# mBot

(page créée le 7 avril 2022 / notes rapides)

Fabriqué par makeblock

https://www.makeblock.com/steam-kits/mbot

### Réparation du module "line follower sensor"

Il manquait le morceau de plastique opaque noir qui isole la LED émettrice IR (led noire) du phototransistor (led transparente).

Modèles Blender et STL :

mbot_line_follower_sensor.blend

mbot_line_follower_sensor.stl

Pièce de remplacement : RPR-220 ou LTH-1550-01

## Environnement de programmation

https://mblock.makeblock.com/en-us/

La version hors-ligne de l'environnement de programmation n'étant **disponible que pour Windows et pour MacOS**, nous devrons nous rabattre vers la **version web**.

Celle-ci se décline en deux parfums : programmation visuelle (par blocks, type “Scratch”) ou programmation textuelle avec microPython.

Pour utiliser l'un ou l'autre des IDEs **il faudra tout d'abord installer la libraire mLink**, disponible pour Linux (.deb et .rpm) à cette adresse : https://mblock.makeblock.com/en-us/download/mlink/

Une fois le paquet installé, ouvrez une fenêtre du terminal et démarrez mLink avec la commande :

```
$ sudo mblock-mlink start
```

**Maintenez la fenêtre du terminal ouverte** lorsque vouz programmez le robot depuis l'interface web.

*Source : https://www.mblock.cc/doc/en/old/mlink-quick-start-guide.html#for-linux*

## Programmation par blocks

https://ide.mblock.cc/

Pour commencer, clickez sur “Ajouter” dans l'onglet “Appareils”, à gauche sous la fenêtre d'exécution, et choisissez le module “mBot”. Ceci ajoutera les blocks spécifiques au robot mBot à la palette de blocks disponibles.

Clickez ensuite sur le bouton “Connecter”.

*Remarque : pas réussi à connecter par bluetooth...*

## Capteur de distance

## Suiveur de ligne

## Télécommande

Article extrait de : http://lesporteslogiques.net/wiki/ - **WIKI Les Portes Logiques**
Adresse : **http://lesporteslogiques.net/wiki/materiel/mbot?rev=1649694736**
Article mis à jour: **2022/04/11 18:32**