

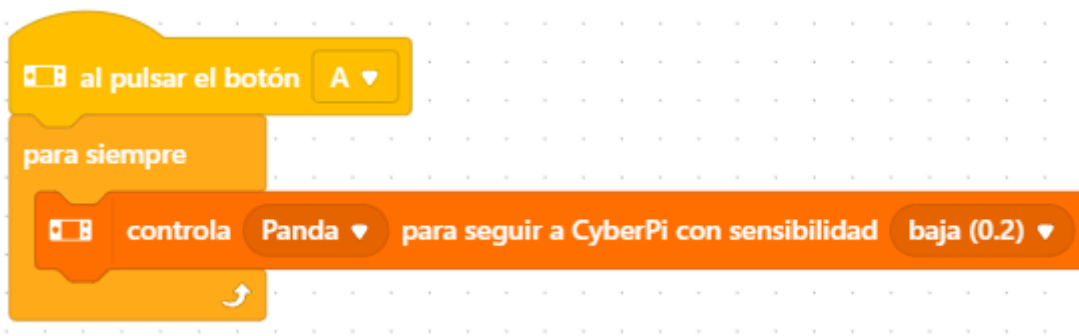
Movimientos


Detección
de
movimient

Ahora vamos a ver los programas en

Sensibilidad

Este sencillo programa podemos controlar el sprite según los movimientos definidos en Cyberpi

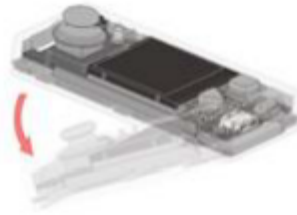


Ejecuta el anterior programa EN VIVO pues hay que mover el sprite

En teoría estos son los movimientos :



Mover arriba



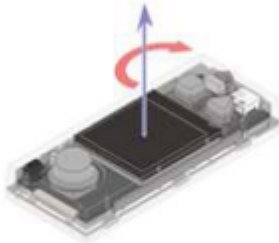
Mover abajo



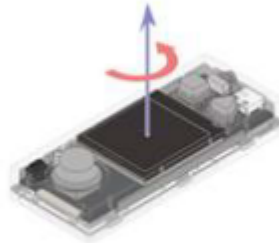
Mover Izquierda



Mover Derecha



Rotar Derecha



Rotar Izquierda



Cayendo



Agitado

Manual de Cyberpi <https://www.robotix.es/ebook/cyberpi-guia.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix. Autor José Manuel Ruiz Gutiérrez.

O montado con el mBot2 :



Inclinación hacia atrás

Inclinación hacia delante



Inclinación hacia la derecha

Inclinación hacia la izquierda

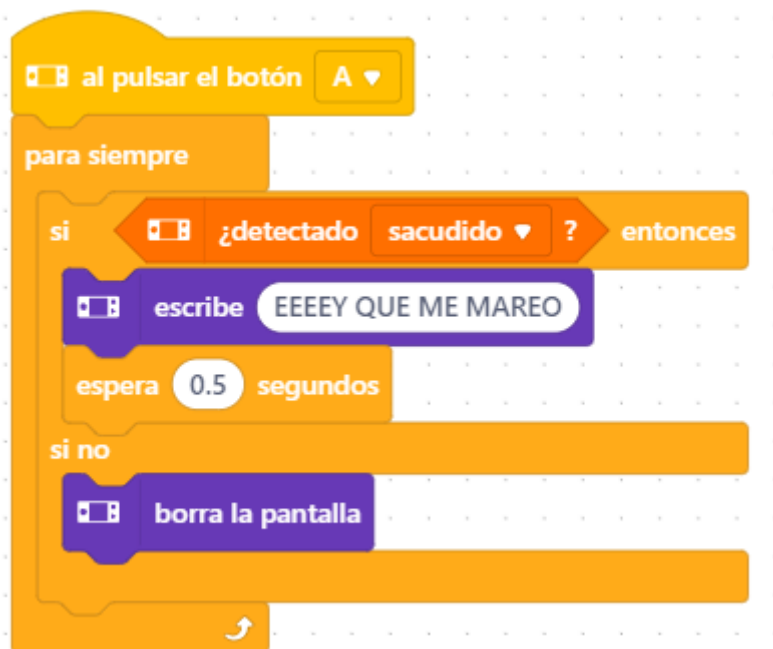
Girar en sentido contrario

Manual mBot2 <https://www.robotix.es/documentos/mbot2-actividades.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix.

Pero no es fácil :

https://www.youtube.com/embed/BHmyuCQvn_U

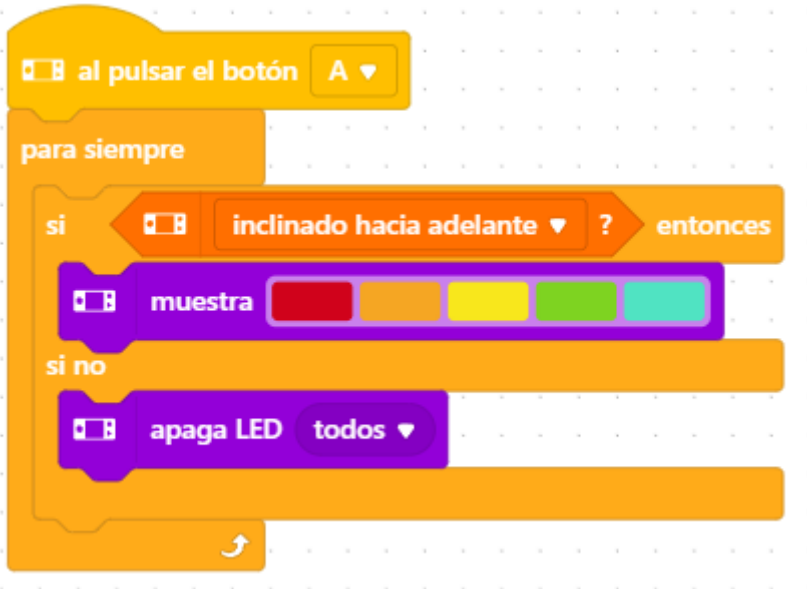
El siguiente script muestra por la pantalla de Cyberpi si esta en movimiento (*Adaptado de Guía Cyberpi Robotix con permiso de la empresa. José Manuel Ruiz Gutiérrez*)



Resultado

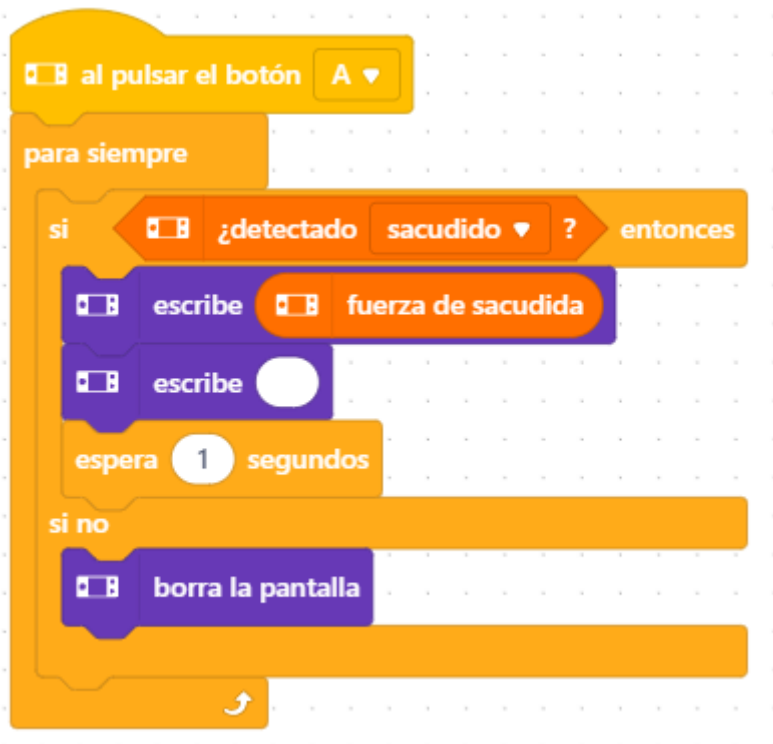
<https://www.youtube.com/embed/mObrujSRTjk>

Adaptado de **Manual de Cyberpi** <https://www.robotix.es/ebook/cyberpi-guia.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix. Autor José Manuel Ruiz Gutiérrez.



<https://www.youtube.com/embed/FTZt4cqzom4>

O este otro



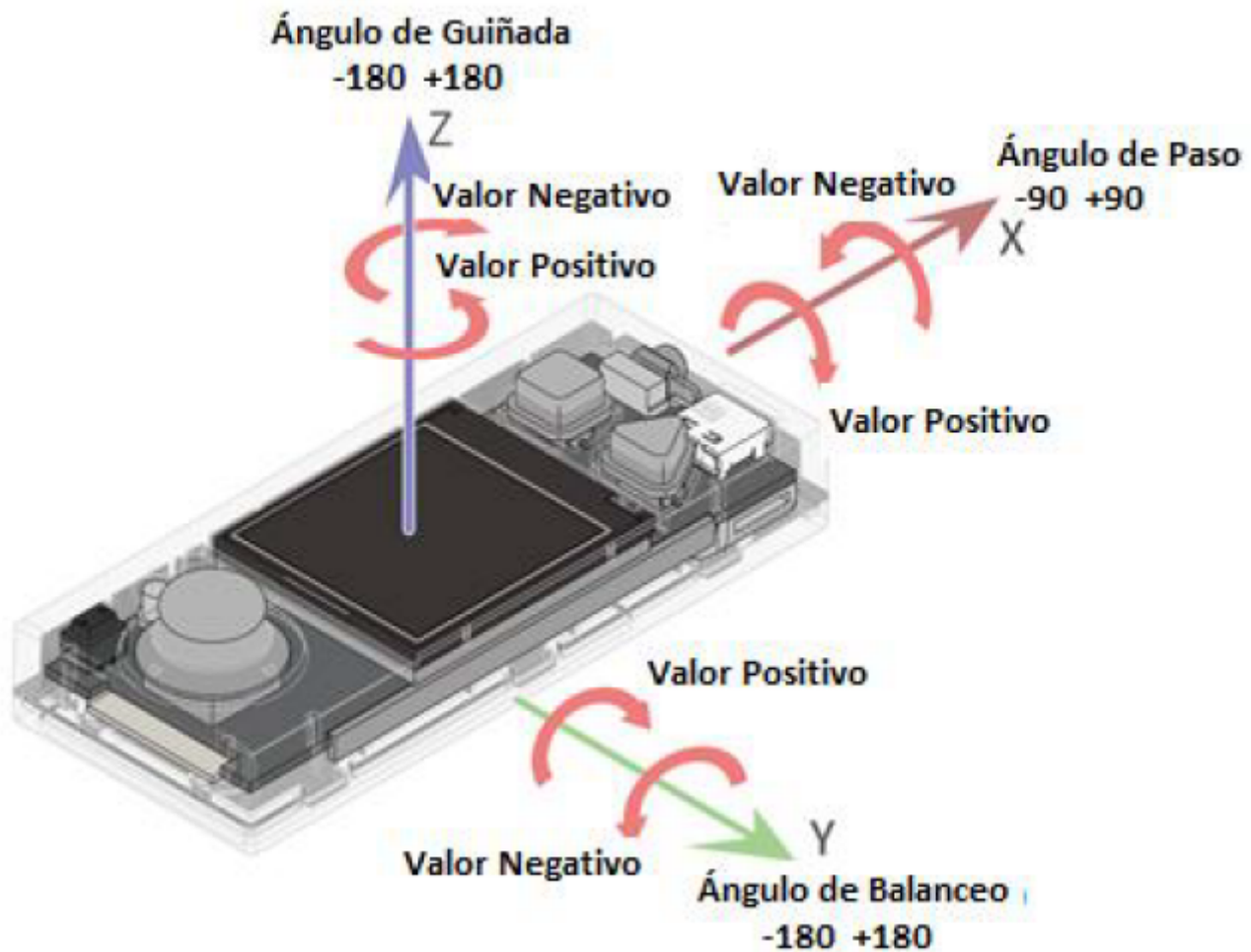
<https://www.youtube.com/embed/agdwNi0GE54>

Detección de giros



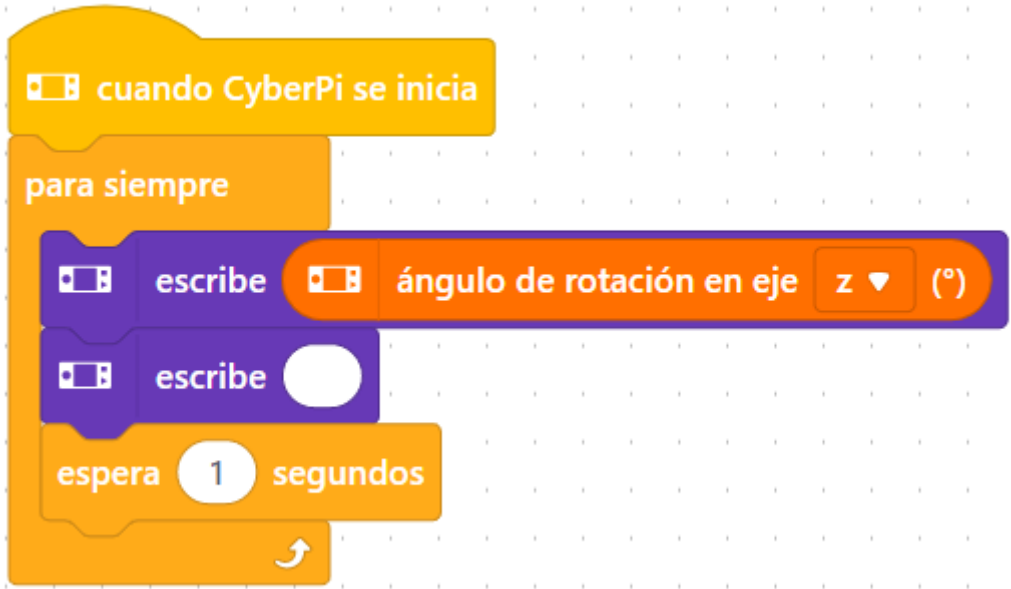
<https://www.youtube.com/embed/z28RFcGpy4A>

El criterio de ángulos es ;



Manual de Cyberpi <https://www.robotix.es/ebook/cyberpi-guia.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix. Autor José Manuel Ruiz Gutiérrez.

Un programa muy visual para ver la precisión que lo realiza es el siguiente:



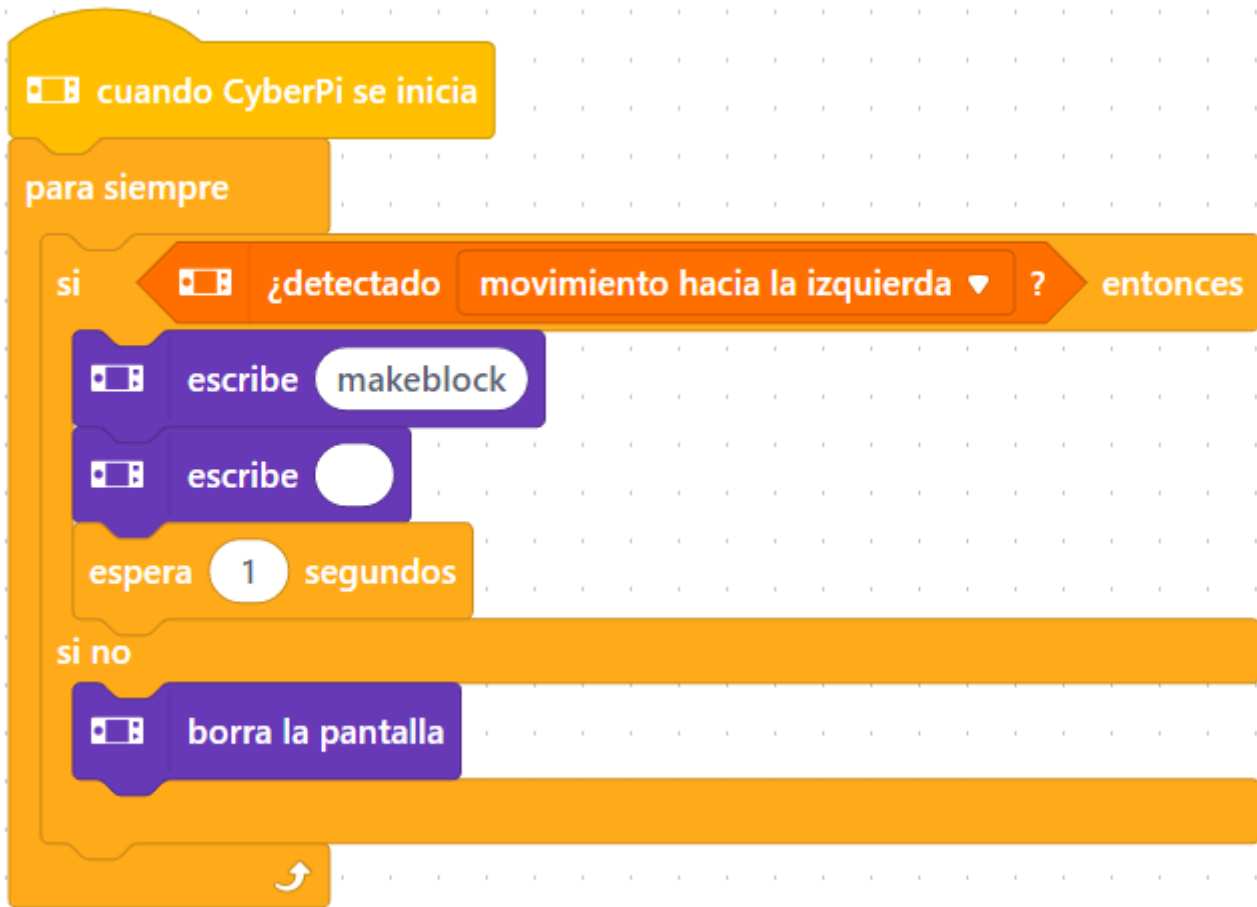
Como podemos ver, los ángulos superiores a 360 están permitidos y al revés, en sentido negativo también:

<https://www.youtube.com/embed/4wNTi4bXuqc>

Esto nos permite contar el número de vueltas que gira y su sentido.

Aceleraciones

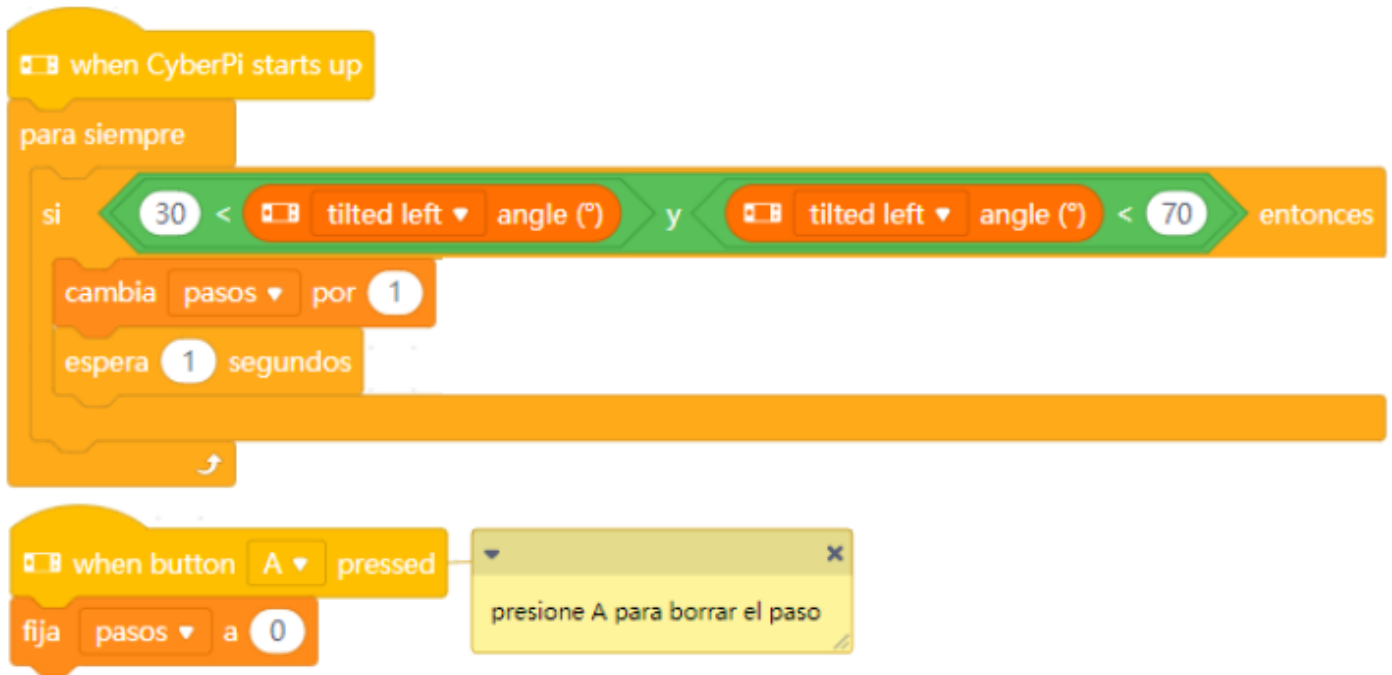
También puede medir la aceleración en cualquiera de los tres ejes, por ejemplo este programa



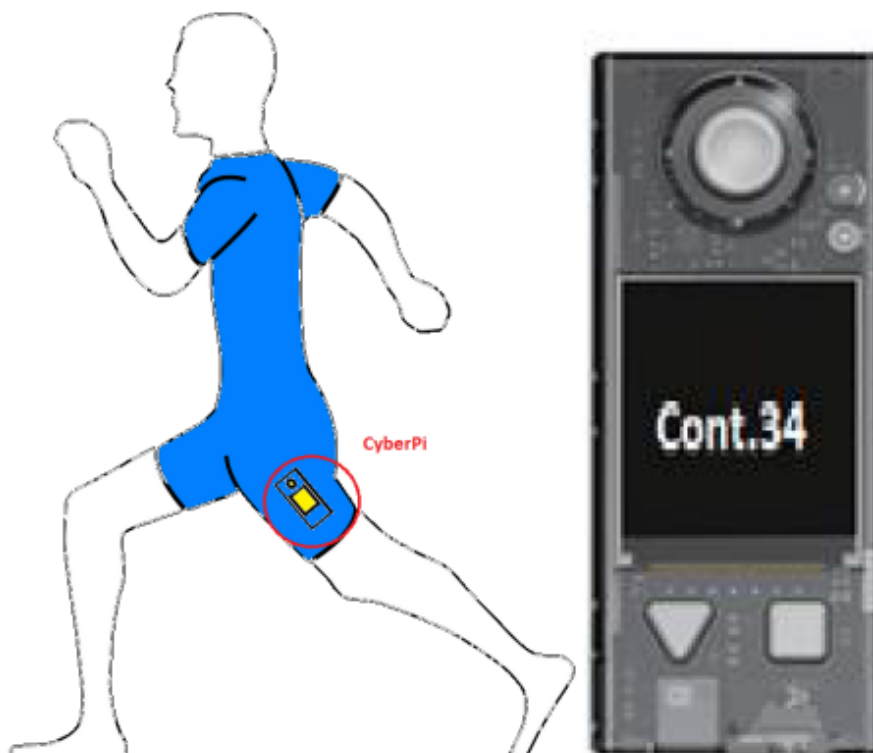
Este es el resultado

<https://www.youtube.com/embed/vvCSjWRmm2c>

Un ejercicio interesante: Contador de pasos



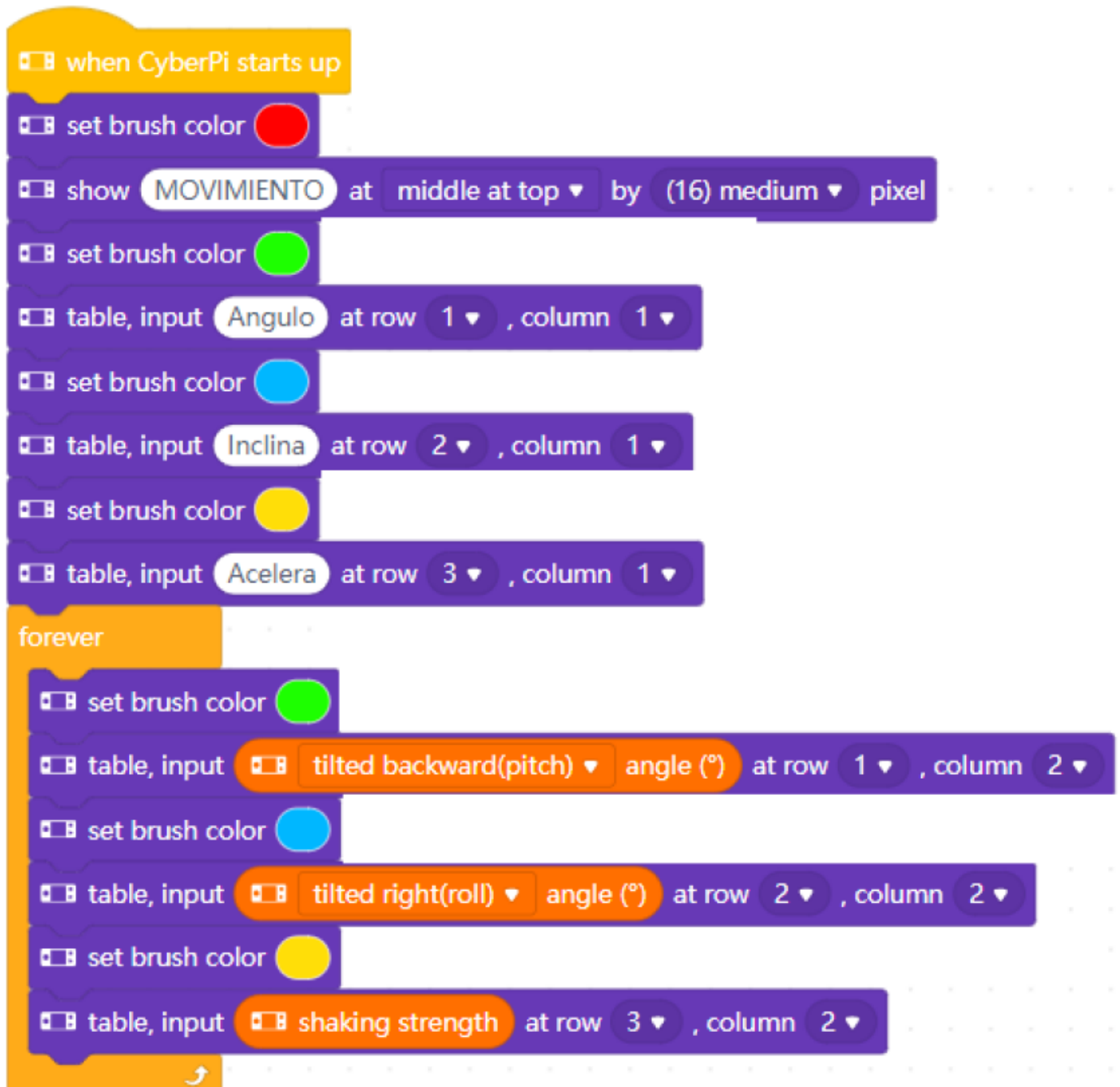
Seguidamente se muestra una imagen con la aplicación ya realizada e instalada.



Manual de Cyberpi <https://www.robotix.es/ebook/cyberpi-guia.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix. Autor José Manuel Ruiz Gutiérrez.



Visualización en forma de tabla de las inclinaciones



Manual de Cyberpi <https://www.robotix.es/ebook/cyberpi-guia.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix. Autor José Manuel Ruiz Gutiérrez.

Resultado :

MOVIMIENTO

Angulo	60
Inclina.	30
Acelera.	0

Revision #9

Created 2024-07-12 13:51:12 CEST by Javier Quintana

Updated 2024-07-18 09:36:32 CEST by Javier Quintana