

1 Implanter un programme dans le robot par connexion filaire (USB)

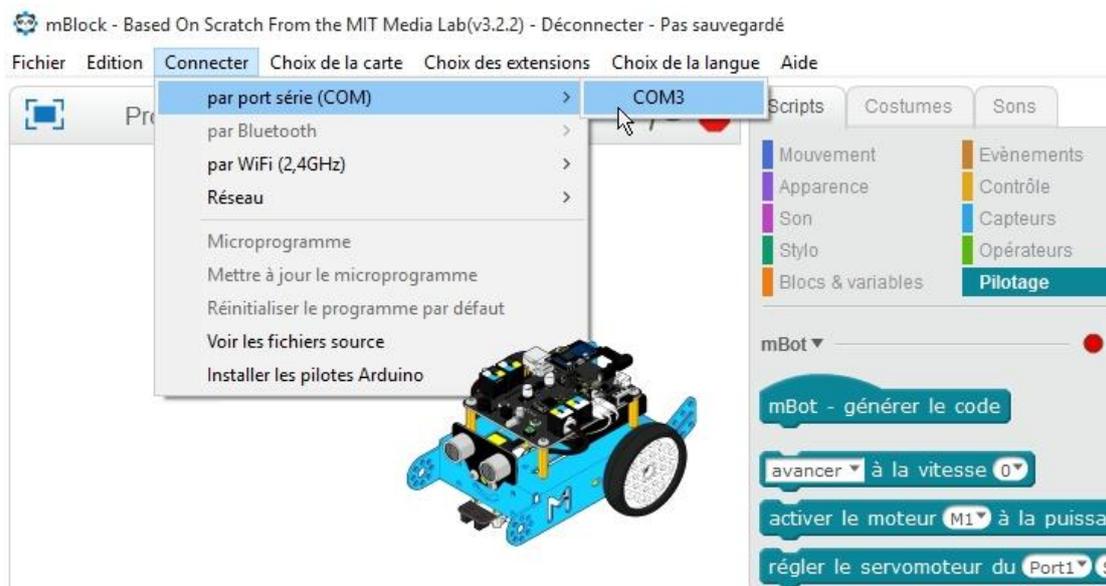
Allumer le robot mBot. Connecter-le à l'ordinateur à l'aide du câble USB.

Lancer le logiciel **mBlock**. Écrire ou charger le fichier à implanter dans le robot.



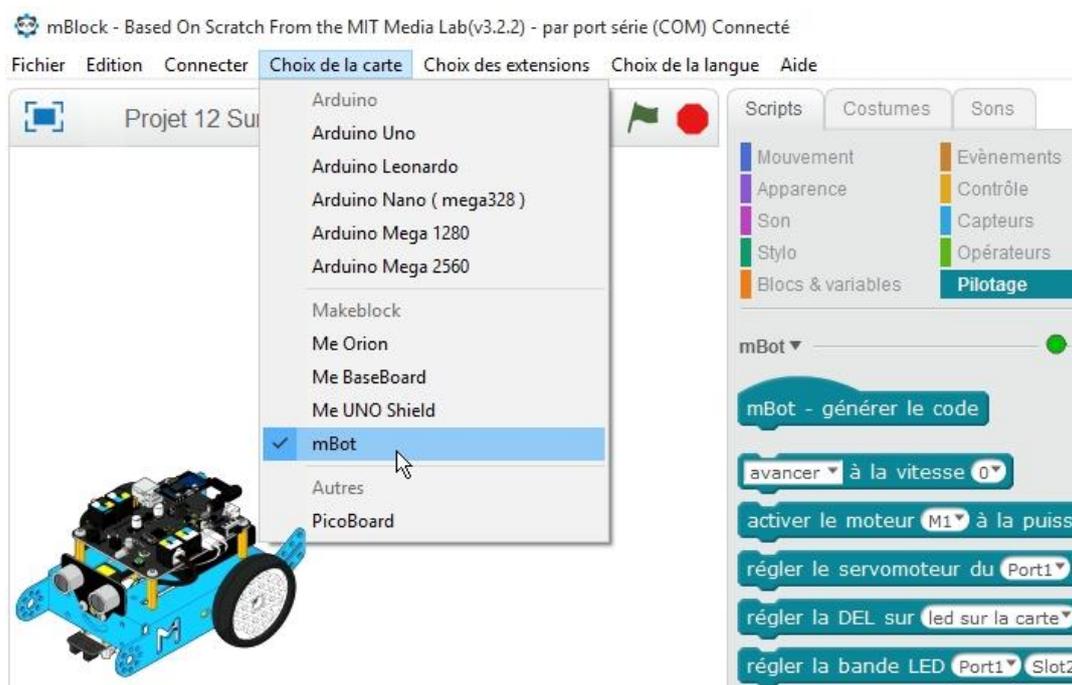
Étape 1 Connecter le robot mBot à l'aide d'une connexion filaire (USB)

→ En mode connexion filaire (par câble USB), sélectionner le menu « **Connecter** » puis le sous-menu « **par port série (COM)** » et activer la commande du port actif (COM3 dans l'exemple ci-dessous).



Étape 2 Choisir la carte Arduino ou le robot

1. Sélectionner le menu « **Choix de la carte** » et activer la commande « **mBot** ».



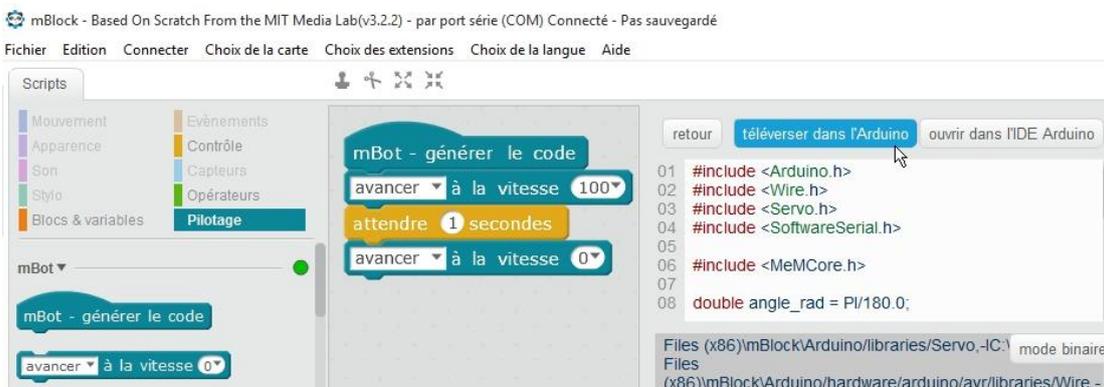
Informations Si la carte Arduino ou le robot sont bien reconnus et connectés, le point rouge passe au vert.

Étape 3 Implanter un programme mBlock dans le robot mBot

1. Cliquer sur l'évènement « **mBot – générer le code** » pour activer l'implantation du programme.



2. Dans la nouvelle fenêtre qui apparaît, cliquer sur l'icône « **téléverser dans l'Arduino** ». Le programme que vous avez écrit ou chargé est implanté dans le robot mBot.



3. Déconnecter le robot du câble USB. Éteindre puis allumer le robot et vérifier son comportement.

Nota : En cas d'erreur dans votre programme cliquer sur l'icône « retour », modifier le programme et refaire les procédures des points 1 et 2 de l'étape 3 (il faut de nouveau relier le robot par le câble USB).

Informations

Pour remettre le robot à sa situation de départ, il faut initialiser le programme de la carte du robot en sélectionnant le menu « **Connecter** » puis la commande « **Réinitialiser le programme par défaut** ».

