Danza

Programa

```
from arduino_alvik import ArduinoAlvik
from time import sleep
import sys

alvik = ArduinoAlvik()
alvik.begin()
sleep(5)

while True:
  #Drive forward
  alvik.set_wheels_speed(10,10)
  sleep(2)
  #Turn left
  alvik.set_wheels_speed(0,20)
  sleep(2)
  #Turn right
  alvik.set_wheels_speed(20,0)
  sleep(2)
  #Drive backwards
  alvik.set_wheels_speed(-10,-10)
  sleep(2)
```

De CC-BY-SA https://courses.arduino.cc/explore-robotics-micropython/lessons/getting-started/

Vídeo

https://www.youtube.com/embed/3uW_2uUMuTc

Más caña

La instrucción alvik.set_wheels_speed(0,20) significa que da 0 rpm a la rueda izquierda y 20rpm a la derecha, donde rpm significa revoluciones por minuto ¿y si multiplicamos todos los rpm por 10?

https://www.youtube.com/embed/rAAwrOV7CRo

Revision #3
Created 2024-06-15 00:03:01 CEST by Javier Quintana
Updated 2025-02-07 15:32:35 CET by Javier Quintana

Copyright 2026