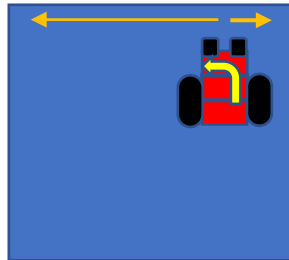


Detectar obstáculos y girar donde la distancia a un objeto sea mayor

Vamos a realizar un proyecto en el cual nuestro mBot2 tiene que detectar un objeto cuando esté a menos de 10 cm.

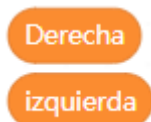
En este momento se tiene que para y comprobar la distancia que hay a su derecha y la distancia que hay a su izquierda, siempre tendrá que ir por la dirección donde el obstáculo está más lejos.



Lo primero que vamos a realizar es agregar las correspondientes extensiones:

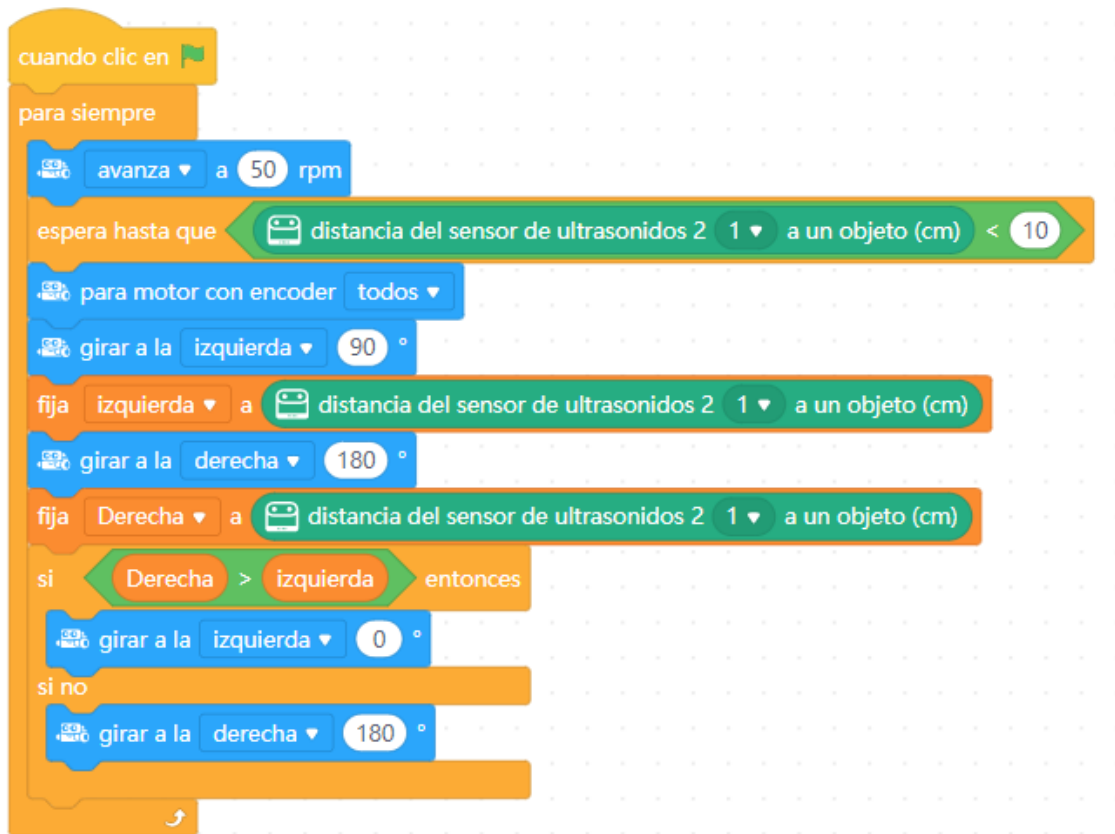


Vamos a crear las siguientes variables:



Estas variables almacenarán la distancia con el objeto en la derecha y en la izquierda, de este modo podrá tomar la decisión a donde tiene que girar.

Es programa lo vamos a ejecutar En vivo.



Cuando hacemos clic en la banderita

Para Siempre (Bucle infinito)

Avanza a 50 rpm

Espera a que la distancia con un objeto sea menor a 10 cm

Para todos los motores

Gira a la izquierda 90 grados.

La variable izquierda asume el valor del sensor ultrasonidos 2

Gira a la derecha 180 grados.

La variable derecha asume el valor del sensor ultrasonidos 2

Si variable Derecha es mayor a variable Izquierda entonces

Gira a la izquierda 0 grados (no hace falta moverse porque está en la dirección correcta.

Si no

Gira a la derecha 180 grados

Como vuelve al principio del bucle vuelve a avanzar a 50 rpm y continúa.