

BLOQUES PARA CYBERPI EN makeblock



2. mBot2 Chassis

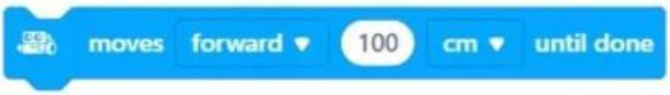
mBot2



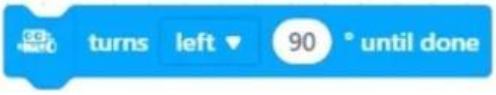
Permite al robot girar a la izquierda o derecha los grados que le indiquemos y al llegar a ese valor el robot se detiene.



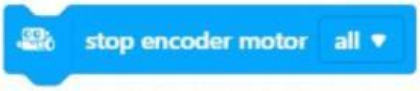
Con este bloque podemos detener el motor izquierdo, el motor derecho o los dos motores.



Permite al robot avanzar, retroceder, girar izquierda o girar derecha a ciertas revoluciones por minuto RPM, pero no se detienen los motores hasta que se le indique mediante otra instrucción.



Permite al robot avanzar, retroceder, girar izquierda o girar derecha a ciertas revoluciones por minuto RPM durante un tiempo en segundos y cuando pase ese tiempo los motores se detienen.



Permite al robot girar a la izquierda o derecha los grados que le indiquemos y al llegar a ese valor el robot se detiene.

LIVEWORKSHEETS