

“ ATACA”

Cando o sensor localiza un obxecto, un inimigo, o robot vai cara el coa intención de sacalo de diante, para elo debes atacar con toda a velocidade que poidas!



Programa:

- Primeiro:

Definimos a variable ULTRASON :

ULTRASON

E a denifimos igual á distancia que da o sensor de ultrasón.



- Se o Sensor non descubre nada, e dicir que o que detecta está a mais de 10 cm, o Robot Ranger segrá buscando. De ahí que vaia cara á dereita e cara a esquerda.



- Se o Sensor detecta algo por baixo dos 10 cm, lo Robot se dirixirá cara a él con toda a súa velocidade.

- Podes mellorar o seu proceso de búsqueda ou modificar os parámetros de detección.