

9 Bajos del coche

Para finalizar, vamos a ver un ejemplo de proyecto:

Hemos visto varios elementos, son las piezas del puzzle de tu creatividad, vamos a ver un ejemplo de juntar varias.

Proyecto

Este proyecto intenta hacer un robot que nos visualice de forma remota los bajos de un coche, así pues juntamos 3 piezas del puzzle: * Movimientos paso a paso con las teclas * Movimiento brazo robótico * Cámara

<https://www.youtube.com/embed/plpvaGh7otw>

¿Te atreves?

%accordion%Solución%accordion%

- El proyecto es fácil pues es la unión de Movimientos paso a paso con las teclas y Movimiento brazo robótico
- Ver la cámara no implica ningún código Python especial, sólo es un comando Linux si está bien configurado.

Fichero BajosCoche.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

from VARIABLES import *

import BRAZO
import MOVIMIENTOS
```

```
import MOVIMIENTOSPASO

velR=30
numR=10
velL=30
numL=10

angulox=90
anguloz=90
incremento=20
print("Teclas 8 y 2 SERVOX\n Teclas 4 y 6 SERVOZ")
print ('TECLAS ;en minúscula!:\nADELANTE=FORDWARD = f\nATRAS=BACKWARD = b\nDERECHA=RIGHT =
r\nIZQUIERDA=LEFT = l')
tecla='x'

print ('Mira la cámara en http://192.168.1.25:8080')

while True:
    BRAZO.ANGULO(angulox,1)
    BRAZO.ANGULO(anguloz,0)
    tecla=input("Mueve el brazo o movimiento: ")
    if (tecla=="8"):
        angulox=angulox-incremento
    if (tecla=="2"):
        angulox=angulox+incremento
    if (tecla=="4"):
        anguloz=anguloz+incremento
    if (tecla=="6"):
        anguloz=anguloz-incremento
    if tecla=='f':
        print ('\nadelante')
        MOVIMIENTOSPASO.BOTH(velR,numR,velL,numL)
    if tecla=='b':
        print ('\natrás')
        MOVIMIENTOSPASO.BOTH(velR,-numR,velL,-numL)
```



```
if tecla=='r':  
    print ('\nderecha')  
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(velR,-numR,velL,numL)  
if tecla=='l':  
    print ('\nizquierda')  
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(velR,numR,velL,-numL)
```

%/accordion%

Revision #1

Created 1 February 2022 08:40:59 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 08:40:59 by Equipo CATEDU