

# 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:
    ## envío 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'):
```



```
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](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/lpjvpNEz6-I>

---

Revision #1

Created 30 April 2025 11:15:17 by Javier Quintana

Updated 30 April 2025 12:11:47 by Javier Quintana