

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.

Integrated Webcam (0bda:565a)

Entrenamiento del modelo

22 Ejemplos blanco 90.0% Aprender

18 Ejemplos arriba Aprender

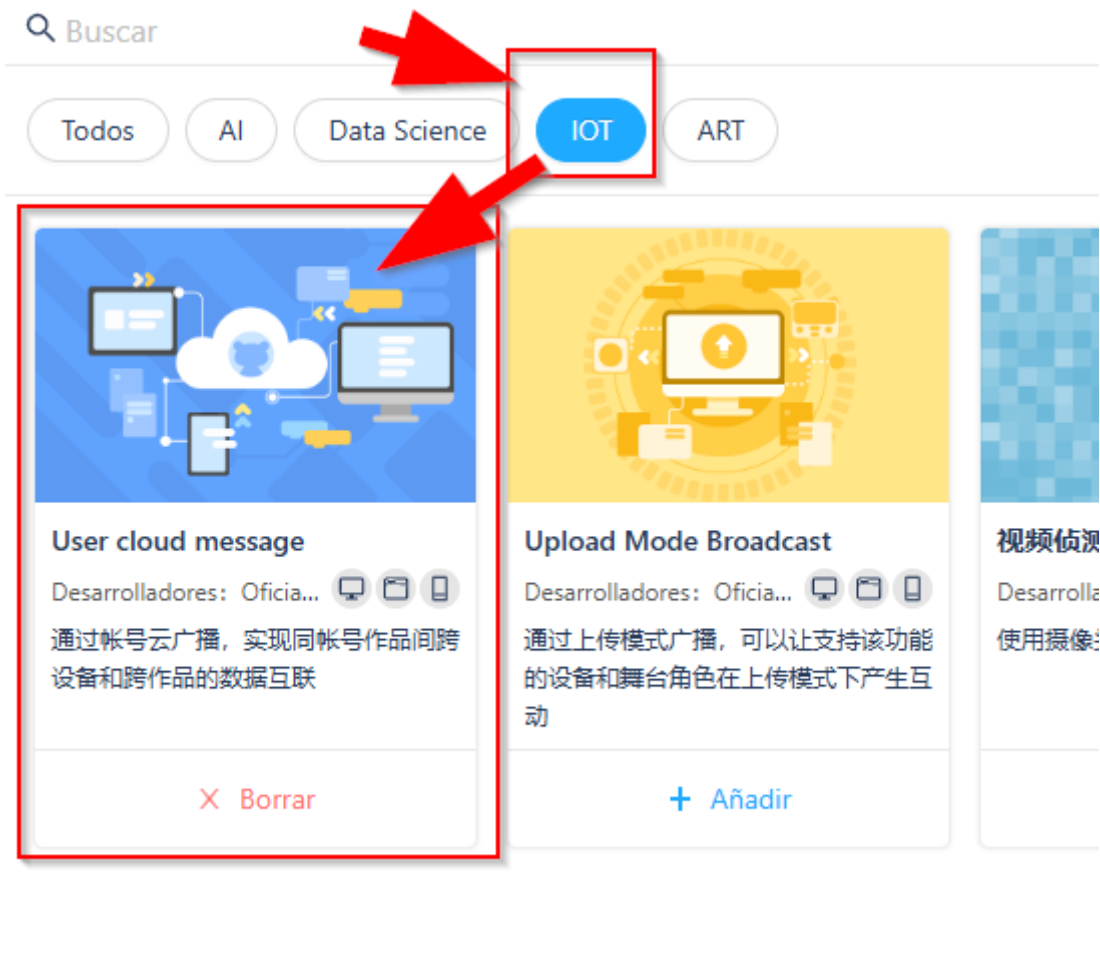
22 Ejemplos abajo

Construir un nuevo modelo Usar el modelo

Resultado blanco

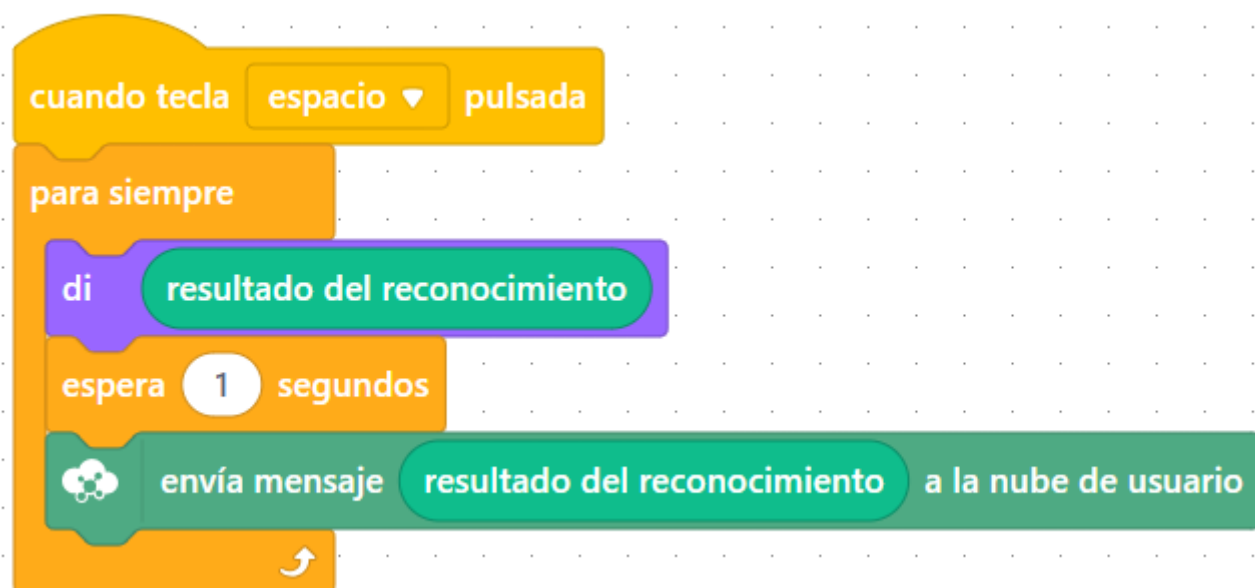
Programa en el Sprite (oso panda)

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>

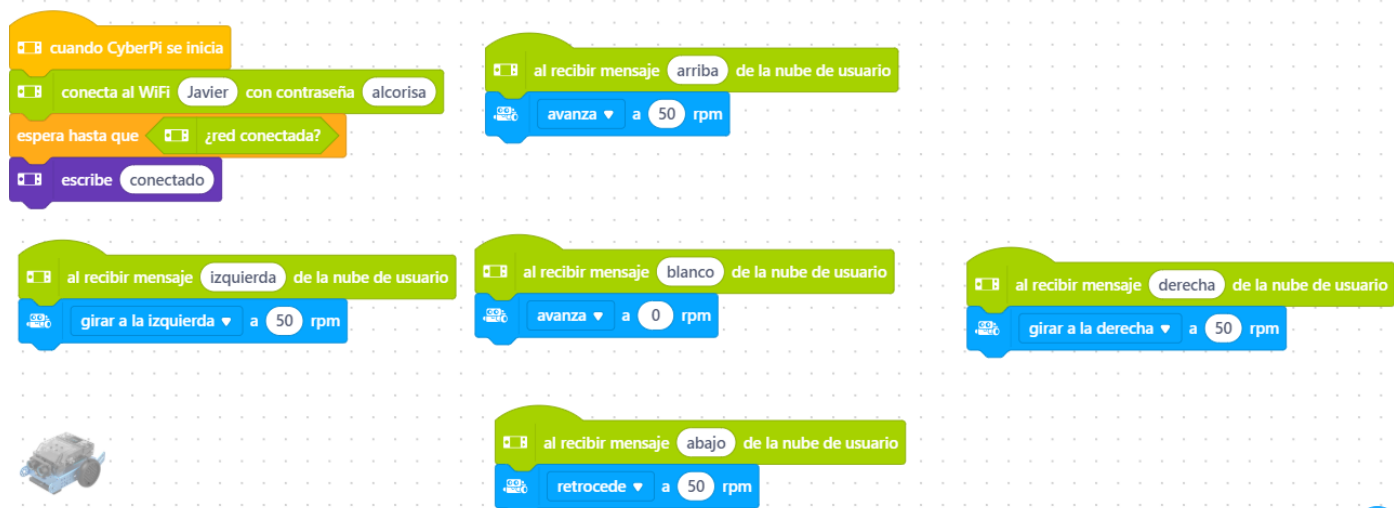


Programa en el mBot2

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>



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 #6

Created 2026-10-23 11:24:48 CEST by Javier Quintana

Updated 2026-10-23 13:39:00 CEST by Javier Quintana