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
```

Copyright 2026

```
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:
```

Copyright 2026

```
      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

Revision #2
Created 2024-07-07 00:10:48 CEST by Juanjo Mejías
Updated 2024-07-07 21:33:56 CEST by Juanjo Mejías

Copyright 2026