

Mensajes a Telegram

Una vez que tengamos el *TOKEN* y el *ID* lo ponemos en las líneas

telegramBot="MI_TOKEN" ## el Token que sale de @BotFather

telegramChatId="MI_ID" ## El ID del usuario de Telegram destinatario lo da @myidbot

y entonces si ejecutamos la URL

https://api.telegram.org/botMI_TOKEN/sendMessage?chat_id=MI_ID&text=MENSAJE_QUE QUIERA ENVIAR

Entonces aparece en mi Telegram desde mi bot el mensaje

Con la librería *urequest* nos permite con la instrucción *urequest.get(url)* nos permite ejecutar la llamada url

El siguiente programa envía por Telegram el botón que estemos pulsando en el Arduino Alvik :

```
from arduino_alvik import ArduinoAlvik
from time import sleep
import random
import sys
import network
import urequests
import time

alvik = ArduinoAlvik()
alvik.begin()

def enviarmensaje(mensaje):

url="https://api.telegram.org/bot"+telegramBot+"/sendMessage?chat_id="+telegramChatId+"&text="+mensaje
```

```
respuesta = urequests.get(url)
#print (type(respuesta))
```

```
WIFI_NETWORK="" ## tu red wifi
WIFI_PASSWORD="" ## la contraseña de la red wifi
telegramBot="" ## el Token que sale de @BotFather
telegramChatId="" ## El ID del usuario de Telegram destinatario lo da @myidbot
```

```
wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
wlan.active(True)
wlan.connect(WIFI_NETWORK, WIFI_PASSWORD)
```

```
if wlan.isconnected():
    print("Alvik se conectó a",WIFI_NETWORK)
else :
    print ("Alvik NO se conectó a",WIFI_NETWORK)
```

```
while True:
```

```
if alvik.get_touch_any():
    alvik.left_led.set_color(1, 0, 0)
    alvik.right_led.set_color(1, 0, 0)
else:
    alvik.left_led.set_color(0, 1, 0)
    alvik.right_led.set_color(0, 1, 0)
```

```
if alvik.get_touch_up() :
    enviarmensaje("arriba")
if alvik.get_touch_down():
    enviarmensaje("abajo")
```



```
if alvik.get_touch_left() :  
    enviarmensaje("izquierda")  
  
if alvik.get_touch_right() :  
    enviarmensaje("derecha")  
  
time.sleep(1)
```

Resultado

<https://www.youtube.com/embed/8jN3Ns8uW7g>

Para saber más...

- Si en vez de hacerlo con Micropython lo quieres hacer con ArduinoIDE te recomiendo esta página
- Un ejemplo de como el Alvik va a la plaza del parking y cuando lo consigue envía un mensaje a Telegram

Revision #4

Created 6 July 2024 18:41:20 by Javier Quintana

Updated 7 July 2024 21:33:56 by Javier Quintana