

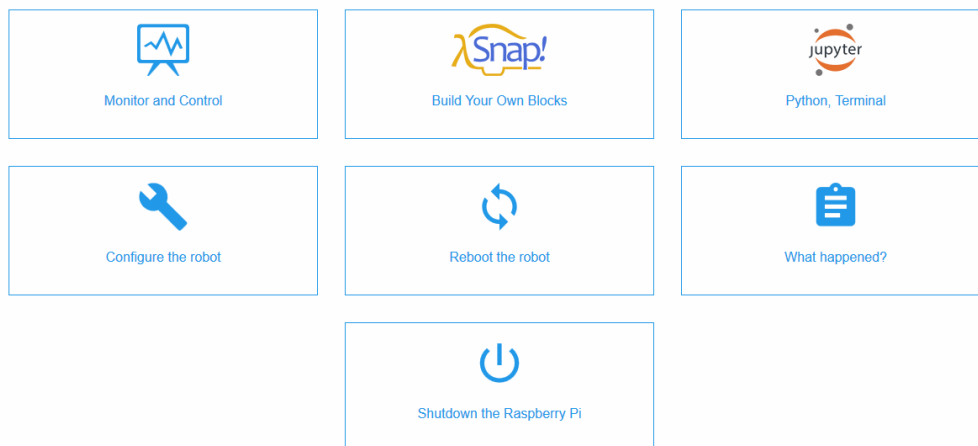
Découverte du robot Ergo

1. Connexion au robot

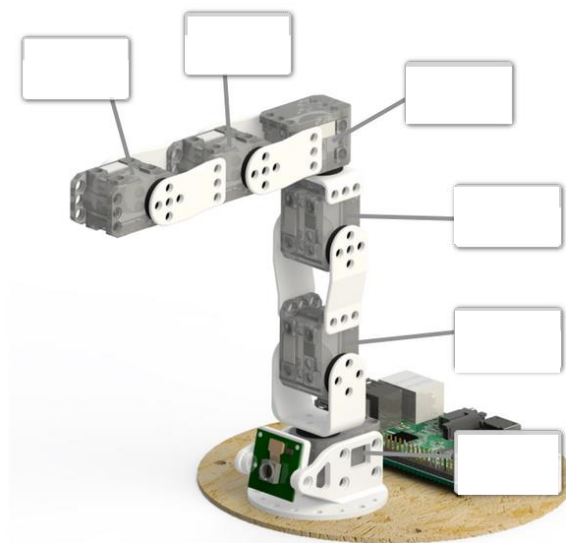
- Allumer votre ordinateur.
- Relier la prise ethernet du robot à la prise ethernet de l'ordinateur.
- Relier le câble électrique du robot à la prise électrique.
- Lancer le navigateur chrome.
- Saisir l'adresse : `poppy.local` Voici ce que vous devez obtenir sur votre écran.



Docs v1.0



- Sélectionner le cadre « monitor and control ».
- Lancer le mouvement « dance ». Observer. Arrêter.
- Lancer le mouvement « curious posture ». Observer. Arrêter.
- Compléter le schéma ci-dessous.



2. Ergo danse sur la macarena

Programmation de l'Ergo par démonstration

- Saisir l'adresse : poppy.local ou Cliquer sur l'icône « poppy » (en haut à gauche) pour revenir au menu précédent.
- Cliquez sur la case Snap !
- Cliquer sur Fichier puis Ouvrir puis Exemples puis poppy-basic_demo puis Open.



- Lancer le programme en appuyant sur le drapeau.
- Le script se trouve dans la partie centrale.

*Fichier puis Ouvrir puis Exemples puis poppy-basic-blocks puis Open.
Cliquer successivement sur les deux blocs ci-contre.
Si la réponse est « connexion OK »,*



Vous pouvez poursuivre sinon demandez de l'aide.

Cliquer sur « c » puis manipulez le robot. Que remarquez-vous ?

.....

Cliquer sur « d » puis manipulez le robot. Que remarquez-vous ?

.....

En vous aidant des infos-bulles, enregistrer un mouvement puis rejouer-le.

Tâche finale :

Enregistrer quatre mouvements que vous appellerez move1, move2, ... puis en utilisant une boucle faites danser ergo sur un extrait de la macarena.

Pensez à filmer votre résultat.

3. Ergo joue au golf

Faire bouger Ergo à l'aide de ses moteurs

Cliquer sur Fichier puis Ouvrir puis Exemples puis poppy-basic-blocks puis Open.

Cliquer successivement sur les deux blocs ci-contre.

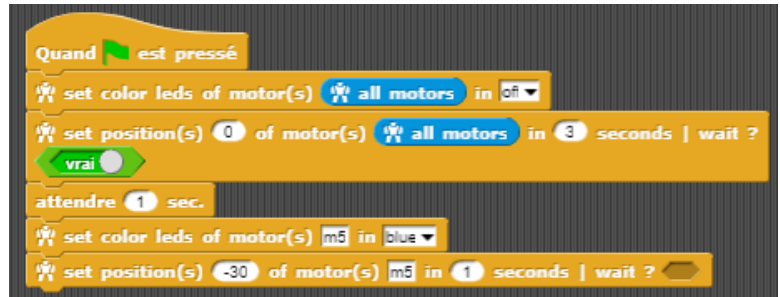
Si la réponse est « connexion OK »,

Vous pouvez poursuivre sinon demandez de l'aide.



- Selon vous, que fait le programme ci-contre ?

.....



- Construire et exécuter le script pour valider votre hypothèse.
- Remplacer la valeur de la position par 20. Observer.

Conclure :

Lorsque la position du moteur m5 est négatif, le moteur tourne vers :

- vers le haut
 vers le bas
 vers la gauche
 vers la droite

Sur le même modèle que le script précédent, modifier les valeurs et les signes pour le moteur m4. Idem pour le moteur m6. Observer et compléter.

Moteur	Signe de la position	Mouvement
m4	négatif	
	positif	
m5	négatif	
	positif	
m6	négatif	
	positif	

Tâche finale :

Programmer Ergo pour qu'il frappe une balle et qu'elle roule vers un objectif.

Pensez à filmer votre résultat.