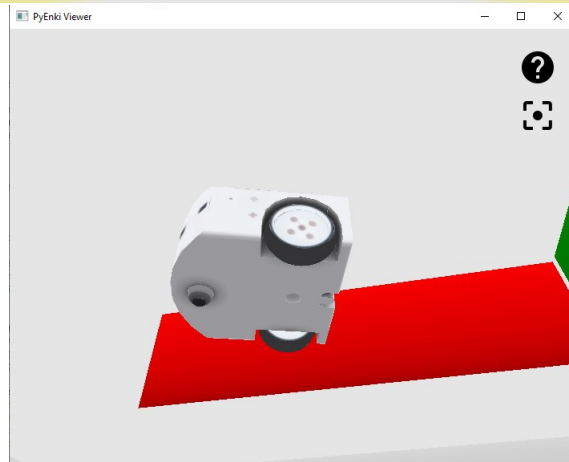
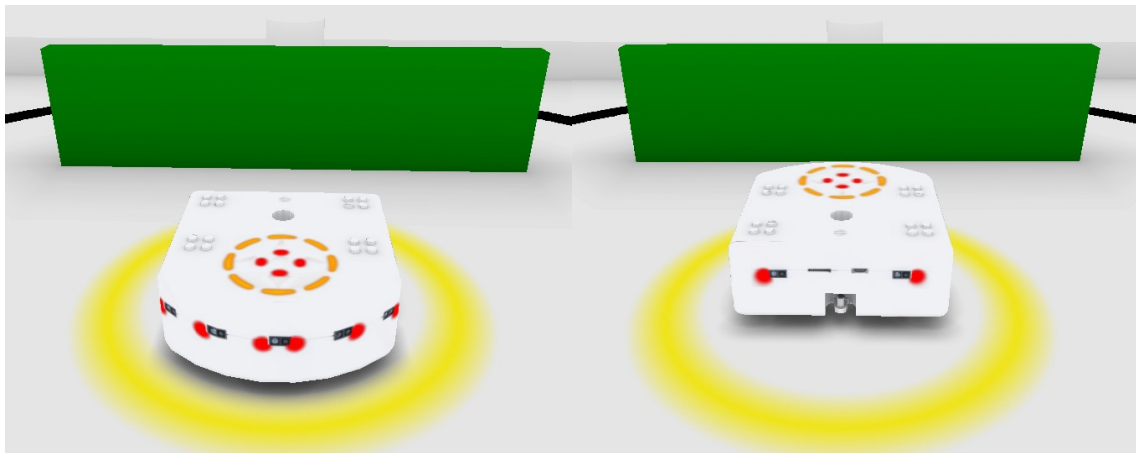


Robot Thymio2

Sensores de Proximidad: 7 0: frontal izquierdo izquierdo 1: frontal izquierdo 2: frontal frontal 3: frontal derecho 4: frontal derecho derecho 5: trasero izquierdo 6: trasero derecho	Sensores de línea: 2 0: izquierdo 1: derecho
	Leds: 23

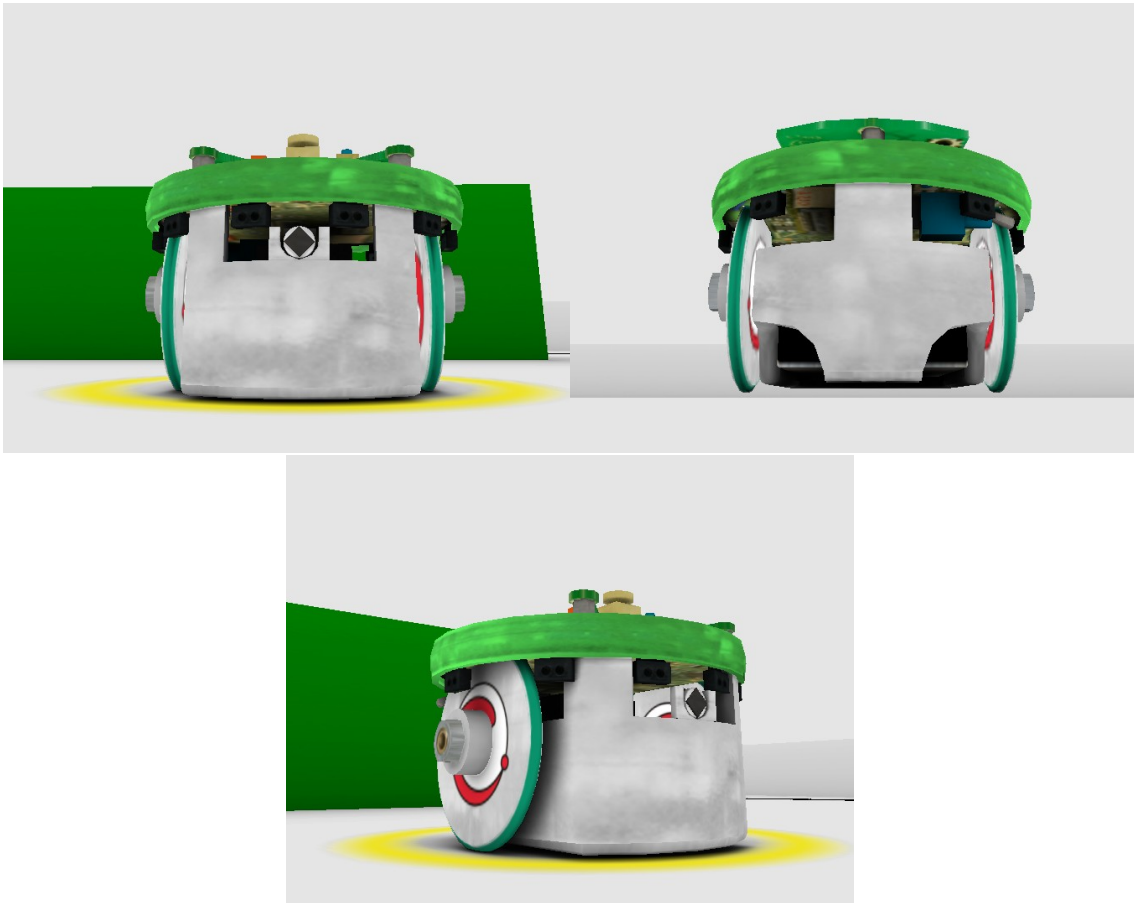


Constructor Python	
RobotThymio2	r = RobotThymio2(nombre:str, host:str, puerta:int) Conecta a un robot específico del simulador
Métodos Python	
str	r.getName() El nombre de robot
None	r.getSensors() Actualiza el valor de todos sus sensores
None	r.setSpeed(izquierdo:float, derecho:float) Establece velocidad de los motores izquierdo y derecho
None	r.setLedsIntensity(leds[23]) Cambia la intensidad de los 23 leds (0.0 a 1.0) según valores del arreglo recibido. El índice del arreglo identifica al led
Atributos Python	
float[2]	x, y = r.pos Su posición actual (en cms) – x, y
float[2]	izq, der = r.speed Su velocidad actual de los motores – izquierda, derecha
float[2]	sensors = r.groundSensorValues El valor de sus sensores de línea (0 negro a 1000 blanco)
float[7]	distances = r.proximitySensorDistances La distancia (en cms) de sus sensores de proximidad
float[7]	values = r.proximitySensorValues El valor de sus sensores de proximidad

Robot EPuck

Sensores de Proximidad: 8
0: frontal frontal derecho
1: frontal derecho
2: derecho
3: trasero derecho
4: trasero izquierdo
5: izquierdo
6: frontal izquierdo
7: frontal frontal izquierdo

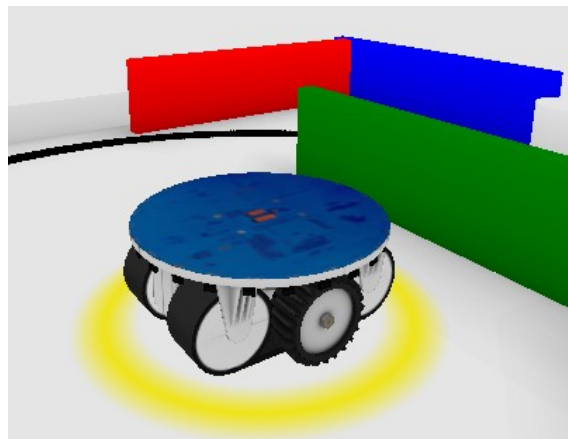
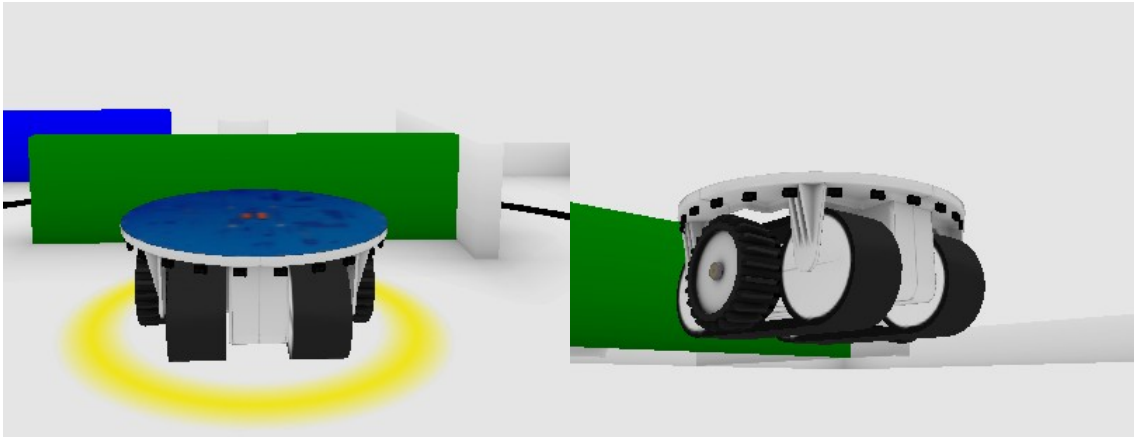
Leds: 1 anillo circular



Constructor Python	
RobotEPuck	r = RobotEPuck (nombre:str, host:str, puerta:int) Conecta a un robot específico del simulador
Métodos Python	
str	r.getName() El nombre de robot
None	r.getSensors() Actualiza el valor de todos sus sensores
list[60]	r.getCameraImage() Retorna la imagen lineal de la camera. La imagen es una línea de 60 píxeles y cada elemento de la lista es un arreglo de 4 elementos con los colores RGB en los 3 primeros y el cuarto es la transparencia
None	r.setSpeed (izquierdo:float, derecho:float) Establece velocidad de los motores izquierdo y derecho
None	r.setLedRing(on:bool) Apaga (True) o enciende (False) el anillo que lo rodea
Atributos Python	
float[2]	x, y = r.pos Su posición actual (en cms) – x, y
float[2]	izq, der = r.speed Su velocidad actual de los motores – izquierda, derecha
float[8]	distances = r.proximitySensorDistances La distancia (en cms) de sus sensores de proximidad
float[8]	values = r.proximitySensorValues El valor de sus sensores de proximidad

Robot Marxbot

Sensores de Presión: 24 alrededor del cuerpo	
---	--



Constructor Python	
RobotMarxbot	r = RobotMarxbot (nombre:str, host:str, puerta:int) Conecta a un robot específico del simulador
Métodos Python	
str	r.getName() El nombre de robot
None	r.getSensors() Actualiza el valor de todos sus sensores
None	r.setSpeed (izquierdo:float, derecho:float) Establece velocidad de los motores izquierdo y derecho
Atributos Python	
float[2]	x, y = r.pos Su posición actual (en cms) – x, y
float[2]	izq, der = r.speed Su velocidad actual de los motores – izquierda, derecha
float[24]	sensors = r.virtualBumpers El valor de los sensores de presión que lo rodean