# Simulación

### Team Mustabot 2022

August 4, 2023

# Python

#### 0.1 Condiciones

en arduino(c++), para crear condiciones escribimos:

```
if(condicion){
    //codigo
}
else{
    //codigo
}
```

en python, para crear condiciones escribimos:

```
\begin{array}{c} \textbf{if} & \texttt{condicion:} \\ & \#codigo \\ \textbf{else:} \\ & \#codigo \end{array}
```

En Python es sumamente importante la identación, esto pasa a ser nuestros nuevos corchetes . Además, ¡¡¡no necesitamos usar ; ni definir los tipos de variables!!! para hacer un while en python:

```
while condicion:

\#codigo

para hacer un for en python:

for i in range (10):

\#codigo
```

#### 0.2 Funciones

### 0.3 Funciones predefinidas

Ustedes trabajaran sobre un conjunto de funciones creadas para facilitar su aprendizaje y uso, de todas formas, ustedes pueden modificarlas si quieren agregar una funcionalidad extra. Siempre tendran la posibilidad de revisar todo el código y recordar como usar las funciones. Aca hay en ejemplo de como estructurar el código del controlador del robot:

```
#importamos todos los ficheros
def setup():
    #usamos variables globales
    global robot
    global leftMotor
    #redefinimos variables globales
    leftMotor = MOTOR(robot, "left_motor")
def loop():
    #usamos variables globales
    global leftMotor
    #usamos las funciones
    leftMotor.setVelocity(10)
```

A Continuación se muestra un ejemplo de el entorno de la simulación en el cual estarán trabajando

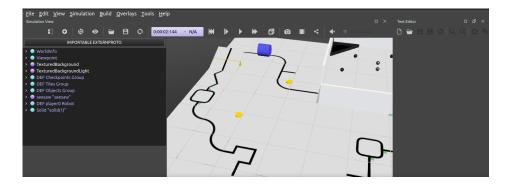


Figure 1: Simulación

# 1 Desafío

El equipo tiene la misión de realizar un seguidor de lineas usando un PID, para esto, deberán realizar un código usando las funciones de movimiento y lectura de sensores que hemos visto durante esta clase.

Tutorial: como usar webots? Documentacion: link a documentacion oficial Video: link a video de apoyo