

Allumer le robot mBot. Connecter-le à l'ordinateur à l'aide du câble USB. Lancer le logiciel mBlock. Écrire ou charger le fichier à implanter dans le robot.

## Étape 1 Connecter le robot mBot à l'aide d'une connexion filaire (USB)

En mode connexion filaire (par câble USB), sélectionner le menu « **Connecter** » puis le sous-menu « **par port** série (COM) » et activer la commande du port actif (COM3 dans l'exemple ci-dessous).



## Étape 2 Choisir la carte Arduino ou le robot

## 1. Sélectionner le menu « Choix de la carte » et activer la commande « mBot ».

😳 mBlock - Based On Scratch From the MIT Media Lab(v3.2.2) - par port série (COM) Connecté

Fichier Edition	Connecter	Choix de la carte	Choix des extensions	Choix de la lar	ngue Aide		
PI	Projet 12 Su	Arduino Arduino Uno Arduino Leo Arduino Nar Arduino Mer Arduino Mer Makeblock Me Orion Me BaseBoa	Arduino Arduino Uno Arduino Leonardo Arduino Nano (mega328) Arduino Mega 1280 Arduino Mega 2560 Makeblock Me Orion Me BaseBoard Me UNO Shield Me DNO Shield PicoBoard		Scripts Mouver Appare Son Stylo Blocs 8 mBot	Costumes nent nce variables	Sons Evènements Contrôle Capteurs Opérateurs Pilotage
		Me UNO Shi MBot Autres PicoBoard			mBot - générer le code avancer à la vitesse o activer le moteur M1 à la pui régler le servomoteur du Port1 régler la DEL sur led sur la cart régler la bande LED Port1 S		

Informations Si la carte Arduino ou le robot sont bien reconnus et connectés, le point rouge passe au vert.

## Étape 3

Pour remettre le robot à sa situation de départ, il faut initialiser le programme de la carte du robot en sélectionnant le menu « **Connecter** » puis la commande « **Réinitialiser le programme par défaut** ».

chier Edition	Connecter Choix de la carte Cho	oix des extensions Choix de l	la langue Aide	
01 Pr	par port série (COM)	2	Scripts Costume	s Sons
	par WiFi (2,4GHz)	>	Mouvement	Evènements
	Réseau	>	Apparence	Contrôle
			Son	Capteurs
	Microprogramme		Stylo	Opérateurs
	Mettre à jour le microprogram	me	Blocs & variables	Pilotage
	Réinitialiser le programme par	défaut N		
	Voir les fichiers source	43	mBot 🔻	
	Installer les pilotes Arduino			