



MB-81320

Description : entraîner les roues du mBot pour le diriger.

Caractéristiques : moteurs à courant continu, vitesse réglable sur une échelle de -255 à 255.

Instruction de base :

[Moteurs] contrôler le moteur gauche ▼ direction avancer ▼ vitesse 50 (%)

Remarque : de -80 à 80, les motoréducteurs n'ont pas assez de puissance pour entraîner le robot.

Exercices
d'applications
au dos

EXERCICES

NIVEAU 1

Faire avancer le mBot à la vitesse 100 pendant 5 s avant de l'immobiliser.

MB-81320-EX1.SB2

NIVEAU 2

Faire avancer le mBot en augmentant progressivement sa vitesse de 100 à 255 puis l'immobiliser.
Faire la même opération en marche arrière.

MB-81320-EX2.SB2

NIVEAU 3

Faire parcourir au mBot une trajectoire en forme de carré.
Indice : tourner 1s à la vitesse 100 permet de pivoter d'environ 90°.

MB-81320-EX3.SB2