

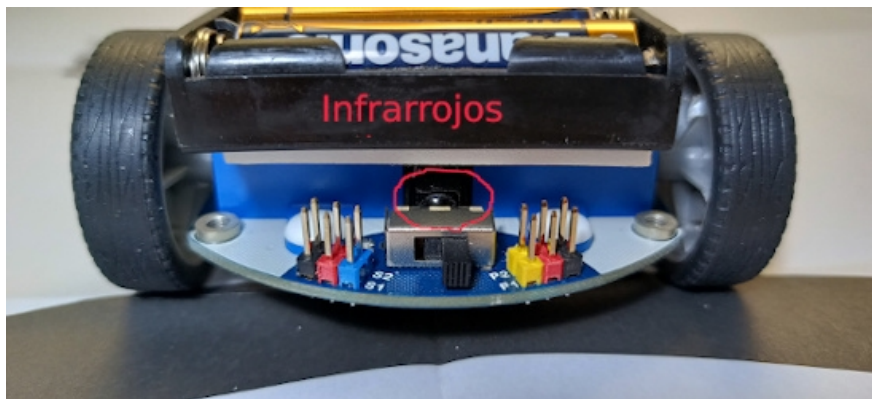
Ejercicio 5 Microbit-CuteBot

Ejercicio 5: “Mando a distancia”

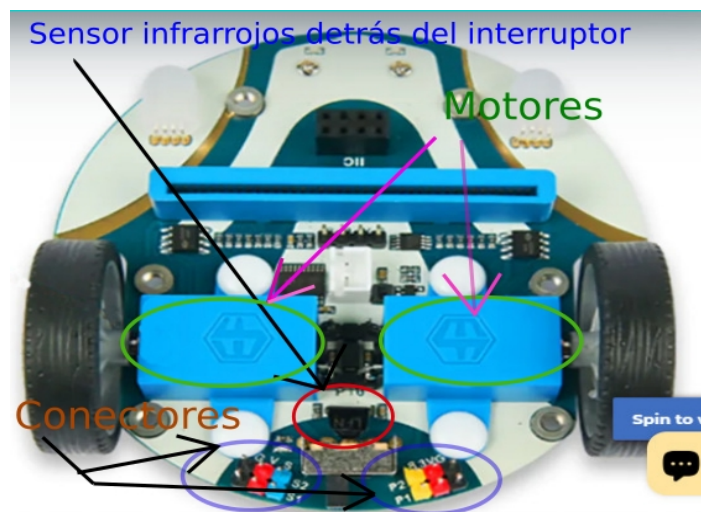
Tenemos un mando a distancia de infrarrojos.

Esto está bien, pero para que llegue la onda del mando a distancia al sensor de infrarrojos debemos apuntar en la posición correcta.

Detalle de la posición del sensor de “InfraRojos” por la parte trasera del vehículo.



Perspectiva más amplia de la parte trasera.

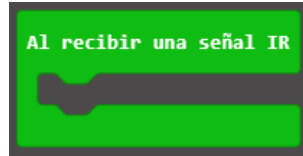


Ejercicio 5 Microbit-CuteBot

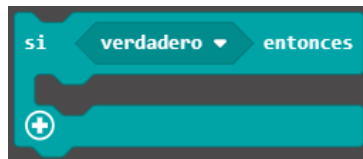
¿Cómo se usa en Microbit el sensor de IR?

Usando la librería de **Cute-Bot**.

En esta instrucción captaremos la señal enviado con el mando.



Para esperar a percibir una tecla concreta dentro del bloque anterior se haría de la siguiente forma:



dentro de “Al recibir una señal IR”

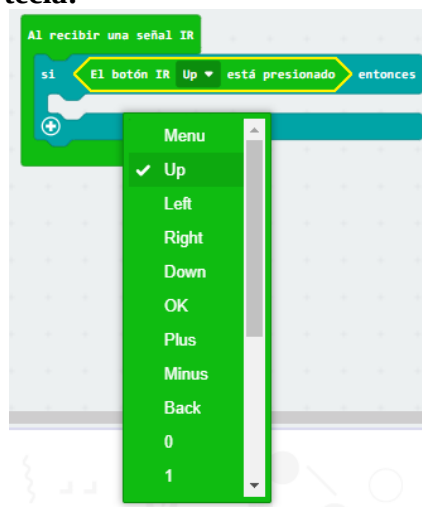
En vez de



usar



Se puede seleccionar cualquier tecla:



Ejercicio 5 Microbit-CuteBot

Apartado A.

Vamos a programar las siguientes teclas infrarrojos con la siguiente función. Siempre a la velocidad del 20%:

Si tocas la tecla UP  : el vehículo se mueve hacia adelante.

Si tocas la tecla DOWN  : el vehículo se mueve hacia atrás.

Si tocas la tecla RIGHT  : el vehículo se mueve hacia la derecha.

Si tocas la tecla LEFT  : el vehículo se mueve hacia la izquierda.

Si tocas la tecla OK  : el vehículo se para.

Prueba con el vehículo que todo funciona correctamente.

Apartado B.

Al ejercicio anterior vas a añadir varias funciones con las teclas.

Si tocas la tecla 2 se para el coche, emite un sonido y muestre en pantalla los grados centígrados.

Si tocas la tecla 3 se para el coche, emite otro sonido y muestra en pantalla los grados kelvin.

Si tocas la tecla 4 se para el coche, emite otro sonido y muestra en pantalla la humedad que hay.

Apartado C.

El apartado C va a hacer todo lo que hacen los apartados anteriores A y B.

Al pinchar la tecla 5 hace de sigue líneas, como el ejercicio 4.

Con esto podemos acercar nuestro “CuteBot” hasta la línea negra, posicionar el “CuteBot” y que siga de forma permanente la línea negra.