

Bras Robot Ergo Jr

Position des moteurs

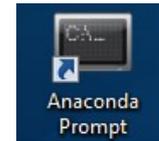
Comment programmer le bras manipulateur ?



1) Lancer le navigateur
Google Chrome



2) Lancer le simulateur
VREP



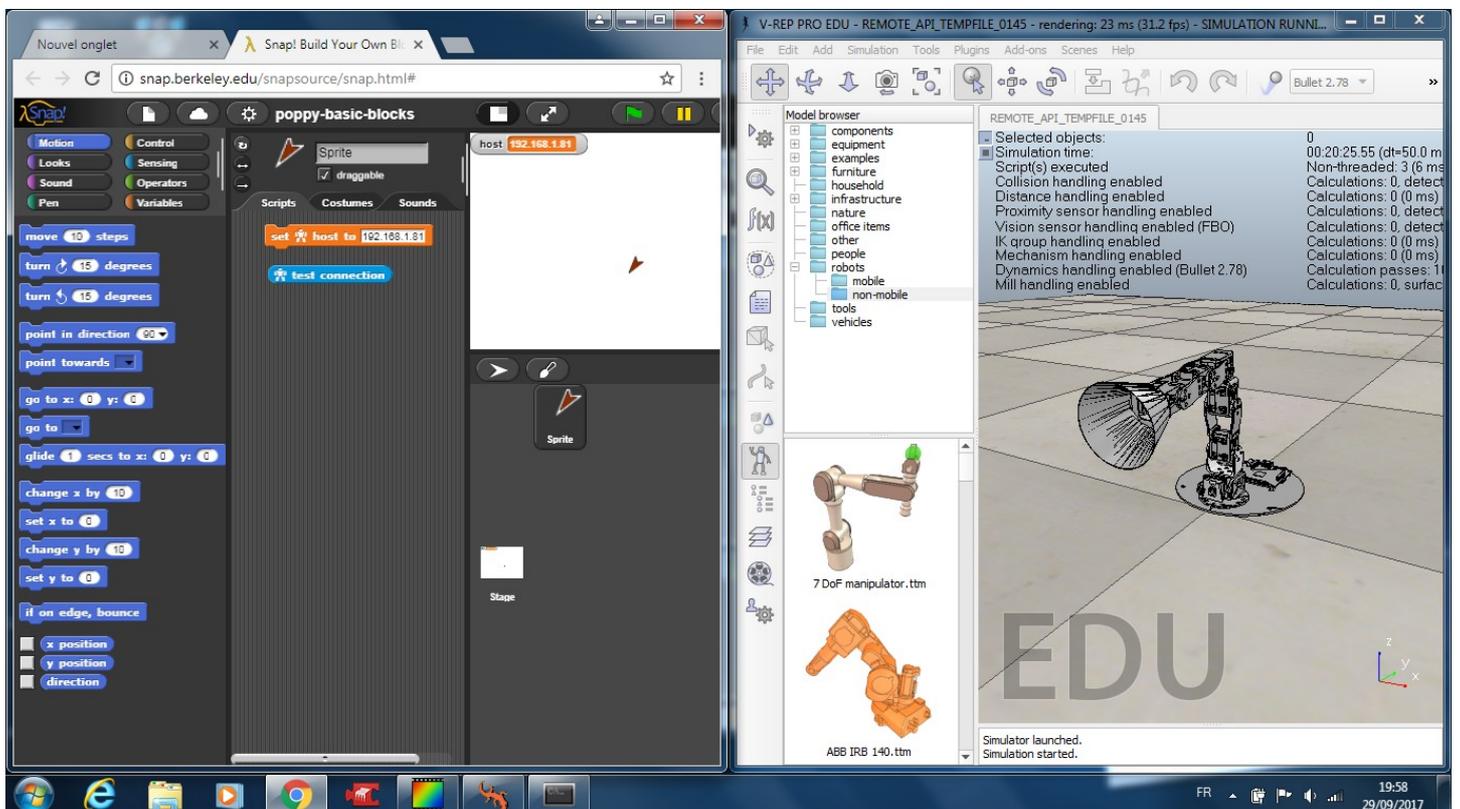
3) Lancer le terminal
Anaconda prompt.

```

Administrateur : Anaconda Prompt - poppy-services poppy-ergo-jr --snap --vrep
C:\ProgramData\Anaconda3> C:\Users\admin>poppy-services poppy-ergo-jr --snap --vrep
Attempt 1 to start the robot...
Robot created and running?
  
```

4) Dans le terminal, taper (sans faire de faute de frappe) la commande suivante :
poppy-services poppy-ergo-jr --snap --vrep

5) Patienter jusqu'à l'ouverture de Snap ! et VREP



6) Réorganiser les fenêtres pour avoir les deux applications côte à côte

Si le robot Ergo Jr n'apparaît pas dans le simulateur VREP, appeler le professeur.

Comment programmer le bras manipulateur ?

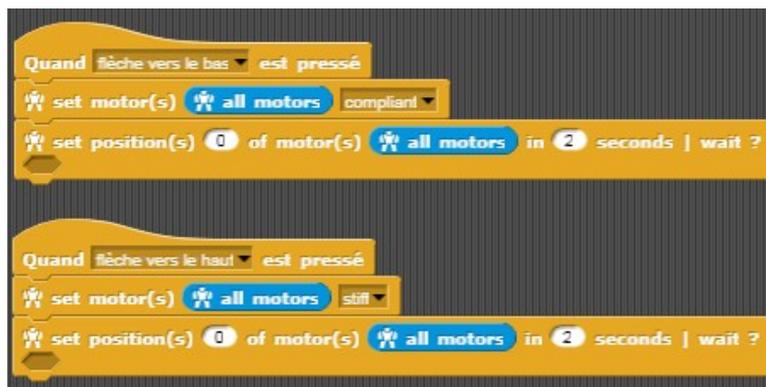


7) Dans la fenêtre Snap!, cliquer sur l'icône Paramètres (roue dentée) et régler le langage en Français.



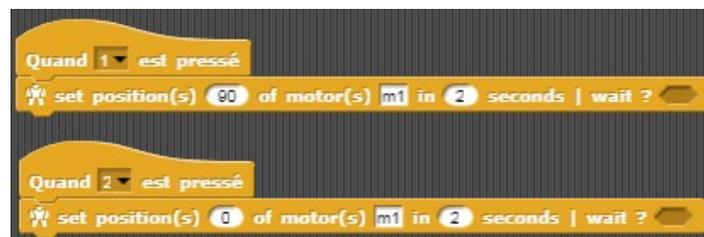
8) Cliquer ensuite sur le bloc « Test connexion » pour vous assurer que Snap! communique bien avec le simulateur. Vous devez voir apparaître le message « Connexion OK ».

Si le message n'apparaît pas, appeler le professeur.



9) Dans Snap!, rechercher et assembler les blocs ci-dessus et répondre à la question 1 de la fiche Activité.

Attention, observez bien le contenu de chaque champs, il y a des différences entre les blocs !



10) Sans effacer les blocs précédents, assembler les blocs ci-dessus et répondre aux questions 2, 3 et 4 de la fiche Activité.

Comment programmer le bras manipulateur ?



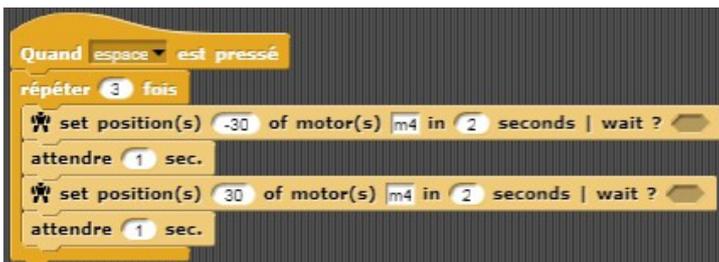
11) Assembler les blocs ci-contre et observer le comportement du bras robot en appuyant sur la touche « 4 » puis sur la flèche du haut.

12) Dupliquer les blocs ci-dessus, remplacer la touche « 4 » par la touche « 5 » et ajouter les blocs « Vrai » après « Wait ? ».



13) Observer le comportement du bras robot en appuyant sur la touche « 5 » et la flèche du haut.

14) Répondre à la question 5.



15) Sans effacer les blocs précédents, assembler les blocs ci-contre et observer le comportement du bras robot en appuyant sur la touche « Espace ».

16) Répondre aux questions 6 et 7.

17) Réaliser les programmes pour obtenir les positions du bras robot ci-contre et noter les positions de chaque moteur sur feuille.

18) Envoyer les positions au professeur via la messagerie Ilias.

