

Capítulo 3 para Python

```
# Importamos la librería para reconocer el motor
from spike import Motor

# El motor lo tenemos conectado en el puerto F
motor = Motor('F')

# Detección de bloqueo desactivada
motor.set_stall_detection(False)

# Un bucle que se repite 5 veces
for x in range(5):
    motor.set_default_speed(50) # Potencia del motor 50%.
    motor.run_for_seconds(2)    # Moviéndose durante 2 segundos.
    motor.set_default_speed(-50) # Potencia del motor -50% se (dirección inversa).
    motor.run_for_seconds(2)    # Moviéndose durante 2 segundos.
```