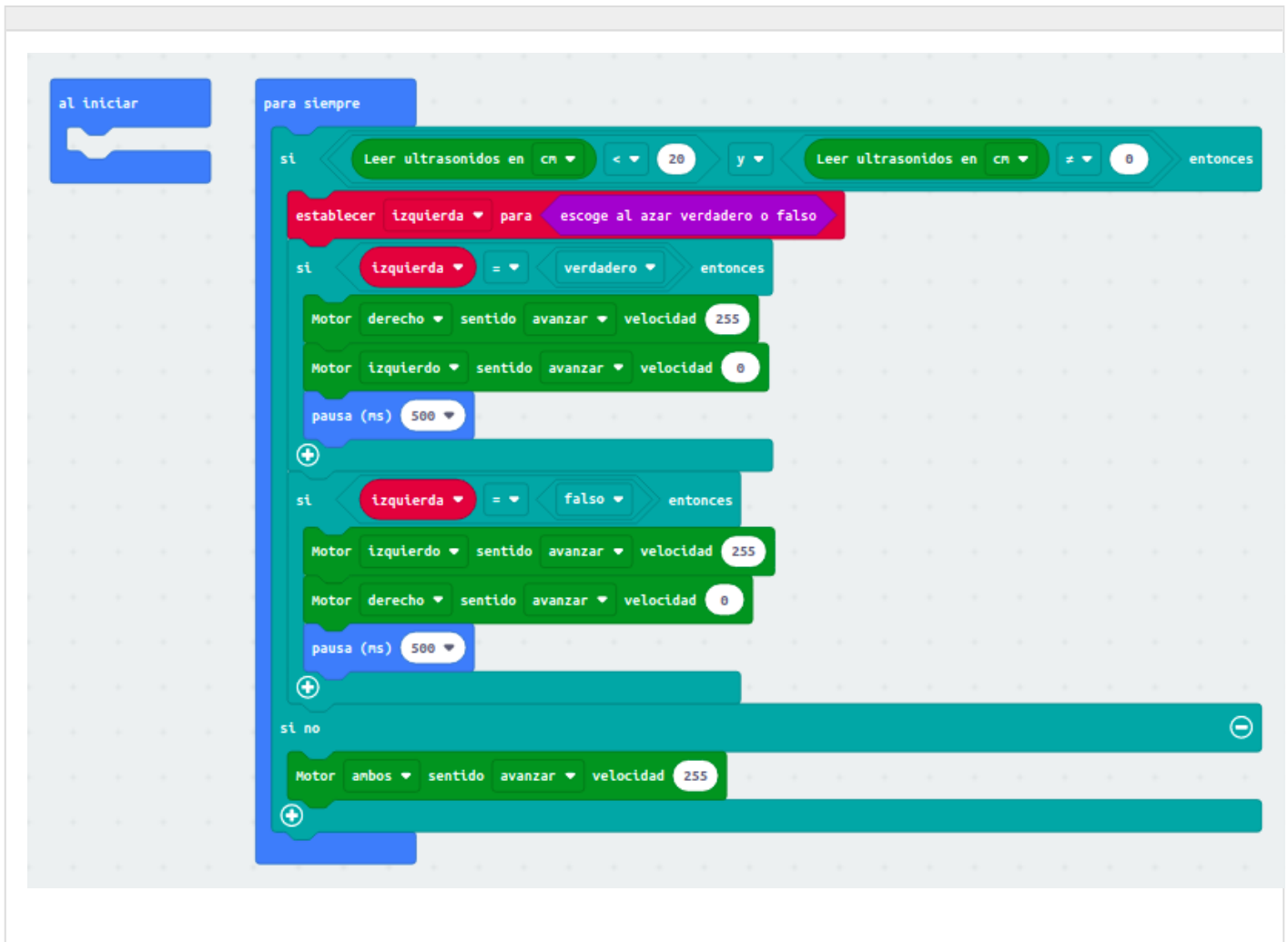


evita-obstáculos

El reto consiste en que el robot evite obstáculos que estén a menos de 20 cm del mismo. Además cuando los evita lo hará aleatoriamente a derechas o izquierdas.



The image shows a Scratch script for a robot's obstacle avoidance logic. The script starts with an 'al iniciar' (when green flag clicked) block. It then enters a 'para siempre' (forever) loop. Inside the loop, there is a conditional 'si' (if) block: 'si Leer ultrasonidos en cm < 20 y Leer ultrasonidos en cm ≠ 0 entonces'. This condition checks if an ultrasonic sensor is detecting an object within 20 cm and that the sensor is not zero. If true, it triggers an 'establecer izquierda para escoge al azar verdadero o falso' (set left to choose randomly true or false) block. This is followed by another 'si' block: 'si izquierda = verdadero entonces'. If true, it sets 'Motor derecho sentido avanzar velocidad 255' and 'Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 0', followed by a 'pausa (ns) 500' block. If 'izquierda' is false, it sets 'Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 255' and 'Motor derecho sentido avanzar velocidad 0', followed by another 'pausa (ns) 500' block. Finally, there is a 'si no' (if not) block: 'si no Motor ambos sentido avanzar velocidad 255', which moves the robot forward at 255 units of speed when no obstacle is detected.

Revision #1

Created 2023-09-11 13:29:51 CEST by Javier Quintana

Updated 2023-09-11 13:36:50 CEST by Javier Quintana