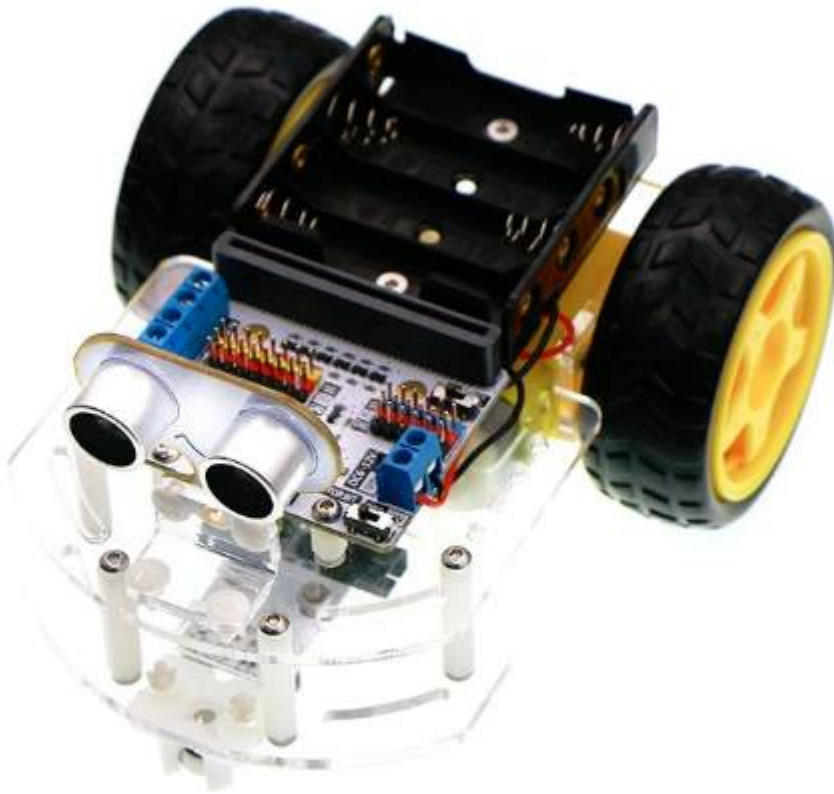


# SmartCar

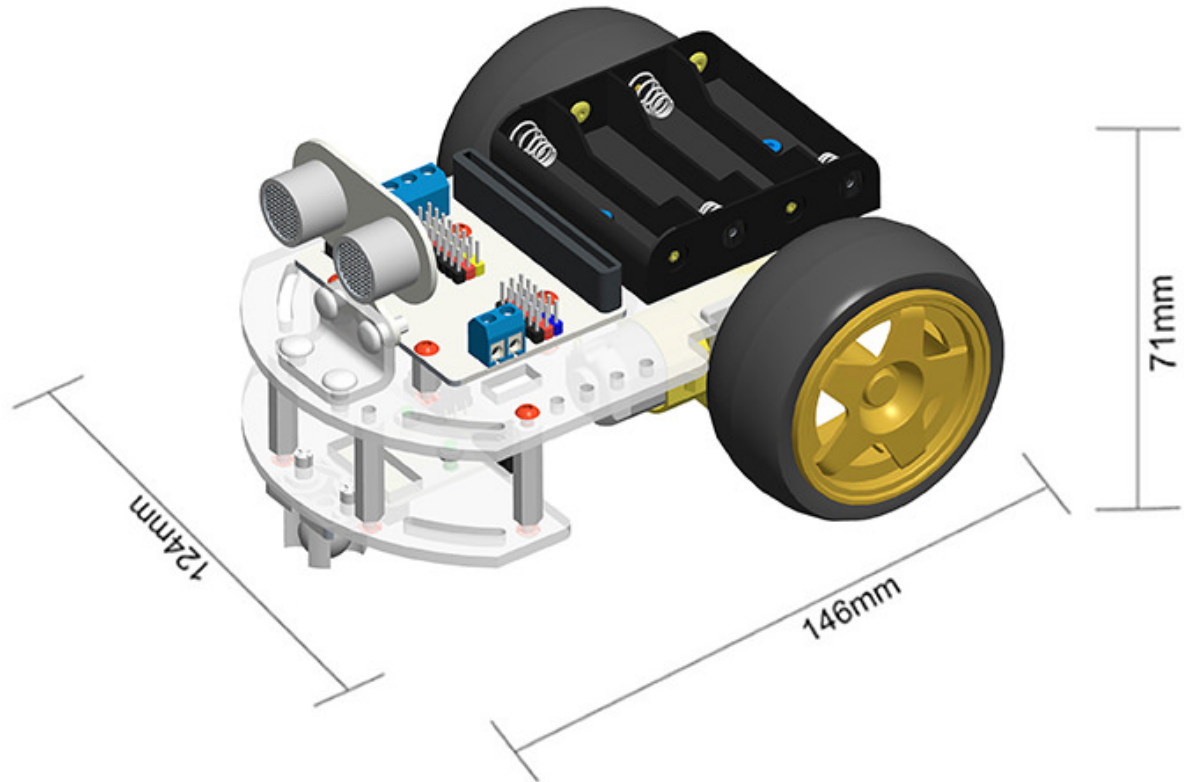


Micro:BIT se queda un poco triste si no se "mueve", pero hay que tener en cuenta que en la robótica el movimiento se paga:

- 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](#).

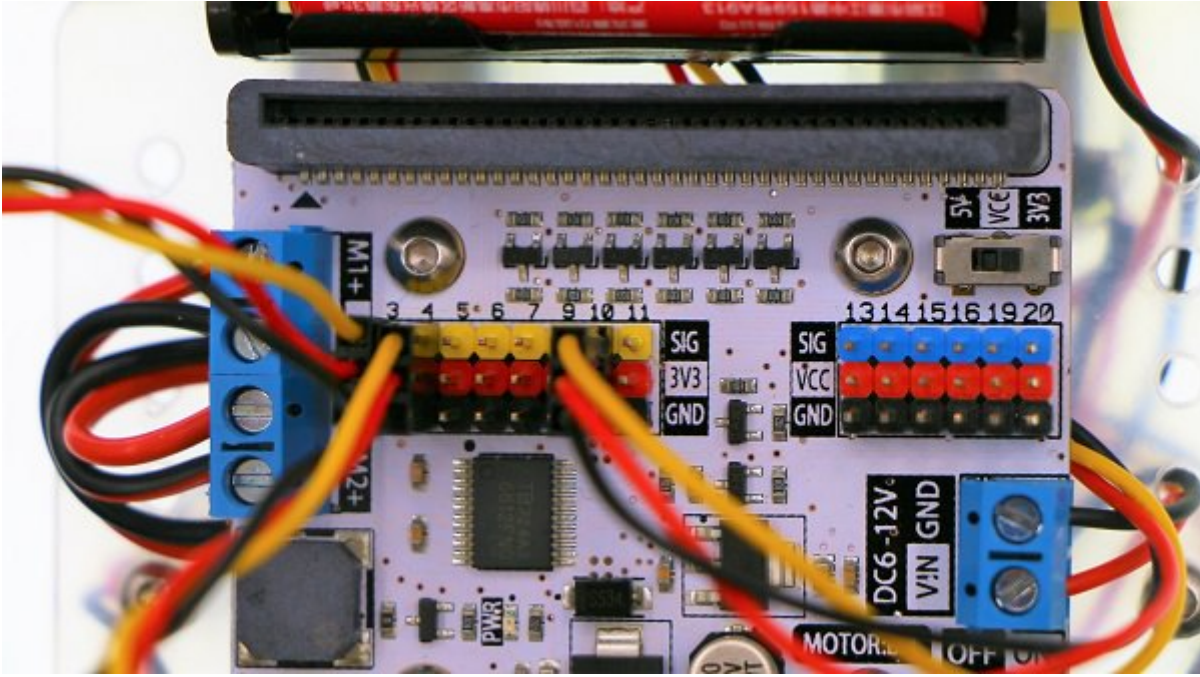


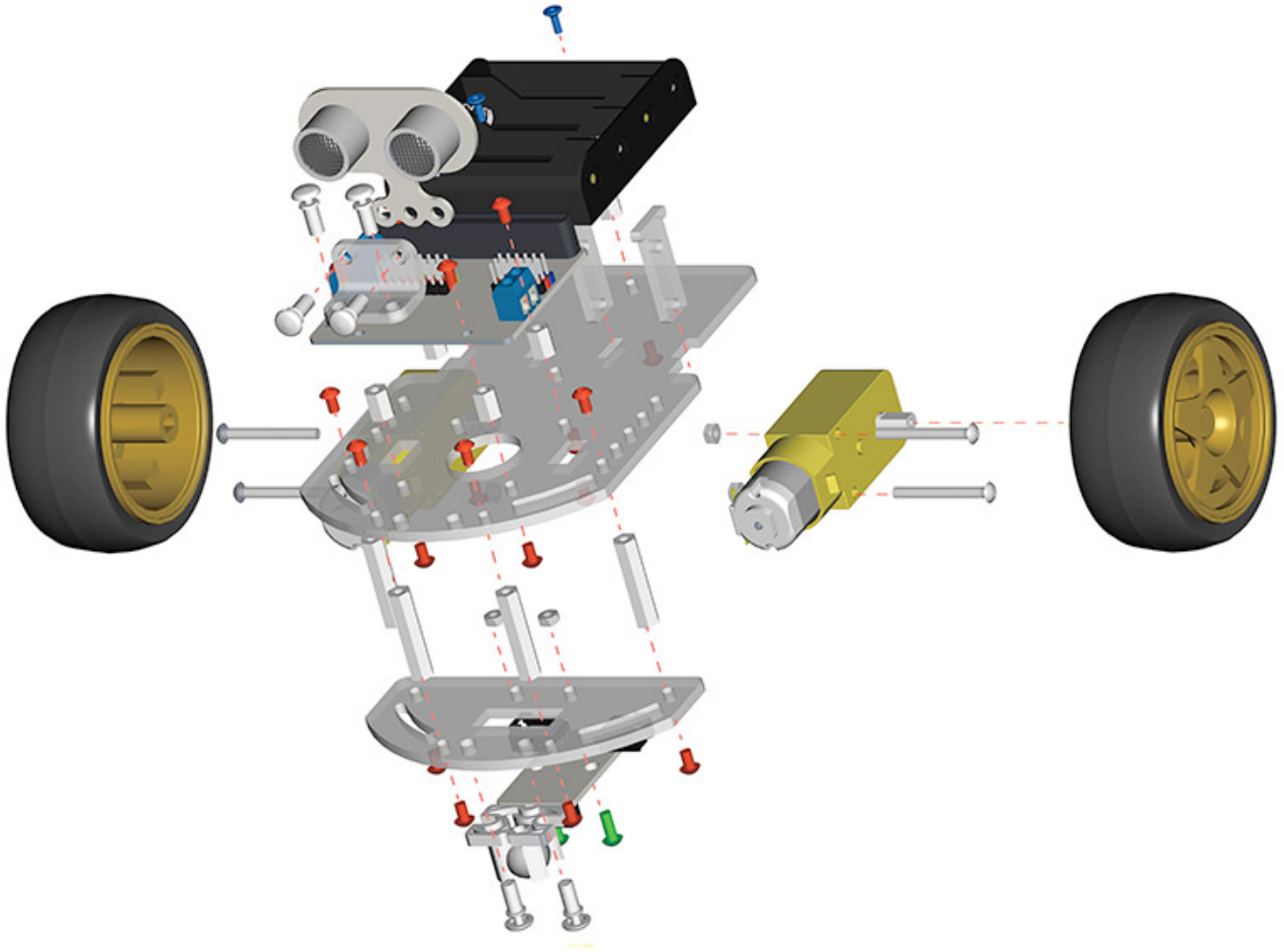
## Montaje

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

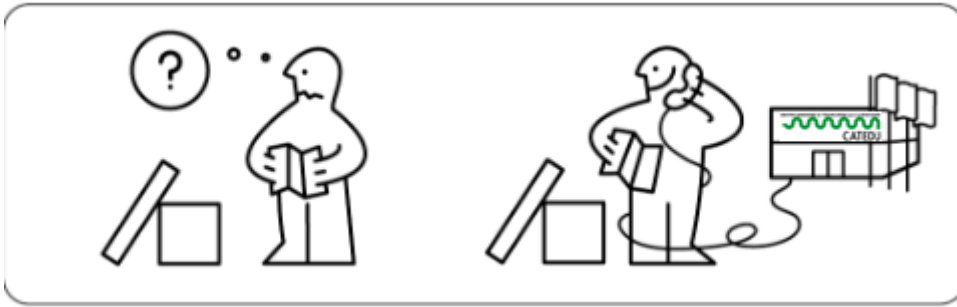




Con un poco de paciencia se hace muy bien

<https://www.youtube.com/embed/EXX9h0i1WU>

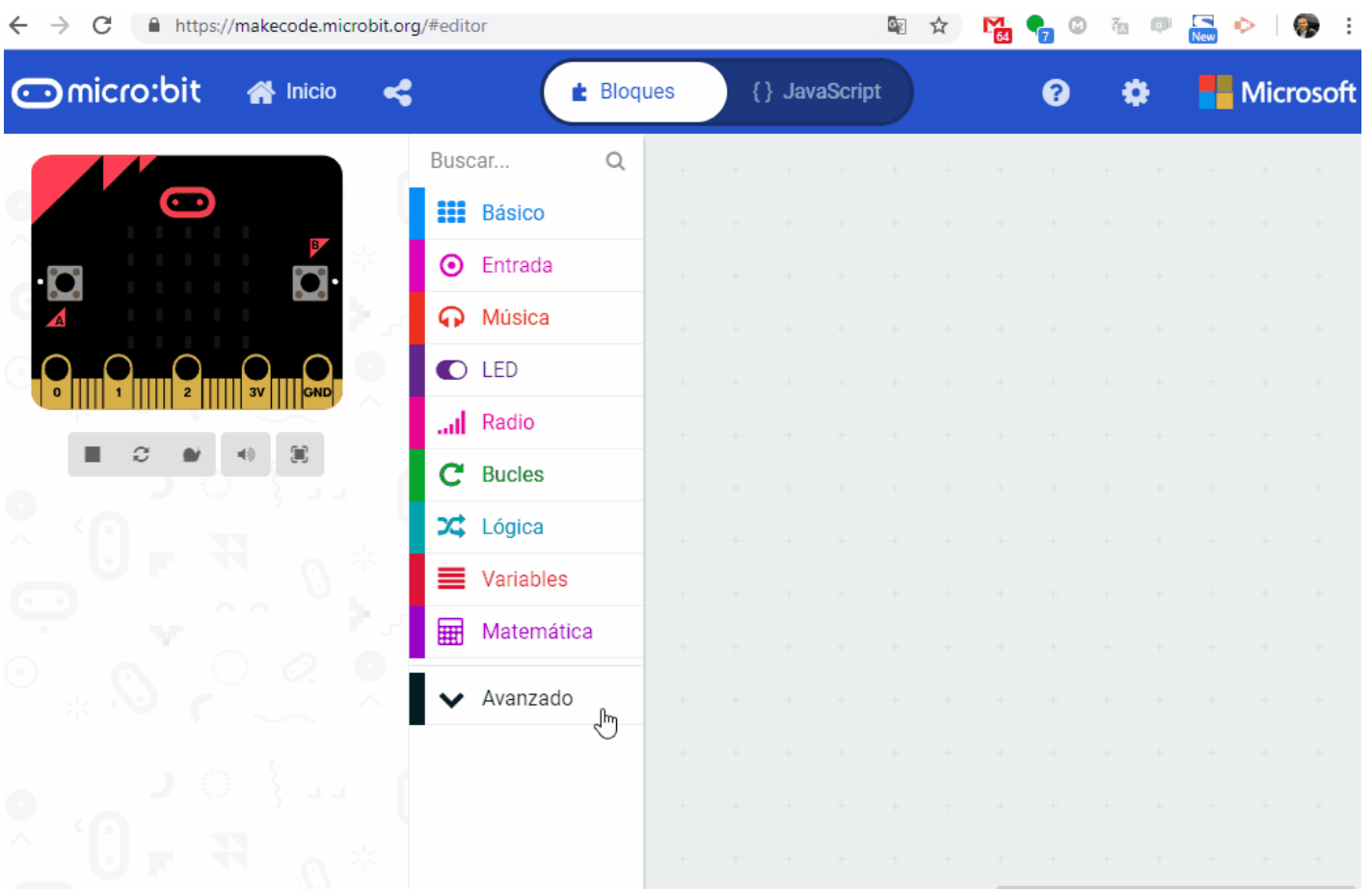
Nosotros no somos comerciales, luego ésto mejor que no :



# 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