

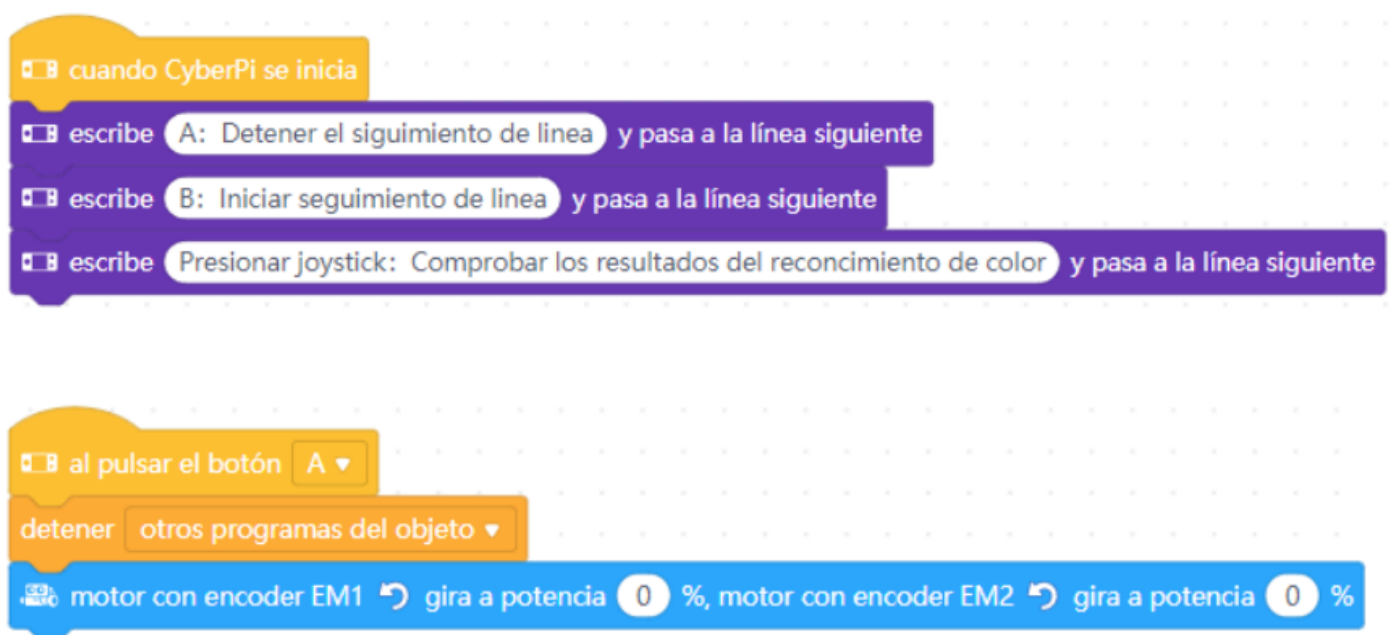
Sigue líneas II

El contenido de esta página es de

Acuérdete 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>

En este programa sigue líneas avanzado vamos a incorporar que nos vaya diciendo los colores que va detectando

El script que proponemos es el siguiente :



Y el algoritmo principal

- Cuando se presiona el botón B
 - Detener otros programas del objeto.

- A la variable `base_power` le asignamos el valor 55
- A la variable `kp` le asignamos el valor 0.8
- Para siempre (Bucle infinito)
 - A la variable `left_power` le asignamos el valor $-1 * (base_power + (kp * \text{desviación del sensor cuádruple RGB}))$
 - A la variable `right_power` le asignamos el valor $(base_power - (kp * \text{desviación del sensor cuádruple RGB}))$
 - moto EM1 gira a potencia `right_power %`, motor EM2 gira potencia `left_power %`
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta blanco entonces
 - muestra 5 leds color blanco
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta rojo entonces
 - muestra 5 leds color rojo
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta amarillo entonces
 - muestra 5 leds color amarillo
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta verde entonces
 - muestra 5 leds color verde
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta cian entonces
 - muestra 5 leds color cian
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta azul entonces
 - muestra 5 leds color azul
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta morado entonces
 - muestra 5 leds color morado
 - sí detector R1 del sensor cuádruple RGB detecta negro entonces
 - muestra 5 leds color negro





Y además (optativo) igual que el sigue líneas I :

El color de reconocimiento está configurado para aparecer después de la clave porque se necesita una cierta cantidad de tiempo para imprimir el texto, lo que bloqueará el hilo actual y hará que el efecto de patrullaje disminuya.

Puede haber algún error en el reconocimiento del color, porque el material de la tarjeta de color basado en la calibración de fábrica no cubre todos los materiales.

Si necesita una determinación de color personalizada, puede considerar la implementación del parámetro "valor del objeto R / G / B" devuelto.

RESULTADO

<https://www.youtube.com/embed/Nx1mIV6vddk>

Revision #1

Created 17 July 2024 10:37:59 by Javier Quintana

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