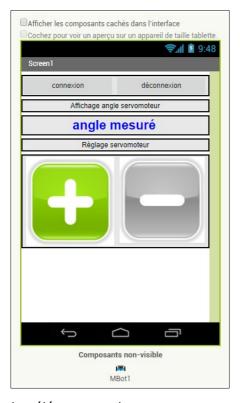
## mBot ressource numéro 10



## Le robot mBot et AppInventor version 1-9

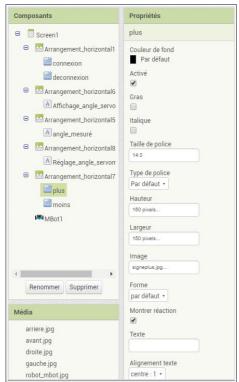
Nous allons maintenant piloter un servomoteur en Bluetooth via l'application AppInventor 1-9

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





## Détails des éléments et logos















Et le programme...attention, il faut initialiser l'angle du servomoteur au départ (ici 90 °) puis on modifie l'angle de 5° en 5°, on affiche sur l'écran et on commande le servomoteur avec cette valeur.

```
quand deconnexion .Clic
 quand connexion .Clic
                                           faire appeler MBot1 .Déconnecter
 faire appeler MBot1 v .Se connecter
initialise global (angle) à 🔰 90
 quand plus .Clic
                                                                          quand moins .Clic
                                                                          faire mettre global angle * à obtenir global angle *
 faire mettre global angle v à le obtenir global angle v
      mettre angle_mesuré v . Texte v à cobtenir global angle v
                                                                                mettre angle_mesuré v . Texte v à cobtenir global angle v
       appeler MBot1 .set9gServoMove
                                                                                appeler MBot1 v .set9gServoMove
                                         4
                                                                                                                  4
                                         1
                                                                                                                  1
                                        obtenir (global angle 🔻
                                                                                                                 obtenir global angle 🔻
                                                                                                          angle
```