

Réinitialiser le mBot par connexion filaire (USB)

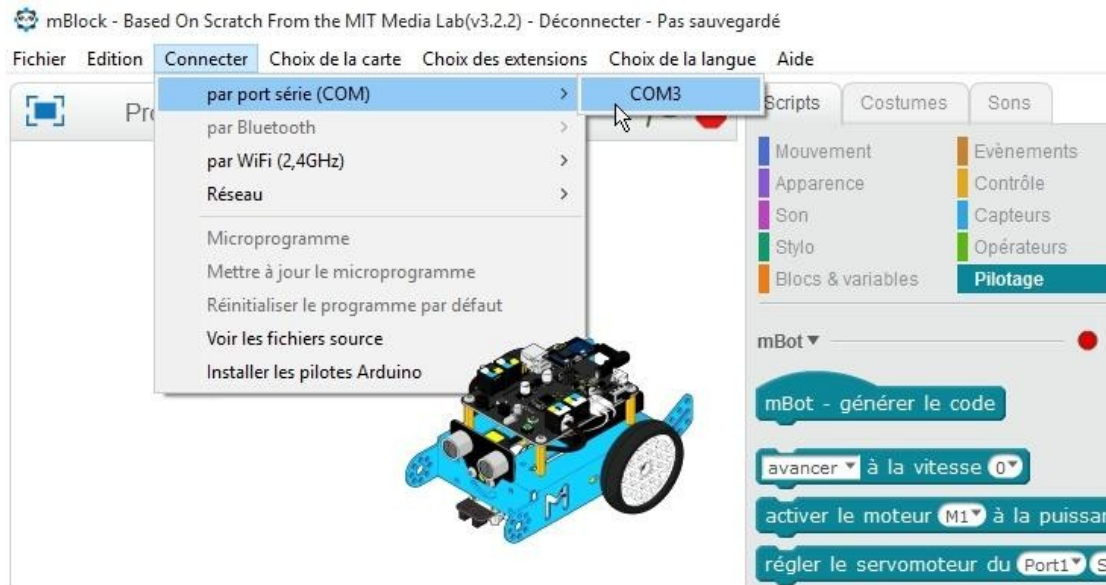
Prog A et B et télécommande



Allumer le robot mBot. Connecter-le à l'ordinateur à l'aide du câble USB.
Lancer le logiciel **mBlock**. Écrire ou charger le fichier à implanter dans le robot.

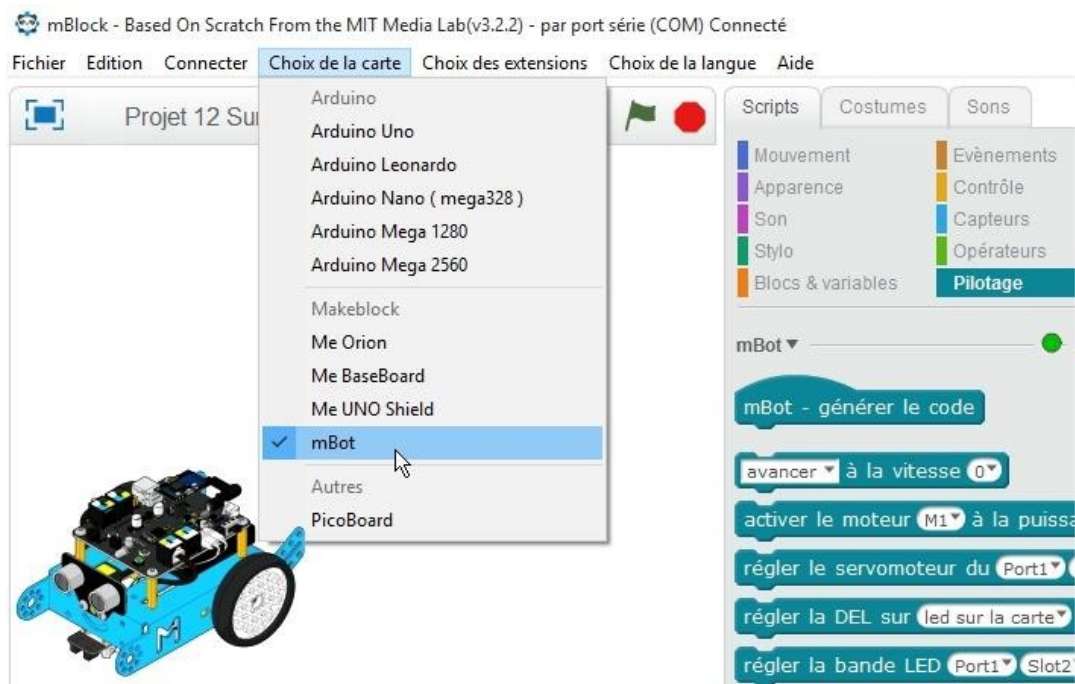
Étape 1 Connecter le robot mBot à l'aide d'une connexion filaire (USB)

En mode connexion filaire (par câble USB), sélectionner le menu « **Connecter** » puis le sous-menu « **par port série (COM)** » et activer la commande du port actif (COM3 dans l'exemple ci-dessous).



Étape 2 Choisir la carte Arduino ou le robot

1. Sélectionner le menu « **Choix de la carte** » et activer la commande « **mBot** ».



Informations Si la carte Arduino ou le robot sont bien reconnus et connectés, le point rouge passe au vert.

Étape 3

Pour remettre le robot à sa situation de départ, il faut initialiser le programme de la carte du robot en sélectionnant le menu « **Connecter** » puis la commande « **Réinitialiser le programme par défaut** ».

