

2.5 Movimientos con tecla

Ahora vamos a hacer lo mismo, pero gobernado por el teclado:

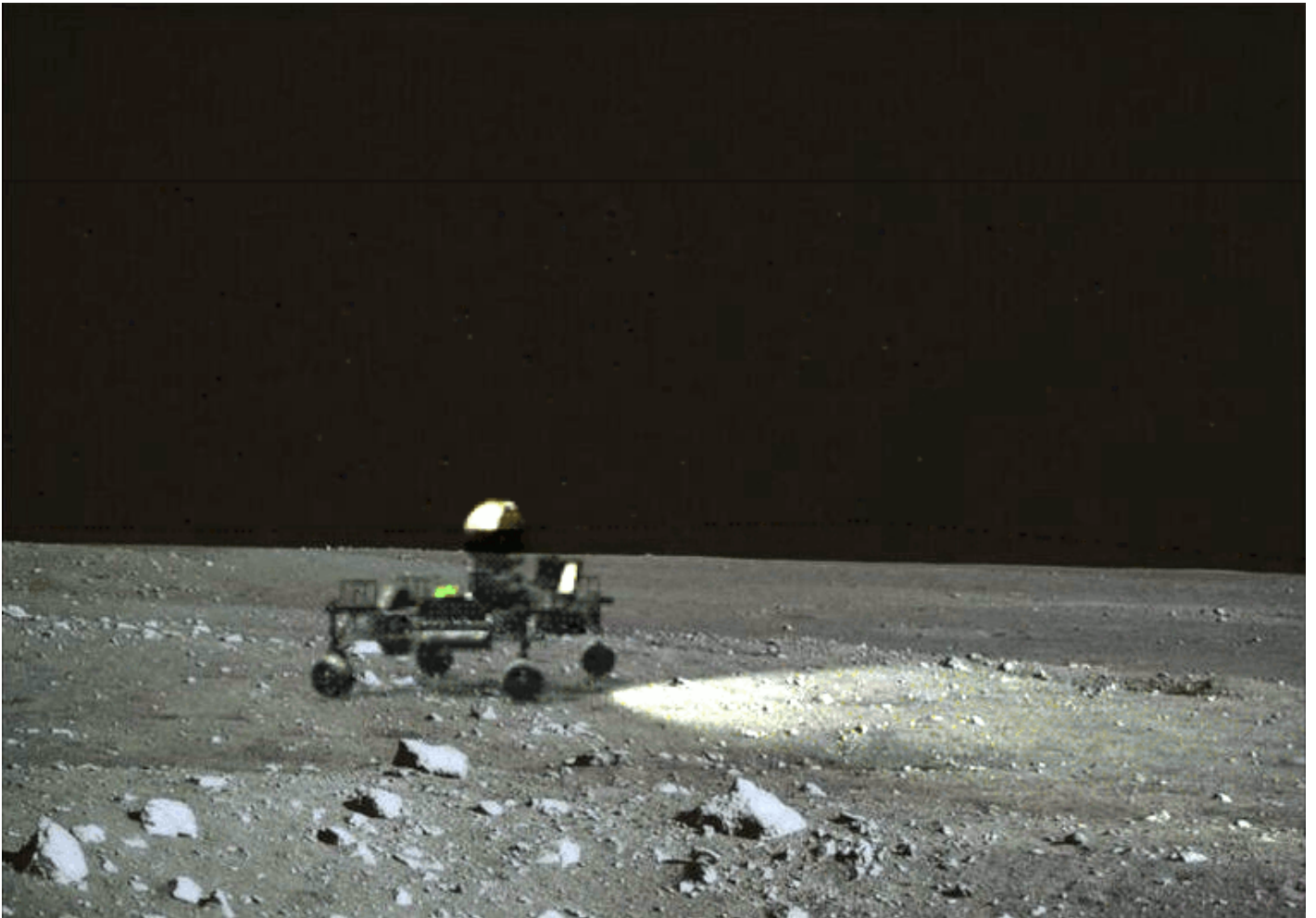
- PARAR = tecla ESPACIO
- ADELANTE=FORDWARD = f
- ATRAS=BACKWARD = b
- DERECHA=RIGHT = r
- IZQUIERDA=LEFT = l

https://www.youtube.com/embed/fb6w5yQB_AM

Solución

- Ponemos el fichero MOVIMIENTOS.py [que hemos visto](#) en la misma carpeta que vamos a crear este programa.
- En este programa importamos la librería de MOVIMIENTOS.py.
- Vamos llamando a las distintas funciones de movimientos según la tecla pulsada, fijamos la velocidad al 30% para que nos de tiempo de gobernarlo, por pantalla va saliendo el mensaje del estado.
- Todo dentro de un bucle de manera que si pulsamos la tecla espacio sale del bucle no sin antes parar el robot.

¿Te atreves a hacerlo tú solo? Venga!! no le des tantas vueltas



[From Gifer](#)

Sino, mira la solución:

```

1 import RPi.GPIO as GPIO
2 import time
3
4 import MOVIMIENTOS
5
6 print("""TECLAS ;en minúscula!:
7 PARAR = tecla ESPACIO
8 ADELANTE=FORDWARD = f
9 ATRAS=BACKWARD = b
10 DERECHA=RIGHT = r
11 IZQUIERDA=LEFT = l""")
12
13 tecla='x'
14 while tecla!=' ':
15     tecla = input('\nPresiona una tecla y después enter : ')
16     if tecla != ' ':
17         print ('\nHas presionado ', tecla)
18         if tecla=='f':
19             print ('\nadelante')
20             MOVIMIENTOS.FORDWARD(30)
21         if tecla=='b':
22             print ('\natrás')
23             MOVIMIENTOS.BACKWARD(30)
24         if tecla=='r':
25             print ('\nderecha')
26             MOVIMIENTOS.RIGHT(30)
27         if tecla=='l':
28             print ('\nizquierda')
29             MOVIMIENTOS.LEFT(30)
30
31     else:
32         print ('\nFin, has apretado STOP')
33         MOVIMIENTOS.STOP()

```

Fichero [2-7-Movimientos-Teclas.py](#)

Revision #2

Created 21 March 2022 11:57:15 by Equipo CATEDU

Updated 22 March 2022 12:04:19 by Equipo CATEDU