# Comment faire bouger le robot Ergo Jr grâce à Snap! ?

1. Cliquez sur les blocs qui sont proposés sur la zone de script (zone du centre) et essayez de faire bouger le robot.

```
set motor(s) mall motors stiff ▼
set position(s) 60 of motor(s) m1 in 2 seconds | wait ? 🥌
Start Position
set position(s) -90 of motor(s) m6 in 2 seconds | wait ? // vrai
set position(s) (-40) of motor(s) m5 in (2) seconds |
```

2. Suivez les instructions ci-dessous pour comprendre l'utilité du bloc set motor(s) ( all motors



en cliquant sur le bloc pour valider a. Changez la valeur du bloc le changement. Pour chaque valeur (stiff et compliant), manipulez le robot avec vos mains pour voir la différence. Entourez ensuite les bonnes réponses dans les phrases en dessous.

En mode Stiff on ne peut pas manipuler le robot avec les mains on peut En mode **compliant** manipuler le robot avec les mains on peut on ne peut pas

set motor(s) ( all motors stiff

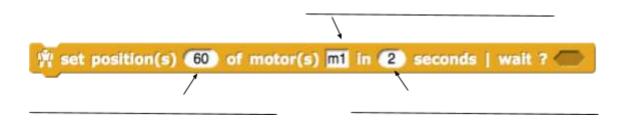
b. Pour chaque valeur (stiff et compliant), essayez de faire bouger le robot en cliquant sur les autres blocs Snap! que vous avez à l'écran. Entourez ensuite les bonnes réponses dans les phrases en dessous.

En mode Stiff faire bouger le robot avec les blocs Snap! on ne peut pas on peut En mode **compliant** on peut on ne peut pas faire bouger le robot avec les blocs Snap!

3. On va, maintenant, essayer de comprendre	e le fonctionnement du bloc :
---------------------------------------------	-------------------------------

set position(s)	0) of motor(s)	m1 in 2	seconds	wait ?
-----------------	----------------	---------	---------	--------

- ⇒ Avant d'activer chaque modification, cliquez sur le bloc start Position pour mettre le robot dans la position de départ.
- a . Modifiez les valeurs du bloc (pensez à cliquez sur le bloc pour activer l'instruction) pour comprendre la signification des valeurs puis complétez le schéma ci-dessous :
  - Modifiez la valeur 60 de en choisissant une valeur entre -90 et 90
  - Modifiez la valeur m1 de of motor(s) m1 : exemple m5
  - Modifiez la valeur 2 de en choisissant une valeur entre 0 et 4 (chiffre décimal accepté, exemple : 0.5).



b. Quel est le nom de chaque moteur ? \_\_\_\_\_

```
c. Pour cet ensemble de bloc :

Que se passe-t-il lorsqu'on modifie le bloc true en false (cliquez sur le rond gris pour changer la valeur du bloc) ?
```

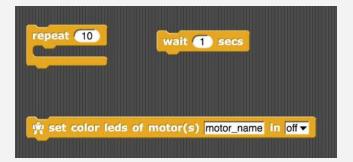
#### Vous pouvez copier/coller les blocs et scripts :

⇒ Clic droit sur le bloc ⇒ duplicate





### Pour aller plus loin...



### Encore fini?

Faites en sorte d'allumer les LEDs de chaque moteur les unes après les autres, de façon très rapide et de couleurs différentes.



## Défi robotique : Poppy Ergo Jr joue au chamboule-tout

## Matériel :

- Poppy Ergo Jr avec l'abat jour
- une balle légère
- des verres (carton ou plastique) pour faire un chamboule-tout

### Objectif:

Contrôler la position et la vitesse des moteurs du robot pour lancer la balle et faire tomber le chamboule-tout.

