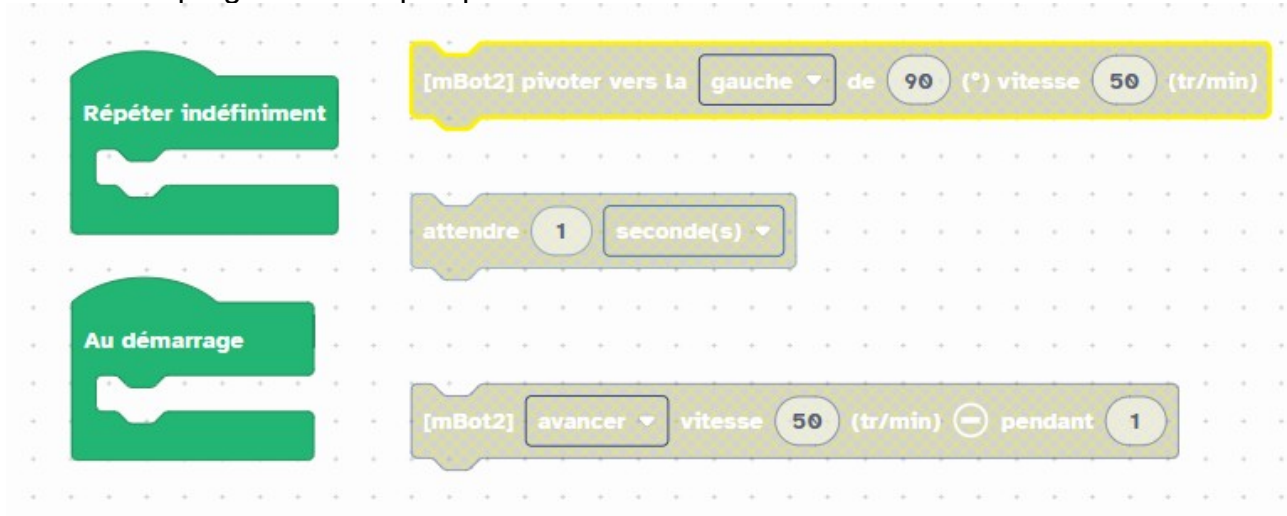


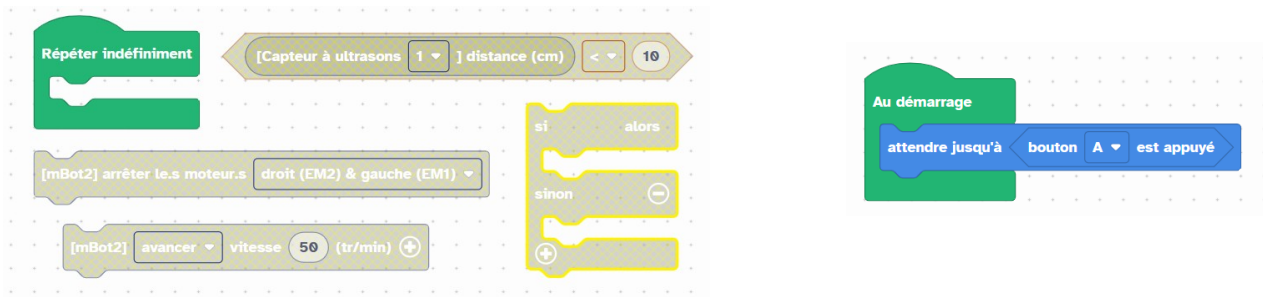
Prise en main du MBOT2 avec CAPYTALE

1 : Faire un programme simple qui consiste à faire avancer le Mbot2



Brancher le câble USB
Utiliser la commande « Téléverser »
Vérifier que le programme a été téléversé.
Débrancher le câble USB

2 : Faire avancer le robot et le faire s'arrêter lorsqu'il rencontre un obstacle. Utiliser la commande « Ultrason 2 ».



3 : Faire avancer le robot et lui faire suivre la ligne noire. Faire la seq25/S3.

