

# Arduino Alvik API

Para acceder a las funciones de Arduino Alvik API tenemos que ejecutar las instrucciones:

```
alvik = ArduinoAlvik()  
alvik.begin()
```

Entonces ya podemos usar las siguientes: (extraído de <https://docs.arduino.cc/tutorials/alvik/api-overview/> )

Luego veremos en el apartado de programación del Arduino Alvik con código Arduino IDE que utilizaremos una biblioteca `#include "Arduino_Alvik.h"` que importa prácticamente las mismas funciones, ver <https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/programas-arduino-ide-sin-iot>

<b>FUNCION con sus Inputs</b>	<b>Outputs</b>
stop()	para todas las funciones Alvik
is_on()	true si esta encendido false si esta apagado
is_target_reached()	true si ha enviado M o R en el mensaje
get_ack()	last_ack: el valor del último mensaje
stop()	para todas las funciones Alvik
get_orientation()	r: valor de balanceo p: valor de cabeceo y: valor de guiñada
get_accelerations()  ver uso en <a href="https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/programas-de-ejemplo">https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/programas-de-ejemplo</a>	ax ay az
get_gyros()  ver uso en <a href="https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/programas-de-ejemplo">https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/programas-de-ejemplo</a>	gx by gz

get_imu()	las 6 anteriores
get_line_sensors()	left center right
brake()	Frena el robot
get_battery_charge()	battery_soc: el % de la batería
get_touch_any()	touch_any es true si se ha apretado cualquier botón
get_touch_ok() get_touch_cancel() get_touch_center() get_touch_up() get_touch_left() get_touch_down() get_touch_right()	touch_ok es true si se ha apretado ok etc...  ver ejemplos en <a href="https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/robotica-para-infantil">https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/robotica-para-infantil</a> y en <a href="https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/mensajes-a-telegram">https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/mensajes-a-telegram</a>
get_color_raw() get_color_label()	color
get_version() print_status()	versión del firmware para actualizarlo ver <a href="https://docs.arduino.cc/tutorials/alvik/user-manual/#how-to-upload-firmware">https://docs.arduino.cc/tutorials/alvik/user-manual/#how-to-upload-firmware</a>
set_behaviour(behaviour: int)	
rotate(angle: float, unit: str = 'deg', blocking: bool = True)	
move(distance: float, unit: str = 'cm', blocking: bool = True)	
get_wheels_speed(unit: str = 'rpm')	left_wheel_speed: the speed value right_wheel_speed: the speed value
set_wheels_speed(left_speed: float, right_speed: float, unit: str = 'rpm')	
set_wheels_position(left_angle: float, right_angle: float, unit: str = 'deg')	
get_wheels_position(unit: str = 'deg')	angular_velocity
drive(linear_velocity: float, angular_velocity: float, linear_unit: str = 'cm/s', angular_unit: str = 'deg/s')	
get_drive_speed(linear_unit: str = 'cm/s', angular_unit: str = 'deg/s')	linear_velocity: speed of the robot. angular_velocity: speed of the wheels.
reset_pose(x: float, y: float, theta: float, distance_unit: str = 'cm', angle_unit: str = 'deg')	

get_pose(distance_unit: str = 'cm', angle_unit: str = 'deg')	x y theta
set_servo_positions(a_position: int, b_position: int)	
set_builton_led(value: bool)	
set_illuminator(value: bool)	
color_calibration(background: str = 'white')	
rgb2hsv(r: float, g: float, b: float)	h: hue value s: saturation value v: brightness value
get_color(color_format: str = 'rgb')	r or h g or s b or v
hsv2label(h, s, v)	color label: like "BLACK" or "GREEN", if possible, otherwise return "UNDEFINED"
get_distance(unit: str = 'cm')	lee la distancia del sensor TOF: ver ejemplo en <a href="https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/evita-obstaculos">https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/evita-obstaculos</a>  left_tof: 45° to the left object distance center_left_tof: 22° to the left object distance center_tof: center object distance center_right_tof: 22° to the right object distance right_tof: 45° to the right object distance
get_distance_top(unit: str = 'cm')	top_tof: 45° to the top object distance
get_distance_bottom(unit: str = 'cm')	bottom_tof: 45° to the bottom object distance
on_touch_ok_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_cancel_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_center_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_up_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_left_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_down_pressed(callback: callable, args: tuple = ()) on_touch_right_pressed(callback: callable, args: tuple = ())	He intentado hacer programas con estas instrucciones, pero una vez pulsado la tecla, sigue llamando a callback continuamente  No veo su utilidad teniendo get_touch

## Unidades

- m: centimeters  
mm: millimeters  
m: meters  
inch: inch, 2.54 cm

in: inch, 2.54 cm

- deg: degrees, example: 1.0 as reference for the other unit. 1 degree is 1/360 of a circle.  
rad: radiant, example: 1 radian is 180/pi deg.  
rev: revolution, example: 1 rev is 360 deg.  
revolution: same as rev  
perc: percentage, example 1 perc is 3.6 deg.  
%: same as perc
- 'cm/s': centimeters per second  
'mm/s': millimeters per second  
'm/s': meters per second  
'inch/s': inch per second  
'in/s': inch per second
- 'rpm': revolutions per minute, example: 1.0 as reference for the other unit.  
'deg/s': degrees per second, example: 1.0 deg/s is 60.0 deg/min that is 1/6 rpm.  
'rad/s': radiant per second, example: 1.0 rad/s is 60.0 rad/min that is 9.55 rpm.  
'rev/s': revolution per second, example: 1.0 rev/s is 60.0 rev/min that is 60.0 rpm.

¿Qué es eso de **blocking**?

Por ejemplo en `rotate(angle: float, unit: str = 'deg', blocking: bool = True)`

Si es true, todos los eventos no influyen, es decir el microprocesador esta centrado en esa instrucción

Si es falso, el microprocesador es libre de hacer otra cosa a la vez

Utiliza true si quieres precisión o no quieres que nada interaccione con la acción que estas ejecutando

---

Revision #11

Created 15 June 2024 08:10:06 by Javier Quintana

Updated 25 September 2024 11:49:54 by Javier Quintana