

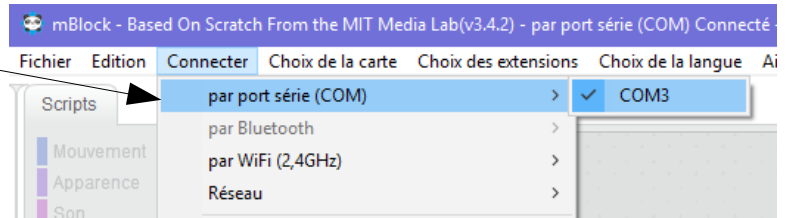
## Comment implanter un programme dans le mBot ?

A - Créez le programme demandé sur mBlock, vous remarquerez que la traduction en langage C s'exécute sur la fenêtre de droite

B - Vérifiez sur le robot que le commutateur est bien sur « ON ».

C - Assurez-vous que dans l'onglet « **Connecter** », « **par port série (COM)** » l'instruction « **COM...** » est bien activée.

Le numéro du COM n'a pas d'importance



D - Une fois le programme prêt à être testé, « Téléverser dans l'Arduino », attendez le codage de votre programme et son transfert dans le robot. Une fois le transfert achevé, il s'exécutera selon vos instructions de programmation (soit directement, soit par une manipulation sur le robot de votre part), Réaliser les étapes 1,2 et 3 dans l'ordre...

1- Vérifier que **mBot** est connecté

- Connecté par port série (COM)
- Point vert

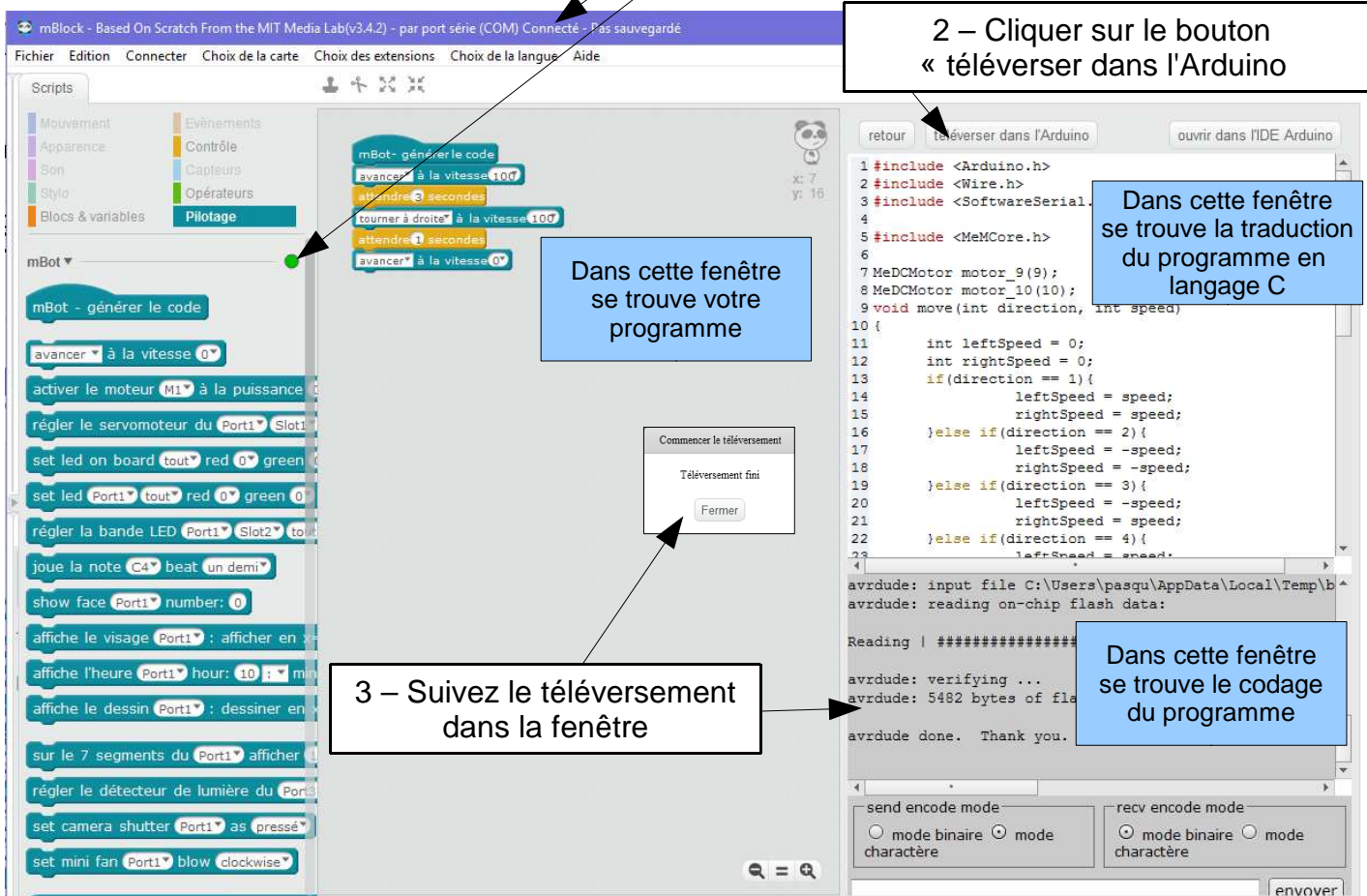
2 – Cliquer sur le bouton « téléverser dans l'Arduino »

Dans cette fenêtre se trouve votre programme

Dans cette fenêtre se trouve la traduction du programme en langage C

3 – Suivez le téléversement dans la fenêtre

Dans cette fenêtre se trouve le codage du programme



The image shows the mBlock IDE interface. On the left is the 'Scripts' panel with a list of blocks. The main workspace contains a script with blocks for 'mBot - générer le code', 'avancer à la vitesse 100', 'attendre 3 secondes', 'tourner à droite à la vitesse 100', 'attendre 1 secondes', and 'avancer à la vitesse 0'. On the right, the 'Téléverser dans l'Arduino' window is open, showing the C code translation. Below the code, there is a progress bar and a 'Fermer' button. A small dialog box 'Commencer le téléversement' is also visible.