

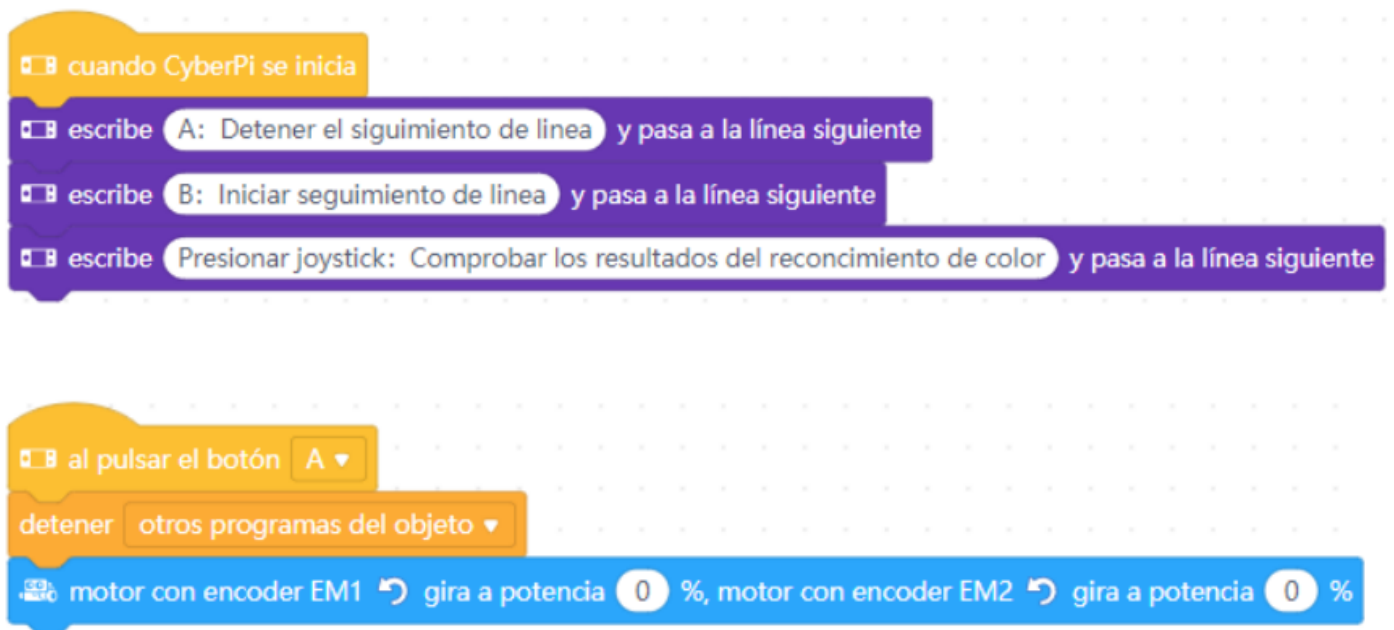
Sigue líneas II

El contenido de esta página es de

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>

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

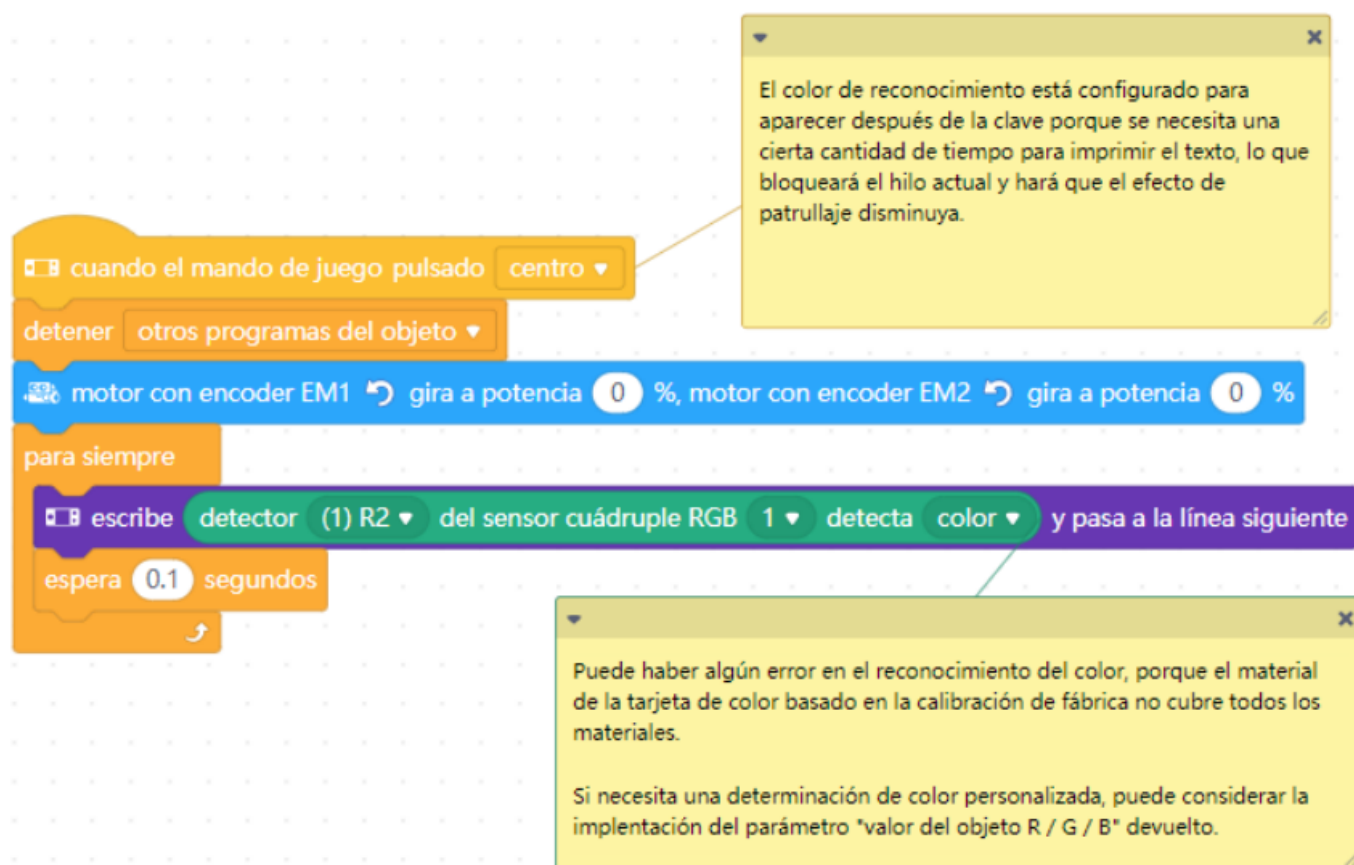
- Cuando se presiona el botón B
 - Detener otros programas del objeto.
 - A la variable `base_power` le asignamos el valor 55

- A la variable `kp` le asignamos el valor 0.8
- Para siempre (Bucle infinito)
 - A la variable `left_power` le asignamos el valor $-1 * (\text{base_power} + (\text{kp} * \text{desviación del sensor cuádruple RGB}))$
 - A la variable `right_power` le asignamos el valor $(\text{base_power} - (\text{kp} * \text{desviación del sensor cuádruple RGB}))$
 - 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 :



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