



ÍNDICE

- Inicio
- General
- Herramientas
- Bloques de programación
 - Bloques de acción
 - Bloques de flujo
 - Bloques del sensor
 - Bloque de datos
 - Bloques avanzados
- Acceso al archivo
- Registro de Datos
- Mandar mensajes
- Conexión Bluetooth
- Mantener activo
- Comentario
- Valor del sensor sin procesar
- Detener
- Invertir el motor
- Motor sin regular

Registro de Datos

Bloque Detener

El bloque Detener programa finaliza de inmediato cualquier secuencia de bloques de programación y termina el programa.

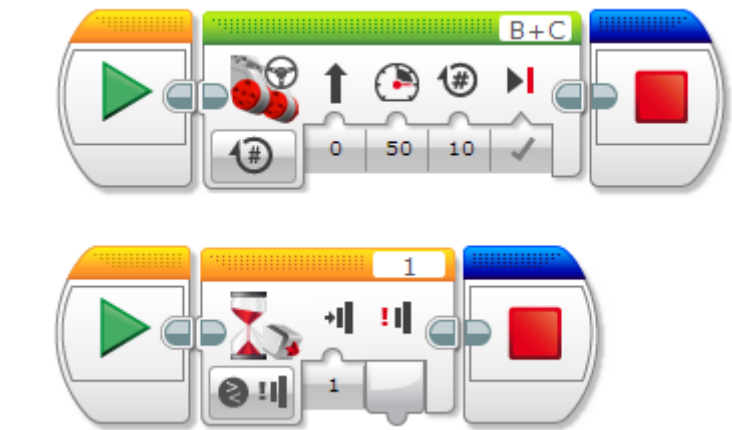


Puede colocar un bloque Detener programa al final de cualquier secuencia en su programa, incluyendo las secuencias que aparecen dentro de un [Interrupor](#), [Bucle](#) o [Mi bloque](#). Si el bloque Detener programa se alcanza y se ejecuta, finalizará todo el programa.

Consejos y trucos

El bloque Detener programa es opcional. Cuando todas las secuencias en un programa terminan, el programa también lo hace automáticamente.

Ejemplo: Detener un programa de una Segunda secuencia



Este programa tiene dos secuencias que comenzarán automáticamente al inicio del programa y se ejecutarán al mismo tiempo. La primera secuencia le dice al robot que se impulse 10 rotaciones hacia adelante y, luego, que termine el programa con un bloque Detener programa. La segunda secuencia espera a que se presione el Sensor táctil y, luego, finaliza el programa con otro bloque Detener programa.

El resultado del programa anterior es que el robot (y el programa) se detendrán, ya sea cuando el robot haya recorrido 10 rotaciones hacia adelante o cuando se presione el sensor táctil, lo que suceda primero.

Detener
Enlaces rápidos

Detener
Enlaces rápidos