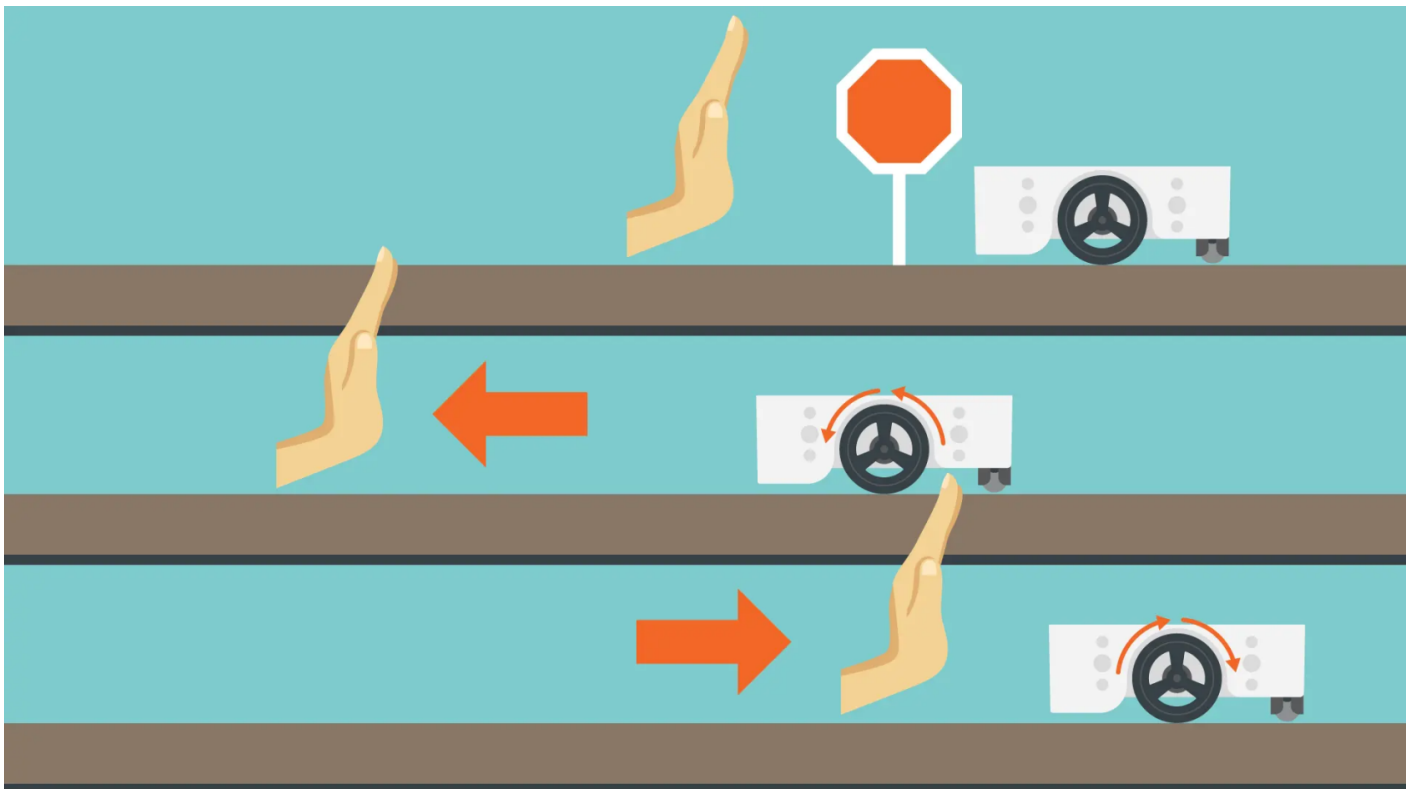


# Control con la mano

Aquí trataremos de hacer que ALVIK responda a la posición de nuestra mano a través de el sensor ultrasonidos que tiene en frente suyo. Tendrá que intentar permanecer en una distancia intermedia con lo que tiene enfrente suyo.

ESTE PROGRAMA ESTA POR DEFECTO (marcado con el led verde) cuando instalas el firmware). Ver <https://libros.catedu.es/books/arduino-alvik/page/que-es-arduino-alvik>



Fuente <https://docs.arduino.cc/tutorials/alvik/getting-started/> Author Jose Garcia CC-BY-SA

```
from arduino_alvik import ArduinoAlvik
from time import sleep
import sys

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

```
sleep(5)

#ESTABLECER VELOCIDAD

speed = 30

#IMPRIMIR VALORES Y ESTABLECER VARIABLES
while True:
    try:
        center = alvik.get_distance_top()
        print(center)
        sleep(0.01)

        #Si la mano esta cerca, Alvik se va hacia atras
        if center <= 12:
            alvik.set_wheels_speed(-speed, -speed)
        #Si la mano esta lejos, Alvik se acerca
        elif center <= 30 and center >= 18:
            alvik.set_wheels_speed(speed, speed)
        #Si la mano esta en una distancia de 12-18, Alvik se queda quieto
        else:
            alvik.set_wheels_speed(0, 0)

#INTERRUPCIÓN DEL USUARIO
except KeyboardInterrupt as e:
    print('over')
    alvik.stop()
    sys.exit()
```

---

Revision #5

Created 2024-06-13 23:51:01 CEST by Javier Quintana

Updated 2025-03-27 20:34:22 CET by Javier Quintana