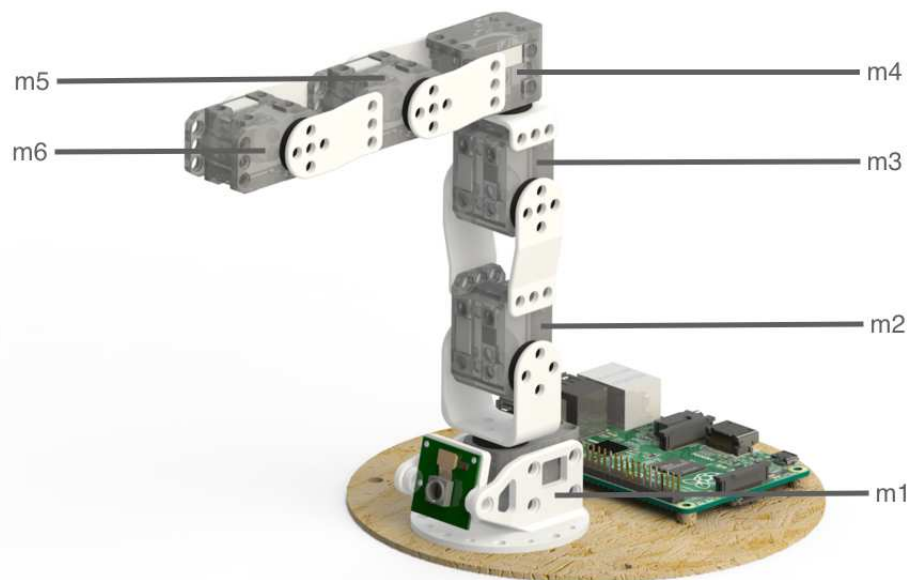


1. DECLARATIONS PREALABLES D'INSTANTIATION

Commande	Signification
<code>%matplotlib inline</code>	Matplotlib est une bibliothèque du langage de programmation Python destinée à tracer et visualiser des données sous formes de graphiques.
<code>import numpy as np</code>	NumPy est une bibliothèque pour langage de programmation Python, destinée à manipuler des matrices ou tableaux multidimensionnels ainsi que des fonctions mathématiques opérant sur ces tableaux.
<code>import matplotlib.pyplot as plt</code>	Importation de certaines bibliothèques
<code>poppy.rest_posture.start()</code>	Initialisation d'une position de départ du robot

2. MOUVEMENTS DES MOTEURS



Commande d'état	Signification
<code>poppy.motors</code>	
<code>poppy.m1</code>	
Commande de lecture	Signification
<code>poppy.m1.present_temperature</code>	
<code>poppy.m1.present_speed</code>	
<code>poppy.m1.present_position</code>	
<code>poppy.m1.present_load</code>	

Commande de pilotage	Signification
poppy.m1.goal_position = 20	
poppy.m1.moving_speed = 50	
poppy.m1.compliant = True	
poppy.m1.compliant = True	

Bien entendu on peut remplacer m1 par m2, m3,...m6

3. INSTRUCTIONS DE BOUCLE

Commande	Signification
for m in poppy.motors: print(m.name)	
[m.present_position for m in poppy.motors]	
pos_1 = {'m1': -20, 'm3': 30} poppy.goto_position(pos_1, 0.5, wait=True)	

4. GESTION DES LED

Commande	Signification
poppy.m1.led = 'green'	
red yellow blue pink cyan white	
poppy.m1.led = 'off'	