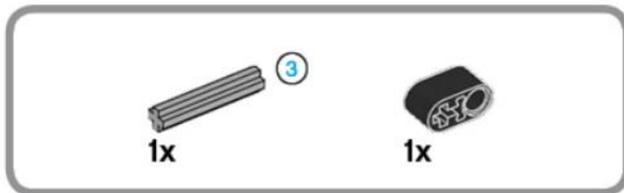
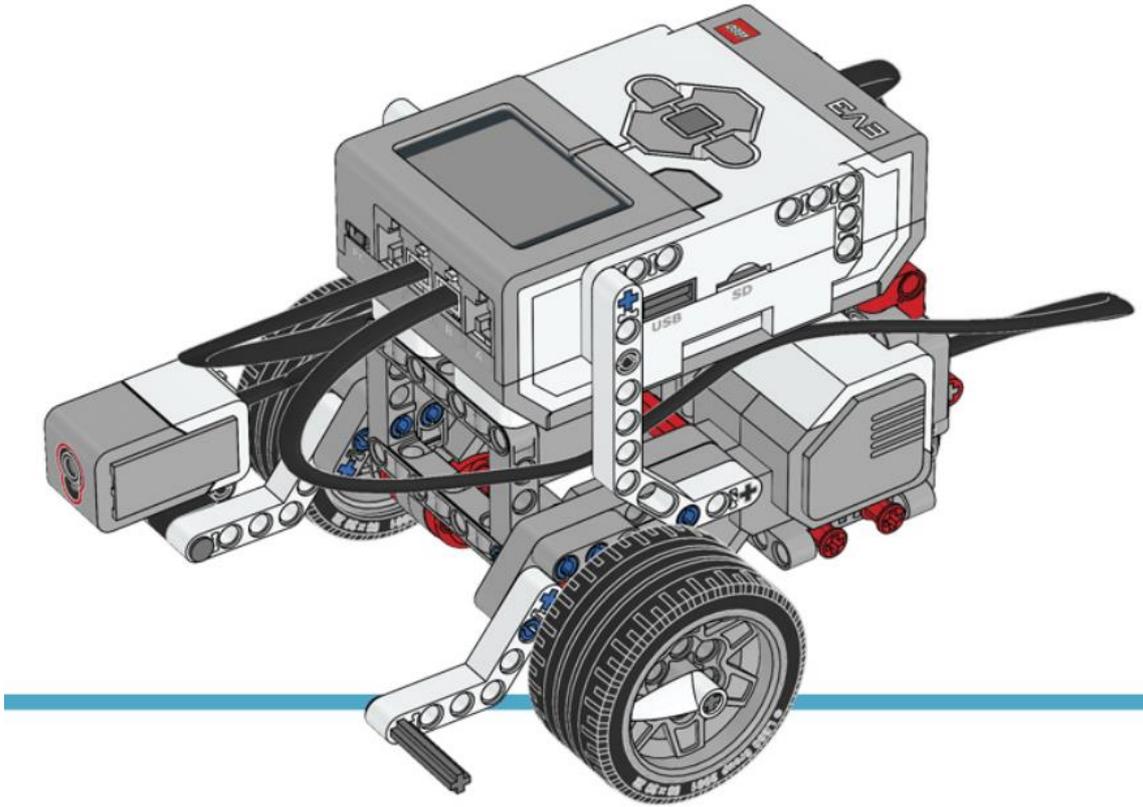


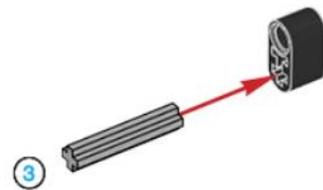
Secuencias

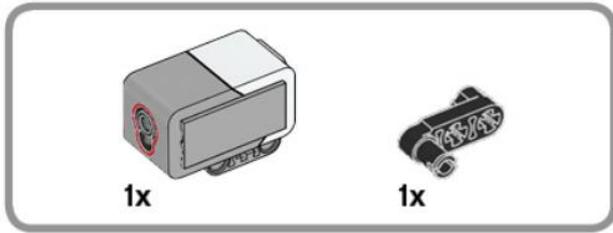
Vamos a utilizar varios valores almacenados en la memoria del Bloque EV3 para navegar en la Base Motriz.

Vamos a necesitar Sensor de color hacia adelante.

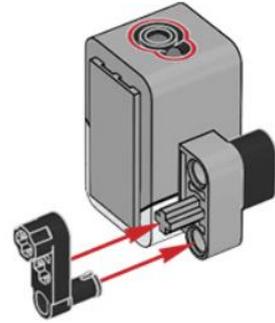


1

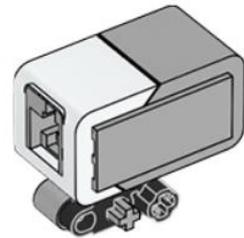




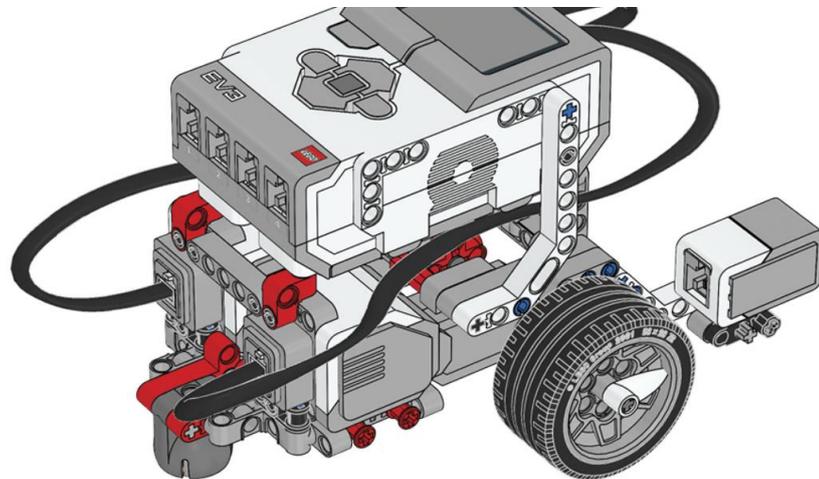
2



3

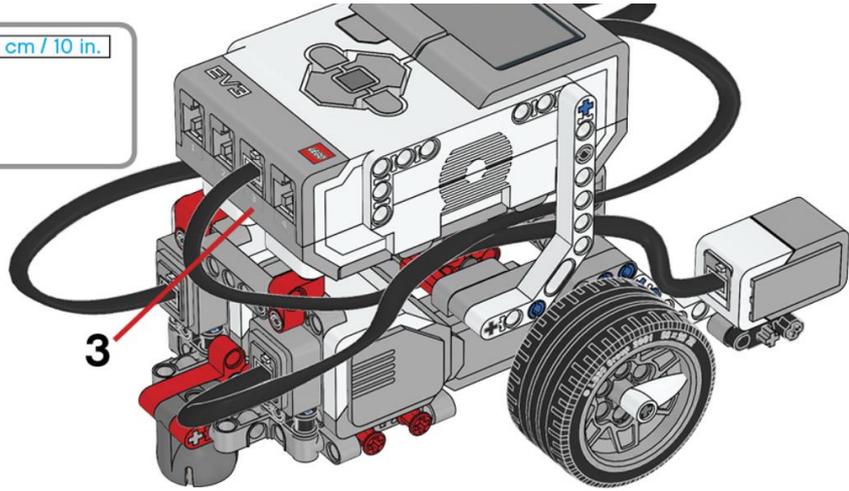


4

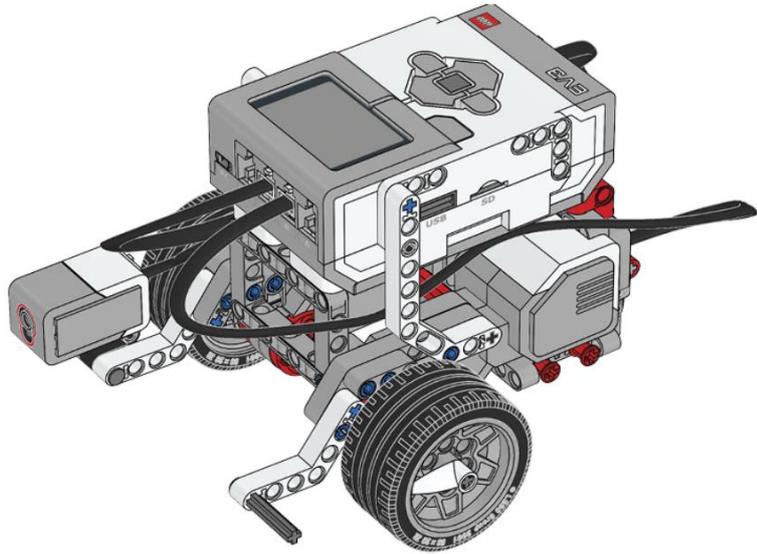




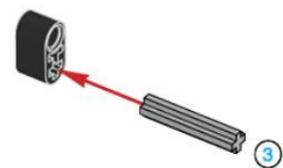
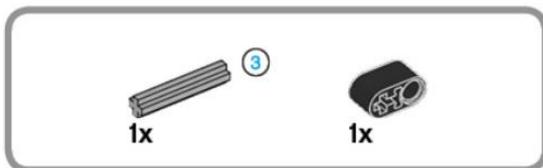
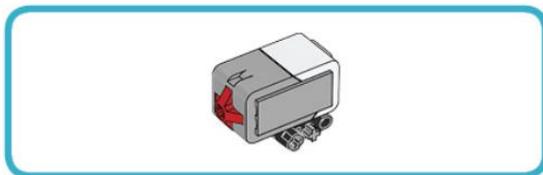
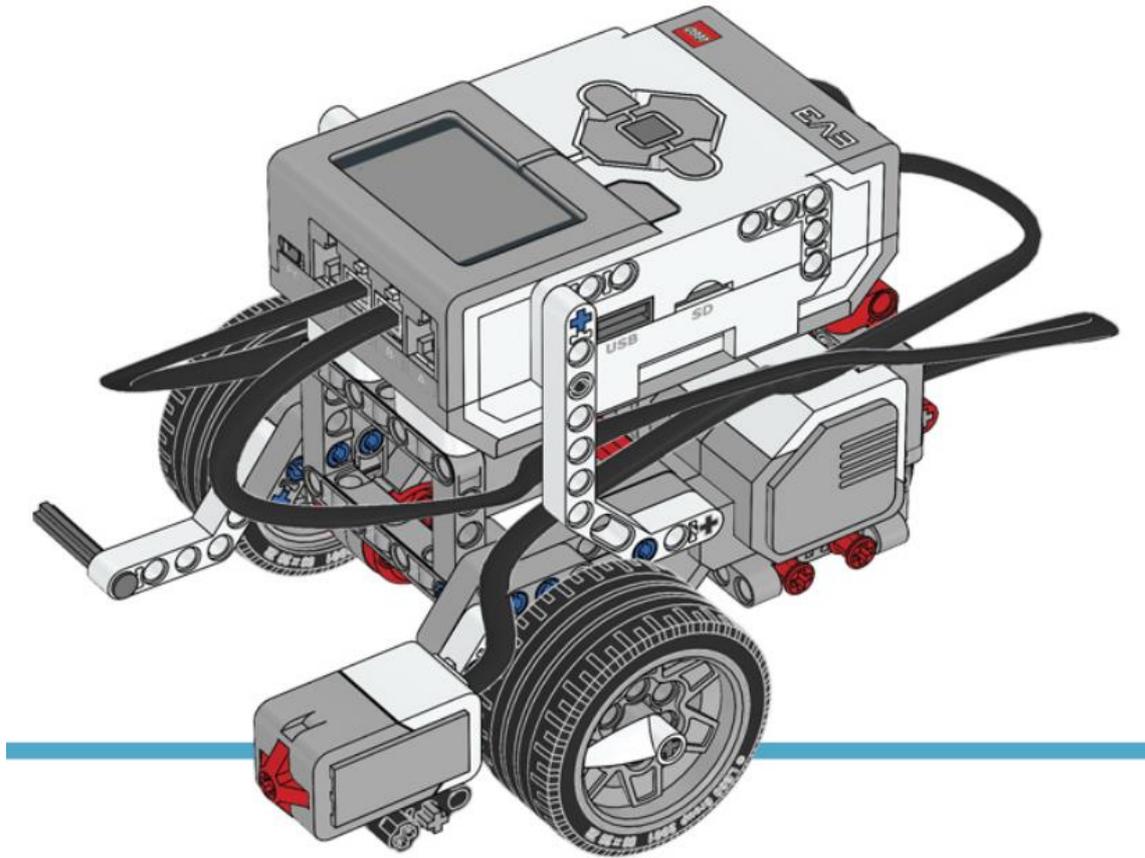
5



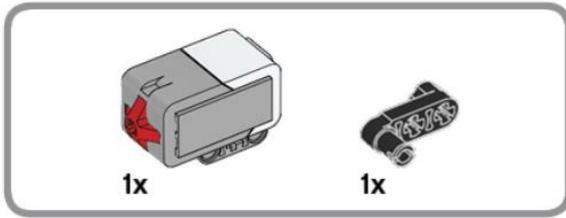
6



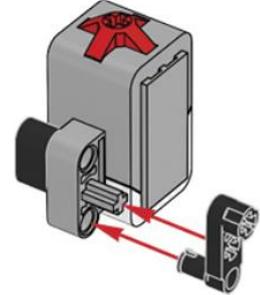
Sensor Táctil



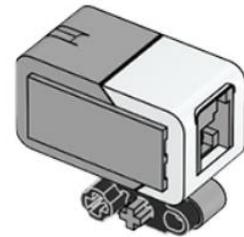
1



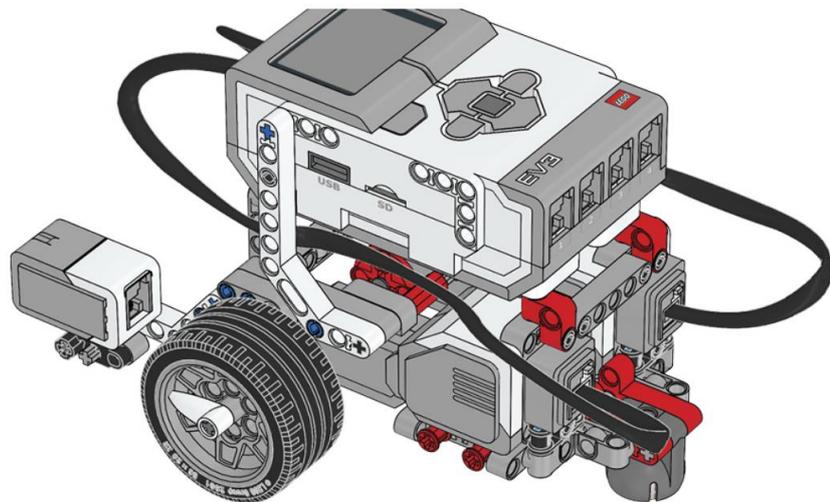
2

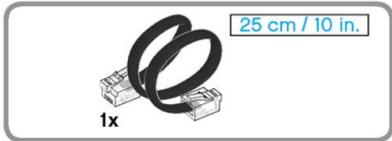


3

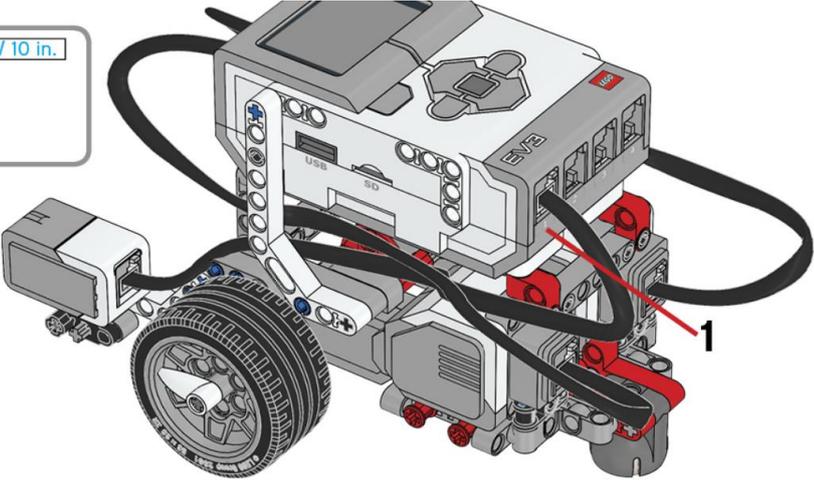


4

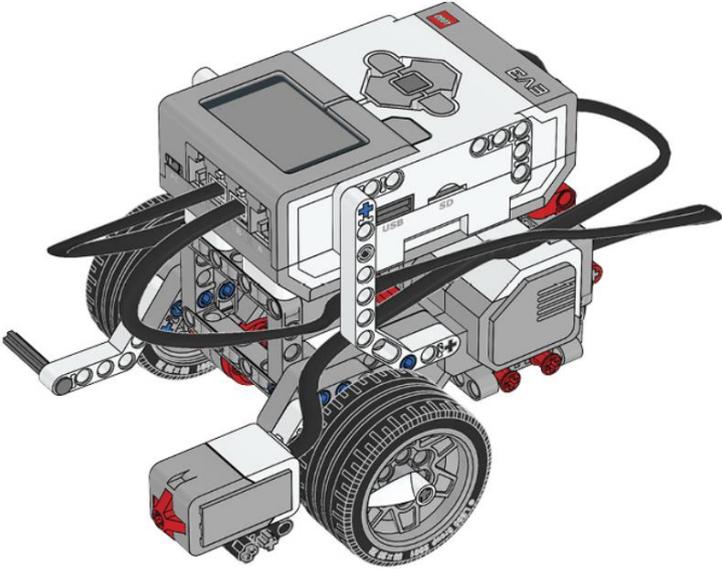




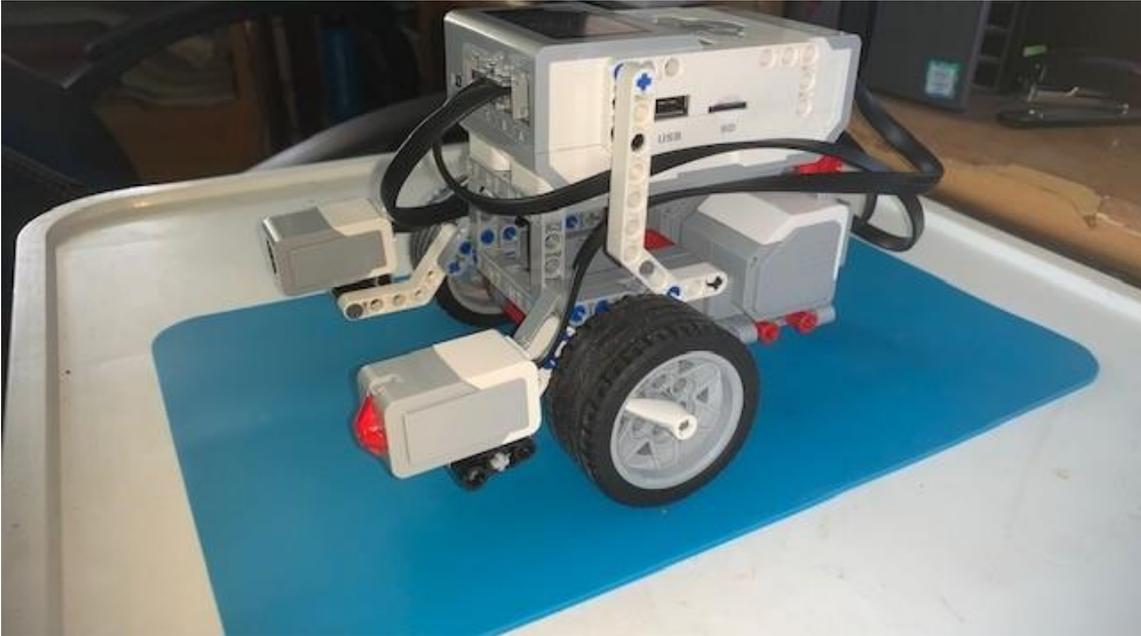
5

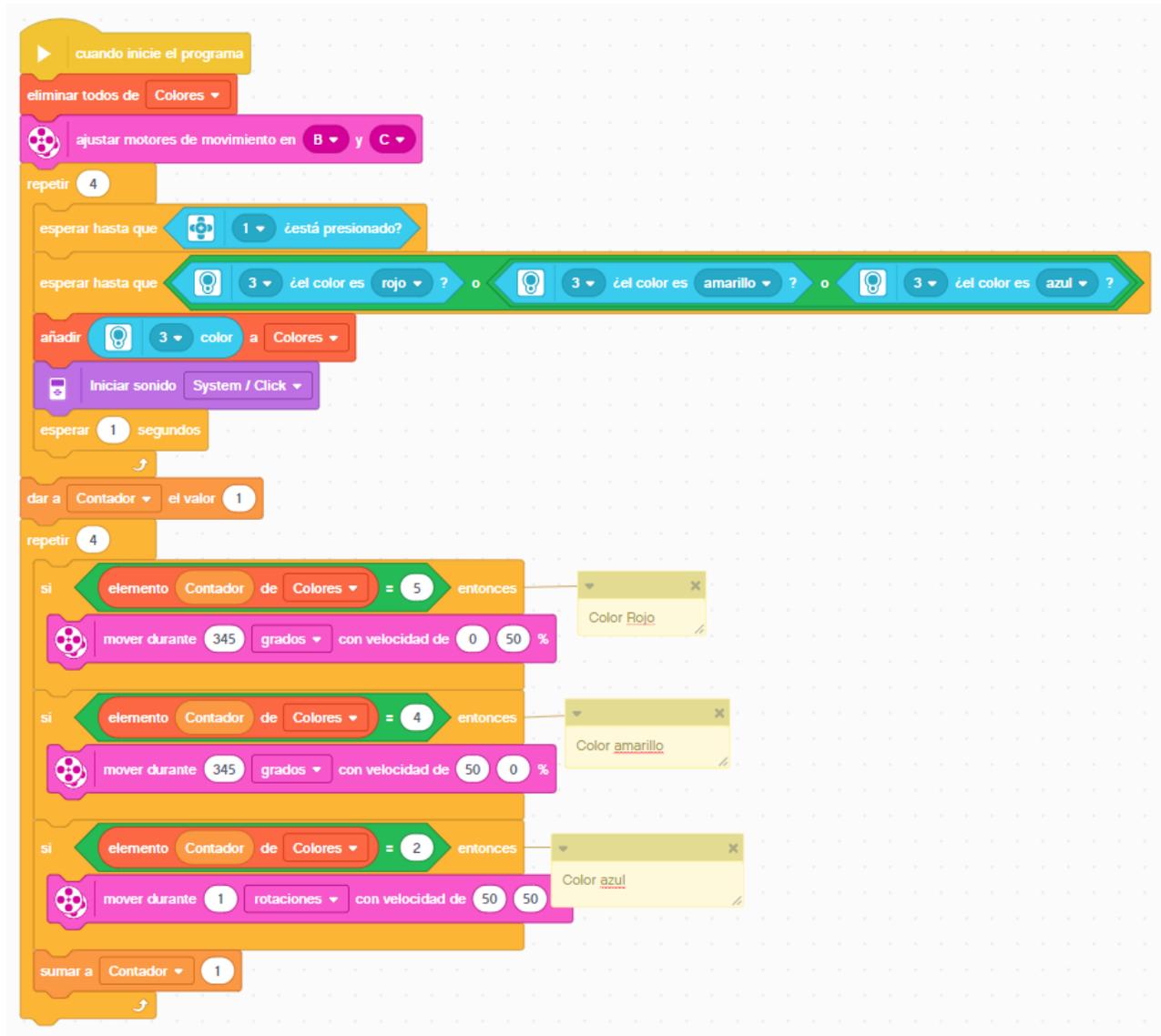


6



Este es el resultado:





Creamos una variable de tipo lista llamada Colores y la inicializamos sin ningún elemento.

Definimos los motores de dirección B y C.

Agregamos un bucle que se repetirá 4 veces.

- Esperar hasta que el sensor táctil esté presionado.

- Esperar hasta que el sensor de color detecte el rojo o el amarillo o el verde.

- Añadir a la variable Valor el dato obtenido por el sensor de color.

- Realiza un sonido (System / Click)

- Espera un segundo

Creamos una variable llamada Contador y la inicializamos a 1.

Creamos otro bucle que se repetirá 4 veces.

- Si elemento según valor de la variable Contador de la lista Colores es igual a 5

 - Mover robot 345 grados a una potencia de 0% y 50%

- Si elemento según valor de la variable Contador de la lista Colores es igual a 5

 - Mover robot 345 grados a una potencia de 50% y 0%

- Si elemento según valor de la variable Contador de la lista Colores es igual a 5

 - Mover por rotaciones, 1 rotación a una potencia de 50% y 50%

Este será el resultado:

