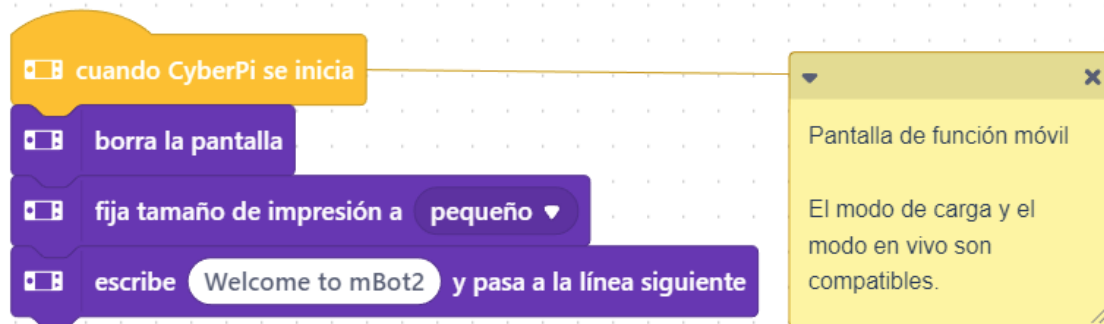


Capítulo 1 mBot (Demostración de movimiento)

En este capítulo vamos a trabajar en modo de carga.

Como dispositivo utilizaremos CyberPi

Agregamos la extensión:

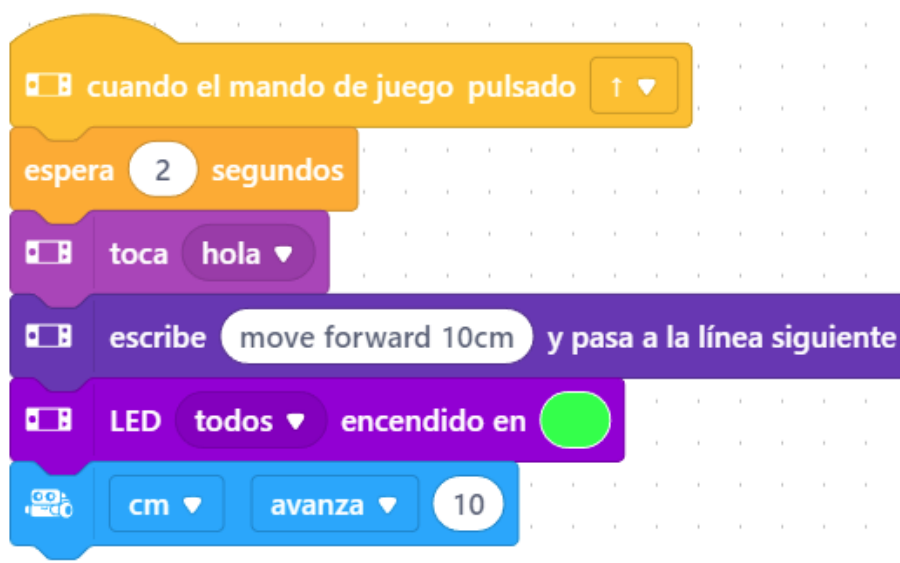


Cuando iniciamos CyberPi

Borra la pantalla.

Fijamos un tamaño de letra pequeño

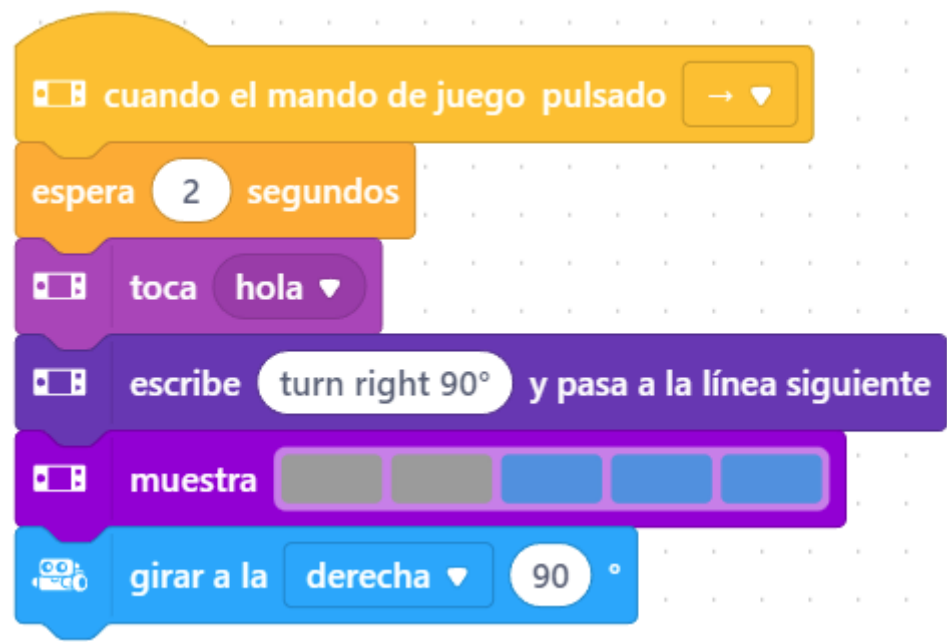
Muestra en pantalla “Bienvenidos a mBot2”.



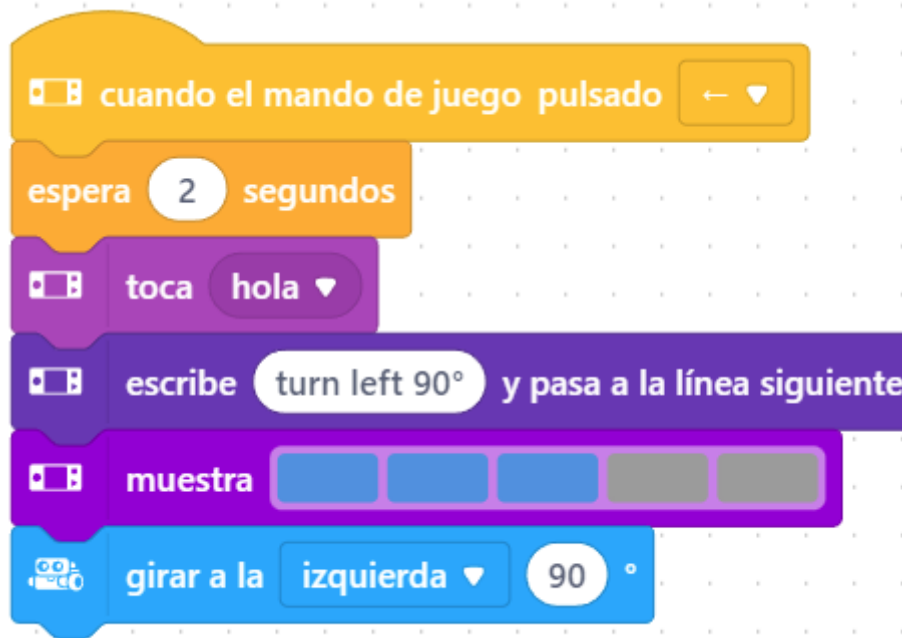
Cuando seleccionamos el mando del Joystick hacia adelante.
Espera 2 segundos.
Suena el sonido hola.
Muestra en pantalla "Avanza 10 cm."
Pone todos los leds de color verde.
Y Por último avanza 10 cm.



Cuando seleccionamos el mando del Joystick hacia atrás.
Espera 2 segundos.
Suena el sonido Hola.
Muestra en pantalla "Retrocede 10 cm."
Enciende todos los leds en color rojo.
Retrocede 10 cm.



Cuando seleccionamos el mando del Joystick hacia la derecha.
Espera 2 segundos.
Suena el sonido Hola.
Muestra en pantalla "Gira a la derecha 90 grados".
Muestra los leds 3, 4 y 5 en color azul.
Gira a la derecha 90 grados.



Cuando seleccionamos el mando del Joystick hacia la izquierda.
Espera 2 segundos.
Suena el sonido Hola.
Muestra en pantalla "Gira a la izquierda 90 grados".
Muestra los leds 1, 2 y 3 de color azul.
Gira a la izquierda 90 grados.