Mando a distancia con Machine Educable IA

Enunciado

Vamos a teledirigir el mBot2 usando el reconocimiento de imágenes (una flecha pintada en un folio)

Entrenamiento máquina educable

Abrimos el modelo, creamos 5 categorías:

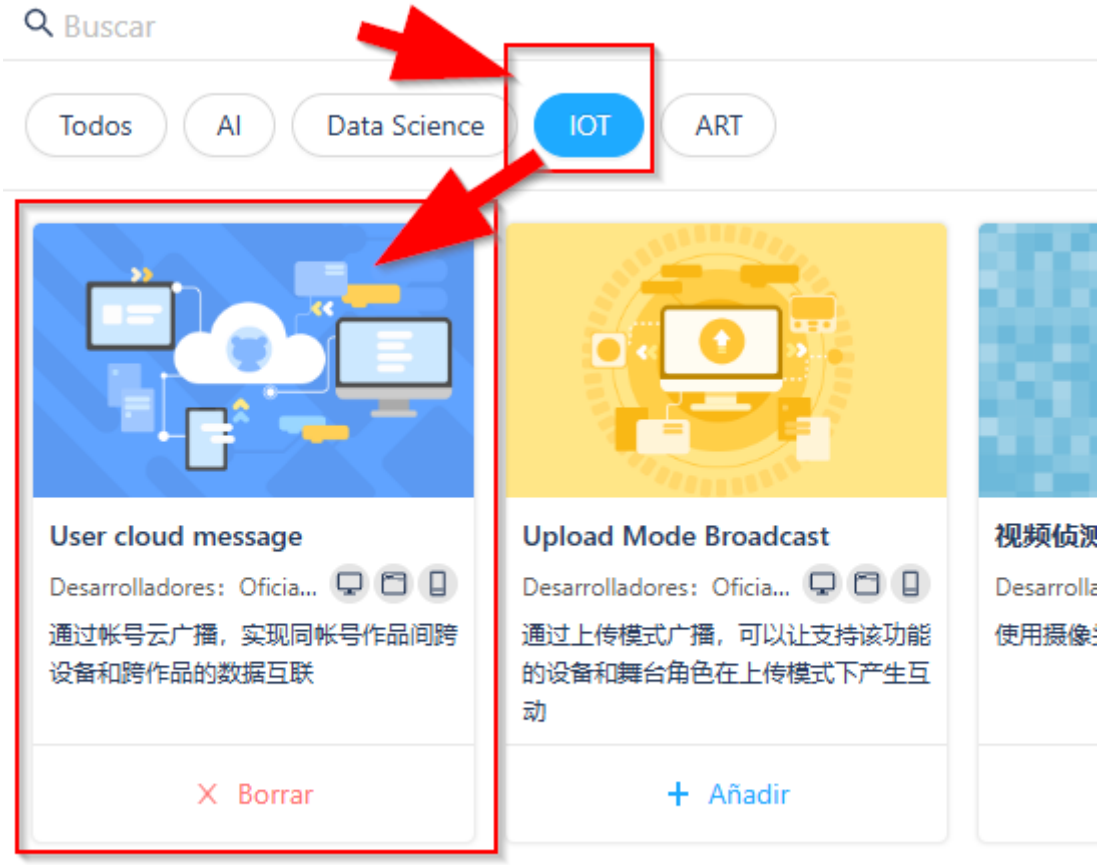
- **blanco**: que será el folio en blanco, también será cuando no haya folio, como puedes ver en la figura salgo bien feo, en este caso el mBot2 tiene que **parar**
- **arriba**: varias fotos de flecha hacia arriba, en ese caso el mBot2 tiene que **avanzar**
- **abajo**, **derecha** e **izquierda**: ídem pero en su dirección correspondiente.



Programa en el Sprite (oso panda)

Copyright 2026

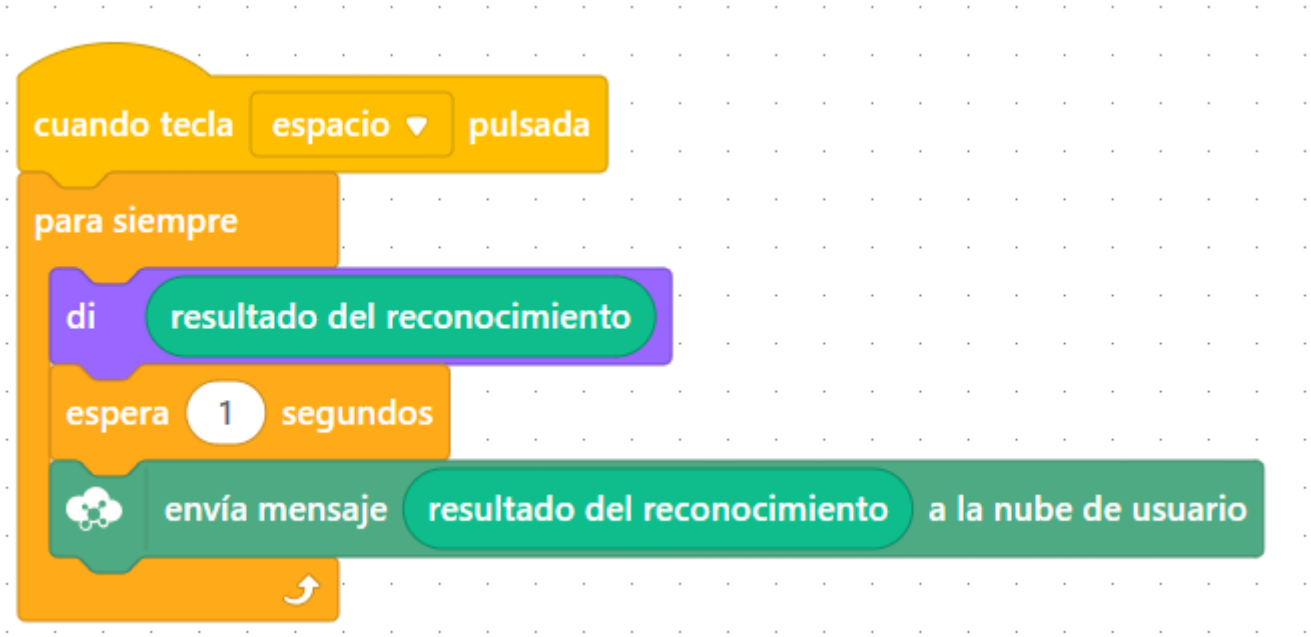
Ponemos esta extensión que ya lo usamos en https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/control-remoto :



Y ponemos este programa, muy parecido al usado en https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/control-remoto ; pero usando en vez de eventos de teclado, el resultado de la máquina de IA:

https://planet.mblock.cc/project/projectshare/8638885

Copyright 2026



Programa en el mBot2

Ponemos este programa, es igual al usado en (pero en vez de la palabra *espacio* es *blanco*)
https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/control-remoto :

https://planet.mblock.cc/project/projectshare/8638885



> **OTRO CASO RARO** SE UTILIZAN LOS DOS MODOS **CARGA** Y **VIVO** Se utiliza **CARGA** para poner el programa en mBot2 pero se utiliza **VIVO** para la IA, la webcam y el oso panda.

Copyright 2026

Resultado

https://www.youtube.com/embed/BhSqLBKLzeg

> **MEJORALO** cambia el código de tal manera que sólo haga caso si la confianza de lo que detecta la IA es superior al 90% y así no se ven los errores del vídeo.

Revision #7
Created 2026-10-23 11:24:48 CEST by Javier Quintana
Updated 2026-10-23 18:54:22 CEST by Javier Quintana

Copyright 2026