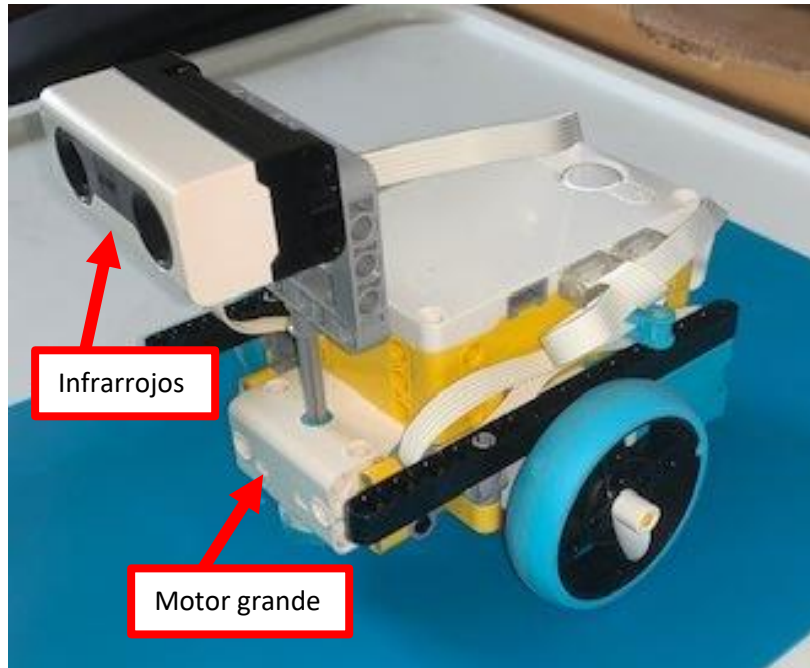


Capítulo 26 mira y gira

En este capítulo vamos a agregar un sensor de infrarrojos a un motor para que cuando nuestro robot detecte un obstáculo a unos 10 centímetros, este tiene que mirar izquierda y derecha y girar a 90 grados por la zona donde detecta un obstáculo a mayor distancia.



Codificación:

Vamos a crear un bloque llamado Mira



El motor E que mueve el infrarrojo le damos una potencia del 30%.

Que se mueva 90 grados por la ruta más corta.

A la variable Izquierda almacena la distancia en cm. de donde encuentra un objeto.

Espera 1 segundo.

El motor se mueve a su posición inicial.

Espera 1 segundo.

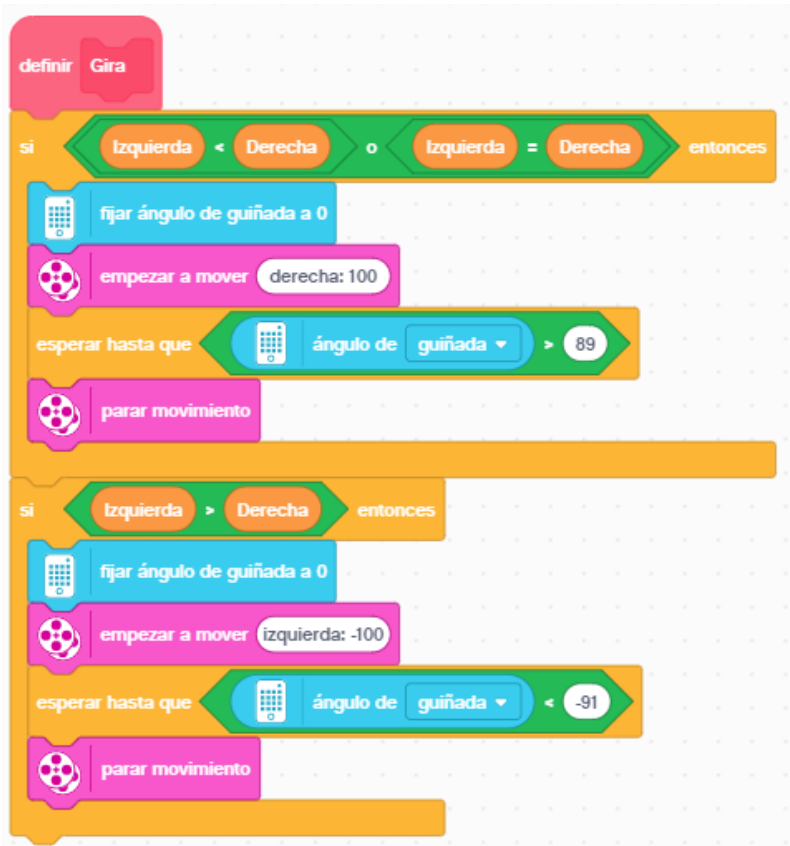
Se mueve a 270 grados por la ruta más corta.

A la variable Derecha almacena la distancia en cm. de donde encuentra un objeto.

Espera 1 segundo.

El motor se mueve a su posición inicial.

Vamos a crear un bloque llamado Gira:



Comparamos si izquierda es menor a derecha o izquierda y derecha son iguales.

Fijamos ángulo de guiñada.

Nos movemos hacia la derecha.

Esperar hasta que el ángulo de guiñada sea mayor de 89 grados.

Para movimiento.

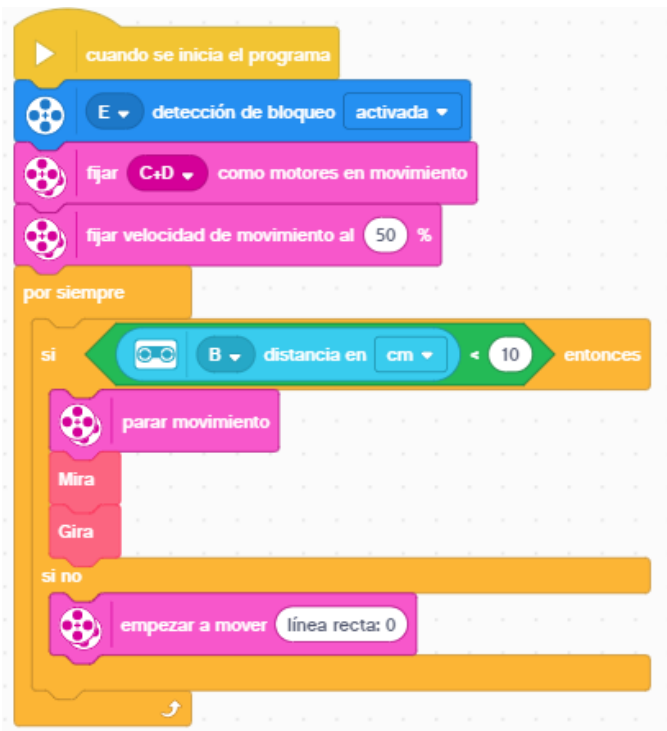
Si Izquierda es mayor a Derecha.

Fijamos ángulo de guiñada.

Si ángulo de guiñada es menor a -91.

Parar movimiento.

Vamos a crear el programa principal



Al moto E activamos detección de bloque, para que el motor se pare y no se mueva por inercia.

Los motores C + D como motores de movimiento.

Fijamos una potencia al 50%.

Bucle infinito.

Si el sensor infrarrojos detecta un objeto a menos de 10 cm,.

El motor se para.

Llama al Bloque Mira.

Llama al bloque Gira

De lo contrario Muévete en línea recta.