

# EN VIVO ¿Eso qué es?

## DOS MODOS DE FUNCIONAR MBOT

Hay que tener en cuenta que mBot tiene dos formas de funcionar:

- **EN VIVO** Dependiendo del ordenador, es decir, el programa reside en el PC y obedece mBot al PC y dos formas de conectarte:
  - Conexión inalámbrica 2.4G (también puede ser Bluetooth, red.. pero no lo vamos a dar aquí)
  - Conexión por cable USB
- **CARGAR** o sea, trabajar Independiente del ordenador, el programa está cargado en el mBot
  - Sólo por Conexión por cable USB

## ¿Qué hace mBot EN VIVO dependiendo del ordenador?

En el modo EN VIVO, mBot obedece a un programa interno (**Firmware**) que es el que hemos puesto al ACTUALIZAR EL FIRMWARE

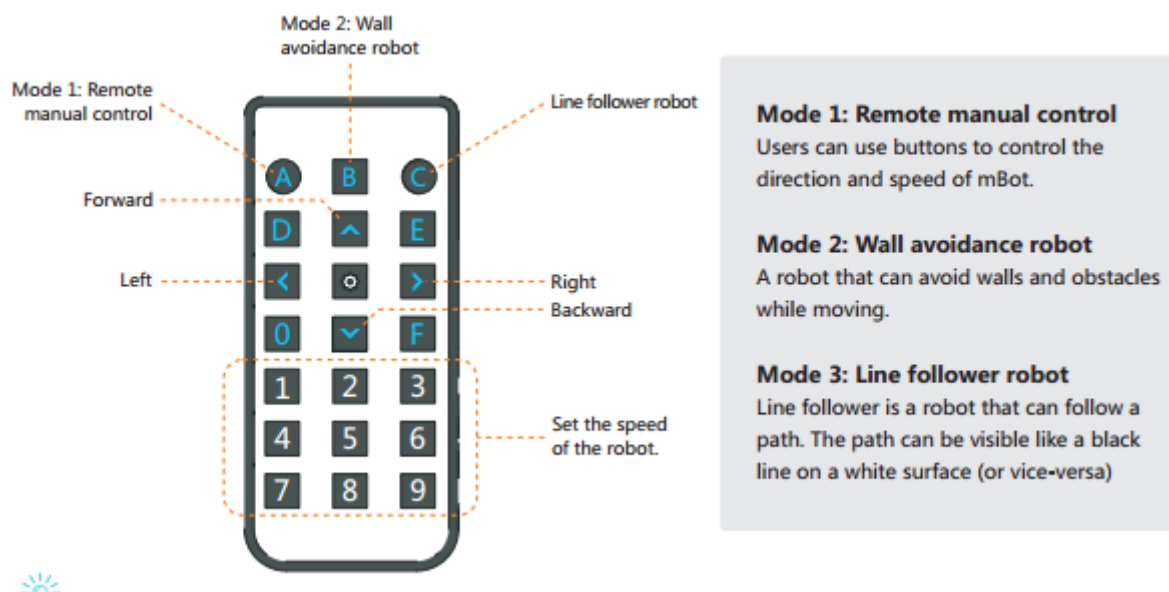
Este **Firmware** lo que le ordena a la placa Arduino es:

1. Haz caso a las instrucciones del mando de IR ver figura de abajo
2. Haz caso a la conexión con el ordenador y a las instrucciones que vengan por ahí

Esto tiene su importancia:

- El punto 1 te dice que no puedes hacer un programa con el Mando IR pues prevalece el del Firmware, por lo tanto no se puede utilizar en tu programación el mando IR en el modo "dependiendo del ordenador" pero sí en el modo "independiente del ordenador".
- El punto 2 te dice que tus programas se ejecutan en el ordenador y se lo comunica al robot luego:
- Si desconectamos el ordenador o la conexión, dejan de funcionar, o mejor dicho se mBot se queda atascado en la última instrucción ejecutada.
- Tus programas van un poco lentos, pues dependen del ordenador. El mismo programa lo pasas al modo "independiente del ordenador" y va mucho más rápido.

Instrucciones del mando IR en el firmware que viene por defecto (modo dependiendo del ordenador):



Fuente de las imágenes: <http://makeblock.es/>

AL ACTUALIZAR EL FIRMWARE ESTAS DICIENDO AL MBOT QUE TRABAJE EN VIVO

Revision #2

Created 1 February 2022 12:23:43 by Equipo CATEDU

Updated 4 December 2023 20:48:03 by Javier Quintana