

# Poppy

## Documentation

*release 1.1.0*



# Table des matières

<a href="#">Introduction</a>	0
------------------------------	---

---

# 0Introduction

## 0.1À propos

Bienvenue dans l'espace de documentation de la plateforme robotique open source [Poppy](#).

La documentation est actuellement uniquement disponible en anglais mais est en cours de traduction. Nous vous invitons à la [consulter](#) et à nous contacter sur le [forum](#) si vous avez des questions.

Cette documentation est sous licence Creative Commons (BY-SA). Les sources sont disponibles sous [GitHub](#) et nous vous invitons à participer à son amélioration continue en [remontant les bugs](#) et/ou [en participant](#) à son écriture !

## 0.2Version

Dans ce document (version 1.0) vous trouverez les documentations pour:

- Poppy Humanoid 1.0.1 hardware
- Poppy Torso 1.0.1 hardware
- Poppy ErgoJr beta 6 hardware
- poppy\_humanoid library version 1.1.1
- poppy\_torso library version 1.1.5
- poppy\_ergo\_jr library version 1.4.0
- poppy.creatures library version 1.7.1
- pypot library version 2.10.0