

Commandes Picaxes

C. JEZEQUO



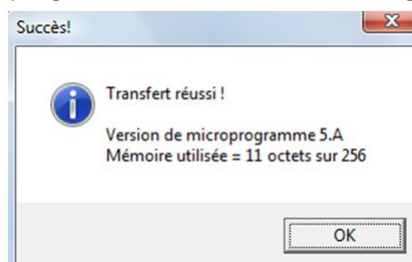
1 sorties	
2 Mouvements	
3 Conditions	
4 Temporisations	
5 sous-programmes	
6 autres	

Transfert du programme

1. Vérifiez que le micro-robot possède des piles.
2. Connectez le robot à l'ordinateur avec le **câble de liaison** (prise Jack).
3. Saisir Microrobot dans la main
4. Appuyez **1 fois** sur la touche **F5** : le programme est converti en langage Basic.
5. Appuyez une **seconde fois** sur la touche **F5** pour transférer le programme.
4. A l'apparition de la fenêtre ci-dessous, mettez le robot **sous tension** en actionnant l'interrupteur.



5. Appuyez sur **Entrée** une fois le programme transféré (un message apparaît).



6. Eteignez le robot, débranchez le câble du robot.
7. Vous pouvez alors tester le programme en mettant le robot sous tension.