

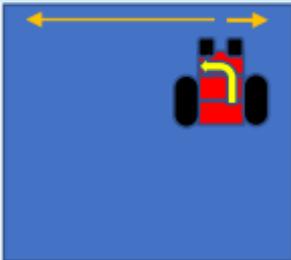
Evitar obstáculos II

El contenido de esta página es de *Pere Manel Verdugo Zamora*

<http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

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>

Ahora, en vez de elegir al azar como Evitar obstáculos I qué dirección a girar, en este caso 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.



Pere Manel Verdugo Zamora <http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

```
cuando clic en bandera verde
para siempre
  avanza a 50 rpm
  espera hasta que distancia del sensor de ultrasonidos 2 1 a un objeto (cm) < 10
  para motor con encoder todos
  girar a la izquierda 90
  fija izquierda a distancia del sensor de ultrasonidos 2 1 a un objeto (cm)
  girar a la derecha 180
  fija Derecha a distancia del sensor de ultrasonidos 2 1 a un objeto (cm)
  si Derecha > izquierda entonces
    girar a la izquierda 0
  si no
    girar a la derecha 180
```

Pere Manel Verdugo Zamora <http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

RESULTADO

https://www.youtube.com/embed/m4GC_5WbdXM

Revision #1

Created 17 July 2024 10:45:54 by Javier Quintana

Updated 17 July 2024 10:50:06 by Javier Quintana