

Sensor de color “O CAMALEÓN”

Trátase de que o mBot vaia cambiando de cor (todos os LEDs de a bordo), según o entorno no que se atope, e dicir, según a cor que detecte o sensor de cor.

Empregaremos

- A placa mBot
- sensor de cor + cable RJ25
- Cable USB

Con este sensor non podemos comezar o programa co bloque “Bandeira verde” pois necesitamos subilo a placa mBot en “modo Arduino”

1. Comezaremos o programa co bloque:



Necesitaremos os seguintes bloques:

2. Bucle ou repetición “por sempre”



3. Condición “si Entonces”



4. Sensor de cor:



As extensións do sensor de cor non están cargadas por defecto no mBot, deberemos ir ao menú “extensións” e engadir a extensión “me color sensor”

5. LEDs de a bordo



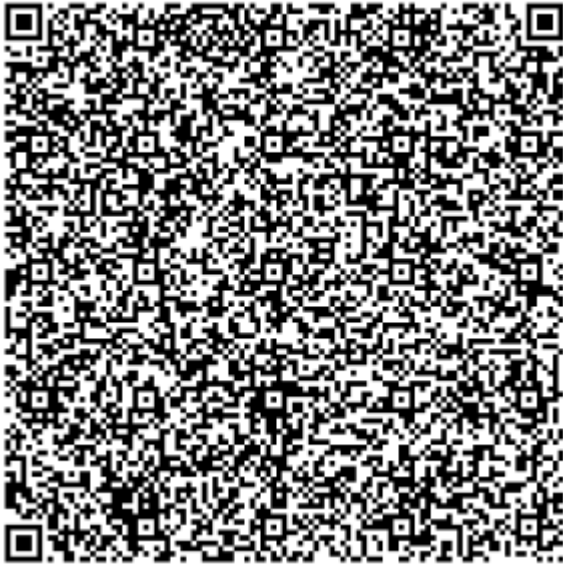
Hai dous modos de facer o programa:

Programa 1: O mBot so acende as luces de a bordo nas cores 6 básicas (vermello, azul, verde, amarelo, blanco e negro)

Programa 2: O sensor de cor lee as componentes RGB (Red, Green, Blue) das cores sobre as que o situamos, e acende os leds con eses valores, así o “camaleón” adoptará calquera cor sobrea a que situemos o sensor. Neste caso empregaredes o seguinte bloque.



Solución Programa 1



Solución Programa 2

