

# R3 Vincibot

## Uso de VinciBot en Vitalinux

Vitalinux incorpora soporte para trabajar con el robot **VinciBot** dentro del marco de **Escuela 4.0**, permitiendo programarlo directamente desde el editor oficial de MatataStudio sin necesidad de instalar software adicional. Esta integración facilita al profesorado la preparación de actividades de robótica educativa de forma sencilla, estable y compatible con el equipamiento de los centros.

La programación de VinciBot se realiza mediante el editor oficial disponible en:

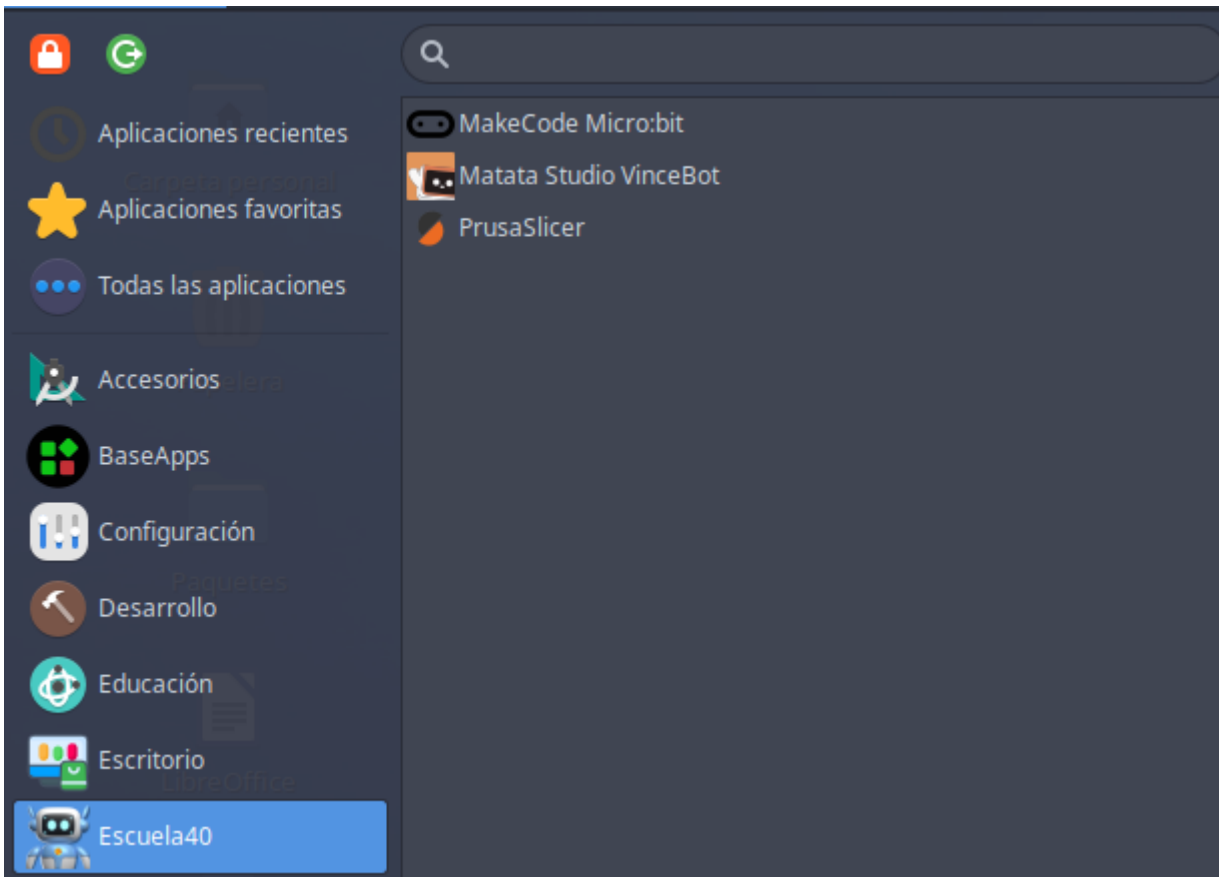
<https://vinci.matatastudio.com>

Más información en el siguiente libro de CATEDU [Librería CATEDU - Vincibot](#)

---

El editor funciona directamente en el navegador, no requiere registro y es totalmente compatible con Vitalinux.

En Vitalinux, el acceso se encuentra dentro del menú **Escuela 4.0**, donde se incluye un enlace directo al editor.



Para que el profesorado pueda transferir programas al robot, es imprescindible:

- Que **VinciBot esté encendido**.
- Que esté **conectado al equipo mediante cable USB**.
- Que Vitalinux haya aplicado correctamente los **permisos udev** necesarios para acceder al dispositivo.

Si tienes migasfree, Vitalinux configura automáticamente estos permisos al instalar el editor, de modo que el robot puede comunicarse sin necesidad de acciones adicionales por parte del profesorado.

## Métodos de carga del programa en el robot

El editor de VinciBot permite cargar programas directamente al robot siempre que esté encendido y conectado.

### Carga directa desde el editor

Con el robot conectado por USB y encendido, el editor permite enviar el programa directamente.

Pasos generales:

- Encender VinciBot.
- Conectarlo al equipo mediante USB.
- Abrir el editor en <https://vinci.matatastudio.com>
- Crear o abrir un proyecto.
- Pulsar **Upload** (o el botón equivalente según idioma).
- Esperar a que el editor detecte el robot y complete la transferencia.

[IMAGENES A AÑADIR]

## Actualización del firmware desde el editor

VinciBot permite actualizar su firmware directamente desde el editor oficial. Esta función es especialmente útil en entornos educativos, ya que garantiza que todos los robots del aula estén sincronizados y funcionando correctamente.

### Cómo actualizar el firmware

1. Encender el robot.
2. Conectarlo al equipo mediante USB.
3. Acceder al editor: <https://vinci.matatastudio.com>
4. Abrir el menú de configuración del dispositivo.
5. Seleccionar **Actualizar firmware**.
6. Esperar a que el proceso finalice sin desconectar el robot.

El editor se encarga de todo el proceso, incluyendo la verificación de la versión instalada.

[IMAGENES A AÑADIR]

### Permisos **udev** en Vitalinux

Para que el robot pueda comunicarse con el sistema, Vitalinux aplica automáticamente las reglas **udev** necesarias. Estas reglas permiten:

- Detectar el robot al conectarlo.
- Autorizar la comunicación USB sin privilegios de administrador.
- Garantizar que la carga de programas funcione en todos los equipos del centro.

Este proceso se realiza de forma transparente. En caso de que un robot no sea detectado, basta con:

- Desconectar y volver a conectar el cable USB.



- Comprobar que el robot está encendido.
- Reiniciar el navegador si fuera necesario.

---

Revision #6

Created 2026-03-11 10:27:17 CET by Gabriel Navia

Updated 2026-06-24 10:47:32 CEST by Gabriel Navia