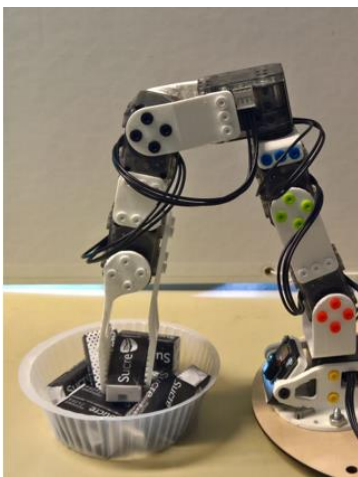


# ERGO\_JR SERVEUR

Notre robot ARES sera équipé de bras Ergo\_JR. Une de ses missions consiste à placer un sucre dans un café. L'objectif est de construire un programme qui réalise cette opération, **sans utiliser le mode apprentissage !**

## CHOIX DU PORTE-OUTIL

On commencera par équiper le robot du porte-outil adapté à la situation



## PREMIER PROGRAMME

Réaliser un premier programme(S12\_1) qui prend un objet et qui le dépose un peu plus loin.

## FAIRE EVOLUER LE PROGRAMME

- On souhaite pouvoir donner au robot par simple appui sur l'une des touches -> ou <- l'ordre de servir vers la gauche ou vers la droite. Modifier votre programme (S12\_2)
- Améliorer encore votre programme (S12\_3) en construisant un bloc  
`pick(up ;down ;radius_up ;depth_up ; radius_down ;depth_down)`

Avec :

Action	Prendre	Déposer
Angle	up	down
Distance du lieu de pris	radius_up	radius_down
Profondeur du lieu	depth_up	depth_up

## REDIGER UNE NOTICE

- Ecrire une petite notice (S12\_4) qui donne à l'utilisateur toutes les informations nécessaires pour pouvoir utiliser votre programme.

## AMELIORATION

- Le but sera d'aborder la question du lien perception-action qui guide le comportement de notre bras. Comment être certain que nous avons bien un et un seul sucre dans la pince. (Débat en classe)