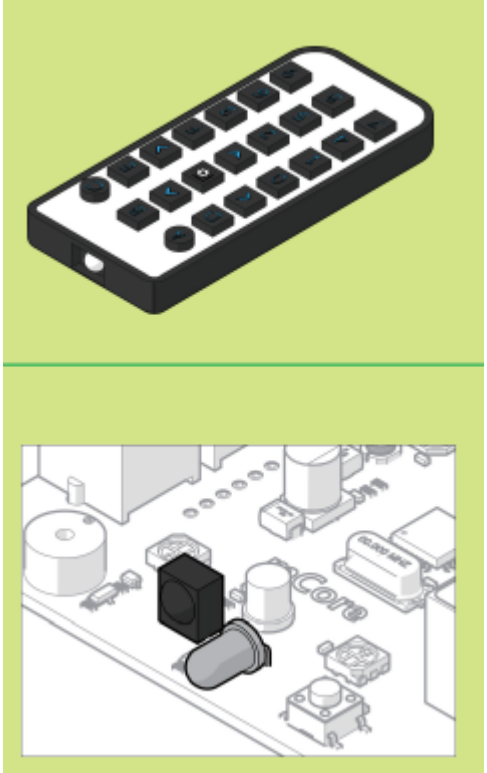
Sensor IR

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 las 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 Scracth, para usar este modo, hay que consultar el M3 en el apartado **Upload to Arduino**:

Copyright 2026

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



Copyright 2026

Revision #1
Created 2022-02-01 11:17:26 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-11-02 20:19:20 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026