

## Capítulo 4 para Python

```
# importamos la librería para empareja motores
from spike import MotorPair
# emparemos los motes que están conectados en los puestos B y A
drive_motors = MotorPair('B', 'A')
# Le damos una potencia de 50%
drive_motors.set_default_speed(50)
# Que se mueva durante 10 rotaciones
drive_motors.move(10, 'rotations')
# Que se paren los motores
drive_motors.stop()
```