

# Más prácticas con Cutebot

En la wiki de la empresa de Cutebot: Elecfreaks [https://elecfreaks.com/learn-en/microbitKit/smart\\_cutebot/index.html](https://elecfreaks.com/learn-en/microbitKit/smart_cutebot/index.html) encontrarás 14 prácticas muy interesantes, que no podemos reproducir en este libro por tener los derechos reservados :


1. **Case 01: Move Forward or Reverse at the Full Speed**
  1. Una práctica sencilla que según el botón que aprietas en el microbit ejecuta una velocidad u otra
2. **Case 02: Speed Up Gradually**
  1. El cutebot va ganando velocidad
3. **Case 03: Dance in Figure-of-eight**
  1. El cutebot hace el recorrido de un 8
4. **Case 04: Run at Random**
  1. El cutebot danza de forma aleatoria
5. **Case 05: Automatic Headlights.**
  1. Si es de noche, se encienden las luces
6. **Case 06: Steering&Clearance Lamps.**
  1. Según los botones, las lámparas flashean 5 veces
7. **Case 07: Fall-arrest Cutebot.**
  1. En la wiki pone que el propósito es que cuando detecta el borde de la mesa, vuelve atrás y gira. **ATENCIÓN** no aconsejable hacerlo en una mesa, por el peligro de caída, se recomienda hacer una figura cerrada con cinta negra y el cutebot no saldrá del recinto.
8. **Case 08: Run Along the Black Line.**
  1. El típico siguelíneas  
[https://www.youtube.com/embed/Hz3S1Q7B\\_Ik](https://www.youtube.com/embed/Hz3S1Q7B_Ik)
9. **Case 09: Autonomous Obstacle Avoidance.**
  1. El típico salva-obstáculos
10. **Case 10: Car Following with A Fixed Distance.**
  1. Cutebot se mueve siguiendo tu mano, manteniendo una distancia fija.
11. **Case 11: micro:bit Remote Control.**
  1. coche teledirigido con otro microbit y los botones  
<https://www.youtube.com/embed/36OzAa3aSN8>
12. **Case 12: Remote Control the Cutebot with micro:bit Accelerometer.**

1. el mismo ejemplo pero usando el acelerómetro (inclinación) en vez de los botones
13. (omitimos este ejemplo pues requiere un joystick no proporcionado en el kit)
14. **Case 14: IR Remote Control Car.**
  1. coche teledirigido pero con el mando IR
15. **Case15: Seeking the Light.**
  1. Cutebot sigue la luz

[https://www.youtube.com/embed/V9ng0\\_1IsiQ](https://www.youtube.com/embed/V9ng0_1IsiQ)

Hay más retos pero con accesorios que no se proporciona en el kit básico

Versión pdf



ELEC FREAKS  
MAKE CODING ACCESSIBLE

ELECFREAKS WIKI

GO TO STORE

[Go To Store](#)

[Go To Homepage](#)

[中文资料](#)

MICRO:BIT

Welcome to micro:bit WIKI

Starter Kit(EF08179/EF08180)

Tinker Kit(EF08181/EF08183)

Smart home Kit(EF08197/EF08198)

Magic\_wand\_kit(EF08225/EF08226)

experiment box kit(EF08199/EF08200)

Watch Kit(EF08191/EF08192)

Classroom Sensor Pack

Smart Coding Kit(EF08205/EF08206)

Basic Kit(EF08189/EF08194)

ring:bit Car Kit(EF08201/EF08202)

ring:bit Car Kit V2(EF08201/EF08202)

6 IN 1 Ring:bit Bricks

## Smart Cutebot kit(EF08209)

Smart Cutebot kit(EF08209)

- 1. Introduction to Cutebot
  - 1.1. Introduction
  - 1.2. Characteristics
  - 1.3. Pictures
  - 1.4. Parameters
  - 1.5. Main Modules Introduction
  - 1.6. Components list
  - 1.7. Files
  - 1.8. FAQ
- 2. Safety Instructions
- 3. Smart Cutebot Samples for Python
  - 3.1. Add Python File
  - 3.2. API
  - 3.3. Samples
  - 3.4. FAQ
  - 3.5. Relevant Case
  - 3.6. Technique File
- 4. Add Package for Cutebot
  - 4.1. Purpose
  - 4.2. Bricks Introduction
  - 4.3. FAQ
  - 4.4. Relevant Files
- 5. Case 01: Move Forward or Reverse at the Full Speed

Revision #1

Created 5 November 2024 14:12:15 by Javier Quintana

Updated 5 November 2024 14:15:07 by Javier Quintana