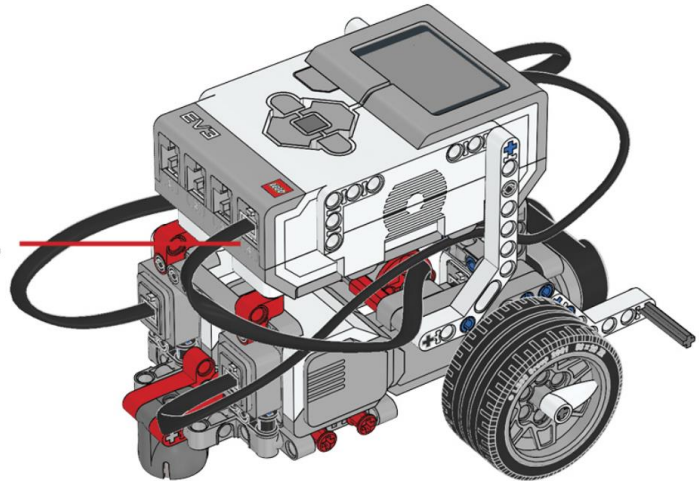
6



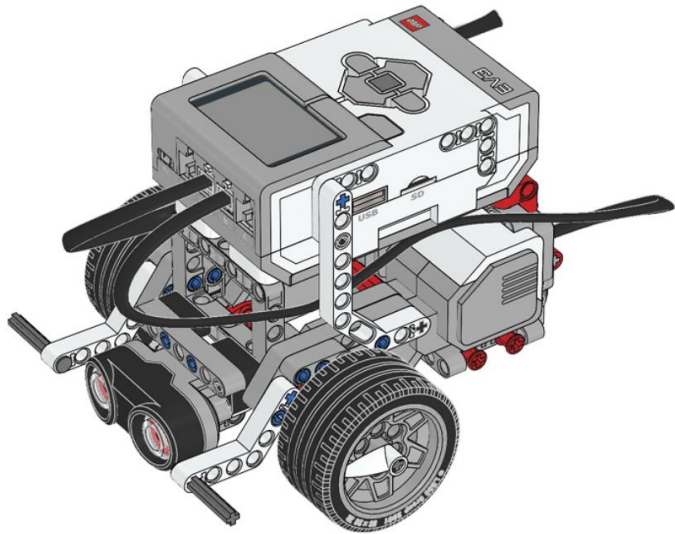
7



4



8



Este es el resultado:



```
cuando inicie el programa
dar a SalirBucle el valor 0
ajustar motores de movimiento en B y C
repetir hasta que SalirBucle = 1
  comenzar a mover línea recta: 0 con velocidad de 50 %
  si 4 distancia en cm > 5 y 4 distancia en cm < 26 entonces
    si 3 ¿el color es negro? entonces
      dar a SalirBucle el valor 1
  detener movimiento
```

Creamos y definimos una variable llamada SalirBucle con un valor inicial de 0, cuando su valor sea 1 saldrá del bucle.

Configuramos los motores de conducción, B y C.

Este bucle se tiene que repetir hasta que la variable SalirBucle sea igual a 1.

Ponemos en marcha nuestro robot en línea recta a una potencia del 50%.

Comparamos que nuestro sensor Ultrasonico detecte un objeto situado entre más de 4 cm y menos de 26 cm.

Si es así controlamos que además el sensor de color detecte un color negro.

Si se cumple todo la variable SalirBucle pasa a valer 1, lo que necesitamos para que se termine el bucle.

Una vez fuera del bucle detenemos a nuestro robot.

Este será el resultado:

