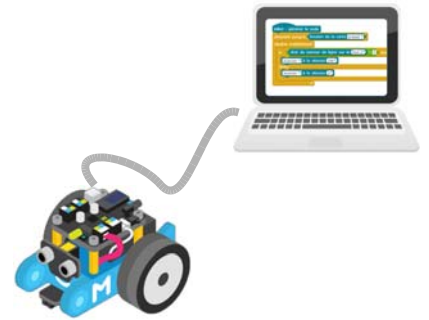
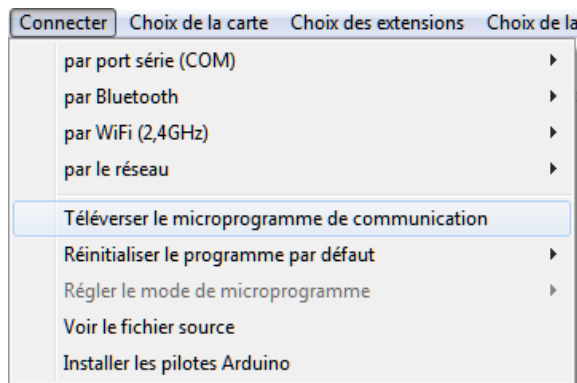


Activité 03 : Robot mBot – connecté en WiFi

Exercice 1 : connexion en Wifi

- démarrer le logiciel mBlock et allumer le robot Mbot
 - tout d'abord il faut se brancher par câble USB :
- Connecter / par port série / COM3
- et autoriser la communication entre l'ordinateur et le robot :
- Connecter / Téléverser le microprogramme de communication



- déconnecter et débrancher le câble USB
 - Brancher l'émetteur WiFi sur un port USB de l'ordinateur.
- Attention ! Chaque émetteur est étiqueté A-B-C-D alors vérifiez bien que vous utilisez l'émetteur associé à votre mBot.
- Établir la connexion informatique entre l'ordinateur et le robot, dans le menu
- Connecter / par wifi / Connecter
- Lorsque le robot est bien connecté la carte WiFi du robot s'allume en fixe (elle cesse de clignoter)

Exercice 2 : Pilotage en direct des déplacements

Avec les flèches du clavier, piloter les déplacements du robot :

« flèche haut » : avancer à vitesse 100

« flèche droite » : tourner à droite à vitesse 100

« flèche gauche » : tourner à gauche à vitesse 100

« flèche bas » : reculer à vitesse 100

La touche « espace » du clavier sera associée à l'arrêt du robot. L'arrêt est défini par la fonction avancer à vitesse nulle.

Inutile de transférer le programme il est opérationnel immédiatement, vous pouvez piloter le robot en direct.

quand la touche espace est pressée
avancer à la vitesse 0

quand la touche flèche haut est pressée
avancer à la vitesse 100

quand la touche flèche droite est pressée
tourner à droite à la vitesse 100

quand la touche flèche gauche est pressée
tourner à gauche à la vitesse 100

quand la touche flèche bas est pressée
reculer à la vitesse 100

Exercice 3 : Pilotage en direct de la pince

La pince est branchée sur le port1 – slot1

La touche « g » pour ouvrir la pince : 45°

La touche « h » pour fermer : 160°

quand la touche **g** est pressée

régler le servomoteur du **Port 1** **Slot 1** à un angle de **45** °

quand la touche **h** est pressée

régler le servomoteur du **Port 1** **Slot 1** à un angle de **160** °

Pilotez le robot : allez chercher un petit objet et rapportez-le .

