2.5 Movimientos con tecla

Ahora vamos a hacer lo mismo, pero gobernado por el teclado:

- PARAR = tecla ESPACIO
- ADELANTE=FORDWARD = f
- ATRAS=BACKWARD = b
- DERECHA=RIGHT = r
- IZQUIERDA=LEFT = l

https://www.youtube.com/embed/fb6w5yQB_AM

Solución

- Ponemos el fichero MOVIMIENTOS.py que hemos visto en la misma carpeta que vamos a crear este programa.
- En este programa importamos la librería de MOVIMIENTOS.py.
- Vamos llamando a las distintas funciones de movimientos según la tecla pulsada, fijamos la velocidad al 30% para que nos de tiempo de gobernarlo, por pantalla va saliendo el mensaje del estado.
- Todo dentro de un bucle de manera que si pulsamos la tecla espacio sale del buble no sin antes parar el robot.

¿Te atreves a hacerlo tú solo? sino, mira la solución:

%accordion%Solución%accordion%

Fichero 2-7-Movimientos-Teclas.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

import MOVIMIENTOS

print ('TECLAS ¡en minúscula!:\nPARAR = tecla ESPACIO\nADELANTE=FORDWARD = f\nATRAS=BACKWARD =
```

```
b\nDERECHA=RIGHT = r\nIZQUIERDA=LEFT = l')
tecla='x'
while tecla!=' ':
    tecla = input('\nPresiona una tecla y después enter : ')
    if tecla != ' ':
        print ('\nHas presionado ', tecla)
        if tecla=='f':
            print ('\nadelante')
            MOVIMIENTOS.FORDWARD(30)
        if tecla=='b':
            print ('\natrás')
            MOVIMIENTOS.BACKWARD(30)
        if tecla=='r':
            print ('\nderecha')
            MOVIMIENTOS.RIGHT(30)
        if tecla=='l':
            print ('\nizquierda')
            MOVIMIENTOS.LEFT(30)

    else:
        print ('\nFin, has apretado STOP')
        MOVIMIENTOS.STOP()
```

%/accordion%

Revision #1
Created 1 February 2022 08:40:41 by Equipo CATEDU
Updated 1 February 2022 08:40:41 by Equipo CATEDU

Copyright 2025