

5.2 VARIABLES.py y NEC.py

El sensor IR está unido al GPIO número 18 luego añadimos en el fichero variables.py las siguientes líneas:

```
IR = 18

GPIO.setup(IR,GPIO.IN,GPIO.PUD_UP)
```

lo de PUD_UP es porque su configuración es en PULL-UP

LIBRERIA NEC.py

Creamos este fichero que lo ponemos en la misma carpeta que nuestros ejercicios, el código es complejo, sigue los pasos explicados en el [protocolo NEC](https://www.waveshare.com/wiki/AlphaBot) y lo hemos sacado del código demo de la página <https://www.waveshare.com/wiki/AlphaBot> :

```
```cpp+lineNumbers:true
```

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

```
def getkey(): if GPIO.input(IR) == 0: count = 0 while GPIO.input(IR) == 0 and count < 200: #9ms
count += 1 time.sleep(0.00006)
```

```
count = 0
while GPIO.input(IR) == 1 and count < 80: #4.5ms
 count += 1
 time.sleep(0.00006)

idx = 0
cnt = 0
data = [0,0,0,0]
for i in range(0,32):
```



```

count = 0
while GPIO.input(IR) == 0 and count < 15: #0: 0.56ms
 count += 1
 time.sleep(0.00006)

count = 0
while GPIO.input(IR) == 1 and count < 40: #0: 0.56ms
 count += 1 #1: 1.69ms
 time.sleep(0.00006)

if count > 8:
 data[idx] |= 1<<cnt
if cnt == 7:
 cnt = 0
 idx += 1
else:
 cnt += 1

```

# print (data)

```

if data[0]+data[1] == 0xFF and data[2]+data[3] == 0xFF: #check
 return data[2]

if data[0] == 255 and data[1] == 255 and data[2] == 15 and data[3] == 255:
 return "repeat"

```

...

Revision #1

Created 1 February 2022 08:40:50 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 08:40:51 by Equipo CATEDU