

# Control remoto

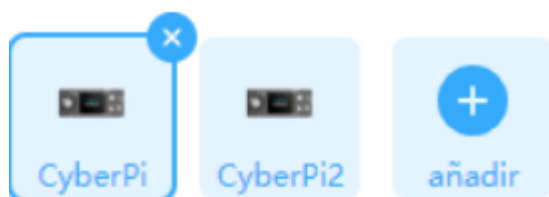
El contenido de esta página es de

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



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)

Este programa es para el auomóvil,debe cargarlo en mBot2.

cuando CyberPi se inicia

conecta al WiFi con contraseña

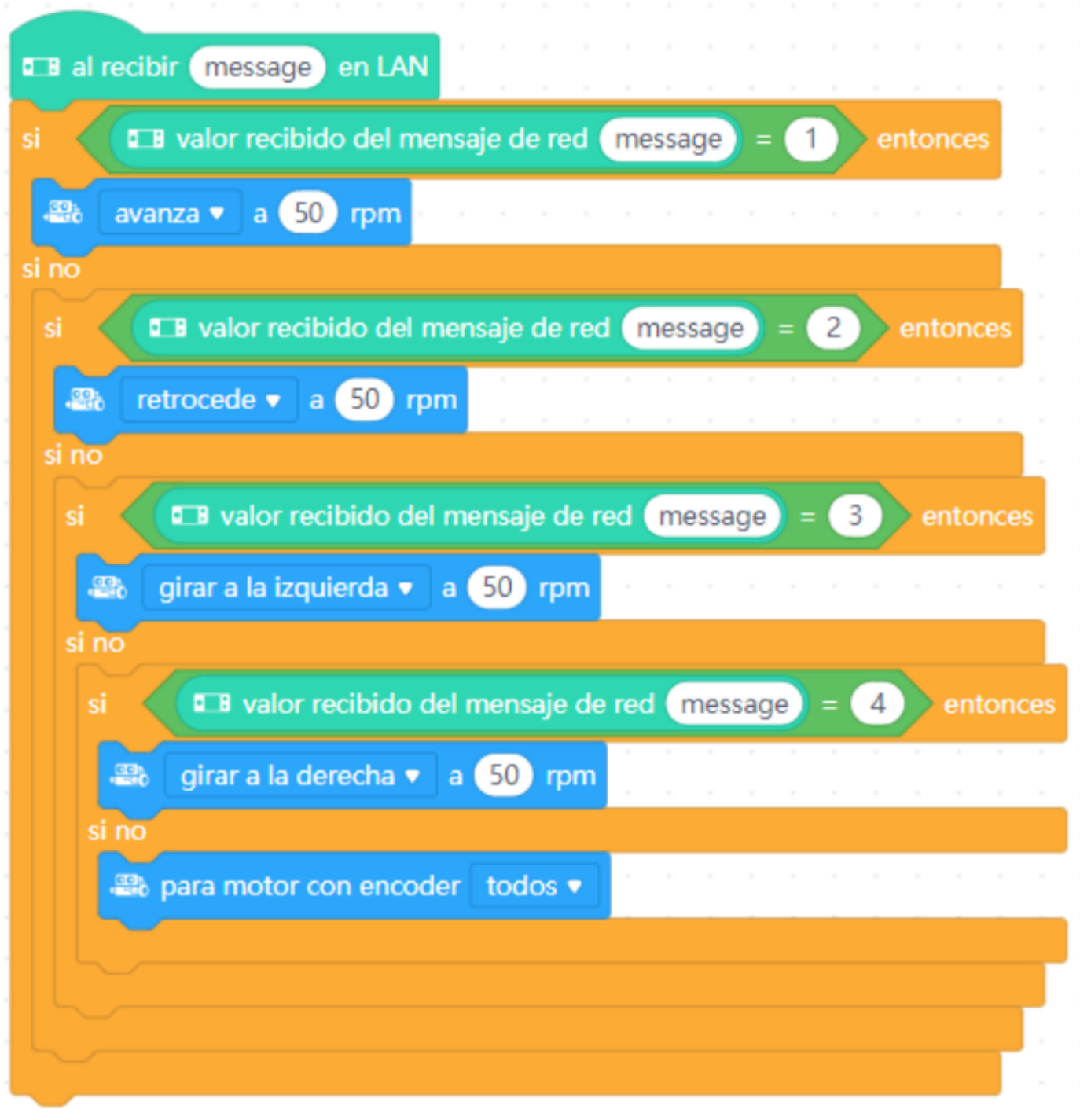
fija tamaño de impresión a pequeño

escribe Esperando el control remoto de otro CyberPi y pasa a la línea siguiente

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.

Recomendamos que todos los CyberPi que necesiten comunicación LAN se conecten primero a la misma red WiFi.



## CODIGO EN EL CYBERPI QUE HARÁ DE CONTROL REMOTO



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 comunicación LAN se conecten primero a la red Wifi.

## RESULTADO

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

El contenido de esta página es de

Revision #1

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

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