

## 5.4 Control remoto

¿Qué esperas? te lo pide el cuerpo !!! vamos a hacer un control remoto del robot !!

Vamos a definir las siguientes teclas

gobernado por el teclado *numérico*:

- PARAR = tecla 5
- ADELANTE=FORDWARD = 8
- ATRAS=BACKWARD = 2
- DERECHA=RIGHT = 6
- IZQUIERDA=LEFT = 4

<https://www.youtube.com/embed/PfoVh2BTILY>

### Solución

La solución es fácil con las librerías que hemos aprendido: \* Ponemos las librerías fichero [MOVIMIENTOS.py](#) y ahora esta nueva [NEC.py](#) en la misma carpeta que vamos a crear este programa y las incorporamos en el programa con **import**. \* También incorporamos las variables definidas en **VARIABLES.py** \* Utilizaremos los códigos que hemos optenido en [Test Control Remoto IR](#). \* Un bucle, si no detecta la tecla 5 que haga los movimientos según las teclas del mando IR.

%accordion%Solución%accordion%

Fichero [Control-Remoto-IR.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

from VARIABLES import *

import MOVIMIENTOS
```



```
import NEC

vel=50

print ('TECLAS :\nPARAR = tecla 5\nADELANTE=FORDWARD = 2\nATRAS=BACKWARD = 8\nDERECHA=RIGHT = 6\nIZQUIERDA=LEFT = 4')

key=0
while key!=28:
    key=NEC.getkey()
    if (key != None):
        if key==24:
            print ('\nadeLANte')
            MOVIMIENTOS.FORDWARD(vel)
        if key==82:
            print ('\natrás')
            MOVIMIENTOS.BACKWARD(vel)
        if key==90:
            print ('\nderecha')
            MOVIMIENTOS.RIGHT(vel)
        if key==8:
            print ('\nizquierda')
            MOVIMIENTOS.LEFT(vel)
        if key==28:
            print ('\nFin, has apretado STOP')
            MOVIMIENTOS.STOP()
```

%/accordion%

Revision #1

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

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