

Hola Mundo

Nuestro primer programa es muy sencillo: Que por el display del Cyberpi salga la típica frase del primer programa principiante

A la hora de utilizar las funciones de la librería cyberpi, tienes dos opciones:

- Programar sin omitir de donde viene (o sea, indicar el objeto de donde sale esa función, **cyberpi.**)
- Programar omitiéndolo pero antes tienes que decirle que importas todo **import ***

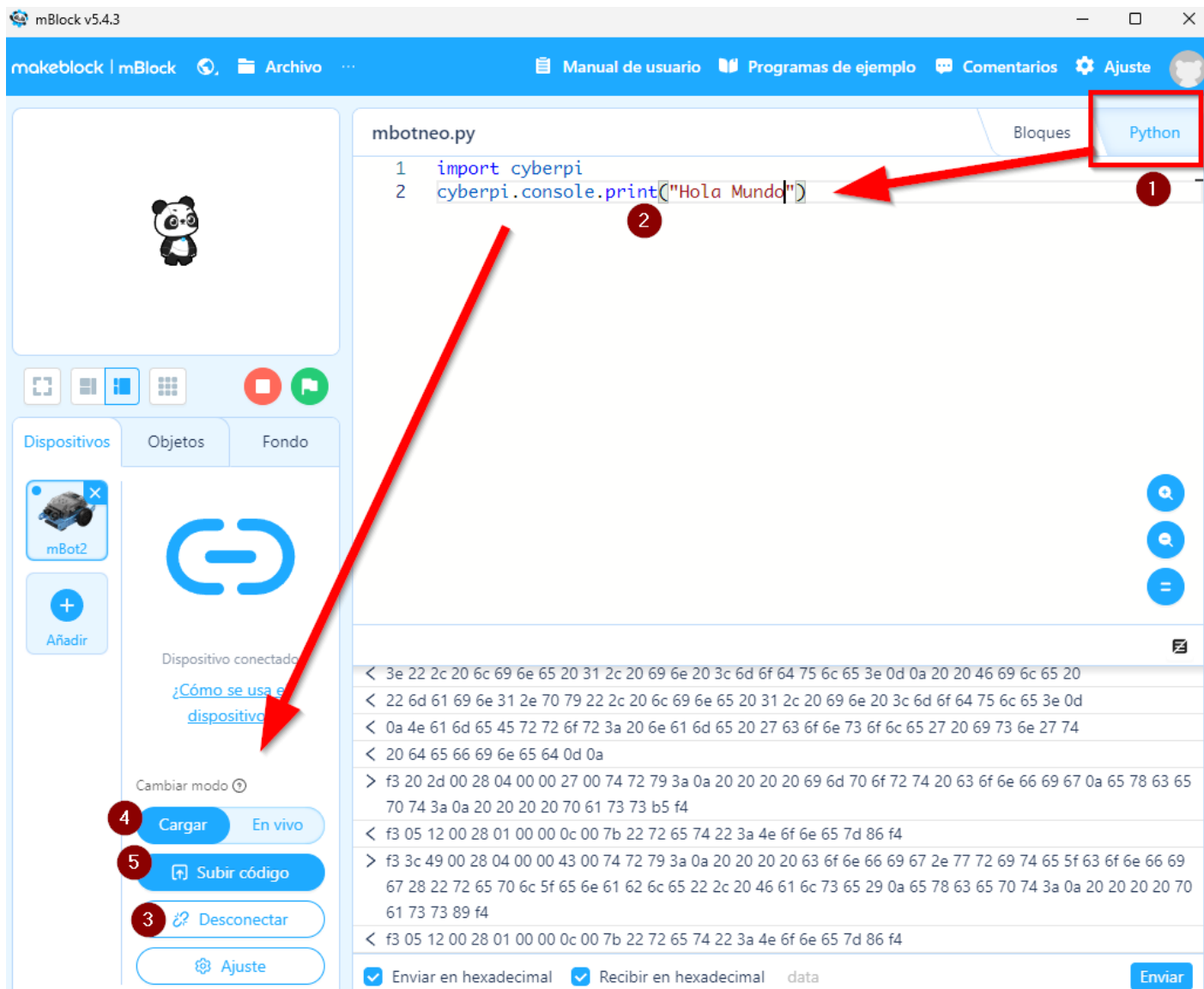
Mi primer programa Hola Mundo (método sin omitir)

Entramos en mBlock, y en la pestaña de Python tecleamos este programa:

```
import cyberpi  
cyberpi.console.print("Hola Mundo")
```

Previamente tienes que tener el programa **mBlock** instalado y cargado el dispositivo **mBot2** (aunque para estos ejemplos con Cyberpi también vale) , recuerda lo visto en <https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/mblock5> y en <https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/como-usar-mbot2-en-mblock>

1. Entramos en mblock con el dispositivo cargado mBot2 y vamos a la pestaña Python
2. Pegamos el programa
3. Vamos a conectar mBot2 (debemos de tenerlo conectado con un cable USB tal y como vimos en <https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/mi-primer-programa-hola-mundo>)
4. Damos a la opción Cargar
5. Subir código



The screenshot shows the mBlock v5.4.3 interface. The top bar includes 'makeblock | mBlock', 'Archivo', 'Manual de usuario', 'Programas de ejemplo', 'Comentarios', 'Ajuste', and a user profile icon. The main workspace is divided into a left sidebar and a right code editor. The sidebar contains a 'Dispositivos' section with an 'mBot2' device icon and an 'Añadir' button. Below this is a 'Cargar' button (labeled 4), an 'En vivo' button, a 'Subir código' button (labeled 5), a 'Desconectar' button (labeled 3), and an 'Ajuste' button. The code editor shows a Python script named 'mBotneo.py' with two lines: '1 import cyberpi' and '2 cyberpi.console.print("Hola Mundo")'. A red arrow points from the 'Python' tab in the top right to the code editor. Another red arrow points from the 'Cargar' button to the code editor. The bottom of the interface displays a hex dump of the output, with checkboxes for 'Enviar en hexadecimal' and 'Recibir en hexadecimal', and an 'Enviar' button.

```
mBotneo.py
1 import cyberpi
2 cyberpi.console.print("Hola Mundo")
```

Dispositivos: mBot2, Añadir

Cargar (4), En vivo, Subir código (5), Desconectar (3), Ajuste

Enviar en hexadecimal, Recibir en hexadecimal, data, Enviar

Y el resultado es



Mi primer programa Hola Mundo (método omitiendo)

Repite los pasos anteriores pero con este código

```
from cyberpi import *  
console.print("Hola Mundo")
```

¿Ves la diferencia de código?

Revision #2

Created 29 April 2025 12:36:37 by Javier Quintana

Updated 29 April 2025 19:36:14 by Javier Quintana