Evita obstáculos

Basándonos en el código que hemos visto de https://github.com/PerfecXX/Python-mBot2/blob/main/example/mbuild/01-Ultrasonic%20Sensor2/02-Obstacle%20Detection.py le añadimos las instrucciones de

- Si hay obstáculo que gire
- Si no hay obstáculo que tire p'alante

Previamente una rutina de no empezar si no se aprieta el botón A

```
import cyberpi,mbuild, mbot2

cyberpi.display.show_label("PULSA A PARA COMENZAR",16,0,20,1)
while not cyberpi.controller.is_press('a'):
        pass

while True:
    range = mbuild.ultrasonic2.get(index = 1)
    cyberpi.display.show_label(range, 16, 70, 0, index = 1)

    if range < 40:
        cyberpi.led.on(255,0,0,id="all")
        cyberpi.display.show_label("Obstacle!", 16, 0, 20, index = 2)
        cyberpi.display.show_label("Girando un segundo",12,0,60,2)
        mbot2.turn_left(60,1)
    else:
        cyberpi.led.on(0,255,0,id="all")
        cyberpi.display.show_label("No Obstacle", 16, 0, 20, index = 2)
        mbot2.drive_power(70, -70)
```

Hace un poco el "*caballito*"", a lo mejor habría que quitarle un poco la potencia en mbot2.drive_power(70, -70) pero mola □□ :

Copyright 2026

https://www.youtube.com/embed/H6CovqWfWvc

Revision #3
Created 2025-04-30 12:28:06 CEST by Juanjo Mejías
Updated 2026-09-11 12:27:11 CEST by Juanjo Mejías

Copyright 2026