



PRÁCTICA 4

NEZHA



- **Robot Nezha barreira automática**
- Obxectivo: que o sensor ultrasónico detecte que unha persoa se aproxima e suba a barreira.
 - Cando a persoa se alonxe que a barreira baixe.
- Programación:
 - Hai que facela en makecode.microbit.org

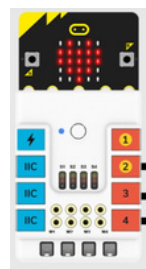
```
al iniciar
  mostrar ícono
  Set 360° servo S1 angel to 180°

para sempre
  fijar i a Ultrasonic sensor J1 distance cm
  si i > 3 y i < 20 entonces
    Set 360° servo S1 angel to 240°
    pausa (ms) 5000
  si no
    Set 360° servo S1 angel to 180°
```

- Para a programación hai que descargar as extensións: NeZha e PlanetX



- Conectar o cable da Micro:Bit ao porto USB do PC
 - Clicar en Descargar (en makecode.microbit.org)
 - Descargar. Siguiete. Descargar como archivo (descarga un archivo .hex na carpeta de descargas do Ordenador).
 - Copiar o arquivo .hex e pegar na carpeta de Microbit
 - Desconectamos do ordenador a Micro:bit
 - Hub apagado
 - Conectamos a Micro:bit ao Hub
 - Acendemos o hub



Este é o Hub

- Montaxe:

