

Utilizar el Girosensor



El Girosensor detecta movimiento rotacional. Si rota el Girosensor en la dirección de las flechas en el caso del sensor, este puede detectar la razón de rotación en grados por segundo. Puede utilizar esta razón de rotación para detectar, por ejemplo, cuando una parte del robot está girando, o cuando el robot está cayéndose.

Además, el Girosensor hace un seguimiento del ángulo de rotación total en grados. Puede usar este ángulo de rotación para detectar, por ejemplo, cuánto ha girado el robot.

Datos del Girosensor

El Girosensor puede arrojar los siguientes datos:

Datos	Tipo	Notas
Ángulo	Numérico	Ángulo de rotación en grados. Medido desde el último reinicio. Reiniciar con el modo Reiniciar del bloque Girosensor.
Frecuencia	Numérico	Razón de rotación en grados por segundo.

Ejemplos de cómo Utilizar el Girosensor

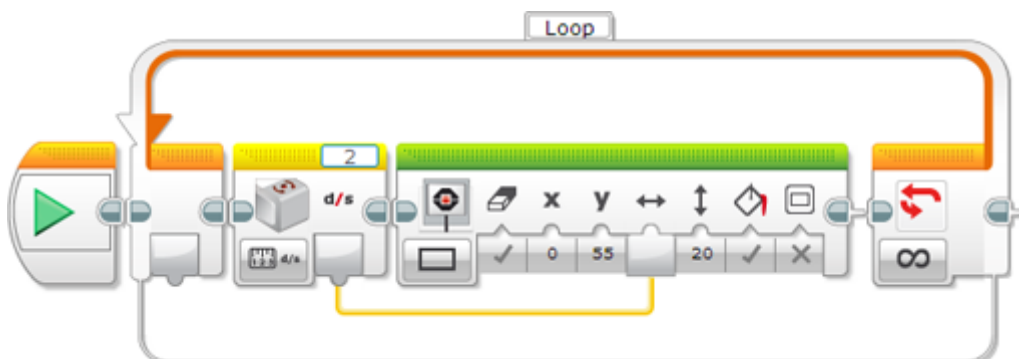
A continuación, verá ejemplos de cómo puede utilizar el Girosensor en su programa.

Ejemplo 1: Girar en un ángulo específico



Este programa hace que el robot gire 90 grados hacia la izquierda. Utiliza el bloque Esperar con el modo Girosensor: Cambiar: Ángulo para esperar que el ángulo de rotación cambie en 90 grados.

Ejemplo 2: Mostrar un Medidor de razón de rotación



Este programa hace que el robot muestre la razón de rotación de forma gráfica. El bloque Girosensor mide el valor numérico de la razón de rotación y este valor se utiliza para variar el ancho de un rectángulo en la Pantalla del EV3.

Bloques y modos del Girosensor

La siguiente tabla muestra los bloques de programación y los modos que puede utilizar con el Girosensor.

Bloque	Modo	Uso
Esperar	Girosensor: Comparar	Espera a que el ángulo o la razón de rotación alcance un cierto valor.
Esperar	Girosensor: Cambiar	Espera a que el ángulo o la razón de rotación cambie en un cierto valor.
Bucle	Girosensor	Repite una secuencia de bloques hasta que el ángulo o la razón de rotación alcance un cierto valor.
Interruptor	Girosensor	Elige entre dos secuencias de bloques según el ángulo o la razón de rotación.
Girosensor	Medida	Mide el ángulo o la razón de rotación y transporta los datos a través de un cable de datos Numérico.
Girosensor	Comparar	Compara el ángulo o la razón de rotación con un límite y transporta los datos por un cable de datos lógico.
Girosensor	Reiniciar	Reinicia el ángulo de rotación a cero.
Registro de Datos	Ángulo del Girosensor Razón del Girosensor	Muestra el Registro de datos.