

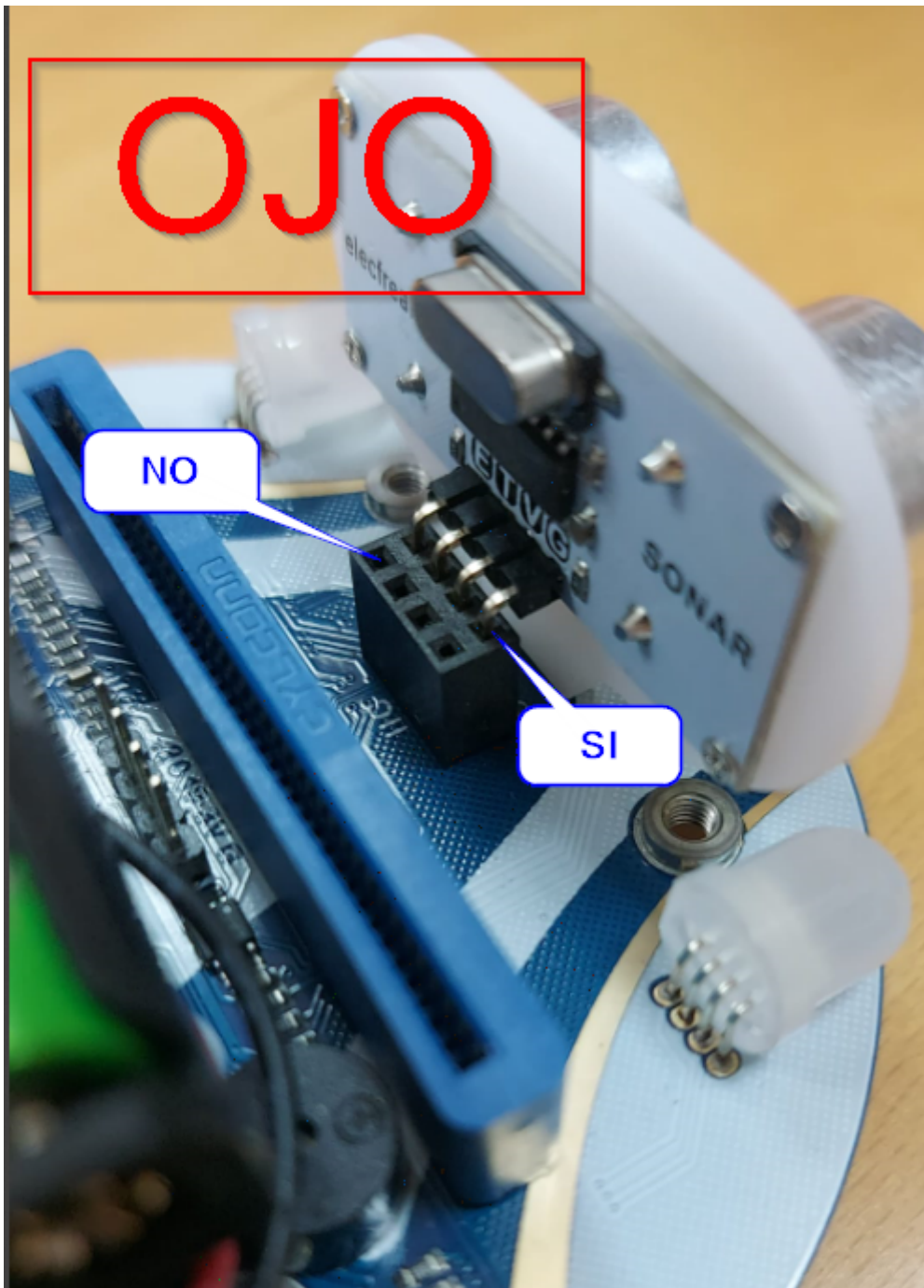
# Cutebot

- [Montaje del kit](#)
- [Dos prácticas con Cutebot](#)
- [Más prácticas con Cutebot](#)
- [AI Lens Elecfreak](#)

# Montaje del kit

a primera vez que se usa el kit viene sin montar, el ensamblaje es muy sencillo, mira este vídeo sobre todo a partir del minuto 2:00

<https://www.youtube.com/embed/0iudW1bcDo0>



<https://sketchfab.com/models/3e82875b2b96416dbf9f7ea390524042/embed>

[Cutebot - Modelo educativo](#) by [GmedranoTIC](#) on [Sketchfab](#)

# Dos prácticas con Cutebot

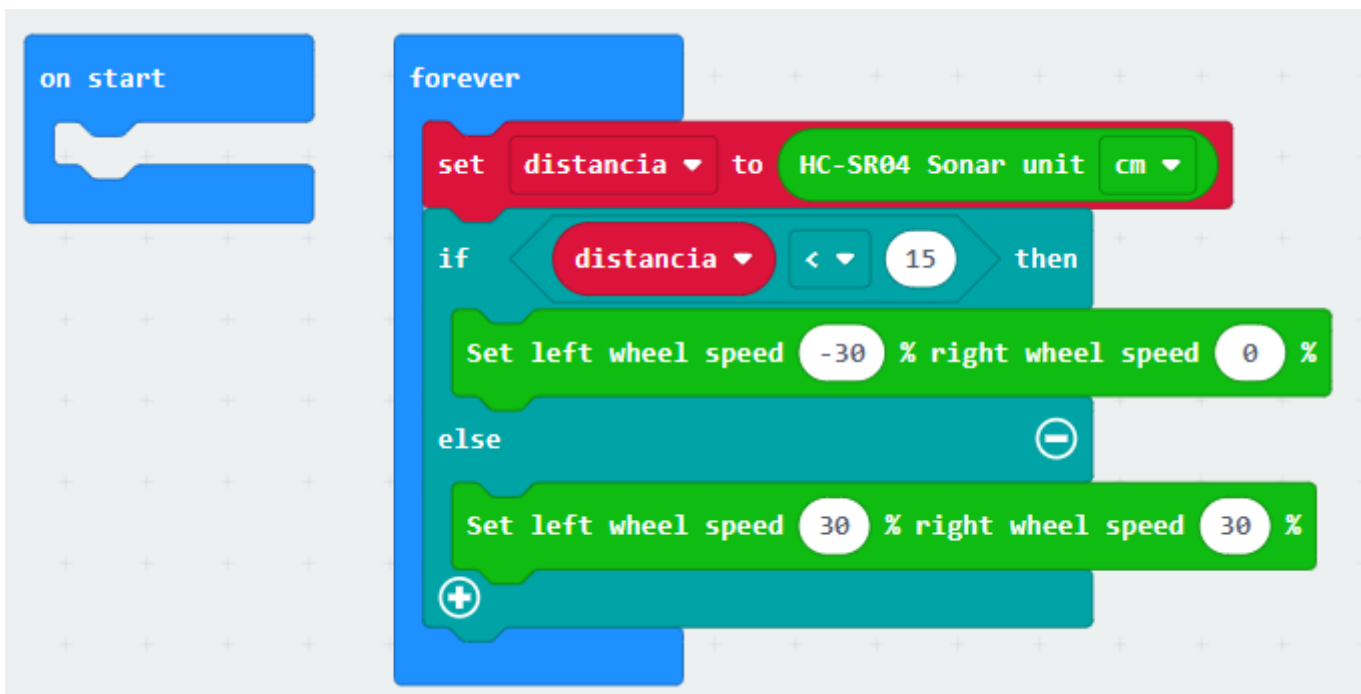
Mira este vídeo:

- Del 0 al minuto 5:20 muestra cómo es Cutebot, montaje, y características
- 5:21 al 9:13 **Práctica 1: Luces y giros** : con los botones activa motores y luces
- 9:14 al final **Práctica 2: Ultrasonidos**: esquivar obstáculos con efecto sonoro luminoso

[https://www.youtube.com/embed/JDhF\\_7QYrow](https://www.youtube.com/embed/JDhF_7QYrow)

Agradecimientos a Guillermo Medrano [@GmedranoTIC](https://gmedranotic.wordpress.com) autor de Logros en Educación <https://gmedranotic.wordpress.com/2023/05/15/iniciacion-robotica-basica-dos-practicas-con-cutebot/> Licencia CC-BY-NC-SA

Recomendamos que lo hagas, no son largos de realizar. Si la de ultrasonidos quieres algo sencillo evita obstáculos, puedes simplificarla al máximo:



Las dos prácticas del vídeo se pueden descargar en <https://github.com/GmedranoTIC/Microbit>, directamente seleccionando el archivo y pinchando con el botón derecho, «guardar enlace como»

https://github.com/GmedranoTIC/Microbit

Pull requests Issues Codespaces Marketplace Explore

Actions Projects Wiki Security Insights Settings

main 1 branch 0 tags Go to file Add file <> Code

GmedranoTIC Add files via upload #030788 2 minutes ago 1 commit

microbit-Cutebox-Ultrasonidos.hex	Add files via upload	2 minutes ago
micro...	as via upload	2 minutes ago

Help people your project by adding a README. Add a README

- Abrir enlace en una pestaña nueva
- Abrir enlace en una ventana nueva
- Abrir enlace en una nueva ventana privada
- Añadir enlace a marcadores...
- Guardar enlace como...
- Guardar enlace en Pocket
- Copiar enlace
- Buscar "microbit-Cutebo..." en Google
- Inspeccionar propiedades de accesibilidad
- Inspeccionar

# 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

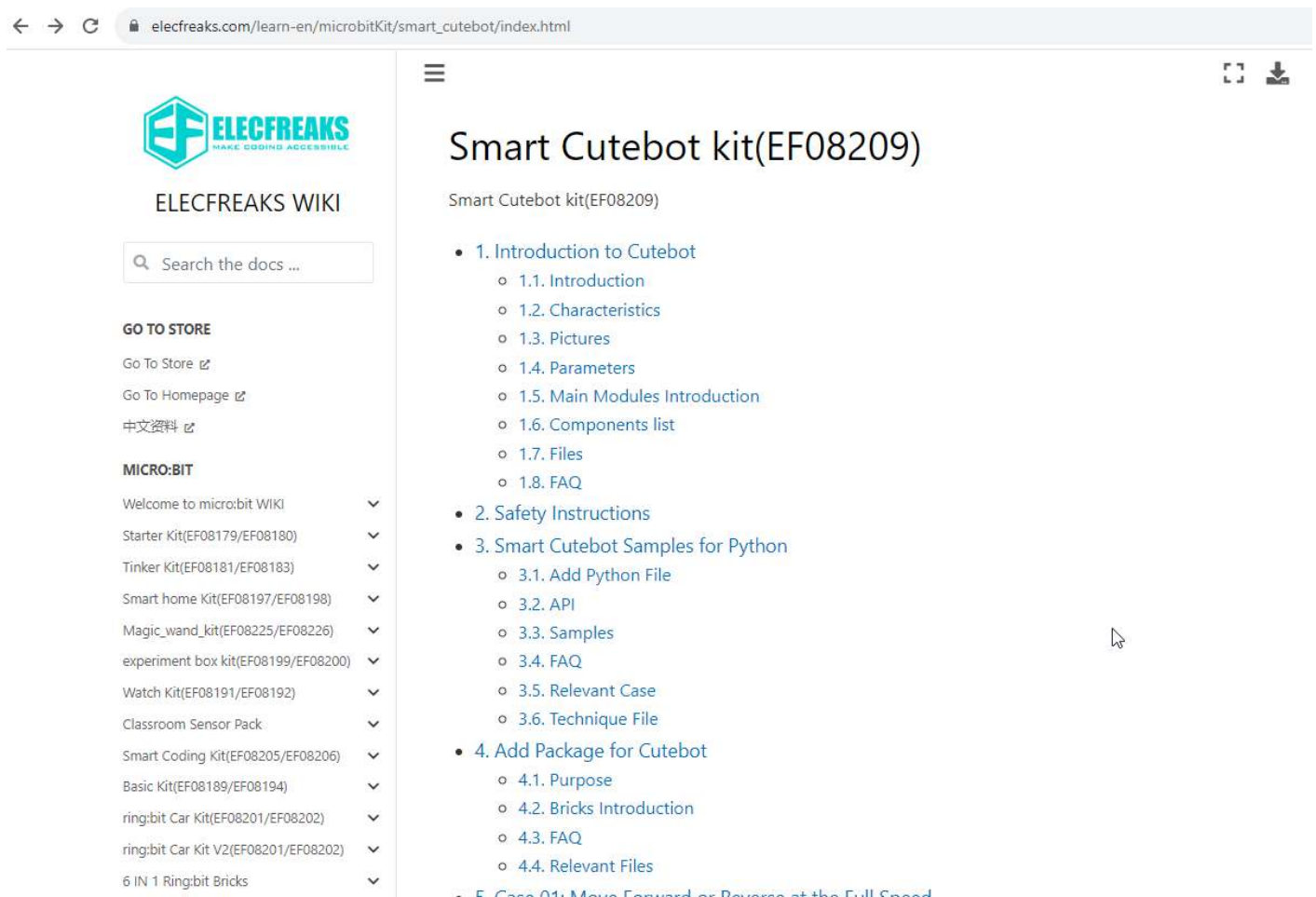
15. **Case15: Seeking the Light.**

1. Cutebot sigue la luz

[https://www.youtube.com/embed/V9ng0\\_1lsiQ](https://www.youtube.com/embed/V9ng0_1lsiQ)

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

[Versión pdf](#)



The screenshot shows the ELEC Freaks Wiki page for the Smart Cutebot kit(EF08209). The sidebar on the left contains the ELEC FREAKS logo, a search bar, and a list of links under 'GO TO STORE' and 'MICRO:BIT'. The main content area has a title 'Smart Cutebot kit(EF08209)' and a table of contents with the following items:

- 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 04: Move Forward or Reverse at the Full Speed





# AI Lens Elecfreak

Existe en Aularagón un curso completo para manejar la AI LENS Elecfreak con Cutebot

Ver la web en <https://libros.catedu.es/books/cutebotai-lens>

Para maqueen hay que utilizar otro tipo de soporte, ver <https://libros.catedu.es/books/cutebotai-lens/page/soporte>

