

Capítulo 2 para Python

```
# Importamos las librerías para utilizar el motor y el Hub
from spike import Motor, PrimeHub

# Creamos un objeto llamado hub con las propiedades de PrimeHub()
hub = PrimeHub()
# Creamos un objeto llamado grabber_motor para decirle que está conectado puerto F
grabber_motor = Motor('F')
# Esto hará que la mano se abra una vez para comenzar
grabber_motor.run_for_seconds(1)

while True:
    # Esto hará que la mano se cierre cuando pulses el botón izquierdo del Hub.
    hub.left_button.wait_until_pressed()
    grabber_motor.set_stall_detection(False) # Detección de bloqueo Desactivada
    grabber_motor.start(-75)

    # Esto hará que la mano se abra cuando sueltes el botón izquierdo del Hub.
    hub.left_button.wait_until_released()
    grabber_motor.set_stall_detection(True) # Detección de bloqueo Activada
    grabber_motor.start(75)
```