


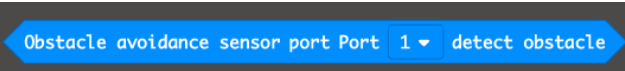
# Ultrasonic Sensor

**Obiettivi:** *Utilizzo del Sensore ad Ultrasuoni (Ultrasonic Sensor)*

**Risorse:** 1 Micro:Bit; Dada:Bit kit; Ultrasonic sensor; Digital Tube

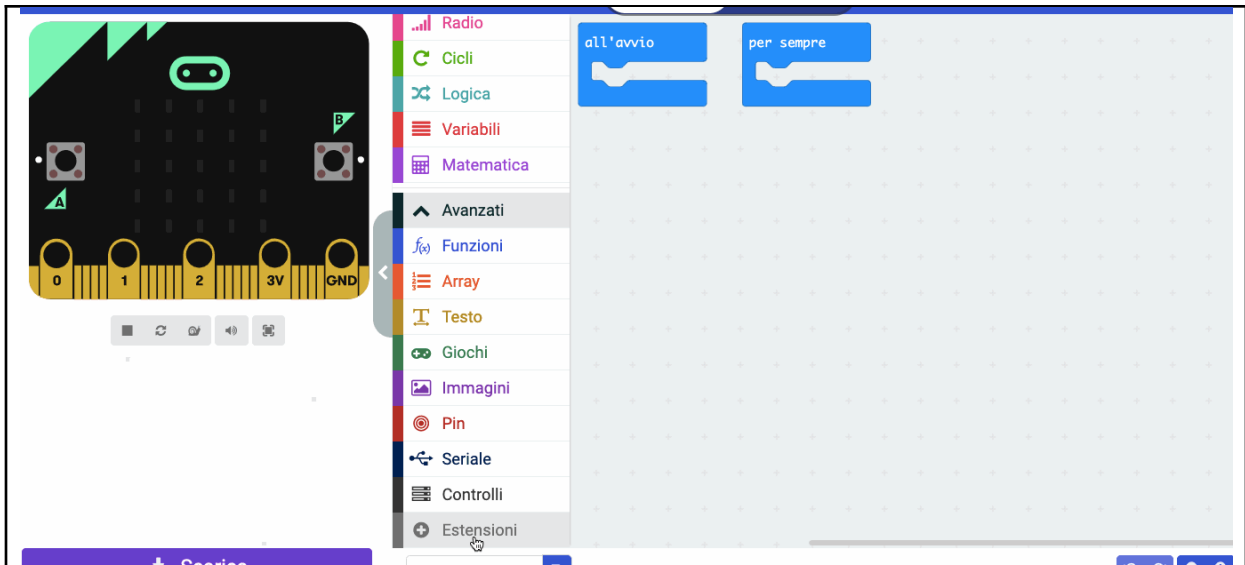
**Estensione:** <https://github.com/LOBOT-ROBOT/Startbit>

## Introduzione:

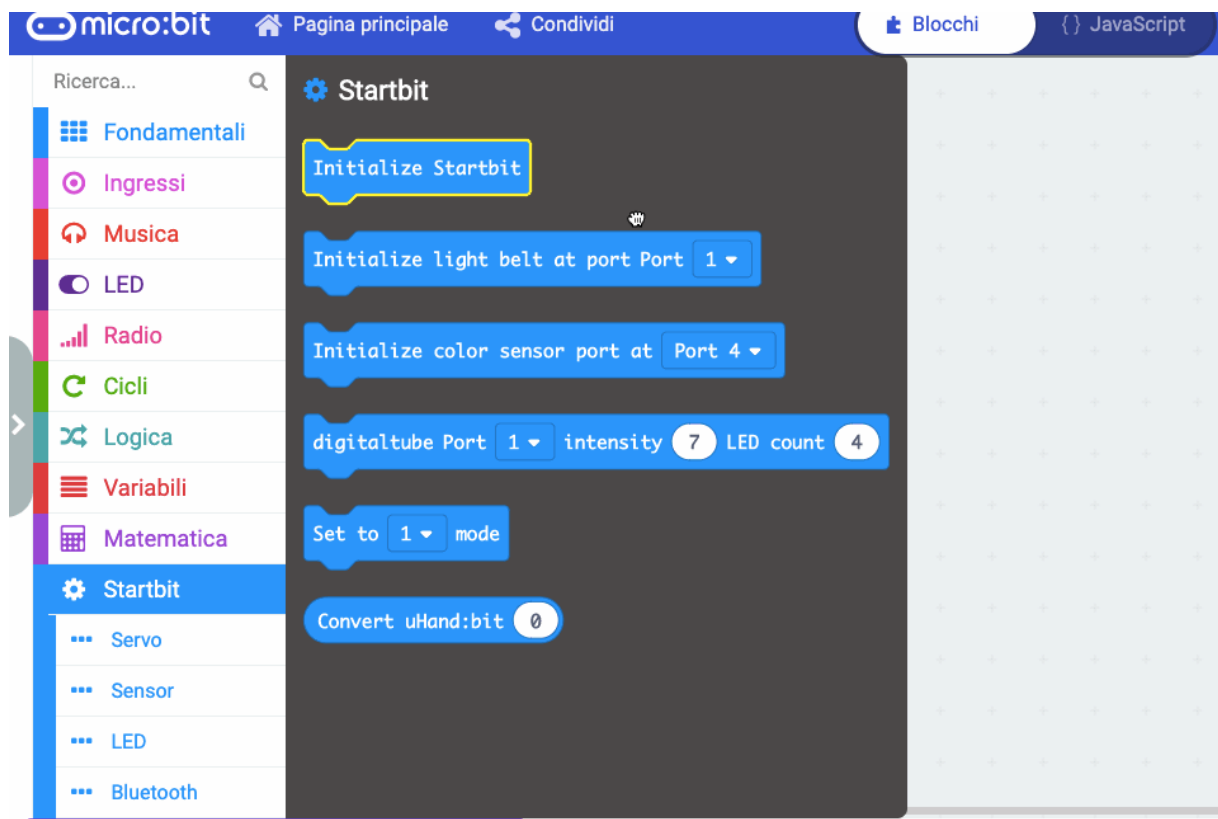
Blocco	Descrizione
	Indica la distanza in cm di un oggetto posta davanti al sensore ad ultrasuoni
	Indica se un oggetto è presente o meno davanti al sensore ad ultrasuoni

Impariamo ad utilizzare il sensore ad ultrasuoni (ultrasonic sensor). Questo tipo di sensore ci permette di leggere se davanti abbiamo un oggetto e a che distanza questo è posto riconoscendo anche se questo si allontana o si avvicina

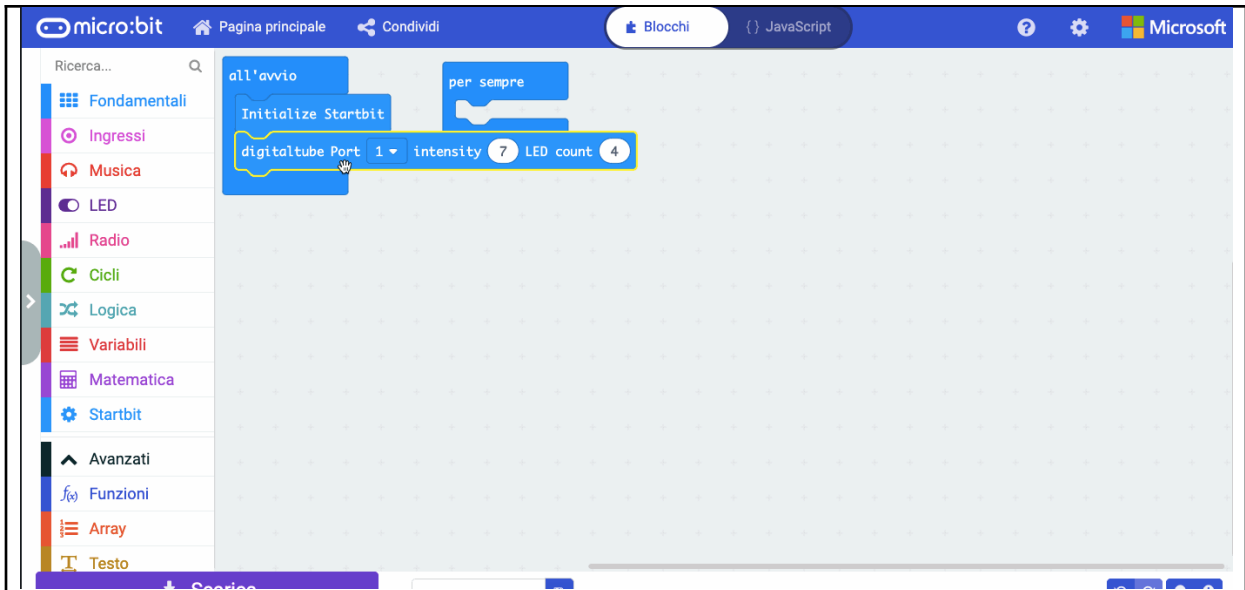
Come prima cosa aggiungiamo l'estensione necessaria a programmare i nostri motori servo (<https://github.com/LOBOT-ROBOT/Startbit>)



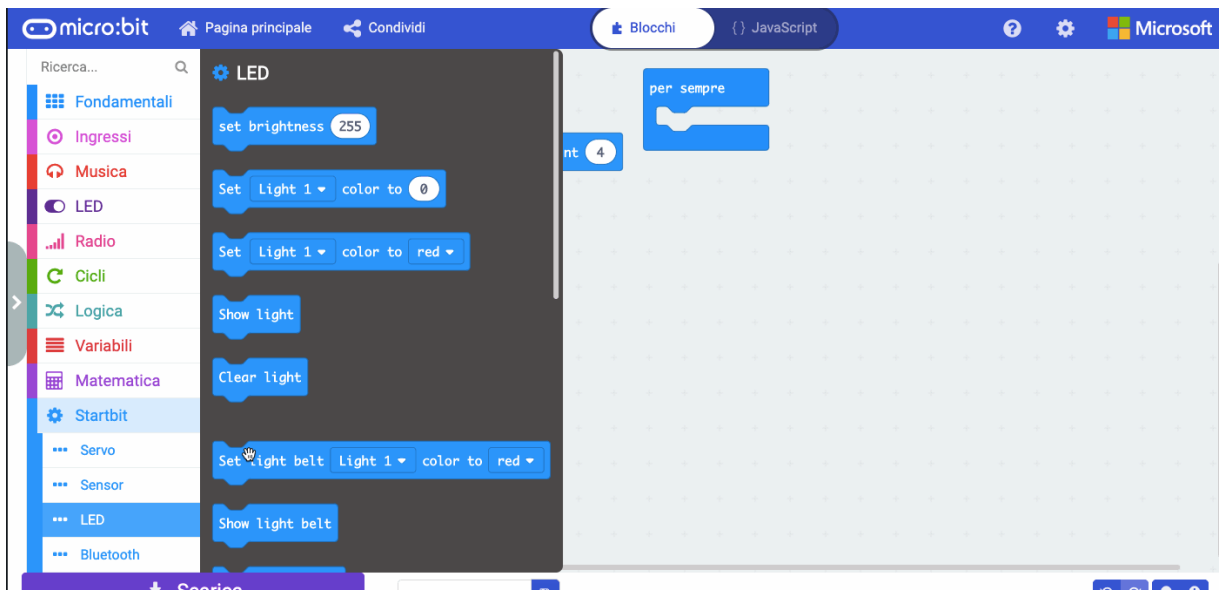
Inizializziamo l'estensione



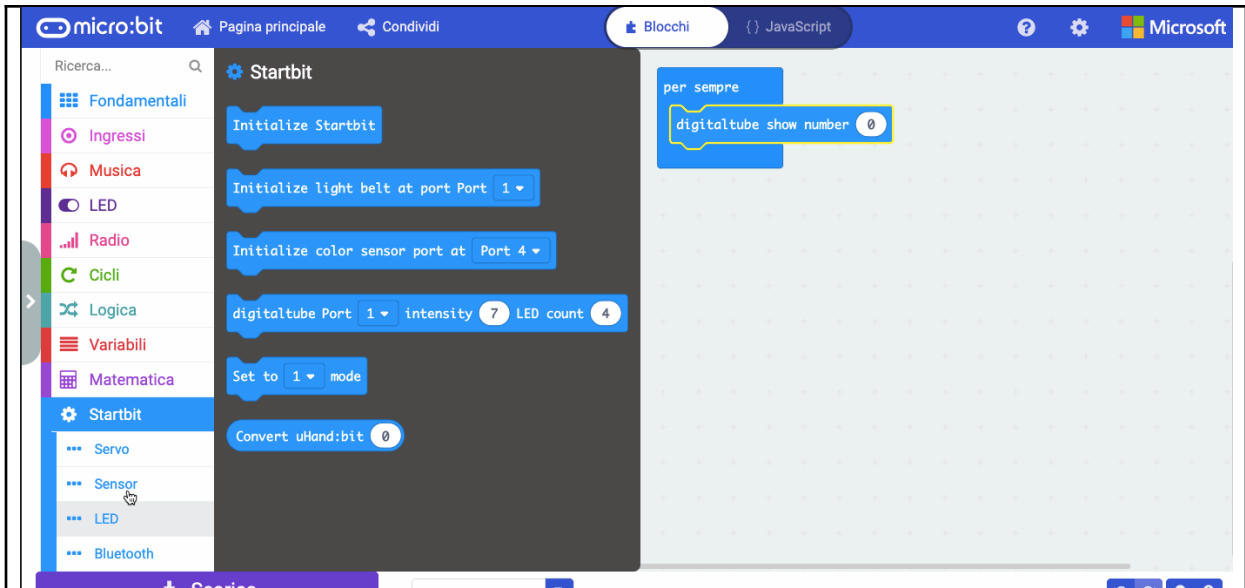
Inseriamo il blocco per inizializzare il Digital Tube (sensore 7 segmenti):



Inseriamo il blocco per scrivere sul display a 7 segmenti



Perfetto! Ora leggiamo il valore numerico e scriviamolo sul 7 segmenti



Non ci resta che inserire una pausa per rendere la lettura più agevole

