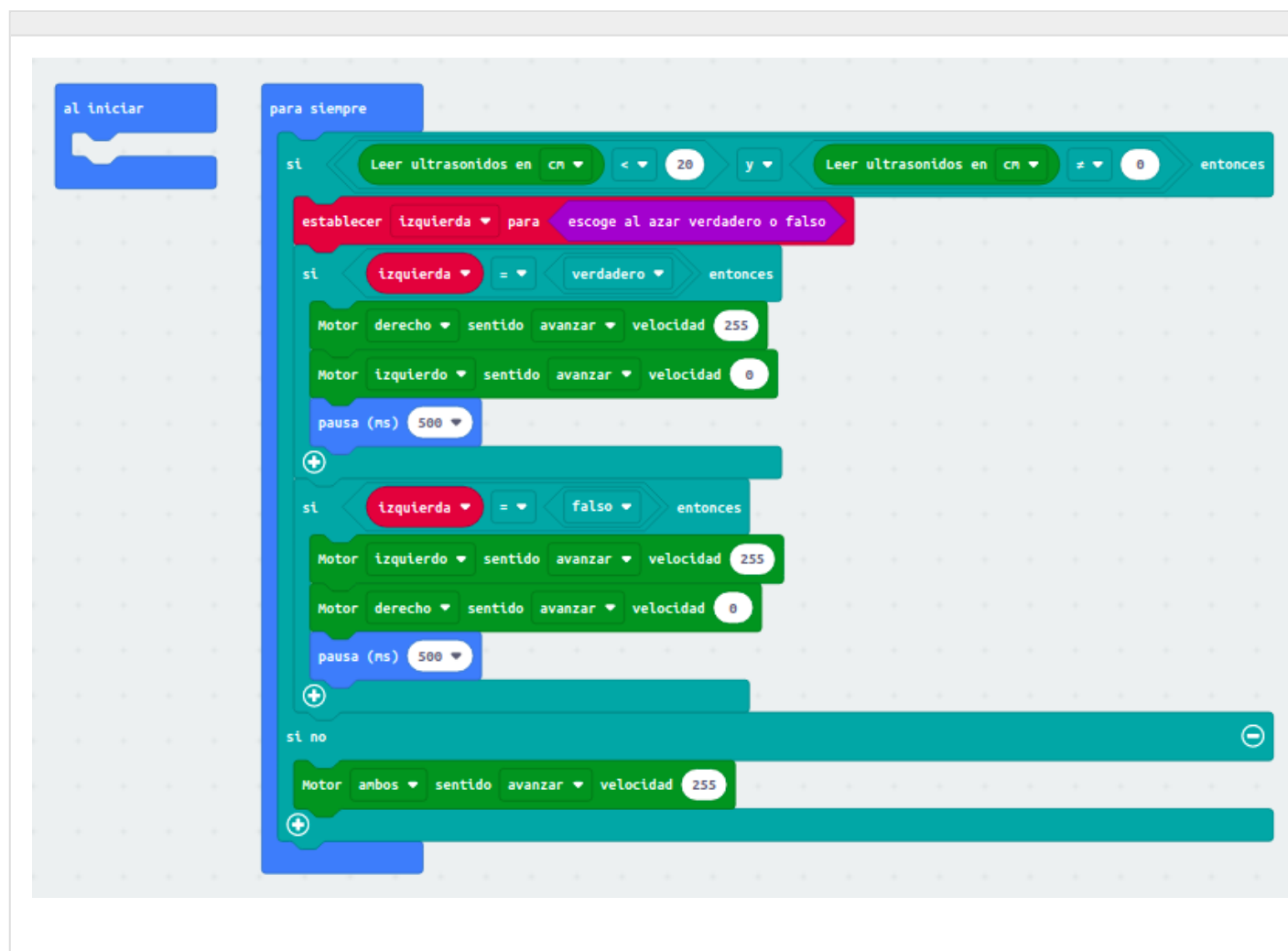


evita-obstáculos

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 is organized as follows:

- al iniciar** (when green flag clicked):
 - para siempre** (forever loop):
 - si** (if) block: `Leer ultrasonidos en cm < 20 y Leer ultrasonidos en cm ≠ 0 entonces`
 - establecer izquierda para escoge al azar verdadero o falso** (set left to pick random true or false)
 - si izquierda = verdadero entonces** (if left = true then):
 - Motor derecho sentido avanzar velocidad 255** (Motor right direction forward speed 255)
 - Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 0** (Motor left direction forward speed 0)
 - pausa (ns) 500** (wait 500 ns)
 - si izquierda = falso entonces** (if left = false then):
 - Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 255** (Motor left direction forward speed 255)
 - Motor derecho sentido avanzar velocidad 0** (Motor right direction forward speed 0)
 - pausa (ns) 500** (wait 500 ns)
 - si no** (if not) block:
 - Motor ambos sentido avanzar velocidad 255** (Motor both direction forward speed 255)

Revision #1

Created 11 September 2023 13:29:51 by Javier Quintana

Updated 11 September 2023 13:36:50 by Javier Quintana