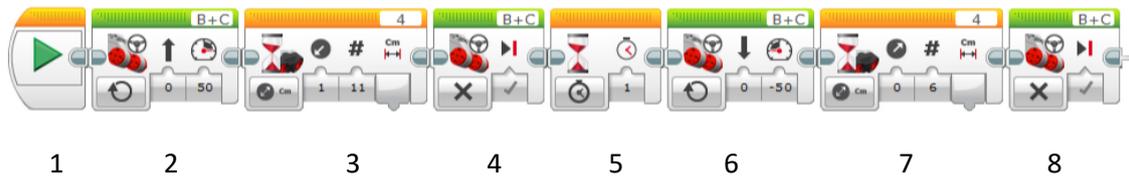


Parte 3 Aspectos básicos

Detener por un objeto



Nº. Bloque	
1	El bloque donde se inicia el programa.
2	Hemos definido los motores conectados en los puertos A y C como motores de dirección, encendido, línea recta a una potencia de 50. Este motor solo se parará cuando venga una instrucción a posteriori.
3	Espera hasta que el sensor de infrarrojos cambia a una distancia de en cm, por aproximación a 11 cms.
4	El robot se detiene y frena.
5	El programa se detiene durante 1 segundo.
6	El robot retrocede a una potencia de -50.
7	Espera a que cambie en cm. al distanciarse 6 cms.
8	El robot se detiene y frena.

Este es el resultado del proyecto.

