EN VIVO conexión 2.4 Bluetooth o cable

Tenemos dos opciones de comunicarnos con mBot, inalámbrica 2.4G o con cable, aconsejamos la primera:

Conexión inalámbrica 2.4G

La conexión inalámbrica se realiza a través de la mochila 2.4G. Insertamos el pincho USB de la mochila (no necesita ningún driver, el ordenador lo interpreta como un ratón inalámbrico).

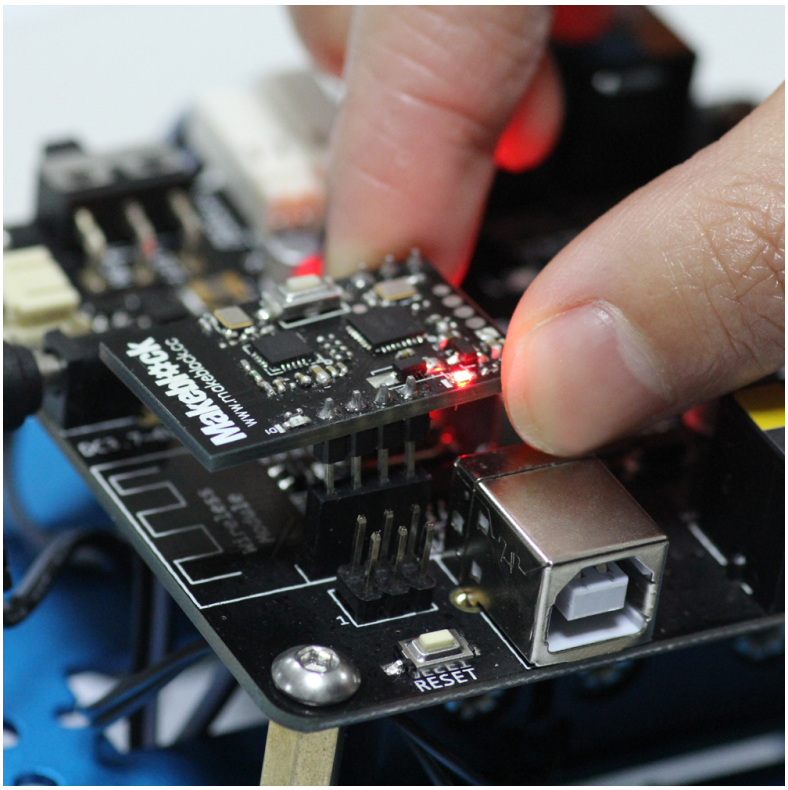


Pincho USB 2.4G fuente Makeblock.es

Cada pincho va asociado a un robot (o mejor dicho: a la mochila 2.4G están emparejados, si el led de la mochila parpadea es que ha perdido conexión, podemos emparejarlo haciendo una pulsación larga en el botón que hay en la mochila 2.4G.

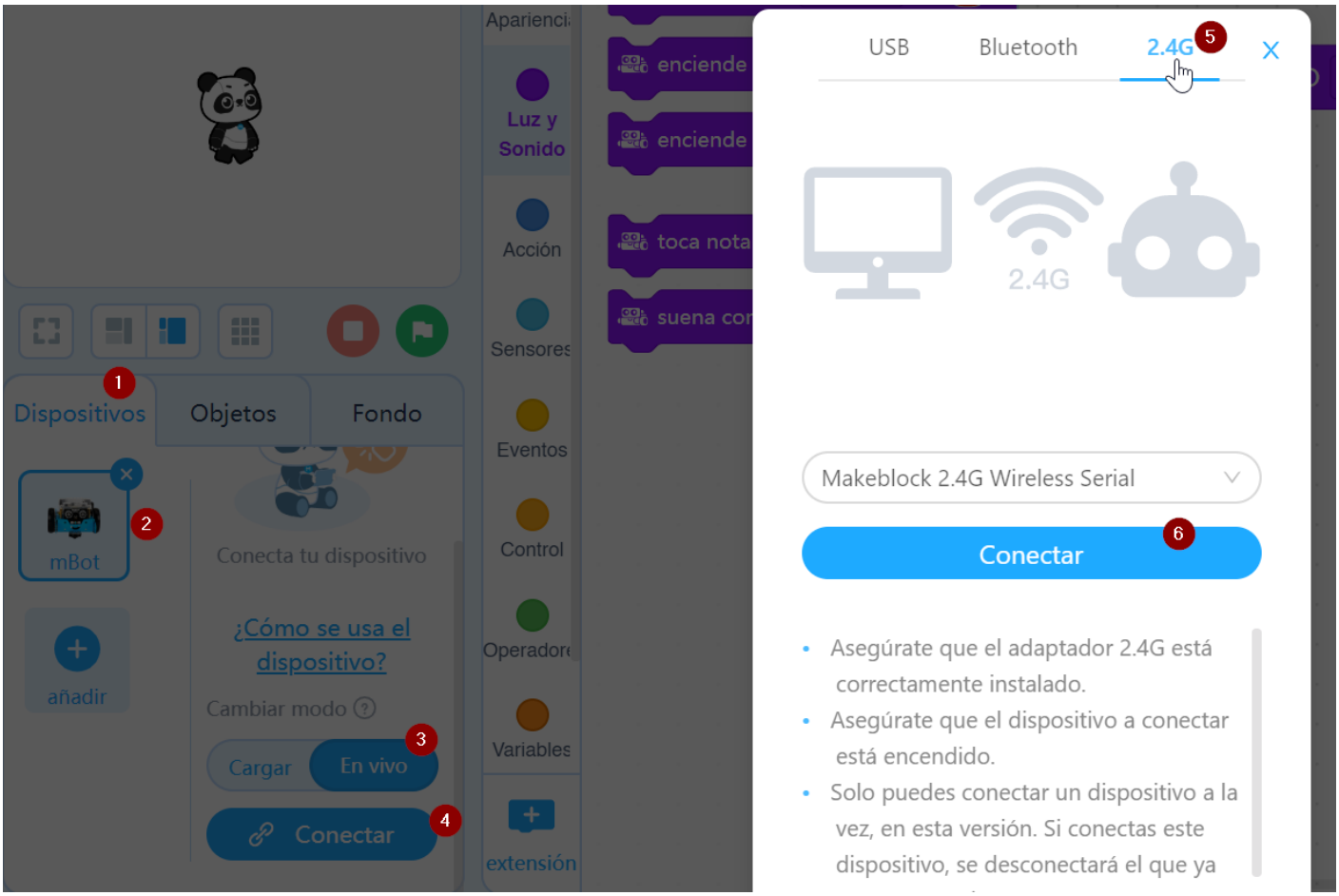


Copyright 2026



Mochila 2.4G fuente makeblock.es

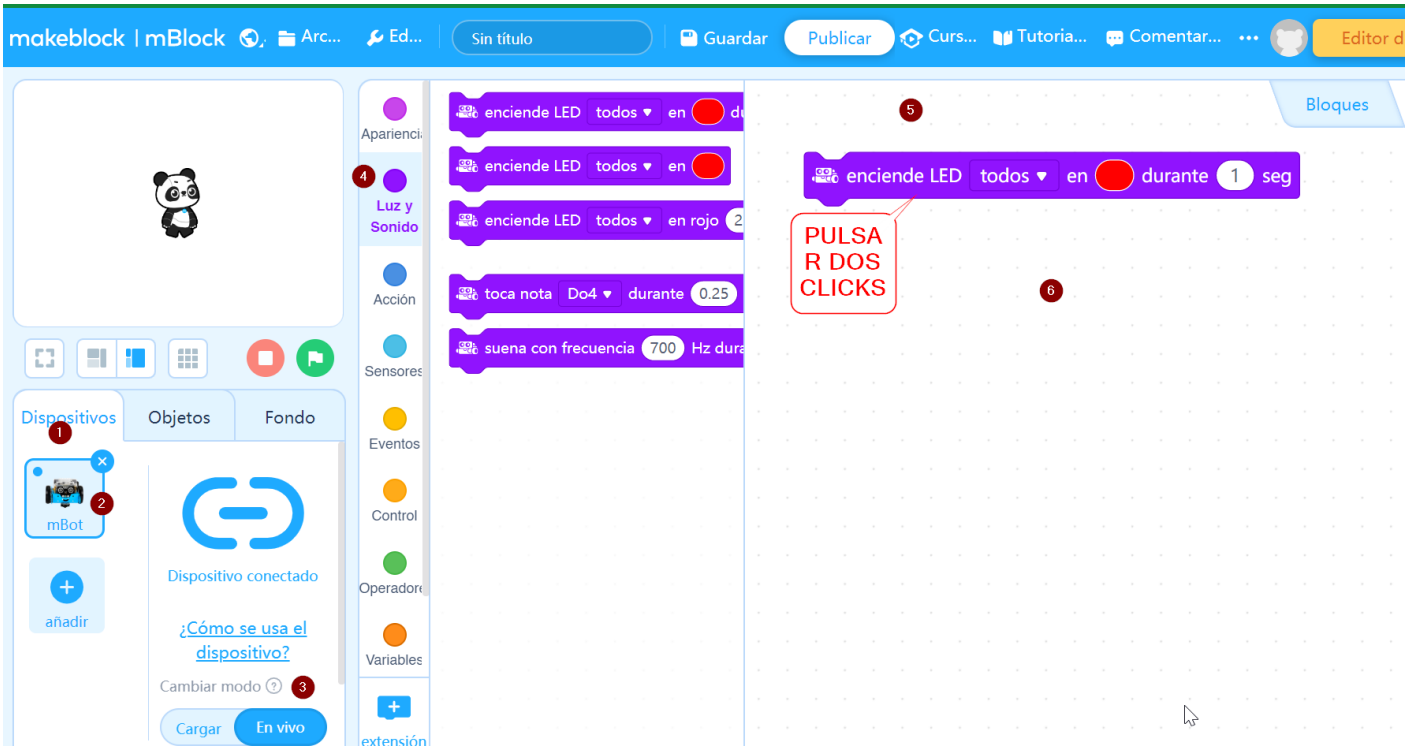
y conectamos el robot con el programa en **Conectar- 2.4G Serial- Conectar**



Si sale que esta conectado 2.4G ya podemos trabajar SOLO EN VIVO



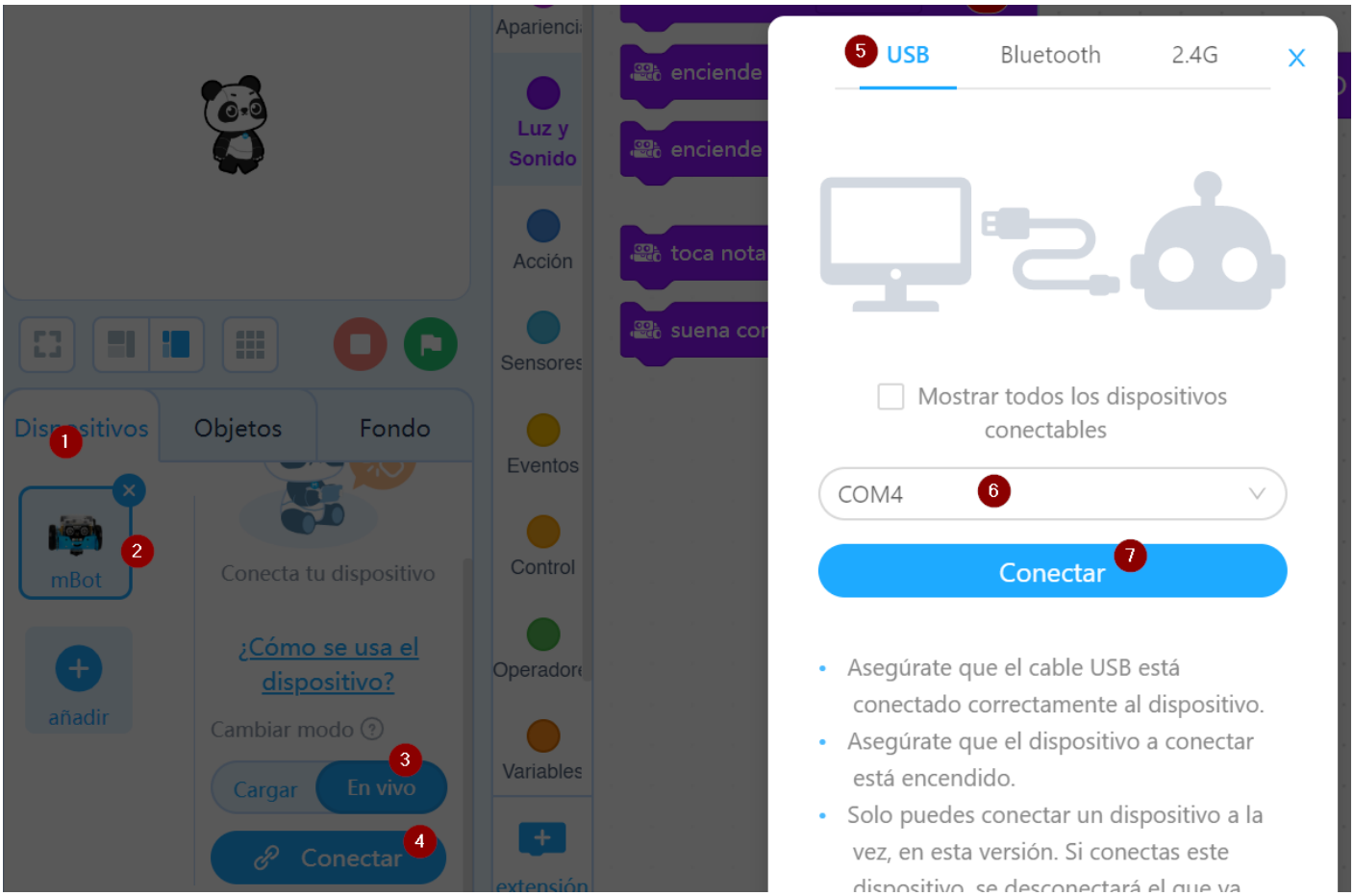
Podemos probarlo haciendo dos clicks a la instrucción de encender led rojo durante un segundo



Conexión por cable

Existe la posibilidad de conexión por cable, útil por ejemplo si se ha perdido el pincho, seguir programando hasta la espera de la compra de otro, o por ejemplo si se agotan las pilas, por cable el robot puede seguir funcionando. Evidentemente con la pérdida de libertad de movilidad.

Copyright 2026



No hay que olvidar que si optamos por la conexión Serial por el puerto USB, TENEMOS QUE DESCONECTAR LA OTRA CONEXIÓN INALÁMBRICA:

Revision #3
Created 2022-02-01 12:23:44 CET by Equipo CATEDU
Updated 2023-12-04 20:48:03 CET by Javier Quintana

Copyright 2026