

4.2 Test

Ejecutamos este pequeño programa:

Fichero [4-2-TestObstaculoIR.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

DR = 16
DL = 19

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DL,GPIO.IN)

for i in range(10000):
    print('\nSensor derecha :',GPIO.input(DR))
    print('\nSensor izquier :',GPIO.input(DL))
```

Y podemos ver en el vídeo que emite un 0 cuando detecta un obstáculo:

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

Revision #1

Created 1 February 2022 08:40:46 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 08:40:46 by Equipo CATEDU