

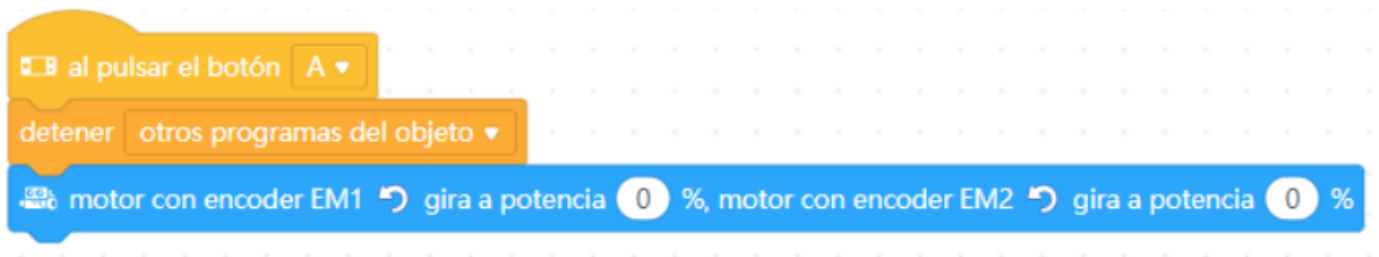
Sigue líneas I

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>

El primer script es para parar el robot con el botón A



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

Vamos a crear las siguientes variables:

base_power

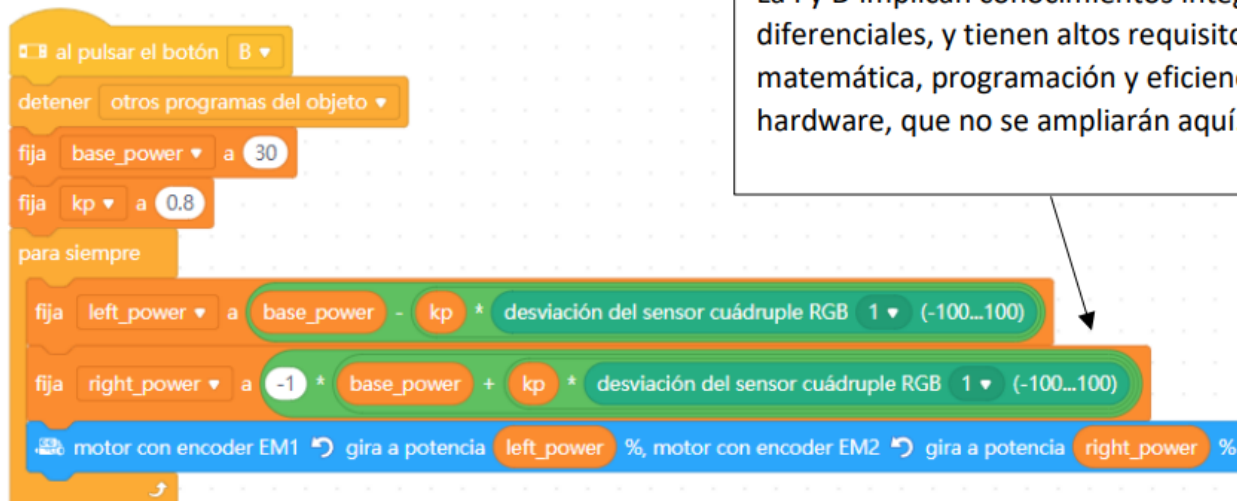
kp

left_power

right_power

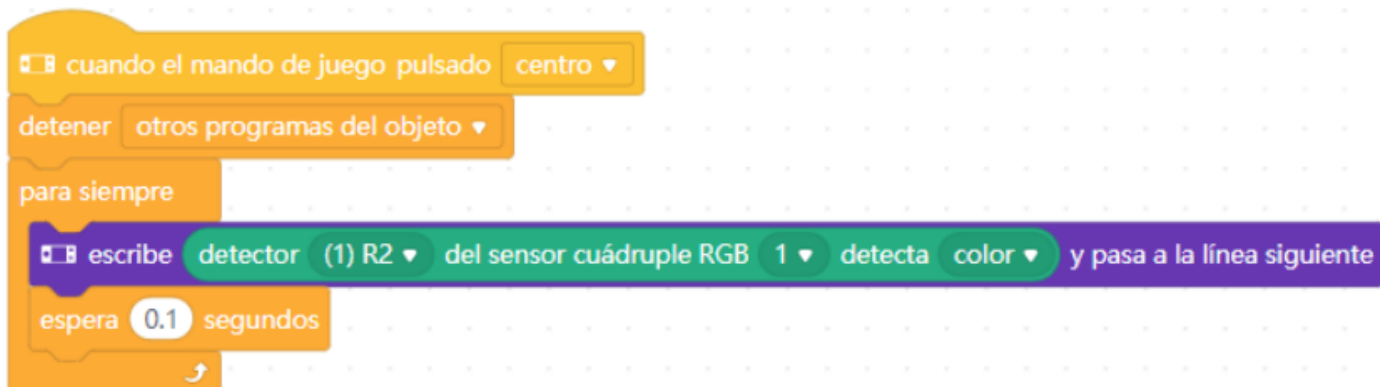
Como "cantidad de desviación", la posición de desplazamiento de línea se puede utilizar para corregir la desviación de las tareas automáticas de seguimiento de línea. Es la "P" en lo que llamamos control PID.

La I y D implican conocimientos integrales y diferenciales, y tienen altos requisitos de matemática, programación y eficiencia de hardware, que no se ampliarán aquí.



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

(optativo) Esta función para que nos muestre el color de la línea



RESULTADO

<https://www.youtube.com/embed/hhTppcf9iPA>

Revision #2

Created 17 July 2024 10:29:41 by Javier Quintana

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