



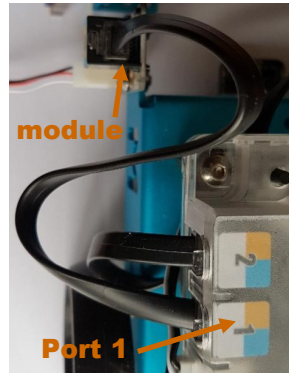
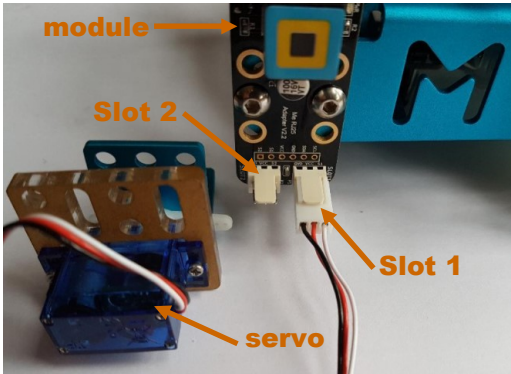
## Comment piloter un servomoteur avec le robot mBot et le logiciel mBlock ?

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

1. Ouvrir le logiciel mBlock et le paramétrer pour qu'il puisse communiquer avec le robot (voir le «Point méthode» correspondant).

### Etape 2 : connecter le servomoteur au robot

1. Connecter le servomoteur aux slots 1 ou 2 du module.
2. Connecter le module à la carte du robot sur le port 1.



### Etape 3 : programmer la commande du servomoteur avec mBlock

1. Le servomoteur se programme avec le bloc ci-dessous.

```
réglér le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 90°
```

2. Exemple de programme avec commande avec le bouton poussoir du robot : lorsque le bouton poussoir est pressé, le servomoteur s'oriente à 90° pendant 1 seconde puis reviens à la position 0°.

```
quand est cliqué  
répéter indéfiniment  
  attendre jusqu'à bouton de la carte pressé  
  attendre 0.4 secondes  
  régler le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 90°  
  attendre 1 secondes  
  régler le servomoteur du Port 1 Slot 1 à un angle de 0°
```