4.2 Test

Ejecutamos este pequeño programa:

Fichero 4-2-TestObstaculoIR.py

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

DR = 16
DL = 19

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DL,GPIO.IN)

for i in range(10000):
     print('\nSensor derecha :',GPIO.input(DR))
     print('\nSensor izquier :',GPIO.input(DL))
```

Y podemos ver en el vídeo que emite un 0 cuando detecta un obstáculo:

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

Revision #1
Created 2022-02-01 08:40:46 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-02-01 08:40:46 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026