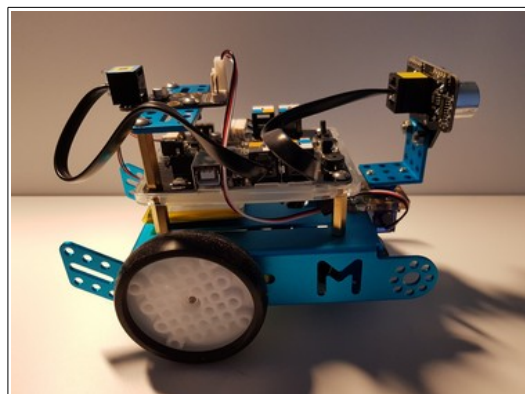
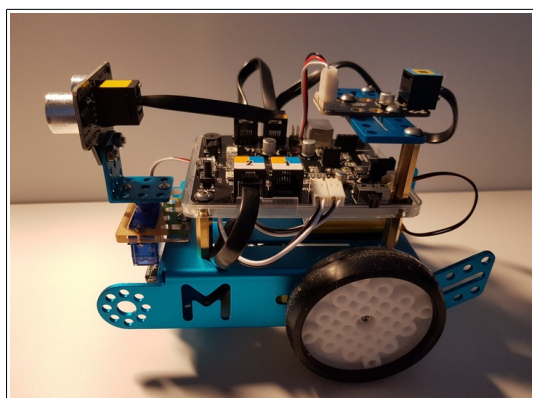


mBot ressource numéro 8



Pilotage servomoteur du robot mBot



Dans la ressource numéro 7, vous avons découvert comment orienter notre capteur à ultrason pour sortir du labyrinthe... nous orientons le servomoteur dans seulement 3 directions, face, droite et gauche.

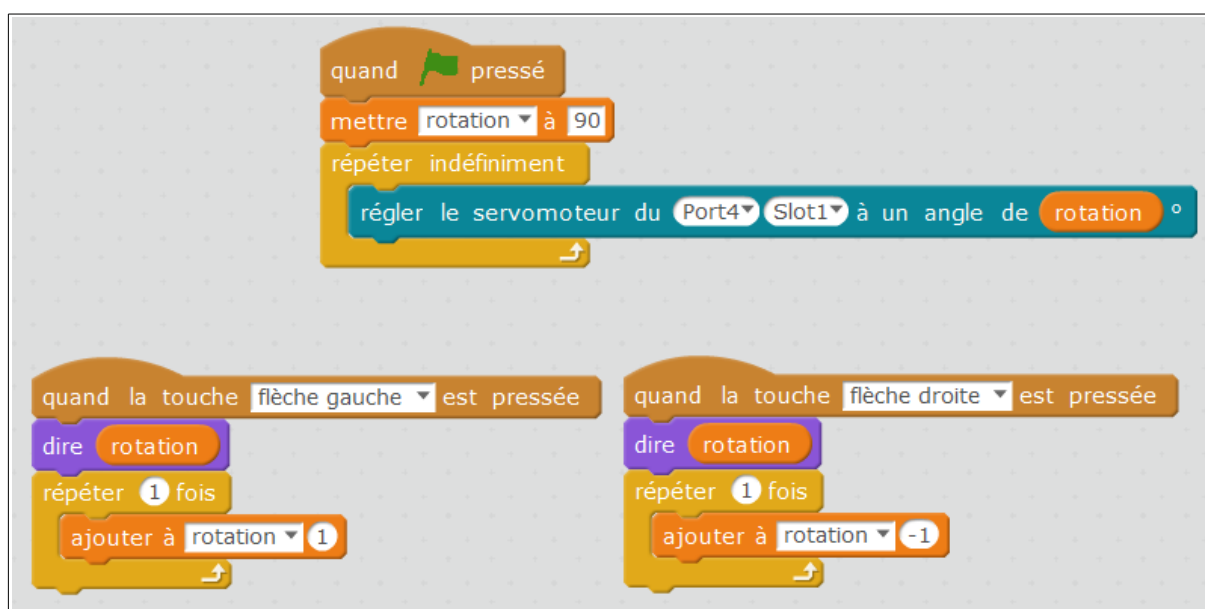
Cette nouvelle programmation va nous permettre de piloter plus finement et à la demande un servomoteur sur notre robot mBot.

Cela va nous permettre d'orienter le capteur à ultrason (pour notre démonstration) **mais surtout d'orienter une caméra ou une pince** (à voir prochainement ;))

Ce pilotage pourra s'effectuer soit en mode connecté soit en mode Wifi... pour le Bluetooth et pour que cela reste « simple » pour les élèves, les blocs fournis (ressource numéro 6) sont insuffisants.

La vidéo de la démonstration ici <https://www.youtube.com/watch?v=GDzQRk2MyNw>

Un **exemple** de codage avec mBlock



Autre solution proposée par Jean-Pierre Josso (<http://technocodes.eklablog.com/>)

En mode déconnecté avec la télécommande....

```
mBot - générer le code
mettre rotation à 90
répéter indéfiniment
  régler le servomoteur du Port4 Slot1 à un angle de rotation °
  si la touche ← est pressée sur la télécommande alors
    attendre 0.5 secondes
    répéter 1 fois
      ajouter à rotation 5
  si la touche → est pressée sur la télécommande alors
    attendre 0.5 secondes
    répéter 1 fois
      ajouter à rotation -5
```