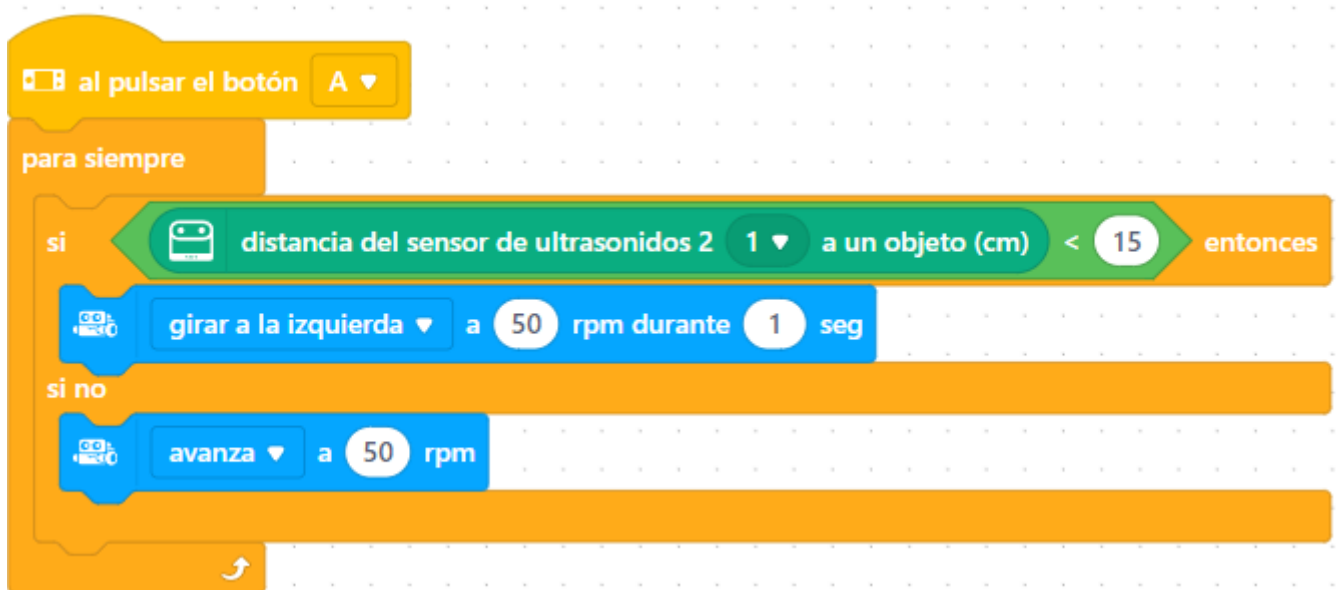


Evitar obstáculos I

Mi primer "Evita obstáculos"

Sugerimos un programa sencillo

<https://planet.mblock.cc/project/7548708>



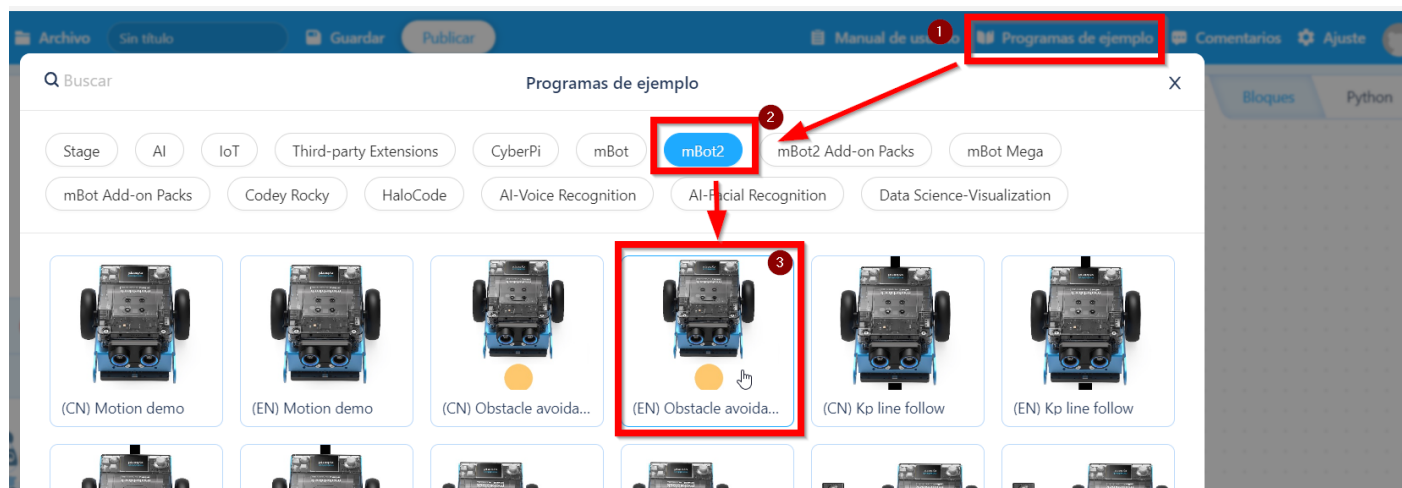
Como puedes ver, cuando hay un obstáculo a menos de 15cm (puedes modificar este número) retrocede un poco, gira y así evita el obstáculo. Si no hay objeto, pues avanza

<https://www.youtube.com/embed/r7fsP2kA9xY>

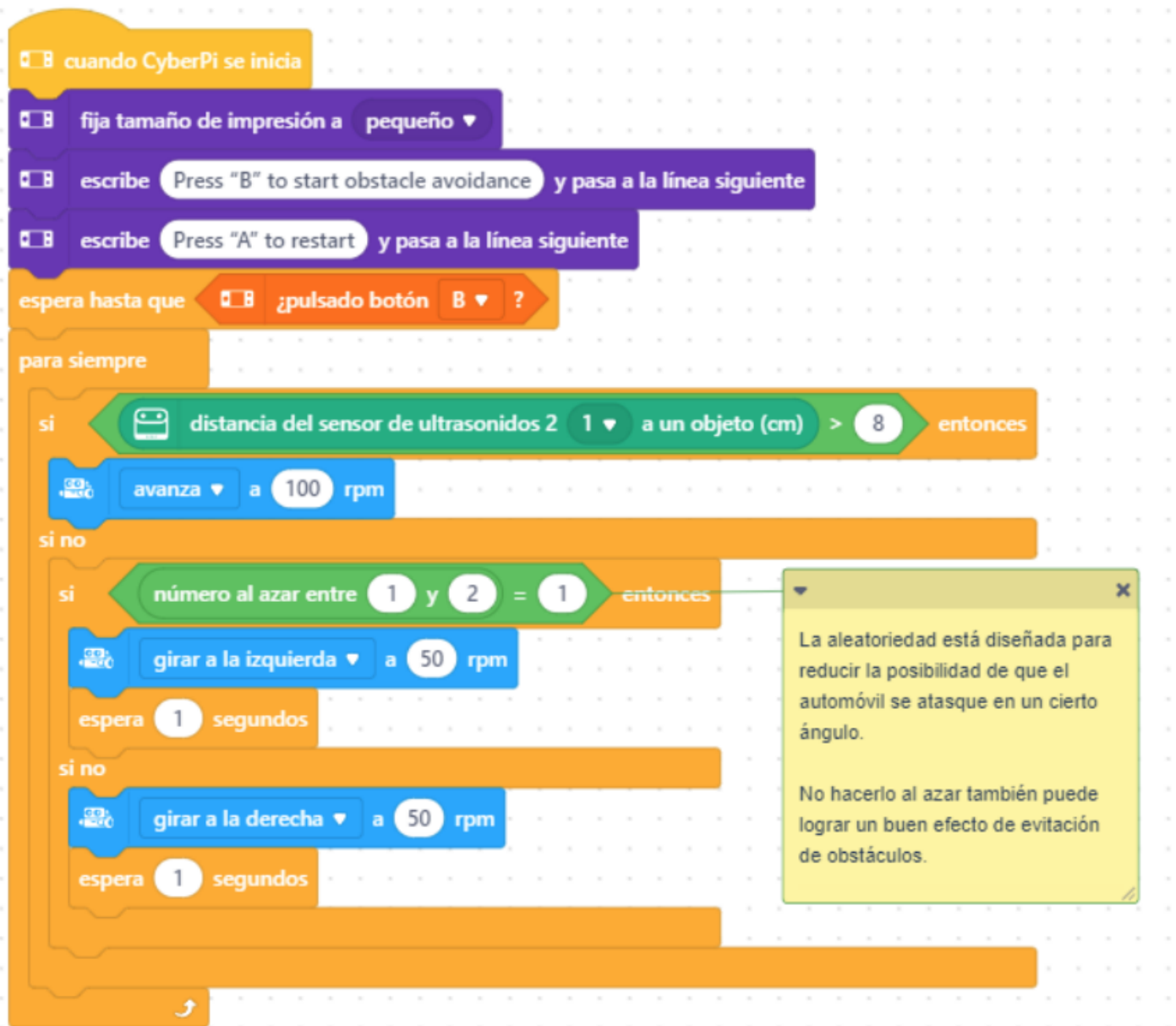
El Evita obstáculos de programas de ejemplo

Acuérdate que para manejar el sensor de distancia, hay que instalar la extensión correspondiente. Ver <https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/como-usar-mbot2-en-mblock>

El script que proponemos es el que se encuentra en "Programas de ejemplo ":



El contenido a partir de aquí es de



cuando CyberPi se inicia

fija tamaño de impresión a pequeño

escribe Press "B" to start obstacle avoidance y pasa a la línea siguiente

escribe Press "A" to restart y pasa a la línea siguiente

espera hasta que ¿pulsado botón B ?

para siempre

si distancia del sensor de ultrasonidos 2 1 a un objeto (cm) > 8 entonces

avanza a 100 rpm

si no

si número al azar entre 1 y 2 = 1 entonces

girar a la izquierda a 50 rpm

espera 1 segundos

si no

girar a la derecha a 50 rpm

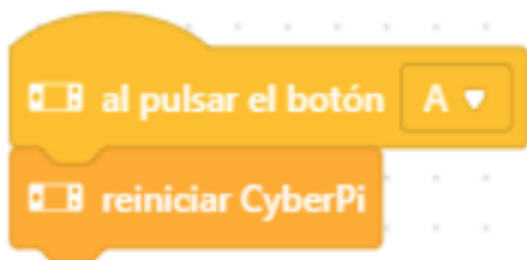
espera 1 segundos

La aleatoriedad está diseñada para reducir la posibilidad de que el automóvil se atasque en un cierto ángulo.

No hacerlo al azar también puede lograr un buen efecto de evitación de obstáculos.

La distancia de 8cm es arbitraria y también la elección de hacerlo al azar o no.

Podemos añadir



al pulsar el botón A

reiniciar CyberPi



RESULTADO

<https://www.youtube.com/embed/4bVuxd22kIc>

El contenido de esta página es de

Revision #6

Created 2024-07-17 10:23:33 CEST by Javier Quintana

Updated 2026-04-28 15:49:31 CEST by Javier Quintana