

## Actividade: "NON CHOQUES"

a) Sen definir variables:

Sempre que non atope ningún obstáculo o robot vai cara adiante, pero no momento que detecte un obxecto a 15 cm diante del, o robot ten que parar.



b) Definindo variables

Neste caso definimos a variable coma SENSORULTRASON e é igual ao valor que detecta o noso sensor.



O uso de variables nos programas sinxelos axuda a ter boa base de programación para cursos superiores.