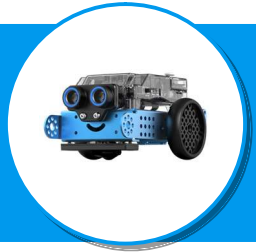


Comment connecter mBot2 à un PC ?



Ce document a pour objectif de t'aider à connecter un robot mBot-V2 à un ordinateur. Il est nécessaire d'avoir installé au préalable le logiciel mBlock5 ainsi que l'IDE Arduino qui te permettra d'assurer le transfert d'un programme vers le robot mBot2.

1

Connecter le robot au port USB de votre ordinateur.



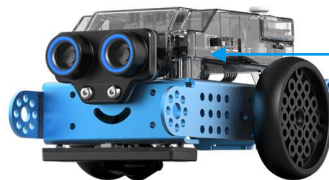
+

+



2

Allumer mBot2



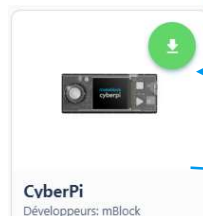
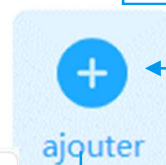
3

Ouvrir le logiciel mBlock5.



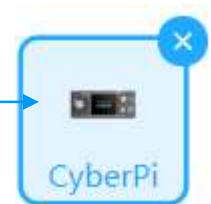
4

Ajouter « CyberPi » depuis la bibliothèque d'appareils.



OK

Appareils

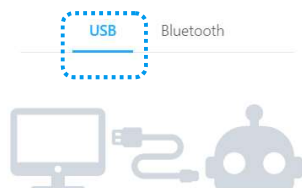


5

Connecter votre robot mBot2

Connecter

Ici la connexion par câble USB se fait par le port « COM3 »



☐ Afficher tous les appareils disponibles
COM3

Connecter

Un popup indiquera que votre mBot2 est alors connecté.

Connecté !

Deux modes d'utilisation s'offrent à vous, un mode « Téléverser » (déconnecté) et un mode « En direct » (connecté).

6

Sélectionner le mode
« Téléverser »

Téléverser En direct



Pour la suite de notre travail il est nécessaire que mBot2 soit autonome ainsi nous choisirons le mode « Téléverser » (déconnecté)



