

## 3.4 MOVIMIENTOSPASO.py

Vamos a hacer una pequeña función donde le pasemos dos argumentos por cada motor (en total 4 argumentos): velocidad y número de pasos. Tiene que hacer:

- Si el número de pasos es positivo va hacia delante el motor.
- Si el paso es negativo es que el motor va hacia atrás.
- Los motores funcionarán con la velocidades dadas en los argumentos.
- En total 4 argumentos tiene la función, dos para cada motor R y L: *velR,numR,velL,numL* donde *vel* es la velocidad del motor y *num* el número de pasos.

¿Te atreves? Sino, mira la solución:

%accordion%Solución%accordion%

Fichero MOVIMIENTOSPASO.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time
import MOVIMIENTOS
from VARIABLES import *

#####
#####FUNCIÓN AMBOS#####
#####

def BOTH(velR,numR,velL,numL):
    repetidoR=0
    repetidoL=0
    if (numR>0):
        GPIO.output(IN1,GPIO.HIGH)
        GPIO.output(IN2,GPIO.LOW)
    else:
        numR=-numR
        GPIO.output(IN1,GPIO.LOW)
        GPIO.output(IN2,GPIO.HIGH)
    if (numL>0):
        GPIO.output(IN4,GPIO.HIGH)
        GPIO.output(IN3,GPIO.LOW)
    else:
```

```
numL=-numL
GPIO.output(IN4,GPIO.LOW)
GPIO.output(IN3,GPIO.HIGH)
contadorR=0
contadorL=0
while ((contadorR
```

---

Revision #1

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

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