

# 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](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
e
    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