

# Más prácticas con Cutebot

En la wiki de la empresa de Cutebot: Elecbreaks [https://elecbreaks.com/learn-en/microbitKit/smart\\_cutebot/index.html](https://elecbreaks.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 en 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

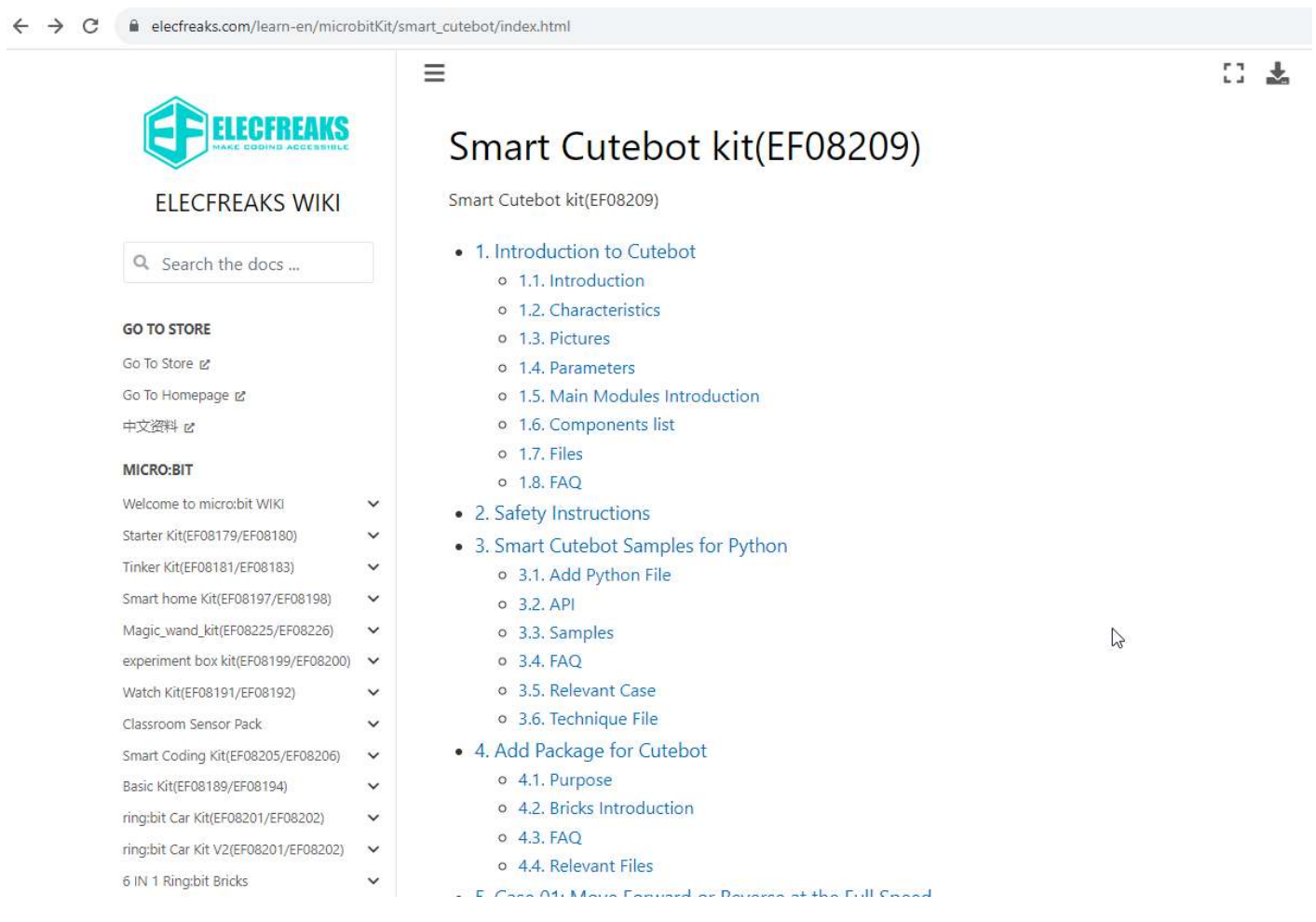
15. **Case15: Seeking the Light.**

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](#)



← → ↻ [electfreaks.com/learn-en/microbitKit/smart\\_cutebot/index.html](https://www.electfreaks.com/learn-en/microbitKit/smart_cutebot/index.html)

**ELEC FREAKS**  
MAKE CODING ACCESSIBLE

ELEC FREAKS WIKI

🔍 Search the docs ...

**GO TO STORE**

- [Go To Store](#)
- [Go To Homepage](#)
- [中文资料](#)

**MICRO:BIT**

- Welcome to micro:bit WIKI
- Starter Kit(EF08179/EF08180)
- Tinker Kit(EF08181/EF08183)
- Smart home Kit(EF08197/EF08198)
- Magic\_wand\_kit(EF08225/EF08226)
- experiment box kit(EF08199/EF08200)
- Watch Kit(EF08191/EF08192)
- Classroom Sensor Pack
- Smart Coding Kit(EF08205/EF08206)
- Basic Kit(EF08189/EF08194)
- ring:bit Car Kit(EF08201/EF08202)
- ring:bit Car Kit V2(EF08201/EF08202)
- 6 IN 1 Ring:bit Bricks

**Smart Cutebot kit(EF08209)**

Smart Cutebot kit(EF08209)

- 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



Revision #8

Created 2023-09-11 14:28:55 CEST by Javier Quintana

Updated 2023-09-16 18:55:26 CEST by Javier Quintana