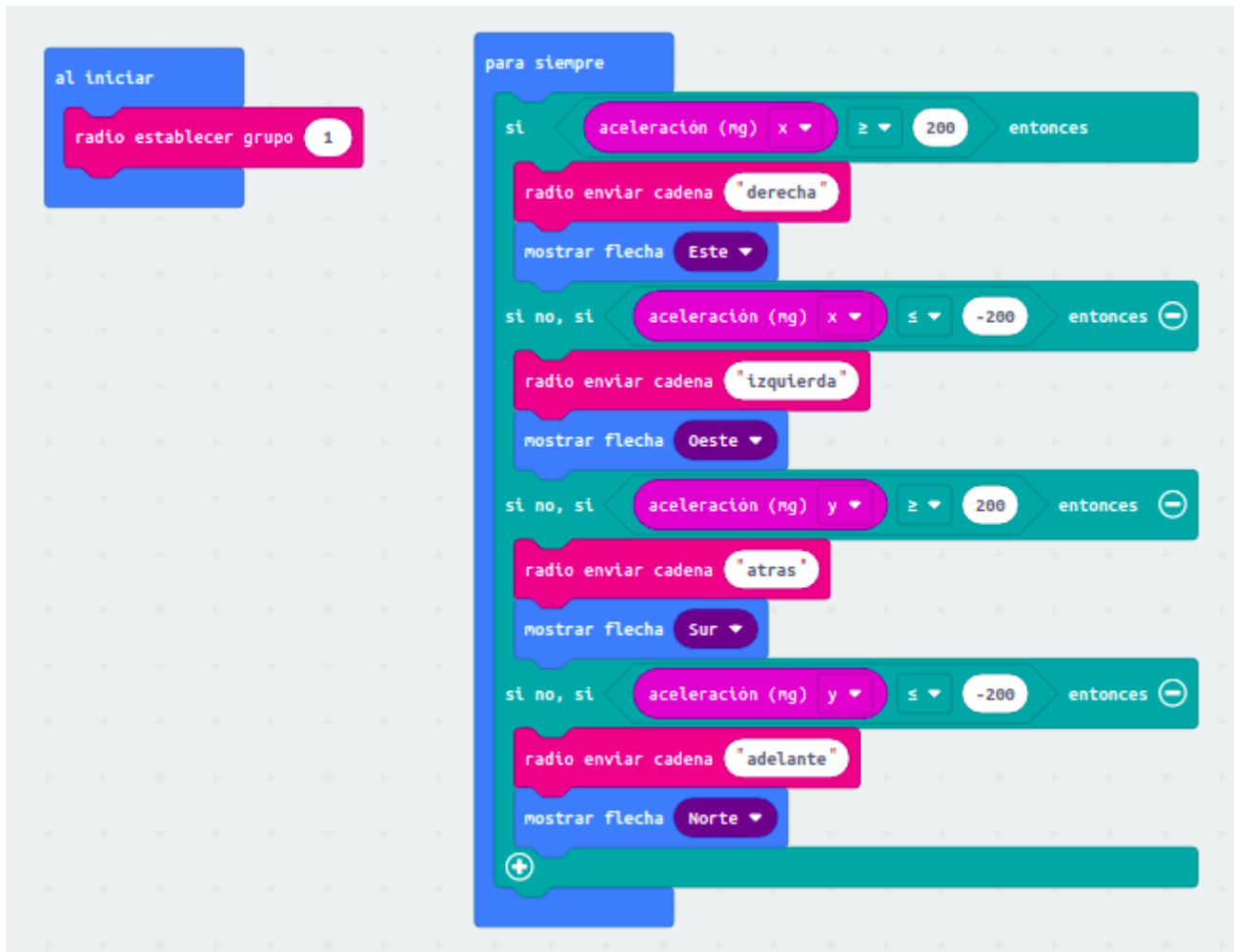


Control remoto desde otra micro:bit con radio

Se trata de controlar el robot maqueen con otra micro:bit a través de la radio y con el acelerómetro. Jugando con las aceleraciones en el eje x (izquierda o derecha) controlamos a maqueen con los giros en los mismos sentidos. Modificando las aceleraciones en el eje y (adelante o hacia atrás) controlamos los movimientos del robot en esos sentidos.

Con este reto conseguimos un control remoto de maqueen a través del acelerómetro de otra micro:bit.

Código Micro:bit emisora:



```
al iniciar
  radio establecer grupo 1

para siempre
  si <aceleración (ng) x > ≥ 200 entonces
    radio enviar cadena "derecha"
    mostrar flecha Este
  si no, si <aceleración (ng) x > ≤ -200 entonces
    radio enviar cadena "izquierda"
    mostrar flecha Oeste
  si no, si <aceleración (ng) y > ≥ 200 entonces
    radio enviar cadena "atras"
    mostrar flecha Sur
  si no, si <aceleración (ng) y > ≤ -200 entonces
    radio enviar cadena "adelante"
    mostrar flecha Norte
```

Código de Micro:bit de maqueen (receptora):



```
al iniciar
  radio establecer grupo 1
  para siempre
    al recibir radio receivedString
      si receivedString = "adelante" entonces
        Motor ambos sentido avanzar velocidad 255
        pausa (ms) 500
        Motor ambos sentido avanzar velocidad 0
      si no, si receivedString = "atras" entonces
        Motor ambos sentido retroceder velocidad 255
        pausa (ms) 500
        Motor ambos sentido avanzar velocidad 0
      si no, si receivedString = "izquierda" entonces
        Motor derecho sentido avanzar velocidad 255
        Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 0
        pausa (ms) 500
        Motor ambos sentido avanzar velocidad 0
      si no, si receivedString = "derecha" entonces
        Motor derecho sentido avanzar velocidad 0
        Motor izquierdo sentido avanzar velocidad 255
        pausa (ms) 500
        Motor ambos sentido avanzar velocidad 0
```

Revision #1

Created 2023-09-11 13:31:15 CEST by Javier Quintana

Updated 2023-09-11 13:36:50 CEST by Javier Quintana