

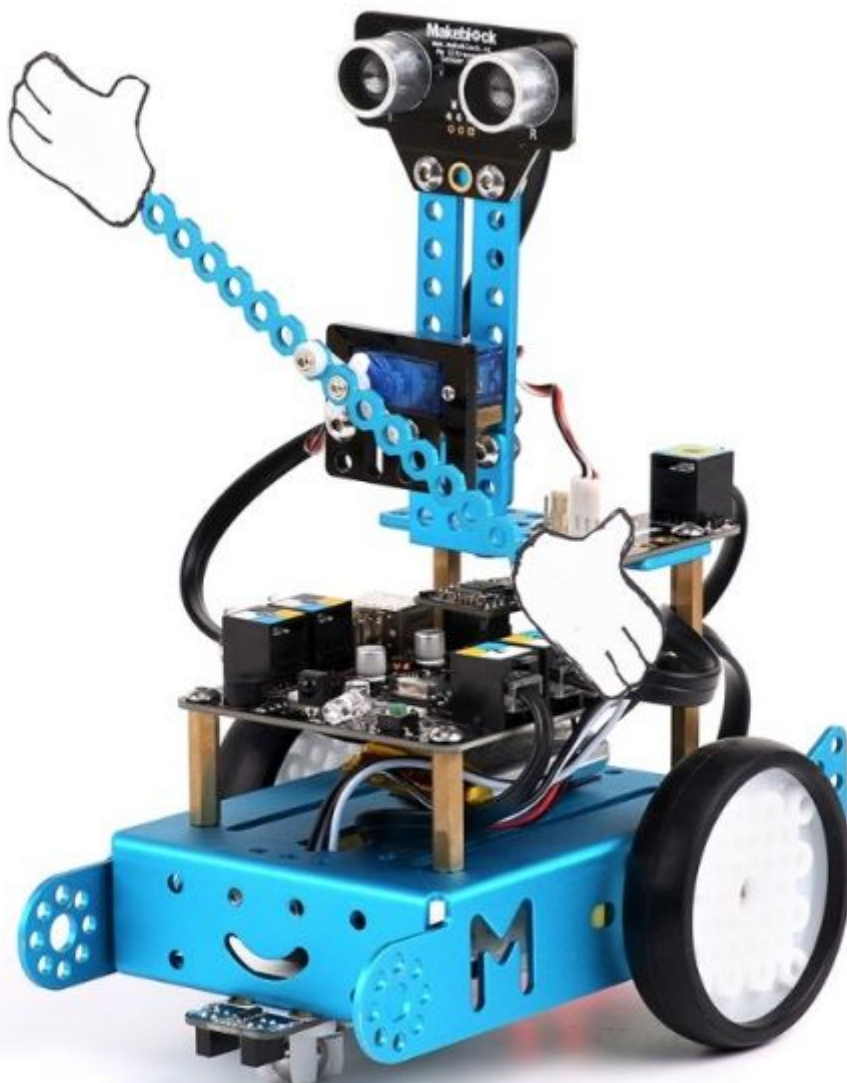
2. Módulos y accesorios

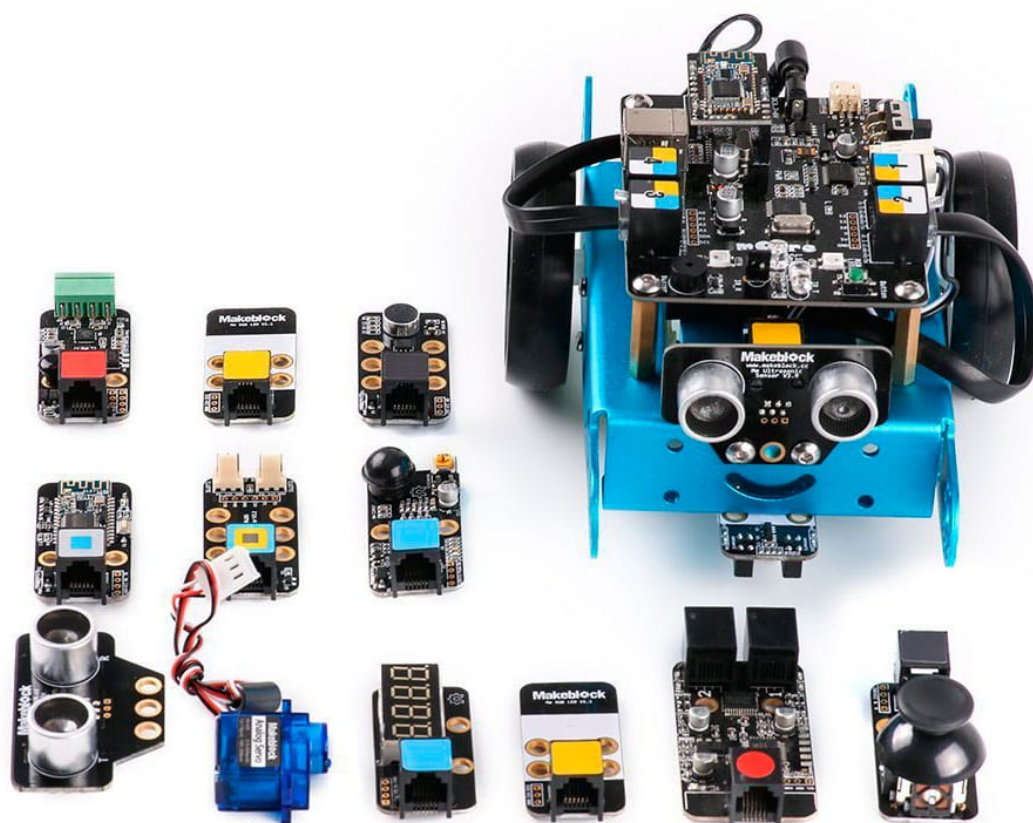
- [M2 mBot plus](#)
- [Acelerómetro y Gyro 3 ejes](#)
- [Potenciómetro](#)
- [Sensor sonido](#)
- [Sensor IR](#)
- [Sensor PIR](#)

M2 mBot plus

No hay excusas para la imaginación...

Añadiendo módulos a nuestro mBot

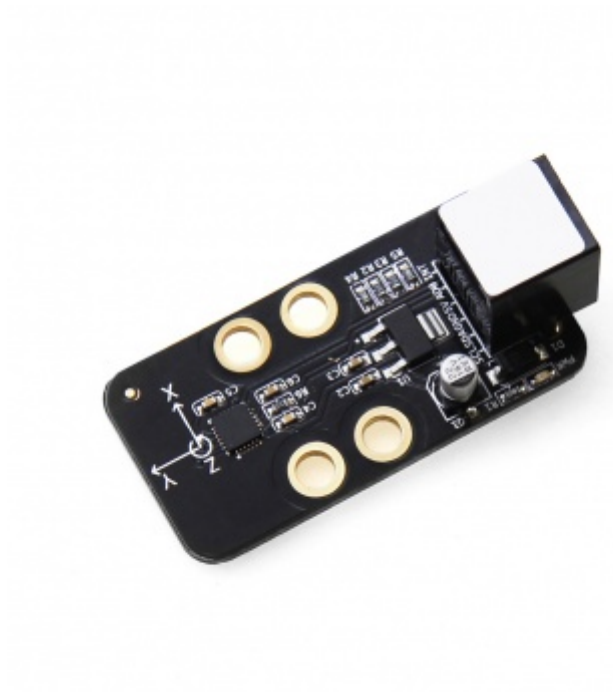




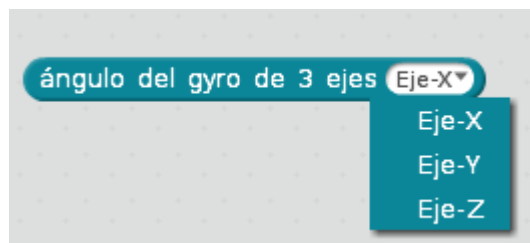
fuelle Makeblock.es

Acelerómetro y Gyro 3 ejes

El [acelerómetro gyro 3 ejes](#) detecta en grados su inclinación en tres ejes:



Su función en mBlock es la siguiente:



En teoría como se puede ver [en esta página de Makeblock.com](#) puede comunicar los grados al mBlock pero no nos ha funcionado (*en la versión 3.4, a lo mejor con la actual ya funciona*).

Sólo nos ha funcionado con el robot funcionando independientemente del ordenador = modo autónomo. ([Upload to Arduino](#))

Si tienes deriva en el eje Z aquí tienes la solución [vídeo youtube](#)

Reto

Suponte que quieres hacer un mando con el giroscopio.

Es decir, si lo inclinamos sobre el eje y va hacia delante o hacia atrás

Y si lo inclinamos sobre el eje x que gire a un lado o a otro

Un vídeo lo explica mejor:

<https://www.youtube.com/embed/lczO3UDKwaQ>

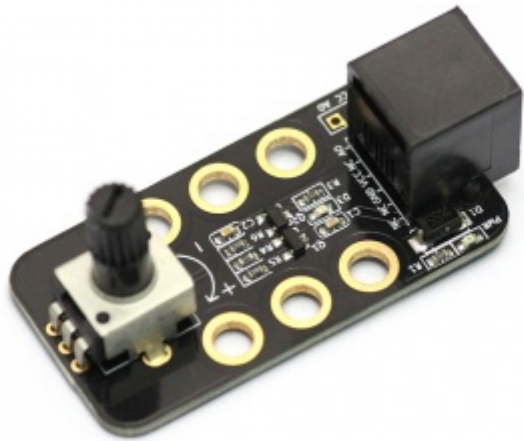
Solución



el 10* es porque los grados son demasiado pequeños para hacer una velocidad rápida.

Potenciómetro

El potenciómetro indica en grados el giro que le damos en su mando:



Al ser negro el conector hembra, sólo se puede usar el puerto 3 o 4. La instrucción en mBlock es la siguiente:



Un caso práctico

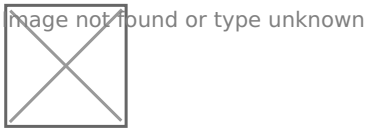
El potenciómetro permite interactuar con el movimiento de un personaje de mBlock, enriqueciendo un video-juego:

- El dinosaurio se mueve continuamente en el eje x y aleatoriamente en el eje y
- El murciélago tiene fijo el x pero el y está sujeto al valor del potenciómetro
- Si el murciélago toca el borde exterior o toca el dinosaurio se suma un punto en COMIDO

<https://www.youtube.com/embed/ZvD6cPm6L-0>

Solución

Programa del murciélago:



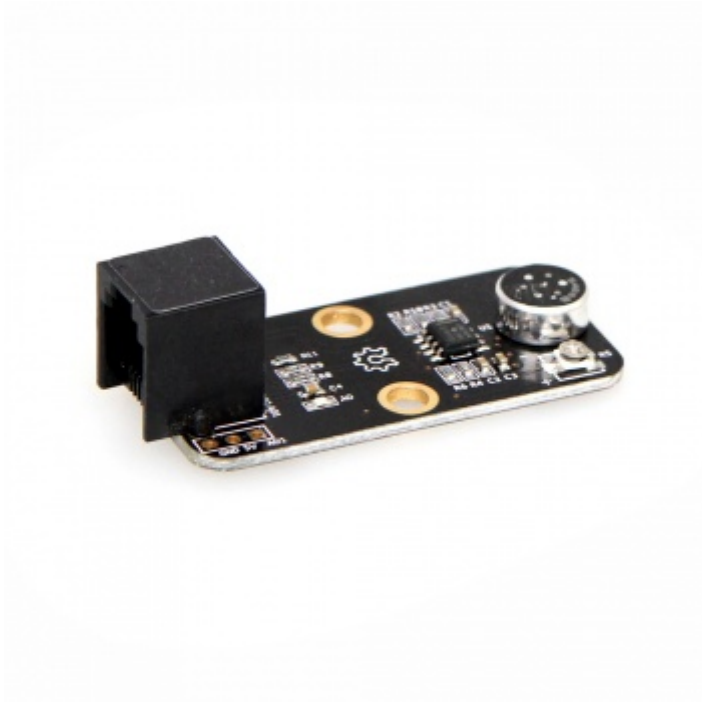
Programa del dinosaurio



[Descarga del programa](#)

Sensor sonido

El sensor de sonido mide la intensidad de sonido, siendo un valor de silencio próximo al 100 y un valor alto más de 300 aproximadamente

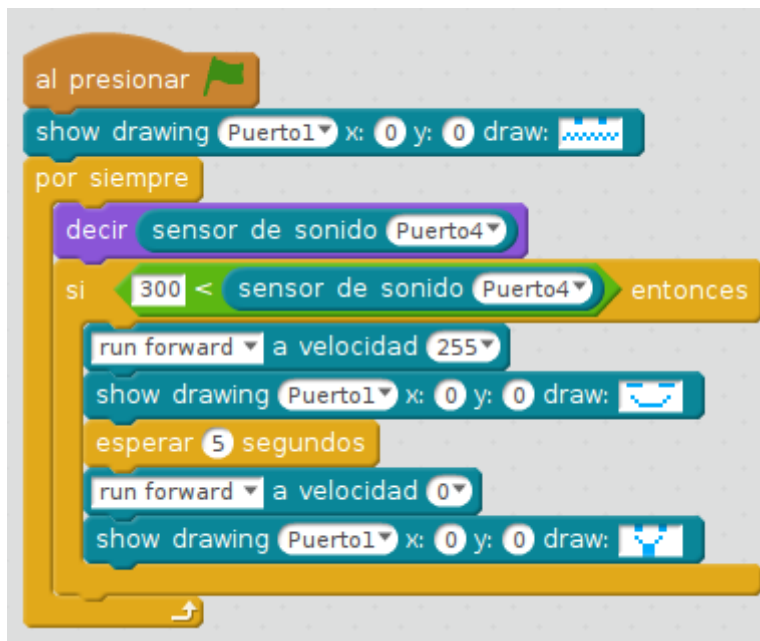


Reto

El perrito faldero, le dices **¡VEN!** y viene, y se para al cabo de unos segundos:

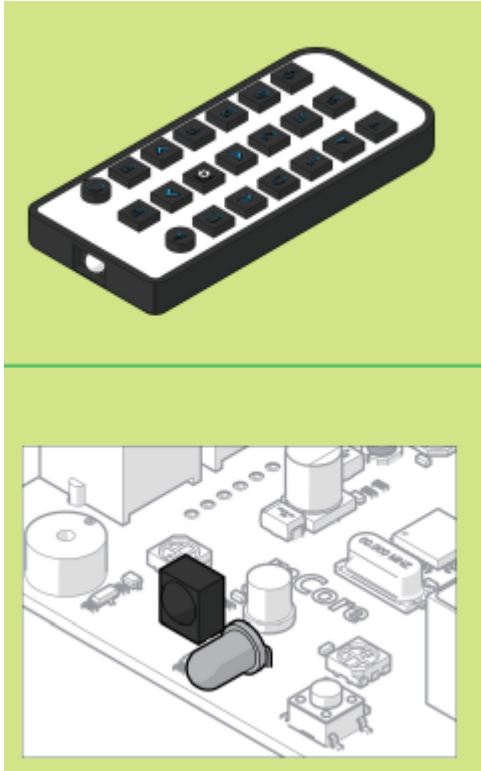
https://www.youtube.com/embed/oxm8_-6R00M

Solución



Sensor IR

El sensor de IR puede recibir del mando números, letras A-D, flechas y el botón configuración. Ojo: El mando no es exclusivo de un robot, es decir, los demás robots del aula reciben la misma información, lo importante es apuntar el mando a los sensores del robot y no a otro:



Fuente: Tutorial de <http://makeblock.es>

Realizar programas con el sensor de IR tiene una dificultad: **NO SE PUEDE HACER A TRAVÉS DEL ORDENADOR** es decir, no se puede realizar como lo hemos hecho hasta ahora: Bandera y comunicación entre PC y mBot ¿Por qué? porque el mBot tiene instalado en esta configuración el programa por defecto **Firmware de fábrica** y en este firmware tiene cargado un script de leer el mando, y no podemos saltarlo. **Ver M1 Dos formas de funcionar mBot.**

¿Cómo pues? Utilizando la otra configuración: **mBot independiente del ordenador**, con la desventaja de no poder interactuar con los elementos de Scratch, para usar este modo, hay que consultar el **M3 en el apartado Upload to Arduino**:

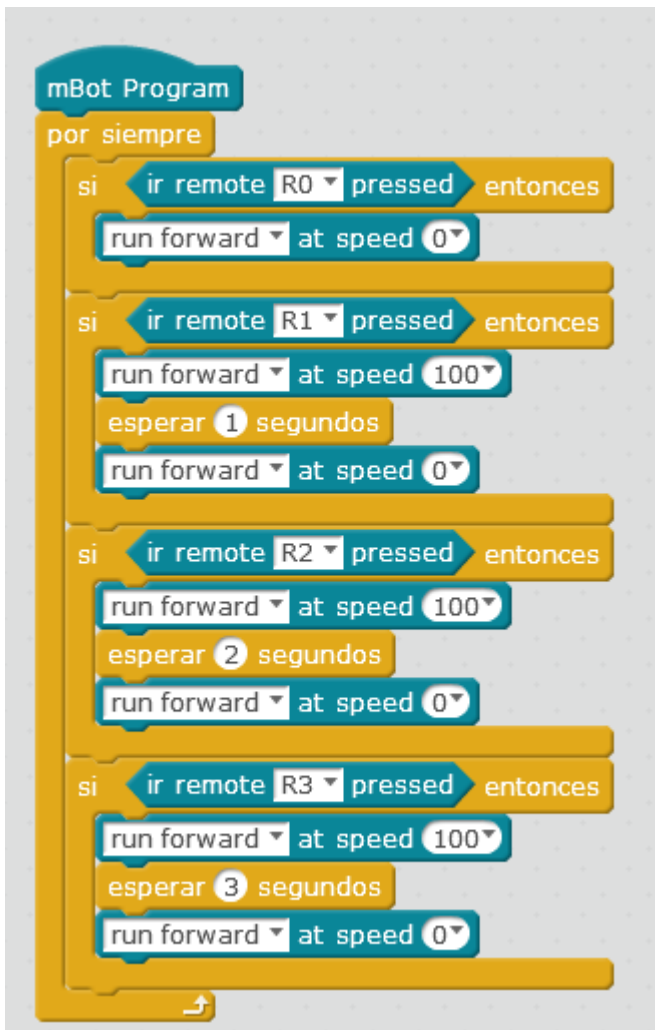
Otro programa interesante es el que convierte mBot en un robot apropiado para **infantil**, utilizando el mando a distancia: **Ver módulo anterior**

Reto

Un simple programa:

- Si apreto al 0 se para
- Si apreto al 1 que se mueva durante 1 segundo
- Si apreto al 2 que se mueva durante 2 segundos
- Si apreto al 3 que se mueva durante 3 segundos

Solución



Sensor PIR

El [sensor PIR de movimiento](#) se usa para detectar personas o animales en un rango de hasta 6m. Si se mueve algo dentro de ese rango el sensor activa la salida digital SIG a alto. Mediante un potenciómetro soldado en el módulo podrás ajustar el rango de detección.

Nota: Justo en el momento de alimentarlo deberás esperar unos 10 segundos a que el sensor se inicialice.

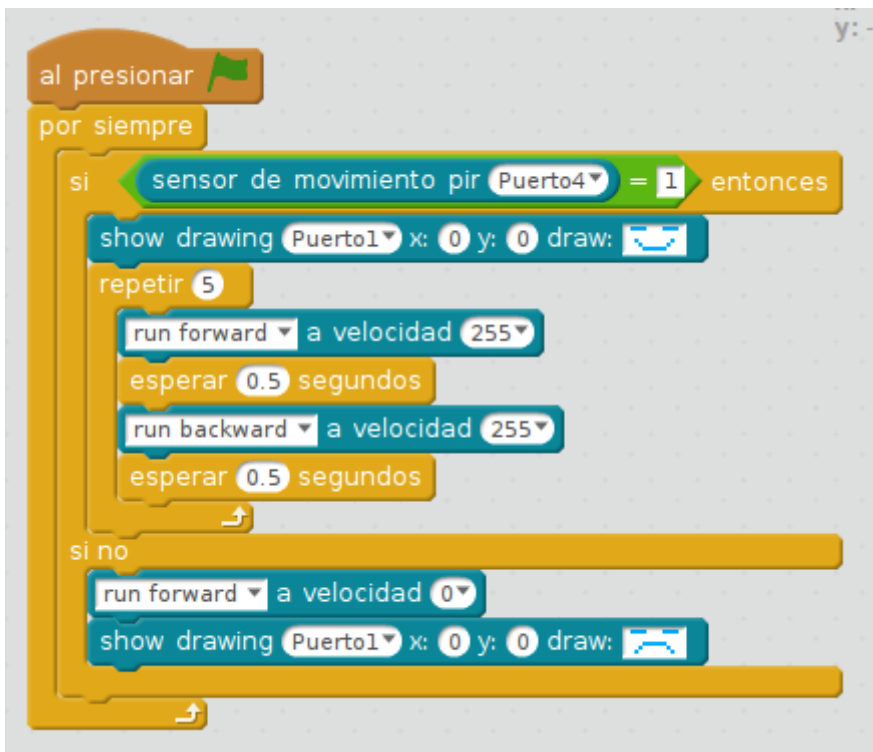


Reto Me pongo contento si te veo

¿Que tal si se pone contento al vernos?

<https://www.youtube.com/embed/cwKVYvKgaF0>

Solución



Otro Reto, saluda !

Un ejemplo podría ser que detecte una persona, y el panda del mBlock nos salude. [[fuente makeblock.com](https://makeblock.com)]

Solución

The image shows a software interface for a Makeblock robot, likely Scratch. It features a stage with a panda sprite and a script area with a Makeblock program.

Stage: A panda sprite is positioned on the stage. A speech bubble above it says "Somebody here".

Scripts: The "Scripts" tab is selected. The "Makeblock Program" is loaded. The program includes the following blocks:

- Makeblock Program
- set motor M1 speed 0
- set servo Port3 Slot1 angle 0
- set stepper motor Port1 speed 0
- set encoder motor Port1 Slot1 0
- set 7-segments display Port3 0
- set led Port3 all red 0 green 0
- set light sensor Port3 led as 0
- set camera shutter Port6 as 0
- ultrasonic sensor Port3 distance 0
- line follower Port3 0
- light sensor Port6 0
- joystick Port6 X-Axis 0
- potentiometer Port7 0
- sound sensor Port6 0
- infrared receiver Port6 0
- limit switch Port6 Slot1 0
- pir motion sensor Port6 0
- temperature Port3 Slot1 °C 0
- 3-axis gyro X-Axis angle 0

Script Area: The "when clicked" event is selected. The script is as follows:

```
when clicked
  forever
    if pir motion sensor Port6 = 1 then
      say Somebody here
    else
      say Nobody here
```