

# séance #05 : please welcome...

## PoppyErgoJr !



Bienvenue à PoppyErgoJr, petit dernier de la famille [Poppy](#), robots développés par le laboratoire de recherche INRIA.

## ÉTAPE 1 : CONNECTER LE ROBOT

Pour chacune des séances de robotique, il faudra soigneusement respecter le protocole indiqué sur la page « Connecter un robot en salle 1110 », accessible dans la catégorie « Liens Utiles » en haut à droite de cette page.

## ÉTAPE 2 : REMARQUES SUR LES MOTEURS.

- Les six moteurs se nomment m1 (premier, en bas), m2, m3, m4, m5 et m6 (dernier, en haut).
- Ces moteurs se commandent en leur indiquant un angle de rotation, compris entre  $-90^\circ$  et  $90^\circ$ .
- Les moteurs peuvent être mis dans deux états :
  - *COMPLIANT* : le moteur est souple, peut être manipulé à la main.
  - *STIFF* : le moteur est raide, prêt à effectuer un mouvement programmé. Ne pas le manipuler à la main !



## ÉTAPE 3 : PREMIER MOUVEMENT.

- Mettez tous les moteurs en *stiff*.
- Mettez tous les moteurs à 0 en 2 secondes.



## ÉTAPE 4 : PREMIER DÉFI.

- Mettre le moteur m6 en stiff
- Créer une variable « ang » qui commandera l'angle du moteur m6. Faire en sorte que la valeur de cette variable soit modifiable à la souris par un curseur.
- Si l'angle du moteur m6 est positif, il faut que toutes les diodes du robot s'allument en bleu. Sinon, en rouge.

## séance#05



 Gilles Lassus / 26 octobre 2016

ICN / Fièrement propulsé par WordPress