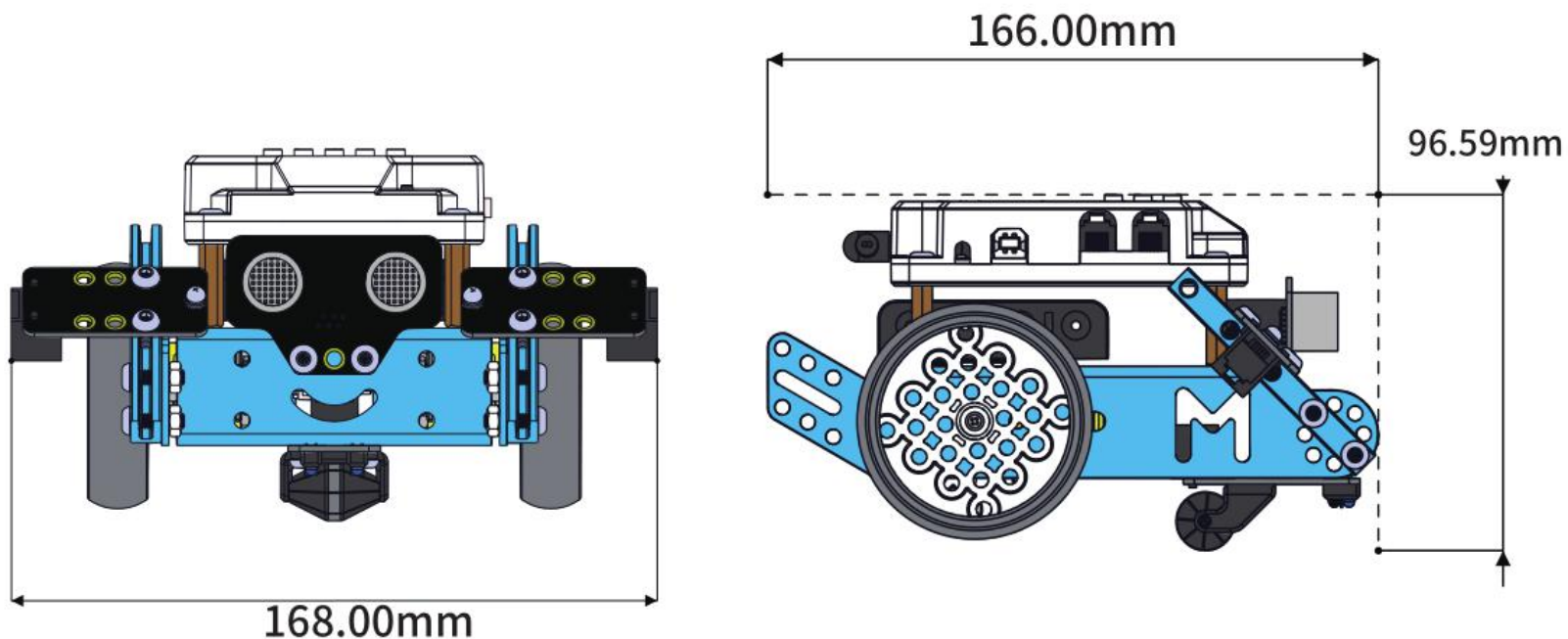


mBot声光互动扩展包——追光机器人

功能描述

通过左右光线传感器感应mBot周围的光线强度,当机器人左边光线强度大于右边时,机器人左转;当右边光线强度大于左边时,机器人右转;否则机器人直行。

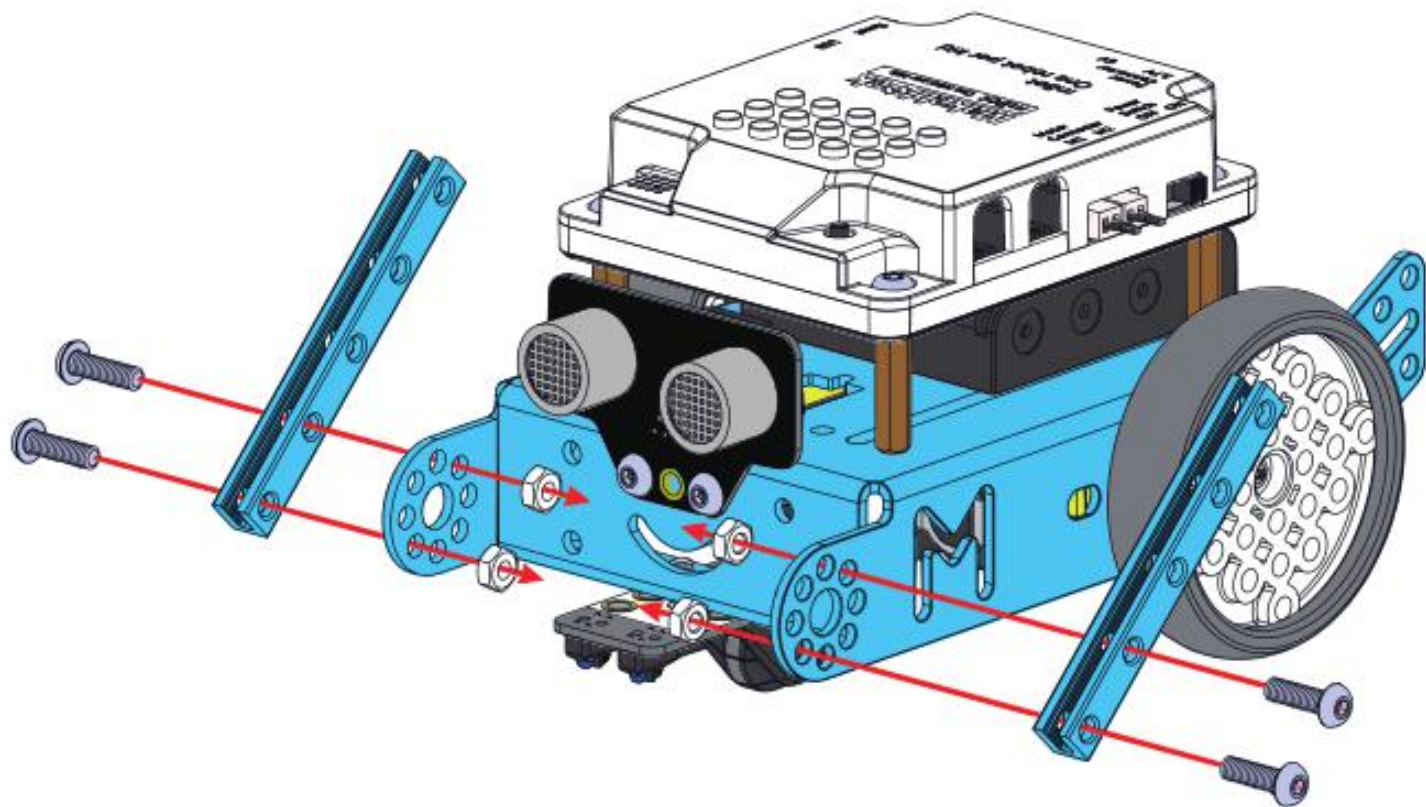
产品尺寸



搭建步骤

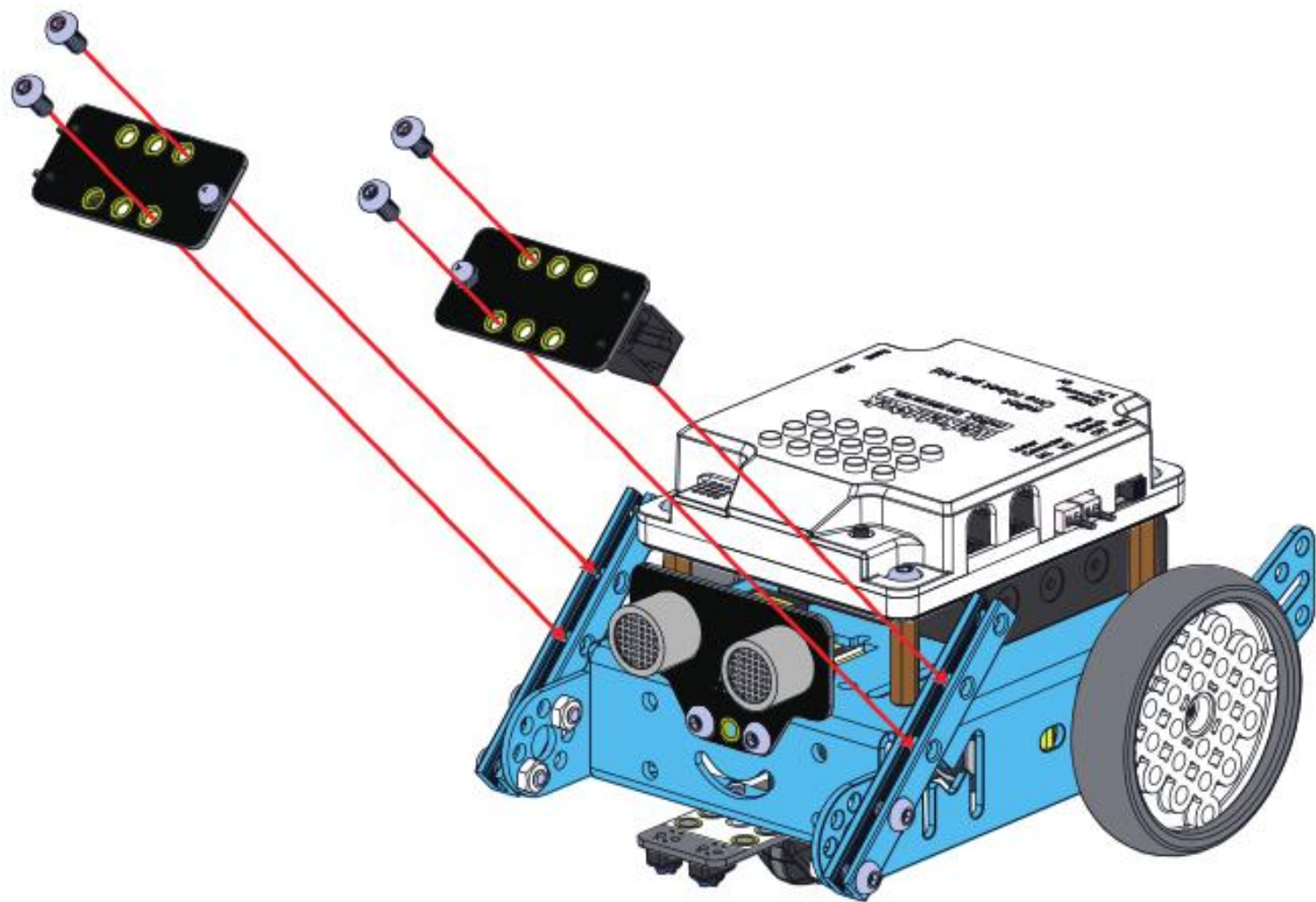
1

U型梁072-蓝色 ×2
M4×14mm螺丝 ×4
M4螺母 ×4



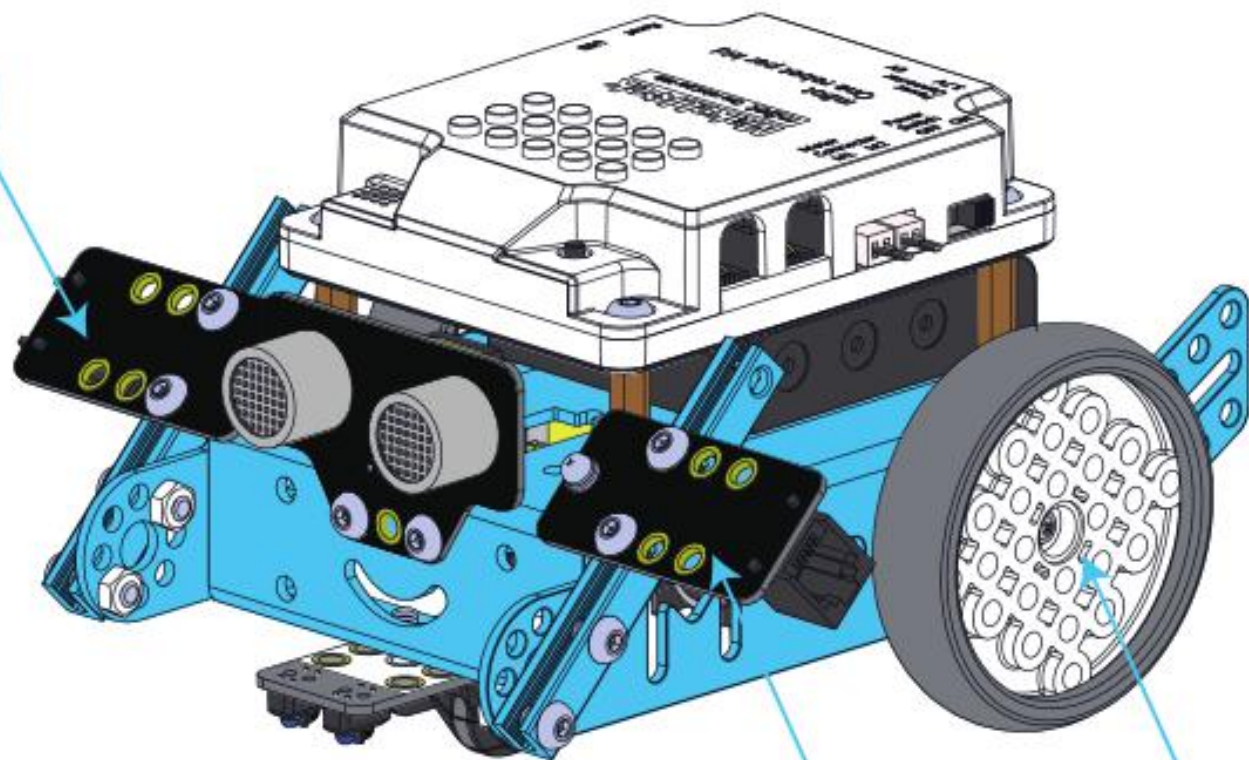
2

光线传感器 ×2
M4×8mm螺丝 ×4



3

安装完成图



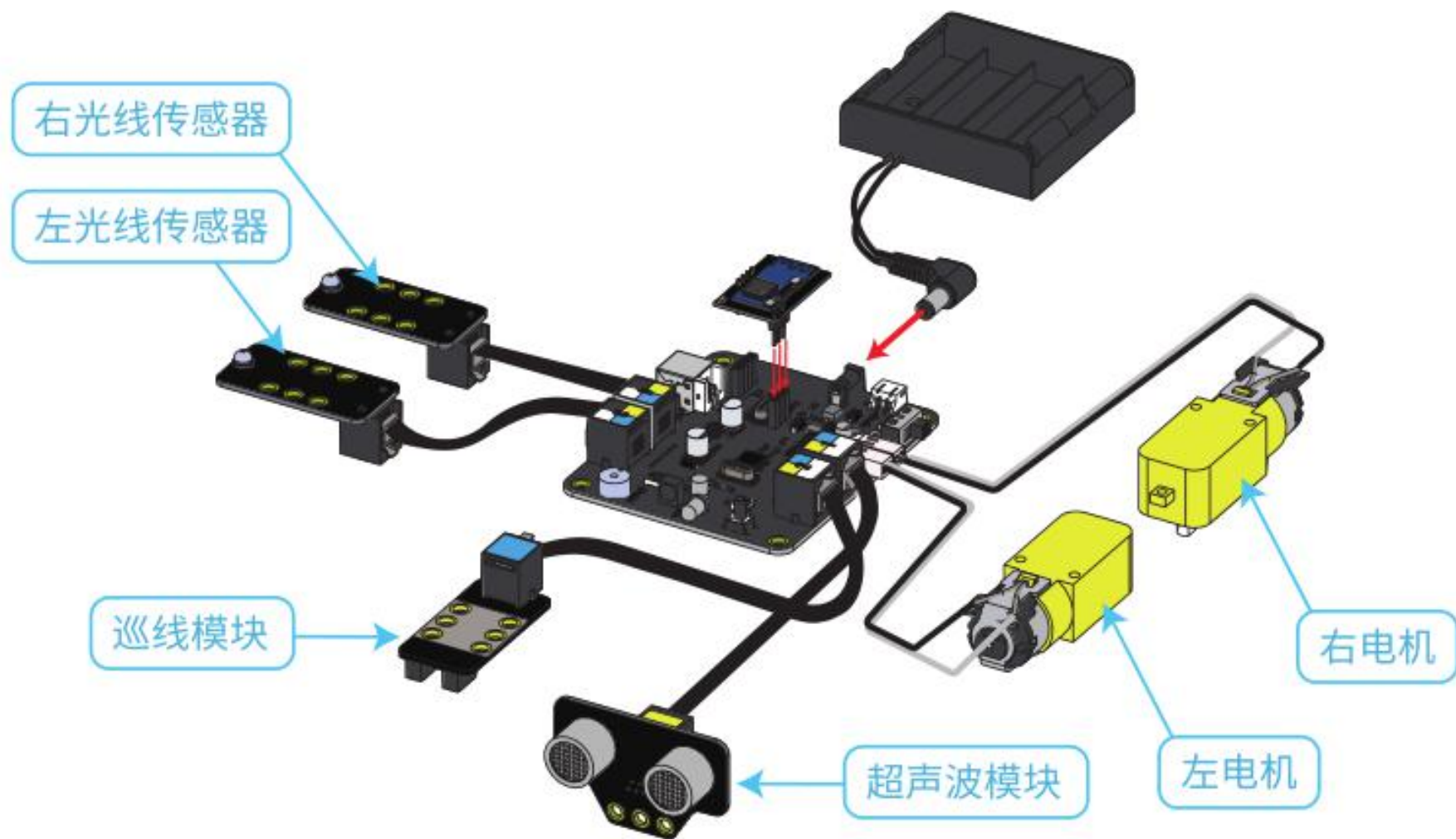
右光线传感器

左光线传感器

左轮 (左电机)

4

接线图



mBlock编程

mBot支持mBlock编程, mBlock下载链接:

<http://www.mblock.cc/zh-home>

我们已为您提供了mBot 声光互动扩展包的案例程序, 下载案例程序请访问:

<http://learn.makeblock.com/mbot-add-on-packs/>

下载完成后, 打开案例程序, 将mBot连接到电脑上, 并将程序上传到mBot的控制板上。
然后就可以操控你的mBot了!

APP控制

MakeBlock APP 已为mBot声光互动扩展包提供了官方控制台, 通过这些预设的控制台, 可以快速地使用移动设备来控制mBot, 方法如下:

1. 下载MakeBlock APP, 请访问: <http://learn.makeblock.com/cn/makeblock-app/>
2. 蓝牙连接。接上电源并打开mBot的开关, 同时打开MakeBlock APP, 并靠近mBot。(如果你的主控板上已有编写程序, 请先打开mBlock, 选择连接→恢复出厂程序→mBot指令来恢复出厂程序, 然后就可以使用MakeBlock app的控制台了。)
3. 选择mBot对应形态的控制台, 开始操控你的mBot吧!