



1. Site Internet



NXT

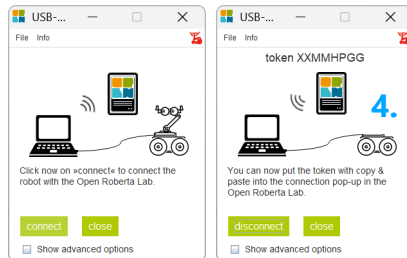
2. Choix du robot

More options

get started →



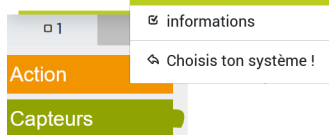
3. Module de connexion



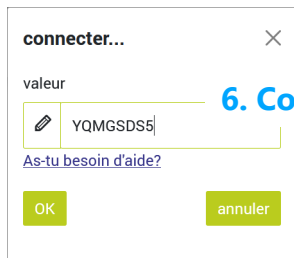
4. Copier le token

modifier ▾ robot ▾ aide ▾ connexion ▾ galerie langue ▾

PROGRAMME NEPoprogramme CONFIGURATION DU ROBOT NXTbasis



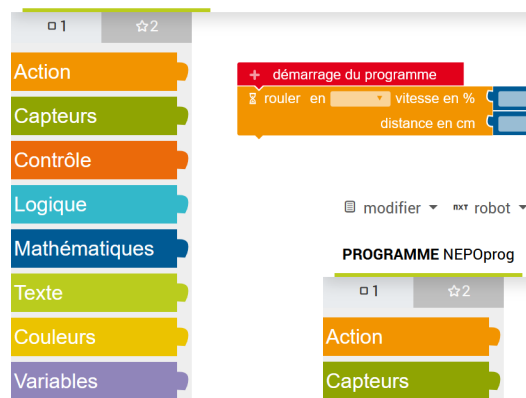
5. Connexion du robot



6. Coller le token

modifier ▾ robot ▾ aide ▾ connexion ▾ galerie langue ▾

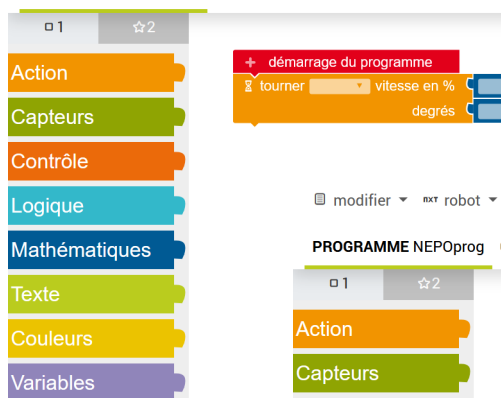
PROGRAMME NEPoprogramme CONFIGURATION DU ROBOT NXTbasis



5. Programme "Vitesse"

modifier ▾ robot ▾ aide ▾ connexion ▾ galerie langue ▾

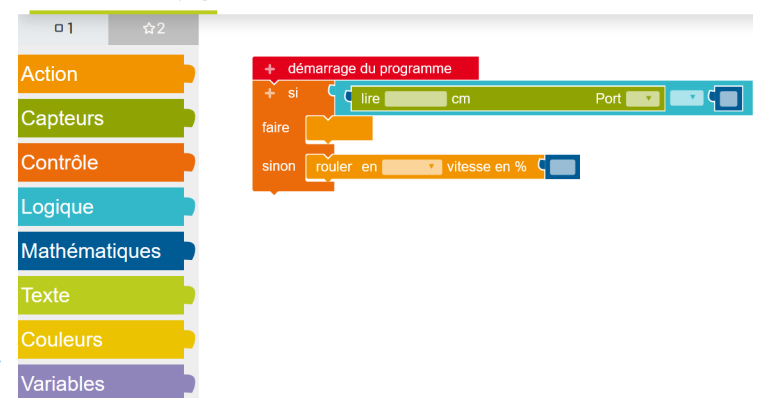
PROGRAMME NEPoprogramme CONFIGURATION DU ROBOT NXTbasis



6. Programme "Angle"

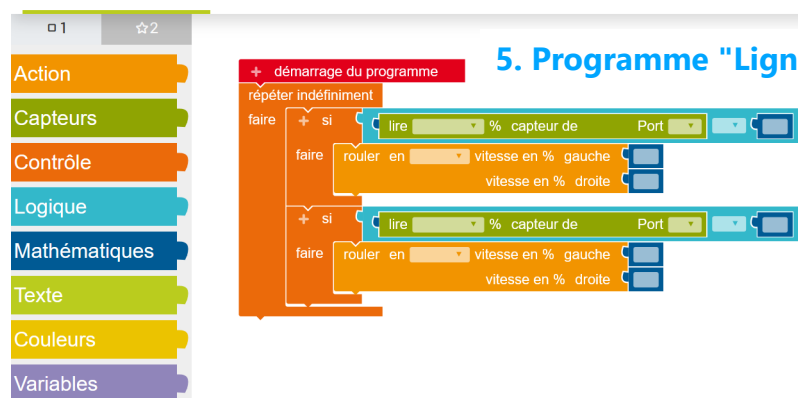
modifier ▾ robot ▾ aide ▾ ! 5. Programme "Obstacle"

PROGRAMME NEPoprogramme CONFIGURATION DU ROBOT NXTbasis

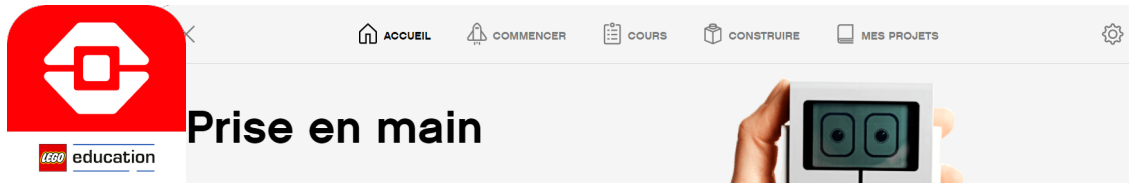


modifier ▾ robot ▾ aide ▾ connexion ▾ galerie

PROGRAMME NEPoprogramme CONFIGURATION DU ROBOT NXTbasis



5. Programme "Ligne"

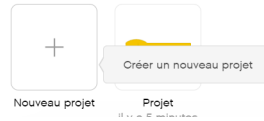


1. Logiciel

Familiarisez-vous avec la technologie EV3 grâce à trois activités amusantes !

DÉMARRER

Projets récents



2. Nouveau projet

Plans de cours



Connexion Bluetooth

1. Allumez la brique EV3.
2. Activez le Bluetooth.
3. Couplez la brique EV3.

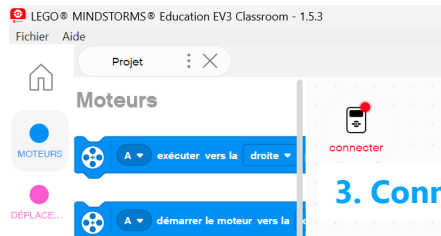


Briques EV3 disponibles

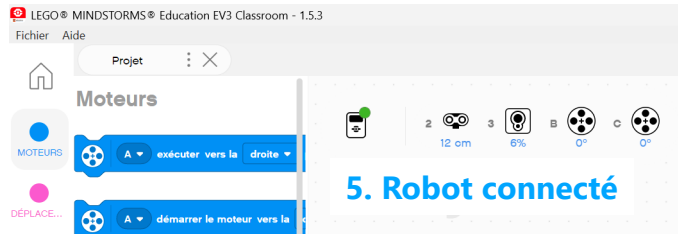


CONNECTER

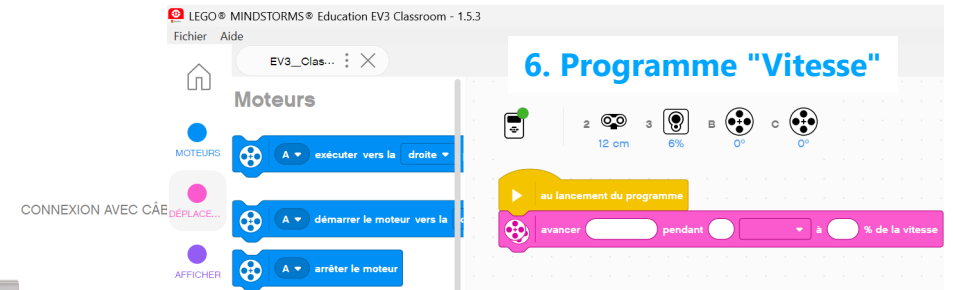
4. Connecter le robot



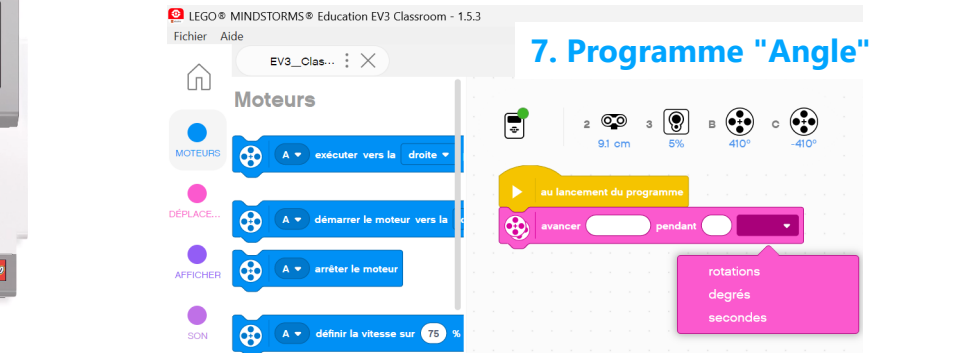
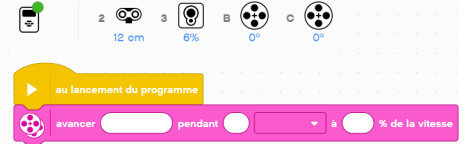
3. Connexion du robot



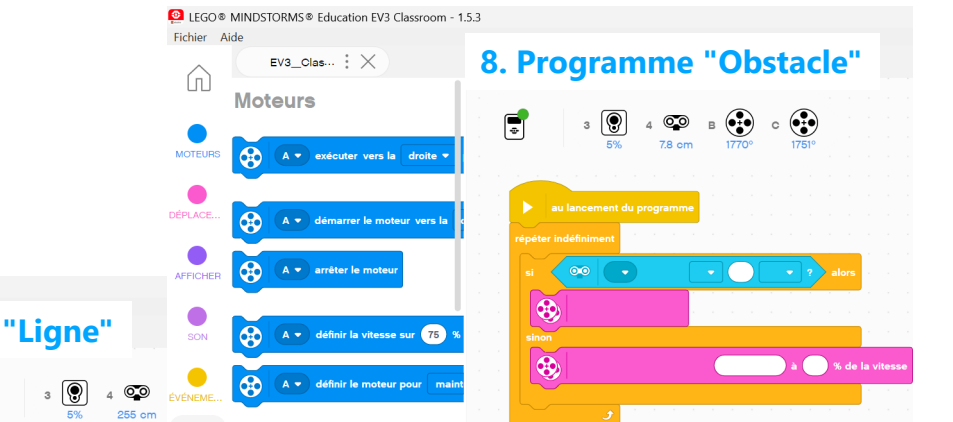
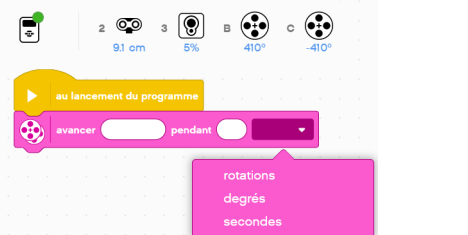
5. Robot connecté



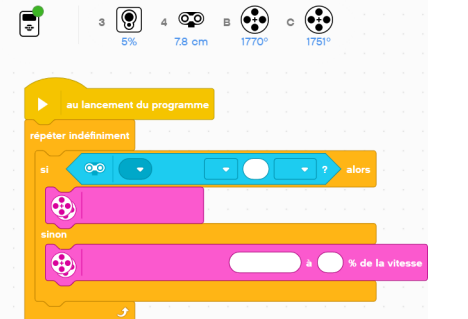
6. Programme "Vitesse"



7. Programme "Angle"



8. Programme "Obstacle"



9. Programme "Ligne"



1. Logiciel



2. Ajouter un appareil

Appareils Objets Arrière plan

Commutateur de mode

Téléverser En direct

Télécharger le c...

Déconnecté Paramètres

5. Connecter le robot

USB Bluetooth 2,4 GHz X

Afficher tous les appareils disponibles

COM8

Connecter

venez vous assurer que l'appareil connecté est allumé.

Un seul appareil peut être connecté à la fois dans cette version. La connexion de cet appareil entraînera la déconnexion du précédent.

3. Choix du robot

Rechercher

Installées Bibliothèque

Tout Développement officiel Développement non-officiel

mBot2 Développeurs: Par mBloc...

mBot2 Rover Développeurs: Par mBloc...

CyberPi Développeurs: Par mBloc...

Codey Développeurs: Par mBloc...

mBot Développeurs: Par mBloc...

mB Déve

10. Télécharger le programme

4. Connecter le robot

Appareils Objets Arrière plan

Commutateur de mode

Téléverser En direct

Télécharger le c...

Déconnecté Paramètres

9. Programme "Ligne"

Lorsque le mBot(mcore) démarre

attendre jusqu'à sur appui du bouton Carte pressé ?

pour toujours

si le capteur port 2 détecte ? et le capteur port 2 détecte ? alors

à % de puissance

si le capteur port 2 détecte ? et le capteur port 2 détecte ? alors

roue gauche % de puissance, roue droite à % de puissance

si le capteur port 2 détecte ? et le capteur port 2 détecte ? alors

roue gauche tourne à % de puissance, roue droite à % de puissance

si le capteur port 2 détecte ? et le capteur port 2 détecte ? alors

reculer à % de puissance

6. Programme "Vitesse"

Lorsque le mBot(mcore) démarre

attendre jusqu'à sur appui du bouton Carte pressé ?

% de puissance pendant secondes

7. Programme "Angle"

Lorsque le mBot(mcore) démarre

attendre jusqu'à sur appui du bouton Carte pressé ?

% de puissance pendant secondes

8. Programme "Obstacle"

Lorsque le mBot(mcore) démarre

attendre jusqu'à sur appui du bouton Carte pressé ?

pour toujours

si (cm) alors

si non

à % de puissance

v5.6.0

when the button is pressed

le moteur encodeur EM1 tourne à 0 %, l'encodeur moteur EM2 tourne à 0 %

attendre 0 secs

arrêter le moteur encodeur

lorsque le bouton est pressé

```

graph TD
    A[lorsque le bouton A est pressé] --> B[pour toujours]
    B --> C{si capteur 1 < 0}
    C -- alors --> D[arrêter]
    C -- sinon --> E[le moteur encodeur EM1 tourne à 0 %, l'encodeur moteur EM2 tourne à 0 %]
    D --> F(( ))
    E --> F
    F --> B

```

☐ B lorsque le bouton est pressé

9. Programme "Ligne"

Mind+ V1.8.1 RC3.0 new-project-16/07/2026-16:18:46.mp

et Apprendre Connecter le périphérique

Online Offline

2. Mode "Offline"

Retour Mind+ V1.8.1 RC3.0 new-project-16/07/2026-16:18:46.mp

Télécharger Code arduino C

Carte

1. Logiciel

Opérateur: répéter 10

Variables: répéter jusqu'à

Mes blocs

si alors

si alors

sinon

Extensions

3. Accès aux extensions

5. Connecter le périphérique

Connecter le périphérique

COM9-Microbit

Ouvrir le gestionnaire de périphériques

Installer le pilote SerialPort

Restaurer les paramètres initiaux du périphérique

ROB0116

Vortex

Robot éducatif Vortex de DFRobot

ROB0148

Maqueen

micro:Maqueen robot basé sur micro:bit

4. Extension "Maqueen"

when button A pressed

Maqueen Starts

attendre jusqu'à A button is pressed?

Solution "Erreur 30"

Mind+ V1.8.1 RC3.0 Maqueen_Mind+_Obstacle.mp

Projet Apprendre COM9-Microbit

Blocs

Contrôle

attendre 1 secondes

attendre jusqu'à

Opérateur: répéter 10

Variables: répéter jusqu'à

Mes blocs: répéter jusqu'à

when button pressed

pour toujours

si read distance(cm) < alors

robot

sinon

robot by speed

8. Programme "Obstacle"

Mind+ V1.8.1 RC3.0 Maqueen_Mind+_Ligne.mp

Projet Apprendre COM9-Microbit

Blocs

Contrôle

attendre 1 secondes

attendre jusqu'à

Opérateur: répéter 10

Variables: répéter jusqu'à

Mes blocs: répéter jusqu'à

si alors

si alors

sinon

si alors

pour toujours

Opérateurs

+

-

9. Programme "Ligne"

Maqueen Starts

attendre jusqu'à button is pressed?

pour toujours

si read Left(P13) = et read Right(P14) = alors

set motor move by speed

set motor move by speed

si read Left(P13) = et read Right(P14) = alors

set motor move by speed

set motor move by speed

si read Left(P13) = et read Right(P14) = alors

set motor move by speed

set motor move by speed

si read Left(P13) = et read Right(P14) = alors

set motor move by speed

set motor move by speed

read Left(P13) line tracking sensor = 0

0 = Noir

1 = Blanc

Mind+ V1.8.1 RC3.0 new-project-16/07/2026-16:18:46.mp

Projet Apprendre COM9-Microbit

Blocs

Contrôle

attendre 1 secondes

attendre jusqu'à

Opérateur: répéter 10

when button pressed

robot by speed

attendre secondes

robot

6. Programme "Vitesse"

7. Programme "Angle"