

ANEXO mBlock 4.0.4

Hay disponible una versión mBlock 4.0 experimental/beta

El entorno y la forma de trabajar es similar a la descrita en el libro, pero cambian algunos detalles de cómo se conecta el robot y la actulización del firmaware. Los principales cambios se describen a continuación

- Conectar el robot:
 - o Seleccionar mBot (mCore)



Encender la placa mCore (Power Switch on). Si está apagado no se conectará



Se puede verificar que está conectado porque indica "conectado"



También se puede comprobar si está conectado seleccionando robot y el indicador estará en verde





Si se quiere ver el código de Arduino y descargarlo en la placa, pinchamos en Code/Upload

		< > code/upload	mBot (mCore) 🗸 🖸	one
7+	хн	\square)	
				and the
	Programa de mBot			
	por siempre			
	si distancia del sensor de ultrasonidos (Puerto3 💙 < 30) entonces			
	girar a la derecha ▼ a velocidad 50♥ esperar (0.5) segundos			

Subimos el programa:

mBlock(v4.0.4)		- 0
😌 🌐 🗸 Archivo 🗸 Editar 🗸 🛛	Extensiones v Ayuda v	< > code/upload mBot (mCore) v Conectado v
Programas	4 予 X X	
Control Contro	Programa de mBot por siempre si distancia del sensor de ultrasonidos Querto 3 < 30 entonces girar a la derecha ~ a velocidad 50* esperar 0.5 segundos si no avanzar a velocidad 150* 	a Analow Editar con IDE de Ardaine derction = 3 (); filtspeed = -speed; genction = 4 (); filtspeed : (rightSpeed); filtspeed = speed; genction; genction = 4 (); filtspeed); filtspeed = speed; genction; genction = 4 (); filtspeed); filtspeed = speed; filtspeed); filtspeed; filtspeed);

Esperamos hasta que se suba al 100%

Subida finalizada	
Upload firmware again before using Scratch mode.	

> Restaurar programa predeterminado:

Conectar el robot:

Restauramos el firmware de la placa:



- X X		Disconnect
4		Set Firmware Mode
	For mBlock	Update Firmware(USB) >
	For IR Remote	y: 12

Esperar hasta que se complete:

