

# cars para microbit

## Cutebot

- Muy compacto y muy bien conseguido (~56€ placa microbit incluida 2023)
- Versión avanzada Cutebot plus
- Manual English



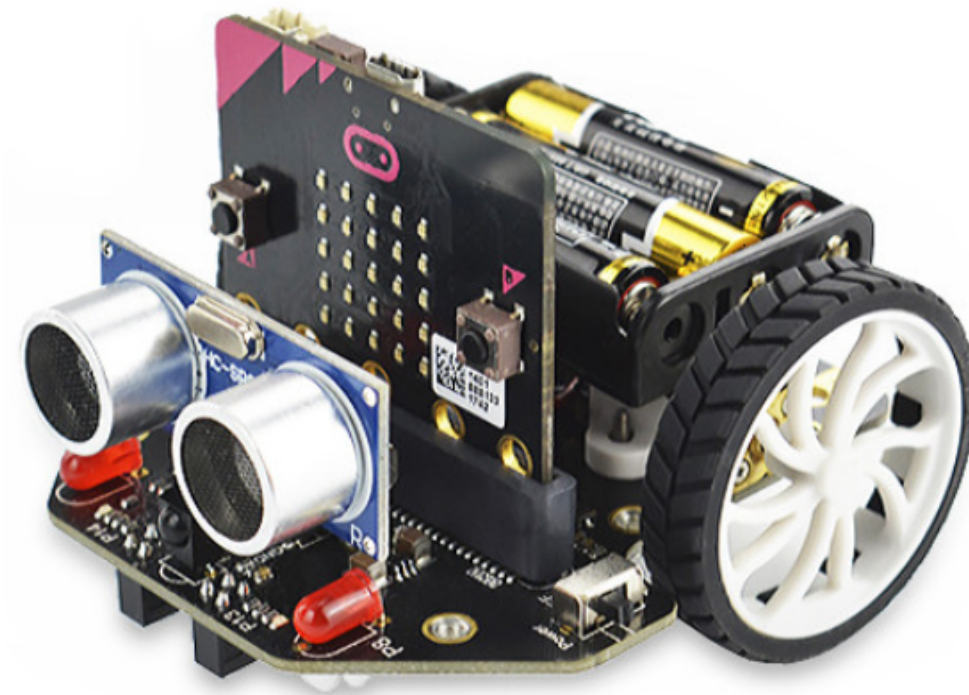
### Características

- Sensor de ultrasonidos de distancia SR04
- Sigue-líneas
- Sensor de IR para usar con mando a distancia (incluido)
- Zumbador
- 2 x LEDs RGB
- 2 x LED Neopixel (debajo del chasis)

- 2 x Motores de 300 RPM de potencia variable
- Conexión I2C para extensiones
- En caja de cartón

# Maqueen

- Muy compacto y muy bien conseguido (~70€ placa microbit incluida 2023)
- Versión avanzada Maqueen plus
- Manual (English)



## Características

- Sensor de ultrasonidos de distancia SR04
- Sigue-líneas
- Sensores de IR para usar con mando a distancia (incluido)
- 2 x sensores IR
- Zumbador
- 4 x LEDs RGB
- 2 x LED Neopixel (debajo del chasis)



- 2 x Motores de 133 RPM de potencia variable
- Conexión I2C para extensiones
- Borde de conectores para entradas y salidas
- En caja de plástico

## INSTRUCCIONES EN MAKECODE

Hay diferencias de variedad de instrucciones en <https://makecode.microbit.org/#editor> en cada extensión



**CuteBot**

Set left wheel speed  % right wheel speed  %

Go  at speed  % for  seconds

Go straight at full speed

Reverse at full speed

Turn left at full speed

Turn right at full speed

Stop car immediatly

Set LED headlights  color

Set LED headlights  color R:  G:  B:

Turn off all LED headlights

Tracking state is

On

HC-SR04 Sonar unit

Set servo  angle to  °

On IR receiving

IR Button  is pressed

Copyright 2025

## Maqueen



```
on IR received message
  read ultrasonic sensor cm
  servo S1 angle 0
  motor left move Forward at speed 0
  turn ON left LEDlight
  read left line tracking sensor
  motor left stop
  get product information
  read IR key
```

The image shows a Scratch script for a Maqueen robot. The script consists of the following blocks:

- on IR received message** (Event block)
- read ultrasonic sensor cm** (Sensor block)
- servo S1 angle 0** (Motor block)
- motor left move Forward at speed 0** (Motor block)
- turn ON left LEDlight** (Motor block)
- read left line tracking sensor** (Sensor block)
- motor left stop** (Motor block)
- get product information** (Function block)
- read IR key** (Function block)



Revision #12

Created 9 September 2023 10:02:28 by Javier Quintana

Updated 16 September 2023 19:05:39 by Javier Quintana