

## 3.2 Prueba velocidad

En el siguiente vídeo vemos como cuando el sensor está encendido, el programa detecta un 0 y si el sensor está apagado, el programa detecta un 1:

<https://www.youtube.com/embed/anWM7Y54u98>

Fichero [Pruebasensorvelocidad.py](#)

El programa es el siguiente:

```
import RPi.GPIO as GPIO

DataMotorR = 7
DataMotorL = 8

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DataMotorR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DataMotorL,GPIO.IN)

for i in range(100000):
    print("\nMotor derecha :",GPIO.input(DataMotorR))
    print("\nMotor izquierda :",GPIO.input(DataMotorL))
```

## Segundo test de contador

En el segundo vídeo vemos como un simple contador puede detectar el paso del 1 al 0:

<https://www.youtube.com/embed/Xm1aZvEp9fE>

El programa es el siguiente:

Fichero [Pruebasensorvelocidad-2.py](#)

```cpp+lineNumbers:true

```
import RPi.GPIO as GPIO
```

```
DataMotorR = 7 DataMotorL = 8
```

```
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
```

```
GPIO.setup(DataMotorR,GPIO.IN) GPIO.setup(DataMotorL,GPIO.IN)
```

```
contador=0 repetido=0 num = 100 while (contador<num):  
if((GPIO.input(DataMotorR)==1)and(repetido==0)): contador=contador+1 print("\nContador  
:',contador) repetido=1 if(GPIO.input(DataMotorR)==0): repetido=0 ```
```

---

Revision #1

Created 1 February 2022 08:40:43 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 08:40:44 by Equipo CATEDU