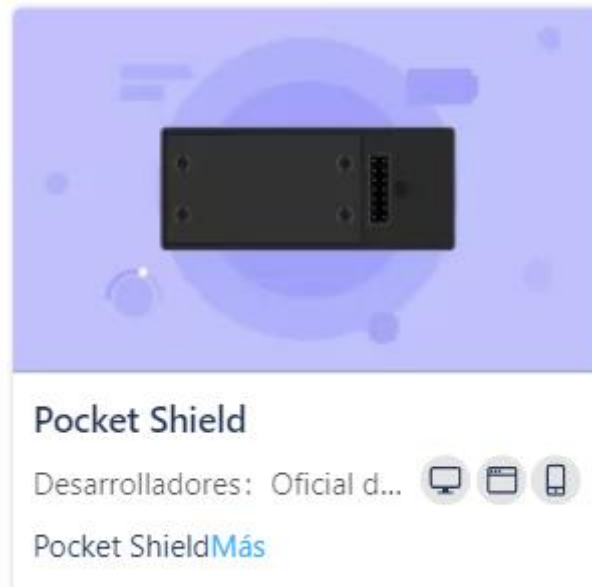


Controlar velocidad motor por voz

Con nuestro CyberPi vamos a trabajar en modo de carga, nos va a reconocer la voz y en base de un número que le digamos entre 0 y 100 el motor irá más o menos rápido.

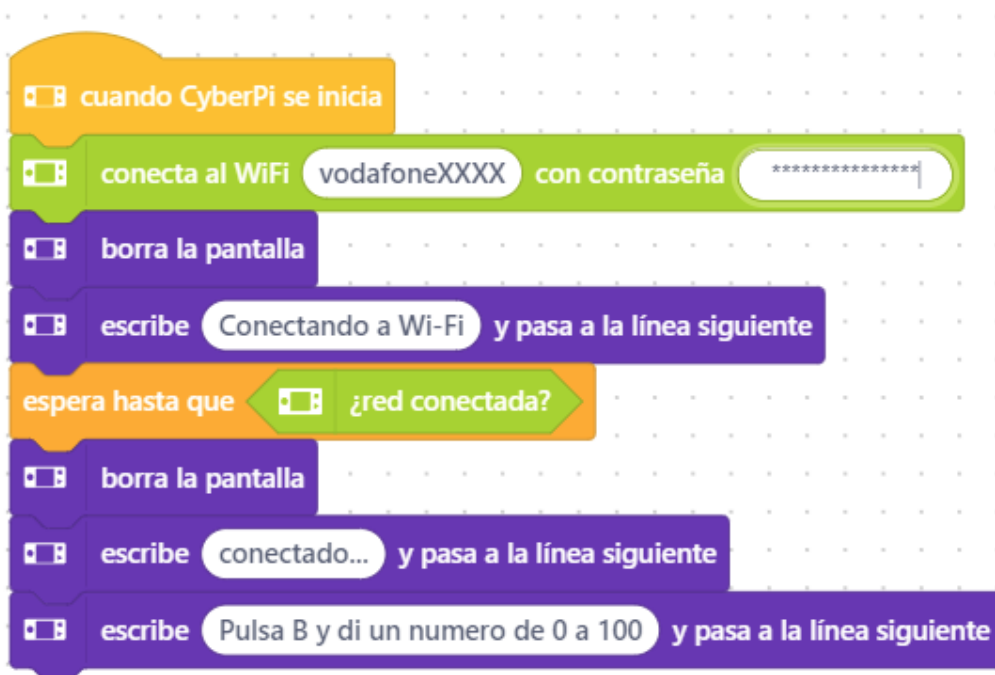
Para realizar este proyecto necesitamos cargar la extensión:



Vamos a definir las siguientes variables:

Valor

Velocidad



El grupo de bloques IoT nos permitirá conectarnos a nuestro Wi-Fi.

Cuando se inicia CyberPi

Conectamos a nuestro WiFi

Borra pantalla.

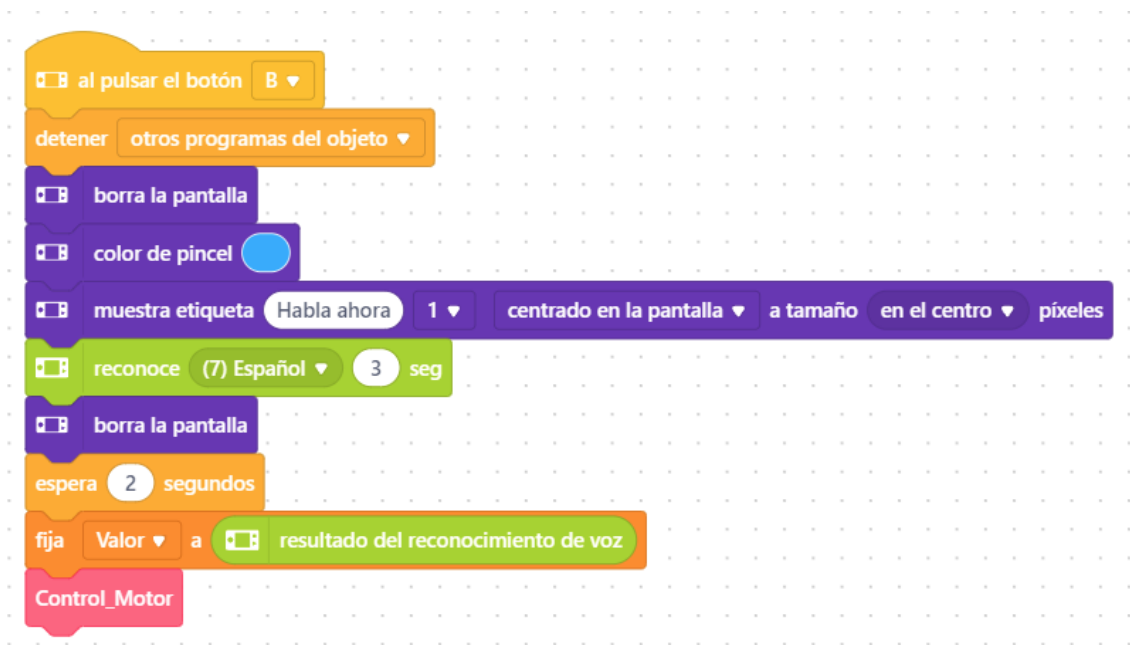
Muestra en pantalla “Conectando a Wi-Fi” y salto de línea.

Se espera a que se conecte a la red.

Borra pantalla

Muestra en pantalla “Conectando...” y salto de línea.

Muestra en pantalla “Pulsa B y di un número de 0 a 100” y salto de línea (a mi el 0 no me lo reconoce).



Al presionar el botón B

Detener otros programas del objeto.

Borra pantalla.

Pon el color azul

Muestra en pantalla “Habla ahora”, centrado en pantalla.

Reconoce el español durante 3 segundos.

Borra pantalla.

Espera 2 segundos.

A la variable Valor le asignamos el resultado del reconocimiento de voz.

Llamamos al bloque Control_Motor (que vamos a realizar ahora).

```

definir Control_Motor
si longitud de Valor = 2 entonces
fija Velocidad a letra 1 de Valor
si longitud de Valor = 3 entonces
fija Velocidad a una letra 1 de Valor y letra 2 de Valor
si longitud de Valor = 4 entonces
fija Velocidad a una letra 1 de Valor y una letra 2 de Valor y letra 3 de Valor
color de pincel
muestra etiqueta una Valor: y Velocidad 1 centrado en la pantalla a tamaño en el centro píxeles
motor M1 gira a potencia lee Velocidad como un real %

```

La variable valor a recogido un número y al final un punto.

Vamos a realizar los pasos necesarios para decirle que si tiene una longitud de 2, solo seleccione la primera letra, si tiene una longitud de 3, seleccionaremos la primera y segunda letra y si tiene una longitud de 4 seleccionaremos la primera, segunda y tercera letra, de este modo eliminamos el punto.

La variable Velocidad ya tiene el valor deseado.

Por este motivo puedes observar 3 condicionales.

Ponemos el color amarillo.

Muestra en pantalla “Valor: y la velocidad que hemos dicho a voz” centrado en pantalla.

Mueve el motor conectado M1 a una potencia del valor de la variable Velocidad.

