

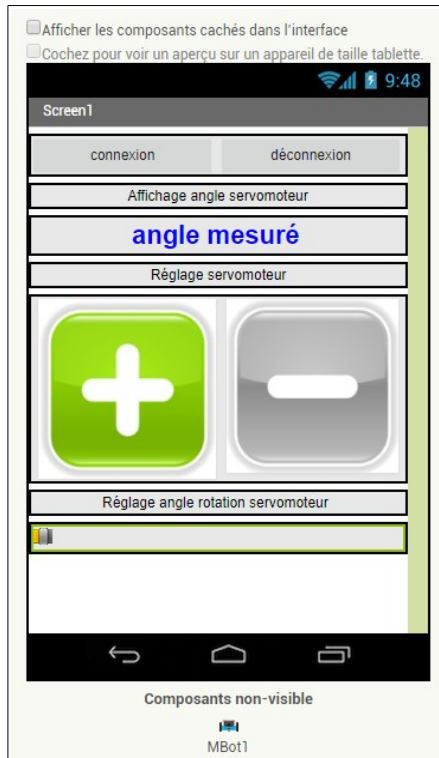
mBot ressource numéro 11



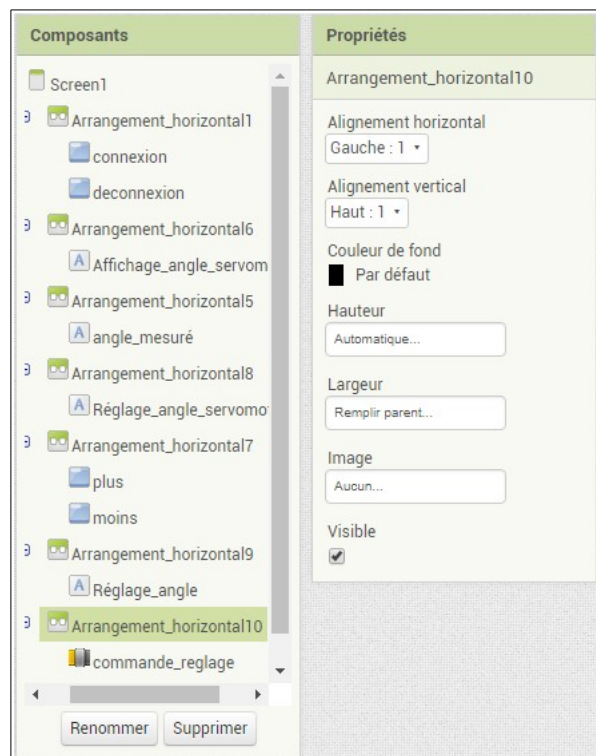
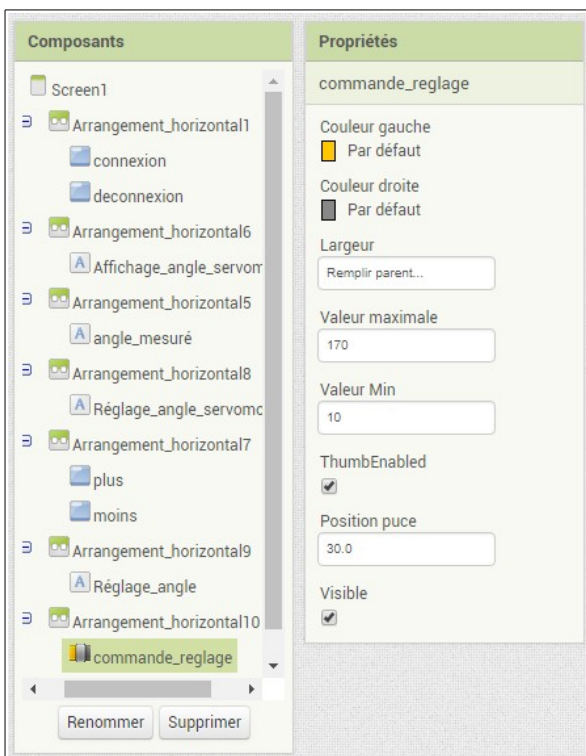
Le robot mBot et AppInventor version 1-9

Nous allons maintenant piloter un servomoteur en Bluetooth via l'application AppInventor 1-9 **mais en créant un curseur sur l'écran de l'appareil** (en complément des boutons de la ressource numéro 10)

Voici un aperçu de la présentation sur l'application et en capture d'écran



Détails des éléments



Comme précédemment, il faut initialiser l'angle du servomoteur au départ (ici toujours à 90 °) puis on modifie l'angle de 5° en 5° avec les boutons ou.....

On peut maintenant modifier l'angle de rotation du servomoteur avec le curseur et on affiche sur l'écran et on commande le servomoteur avec cette valeur.

```
quand commande_reglage .Position changée
  Position pouce
  faire
    mettre global angle à arrondi commande_reglage . Position pouce
    mettre angle_mesuré . Texte à obtenir global angle
    appeler MBot1 .set9gServoMove
      port 4
      slot 1
      angle obtenir global angle
```

```
quand connexion .Clic
  faire appeler MBot1 .Se connecter
```

```
quand deconnexion .Clic
  faire appeler MBot1 .Déconnecter
```

```
initialise global angle à 90
```

```
quand plus .Clic
  faire
    mettre global angle à obtenir global angle + 5
    mettre angle_mesuré . Texte à obtenir global angle
    appeler MBot1 .set9gServoMove
      port 4
      slot 1
      angle obtenir global angle
```

```
quand moins .Clic
  faire
    mettre global angle à obtenir global angle - 5
    mettre angle_mesuré . Texte à obtenir global angle
    appeler MBot1 .set9gServoMove
      port 4
      slot 1
      angle obtenir global angle
```