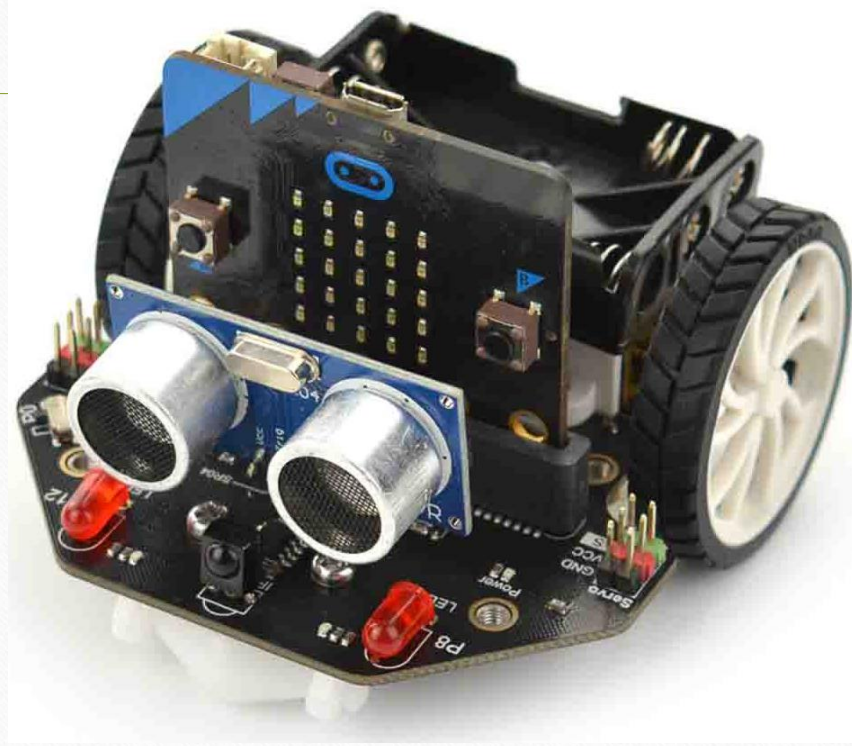


# **MICRO:BIT & MAQUEEN**

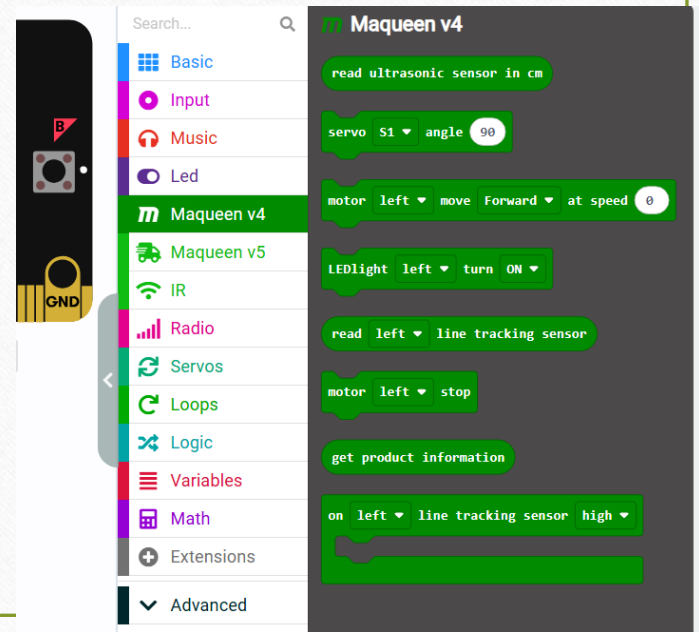
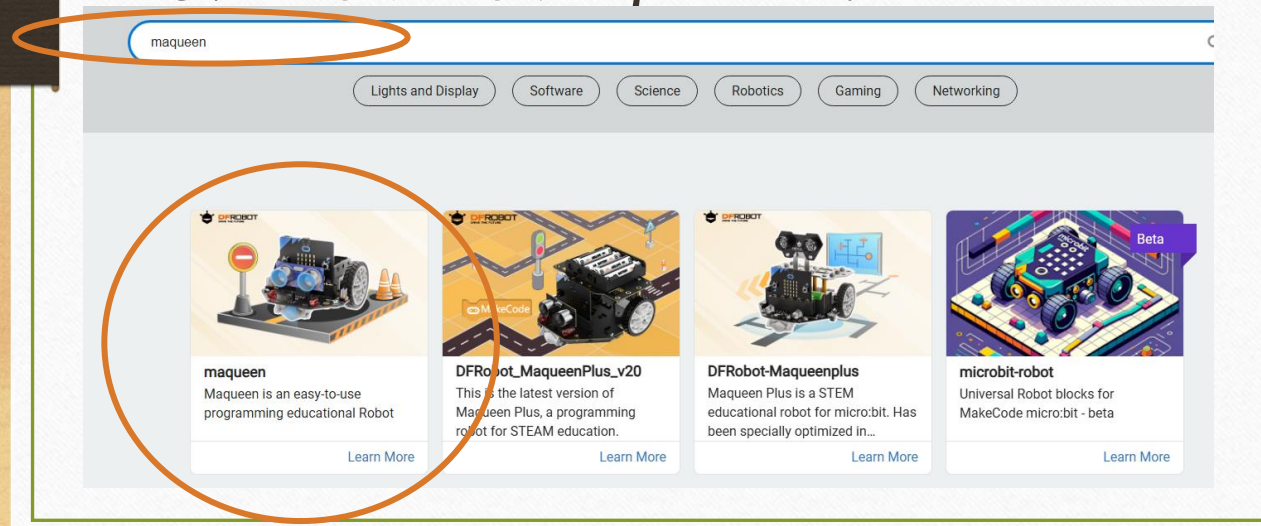
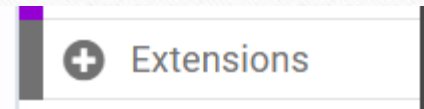
**SEMINARIO DE ROBÓTICA  
IES SAG  
Diciembre 2025**

# MAQUEEN



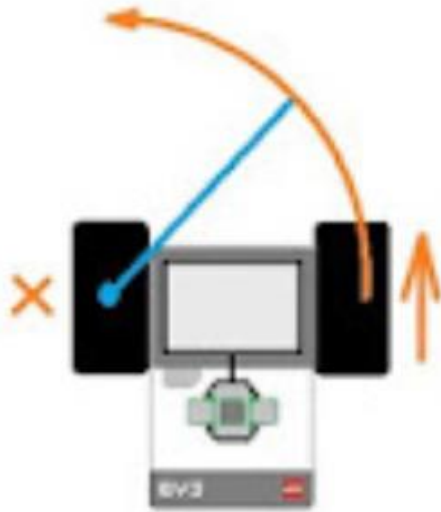
# MAQUEEN

- Abrimos **makecode** y luego, click en **Extensiones** para importar las librerías de Maqueen.
- El nuestro es **Maqueen V4**



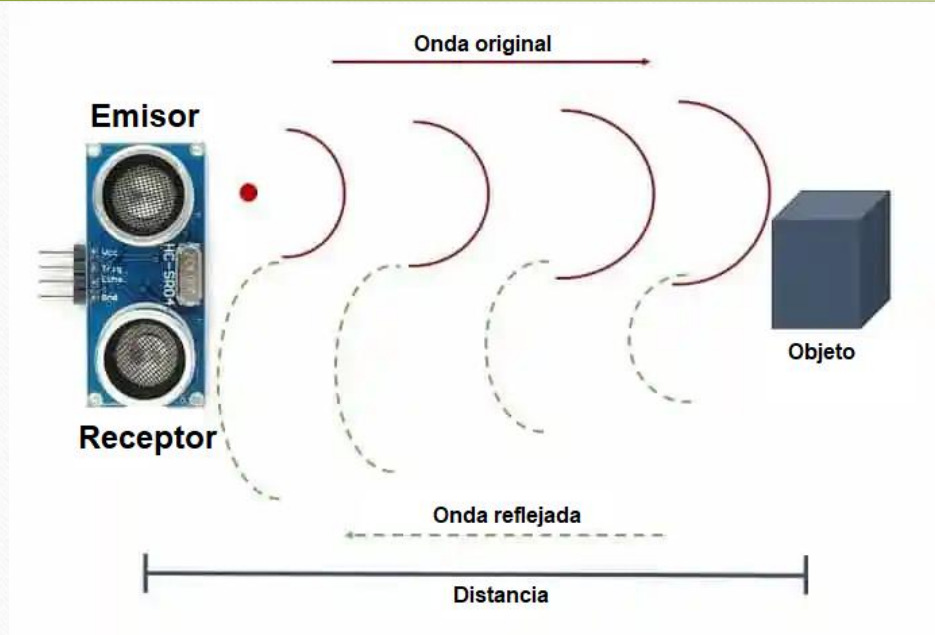
# MAQUEEN AVANCE Y GIROS

El bloque Parar motor sirve para parar uno de los motores o ambos, también nos permite hacer girar el robot cuando está moviéndose.



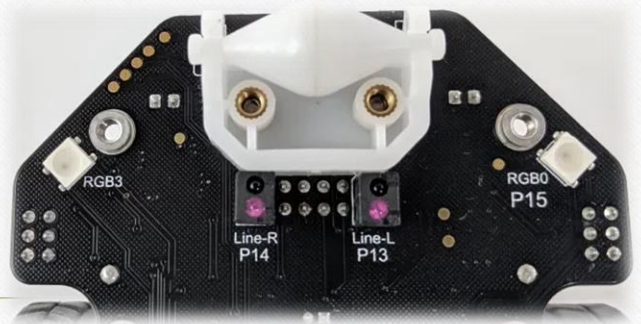
# MAQUEEN

## DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS



# MAQUEEN

## SIGUELÍNEAS

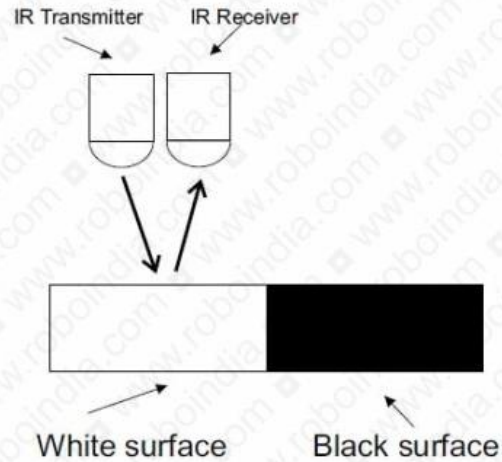


El robot Maqueen tiene en la parte de abajo dos sensores de infrarrojos que detectan si están sobre una zona clara u oscura, indicándolo mediante dos pequeños diodos LED de color blanco situados en la parte delantera.

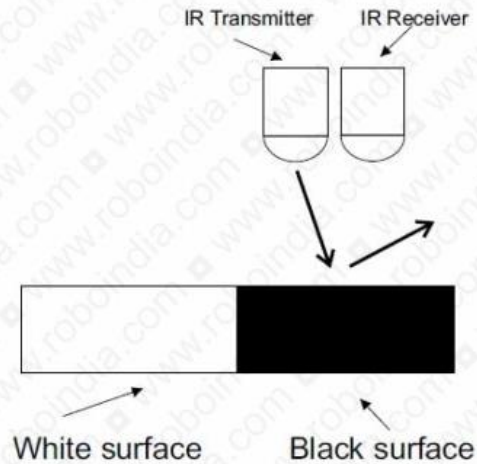
Enciende el robot y colócalo sobre superficies blancas y negras, verás cómo se encienden los diodos LED delanteros si está sobre una superficie clara y se apagan si está sobre una superficie totalmente negra.

# MAQUEEN SIGUELÍNEAS

Light Reflected by White Surface



Light Reflected by Black Surface



# MAQUEEN SIGUELÍNEAS

---

El siguiente bloque que se encuentra dentro de la categoría Maqueen es que nos permite saber el color de la superficie sobre la que se encuentra.

Este bloque devuelve el valor de 1 si se encuentra sobre una superficie clara y 0 si se encuentra sobre una superficie oscura.

read left ▼ line tracking sensor