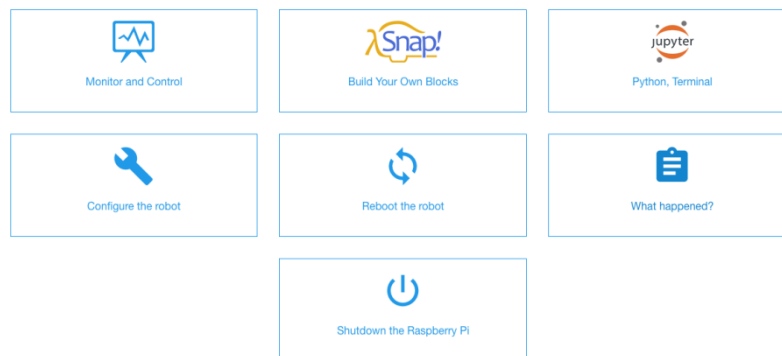


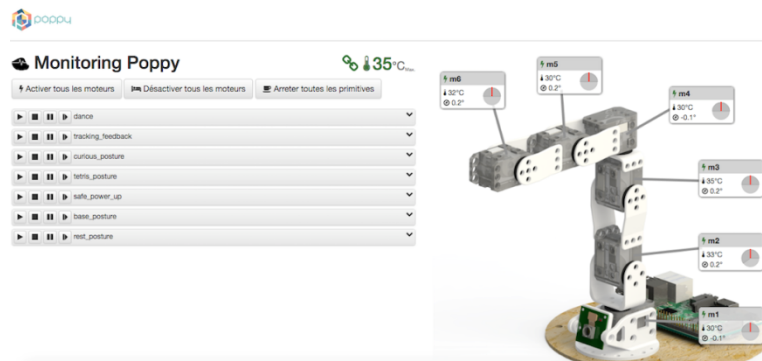
I/ Mouvements préprogrammés du robot Ergo

- Allumer votre ordinateur.
- Relier la prise internet du robot à votre tour centrale.
- Relier le câble électrique du robot à la prise électrique.
- Ouvrir le navigateur Chrome (obligatoirement) et taper le n° écrit sur le socle du robot : c'est son n° d'identification. Voici ce que vous devez obtenir sur votre écran.

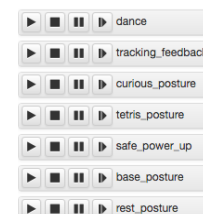


- Sélectionner le cadre « monitor and control ».

Vous visualisez les mouvements de base possibles que peut effectuer le robot Ergo.



- Pour faire effectuer le mouvement de votre choix au robot, taper sur lecture ▶.
Arrêter l'activité en tapant sur ■.
- Changer de mouvement.

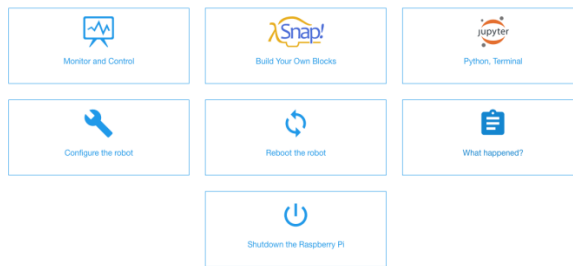


- Sur ces 4 logos, entourer les 2 logos qui semblent n'avoir aucune incidence sur le robot Ergo.



II/ Programmation de l'Ergo

1. Cliquez sur la case Snap !



2. Cliquer sur Fichier puis Ouvrir puis Examples puis poppy-demo-project.xml puis Open.



3. Se placer à la fin de la colonne script (la colonne du milieu où l'on écrit les algorithmes).

4. Construire et exécuter le script suivant. Observer ce qui se passe.



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

5. Sur le même modèle que le script précédent, modifier les valeurs et les signes pour le moteur m5. Idem pour le moteur m6. Observer et compléter.

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

6. Application : Ecrire un algorithme (suite logique d'actions) pour que Poppy puisse lancer la balle et faire tomber les verres en plastique : c'est le chamboule-tout.



Exemple : regarder la video sur <https://forum.poppy-project.org/t/a1-controler-poppy-ergo-jr-defi-chamboule-tout-livret-dactivites/2495>

D'autres élèves de 3ème ...

<https://www.youtube.com/watch?v=LZggZ5bDp4Q>

