# Envío de mensajes con dos mBots2

En dos mBot2 le ponemos el siguiente código:

```
import cyberpi

ssid = "catedu"
pwd = "alcorisa"
topic = "/test_room"

cyberpi.led.on(255,0,0,id='all')
cyberpi.display.show_label("WiFi:",12,0,0,0)

if not cyberpi.wifi.is_connect():
    cyberpi.display.show_label("WiFi: No Connect",12,0,0,0)
    cyberpi.wifi.connect(ssid,pwd)
    while not cyberpi.wifi.is_connect():
        cyberpi.display.show_label("Connecting..",12,0,20,1)

cyberpi.display.clear()
cyberpi.display.show_label("WiFi: Connected!\nEnvío de mensaje botón A o B:\n Preparado
también para recepción ..",12,0,0,0)
cyberpi.led.on(0,255,0,id='all')

while True:
    ## envio de mensaje
    message = cyberpi.wifi_broadcast.get(topic)
    cyberpi.display.show_label("{}".format(message),12,0,60,1)
    # envío de mensaje
    if cyberpi.controller.is_press('a'):
```

Copyright 2026

```
        cyberpi.wifi_broadcast.set(topic,"\nHola soy CATEDU")
    elif cyberpi.controller.is_press('b'):
        cyberpi.wifi_broadcast.set(topic,"\nBienvenido a los cursos de Aularagón")
```

*Extraído de https://github.com/PerfecXX/Python-mBot2/blob/main/README.md licencia MIT*

Realmente en https://github.com/PerfecXX/Python-mBot2/tree/main/example/cyberpi/07-LAN/01-Send_Receive se utilizan DOS códigos, uno para el emisor y otro para el receptor, lo que se ha hecho en el código de arriba es unirlos.

https://www.youtube.com/embed/IpjvpNEz6-I

---

Revision #1
Created 2025-04-30 11:15:17 CEST by Juanjo Mejías
Updated 2025-04-30 12:11:47 CEST by Juanjo Mejías

Copyright 2026