

# Reto 5 Mando a distancia

Esta vez **vamos a utilizar dos micro:BITs**

<https://www.youtube.com/embed/oxumk9GYoVU>

## Descripción del programa

### Microbit que hace de mando

Este microBIT hay que alimentarlo con pilas o utilizando una batería típica de móvil.

El mando se inicia en un grupo (en este caso el 222) y simplemente realiza lo siguiente: \* Si se pulsa A manda un 1 y lo visualizo \* Si se pulsa B manda un 2 y lo visualizo \* Si se pulsa A+B manda un 3 y lo visualizo

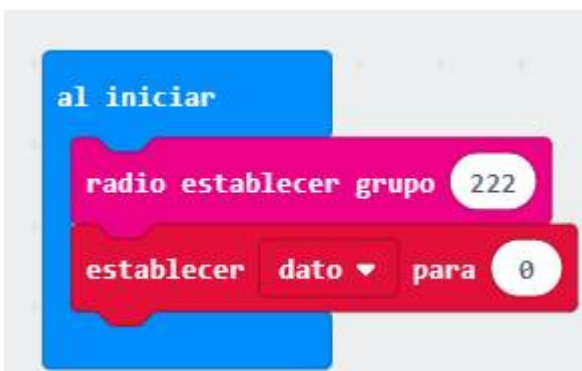


El programa te lo puedes descargar [aquí](#):

[https://makecode.microbit.org/#pub:\\_cWz6s9aeTPXr](https://makecode.microbit.org/#pub:_cWz6s9aeTPXr)

## Microbit que está en SmartCar

Al iniciar el programa asigna este microbit al mismo grupo de radio que el mando y además asigna una nueva variable con valor 0

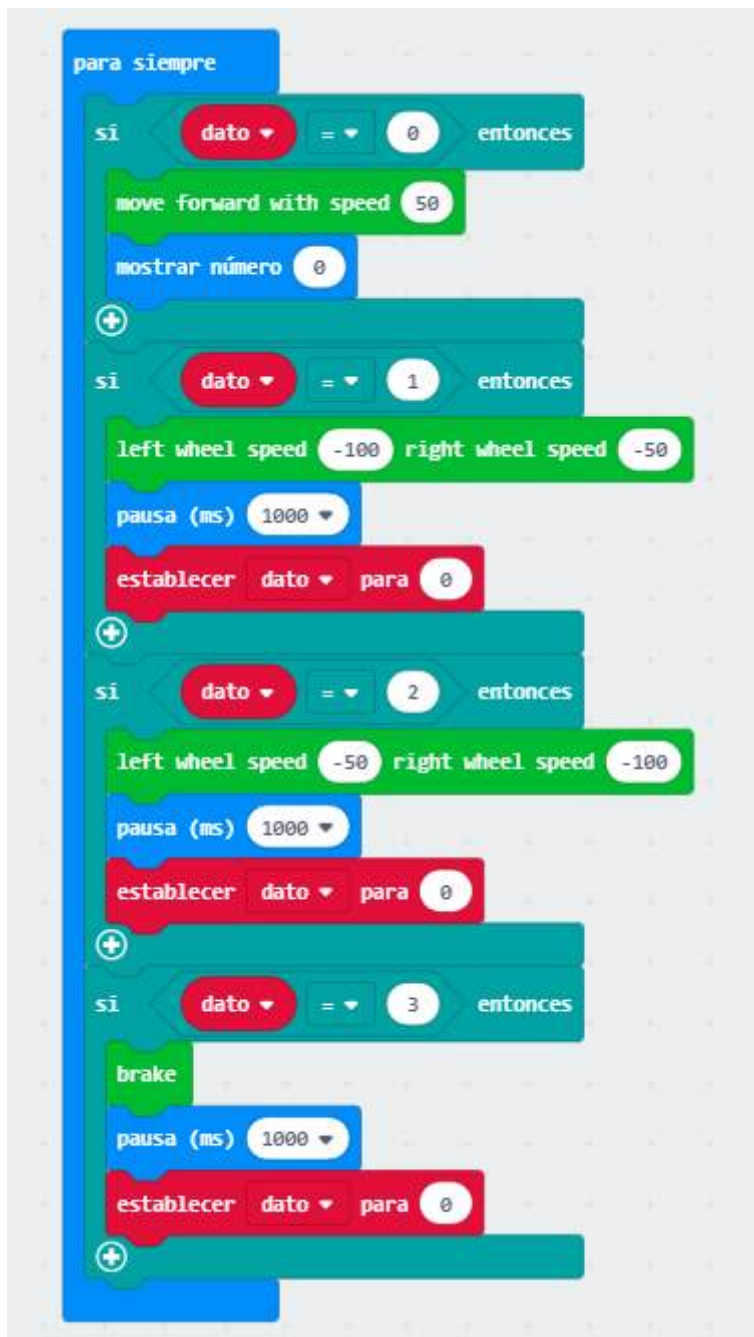


Al recibir un número lo asigna a esa variable y además lo muestra:



Y establecemos un bucle por siempre que :

- Si no ha recibido nada, es por lo tanto dato=0 luego que siga hacia delante
- Si recibe 1 que gire hacia la derecha y hacia atrás
- Si recibe 2 igualmente pero al otro lado
- Si recibe 3 que pare
- En los tres casos anteriores damos un tiempo para que ejecute la instrucción con una pausa y luego reseteamos dato para que siga el robot su camino



El proyecto te lo puedes descargar [aquí](#) :

[https://makecode.microbit.org/#pub:\\_ftuFv8AReFYq](https://makecode.microbit.org/#pub:_ftuFv8AReFYq)

---

Revision #1

Created 1 February 2022 11:40:48 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 11:40:48 by Equipo CATEDU