

Robot mBot - Contrôler le robot avec une télécommande

Par [Pascal Flores](#)

🕒 1 minute(s)

👤 Autre

🔧 Débutant

Sommaire

1. Liste du matériel nécessaire
2. Comment fonctionne une télécommande ?
3. Capter les messages envoyés par la télécommande
4. Exercice pratique - diriger le robot grâce à la télécommande
5. Comment contacter le support technique ?

Cette ressource montre comment utiliser le robot mBot avec sa télécommande. Dans un premier temps, nous verrons comment capter les messages envoyés par la télécommande. Puis, dans la partie exercice pratique, nous verrons comment diriger le robot à l'aide de la télécommande.

Liste du matériel nécessaire

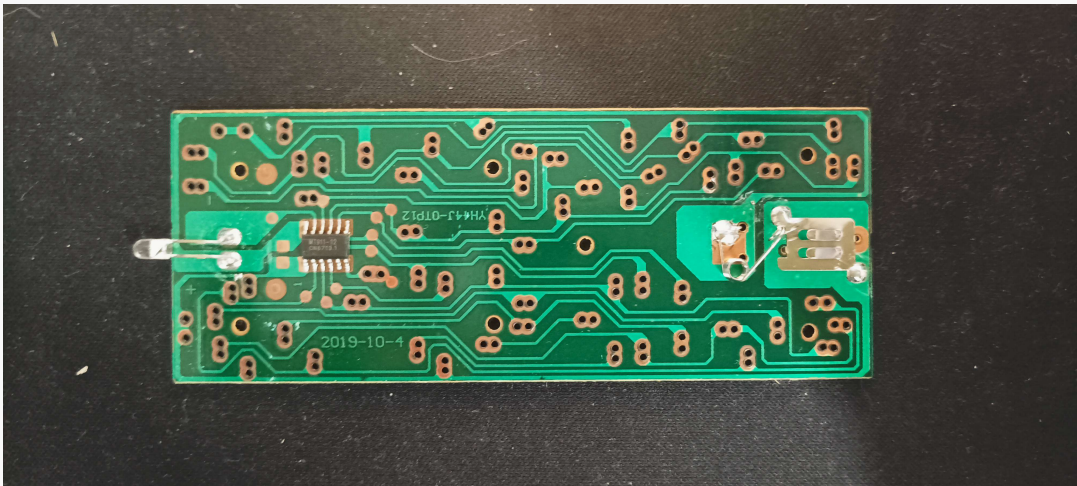
- Robot mBot - Version en kit ([https://vittascience.com/shop/498/Robot mBot - Version en kit](https://vittascience.com/shop/498/Robot-mBot-Version-en-kit))

Comment fonctionne une télécommande ?

Une télécommande est un dispositif capable d'envoyer des messages en utilisant les ondes infrarouges.

Anatomie d'une télécommande

Une télécommande est tout d'abord composée d'un ensemble de boutons, sur lesquels on peut appuyer. Ces boutons sont reliés à un microcontrôleur, qui est capable de détecter quel bouton est appuyé. Le microcontrôleur peut ensuite envoyer le message correspondant via la LED infrarouge située à l'avant de la télécommande. Ci-dessous le circuit imprimé d'une télécommande, avec, de gauche à droite, la LED, le microcontrôleur, et le support de piles.



Capter les messages envoyés par la télécommande

Programme

Le programme suivant va, si le bouton A de la télécommande est appuyé, allumer les LED du robot, et les éteindre sinon :

Prévision de l'impression en cours...

```

1  #include <MeMCore.h>
2  #include <Arduino.h>
3  #include <Wire.h>
4  #include <SoftwareSerial.h>
5
6  MeIR ir;
7  MeRGBLed rgbled_board(7, 2);
8
9  void setup() {
10   ir.begin();
11 }
12
13 void loop() {
14   if (ir.keyPressed(69)) {
15     rgbled_board.setColor(0,
16                           51, 204, 0);
17     rgbled_board.show();
18   } else {
19     rgbled_board.setColor(0,

```



<https://fr.vittascience.com/mBot/?link=67ffbe0555dde&embed=1&frameid=0fY49D>

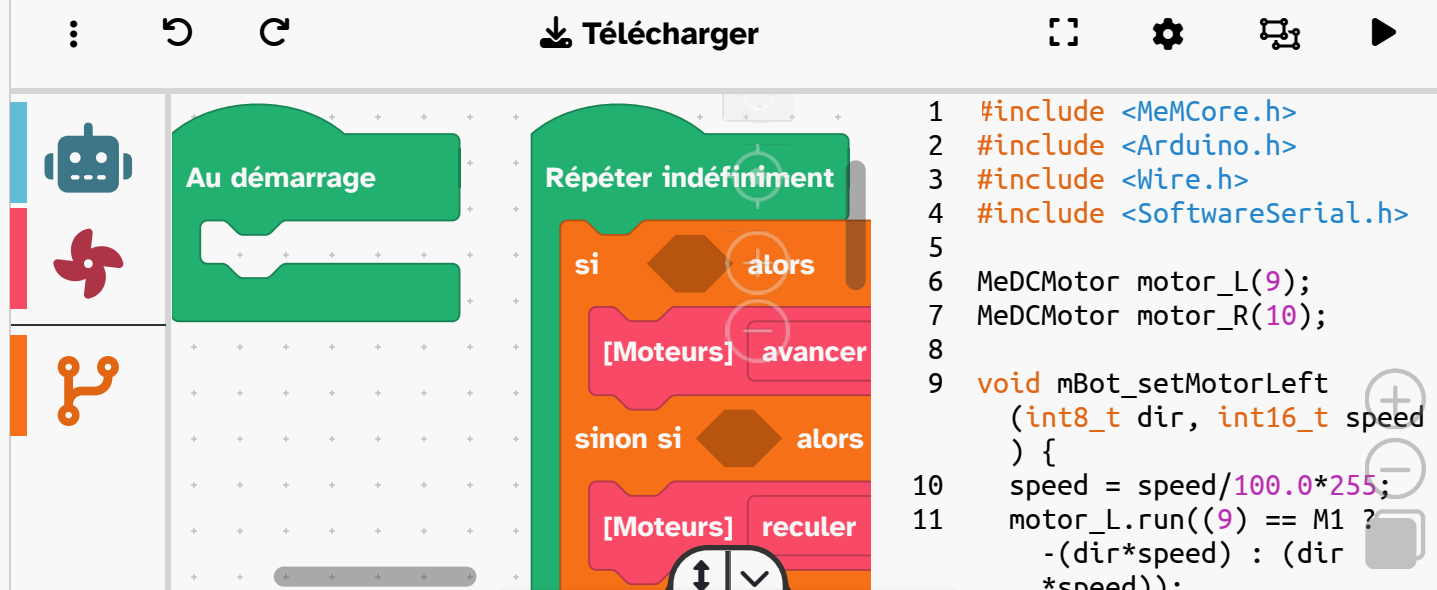
Exercice pratique - diriger le robot grâce à la télécommande

Exercice

Le but de cet exercice est de, selon l'appui sur tel ou tel bouton de direction de la télécommande, diriger le robot vers l'avant, l'arrière, la gauche ou la droite.

Consigne : Compléter le programme donné avec les blocs fournis afin que, selon la flèche appuyée sur la télécommande, le robot avance, recule, pivote sur la droite ou sur la gauche. Si

⋮ ↶ ↷ ⬇ Télécharger ⌂ ⚙️ 📡 ▶



```

1 #include <MeMCore.h>
2 #include <Arduino.h>
3 #include <Wire.h>
4 #include <SoftwareSerial.h>
5
6 MeDCMotor motor_L(9);
7 MeDCMotor motor_R(10);
8
9 void mBot_setMotorLeft
10 (int8_t dir, int16_t speed
11 ) {
12     speed = speed/100.0*255;
13     motor_L.run((9) == M1 ?
14     -(dir*speed) : (dir
15     *speed));
16 }
    
```



<https://fr.vittascience.com/mBot/?link=67fc7fcb8e10&embed=1&frameid=37fqs1>

Comment contacter le support technique ?

Vous êtes toujours bloqué ? Pas question de vous laisser seul !

- Nous vous invitons à nous envoyer un mail à : support@vittascience.com

N'hésitez pas à joindre des captures d'écrans : de votre programme / de vos messages d'erreurs / ou toute autre information pouvant être utile.

- Prenez directement RDV avec l'un de nos ingénieurs supports en [visioconférence sur Calendly](https://calendly.com/vittasupport/rdv) (<https://calendly.com/vittasupport/rdv>)

Afin de vous aider au mieux, nous regarderons le(s) programme(s) qui pose(nt) problème ensemble (prévoyez d'avoir votre montage sous la main pour le RDV).