



Comment afficher les valeurs des capteurs et des détecteurs du robot mBot ?

Etape 1 : connecter le robot au port USB de l'ordinateur et au logiciel mBlock

1. Ouvrir le logiciel mBlock et le paramétrer pour qu'il puisse communiquer avec le robot (voir le « Point méthode » correspondant).

Etape 2 : déclarer les variables des capteurs et des détecteurs

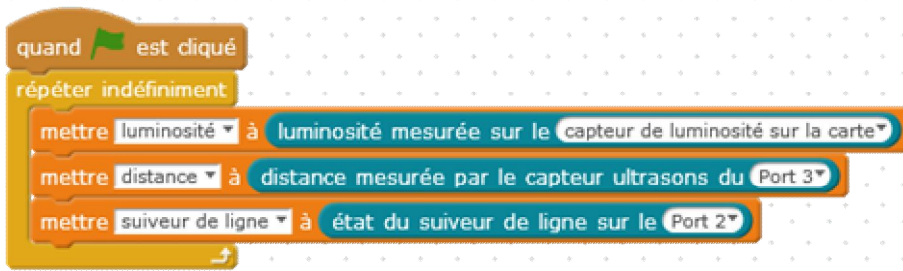
1. Dans le menu Instructions/Blocs et variables, créer trois variables :

- distance
- luminosité
- suiveur de ligne



Etape 3 : écrire le programme pour lire la valeur des capteurs et des détecteurs

1. Assembler les blocs de programme.



Etape 4 : afficher les valeurs des capteurs et des détecteurs

1. Cliquer sur le drapeau vert afin de lancer le programme.
2. Faire varier la « luminosité » détectée (éclairer le dessus de la carte avec une lampe ou cacher la carte avec un tissu noir).
3. Faire varier la « distance » en approchant et en reculant la main face au module ultrason.
4. Faire varier les valeurs du module « suiveur de ligne » avec des cartons noir et blanc.

