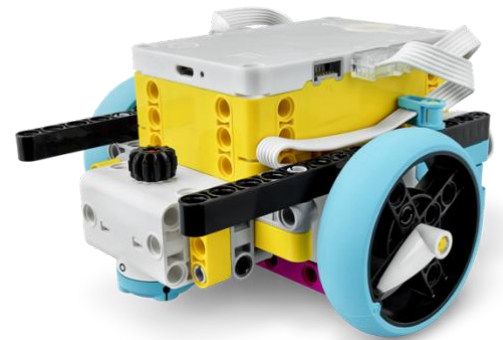


LEGO SPIKE Principal

Pour préparer votre robot à se déplacer :

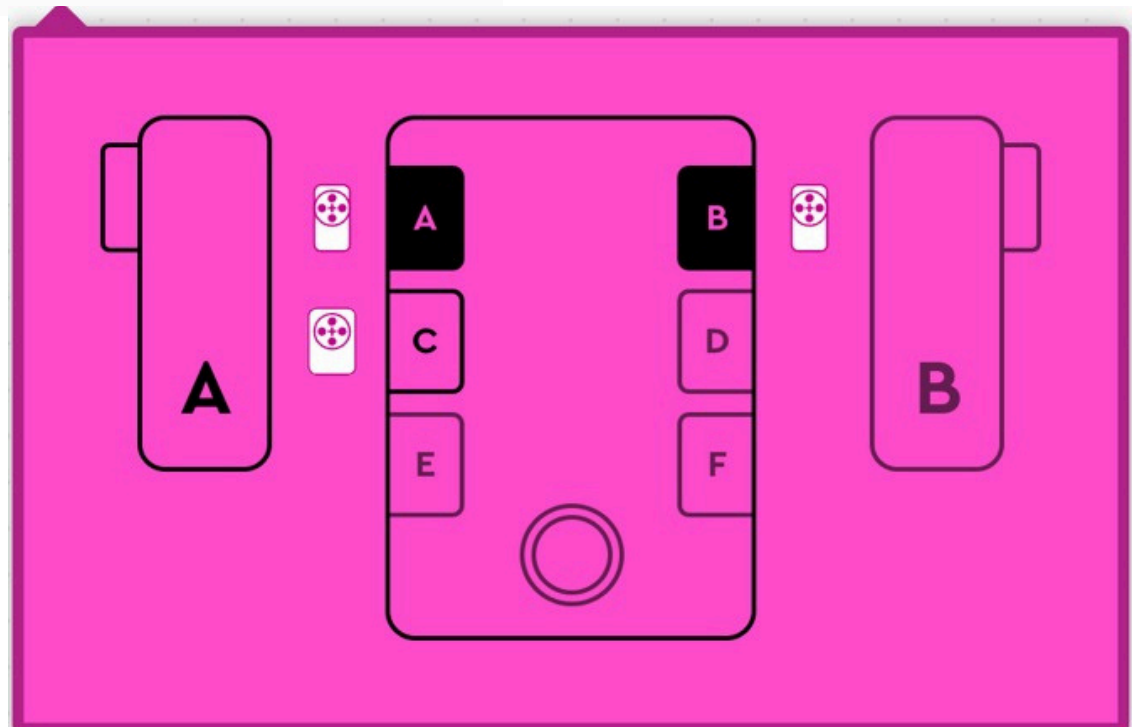


Une voiture robot fabriquée avec la trousse LEGO SPIKE Principal



Une capture d'écran des blocs de programmation suivants: au lancement du programme et définir les moteurs de déplacement pour A + B

Un diagramme expliquant la connexion des moteurs aux ports appropriés avec deux roues marquées "A" à gauche et "B" à droite, connectées aux ports A et B de la base matrice.



Vous DEVEZ régler vos moteurs aux ports appropriés. Dans cet exemple, les roues sont connectés aux ports A et B. Si votre robot ne se déplace pas, vérifiez que vos moteurs des roues sont connectés aux bons ports.

