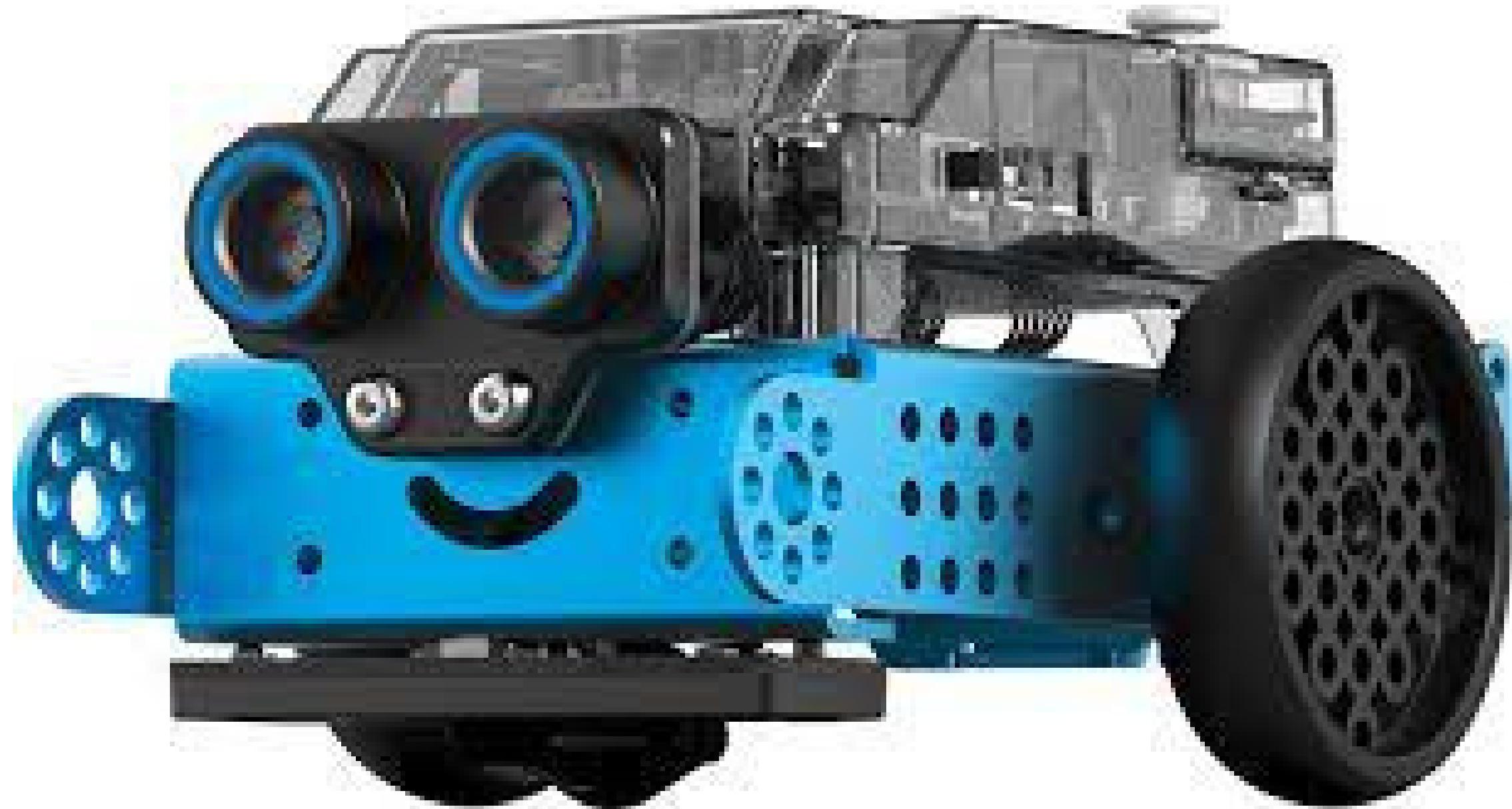
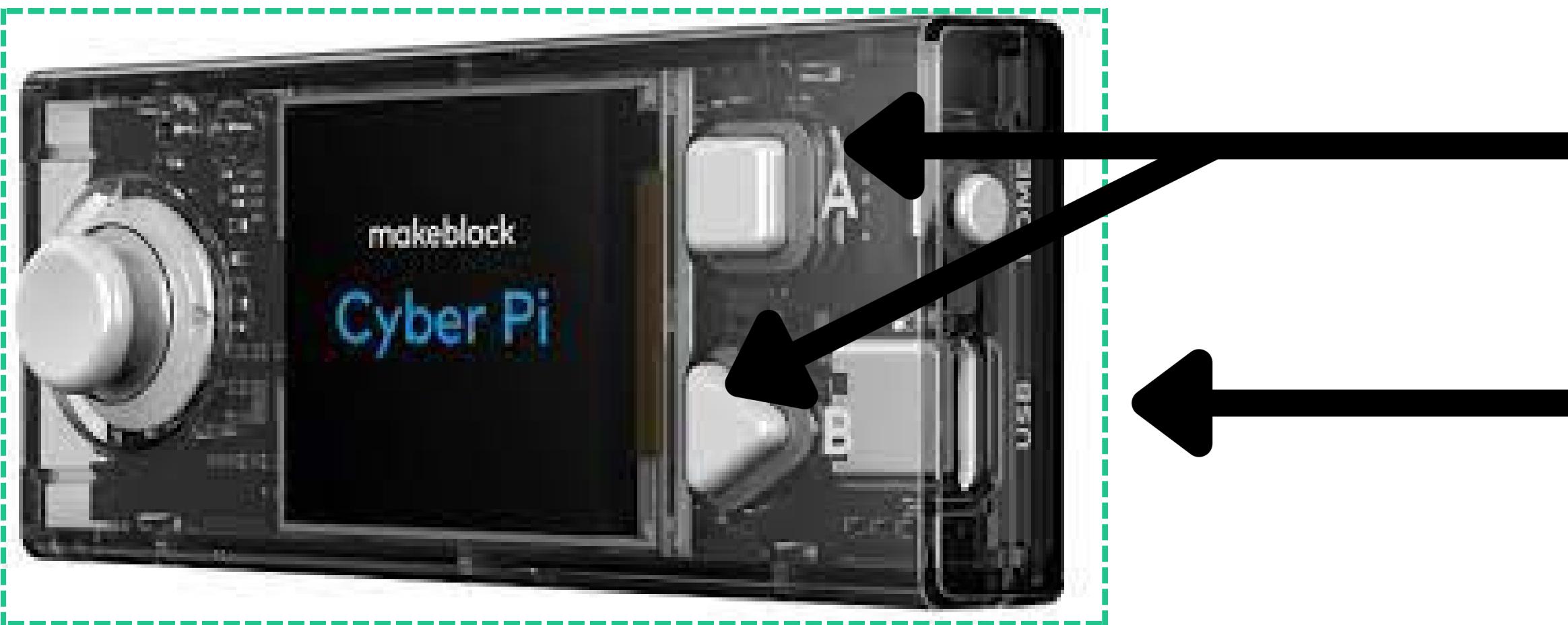


M.Bot 2





**Bouton de
contrôle**

Port USB

Equipé d'un cyberpi



- **Avec un port USB**
- **Avec bouton de contrôle**



Avec mblock 5

On peut programmer de deux manières différentes

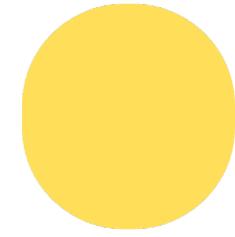
Par Python

100

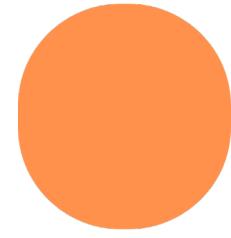
```
1  # generated by mBlock5 for <prod>
2  # codes make you happy
3
4  import time
5  def add(a, b):
6      print("%d + %d = %d" % (a, b, a+b))
7  event.start
8  def on_start():
9      add(1, 3)
10     add(2, 4)
11
12
```

Par block

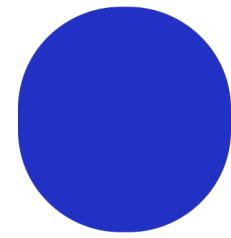




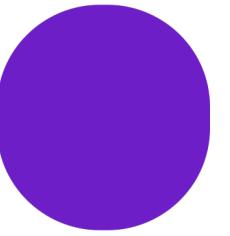
Bloc évènement



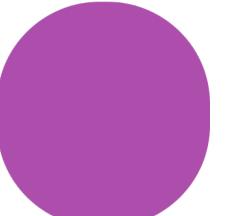
Bloc contrôle



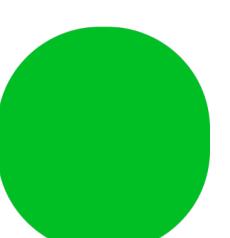
Bloc affichage



Bloc led



Bloc audio

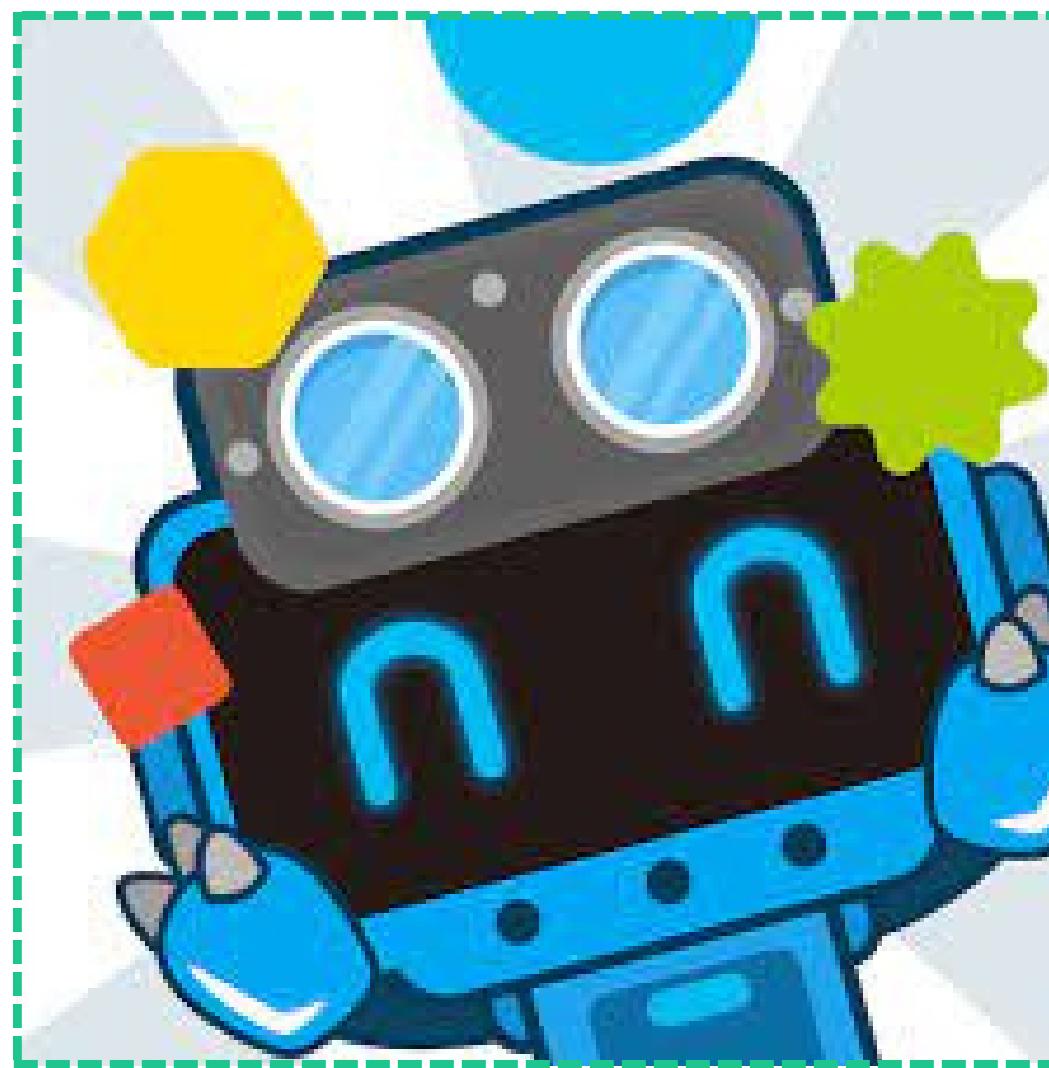


Bloc capteur

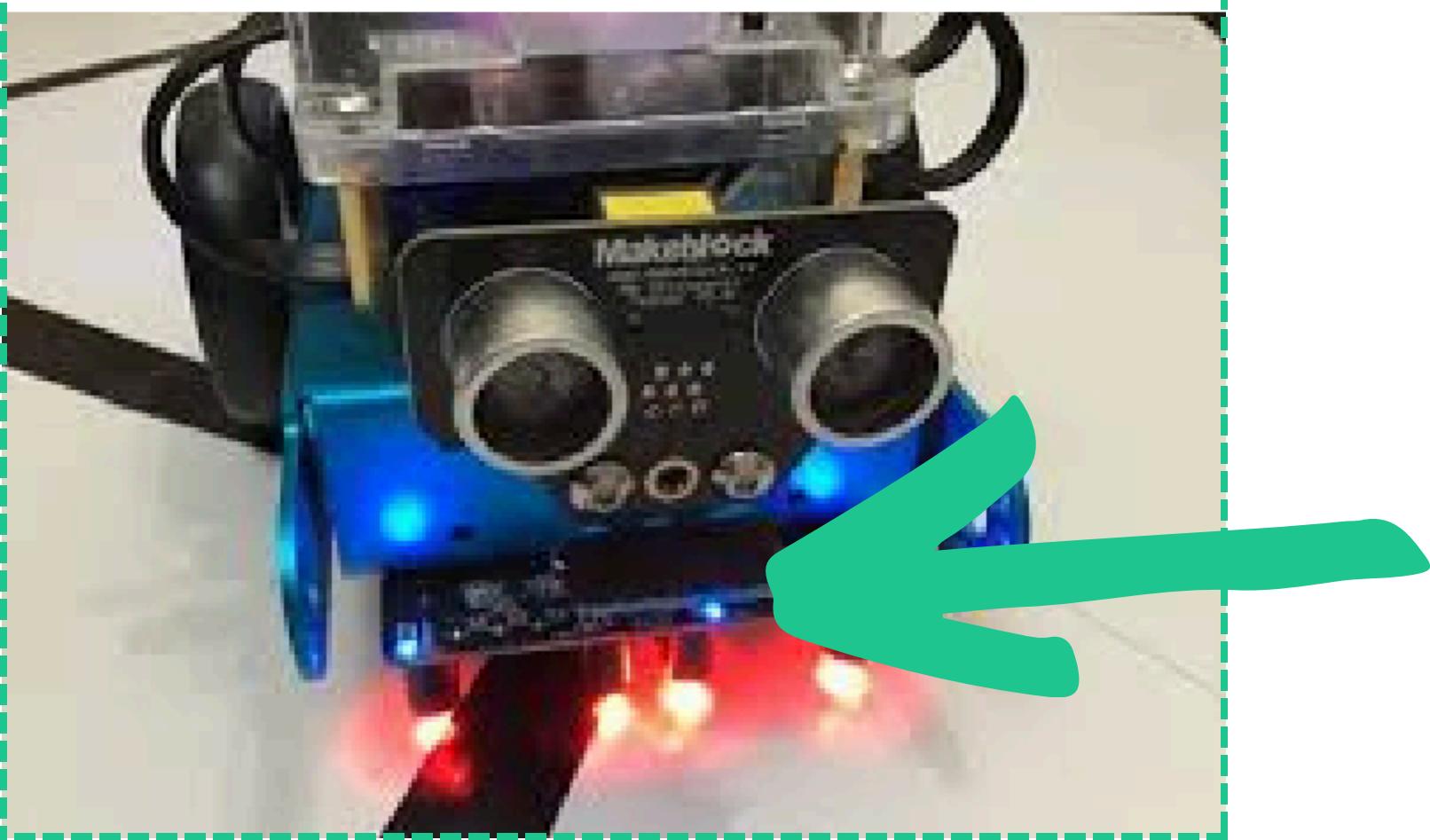


Makeblock

Pour télécommande



Capteur RGB M.bot 2



Les capteurs permettent au robot de différencier les couleurs

Programme 1:

- Démarrer le robot avec le bloc évènement “**Lorsque Cyberpi démarre**”.
- Il faut que le robot dise “**Bonjour**”.
- Il doit allumer la couleur verte et dire “**salut**” 5 fois.
- Il dit “**au revoir**” et doit allumer la couleur violette.
- Il s'arrête.



Programme 2 :

- Démarrer le robot avec le bloc évènement "Lorsque Cyberpi démarre".
- Si le capteur détecte du vert/bleu/jaune alors il dit "délicieux" et allume la couleur verte
- Si le capteur détecte du violet/rouge alors il dit "colère" et allume la couleur rouge
- Puis il y a un délai de 5 secondes avant de recommencer à l'infini