



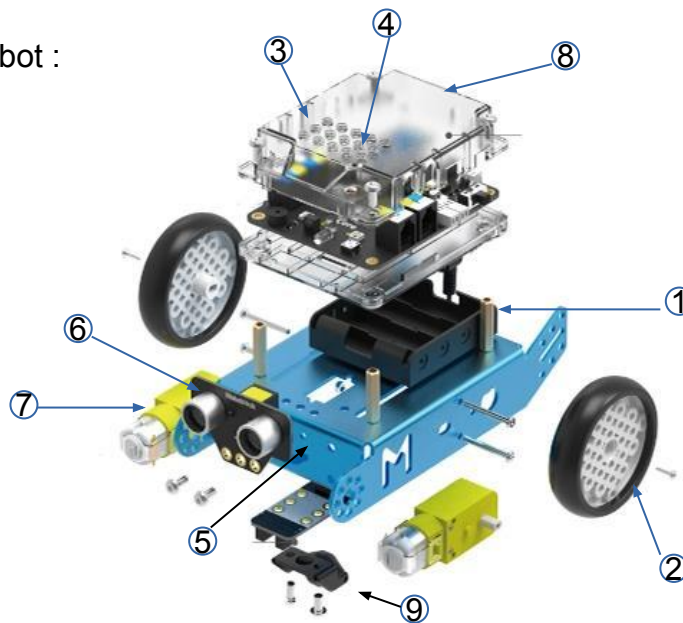
**Compétence : concevoir tout ou partie d'un objet technique**

## Première connection

### 1/ Présentation

-a/ Objectifs : Dans cette partie du cours nous allons nous intéresser à un robot programmable Mbot et découvrir les différentes possibilités qu'il nous offre. Nous apprendrons ainsi à connecter un robot et le programmer à l'aide d'un logiciel dédié.

-b/ Description du robot :



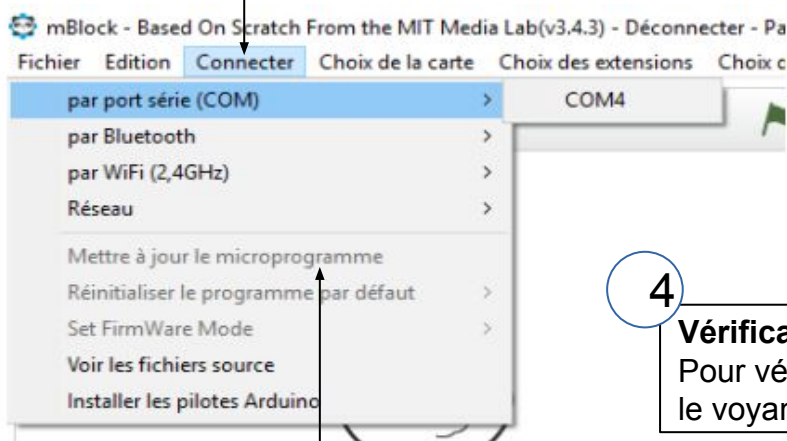
### 2/ Première connection (par cable USB)

-a/ Matériels nécessaires : le robot Mbot, un cable usb et le logiciel Mblock.

-b/ Procédure de connection :

- 1- lancer le logiciel Mblock
- 2- brancher le robot (éteint) à l'aide du cable USB et l'allumer
- 3- connecter le robot à Mbloc (voir ci-dessous, choisir le com autre que com1)

**NE PAS  
choisir  
COM 1**



4

#### Vérification de la connection

Pour vérifier que le robot est connecté on peut voir le voyant au vers dans le menu Pilotage

5

#### Mettre à jour le microprogramme

Pour s'assurer que vous pourrez bien contrôler le robot à l'aide de l'ordinateur et de la connection par cable faites une mise à jour du microprogramme

**OU Téléverser le microprogramme de communication**

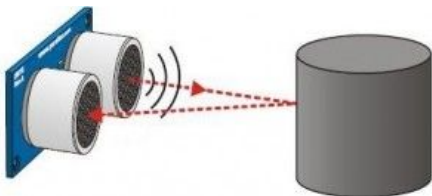
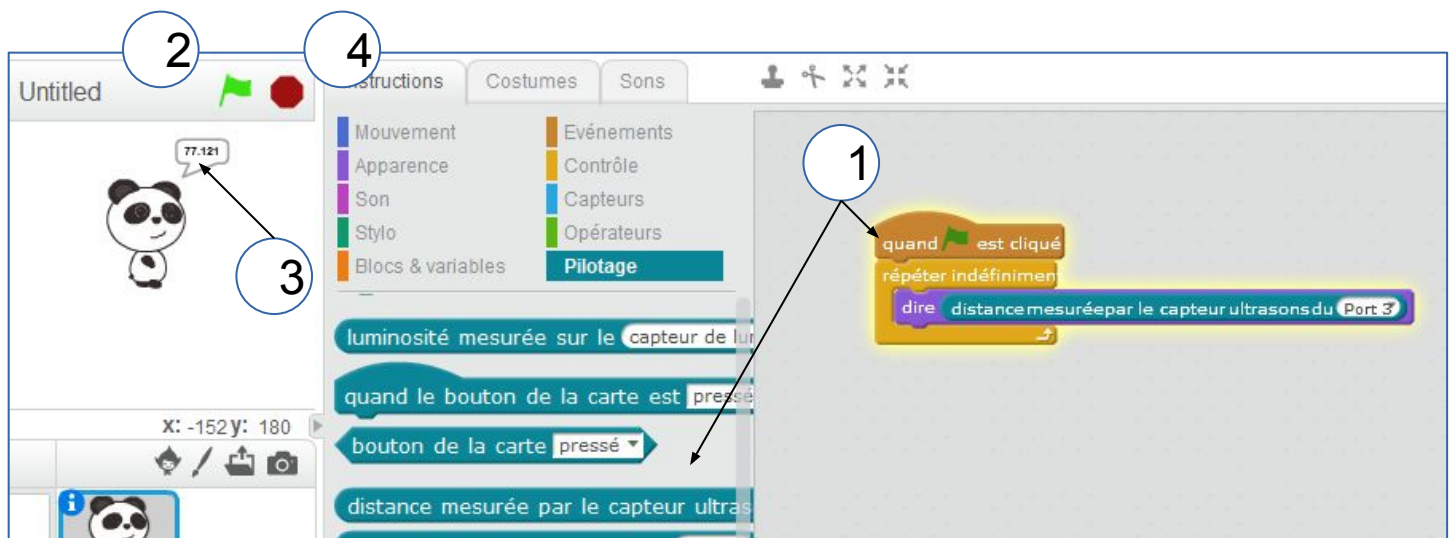
## 2/ Première connection (par cable USB) suite.

-Premier essai

**Le robot est en mode connecté : il communique directement avec l'ordinateur.**

Pour le vérifier nous allons réaliser un petit programme d'essai :

- 1- recopier dans Mblock le programme ci-dessous (menu Pilotage : Mbot)
- 2- lancer le programme (drapeau vert)
- 3- la valeur donnée par le panda doit changer quand vous passez la main devant le capteur
- 4- stopper le programme (panneau rouge)



Lorsqu'on déplace un objet devant le capteur à ultrasons, la valeur donnée par le panda doit changer. Sinon, Recommencer la procédure.

## 3/ Sauvegarder son travail.

N'oubliez pas d'enregistrer votre travail

- 1- Dans votre dossier Technologie (s'il existe !) ou dans votre espace de travail )
- 2- Avec le nom 1 premier essai votre prénom