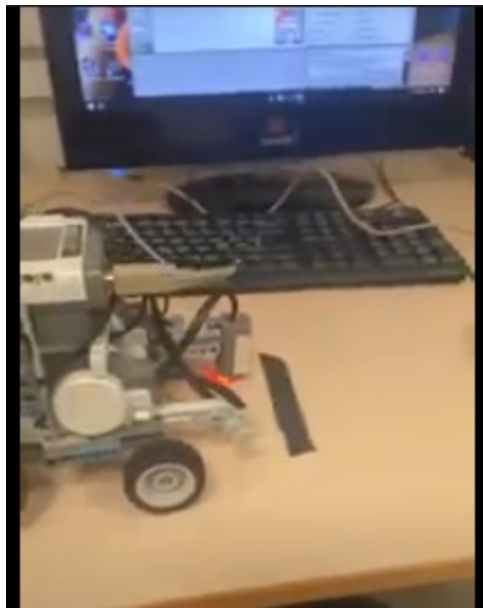
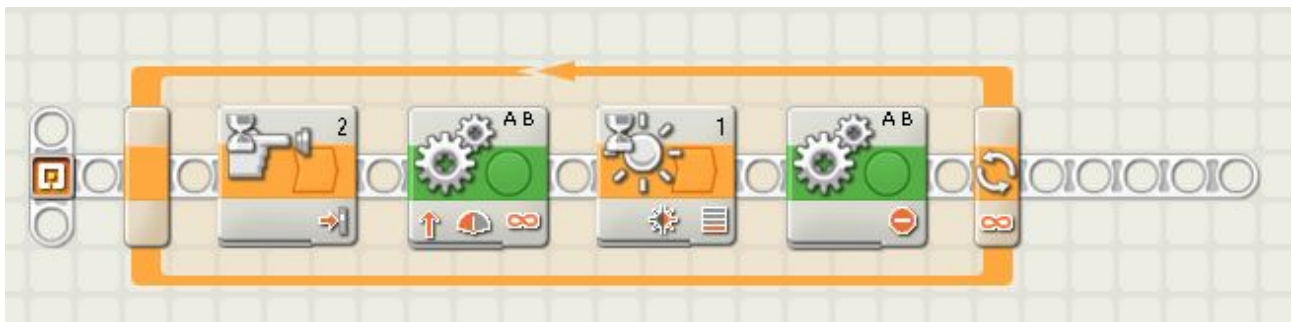


# Marcia e Arresto di un Robot Lego NXT tramite sensore di luce.

Alunno: Panori Stefano 4CEA




Settings Blocchi:



Pulsante:

Controllo: <input type="text" value="Sensore"/>	Porta: <input type="radio"/> 1 <input checked="" type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 3 <input type="radio"/> 4
Sensore:  <input type="text" value="Contatto"/>	Azione: <input checked="" type="radio"/> Premuto <input type="radio"/> Rilasciato <input type="radio"/> Pr. e Ri.

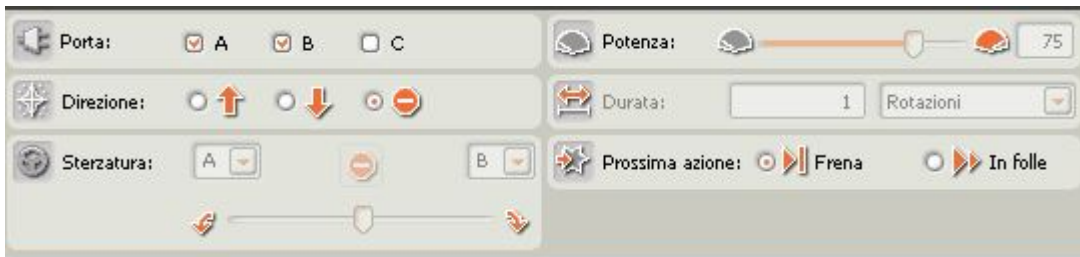
Motore Movimento:

Porta: <input checked="" type="checkbox"/> A <input checked="" type="checkbox"/> B <input type="checkbox"/> C	Potenza:  50
Direzione: <input checked="" type="radio"/> ↑ <input type="radio"/> ↓ <input type="radio"/> ↻	Durata: <input type="text" value="10800"/> <input type="text" value="Illimitato"/>
Sterzata: <input type="text" value="A"/> ↑ <input type="text" value="B"/> ↓	Prossima azione: <input type="radio"/> Frena <input checked="" type="radio"/> In folle

### Sensore Luce:



### Motore Arresto:



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