

7.2 Test Brazo

Vamos a realizar una función que controle con el teclado el brazo robótico: * Teclas 8 y 2 mueven el brazo robot en el eje x arriba y abajo * Teclas 4 y 6 mueven el brazo robot en el eje z derecha e izquierda.

Fijaremos de antemano un incremento de 10^a cada vez que pulsamos la tecla. Veámoslo con un vídeo:

<https://www.youtube.com/embed/S3Z9vRjPtQo>

Solución

- Ponemos la librería del fichero BRAZO.py en la misma carpeta que vamos a crear este programa y la incorporamos en el programa con **import**.
- Importamos las variables también con `import * from VARIABLES`
- Vamos incrementando los ángulos eje x y eje z según la tecla pulsada.
- Todo dentro de un bucle.

¿Te atreves? :

%accordion%Solución%accordion%

Fichero [Test-Brazo.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

from VARIABLES import *

import BRAZO

angulox=90
anguloz=90
incremento=20

print("Teclas 8 y 2 SERV0X\n Teclas 4 y 6 SERV0Z")
while True:
```

```
BRAZO.ANGULO(angulox,1)
BRAZO.ANGULO(anguloz,0)
tecla=input("Mueve el brazo : ")
if (tecla=="8"):
    angulox=angulox-incremento
if (tecla=="2"):
    angulox=angulox+incremento
if (tecla=="4"):
    anguloz=anguloz+incremento
if (tecla=="6"):
    anguloz=anguloz-incremento
```

%/accordion%

Revision #1

Created 2022-02-01 08:40:56 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-02-01 08:40:56 CET by Equipo CATEDU