5.4 Control remoto

Vamos a simular la comunicación entre Tierra y el rover. Vamos a hacer un control remoto del robot !! con la ventaja de que no vas a tener el retardo que sufren los de la NASA.

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/PfoVh2BTlLY

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.

Fichero Control-Remoto-IR.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

from VARIABLES import *

import MOVIMIENTOS
```

Copyright 2026

```
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()
```

Revision #2
Created 2022-03-21 11:57:31 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-22 12:12:22 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026