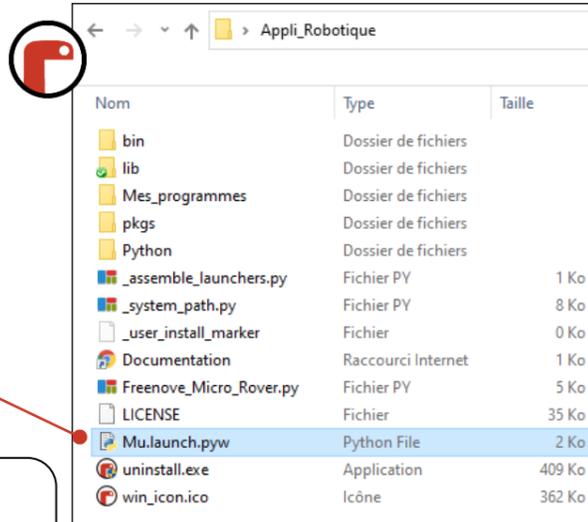




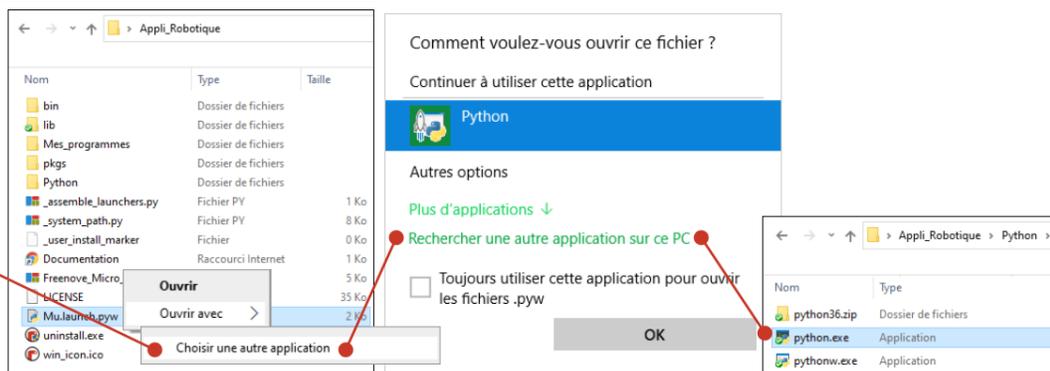
1 Télécharger l'archive fournie et décompresser l'archive



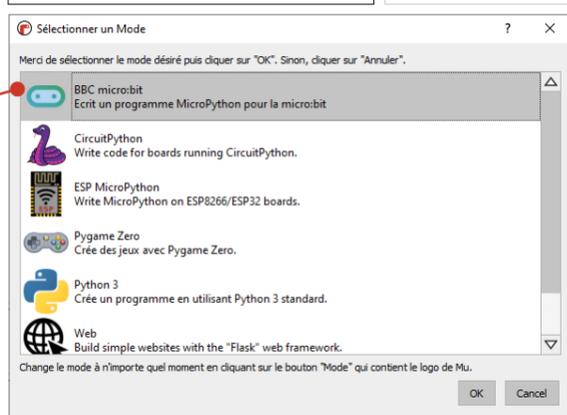
2 Exécuter « Mu.launch.pyw »

OU  
Si une version de Python satisfaisante n'est pas automatiquement détectée...

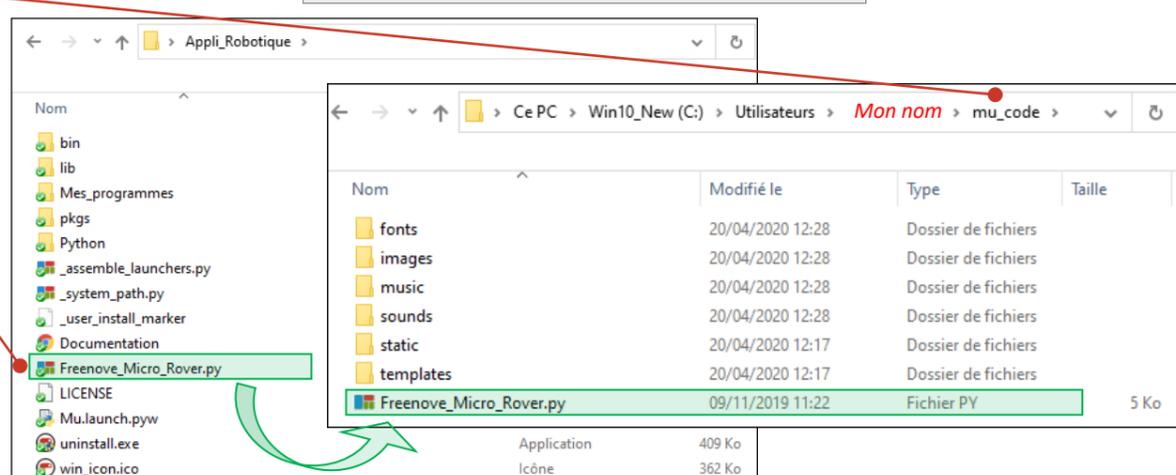
2a Clic droit sur « Mu.launch.pyw » puis « Ouvrir avec... » puis « Choisir une autre application » Choisir « Plus d'applications » puis « Rechercher une autre application sur ce PC » Dans le dossier « Python » de l'archive, sélectionner « python.exe »



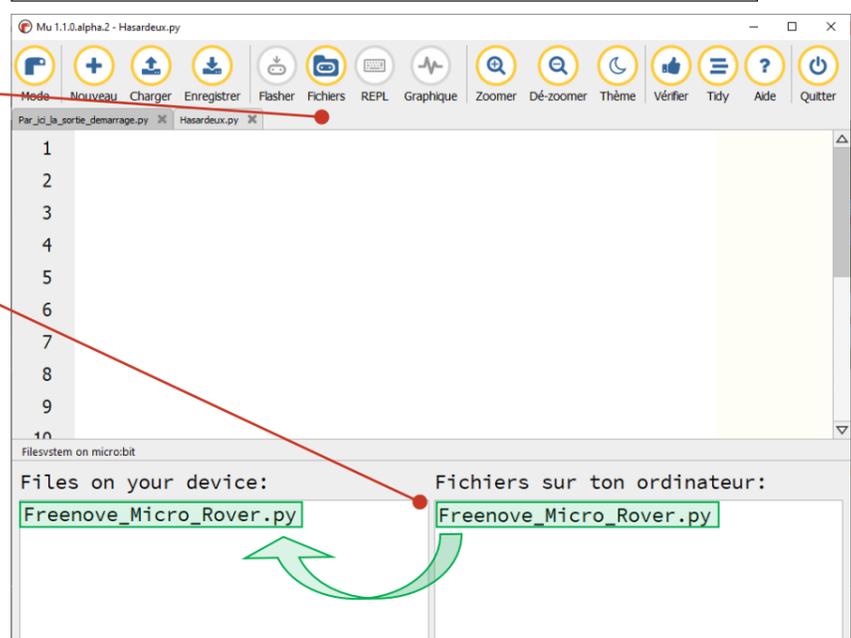
3 Patienter... Mu démarre... Choisir le mode « BBC microbit »



4 Au premier démarrage, Mu a créé un répertoire « mu\_code » dans le répertoire à votre nom sur le disque système : « C:/Utilisateurs/Mon\_nom/mu\_code ». Il faut déplacer le fichier nommé « Freenove\_Micro\_Rover.py » vers ce répertoire « mu/code ». (Attention : ne pas changer son nom)



5 **Brancher le robot.** Dans Mu, cliquer sur l'icône « Fichiers ». Faire glisser « Freenove\_Micro\_Rover.py » depuis « Fichiers sur ton ordinateur » vers « Files on your device ». (Cette opération permet de charger le module Freenove\_Micro\_Rover sur la carte microbit). Recliquer sur « Fichiers » pour sortir du menu.



6 Vous pouvez maintenant coder. Vous pouvez aussi récupérer des programmes dans le répertoire « Mes\_programmes » dans l'archive récupérée. Utiliser l'icône « Flasher » pour téléverser le programme vers la microbit du robot.

