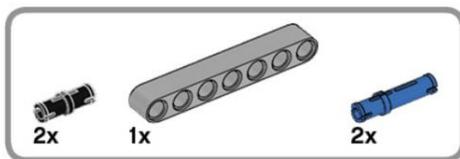
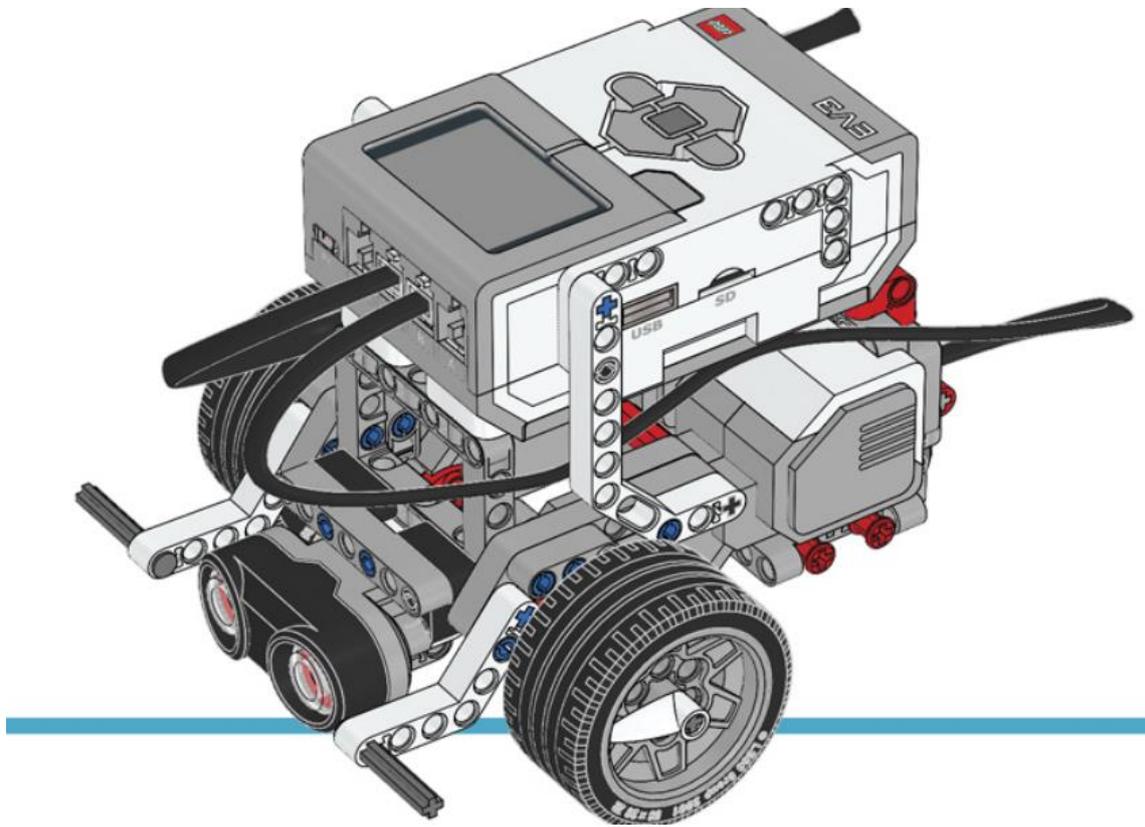


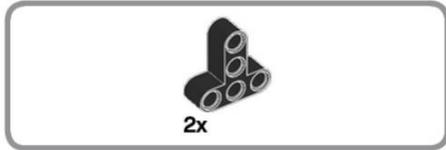
## Alcance

Utilizar el Sensor Ultrasónico para mover la Base Motriz hacia adelante cuando se encuentra dentro de un alcance especificado del Cuboide.

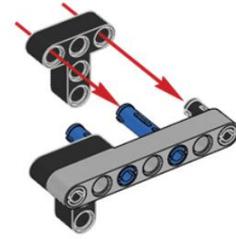
Montamos el sensor Ultrasónico



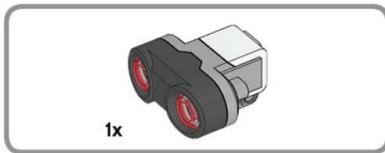
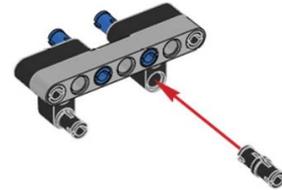
1



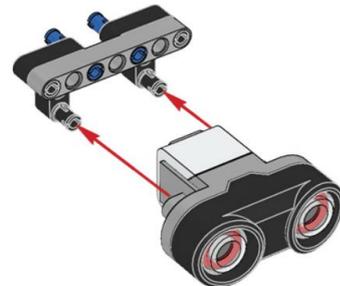
2



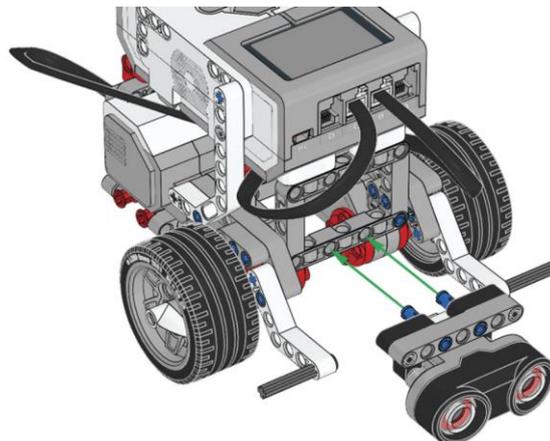
3

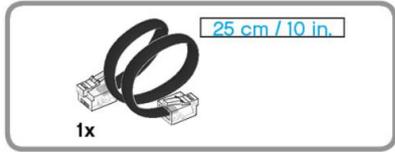


4

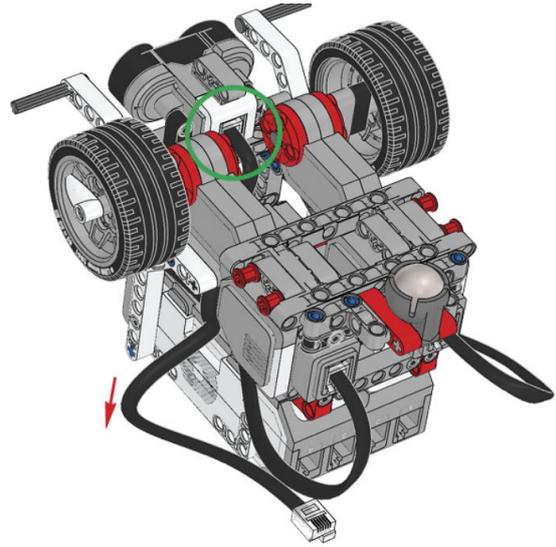


5





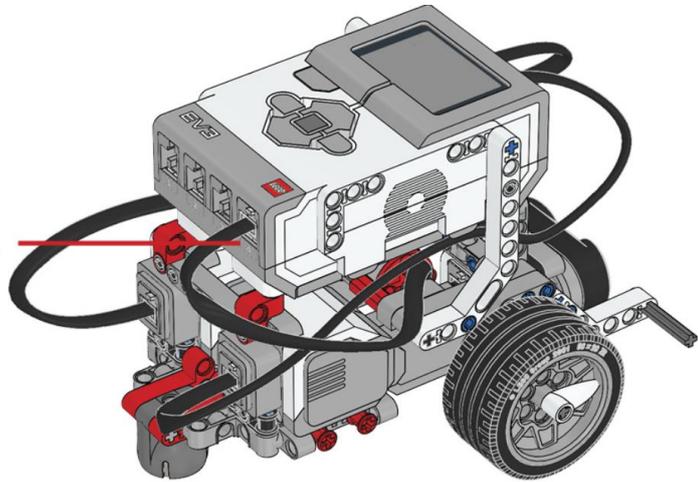
6



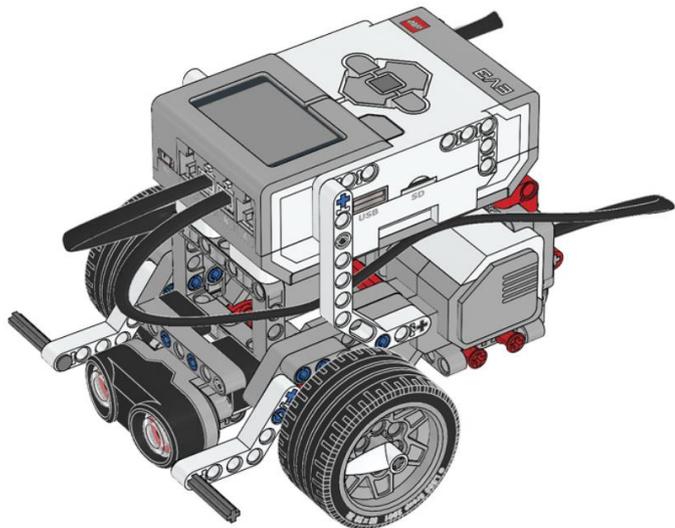
7



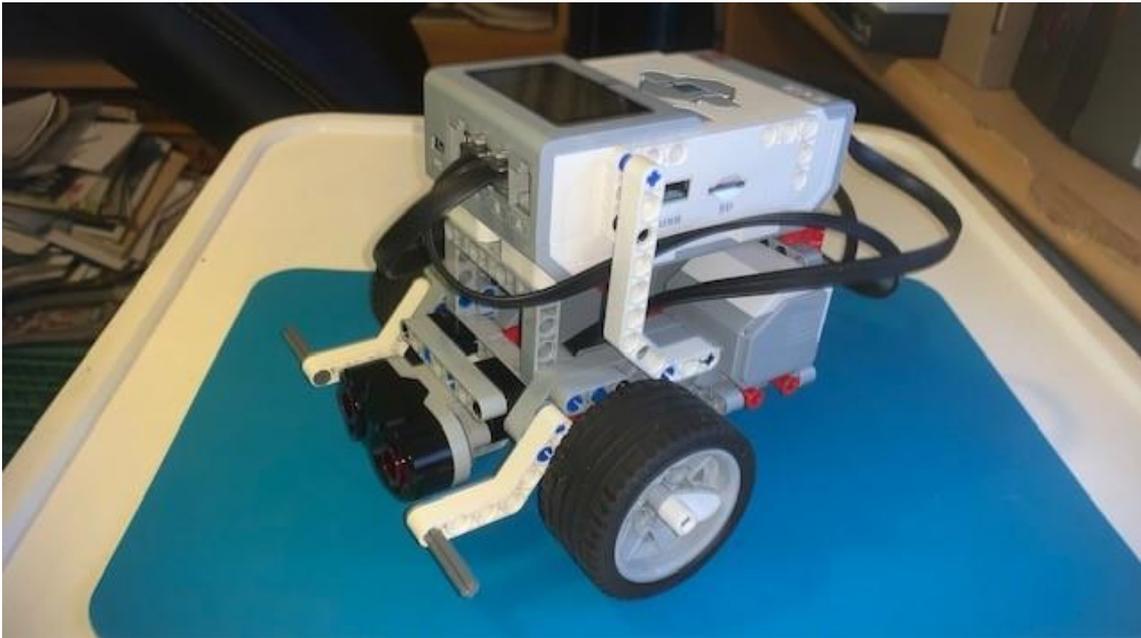
4



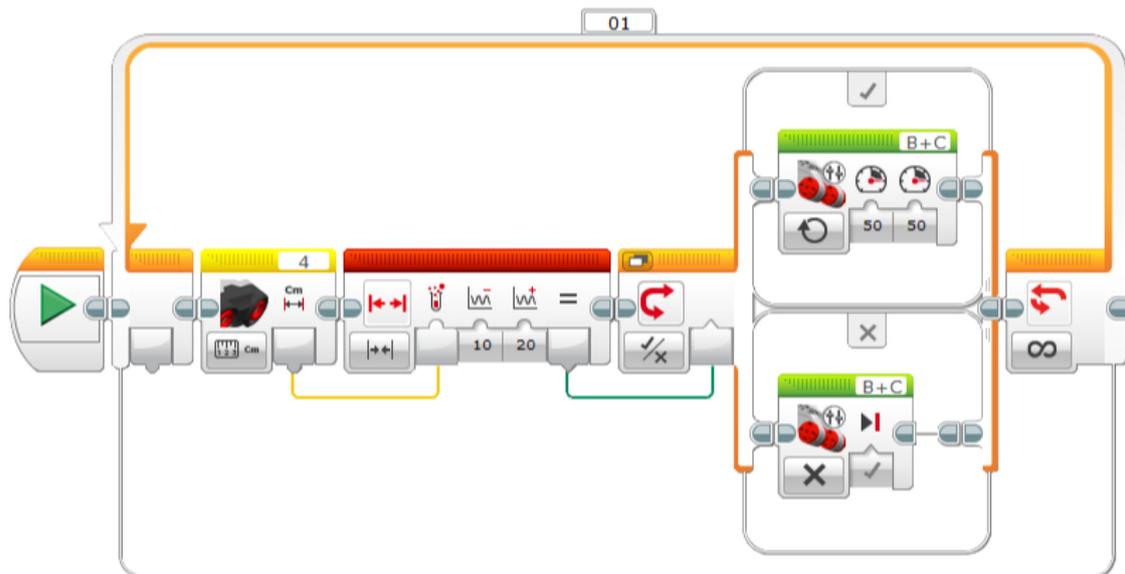
8



Este es el resultado:



Código:



Agregamos un bucle infinito.

Agregamos un bloque de sensor ultrasónico para Medida – Distancia en cm.

Agregamos un bloque Rango, los valores tienen que estar valor mínimo 10 y valor máximo 20.

De la salida del sensor ultrasónico conectamos con la entrada del bloque Rango, hilo amarillo.

Agregamos un interruptor de tipo lógico.

Conectamos la salida del bloque Rango a la entrada del interruptor, ya que este acepta valores lógicos.

Si se cumple las condiciones en robot se moverá en línea recta a una potencia de 50% en ambos motores.

Si no se cumple el robot se parará.

Este será el resultado:

