MISE EN FONCTIONNEMENT DU MBOT 2 AVEC LE LOGICIEL MBLOCK5







Le robot mBot2 fonctionne avec :

- L'application en ligne mBlock5;
- Le logiciel mBlock5 installé sur un poste informatique Mac ou PC;
- Une application sur tablette ou smartphone.

Se rentre sur la page de téléchargement https://mblock.makeblock.com/en-us/download/ et installer la version adéquate (Windows ou Mac)

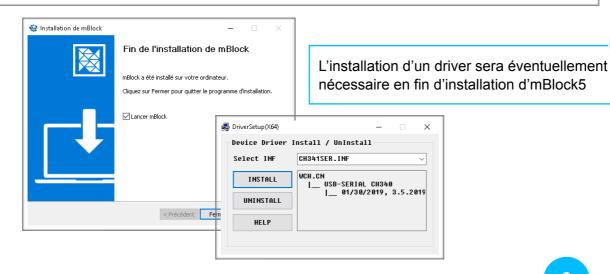
mBlock PC version Version: V5.3.5 Released: 2021.06.18

Released log >> Previous version >>

Download for Windows

Download for Mac

macOS 10.12+

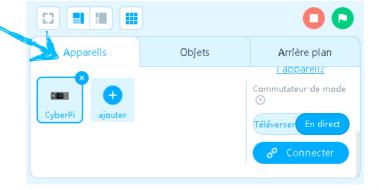


Indiquer la langue de votre choix à l'aide de l'icône **terre**

Dans l'onglet **Appareil** cliquer sur « ajouter » pour utiliser la dernière version de CyberPi

CyberPi est l'interface programmable qui permet de piloter le mBot2

3



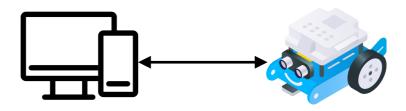
4

2





Connecter le mBot2 à l'ordinateur



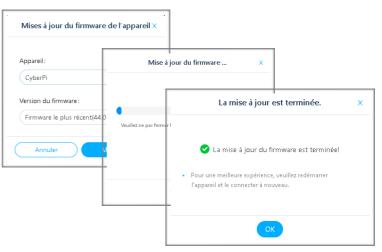


Toujours dans l'onglet **Appareils** cliquer sur le bouton **Connecter**. Une fenêtre s'affiche, indiquer le port USB utilisé par le mBot2 (présélectionné par défaut) puis cliquer sur **Connecter**





Eventuellement, il sera nécessaire de faire la mise à jour du Firmware



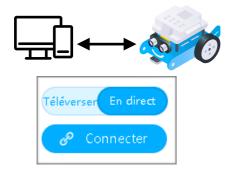






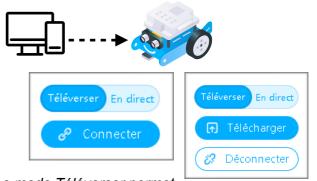
A titre d'information, il est possible de piloter le mBot2 de 2 façons :

En direct



En direct, le programme s'exécute sur l'ordinateur en temps réel et est transmis via le câble USB au mBot2. Dans ce cas le mBot2 doit obligatoirement être branché à l'ordinateur. Idéal pour des tests successifs.

Téléverser



+ Ajouter

Le mode Téléverser permet d'enregistrer le programme directement dans le mBot2 qui devient donc autonome.
Suite au téléchargement du programme, le câble USB est inutile. Idéal pour tester le programme sur le mBot2 sur un circuit sans contrainte de câble.