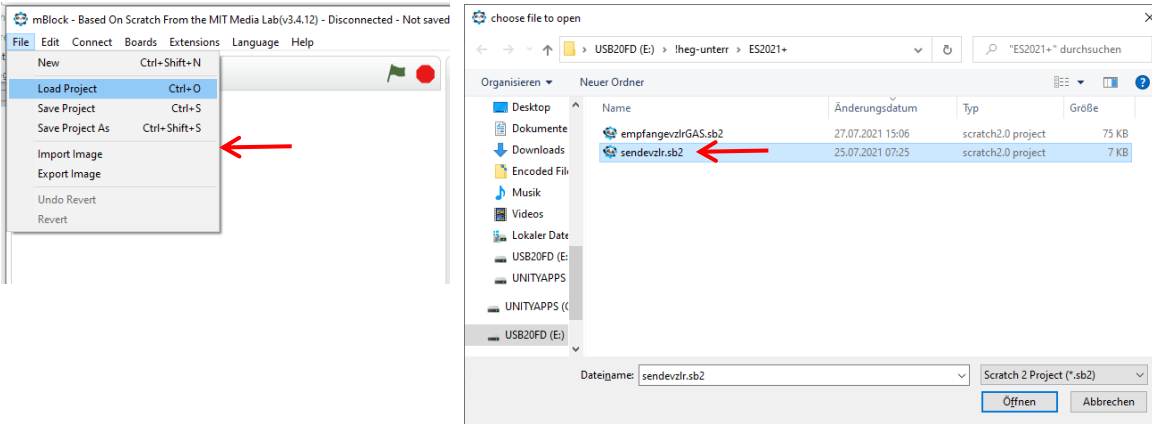


Eine Programmdatei mit der mBlock3-Entwicklungsumgebung öffnen und auf einen mBot-Roboter hochladen

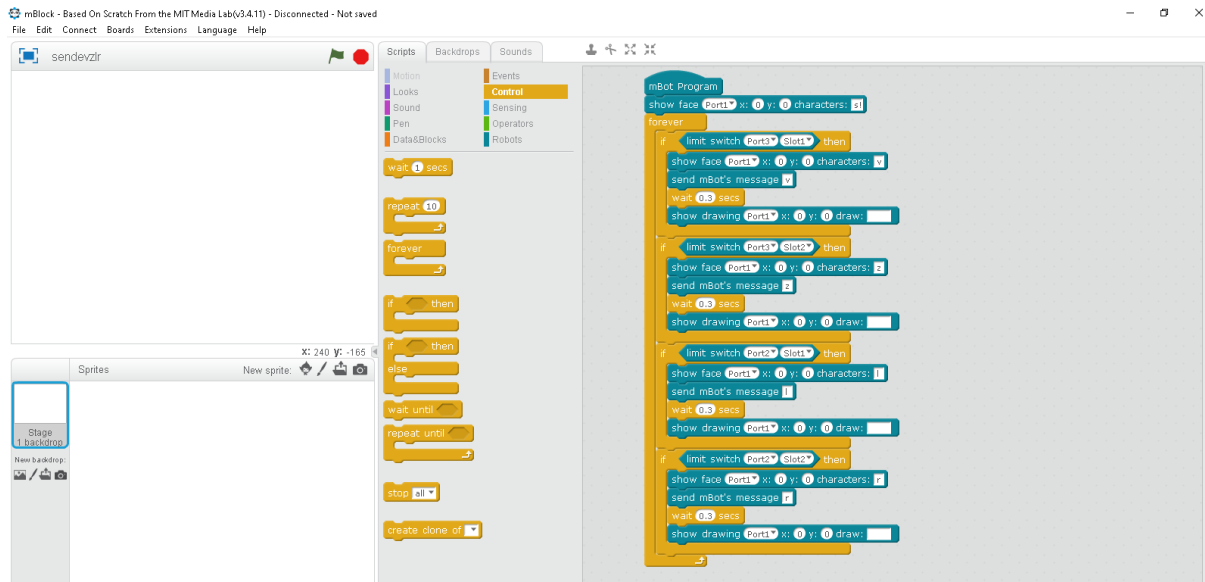


Nachdem die Version „mBlock_win_V3.4.11“ installiert worden ist, sollte mBlock sich aus dem Menü der verfügbaren Programme heraus starten lassen. (Die mBlock-Versionen 5 funktionieren leider nicht.)

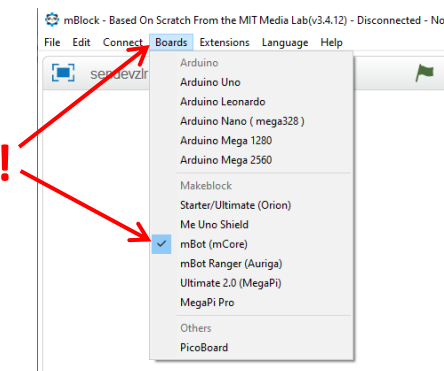
Das Programm als Projektdatei mit der Endung „.sb2“ laden:



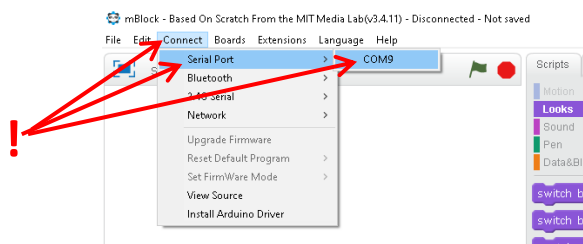
So sieht das geladene Programm aus, das in dieser Ansicht auch bearbeitet werden kann:



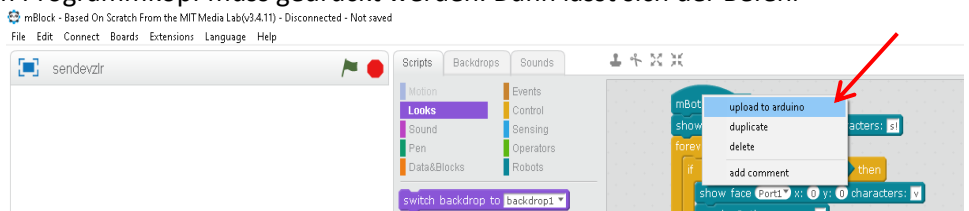
Darauf achten, dass als Board der „mBot“ eingestellt ist!



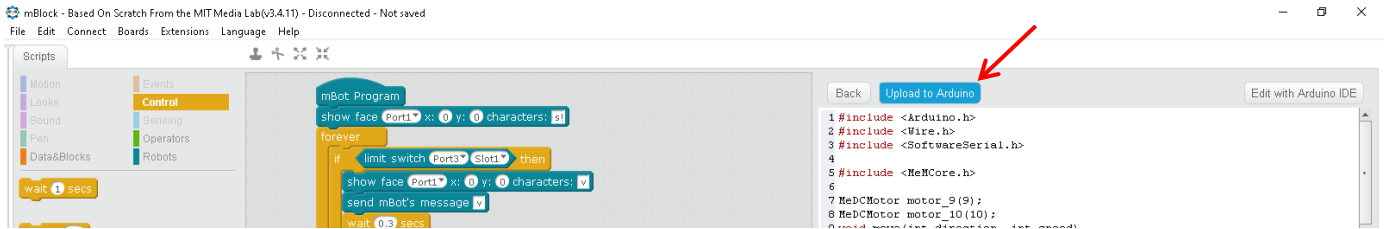
Dann muss das Board über den Serial Port verbunden werden. Welcher Port das ist, wird automatisch angezeigt. Hier ist es zufällig die Port COM9.



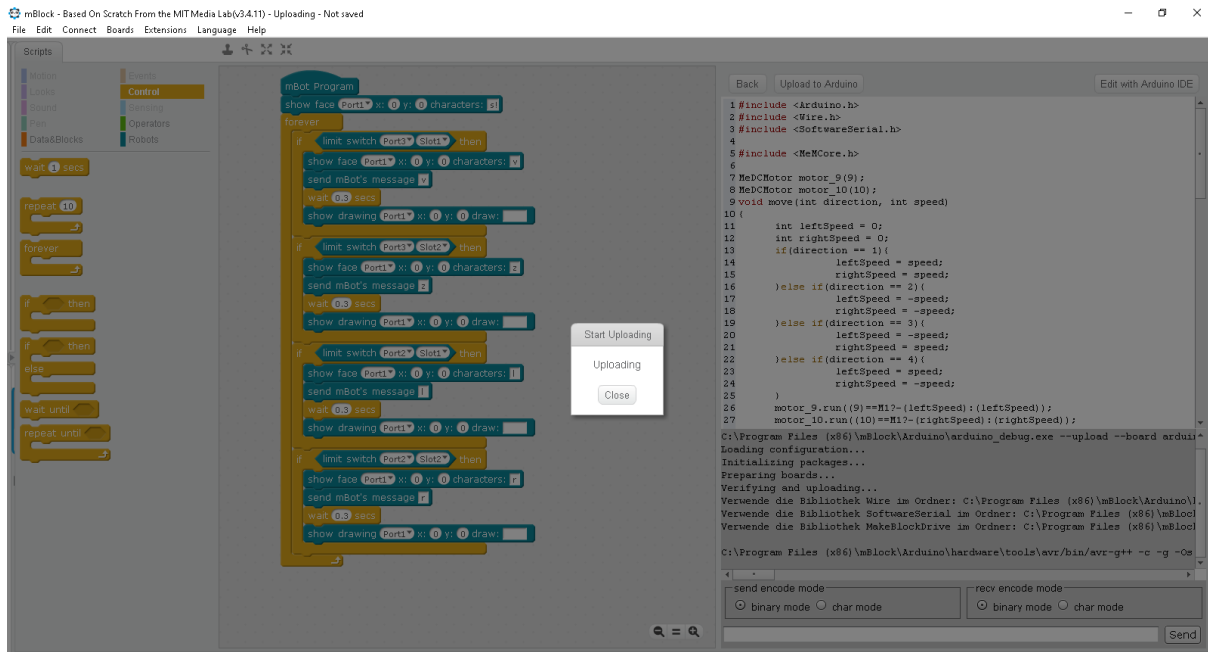
Die rechte Maustaste über dem Programmkopf muss gedrückt werden. Dann lässt sich der Befehl „upload to arduino“ wählen.



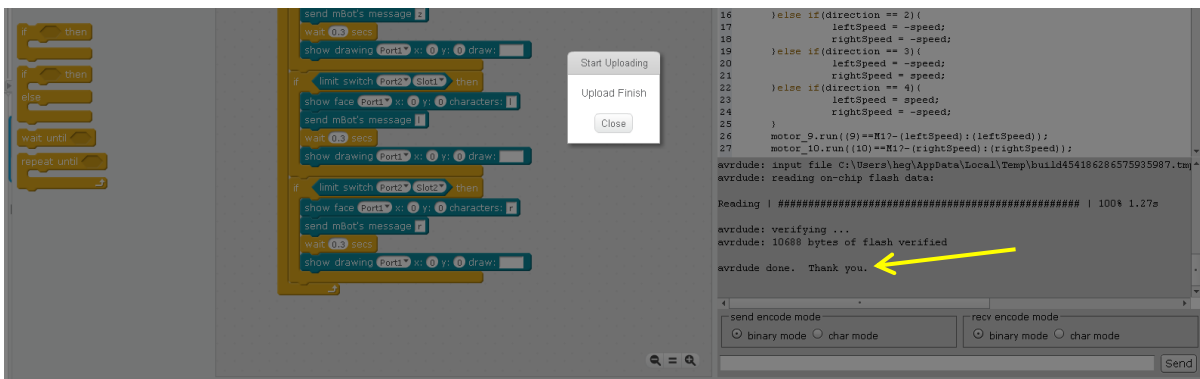
Dann ändert sich das Fenster und es muss nochmals „Upload to arduino“ gewählt werden.



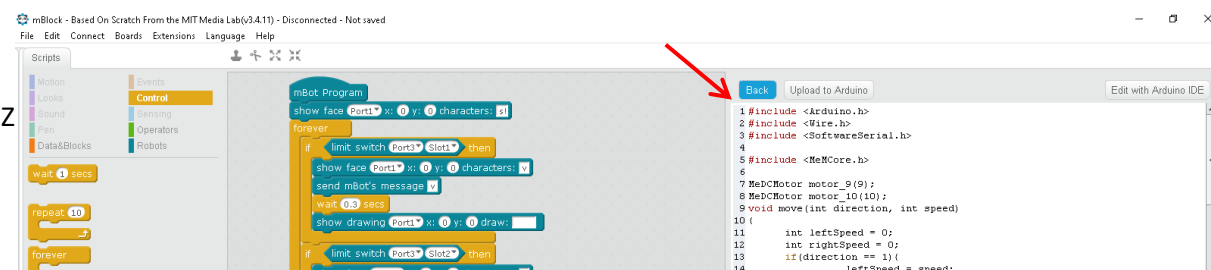
Nun wird das Fenster grau und auf der rechten Seite sieht man das Protokoll des Hochladevorgangs:



Wenn das „Thank you.“ erscheint, kommst du über „Close“ ...



... zur Darstellung mit dem Upload-to-Arduino-Button über dem Code.



In dieser Darstellung kann das Programm wieder geändert werden:

