

## TRABALHO Nº 2

### [UTILIZAÇÃO DE SENSORES DE ULTRA SOM]

Objetivos:

Utilização dos blocos operadores, som, sensores, aparência e controlo

Utilização do sensor de ultrassom para medir distâncias



Selecione a paleta de **Sensores** e clique no botão **Configurar Sensores** (encontra-se acima de todos os blocos azuis claros)


Configura o sensor de toque, como aqui:



Certifica-te de que o teu sensor de ultra som está ligado na porta 4 do teu robot.

#### CÓDIGO BÁSICO



Carrega na  e espera que o programa corra no robot. Direciona o sensor de ultra som para diferentes objetos. O que é que vês no ecrã?



#### CÓDIGO AVANÇADO

Quais são os maiores e menores valores que vês?

Há alguma lacuna em que não se vêm valores?