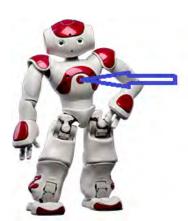
## 3. Prise en main

Pour allumer ou éteindre NAO, appuyez sur son bouton central. Les LED s'allument lorsqu'il est allumé.

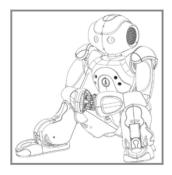
Pour l'éteindre, appuyer pendant 5 secondes sur ce bouton. Les LED s'éteignent une fois qu'il est éteint.

Afin de connecter NAO, il va vous falloir inscrire son adresse IP (ou MAC adress) dans le logiciel Choregraphe.



## 3.1.Sortir Nao

Il faut être prudent avec Nao en le sortant de sa valise et le placer dans une position de sécurité : maintenezle agenouillé assis en tenant son dos avec votre main. La surface sur laquelle il se trouve ne doit pas être glissante ou trop rugueuse, car il aura du mal à rester en équilibre. L'idéal est de le placer au sol pour empêcher tout chute depuis une table ou autre.



## 3.2.Connecter NAO

[Il est possible de connecter NAO en local et d'utiliser un simulateur afin de le faire fonctionner et de s'entraîner. Pour cela, ouvrir le logiciel Choregraphe, cliquer sur Connection - Connect to the virtual Robot].

Pour utiliser le vrai robot NAO, il faut le connecter à l'application Choregraphe.

Pour cela, double-cliquez sur l'icône du logiciel Choregraphe pour l'ouvrir. Il vous faut connecter Nao à votre réseau internet via un câble internet ou le wifi.

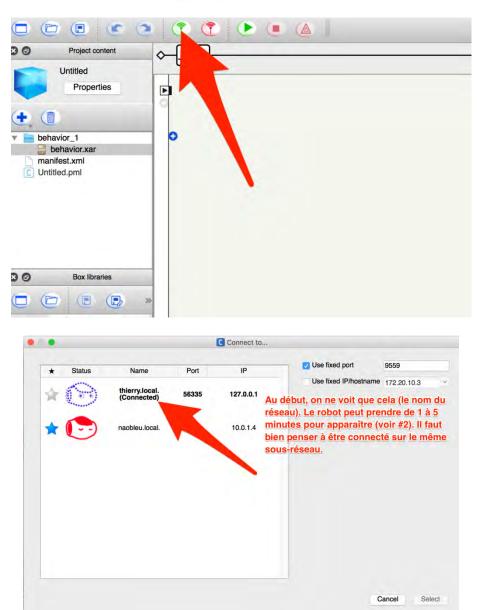
La connexion Ethernet sera indispensable pour les réglages initiaux et la connexion wifi est fortement recommandée dès que NAO sera en mouvement.

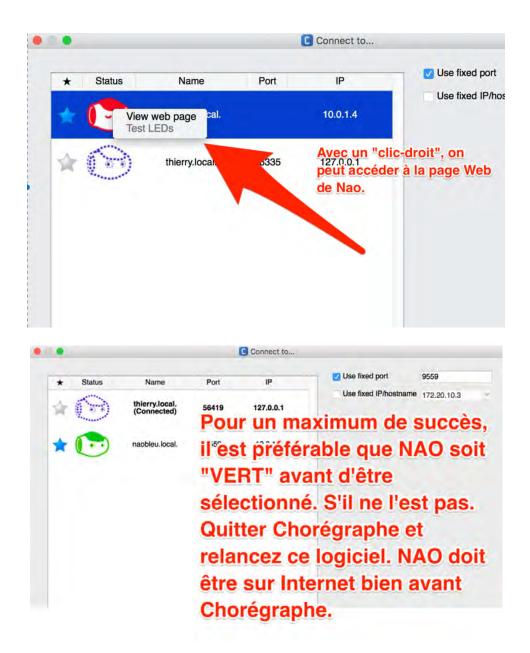
## 3.2.1. Connexion Ethernet

Si vous avez un routeur avec un port Ethernet libre, branchez le câble Ethernet derrière la tête de NAO (en retirant la trappe derrière sa tête) et branchez le câble.



Dans Choregraphe, cliquez sur ce logo et vous devriez retrouver voir apparaître votre NAO. Double-cliquez dessus et la connexion devrait être effectuée.





Si NAO n'apparaît pas immédiatement dans cette liste, cliquer sur le bouton central du robot pour afficher son adresse IP. On peut alors rentrer manuellement cette adresse IP (laisser le port par défaut).