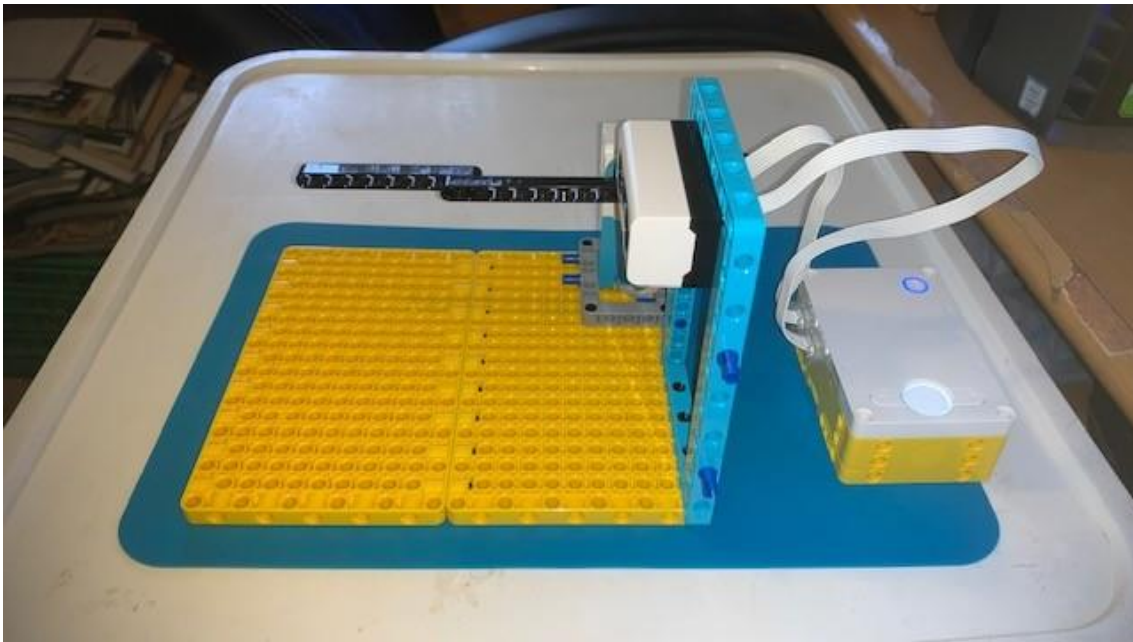


## Capítulo 20 Barrera automatizada



Para este proyecto hemos utilizado un motor mediano y el sensor ultrasonidos, que cuando detecte la mano, la barrera tiene que subir esperar un tiempo y bajar.

Este es el movimiento de la barrera cuando colocamos la mano frente al sensor ultrasonidos.



Intenta hacer este proyecto sin mirar la programación, en la siguiente página está el código para que lo puedas consultar.

```
from spike import PrimeHub, LightMatrix, Button, StatusLight, ForceSensor
, MotionSensor, Speaker, ColorSensor, App, DistanceSensor, Motor, MotorPa
ir
from spike.control import wait_for_seconds, wait_until, Timer
from math import *
from spike.operator import less_than
hub = PrimeHub()

motor = Motor('A')
motor.set_default_speed(30)
distancia = DistanceSensor('C')
```

```
while True:
    distancia.wait_for_distance_closer_than(10, 'cm')

    motor.run_for_degrees(90)
    wait_for_seconds(3)

    motor.run_for_degrees(-90)
    wait_for_seconds(3)
```