

Nombre del estudiante: Isaac Alejandro

Asignación: Programación

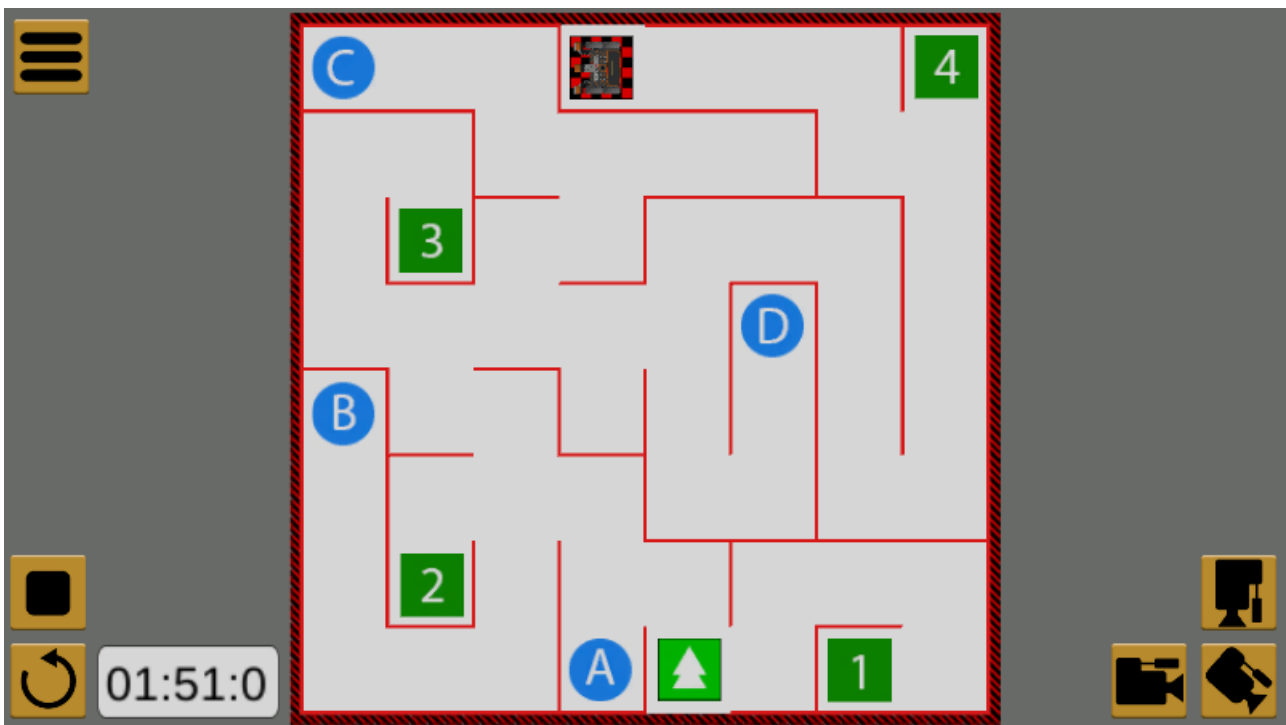
notas: laberinto

Playground: Laberinto de Paredes

Nombre del Proyecto: Me - Robotics#5

Tipo de proyecto: Bloques

Date: Mon Feb 13 2023





establecer velocidad de conducción a 1500 %

repetir hasta que OjoAbajo detecta rojo ?

si FrontDistance en mm > 250 entonces

conducir adelante a 250 mm ▶

dar vuelta derecha a 90 grados ▶

si no

dar vuelta izquierda a 90 grados ▶

cuando empieza

establecer velocidad de conducción a 100 %

establecer velocidad de vuelta a 100 %

forward

left

forward

right

forward

left

forward

right

forward

left

forward

right

forward

right

forward

forward

forward

left

forward

right

forward

forward

right

forward

forward

forward

left

forward

left

forward

forward

forward

forward

forward

left

forward

right

forward

left

forward

forward

forward

definir

forward

conducir

adelante

a

250

mm

▶

definir

left

dar vuelta

izquierda

a

90

grados



definir

right

dar vuelta

derecha

a

90

grados

