

Das komplette Modul "robotlibrary"

Dieses Modul, das von [Github](#) heruntergeladen werden kann, steuert die Roboter mit allen Peripheriegeräten (Motoren, Sensoren). Dazu muss das Paket heruntergeladen und entpackt werden. Das Verzeichnis „robotlibrary“ muss dann auf den Pico hochgeladen werden.

SMARS Roboter "Theo III"

Um das Modul zu benutzen, muss nur folgender Import gemacht werden: `from robotlibrary.robot import Robot`.

Ein kurzes Codebeispiel, wie der Roboter funktioniert, ist in der Quelldatei zu finden.

Oder hier ein Beispiel für die Benutzung des Servomotors.

```
from robotlibrary.robot import Robot
from time import sleep, sleep_ms
try:
    r = Robot(False)
    r.set_angle(0)
    sleep_ms(500)
    r.set_angle(180)
    sleep_ms(500)
    r.set_angle(90)
    r.set_speed(80)
    while True:
        while r.get_dist() > 15:
            pass
        r.emergency_stop()
        sleep_ms(400)
        r.set_speed_instantly(80)
        r.spin_before_obstacle(20)
        r.set_forward(True)
```

```
r.set_speed(80)
except:
    r.emergency_stop()
    print("Robot stopped")
```

Under construction:

Crawly

Crawly ist ein Roboter, der, ähnlich wie eine Schildkröte auf vier Beinen kriechen kann. Um Crawly zu steuern, muss nur folgender Import gemacht werden: `from robotlibrary.crawly import Crawly`

Ein kurzes Codebeispiel, wie der Roboter funktioniert, ist in der Quelldatei zu finden.

Walky

Walky ist ein Roboter, der, ähnlich wie ein Hund, auf vier Beinen laufen kann. Um Walky zu steuern, muss nur folgender Import gemacht werden: `from robotlibrary.walky import Walky`

Ein kurzes Codebeispiel, wie der Roboter funktioniert, ist in der Quelldatei zu finden.

Die Dokumentation für die Bibliothek ist unter `docs` zu finden oder kann hier heruntergeladen werden: [robotlibrary.pdf](#)

Revision #13

Created 20 February 2024 12:16:08 by Marcus Jacobs

Updated 28 January 2025 12:12:50 by Marcus Jacobs