

Touch sensor

STEM 3ESO

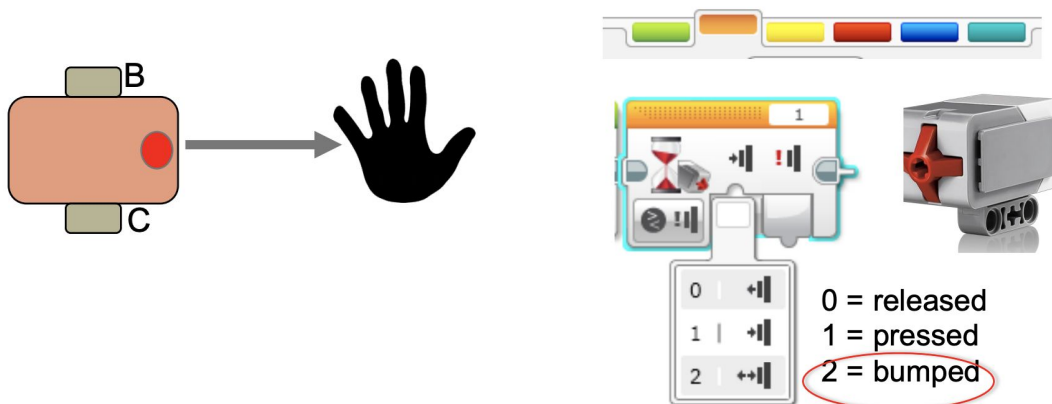
Mireia Dosil

Muntar el robot COR3

Munteu el robot [COR3](#) fins al pas 63.

PAS 1: Moveu el robot fins que el touch sensor toqui un obstacle.

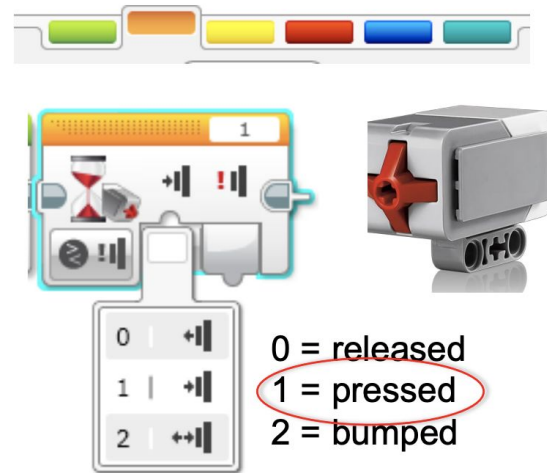
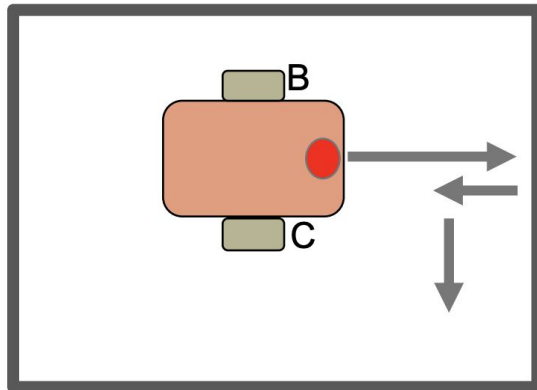
Volem que el robot es mogui i que quan apremem i deixem anar el botó amb la mà el robot es pari.



1. Escriviu aquí sota el pseudocodi del robot perquè s'aturi quan el touch sensor detecti que l'heu apretat amb el dit (apreteu i deixeu anar després)
2. Enganxeu també el codi utilitzat

PAS 2: Programeu el robot perquè s'aturi quan arribi a una paret

Ara intentarem programar el robot perquè funcioni com una Roomba. Haurem de fer un programa perquè quan toqui a una paret reculi una mica i giri 90 graus i continui avançant.



3. Enganxeu els blocs perquè faci el que s'indica en el dibuix.
4. Com ho faríeu perquè el robot es continui movent i no només ho faci una vegada?
5. Quina és la diferència entre els 3 estats del touch sensor?
Descriu-ho amb les teves paraules.