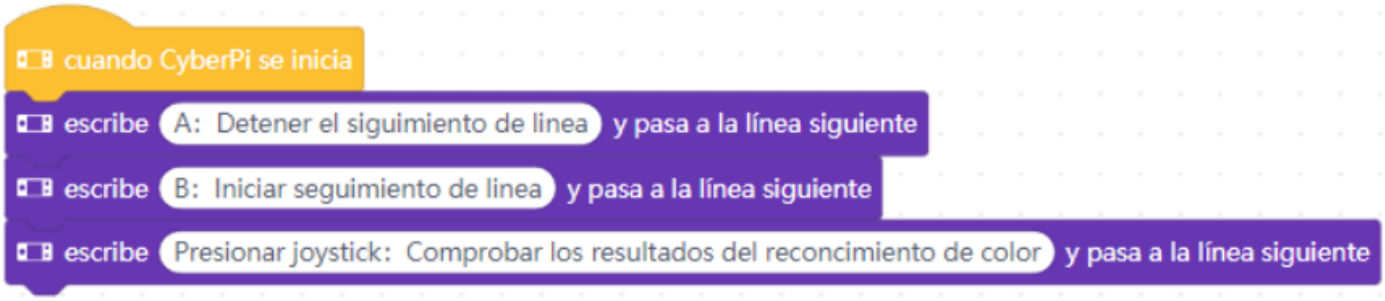
Sigue líneas II

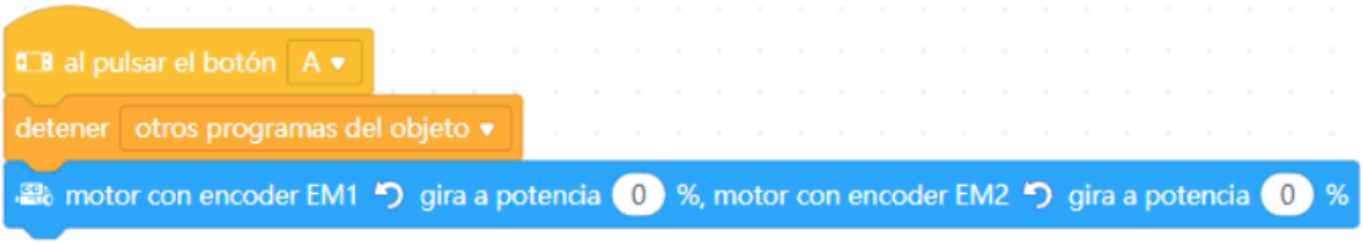
El contenido de esta página es de

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

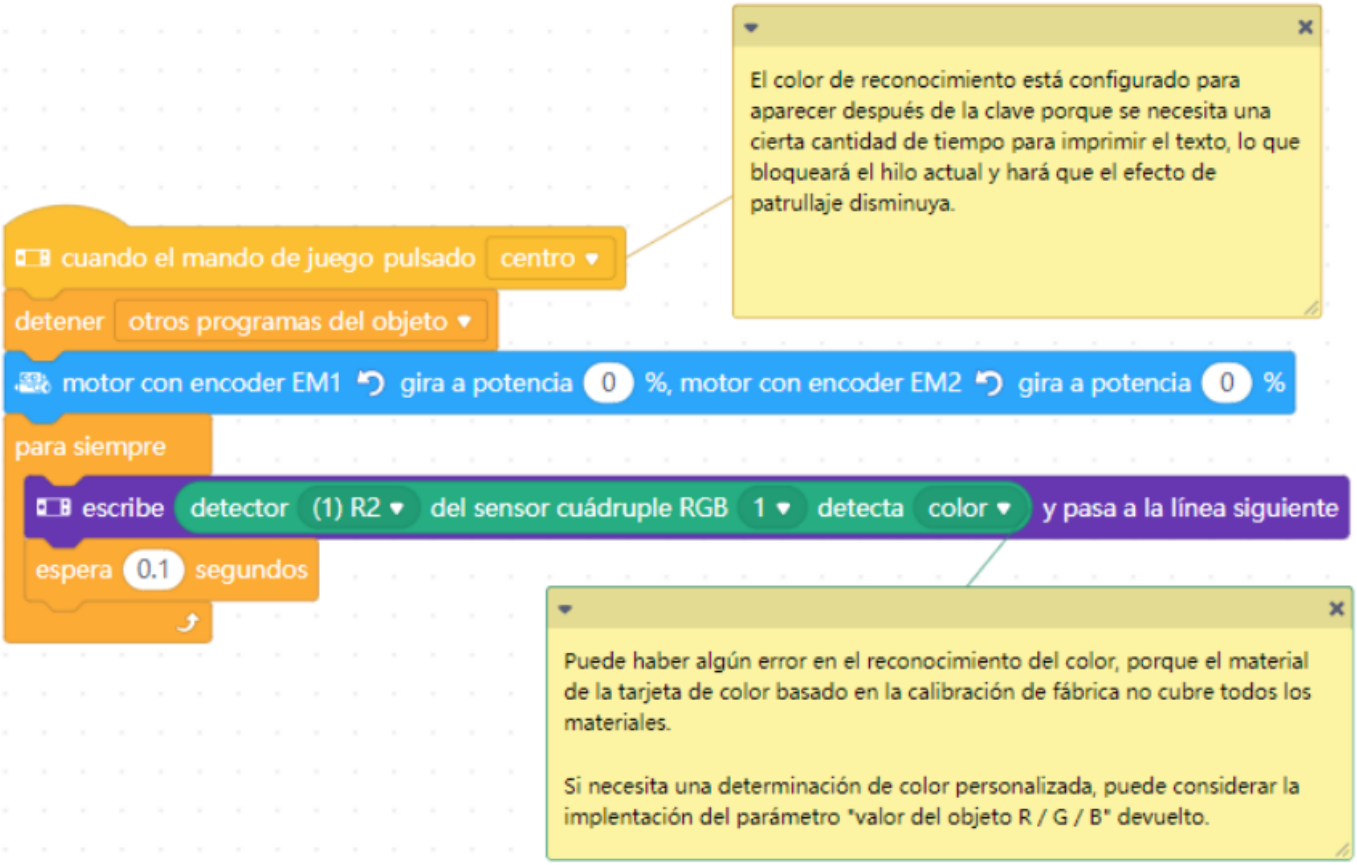
- Cuando se presiona el botón B
  - Detener otros programas del objeto.

- 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 * (base_power + (kp * desviación del sensor cuádruple RGB)
  - A la variable right_power le asignamos el valor(base_power – (kp * 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

Copyright 2026

al pulsar el botón B
detener otros programas del objeto
fija base_power a 55
fija kp a 0.8
para siempre
fija left_power a -1 * base_power + kp * desviación del sensor cuádruple RGB 1 (-100...100)
fija right_power a base_power - kp * desviación del sensor cuádruple RGB 1 (-100...100)
motor con encoder EM1 gira a potencia right_power %, motor con encoder EM2 gira a potencia left_power %
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta blanco ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta rojo ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta amarillo ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta verde ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta cian ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta azul ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta morado ? entonces
muestra
si ¿detector (2) R1 del sensor cuádruple RGB 1 detecta negro ? entonces
muestra

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



RESULTADO

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

Revision #1
Created 2026-09-11 10:13:21 CEST by Silvia Coscolin Sanchez
Updated 2026-09-11 10:13:54 CEST by Silvia Coscolin Sanchez