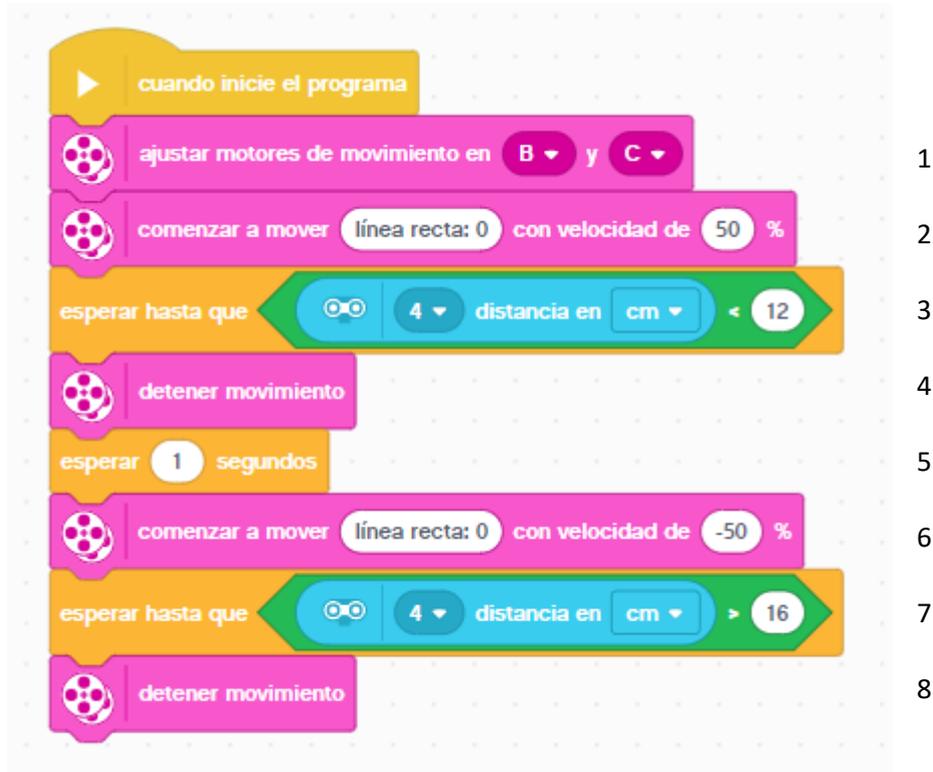


Parte 3 Aspectos básicos

Detener por un objeto



En el bloque inicio le agregamos los siguientes bloques:

- 1.- Definimos los motores conectados a los puertos B y C de conducción.
- 2.- El robot se empieza a mover hacia adelante a una potencia del 50%, el motor no parará hasta que el código posterior de lo ordene.
- 3.- Espera hasta que el sensor infrarrojos conectado en el puerto 4 detecta un objeto a una distancia menor de 12 cm.
- 4.- A continuación se detiene el motor.
- 5.- El programa se detiene por 1 segundo.
- 6.- Comienza a ir en línea recto, marcha atrás a una potencia de -50%.
- 7.- Espera hasta que el sensor infrarrojos conectado en el puerto 4 tenga una distancia mayor de 16 cms. del objeto.
- 8.- A continuación se detiene el motor.

Este es el resultado del proyecto.

