Pilotage du robot mbot

1. Pilotage en mode connecté

a. Connectez le robot à l'ordinateur à l'aide du câble USB



c. Indiquez la carte à commander



par port série (COM)



e. Attendre que la liaison soit établie

f. Mettre à jour le microprogramme de communication



g. Réaliser le programme



h. Lancer le programme



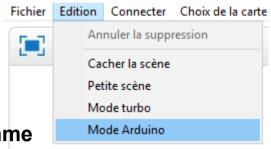
Untitle

Le mode connecté permet de piloter le mBot en direct avec un ordinateur via une connexion USB ou sans fils...mais une fois déconnecté, le mBot restera inerte.

Pilotage du robot mbot

2. Pilotage en mode automate

a. Passer en mode Arduino





b. Modifier la tête du programme



```
mBot - générer le code
répéter indéfiniment
 avancer ▼ à la vitesse (100 ▼
  attendre 1 secondes
 reculer ▼ à la vitesse 100▼
 attendre 1 secondes
```

c. Téléverser le programme

```
téléverser dans l'Arduino
                                                       ouvrir dans l'IDE Arduino
     1 #include <Arduino.h>
     2 #include <Wire.h>
     3 #include <SoftwareSerial.h>
     5 double angle rad = PI/180.0;
     6 double angle deg = 180.0/PI;
     8 void setup() {
                                                         Commencer le téléversement
           pinMode (9, OUTPUT);
   10 }
                                                            Téléversement fini
   11
                                                                Fermer
d. Attendre la fin du téléversement
```

e. Débrancher le câble et vérifier le fonctionnement du robot



Une fois le programme implanté dans la carte du robot, il est mémorisé et le robot exécutera toujours ce programme, jusqu'au prochain téléversement.

