SmartCar



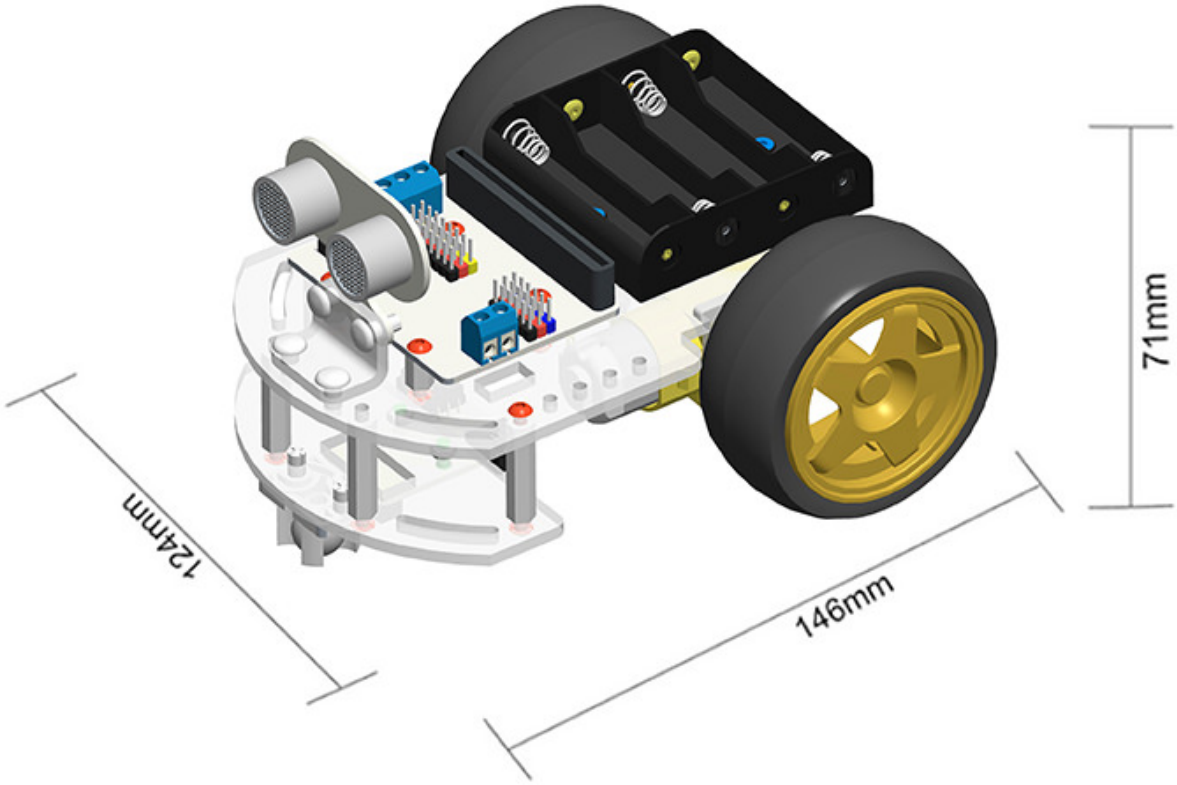
Micro:BIT se queda un poco triste si no se "mueve", pero hay que tener en cuenta que en la robótica el movimiento se paga:

- Adición de motores, chasis, ruedas...
- Necesitas una electrónica añadida de potencia y control de los motores.
- Necesitas unos sensores de lo contrario el movimiento se queda insípido sin reacción al mundo exterior.

La placa de micro:BIT no incorpora movimiento, por eso cuesta tan poco, pero si quieres este extra tienes que pagar (casi el doble de lo que cuesta micro:BIT). Aún así el conjunto sale más barato que mBot.

Este kit viene con sensor de ultrasonidos, sensor de sigue-lineas y la placa **motorbit** que se inserta la micro:BIT además de tener altavóz y salidas a puertos por si se quiere añadir servos por ejemplo. Para más información de esta placa consultar esta web.

Copyright 2026



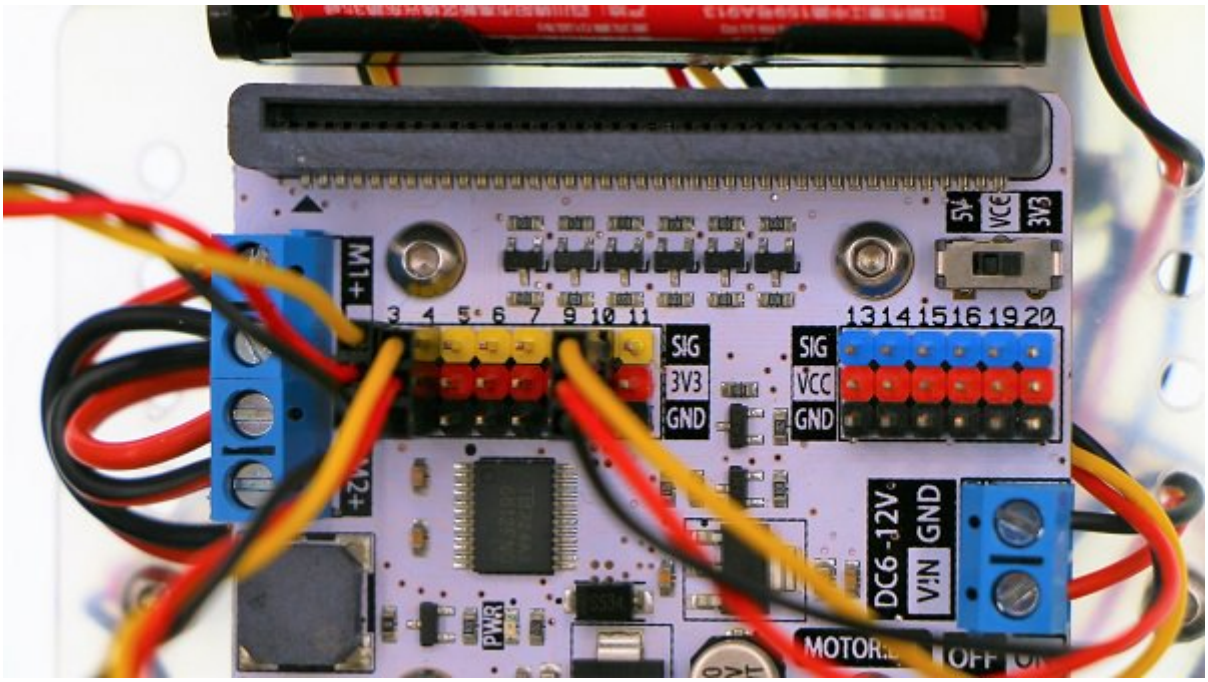
Montaje

El paquete viene con unas piezas listas para montar que no requieren especial destreza DYC, lo único "*difícil*" es que hay que **soldar** los cables a los motores (4 pequeñas soldaduras).

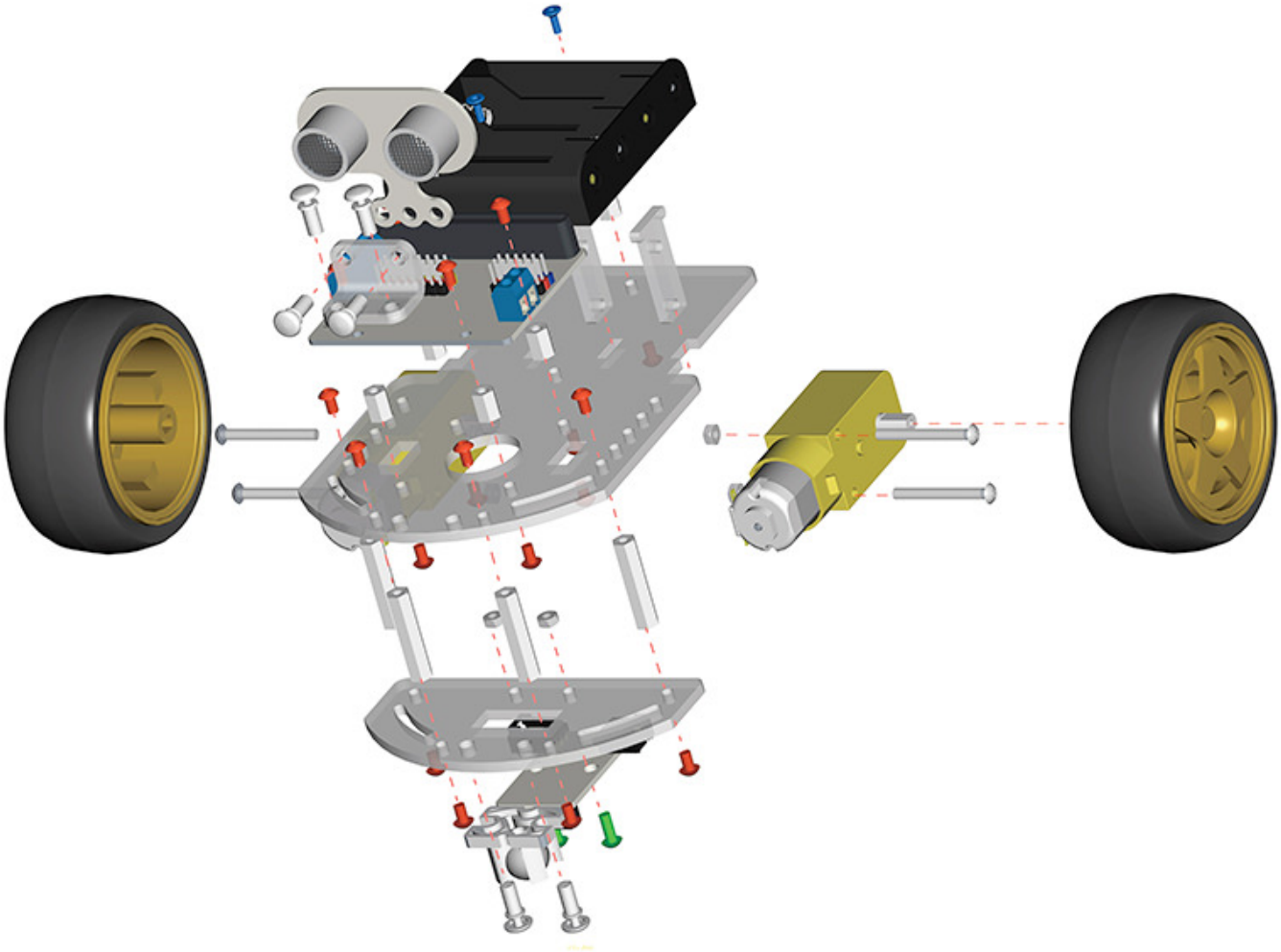
El sensor sigue-lineas y el sensor ultrasonidos se puede poner en cualquier pin, pero en este curso lo fijaremos en:

- Sensor ultrasonidos en el PIN 10
- Sensor siguelíneas izquierda en el PIN3
- Sensor siguelíneas derecha en el PIN4

Copyright 2026



Copyright 2026

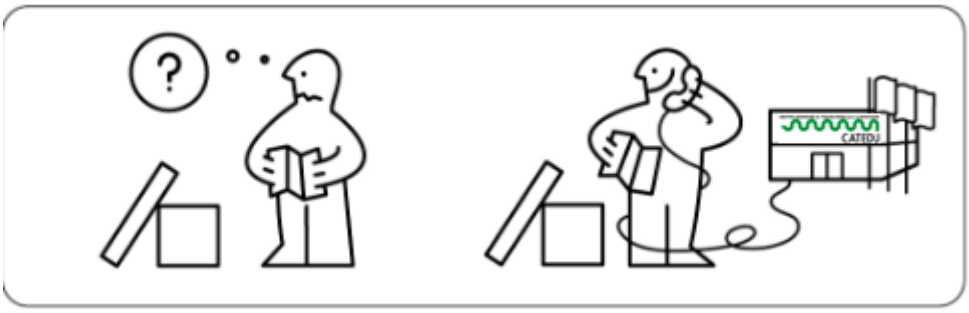


Con un poco de paciencia se hace muy bien

https://www.youtube.com/embed/_EXX9h0i1WU

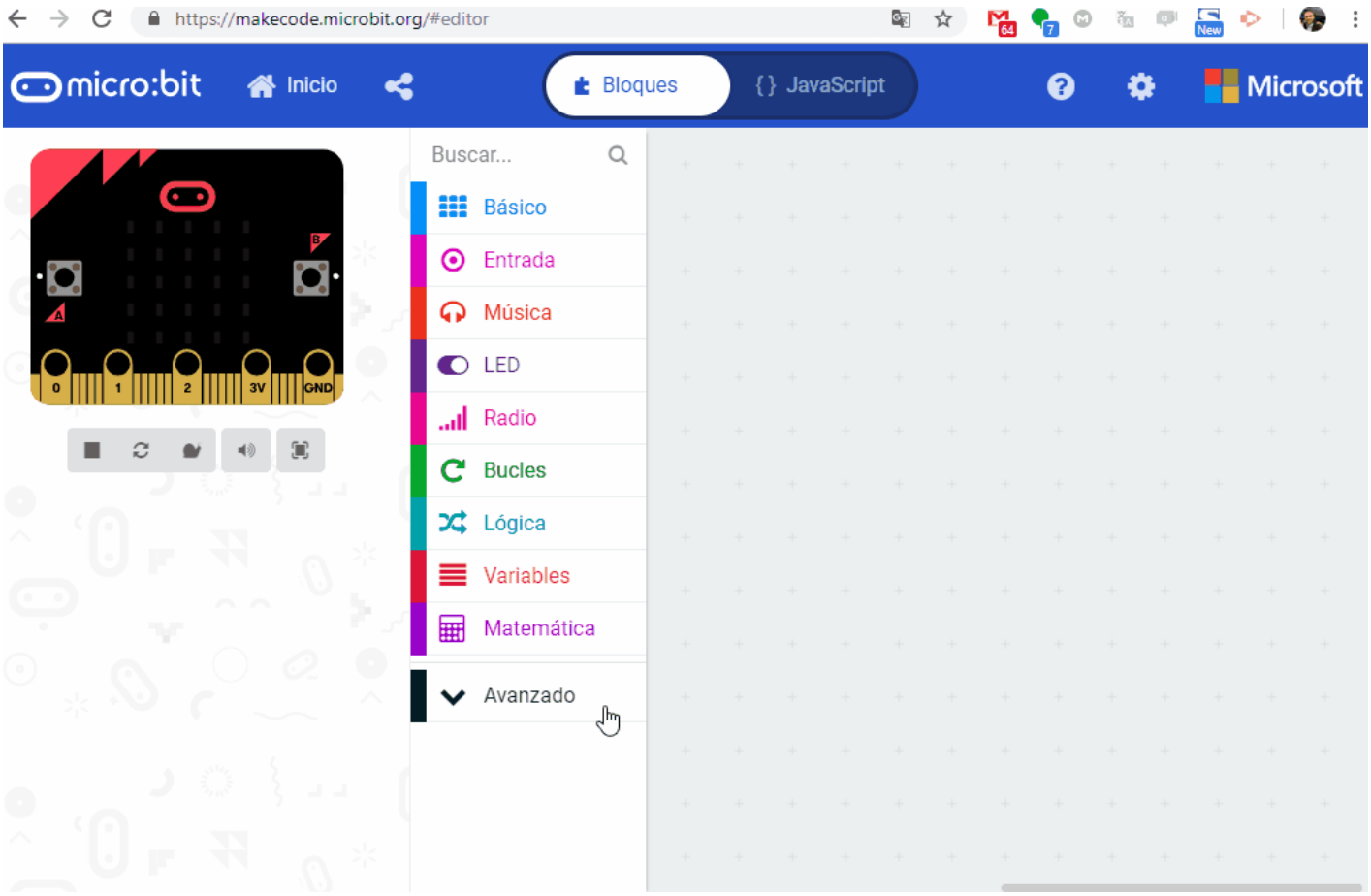
Nosotros no somos comerciales, luego ésto mejor que no :

Copyright 2026



Conexión con Makecode

Para tener las instrucciones específicas, hay que entrar en Makecode https://makecode.microbit.org/#editor entrar en **AVANZADO** en **EXTENSIONES** y buscar la extensión **MOTORBIT** instalar, y ya está tenemos instalado las funciones específicas de este coche:



Revision #3
Created 2022-02-01 11:40:41 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-02-01 11:40:44 CET by Equipo CATEDU