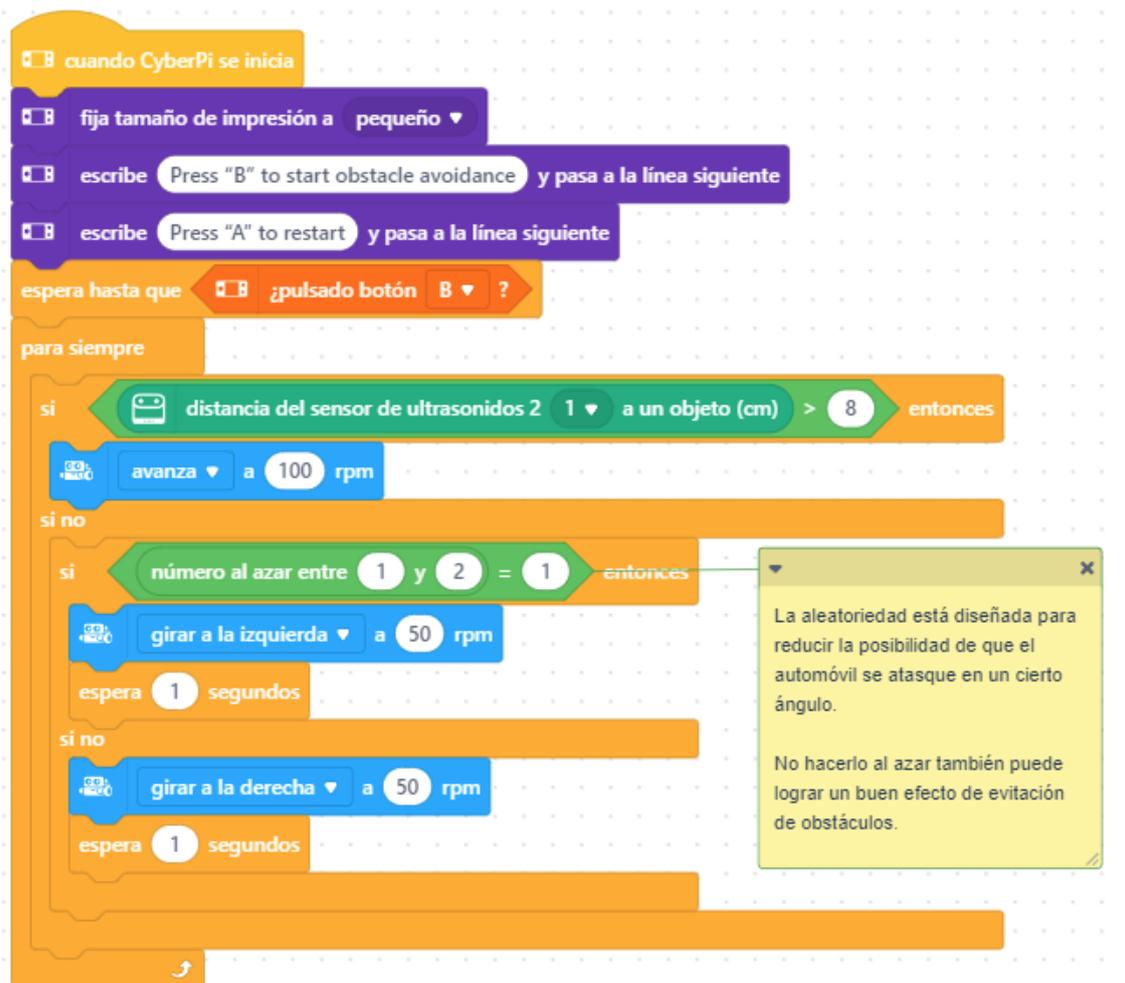


Capítulo 2 (Evitar obstáculos con mBot2)

Como en el capítulo anterior vamos a trabajar con CyberPi, y le vamos a agregar las extensiones:



```
cuando CyberPi se inicia
  fija tamaño de impresión a pequeño
  escribe "Press 'B' to start obstacle avoidance" y pasa a la línea siguiente
  escribe "Press 'A' to restart" y pasa a la línea siguiente
  espera hasta que ¿pulsado botón B?
  para siempre
    si distancia del sensor de ultrasonidos 2 1 a un objeto (cm) > 8 entonces
      avanza a 100 rpm
    si no
      si número al azar entre 1 y 2 = 1 entonces
        girar a la izquierda a 50 rpm
        espera 1 segundos
      si no
        girar a la derecha a 50 rpm
        espera 1 segundos
```

La aleatoriedad está diseñada para reducir la posibilidad de que el automóvil se atasque en un cierto ángulo. No hacerlo al azar también puede lograr un buen efecto de evitación de obstáculos.

Cuando se inicia CyberPi
Fijamos el tamaño de la letra en pequeño.

Mostrar en pantalla “Presione B para empezar a evitar obstáculos” más salto de línea.

Mostrar en pantalla “Presione A para reiniciar.

Espera hasta que se pulse el botón B

Bucle infinito

 Si distancia del sensor ultrasónico2 es mayor a 8 cm.

 Avanza a 100 rpm.

 Si no

 Si el valor aleatorio es igual a 1

 Gira a la izquierda a 50 rpm

 Espera 1 segundo

 Si no

 Gira a la derecha a 50 rpm

 Espera 1 segundo.



Al presionar el botón A

Reiniciamos CyberPi