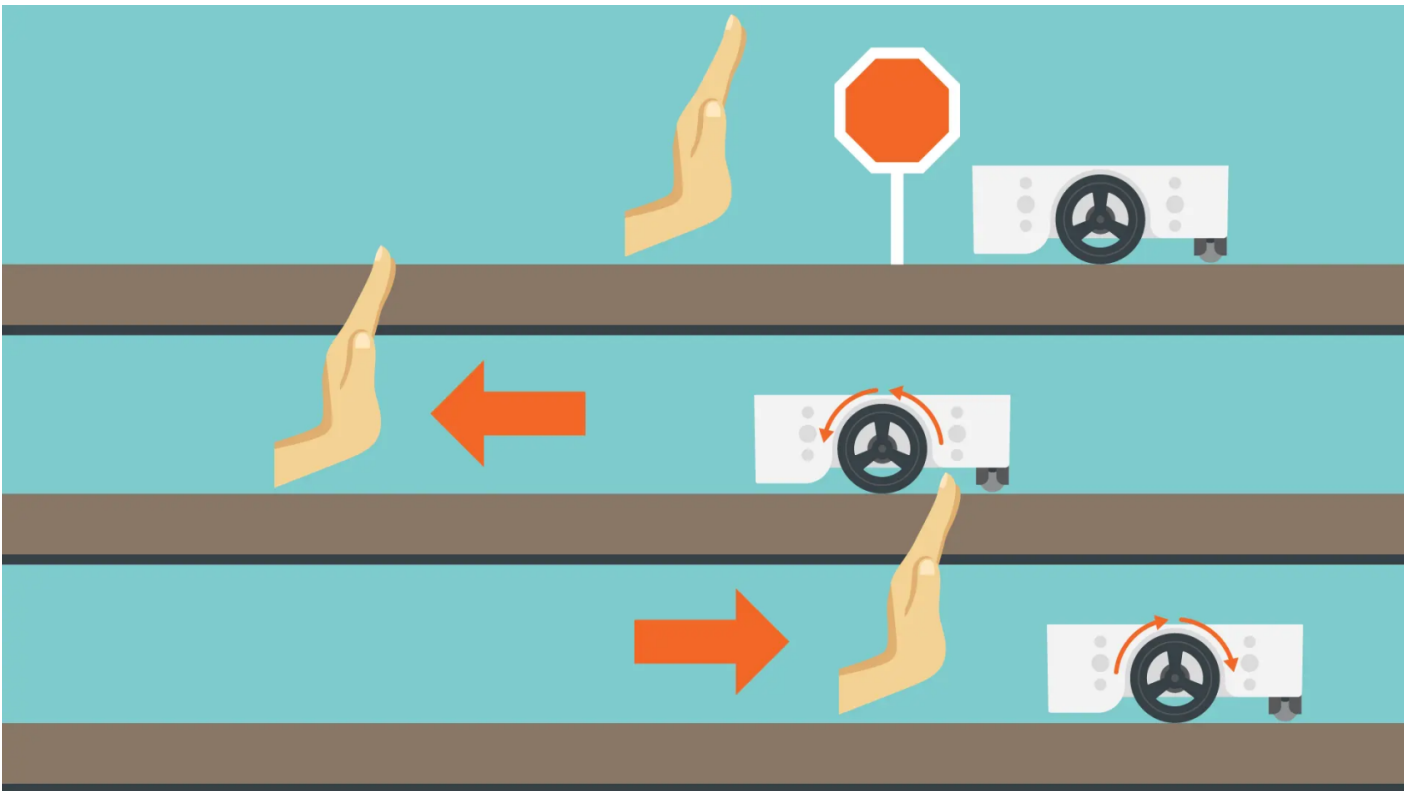


# Control con la mano

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/> AuthorJose 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 13 June 2024 23:51:01 by Javier Quintana

Updated 27 March 2025 20:34:22 by Javier Quintana