



Procédure de mise en route du robot mBot et téléversement d'un programme

attention

1. Prendre le robot à la main par le châssis bleu. Cela évite de toucher les composants électroniques fragiles.
2. Branchez le câble USB dans le robot et dans un port USB de votre PC
3. Allumez le robot. **Attention** ! Selon le programme qu'il contient il peut se déplacer brusquement
4. Allumez votre PC et ouvrez votre session. Si Windows installe des pilotes, attendez.
5. Lancer mBlock
6. Dans le menu **Connecter** , cochez un port série (COM). Pas le COM1.
7. Ecrivez votre programme
8. Cliquez sur la brique « **générer le code** » puis « **Téléversez dans l'Arduino** ». Si tout se passe bien, le robot exécute le programme dès qu'il est téléversé. Tenez-le bien.
9. Mettez le robot hors tension. Débranchez le câble USB
10. Posez le robot sur le sol et rallumez.
11. Répondez aux questions du TP.