

# Recepción mensajes Telegram

Podemos ahora enviar un mensaje a ArduinoAlvik y que ejecute un programa por ejemplo el evita obstáculos:

- Envía un mensaje por Telegram que está preparado
- Si le enviamos /go el contesta voy
- Ejecuta la rutina de evita obstáculos

```
from arduino_alvik import ArduinoAlvik  ##### IMPORTAMOS LAS FUNCIONES DE ALVIK

from config import utelegram_config
from config import wifi_config
##### AÑADIMOS LIBRERÍAS PARA LOS OBSTÁCULOS
from time import sleep_ms
import sys

import utelegram
import network
import utime
##### añadimos urequest para enviar mensajes con url
import urequests

alvik = ArduinoAlvik()  ##### CREAMOS UN OBJETO ALVIK
alvik.begin()          ##### LO INICIALIZAMOS
##### VARIABLES PARA EVITAR OBSTÁCULOS
distance = 10
degrees = 45.00
speed = 50.00
#####
debug = True

sta_if = network.WLAN(network.STA_IF)
sta_if.active(True)
sta_if.scan()
```

```

sta_if.connect(wifi_config['ssid'], wifi_config['password'])

if debug: print('WAITING FOR NETWORK - sleep 20')
utime.sleep(20)

#####

#####

def get_message(message):
    bot.send(message['message']['chat']['id'], message['message']['text'].upper())

#####

#####

def enviarmensaje(mensaje):                                ###FUNCION ENVIAR MENSAJE CON URL ojo cambiar
PONAQUITUID

url="https://api.telegram.org/bot"+utelegram_config['token']+"/sendMessage?chat_id=PONAQUITUID&text="+
mensaje
respuesta = urequests.get(url)

#####

#####

def reply_ping(message):
    print(message)
    bot.send(message['message']['chat']['id'], 'voy')      ### CAMBIAMOS EL MENSAJE
    evitamosobstaculos()                                   ### y EVITAMOS OBSTÁCULOS

#####

#####

def evitamosobstaculos():                                  ### FUNCIÓN EVITAR OBSTÁCULOS
    while (True):

        distance_l, distance_cl, distance_c, distance_r, distance_cr = alvik.get_distance()
        sleep_ms(50)
        print(distance_c)

        if distance_c < distance:
            alvik.rotate(degrees, 'deg')
        elif distance_cl < distance:
            alvik.rotate(degrees, 'deg')
        elif distance_cr < distance:
            alvik.rotate(degrees, 'deg')
        elif distance_l < distance:
            alvik.rotate(degrees, 'deg')
        elif distance_r < distance:

```

```

    alvik.rotate(degrees, 'deg')
else:
    alvik.drive(speed, 0.0, linear_unit='cm/s')

#####

#####

if sta_if.isconnected():
    bot = utelegram.ubot(utelegram_config['token'])
    bot.register('/go', reply_ping)          ### LA CONSIGNA SERÁ GO
    bot.set_default_handler(get_message)

    print('BOT LISTENING')
    enviarmensaje("preparado")
    bot.listen()
else:
    print('NOT CONNECTED - aborting')

```

[https://www.youtube.com/embed/jwe\\_PTmp7g](https://www.youtube.com/embed/jwe_PTmp7g)

Revision #2

Created 7 July 2024 00:10:48 by Javier Quintana

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