

Nombre del estudiante: ANA GUADALUPE RAMIREZ TALAVERA

Asignación: ROBOTICS

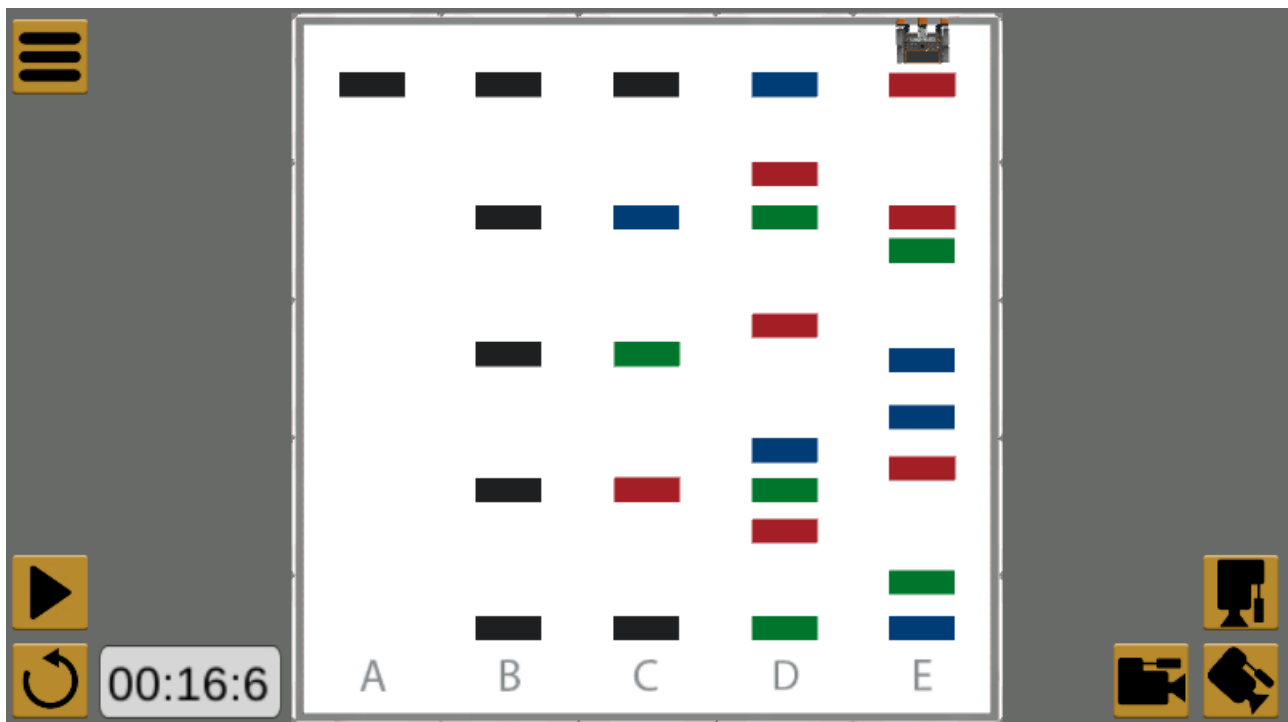
notas: GRIP MAP

Playground: Detector de Línea

Nombre del Proyecto: VEXcode Project

Tipo de proyecto: Bloques

Date: Sat Mar 11 2023



cuando empieza

establecer velocidad de conducción a 50 %

establecer velocidad de conducción a 50 %

mientras FrontDistance encontró un objeto?

conducir adelante

si OjoAbajo detecta azul ? entonces

dar vuelta derecha a 360 grados ▶

conducir adelante a 100 mm ▶

si OjoAbajo detecta rojo ? entonces

dar vuelta izquierda a 360 grados ▶

conducir adelante a 100 mm ▶

proyecto de parada