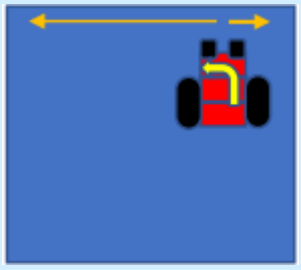
Evitar obstáculos II

El contenido de esta página es de*Pere Manel Verdugo Zamora*
http://peremanelv.com/mblok.html contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

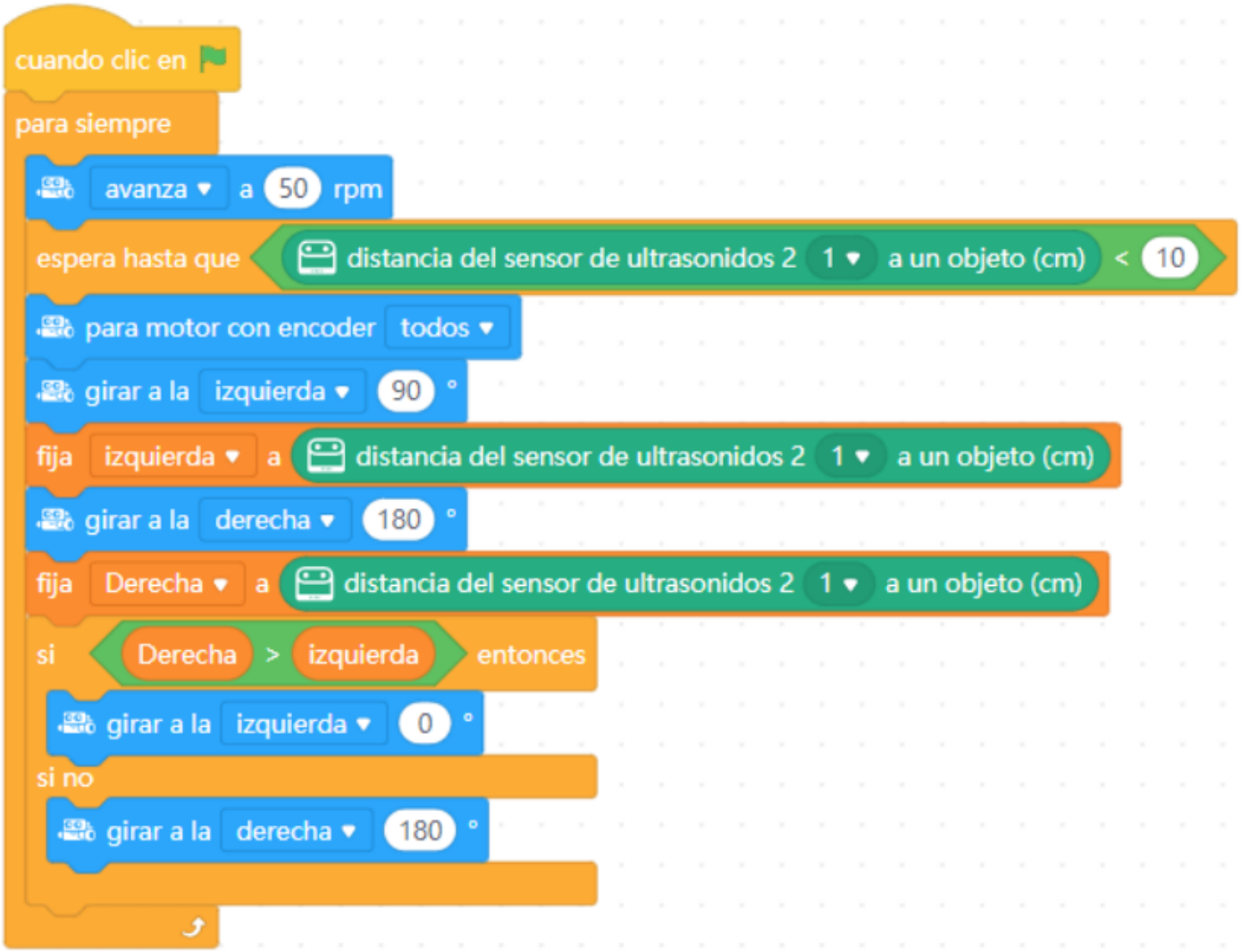
Acuérdate que para manejar el sensor de distancia, hay que instalar la extensión correspondiente. Ver https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/como-usar-mbot2-en-mblock

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

Copyright 2026



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 2026-09-11 10:09:08 CEST by Silvia Coscolin Sanchez
Updated 2026-09-11 10:09:35 CEST by Silvia Coscolin Sanchez

Copyright 2026