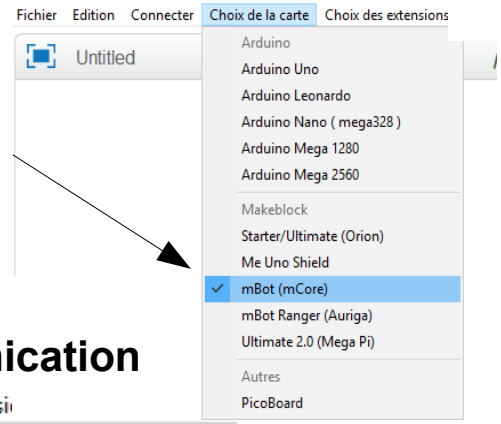
Pilotage du robot mbot

1 . Pilotage en mode connecté

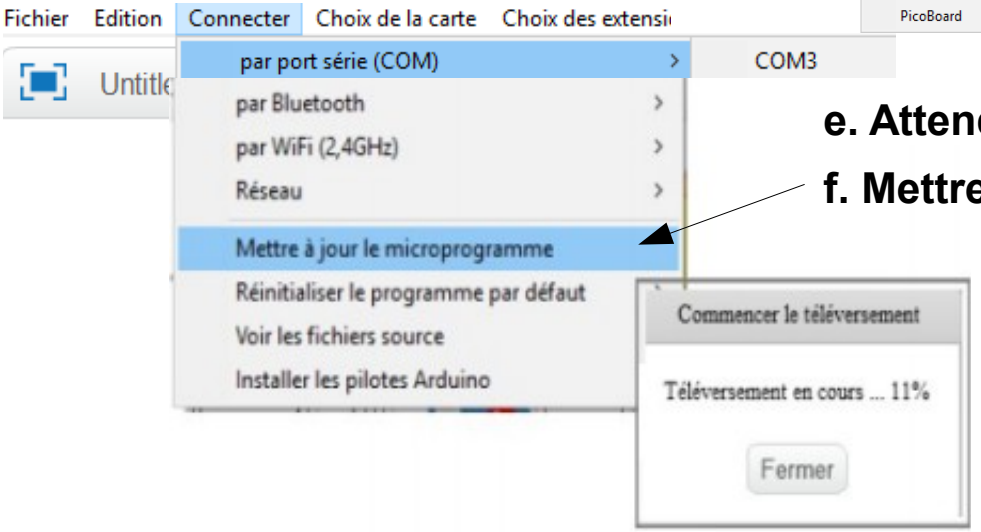
a. Connectez le robot à l'ordinateur à l'aide du câble USB

b. Allumer le robot mbot

c. Indiquez la carte à commander



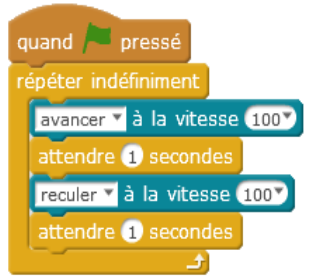
d. Sélectionnez le port de communication



e. Attendre que la liaison soit établie

f. Mettre à jour le microprogramme de communication

g. Réaliser le programme



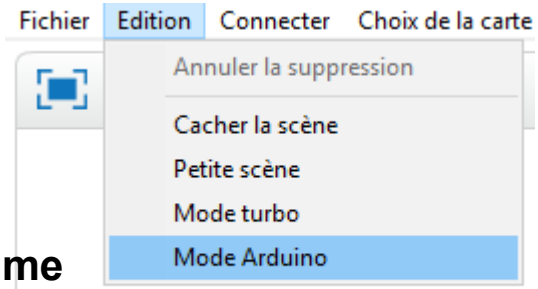
h. Lancer le programme

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

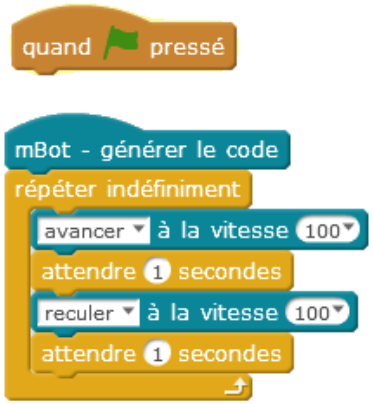
Pilotage du robot mbot

2. Pilotage en mode autonome

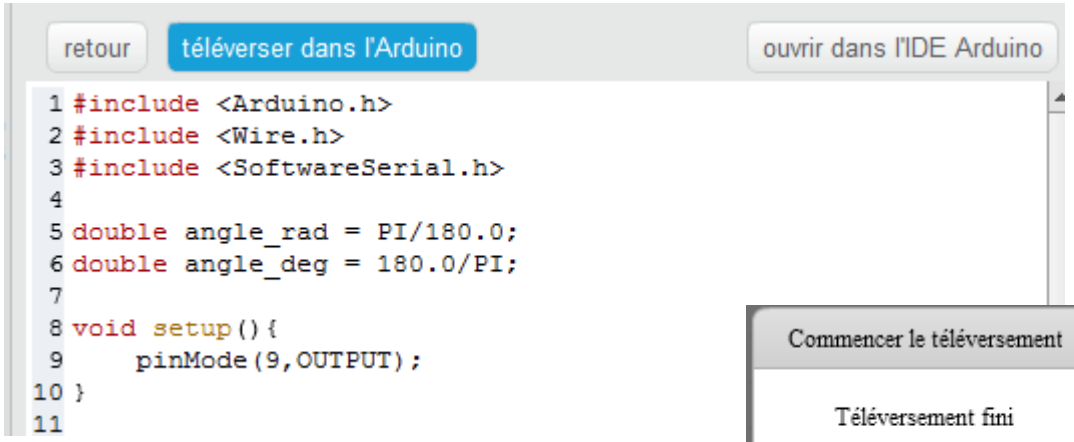
a. Passer en mode Arduino



b. Modifier la tête du programme



c. Téléverser le programme



d. Attendre la fin du téléversement

e. Débrancher le câble et vérifier le fonctionnement du robot

Une fois le programme implanté dans la carte du robot, il est mémorisé et le robot exécutera toujours ce programme, jusqu'au prochain téléversement.