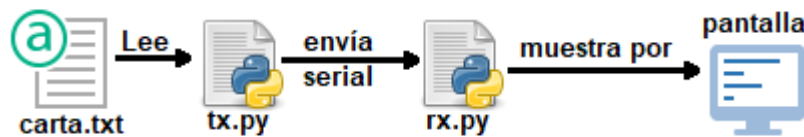


## Lab # 3 – INFO1139

### By Alberto Caro y Waldo Ancacoy

En las siguientes preguntas deberá utilizar el emulador serial → **Virtual Serial Port Emulator** con opción **Connector** a **2.400 bps – 8N1**. Debe tener instalado **pyserial**, **virtual python**, **pygame** y **PIL**.

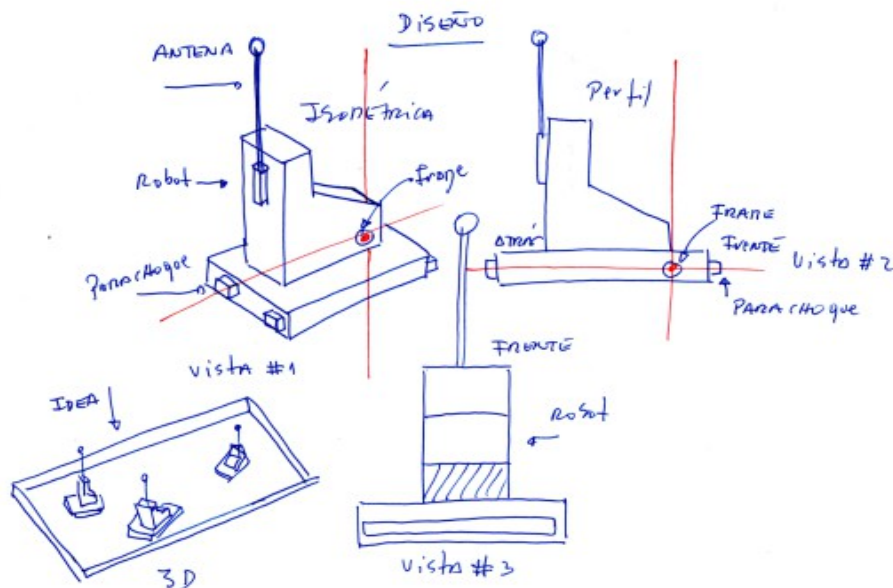
1.- Utilizando el archivo **carta.txt** programe **2** scripts (**tx.py** y **rx.py**) que se envíen serialmente el contenido y se muestre por pantalla. Vea esquema para más claridad.



2.- Programe **2** scripts (**tx.py** y **rx.py**) que se envíen las **6** imágenes entre sí y se muestren por pantalla. Utilice **pygame**, **pyserial** y **PIL**. Vea esquema para más claridad. Convierta cada imagen a escala de grises y luego envíela. Investigue **PIL** y **pygame**.



3.- Simule en **visual python** el movimiento de **3** robots según el siguiente esquema. Controle el nivel de batería. (si es igual al 5% → robot se dirige a lugar de carga). El **Centro de Masa** es su **Frame**. Respete el **100%** del diseño planteado. Por cada **10** pasos que avanza el robot → se consume 1% de batería.



**Obs:** Trabajo de **2** personas. Fecha de entrega el **29 de Junio hasta 23:50 PM**. Informe + youtube video.