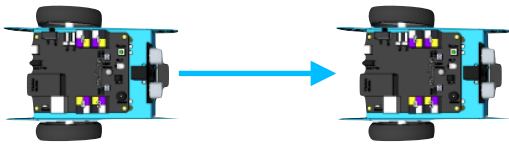


# PREMIERS DÉPLACEMENTS DU mBOT2 AVEC LE LOGICIEL MBLOCK5



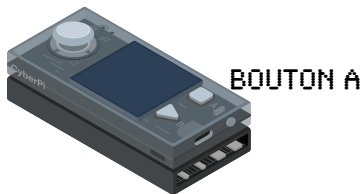
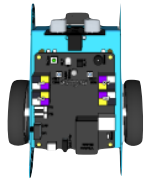
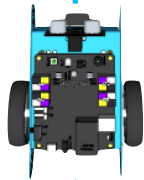
L'idée est de faire dès l'appui sur le bouton A, avancer le robot en ligne droite de 20 cm puis de nouveau de 20 cm, le faire tourner à droite (à 90°) et terminer par une ligne droite de 20 cm.



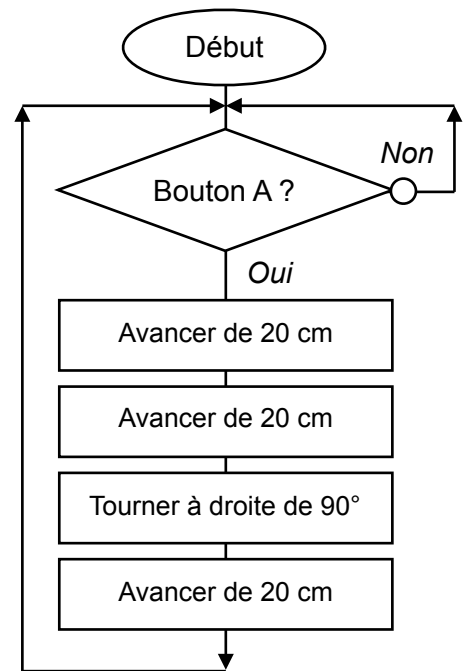
1er exemple possible

lorsque le bouton A est pressé

- avancer 20 cm jusqu'à la fin
- avancer 20 cm jusqu'à la fin
- tourner à droite 90° jusqu'à la fin
- avancer 20 cm jusqu'à la fin



Algorithme souhaité



Où trouver les blocs d'instructions ?

Librairie Evénement

Événement

- quand joystick ↑
- lorsque le bouton A est pressé
- lorsque le bouton B est pressé

Contrôle

- lorsque le joystick ↑
- milieu appuyé

Opérateur

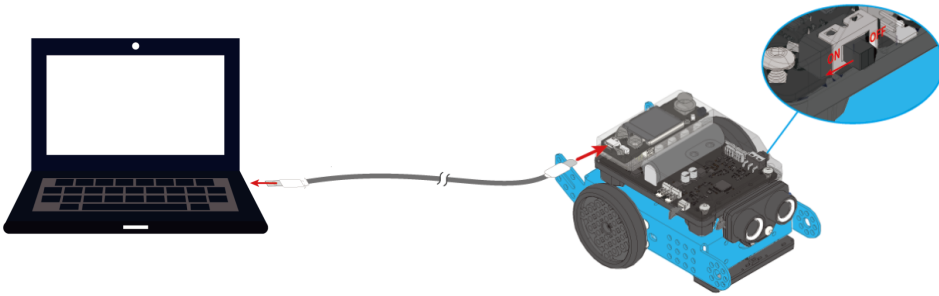
Noter qu'il est possible d'utiliser le bouton A et B mais aussi le joystick.

Mes blocs

châssis mBot2

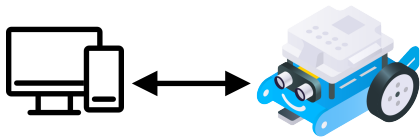
Librairie Châssis mBot2

- avancer 100 cm jusqu'à la fin
- tourner à gauche 90° jusqu'à la fin
- tourner à gauche 90° jusqu'à la fin
- gauche
- droite



1

Connecter le mBot2 à l'ordinateur et positionner l'interrupteur sur ON



2

Test en version « **En direct** »



3

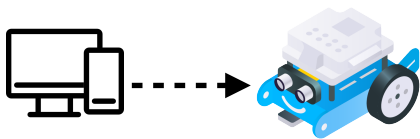
Indiquer le mode « En direct » après avoir **connecté** le mBot2

4

Activé le **drapeau Vert** pour lancer le programme depuis l'ordinateur

5

Tester le bon fonctionnement directement



Téléverser En direct  
Connecter

6

Test en version autonome : Bouton **Téléverser**

Téléverser En direct  
Télécharger  
Déconnecter  
Paramètres

7

Télécharger le programme dans le mBot2

8

Débrancher le robot et tester le bon fonctionnement

