Cutebot

- Montaje del kit
- Dos prácticas con Cutebot
- Más prácticas con Cutebot

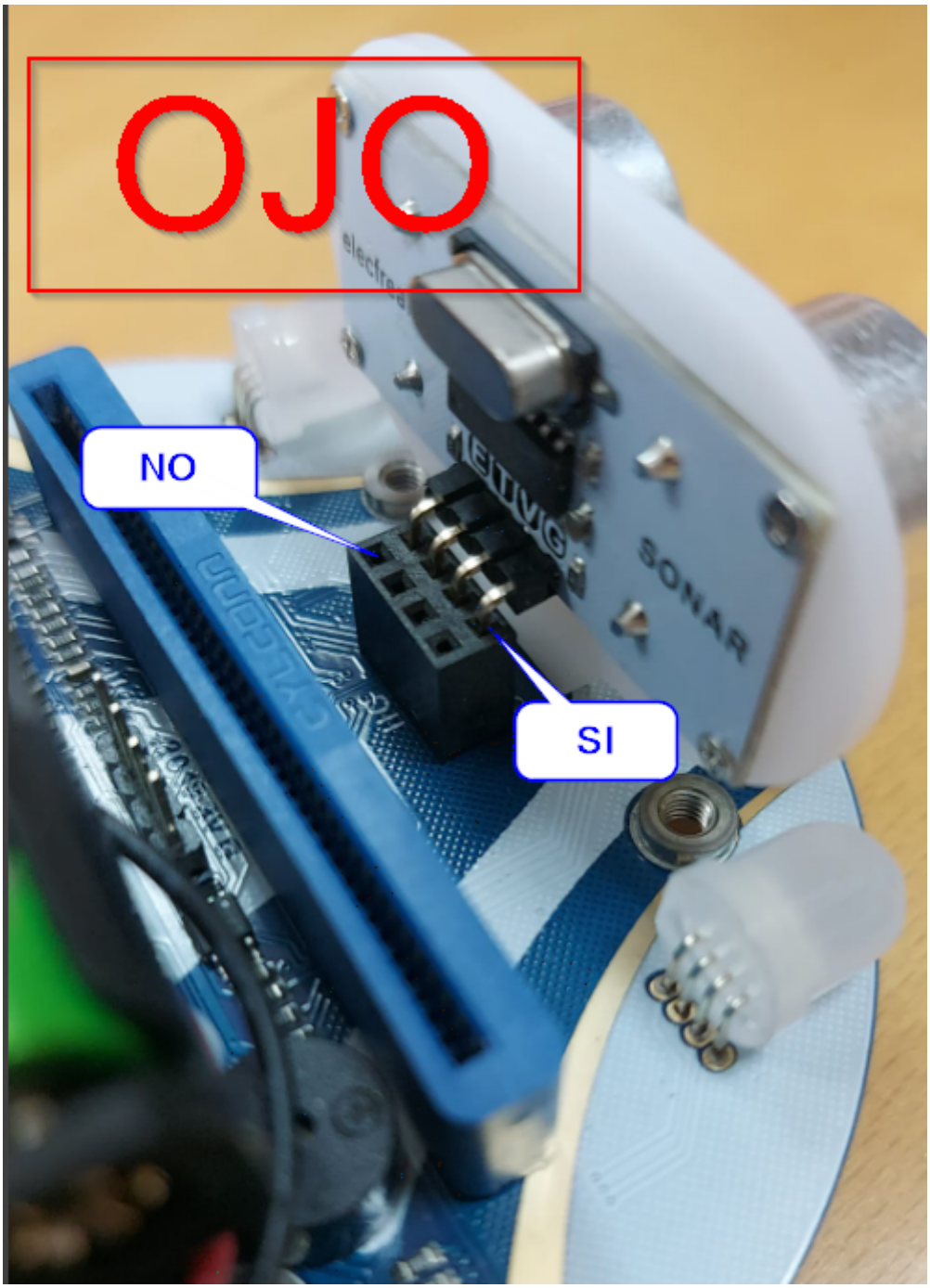
Copyright 2026

Montaje del kit

a primera vez que se usa el kit viene sin montar, el ensamblaje es muy sencillo, mira este vídeo sobre todo a partir del minuto 2:00

https://www.youtube.com/embed/0iudW1bcDo0

Copyright 2026



https://sketchfab.com/models/3e82875b2b96416dbf9f7ea390524042/embed

Cutebot - Modelo educativo by **GmedranoTIC** on **Sketchfab**

Dos prácticas con Cutebot

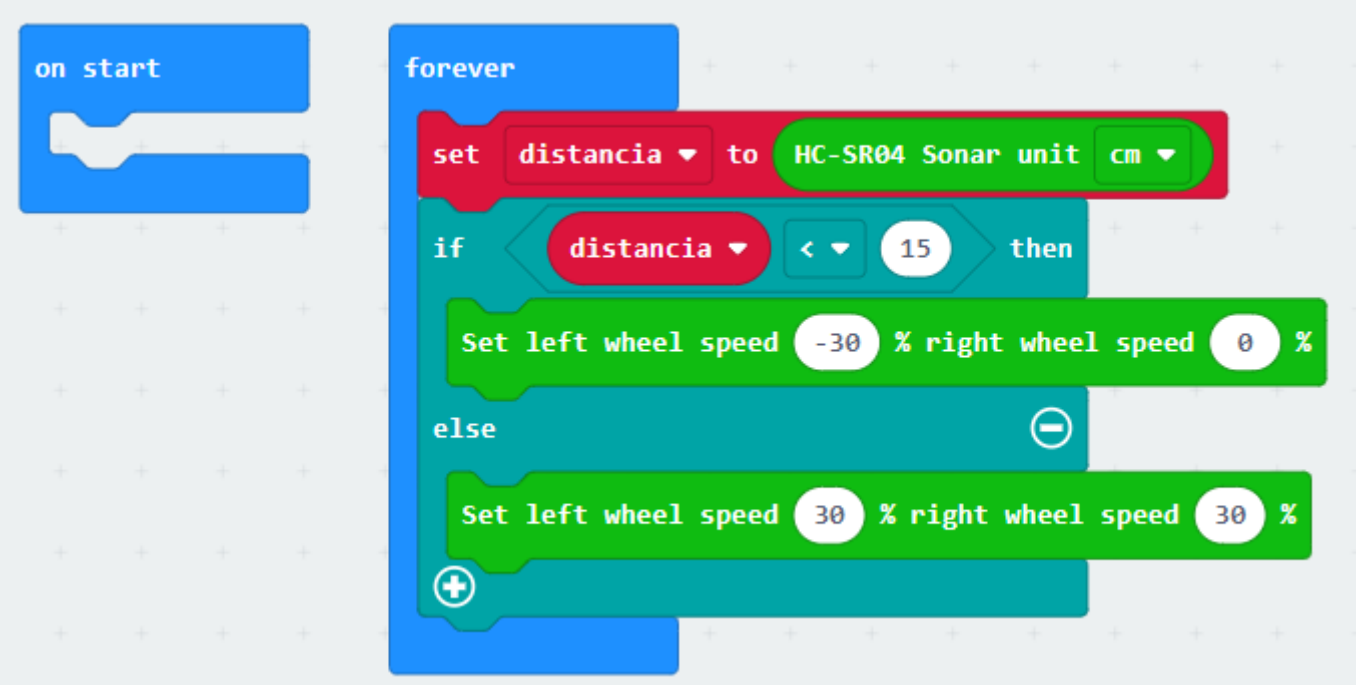
Mira este vídeo:

- Del 0 al minuto 5:20 muestra cómo es Cutebot, montaje, y cararcterísticas
- 5:21 al 9:13 **Práctica 1: Luces y giros :** con los botones activa motores y luces
- 9:14 al final **Práctica 2: Ultrasonidos**: esquiva obstáculos con efecto sonoro luminoso

https://www.youtube.com/embed/JDhF_7QYrow

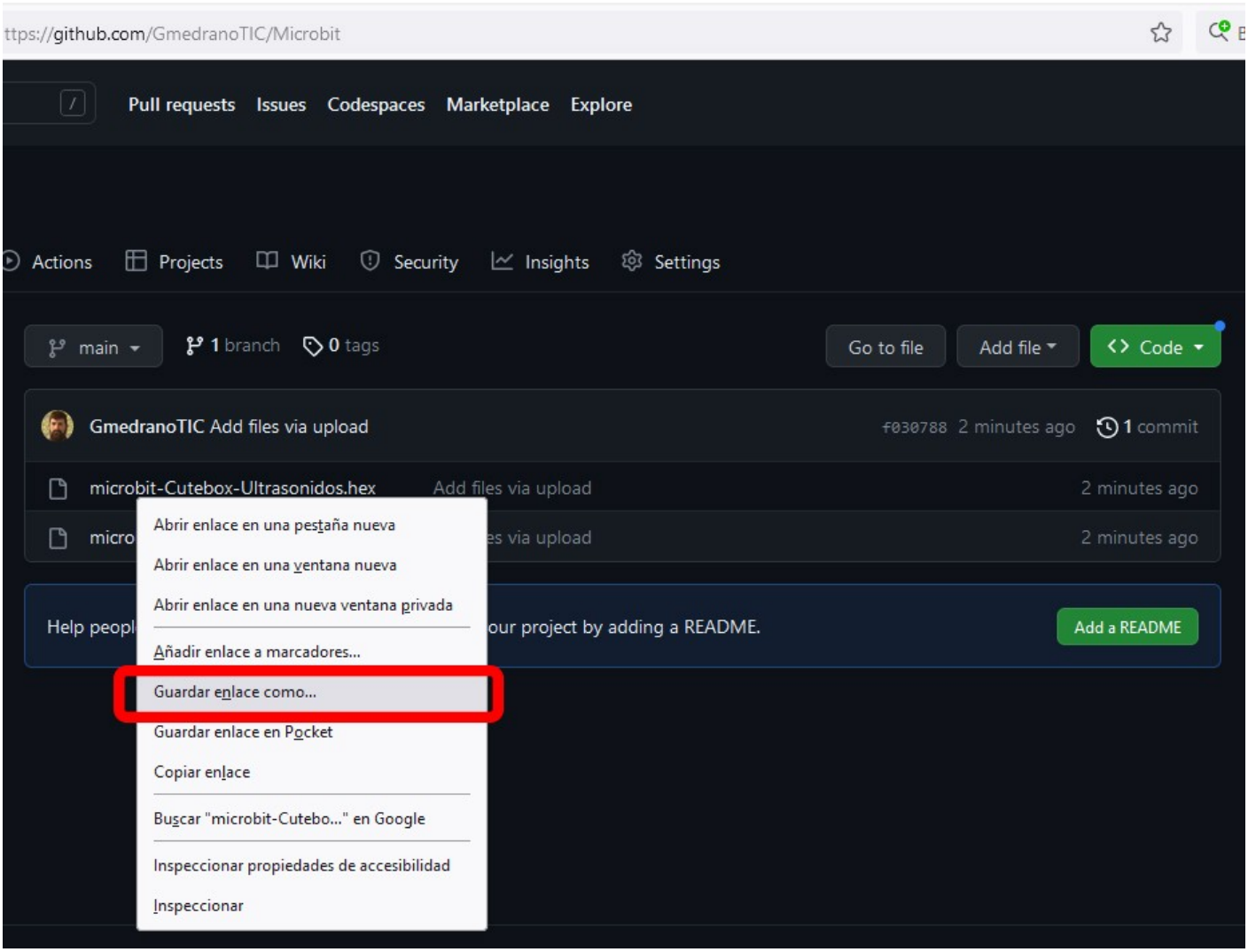
Agradecimientos a Guillermo Medrano gmedranotic.wordpress.com @GmedranoTIC autor de Logros en Educación https://gmedranotic.wordpress.com/2023/05/15/iniciacion-robotica-basica-dos-practicas-con-cutebot/ Licencia CC-BY-NC-SA

Recomendamos que lo hagas, no son largos de realizar. Si la de ultrasonidos quieres algo sencillo evita obstáculos, puedes simplificarla al máximo:



Copyright 2026

Las dos prácticas del vídeo se pueden descargar en https://github.com/GmedranoTIC/Microbit, directamente seleccionando el archivo y pinchando con el botón derecho, «guardar enlace como»



Más prácticas con Cutebot

En la wiki de la empresa de Cutebot: Elecfreaks https://elecfreaks.com/learn-en/microbitKit/smart_cutebot/index.html encontrarás 14 prácticas muy interesantes, que no podemos reproducir en este libro por tener los derechos reservados :

1. **Case 01: Move Forward or Reverse at the Full Speed**
    1. Una práctica sencilla que según el botón que aprietas en en microbit ejecuta una velocidad u otra
2. **Case 02: Speed Up Gradually**
    1. El cutebot va ganando velocidad
3. **Case 03: Dance in Figure-of-eight**
    1. El cutebot hace el recorrido de un 8
4. **Case 04: Run at Random**
    1. El cutebot danza de forma aleatoria
5. **Case 05: Automatic Headlights**.
    1. Si es de noche, se encienden las luces
6. **Case 06: Steering&Clearance Lamps**.
    1. Según los botones, las lámparas flashean 5 veces
7. **Case 07: Fall-arrest Cutebot**.
    1. En la wiki pone que el propósito es que cuando detecta el borde de la mesa, vuelve atrás y gira. **ATENCIÓN** no aconsejable hacerlo en una mesa, por el peligro de caída, se recomienda hacer una figura cerrada con cinta negra y el cutebot no saldrá del recinto.
8. **Case 08: Run Along the Black Line**.
    1. El típico siguelíneas

       https://www.youtube.com/embed/Hz3S1Q7B_Ik
9. **Case 09: Autonomous Obstacle Avoidance**.
    1. El típico salva-obstáculos
10. **Case 10: Car Following with A Fixed Distance**.
    1. Cutebot se mueve siguiendo tu mano, manteniendo una distancia fija.
11. **Case 11: micro:bit Remote Control**.

Copyright 2026

1. coche teledirigido con otro microbit y los botones
   https://www.youtube.com/embed/36OzAa3aSN8

12. **Case 12: Remote Control the Cutebot with micro:bit Accelerometer**.
    1. el mismo ejemplo pero usando el acelerómetro (inclinación) en vez de los botones
13. (omitimos este ejemplo pues requiere un joystick no proporcionado en el kit)
14. **Case 14: IR Remote Control Car**.
    1. coche teledirigido pero con el mando IR
15. **Case15: Seeking the Light**.
    1. Cutebot sigue la luz

https://www.youtube.com/embed/V9ng0_1lsiQ

Hay más retos pero con accesorios que no se proporciona en el kit básico

Versión pdf

