

COMMENT AFFICHER LES VALEURS DES CAPTEURS ET DES DETECTEURS DU MBOT2 ?



Point méthode permettant de tester différents capteurs/détecteurs du mbot2 avec le logiciel mBlock5.

Etape 1 : connecter le robot au port USB de l'ordinateur et au logiciel mBlock5

Ouvrir le logiciel mBlock5 et le paramétrer pour qu'il puisse communiquer avec le robot (voir la « mise en fonctionnement du mBot2 avec le logiciel mBlock5 »)

Installer deux extensions :



Ultrasonic Sensor 2

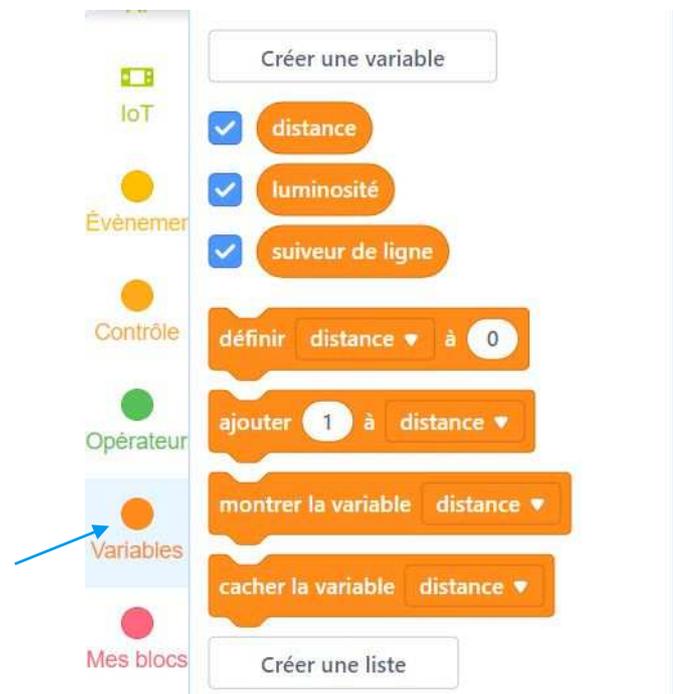


四路颜色传感器

Etape 2 : déclarer les variables des capteurs et des détecteurs

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

- Distance
- Luminosité
- Suiveur de ligne



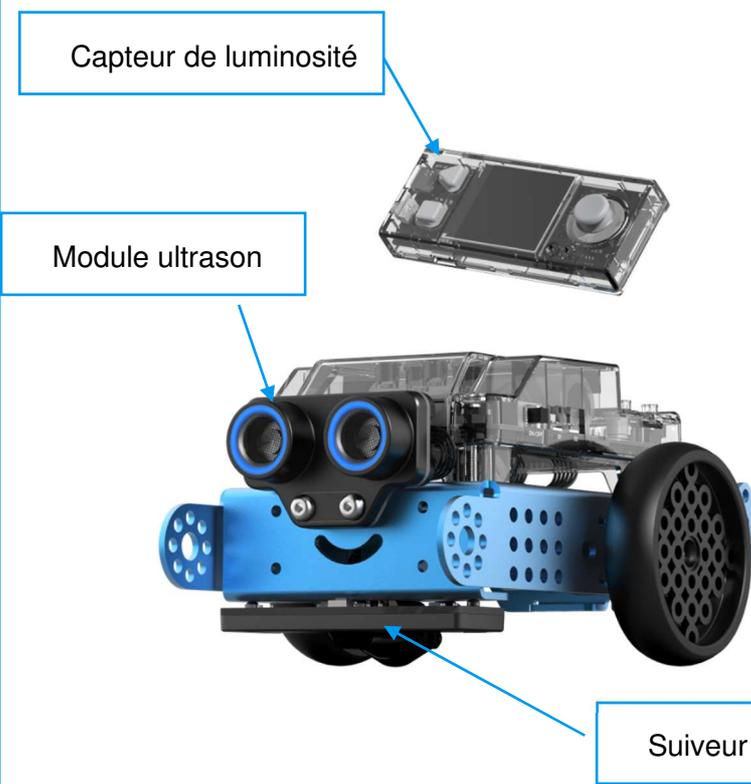
Etape 3 : écrire le programme pour lire la valeur des capteurs et des détecteurs

Assembler les blocs de programme



Etape 4 : afficher les valeurs des capteurs et des détecteurs

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



Lancer le programme