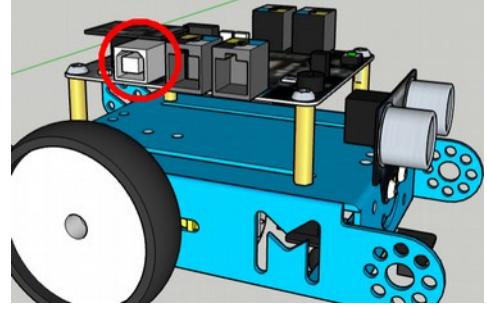


## Comment connecter le robot mBot au logiciel mBlock ?

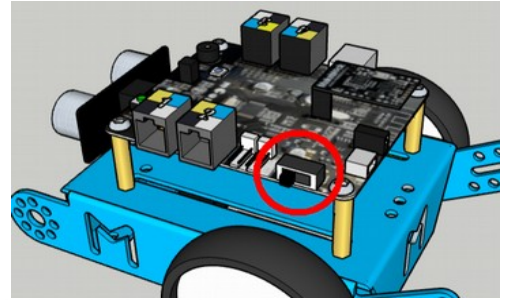
### Etape 1 :

- Connecter le robot au port USB de l'ordinateur



### Etape 2 :

- Allumer le robot : Mettre l'interrupteur sur «ON».



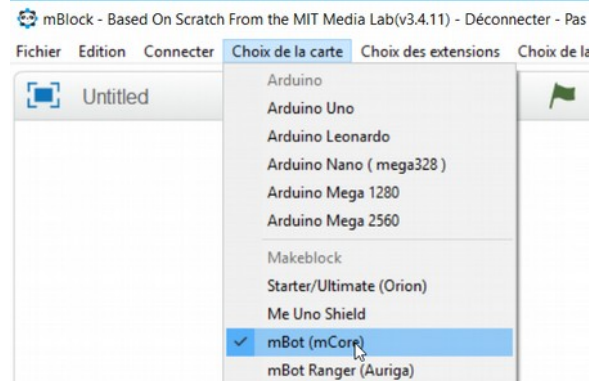
### Etape 3 :

- Ouvrir le logiciel mBlock



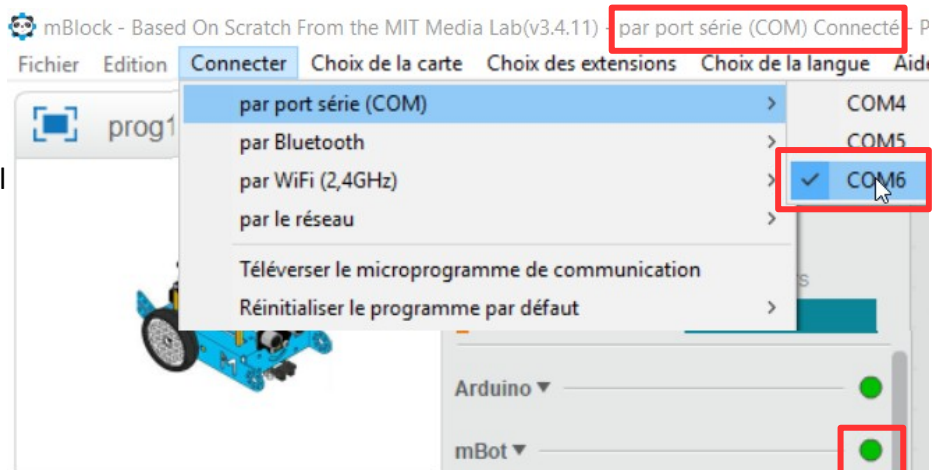
### Etape 4 :

- Dans le menu « **Choix de la carte** » sélectionner la carte **mBot**

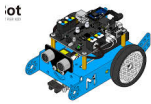


### Etape 5 :

- Dans le menu « **Connecter** » « **par port série (COM)** » sélectionner le dernier port de la liste
- Si le robot est reconnu et connecté, il doit émettre un « bip », une coche apparaît et le voyant passe au vert



**Le robot est prêt à être programmé**



### Le mode connecté :

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



### Le mode automate :

Le mode **automate** permet lui de programmer le mBot. C'est à dire d'implémenter (téléverser) le programme dans le mBot. Attention, le téléversement peut parfois être long. On débranche le câble USB et on vérifie que le programme se réalise correctement.



- Cliquer droit sur « **mBot –générer le code** » (1) puis cliquer sur le bouton « **téléverser dans l'Arduino** » (2) .
- Attendre la fin du téléversement
- Débrancher le câble usb et tester le programme

```

1 #include <Arduino.h>
2 #include <Wire.h>
3 #include <SoftwareSerial.h>
4
5 #include <MeCore.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 }
27
28 avrdude: input file C:\Users\UTILIS~1\AppData\Local\Temp\arduino_build_...
29 avrdude: reading on-chip flash data:
30
31 Reading | #####
32
33 avrdude: verifying ...
34 avrdude: 6632 bytes of flash verified
35
36 avrdude done. Thank you.
  
```

En cas d'erreur dans votre programme cliquer sur l'icône « retour », modifier le programme et refaire le téléversement