

Control remoto



Para este proyecto hemos de cargar dos CyberPy.



Uno será para el control remoto y el otro para el mBot2.

Vamos a cargar la siguiente extensión:



Este código es para el mBot2.

Este programa es para el automóvil, debe cargarlo en mBot2.

cuando CyberPi se inicia

conecta al WiFi con contraseña

fija tamaño de impresión a pequeño

escribe Esperando el control remoto de otro CyberPi y pasa a la línea siguiente

Un requisito previo para la comunicación de difusión LAN es asegurarse de que ambas partes de la comunicación estén dentro de la misma LAN.

Por lo tanto, los dos CyberPi necesitan conectarse a la misma ruta WiFi, o ninguno puede conectarse a la ruta WiFi para llevar a cabo la comunicación LAN.

Recomendamos que todos los CyberPi que necesiten comunicación LAN se conecten primero a la misma red WiFi.

Para que haya una comunicación entre los CyberPi estos han de estar conectados en la misma red.

al recibir message en LAN

si valor recibido del mensaje de red message = 1 entonces

avanza a 50 rpm

si no

si valor recibido del mensaje de red message = 2 entonces

retrocede a 50 rpm

si no

si valor recibido del mensaje de red message = 3 entonces

girar a la izquierda a 50 rpm

si no

si valor recibido del mensaje de red message = 4 entonces

girar a la derecha a 50 rpm

si no

para motor con encoder todos

Al recibir mensaje en LAM

Si el valor recibido de mensaje de red es igual a 1 entonces

Avanza a 50 rpm.

Si no

Si el valor recibido de mensaje de red es igual a 2 entonces

Retrocede a 50 rpm.

Si no

Si el valor recibido de mensaje de red es igual a 3 entonces

Gira a la izquierda a 50 rpm

Si no

Si el valor recibido de mensaje de red es igual a 4 entonces

Gira derecha a 50 rpm

Si no

Para el motor con encoder (todos).

Encendemos el CyberPi que hará de control remoto lo conectamos para cargarle su programa.

Lo paramos.

Encendemos el mBot2 lo conectamos para cargarle su programa.

Ahora ya puedes poner en marcha el CyberPi este se ejecutará automáticamente y ya puedes jugar.

Este es el código para el CyberPy (Control remoto)

The image shows a Scratch script for a CyberPi remote control. The script starts with a 'when CyberPi starts' event, followed by 'connect to WiFi with password', 'set print size to small', and 'write "Usando el joystick para controlar" and go to the next line'. A 'forever' loop contains four 'if gamepad button pressed' blocks for 'Up', 'Down', 'Left', and 'Right', each with a corresponding 'write' and 'emit message' block. A 'wait 0.05 seconds' block is at the end of the loop. Two yellow pop-up boxes provide additional information: one about loading the program on CyberPi and another about LAN communication requirements.

Este es un programa para CyberPi (jugar como control remoto), debe cargarlo en CyberPi, que está montado en un protector de bolsillo.

Un requisito previo para la comunicación de difusión LAN es asegurarte de que ambas partes de la comunicación estén dentro de la misma LAN.

Por lo tanto, los dos necesitan conectarse a la red Wifi, o ninguno puede conectarse a la ruta Wifi para llevar a cabo la comunicación LAN.

Recomendamos que todos los CyberPi que necesiten comunicación LAN se conecten primero a la red Wifi.

Tiene que estar conectado a la misma red que el mBot2.

Muestra en pantalla "Usando el Joystick para controlar" y salto de línea.

Para siempre (Bucle infinito)

Si pulsamos adelante con el mando entonces.

Muestra en pantalla arriba y salto de línea.

Envía un mensaje con el valor 1

Si no

Si pulsamos abajo con el mando entonces.

Muestra en pantalla abajo y salto de línea.

Envía el mensaje con el valor 2.

Si no

Si pulsamos izquierda con el mando entonces

Muestra en pantalla izquierda y salto de línea

Envía el mensaje con el valor 3.

Si no

Si pulsamos derecha con el mando entonces.

Muestra en pantalla Derecha más salto de línea.

Envía el mensaje con el valor 4.

Si no

Envía el mensaje con el valor 0

Espera 0.05 segundos.