

Arduino IDE sin IoT: Evita obstáculos

En la pagina https://www.arduino-libraries.info/libraries/arduino_alvik o desde https://github.com/arduino-libraries/Arduino_Alvik podemos descargarnos multitud de ejemplos de código escrito en Arduino IDE para manejar este robot

Evita obstáculos

Este sencillo programa hace mover el robot evitando obstáculos

```
#include "Arduino_Alvik.h"

Arduino_Alvik alvik;

void setup() {
  alvik.begin();
  delay(5000); // Waiting for the robot to setup
}

void loop() {
  float distance = 12.0;
  float degrees = 45.0;
  float speed = 10.0;

  float distance_l, distance_cl, distance_c, distance_r, distance_cr;

  alvik.get_distance(distance_l, distance_cl, distance_c, distance_r, distance_cr);
  delay(50);

  Serial.println(distance_c);

  if (distance_c < distance || distance_cl < distance || distance_cr < distance || distance_l
```

```
< distance || distance_r < distance) {  
  alvik.rotate(degrees);  
} else {  
  alvik.drive(speed, 0.0);  
}  
}
```

y da este error NO DEU dfu-util: No DFU capable USB device available Failed uploading: uploading error: exist status 74 ¿Por qué?

No has preparado convenientemente el ALVIK haz <https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/preparar-alvik-para-arduino-ide-modo-bootloader>

Resultado

<https://www.youtube.com/embed/QerJTBUlqSs>

Reto

Tienes muchos ejemplos en https://github.com/arduino-libraries/Arduino_Alvik/tree/main/examples

□□□□□□ ¿ A QUE ESPERAS? □□□□□

Revision #4

Created 2025-03-27 22:58:43 CET by Javier Quintana

Updated 2025-03-28 11:13:00 CET by Javier Quintana