

3.2 Prueba velocidad

En el siguiente vídeo vemos como cuando el sensor está encendido, el programa detecta un 0 y si el sensor está apagado, el programa detecta un 1:

<https://www.youtube.com/embed/anWM7Y54u98>

Fichero [Pruebasensorvelocidad.py](#)

El programa es el siguiente:

```
import RPi.GPIO as GPIO

DataMotorR = 7
DataMotorL = 8

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DataMotorR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DataMotorL,GPIO.IN)

for i in range(100000):
    print('\nMotor derecha  :',GPIO.input(DataMotorR))
    print('\nMotor izquierda :',GPIO.input(DataMotorL))
```

Segundo test de contador

En el segundo vídeo vídeo vemos como un simple contador puede detectar el paso del 1 al 0:

<https://www.youtube.com/embed/Xm1aZvEp9fE>

El programa es el siguiente:

Fichero [Pruebasensorvelocidad-2.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO

DataMotorR = 7
DataMotorL = 8

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DataMotorR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DataMotorL,GPIO.IN)

contador=0
repetido=0
num = 100
while (contador<num):
    if((GPIO.input(DataMotorR)==1)and(repetido==0)):
        contador=contador+1
        print('\nContador :',contador)
        repetido=1
    if(GPIO.input(DataMotorR)==0):
        repetido=0
```

Revision #2

Created 21 March 2022 11:57:17 by Equipo CATEDU

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