# Comunidad de Robótica Universidad Técnica Nacional

"Creación de bots con ayuda de las tecnologías: Python, Telegram y Arduino"



Guía elaborada por:

Fernanda Murillo Alfaro

Noviembre, 2018

## Contenido

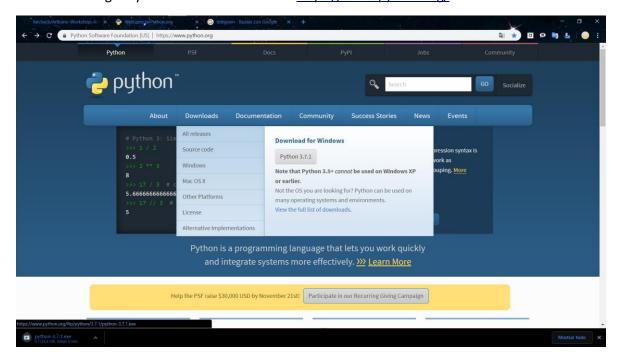
Instalación	3
Telegram + Python	
,	
Python + Telegram + Arduino	9

### Instalación

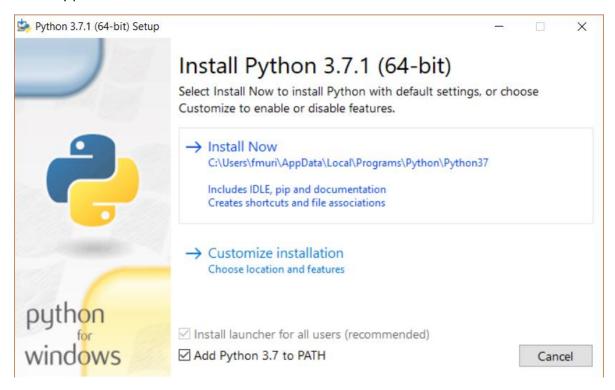
1. Descargar e instalar Pycharm o cualquier otro editor que sea compatible con Python.



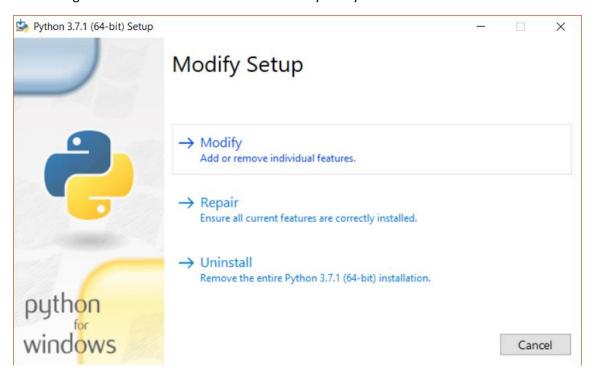
2. Descargar Python desde el sitio oficial https://www.python.org/



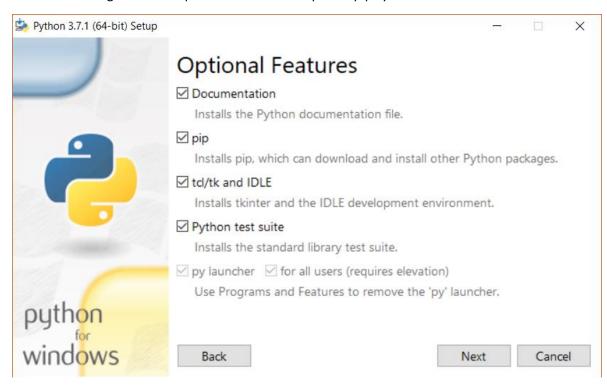
3. Se ejecuta el programa y nos aseguramos de que este marcadas las opciones de la imagen y procedemos a instalar.



4. Ingresamos nuevamente al instalador de Python y damos click en modificar.



5. Nos aseguramos de que este marcada la opción "pip" y continuamos.

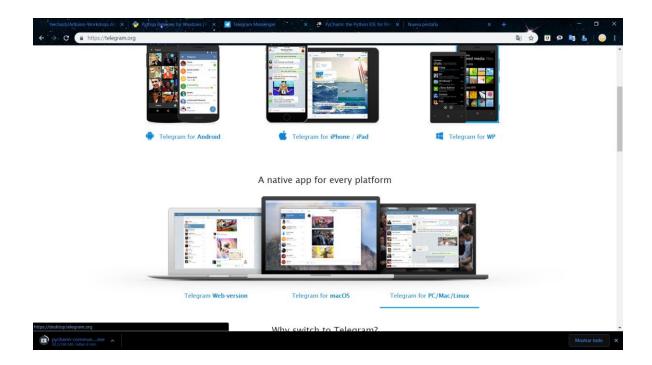


- 6. Para actualizar el pip abrimos la consola de comandos y ejecutamos lo siguiente:
  - python -m pip install –upgrade pip
- 7. En la misma consola vamos a ejecutar los siguientes comandos para agregar las librerías que nos permitirán crear el bot.
  - pip3 install telepot
  - pip3 install pyserial
  - pip3 install pyTelegramBotAPI
  - Telepot: Es una librería que nos ayuda a construir aplicaciones o bots para TelegramBotAPI.
  - Pyserial: Librería de python que permite la conexión con el puerto serial, el mismo que es utilizado por Arduino, por lo tanto, nos permitirá enviar procesos a nuestro Arduino.
  - pyTelegramBotAPI: Es importante agregar está librería para la creación del bot.

Para más información sobre las librerías pueden visitar los siguientes sitios:

- <a href="https://telepot.readthedocs.io/en/latest/">https://telepot.readthedocs.io/en/latest/</a>
- https://core.telegram.org/bots

8. Por último debemos descargar e instalar telegram: <a href="https://telegram.org/">https://telegram.org/</a>



9. Descargar e instalar Arduino. https://www.arduino.cc/en/Main/Software

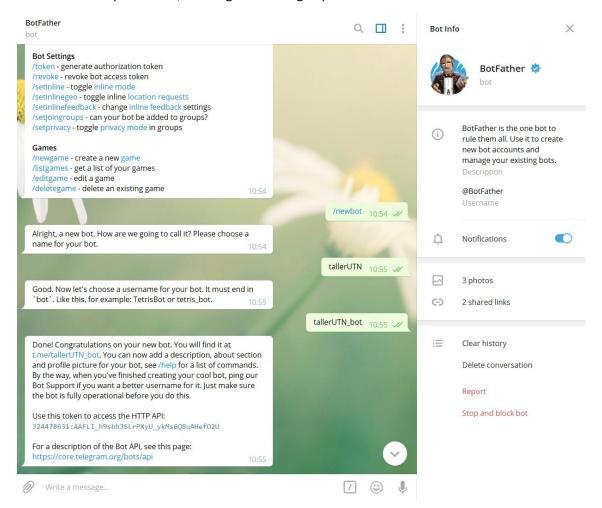


## Telegram + Python

- Cuando tenemos todo instalado procedemos a crear nuestro bot, siga los siguientes pasos para crear un bot.
- 1. Paso 1: Buscar "BotFather" en telegram y abrimos el chat



2. Iniciamos BotFather y escribimos "/newbot", nos va a pedir un nombre para el bot y un usuario para el bot, en la siguiente imagen podemos ver eso.

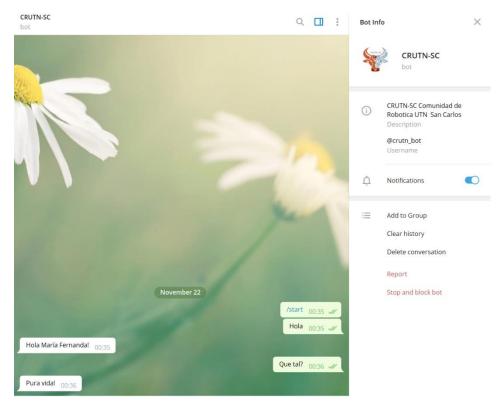


Una vez que se crea el bot nos va a generar un token, ese token es para poder conectarlo con python

3. Ingresamos el siguiente código en nuestro editor favorito de python.

```
#Se importan los paquetes/librerias
import telepot, time, serial, sys
#Vamos a recuperar desde telegram el nombre del emisor del mensaje y otros...
def principal(msj):
    tipoDeMensaje, tipoDeChat, chatID = telepot.glance(msj)
    informacionEmisor = msj['from']
    emisor = informacionEmisor['first_name']
   if (tipoDeMensaje == 'text'):
       comando = msj ['text'] #mensaje que se le envia al bot
       print('Comando recibido: %s' %comando)
        #El bot va a reaccionar cuando le envien Hola
        if 'Hola' in comando:
           bot.sendMessage(chatID, "Hola "+ emisor +"!")
        if 'Que tal?' in comando:
           bot.sendMessage(chatID, "Pura vida!")
    if (tipoDeMensaje != 'text'):
       bot.sendMessage(chatID, "No puedo responder a eso " + emisor + " ,solo esta habilitada la opcion de texto.")
#este es el token que nos genera a la hora de crear el bot
bot = telepot.Bot('742095787:AAFTLwR1oFM4wR0emo08FOzPq4pFamMjVKs')
bot.message_loop(principal)
while 1:
   time.sleep(10)
```

4. Corremos el código y abrimos telegram buscamos en la barra superior el nombre de usuario de nuestro bot y le escribimos los comandos que indicamos.



## Python + Telegram + Arduino

1. Vamos a ingresar a nuestro proyecto en python y le vamos a agregar la línea de serial, la cual nos va a permitir la conexión con arduino, el puerto debe ser el mismo con el que trabaja el arduino, en este caso se está utilizando el COM7.

```
#Se importan los paquetes/librerias
import telepot, time, serial, sys

ser = serial.Serial('COM7') #Esto nos va a permitir la conexion con arduino

#Vamos a recuperar desde telegram el nombre del emisor del mensaje y otros...

def principal(msj):
   tipoDeMensaje, tipoDeChat, chatID = telepot.glance(msj)
   informacionEmisor = msj['from']
   emisor = informacionEmisor['first_name']
```

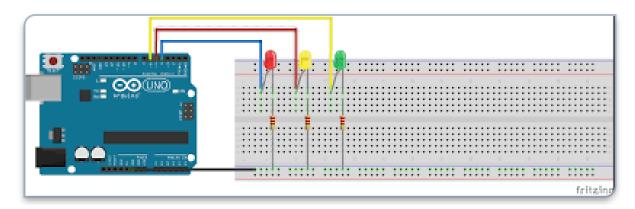
2. Bajamos un poco el código hasta "Que tal?" y agregamos lo siguiente:

```
if (tipoDeMensaje == 'text'):
   comando = msj ['text'] #mensaje que se le envia al bot
   print('Comando recibido: %s' %comando)
   #El bot va a reaccionar cuando le envien Hola
   if 'Hola' in comando:
       bot.sendMessage(chatID, "Hola "+ emisor +"!")
   elif 'Que tal?' in comando:
       bot.sendMessage(chatID, "Pura vida!")
   elif ('/start') in comando:
       bot.sendMessage(chatID, "Hola " + emisor +
                        ", mi nombre es CRUTN-SC soy un bot y esta es mi lista de acciones\n" +
                        "/GON --> Enciende el led verde.\n" +
                        "/GOFF --> Apaga el led verde.\n" +
                       "/YON --> Enciende el led amarillo.\n" +
                       "/YOFF --> Apaga el led amarillo.\n" +
                       "/RON --> Enciende el led rojo.\n" +
                        "/ROFF --> Apaga el led rojo.\n" +
                        "/AON --> Enciende todos los leds.\n" +
                        "/AOFF --> Apaga todos los leds.\n")
   elif ('/GON' in comando):
       ser.write(b'G')
       bot.sendMessage(chatID, "led verde encendido")
   elif ('/GOFF' in comando):
        ser.write(b'g')
       bot.sendMessage(chatID, "led verde apagado")
   elif ('/YON' in comando):
       ser.write(b'Y')
       bot.sendMessage(chatID, "led amarillo encendido")
   elif ('/YOFF' in comando):
       ser.write(b'y')
       bot.sendMessage(chatID, "led amarillo apagado")
```

#### 3. Abrimos Arduino IDE y codificamos lo siguiente:

```
// Definimos las variables
const int LED VERDE=6;
const int LED ROJO=4;
const int LED AMARILLO=5;
unsigned int opcion;
void setup() {
  Serial.begin(9600); // Se inicializa con una velocidad de 9600
  pinMode(LED VERDE, OUTPUT);
  pinMode (LED ROJO, OUTPUT);
  pinMode(LED_AMARILLO,OUTPUT);
void loop() {
  while (Serial.available()>0) { // Si la conexion es permitida entra
    opcion = Serial.read(); //Lectura del serial
    if(opcion=='G')digitalWrite(LED VERDE, HIGH);
    if (opcion=='g') digitalWrite (LED_VERDE, LOW);
    if (opcion=='Y') digitalWrite (LED_AMARILLO, HIGH);
    if (opcion=='y') digitalWrite (LED AMARILLO, LOW);
    if(opcion=='R')digitalWrite(LED_ROJO, HIGH);
    if (opcion=='r') digitalWrite (LED ROJO, LOW);
    if(opcion=='A'){
      digitalWrite(LED VERDE, HIGH);
      digitalWrite(LED_AMARILLO, HIGH);
      digitalWrite(LED_ROJO, HIGH);
    }
    if(opcion=='a'){
      digitalWrite(LED_VERDE, LOW);
      digitalWrite(LED AMARILLO,LOW);
      digitalWrite(LED ROJO,LOW);
    }
}
```

#### 4. Circuito del semáforo



#### 5. Ejecutar el código

