3.4 MOVIMIENTOSPASO.py

Vamos a hacer una pequeña función donde le pasemos dos argumentos por cada motor (en total 4 argumentos): velocidad y número de pasos. Tiene que hacer:

- Si el número de pasos es positivo va hacia delante el motor.
- Si el paso es negativo es que el motor va hacia atrás.
- Los motores funcionarán con la velocidades dadas en los argumentos.
- En total 4 argumentos tiene la función, dos para cada motor R y L: *velR,numR,velL,numL* donde *vel* es la velocidad del motor y *num* el número de pasos.

¿Te atreves? Sino, mira la solución:

%accordion%Solución%accordion%

Fichero MOVIMIENTOSPASO.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time
import MOVIMIENTOS
from VARIABLES import *

######################################################################
####################FUNCIóN AMBOS#####################################
######################################################################
def BOTH(velR,numR,velL,numL):
    repetidoR=0
    repetidoL=0
    if (numR>0):
        GPIO.output(IN1,GPIO.HIGH)
        GPIO.output(IN2,GPIO.LOW)
    else:
        numR=-numR
        GPIO.output(IN1,GPIO.LOW)
        GPIO.output(IN2,GPIO.HIGH)
    if (numL>0):
```

```
            GPIO.output(IN4,GPIO.HIGH)
            GPIO.output(IN3,GPIO.LOW)
        else:
            numL=-numL
            GPIO.output(IN4,GPIO.LOW)
            GPIO.output(IN3,GPIO.HIGH)
        contadorR=0
        contadorL=0
        while ((contadorR
```

Revision #1
Created 2022-02-01 08:40:44 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-02-01 08:40:44 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026