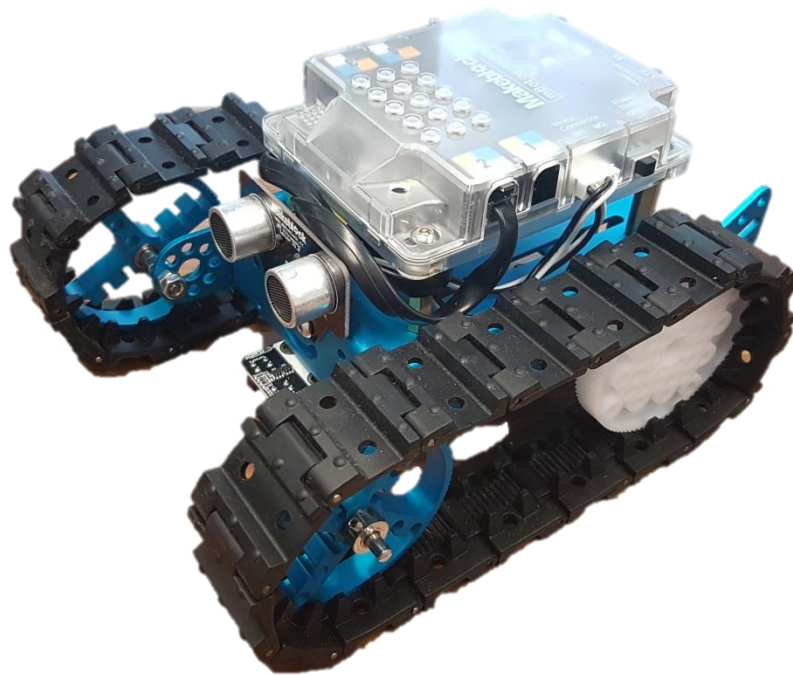
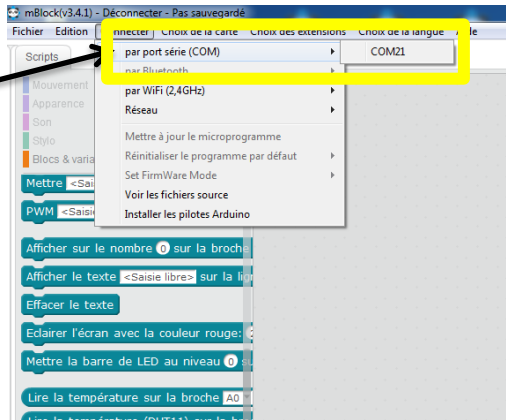


Programmer le robot mBot1 et mBot2 avec l'option chenille

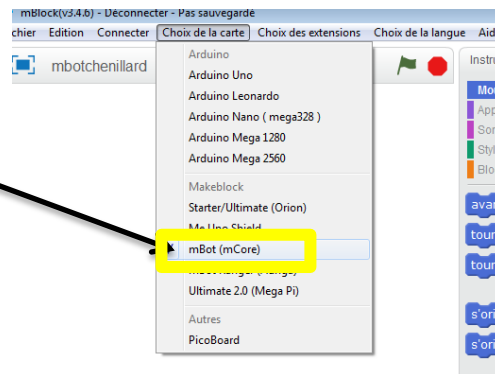


Notice qui va vous permettre de passer de simples roues à un système de chenille sur votre robot Mbot1 et mBot2. Votre robot pourra aller partout !

4



5



7.0 mBlock

- 1- Télécharger le logiciel mBlock en cliquant sur [ce lien](#)
- 2- Sur le site [Génération Robots](#): Télécharger le programme de l'option chenilles en tapant A-000000-04974, puis rendez-vous en bas de page du produit dans la partie « ressources ».
- 3- Lancer mBlock.
- 4- Connecter votre carte. Sélectionner le bon port COM dans l'onglet « Connecter » puis « par port série (COM) » et enfin cliquer sur le port COM de votre carte.
- 5- Sélectionner la bonne carte dans l'onglet « Choix de la carte » puis « Mbot (mCore) ».

Mbot chenille

FORMAT
A4

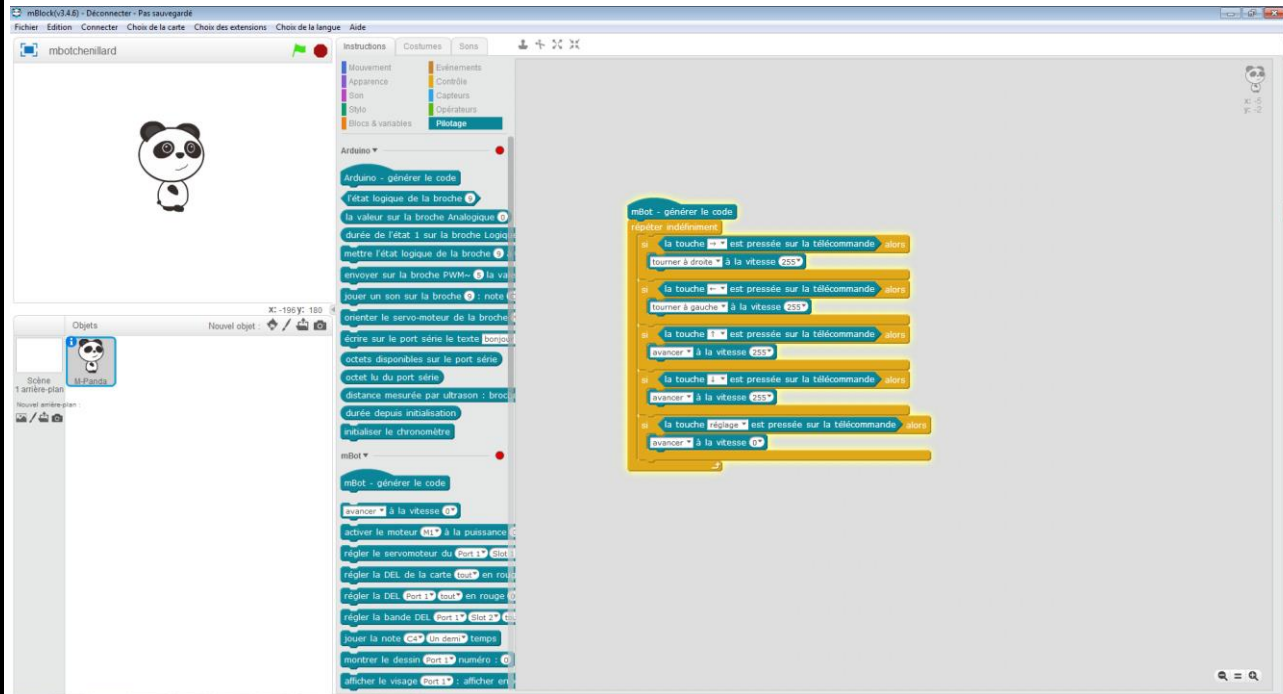
1

Le 13/06/2017

Nom :

Prénom :

7.1 mBlock



- 6- Ouvrir le programme « mbotchenille.sb2 » précédemment téléchargé.
- 7- Cliquer ensuite sur l'onglet « Edition » puis sur « Mode Arduino ».

FORMAT
A4

2

Mbot chenille

Nom :

Prénom :

The screenshot shows the mBlock software interface. On the left, there is a block-based code editor with various blocks for controlling the robot. On the right, there is a C++ code editor with the following code:

```

1 #include <Arduino.h>
2 #include <Servo.h>
3 #include <SoftwareSerial.h>
4
5 #include <MeiCore.h>
6
7 MeDCMotor motor_9(9);
8 MeDCMotor motor_10(10);
9 void move(int direction, int speed)
10 {
11     int leftSpeed = 0;
12     int rightSpeed = 0;
13     if(direction == 1){
14         leftSpeed = speed;
15         rightSpeed = speed;
16     }else if(direction == 2){
17         leftSpeed = -speed;
18         rightSpeed = -speed;
19     }else if(direction == 3){
20         leftSpeed = -speed;
21         rightSpeed = speed;
22     }else if(direction == 4){
23         leftSpeed = speed;
24         rightSpeed = -speed;
25     }
26     motor_9.run(9)==M1?-(leftSpeed):(leftSpeed);
27     motor_10.run(10)==M1?-(rightSpeed):(rightSpeed);
28 }
29 double angle_rad = PI/180.0;
30 double angle_deg = 180.0/PI;
31 MeIR ir;
32
33 void setup(){
34     ir.begin();
35 }
36
37 void loop(){
38     if(ir.keyPressed(9)){
39         move(4,350);

```

A yellow box highlights the 'Téléverser dans l'Arduino' button in the top right corner of the code editor.

- 8- Enfin cliquer sur « téléverser dans l'Arduino ».
Le programme est maintenant dans la carte Arduino et est lancé.
- 9- Ensuite à l'aide des touches haut, bas, gauche et droite de votre télécommande amusez-vous à piloter votre robot Mbot avec ces chenilles.

Mbot chenille

FORMAT
A4

3

Le 13/06/2017

Nom :

Prénom :