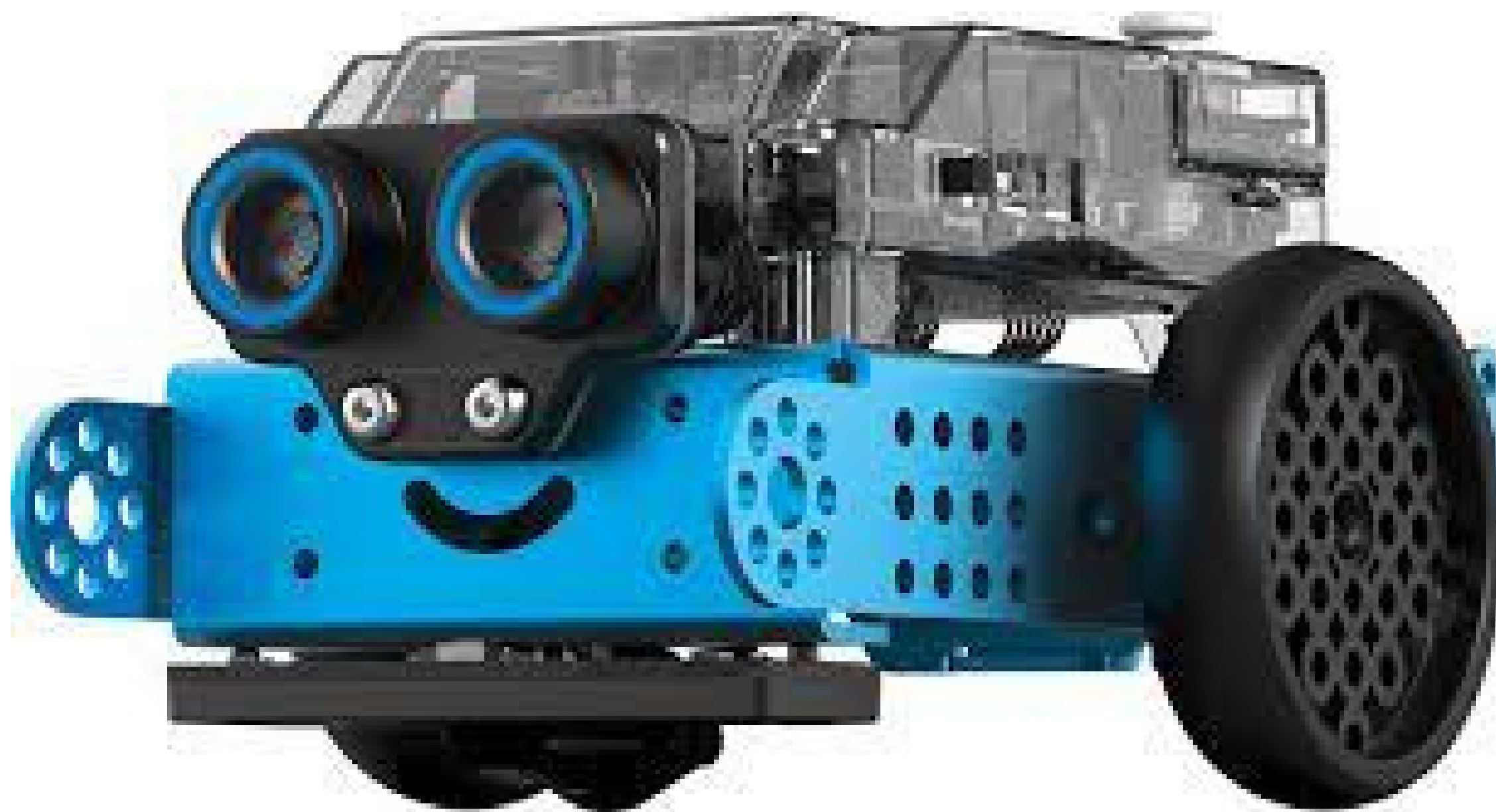
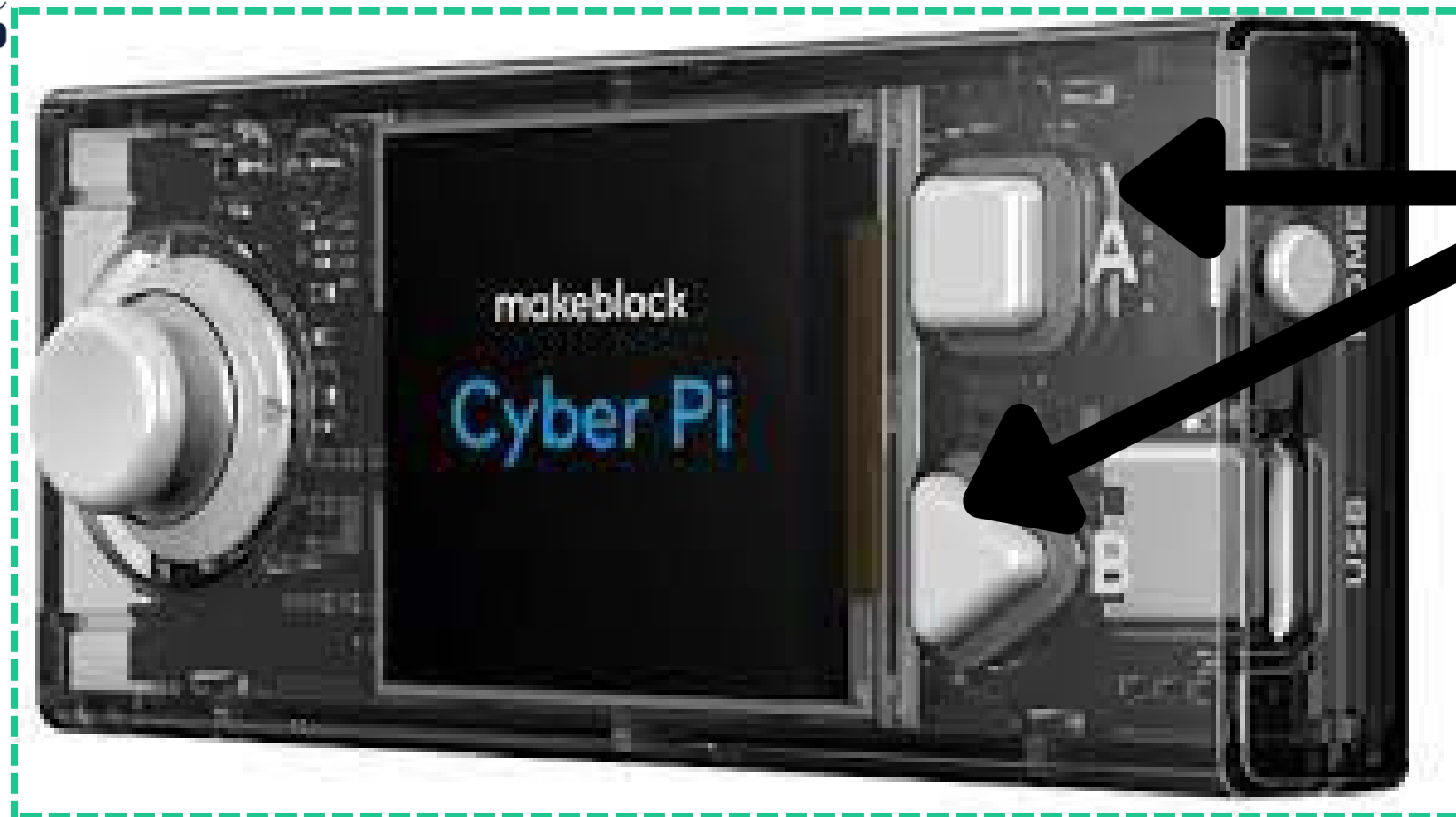
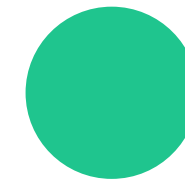


# M.Bot 2





**Bouton de  
contrôle**

**Port USB**

# Equipé d'un cyberpi

- **Avec unport USB**
- **Avec bouton de contrôle**





# Avec mblock 5

On peut programmer de deux manières différentes

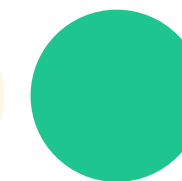
Par Python

Python

```
1 # generated by mBlock5 for <produ
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
```

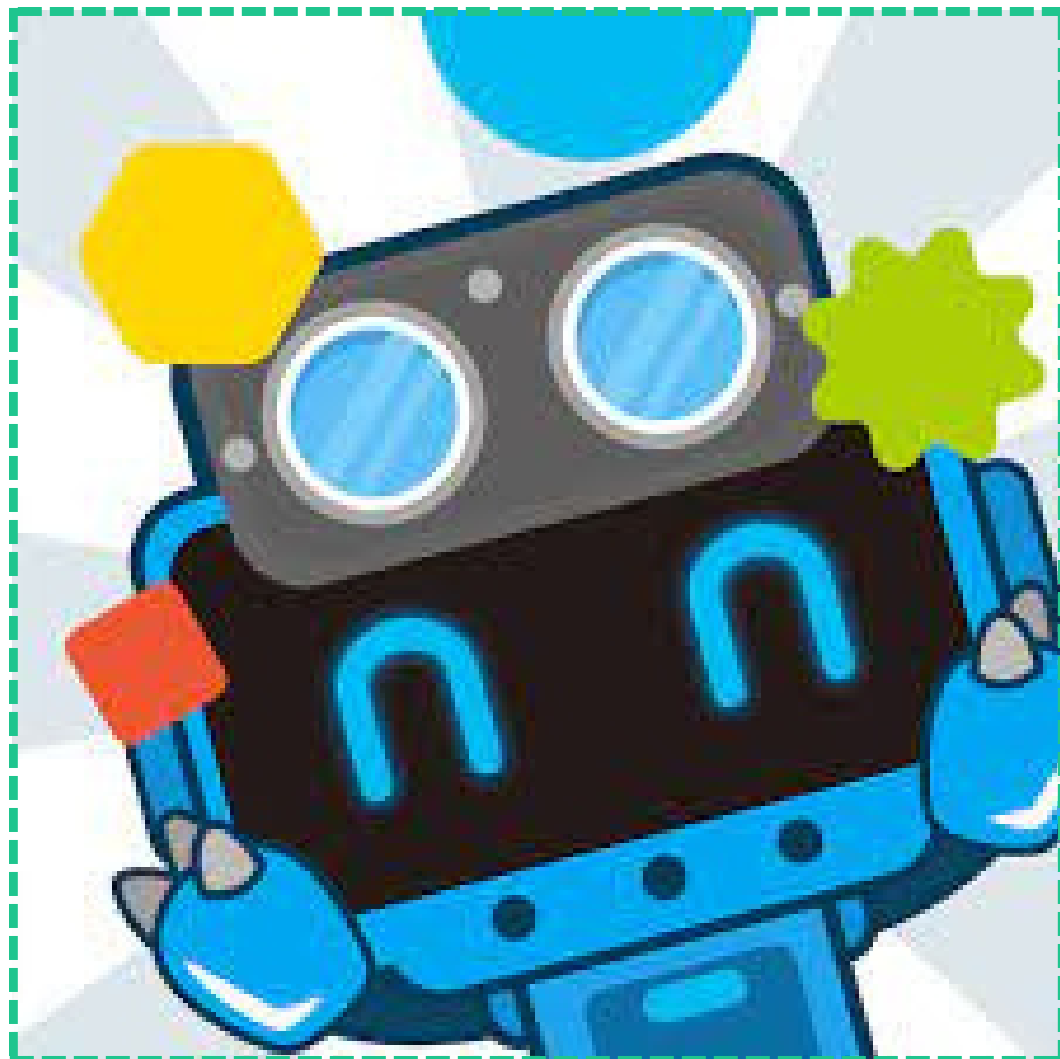
Par block



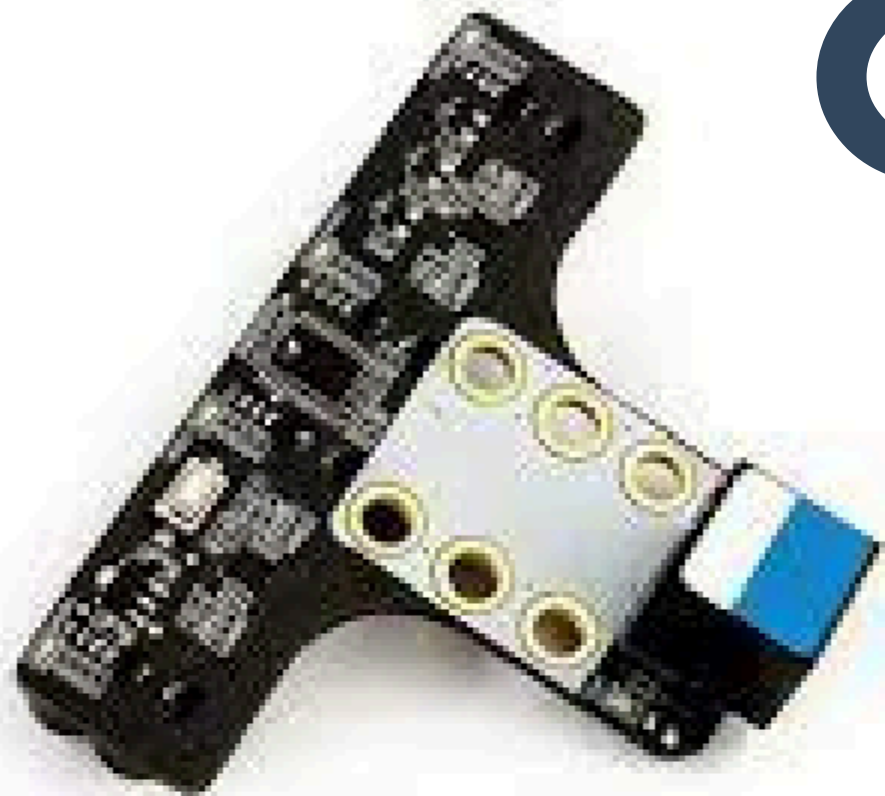
 **Bloc évènement** **Bloc contrôle** **Bloc affichage** **Bloc led** **Bloc audio** **Bloc capteur**

**Makeblock**

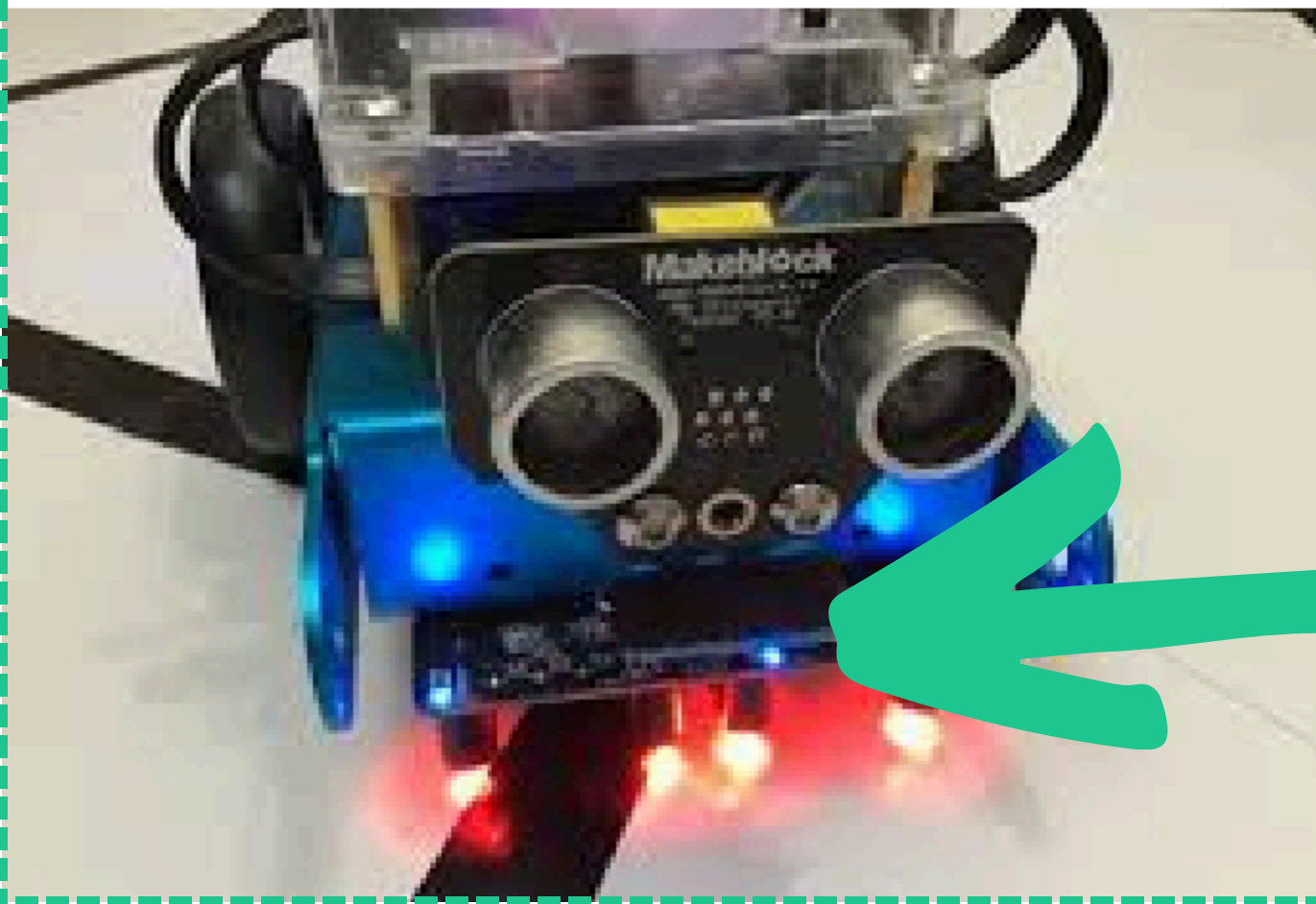
**Pour telecommande**



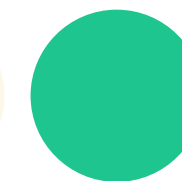
# Capteur RGB M.bot 2



**Les capteurs permettent au robot de différencier les couleurs**

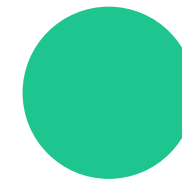


# Programme 1 :



- Démarrer le robot avec le bloc événement **“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 événement "**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

