



# Utiliser mBot avec App Inventor

Makeblock Co., Ltd.

Source : <http://learn.makeblock.com/en/use-mbot-with-app-inventor/>

Traduction : SII académie de Bordeaux

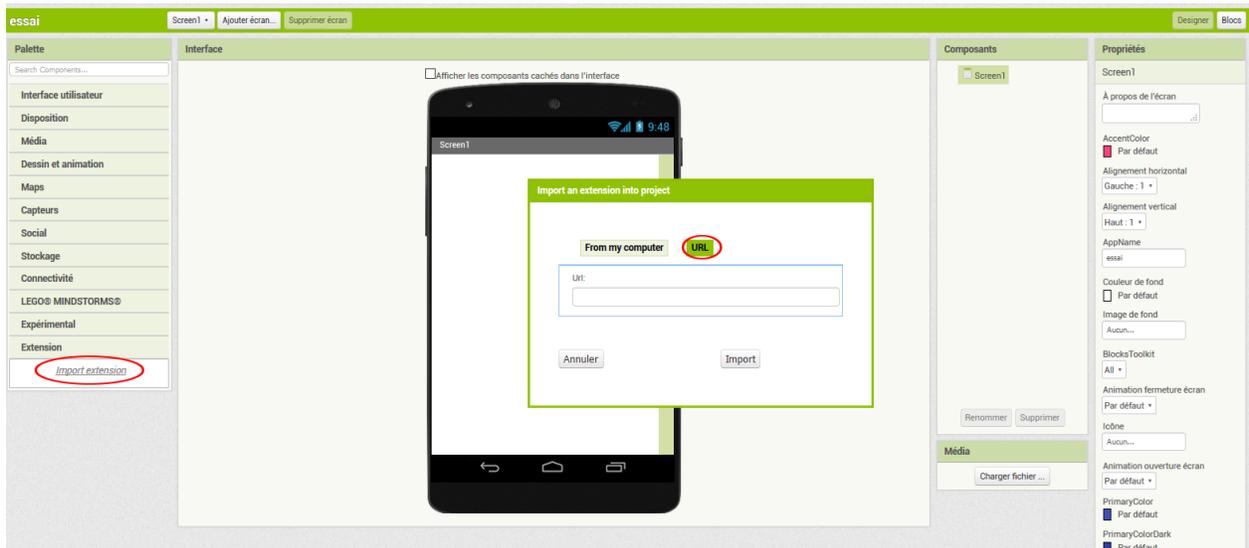


MIT App Inventor est un éditeur de blocs basé sur le glissé-déposé qui permet de créer des applications Android. Vous pouvez utiliser App Inventor pour contrôler les mBots via une extension.

## Ajout de l'extension MBot Extension dans MIT App Inventor

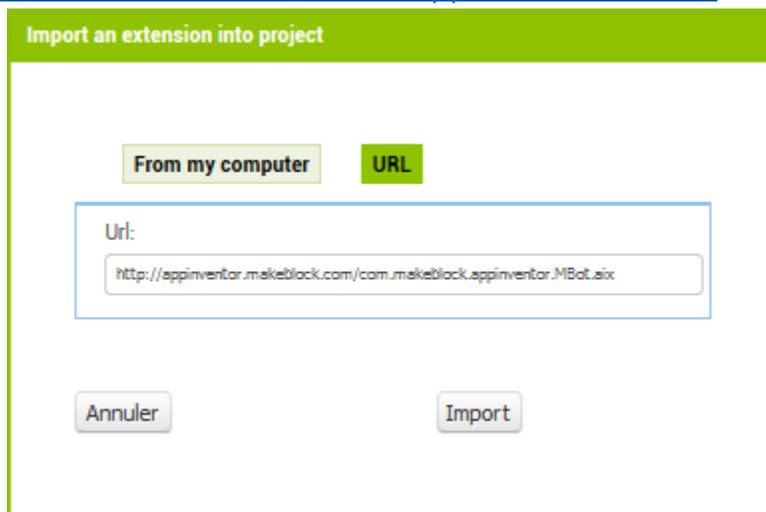
---

1. Ouvrir le site MIT App Inventor; commencer un nouveau projet ou ouvrir un projet.
2. Dans la catégorie Extension de la palette, cliquez sur Importer une extension. Et cliquez le bouton URL dans la boîte de dialogue d'ouverture.

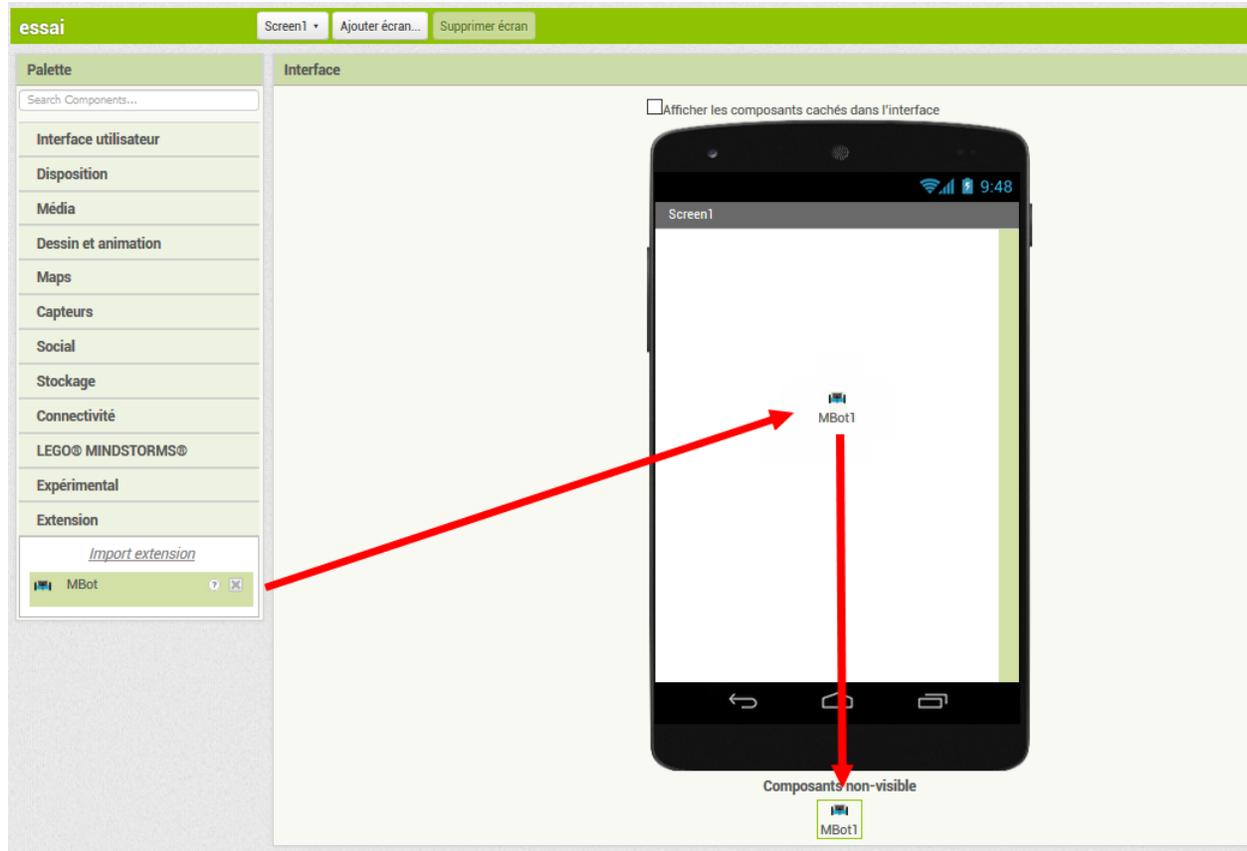


3. Coller le lien suivant dans la zone de texte, et cliquez sur import.

<http://appinventor.makeblock.com/com.makeblock.appinventor.MBot.aix>



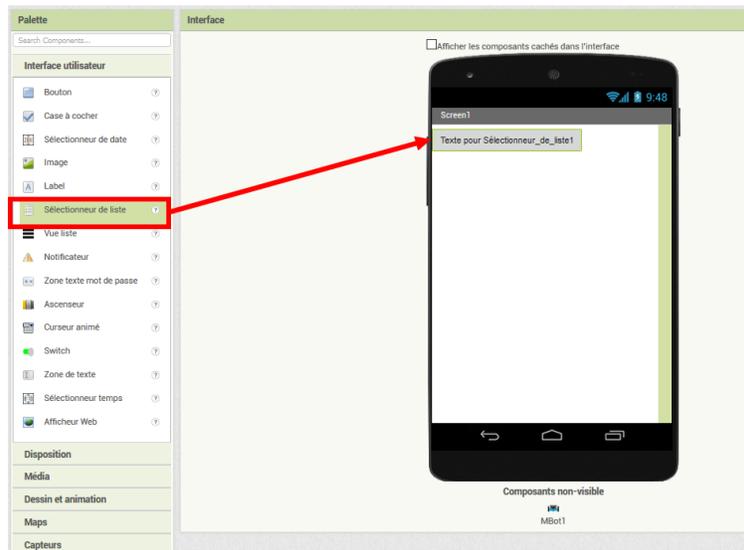
4. Dans la catégorie Extension, vous pouvez maintenant voir L'extension MBbot.  
Faites-la glisser et déposer la dans la zone de création de l'interface.



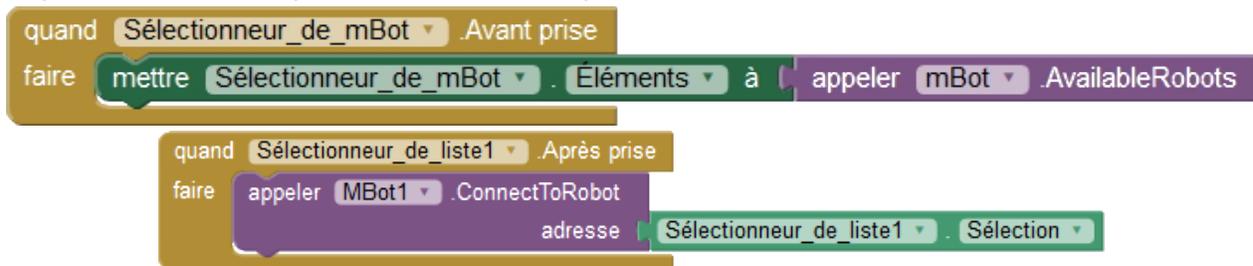
# Connecter Mbot avec l'application Android

---

Faites glisser un composant sélectionneur de liste dans la zone de création de l'interface qui permettra de se connecter au Mbot choisi.



Chaque fois que vous souhaitez connecter le robot, utilisez ce programme qui liste tous le robot Mbot disponibles, et vous permet de le choisir parmi une liste.



## Remarque :

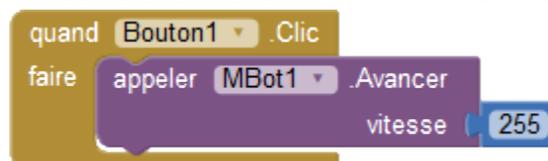
- Si le robot ne se connecte pas, veuillez vérifier:
  - . l'appairage du robot et de l'appareil Android,
  - que le Bluetooth sur l'appareil est activé,
  - que le robot est sous tension.

## Commander le robot

---

Le robot connecté, les commandes des moteurs, des lumières, du son, de la température, du capteur d'humidité sont disponibles.

Voici un exemple indiquant au robot d'avancer à une vitesse de 255 lorsque le bouton est cliqué :

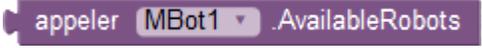
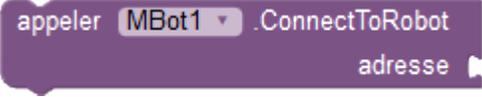


# Liste des Blocks

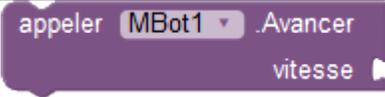
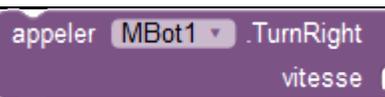
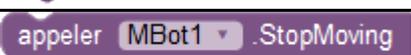
---

Voici la liste des blocs disponibles dans cette version :

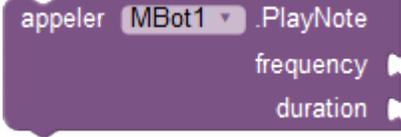
## Blocs liés à la connexion

	Recherche les robots disponibles
	Permet de connecter un robot grâce à son adresse Mac

## Blocs liés aux moteurs

	Indique au robot d'avancer à une certaine vitesse (0-255).
	Indique au robot de reculer. à une certaine vitesse (0-255).
	Indique au robot de tourner à gauche à une certaine vitesse (0-255).
	Indique au robot de tourner à droite à une certaine vitesse (0-255).
	Indique au robot de s'arrêter.
	Permet de régler séparément, la vitesse des deux moteurs.

## Blocs liés au son, à la couleur des Dels, et au servo moteur

	Active le buzzer en indiquant une fréquence et une durée. La durée est exprimée en millisecondes.
	Active les del sur la carte du Mbot avec un réglage de couleurs en RGB. Utiliser un nombre pour la propriété whichLight : 0 – active les deux del 1 – active la del gauche 2 – active la del droite

## Blocs liés aux capteurs

---

appeler MBot1 .LightnessSensorValue

Lire la valeur du capteur de luminosité intégré à la carte.

---

appeler MBot1 .LineFollowerValue  
port

Lire la valeur du capteur suiveur de ligne.

---

appeler MBot1 .UltrasonicSensorValue  
port

Lire la valeur du capteur à ultrason.

---

appeler MBot1 .TemperatureSensorValue  
port

Lire la valeur du capteur de température.

---

appeler MBot1 .HumiditySensorValue  
port

Lire la valeur du capteur d'humidité.

---