**утвержден**

№ документа 12-лу

Пример работы Программного обеспечения для взаимодействия с платой расширения Edubot

№доумента

**Программное обеспечение**

Инв. № подл.

Подпись и дата

Взам. инв. №

Инв. № дубл.

Подпись и дата

**Текст программы**

**№документа 12**

**Листов 3**

**2020**

from edubot import EduBot, MotorMode

import smbus

bus = smbus.SMBus(1) # Инициализируем шину I2C

bot = EduBot(bus) # Создаем экземпляр класса взаимодействия с платой расширения

print(bot.whoIam()) # в случае, если все прошло успешно, данная строка должна вывести 42

bot.setMotorMode(MotorMode.MOTOR\_MODE\_PID) # устанавливаем режим работы моторов в PID

bot.setParrot0(40) # задаем скорость одному мотору

bot.setParrot1(40) # задаем скорость другому мотору

bot.setServo0(127) # задаем позицию одному сервоприводу

bot.setServo1(127) # задаем позицию другому сервоприводу

time.sleep(3)

bot.setParrot0(0) # задаем скорость одному мотору

bot.setParrot1(0) # задаем скорость другому мотору

bot.setServo0(100) # задаем позицию одному сервоприводу

bot.setServo1(100) # задаем позицию другому сервоприводу

bot.exit()

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Лист регистрации изменений | | | | | | | | | |
| зм. | Номера листов (страниц) | | | | Всего листов (страниц) в документе | Номер документа | Входящий номер сопрово-дительного документа и дата | Подпись | Дата |
| изменен-ных | заменен-ных | новых | аннули-рованных |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |