

Control remoto

El contenido de esta página es de *Pere Manel Verdugo Zamora*

<http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

PARA REALIZAR ESTE PROGRAMA SE NECESITAN DOS CYBERPIS QUE VAN A ESTAR CONECTADOS EN LA MISMA LAN

Ahora un Cyberpi con su joystick controlará los movimientos del otro Cyberpi montado en su mBot2



Pere Manel Verdugo Zamora <http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

Para este proyecto hemos de cargar dos CyberPy.



CODIGO EN EL CYBERPI MONTADO CON MBOT2

Hay que poner los dos Cyberpis en la misma Wifi (SSID y contraseña)

The image shows a Scratch script on a grid background. The script consists of four blocks: an orange 'when CyberPi starts' block, a green 'connect to WiFi with password' block, a purple 'set print size to small' block, and a purple 'write' block containing the text 'Esperando el control remoto de otro CyberPi' followed by a 'go to next line' block. Two yellow callout boxes provide additional information. The first callout, pointing to the 'when CyberPi starts' block, says: 'Este programa es para el auomóvil, debe cargarlo en mBot2.' The second callout, pointing to the 'connect to WiFi with password' block, contains three paragraphs: 'Un requisito previo para la comunicación de difusión LAN es asegurarse de que ambas partes de la comunicación estén dentro de la misma LAN.', 'Por lo tanto, los dos CyberPi necesitan conectarse a la misma ruta WiFi, o ninguno puede conectarse a la ruta WiFi para llevar a cabo la comunicación LAN.', and 'Recomendamos que todos los CyberPi que necesiten comunicación LAN se conecten primero a la misma red WiFi.'

Pere Manel Verdugo Zamora <http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

```

al recibir message en LAN
si valor recibido del mensaje de red message = 1 entonces
  avanza a 50 rpm
si no
  si valor recibido del mensaje de red message = 2 entonces
    retrocede a 50 rpm
  si no
    si valor recibido del mensaje de red message = 3 entonces
      girar a la izquierda a 50 rpm
    si no
      si valor recibido del mensaje de red message = 4 entonces
        girar a la derecha a 50 rpm
      si no
        para motor con encoder todos

```

Pere Manel Verdugo Zamora <http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

CODIGO EN EL CYBERPI QUE HARÁ DE CONTROL REMOTO

```

cuando CyberPi se inicia
  conecta al WiFi con contraseña
  fija tamaño de impresión a pequeño
  escribe Usando el joystick para controlar y pasa a la línea siguiente
para siempre
  si pulsado ↑ mando de juego? entonces
    escribe Arriba y pasa a la línea siguiente
    emitir mensaje message en red con valor 1
  si no

```

Este es un programa para CyberPi (jugar como control remoto), debe cargarlo en CyberPi, que está montado en un protector de bolsillo.

Un requisito previo para la comunicación de difusión LAN es asegurarte de que ambas partes de la comunicación estén dentro de la misma LAN.
 Por lo tanto, los dos necesitan conectarse a la red Wifi, o ninguno puede conectarse a la ruta Wifi para llevar a cabo la comunicación LAN.
 Recomendamos que todos los CyberPi que necesiten

con permiso del autor

RESULTADO

<https://www.youtube.com/embed/khrZ9OvGnY4>

El contenido de esta página es de *Pere Manel Verdugo Zamora*

<http://peremanelv.com/mblok.html> contenidos e imágenes publicados con permiso del autor

Revision #1

Created 17 July 2024 10:50:28 by Javier Quintana

Updated 17 July 2024 10:59:10 by Javier Quintana