

## Capítulo 6 para Python

```
# Importar librerías
from spike import PrimeHub,
Motor from spike.control import wait_for_seconds

# Crear un objeto llamado hub con las propiedades y atributos de PrimeHub()
hub = PrimeHub()

# Crear dos objetos x_motor y y_motor con las propiedades y atributos de Motor
x_motor = Motor('A')
y_motor = Motor('C')

# Esperar hasta presionar el botón izquierdo
hub.left_button.wait_until_pressed()
# La velocidad del motor x_motor a -100
x_motor.set_default_speed(-100)
# El motor x_motor se mueve durante 1.5 segundos
x_motor.run_for_seconds(1.5)
# Esperar 1 segundo
wait_for_seconds(1)

# Estas líneas deben cortar un cuadrado
x_motor.set_default_speed(100)
y_motor.set_default_speed(100)
x_motor.run_for_degrees(400)
y_motor.run_for_degrees(575)
x_motor.run_for_degrees(-400)
y_motor.run_for_degrees(-575)
# Definir la velocidad de x_motor e y_motor a 100%
# Mover los motores en grados.

# Esperar hasta presionar el botón derecho
hub.right_button.wait_until_pressed()
x_motor.set_default_speed(100) # Definir velocidad del motor x_motor a 100%
x_motor.run_for_seconds(1.5) # El motor x_motor moverse por 1.5 segundos.

wait_for_seconds(1)
# Estas líneas deberían cortar un rectángulo
x_motor.run_for_degrees(-60)
x_motor.run_for_degrees(-400)
y_motor.run_for_degrees(-800)
x_motor.run_for_degrees(400)
y_motor.run_for_degrees(800)
# Mover los motores en grados.
```