

# cars para microbit

## Cutebot

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



### Características

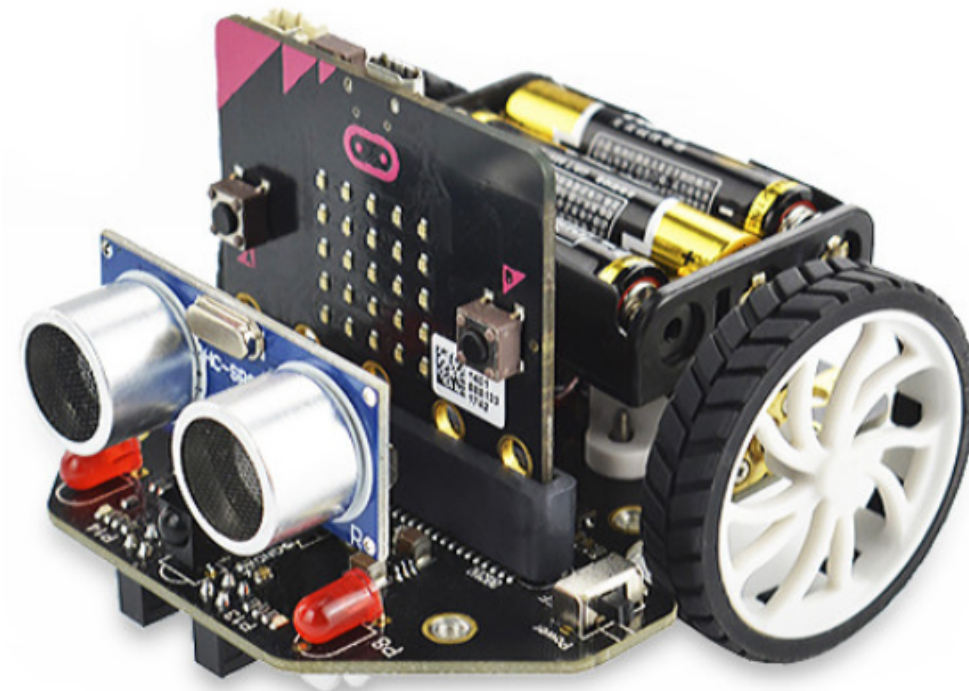
- Sensor de ultrasonidos de distancia SR04
- Sigue-líneas
- Sensor de IR para usar con mando a distancia (incluido)
- Zumbador
- 2 x LEDs RGB
- 2 x LED Neopixel (debajo del chasis)
- 2 x Motores de 300 RPM de potencia variable



- 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 100 % right wheel speed -100 %

Go Forward at speed 50 % for 5 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 Right\_RGB color 

Set LED headlights Right\_RGB color R: 0 G: 0 B: 0

Turn off all LED headlights

Tracking state is . . .

left line sensor Found

On Left line Found

HC-SR04 Sonar unit cm

Set servo S1 angle to 90 °

On IR receiving

IR Button Menu is pressed

## 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 starts with an 'on IR received message' event block. This is followed by a sequence of blocks: 'read ultrasonic sensor' (set to 'cm'), 'servo S1' (set to 'angle 0'), 'motor left' (set to 'move Forward' at 'speed 0'), 'turn ON' (set to 'left' for 'LEDlight'), 'read left' (for 'line tracking sensor'), 'motor left' (set to 'stop'), 'get product information', and 'read IR key'.



Revision #12

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

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