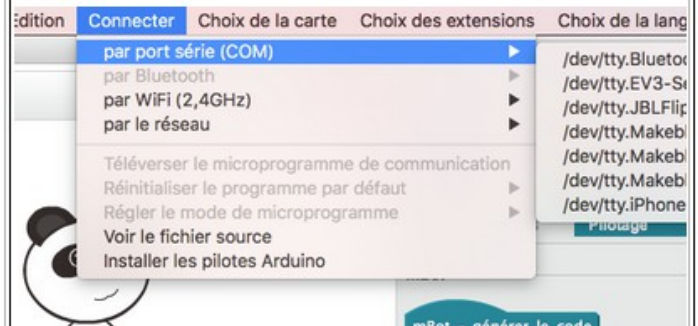


Charger un Script / Programme dans le robot mBot

Etape 1

- Connecter le robot à l'ordinateur en mode COM - (câble USB)

- :: Insérer le **câble USB** dans le port USB **du robot** et dans le port USB de l'ordinateur.
- :: Mettre le robot mBot sur "ON"
- :: Cliquez sur **Connecter / par port série COM** (voir image).
- :: Choisir le seul port COM que vous pouvez : **COM1, 2,3,4,5 ou 7**

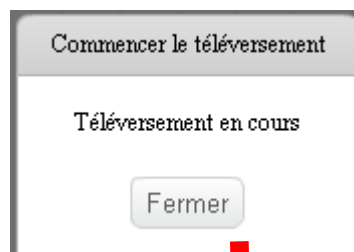


Etape 2

Cliquez sur la brique « mBot générer le code »

Cliquez sur « téléverser dans l'Arduino »

```
1 #include <Arduino.h>
2 #include <Wire.h>
3 #include <SoftwareSerial.h>
4
5 #include <MeMCore.h>
6
7 MeDCMotor motor_9(9);
8 MeDCMotor motor_10(10);
9 void move(int direction, int speed)
10 {
11     int leftSpeed = 0;
12     int rightSpeed = 0;
13     if(direction == 1){
14         leftSpeed = speed;
15         rightSpeed = speed;
16     }else if(direction == 2){
17         leftSpeed = -speed;
18         rightSpeed = -speed;
19     }else if(direction == 3){
20         leftSpeed = -speed;
```



Etape 3

Attendre le téléversement. Plus ou moins longtemps en fonction du temps de compilation du programme. Plus le code est simplifié, moins vous attendrez...

Etape 4

Quand c'est fini, débranchez le robot et testez votre programme.

