

# Mode d'emploi

## test\_deplacement\_robot.py

- **Etape 1** : exécuter le fichier python « test\_deplacement\_robot3.py » (la version 4 ne marche pas car c'était un essai d'implémentation de quaternions simple) dans une console de commande

---

### Pour bouger la caméra :

Pour translater la caméra :

En haut : z

En bas : s

A gauche : q

A droite : d

Zoom avant = numpad 9

Zoom avant = numpad 3

Rotations :

selon l'axe x (magenta) :

A pour touner à gauche

E pour tourner à droite

Axe y (jaune) :

Flèche du haut pour tourner à droite

Flèche du bas pour à gauche

Axe z(bleu) :

Flèche de droite pour tourner à droite

Flèche de gauche pour tourner à gauche

Pour sortir de la simulation on appui sur echap sur la fenêtre de simulation

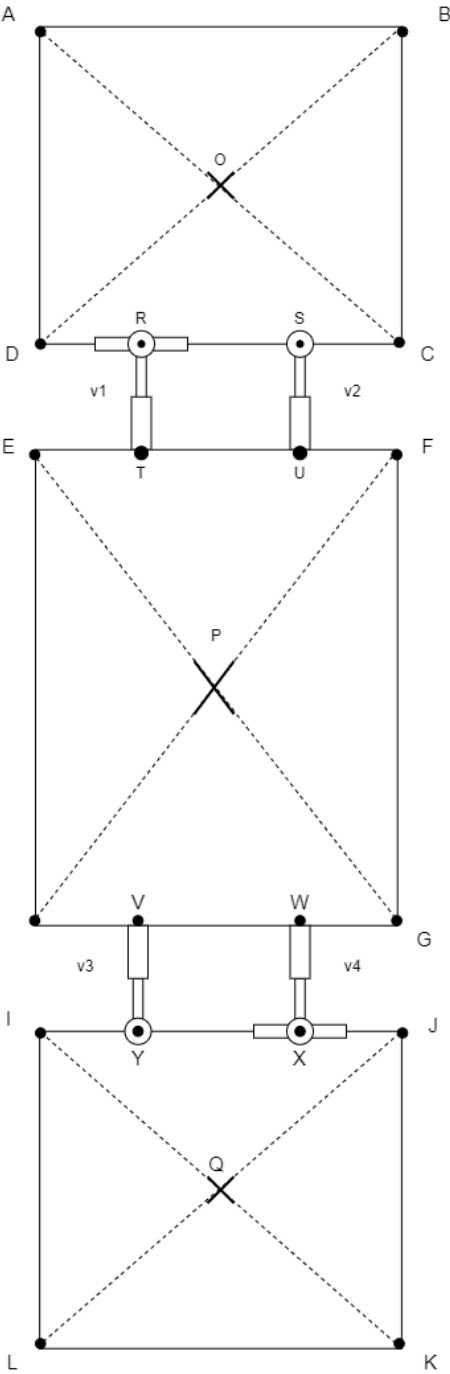
---

- **Etape 2** : appuyer sur entrée en étant bien sur la fenêtre de simulation
- **Etape 3** : taper un ordre  
il y a plusieurs ordres  
« roll » : le robot va tourner sur lui-même  
« move » : le programme demande de choisir une direction
- **Etape 4** : Après avoir choisi la direction on donne les valeurs d'allongement des 4 verrins
- **Etape 5** : on peut choisir que le robot se rétracte tout seul en appuyant sinon on les rétracte d'une distance donnée (ne marche pas forcément très bien dans tous les cas)
- **Etape 6** : la trajectoire devrait s'afficher sur la fenêtre de simulation

➔ **Retour à l'étape 1**

# Annexe

Diagramme du robot



AV

Module Central

AR