

RETO: O COCHE QUE NON ATROPELA

Imos programar o robot para que funcione coma un coche que, se detecta un obstáculo mentres se despraza, frea automaticamente.

Para iso teremos que:

- Programar o “botón do pánico”.
- Programar a conducción.
- Programar o sistema de detención automático.

O BOTÓN DO PÁNICO.

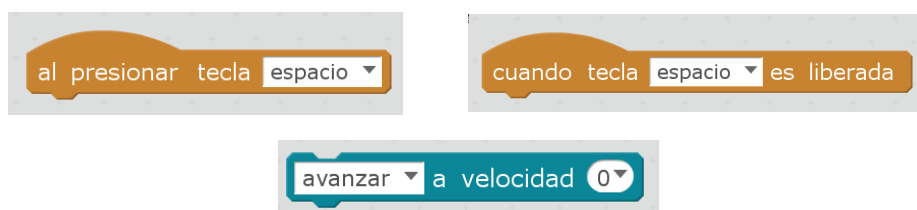
Debemos ter un comando que nos permita deter todo, e haberá que empregar a letra “p” (de parar). Para iso precisaremos:



A CONDUCCIÓN:

O coche debe poder conducirse coas frechas de dirección do teclado (adiante, atrás, á dereita e á esquerda).

Para iso precisaremos os seguintes bloques (ao mellor máis dunha vez):



Reto: o coche que non atropela.

O SISTEMA DE DETECCIÓN AUTOMÁTICO.

Ao atopar un obstáculo a menos de 30 cm, o robot ten que:

- Deterse.
- Prender as luces de freo (vermellas).
- Emitir un son que alerte á persoa que conduce.

Cando non haxa obstáculos por debaixo desa distancia, levará prendidas as luces verdes.

O sistema debe activarse coa cando o robot estea avanzando cara adiante.

Para iso precisaremos os seguintes bloques:



Reto: o coche que non atropela.