



Seconde ICN : programmer un robot

Poppy-ergo-jr

Comment simuler le comportement d'un robot.

Les robots actuels sont de plus en plus sophistiqués et les développeurs de ces robots cherchent à leur faire faire des actions de plus en plus complexes. Afin de limiter les coûts, les premiers tests sont faits sur simulateur.

Lancer le logiciel de simulation 3D : V-rep-pro-edu. Lorsque celui-ci est entièrement démarré, **ouvrir** une page jupyter notebook. **Faire** un nouveau notebook en cliquant sur new (python[root]) :



Copier le code suivant :

```
from poppy.creatures import PoppyErgoJr  
ergo = PoppyErgoJr(simulator='vrep')
```

Le **coller** dans le notebook et l'exécuter.

La simulation du bras robotisé poppy-ergo-jr est active dans V-rep-pro-edu :

(**Faire** cette manipulation à chaque séance)



Il est recommandé de partager votre écran en deux : une moitié avec notebook jupyter et l'autre avec V-rep-pro-edu

