El repositorio en GitHub es este: <https://github.com/ual-arm/mars-crimson>

## El procedimiento sería el siguiente:

* Instalar el programa para simular el puerto serie en el USB (STM32-VirtualCOM-Dvr-64bit.exe) que se encuentra en el repo de GH.
* Descarga el mapa de memoria del mcu (fichero project.hex) del repo de GH.
* Descarga el ST Link que está también en el repo: <https://github.com/ual-arm/mars-crimson/tree/master/firmware/Programming%20utility>
* Conectar la Discovery por el USB de programación (es el conector mini USB, el conector micro USB solo es para comunicación y transferencia de datos).
* Abrir el ST Link y cargarle el project.hex.
* Conectar con la Discovery (Target🡪Connect)
* Transferirle el programa ya cargado mediante el archivo project.hex (Program & Verify)
* OPCIONAL. Chequear que se ha grabado correctamente (Compare device memory with…)
* Actualizar el firmware de la placa a la versión V2J27M15 (ST Link 🡪 Firmware update) Por defecto la versión del firmware es la V2J25M14 que no permite la comunicación de datos por el puerto micro USB.