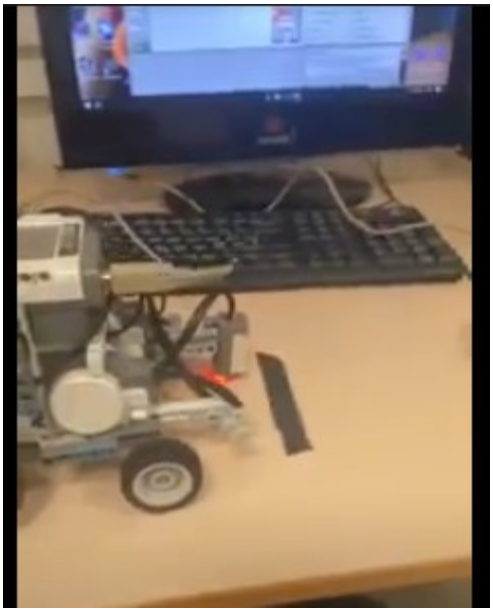
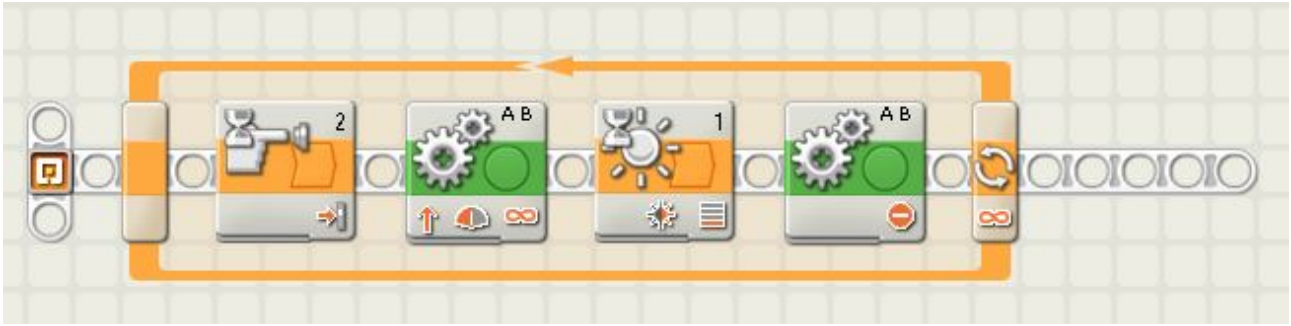
Marcia e Arresto di un Robot Lego NXT tramite sensore di luce.

Alunno: Panori Stefano 4CEA



Settings Blocchi:

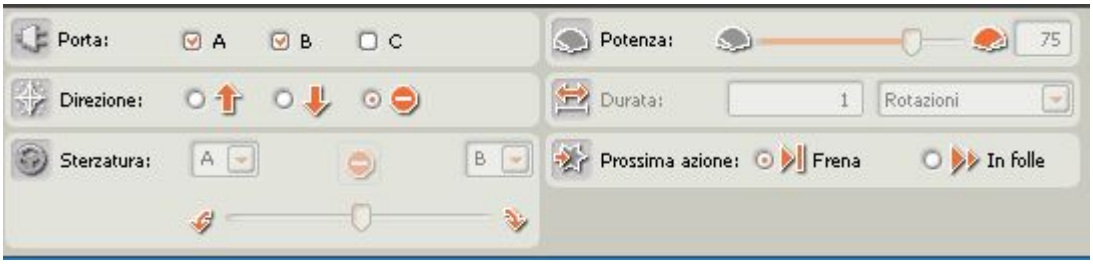


Pulsante:

Motore Movimento:

Sensore Luce:

Motore Arresto:



Tutti questi blocchi sono stati inseriti dentro un blocco di loop.