

## Capítulo 7 para Python

```
# Importar librerías
from spike import MotorPair
from spike.control import wait_for_seconds

# Crear un objeto drive_motor para sincronizar los motores que están en los puertos C y D
drive_motors = MotorPair('C', 'D')

# Definir de una potencia a los motores del 30%
drive_motors.set_default_speed(30)
# definir el perímetro de la rueda a 17.5 cm.
drive_motors.set_motor_rotation(17.5, 'cm')

# Esperar 1 segundo
wait_for_seconds(1)

# Un bucle de 4
for x in range(4):
    # Desplazarse 10 cm
    drive_motors.move(10, 'cm')
    # Esperar 0.5 segundos
    wait_for_seconds(0.5)
    # Desplazarse 182 grados, dirección 100
    drive_motors.move(182, 'degrees', steering=100)
```