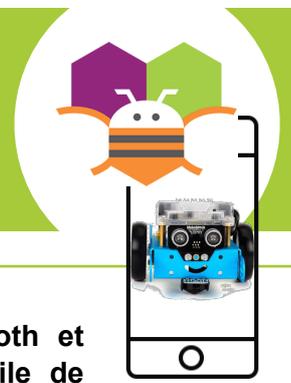


Piloter le mBot par bluetooth avec sa tablette



Ce tutoriel montre comment se connecter au mBot via le bluetooth et comment programmer un bouton pour le faire avancer. Il est facile de déduire comment ajouter les autres boutons de direction. La valeur de la vitesse est fixée à 200 dans notre programme.

1

Glisser-Déposer un bouton pour se connecter au mbot et un second pour le faire avancer



L'extension mBot est chargée dans son interface de développement.

<http://moncoursdetechno.ovh/IMG/pdf/programmation/appinventor/12-Appinventor-mbot.pdf>

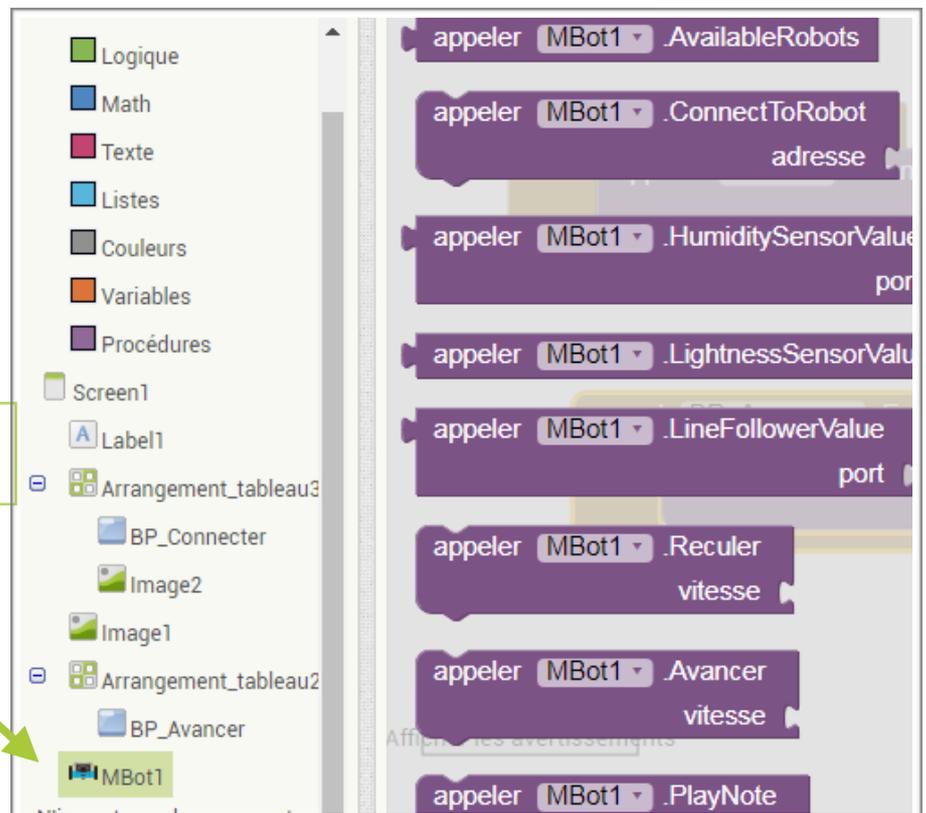
2

Nommer ces deux composants



3

Dans Blocs, repérer la librairie mBot.



4

Programmer le bouton BP_Connecter en utilisant les blocs d'instructions :



Chaque robot a son adresse mac. Consulter l'affiche de la salle de technologie pour connaître celle du mBot qui a été attribué à l'équipe.

```

quand BP_Connecter .Clic
faire
  appeler MBot1 .ConnectToRobot
  adresse "00:1B:10:81:35:85"

```

5

Programmer le bouton BP_Avancer.

```

quand BP_Avancer .Enfoncé
faire
  appeler MBot1 .Avancer
  vitesse 200

```



Tant que le BP_Avancer est pressé alors le mBot se déplace vers l'avant à la vitesse 200

```

quand BP_Avancer .Retiré
faire
  appeler MBot1 .Avancer
  vitesse 0

```

Quand le BP_Avancer est relâché alors la vitesse est nulle donc le robot s'arrête.



Le coin des experts : Utilisez des variables.

6

Créer deux variables pour chaque valeur de la vitesse et appeler ces variables dans le programme

```
initialise global vitesse_ON à 200
```

```
initialise global vitesse_OFF à 0
```

```

quand BP_Avancer .Enfoncé
faire
  appeler MBot1 .Avancer
  vitesse obtenir global vitesse_ON

```

```

quand BP_Avancer .Retiré
faire
  appeler MBot1 .Avancer
  vitesse obtenir global vitesse_OFF

```

