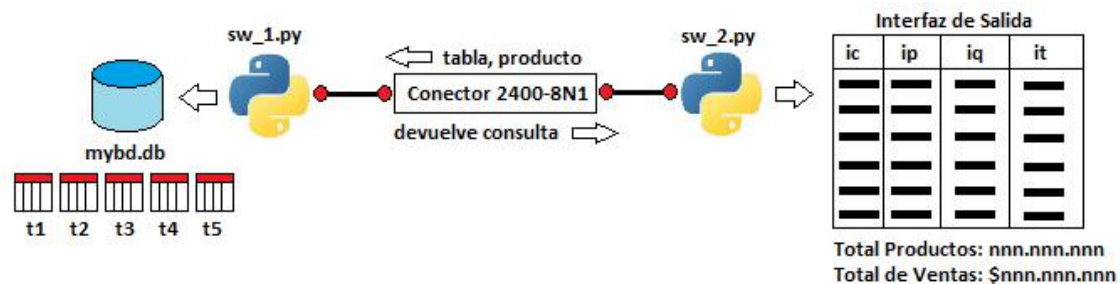


Laboratorio #3 Programación II – INFO 1123

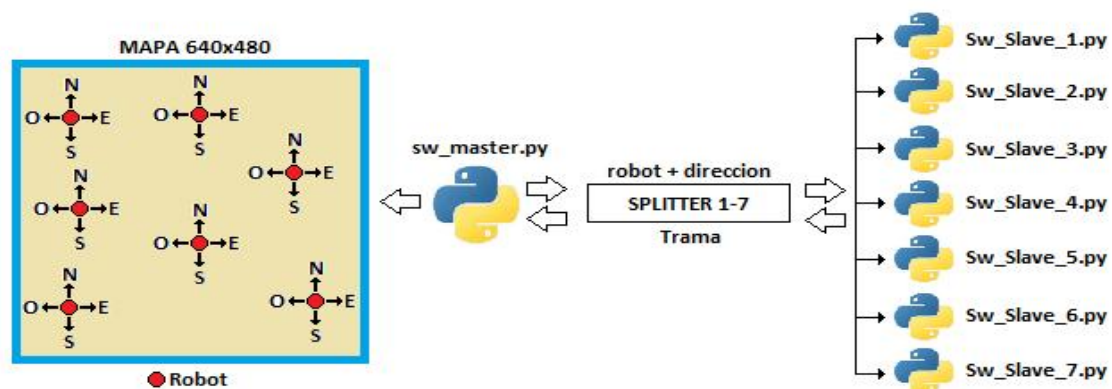
By Alberto Caro

Se tiene la base de datos **mybd.db** la cual tiene 5 tablas: { *t1*, *t2*, *t3*, *t4*, *t5* }. Cada una de las tablas posee la misma estructura: { **id** IPKA, **ic** integer, **ip** integer, **iq** integer, **it** text, **if** blob }. Con **id** integer primary key autoincrement, **ic** código producto, **ip** precio del producto, **iq** cantidad del producto, **it** fecha de la venta e **if** foto del producto. Es decir, estas tablas contienen los movimientos de ventas de productos de las ciudades de Viña del Mar (**t1**), Valparaíso (**t2**), Talcahuano (**t3**), Temuco (**t4**) y Valdivia (**t5**).

Usted deberá programar dos scripts, los cuales se comunican por puerto serial a **2400-8N1**, utilizando **VSPE** mediante 'Connector'. El script 1 (**sw_1.py**) está conectado a la base de datos **mybd.db** (SQLite) el cual recibe del script 2 (**sw_2.py**) la tabla y el código del producto ingresados por teclado. Con estos parámetros el script 1 envía al script 2 toda la información por el puerto serial. Vea el siguiente esquema. La base de datos se subirá a **EDUCA**.



Utilizando una conexión **Splitter** de 1 a 7 programe un script que simule el movimiento de siete robots por un mapa de **640x480** pixeles de resolución. El script **Master**, donde está la interfaz del mapa, pide a cada uno de los siete **Slaves**, los movimientos aleatorios { '**N**', '**S**', '**E**', '**O**' }. Con esta información los robots se mueven en la dirección asignada. Debe controlar que los robots no se salgan de los bordes del mapa. Diseñe un protocolo (trama) que implemente esta simulación. **Pygame + Python**. Vea el siguiente esquema.



Fecha de entrega: martes 10 de noviembre en horario de laboratorio. Trabajo Individual + Informe Impreso. Trabajos con códigos similares serán calificados con nota 1.0 y reprobación de la asignatura.