

## 1.4.4 Sensor táctil



### Características

- El sensor **táctil** es un sensor analógico que puede detectar el momento en que se presiona o se suelta el botón rojo del sensor.
- Puede programarse para disparar una acción en cualquiera de los 3 estados: presionado, lanzado o en contacto (tanto en estado presionado o lanzado).

### Aplicaciones

- Se puede utilizar para programar una acción del robot cuando algo toca el sensor (presionado)
- Otra posibilidad es programar esa acción cuando algo deja de presionar y suelta el sensor (lanzado).
- Un robot de pelea puede programarse para continuar empujando hacia delante en dirección a su oponente hasta que se retire. Ese par de acciones que registra (presionado y lanzado) constituye el estado "en contacto".