

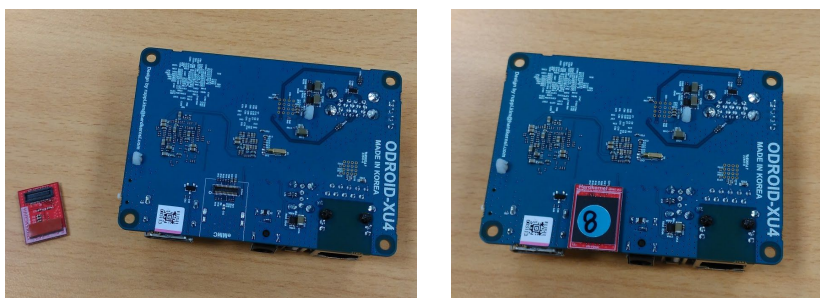


## PRÉPARATION D'UN POPPY HUMANOÏDE

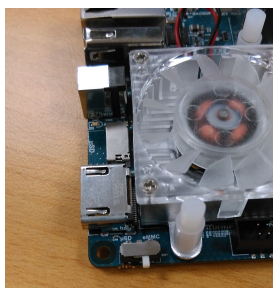
Cette documentation explique comment préparer un robot Poppy Humanoïde, du flashage de la carte à la connexion au robot. Cette procédure est la même pour un robot Poppy Torso. Elle permet notamment d'utiliser **Poppy GRR**, une application permettant la création simple de mouvements sur le robot sans programmer.

### 1. Préparation de la carte Odroid XU4 avec l'eMMC

Lorsque vous recevez votre robot, la carte eMMC est déjà flashée. Il ne reste plus qu'à préparer la carte Odroid XU4 avec l'eMMC. Aucune carte SD n'est nécessaire. Pour cela, prenez la carte Odroid, et retournez-la. Clipsez la carte eMMC (rouge) sur la carte Odroid (bleue) (voir photos ci-dessous).



Positionnez le bouton switch blanc, situé à côté de l'entrée HDMI, sur eMMC (voir photo ci-dessous).



La carte Odroid est prête. Intégrez-la à votre robot, et branchez l'alimentation et un câble ethernet.

### 2. Connexion au robot

Il ne vous reste plus qu'à vous connecter au robot. Tout d'abord, si vous utilisez un ordinateur sous Windows, installez Le logiciel **Bonjour**.

Ensuite, connectez-vous au robot en ouvrant une page internet, et en tapant <http://poppy.local>. Vous arrivez sur l'interface graphique de Poppy, vous pouvez désormais commencer à le programmer !

Une forte communauté existe autour des robots Poppy, vous trouverez de nombreuses informations pour programmer votre robot sur le forum Poppy <https://forum.poppy-project.org/>.