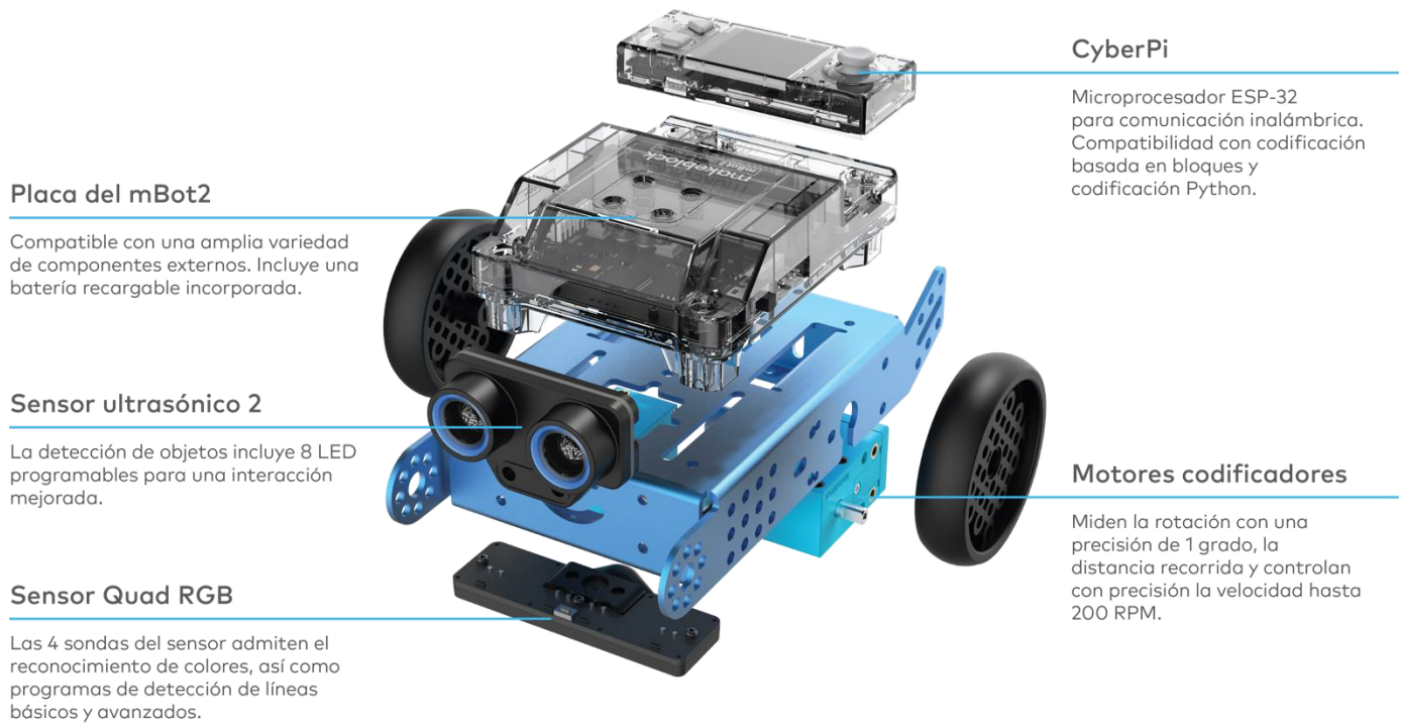


# ¿Qué es mBot2?

Hay que entender mBot2 **como un chasis a CyberPi** es decir, el robot es CyberPi y le añadimos sensores y actuadores que es mBot2



**Manual mBot2** <https://www.robotix.es/documentos/mbot2-actividades.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix.

## MOTORES CODIFICADORES

Permite el control de la velocidad y de la posición pues están codificados (motores paso a paso o motores con un detector de posición) por lo tanto permite movimientos precisos y colocar mBot2 en lugares exactos.

Comparándolo con mBot1 su control se realizaba por más o menos potencia a los motores, lo que provocaba desviaciones indeseadas.

## SENSOR ULTRASONICO

Más preciso que su anterior. y además tiene unos leds que permite más interacción

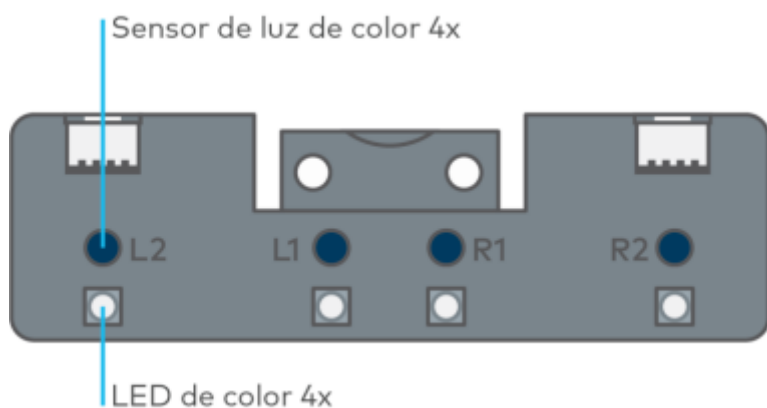


**Manual mBot2** <https://www.robotix.es/documentos/mbot2-actividades.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix.

## SENSOR QUAD RGB

Es un seguidor de líneas más avanzado pues permite detectar cruces de 90° pues tiene 4 sensores frente a los 2 que tenía mBot1

Además tiene un sensor de color lo que permite conocer en qué posición de la línea estamos.



**Manual mBot2** <https://www.robotix.es/documentos/mbot2-actividades.pdf> contenidos e imágenes publicados con permiso de la empresa Robotix.

Para que el sensor interprete los colores que pertenecen a la línea mirar el vídeo :

<https://www.youtube.com/embed/R7WgkpD2tvY>

---

Revision #1

Created 16 July 2024 14:11:30 by Javier Quintana

Updated 16 July 2024 14:48:34 by Javier Quintana