

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

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

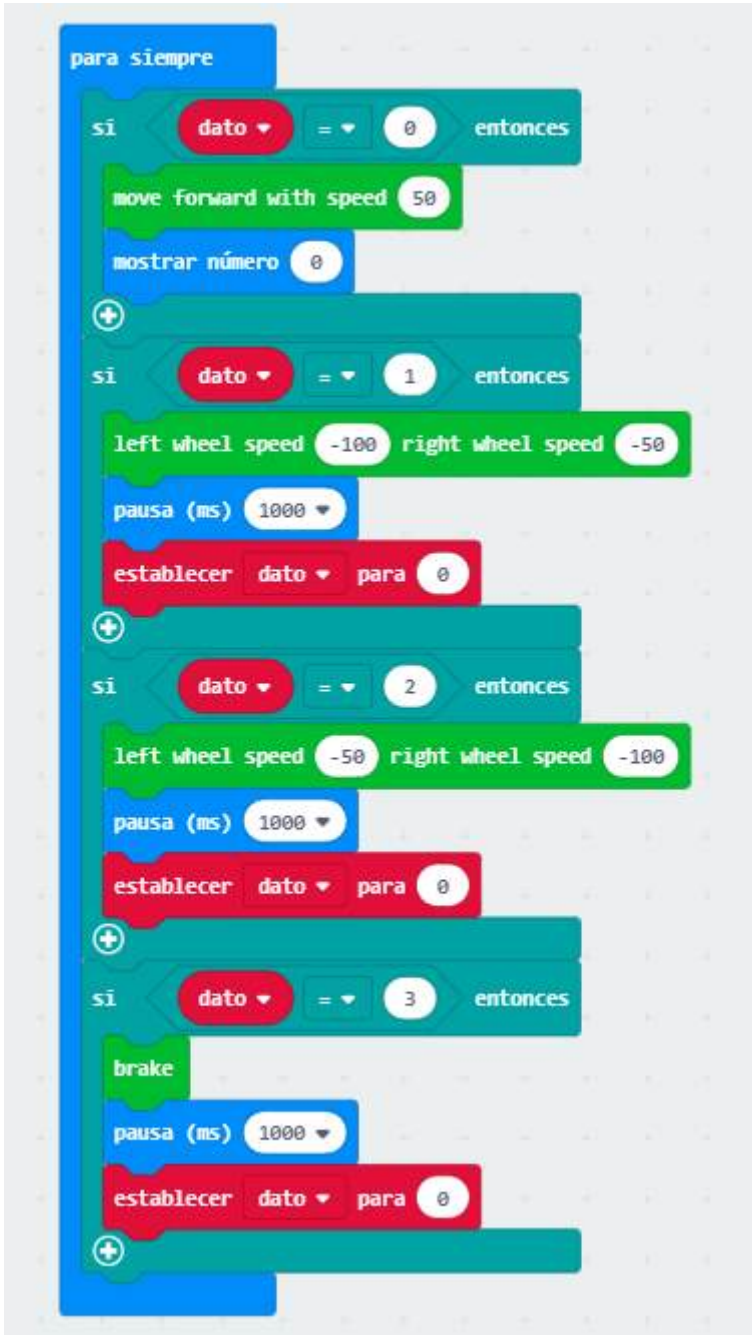


Al recibir un número lo asigna a esa variable y además lo muestra:



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



```
para siempre
si dato = 0 entonces
  move forward with speed 50
  mostrar número 0
+
si dato = 1 entonces
  left wheel speed -100 right wheel speed -50
  pausa (ms) 1000
  establecer dato para 0
+
si dato = 2 entonces
  left wheel speed -50 right wheel speed -100
  pausa (ms) 1000
  establecer dato para 0
+
si dato = 3 entonces
  brake
  pausa (ms) 1000
  establecer dato para 0
+
```

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



https://makecode.microbit.org/#pub:_ftuFv8AReFYq

Revision #1

Created 2022-02-01 11:40:48 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-02-01 11:40:48 CET by Equipo CATEDU