



# Thymio II : de la graine de robot

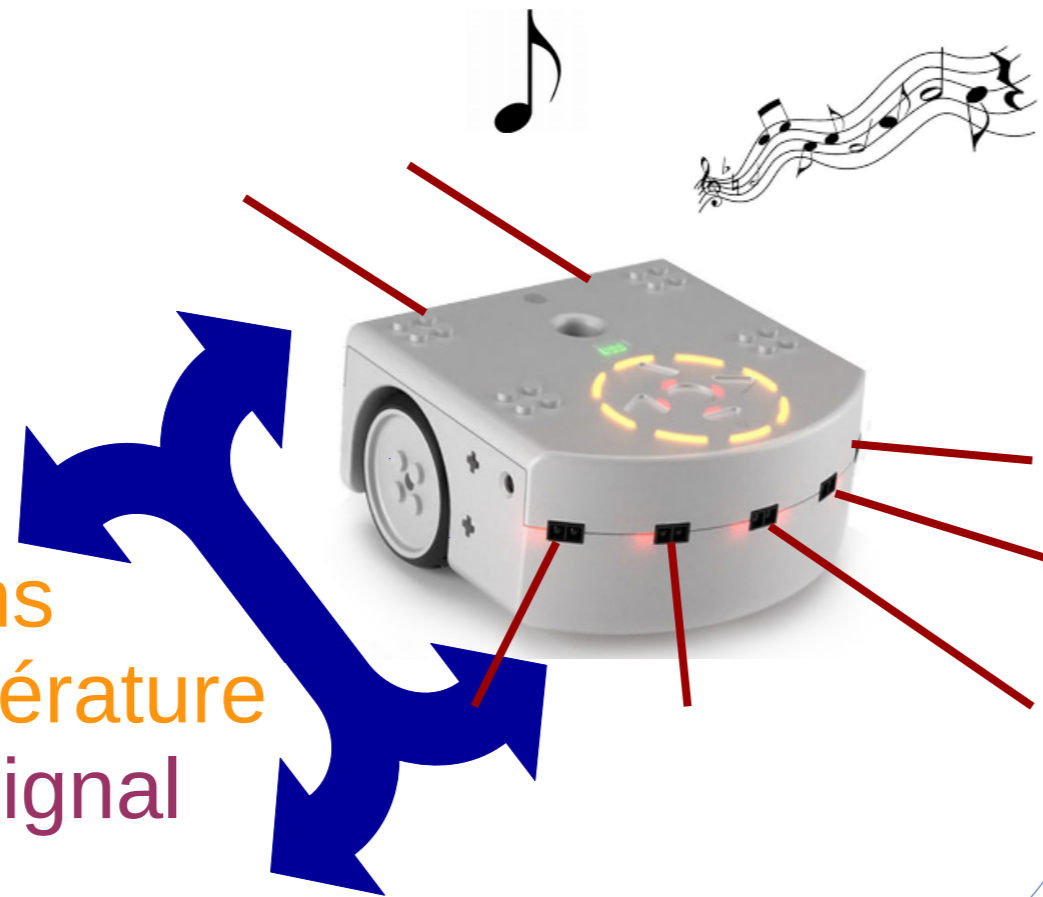


Alexis Scheuer (UL, FST, DI & Loria)

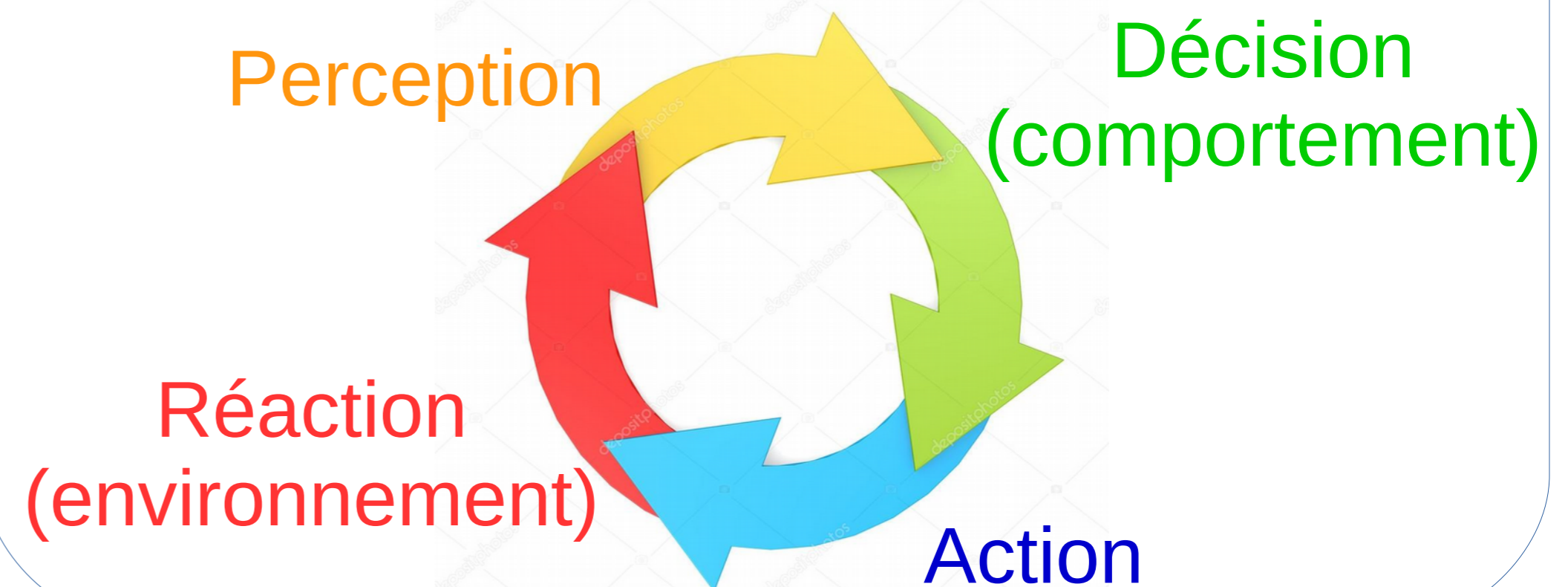
Amine Boumaza & Laurent Dupont (UL, IUT Charlemagne, DI & Loria),  
Olivier Buffet & Alain Dutech (Inria & Loria)

Thymio II peut **percevoir** et **agir**

- Détecter des objets
- Bouger
- Produire des sons
- Changer de couleur
- Réagir aux boutons
- Sentir des accélérations
- Mesurer bruits et température
- Émettre / recevoir un signal



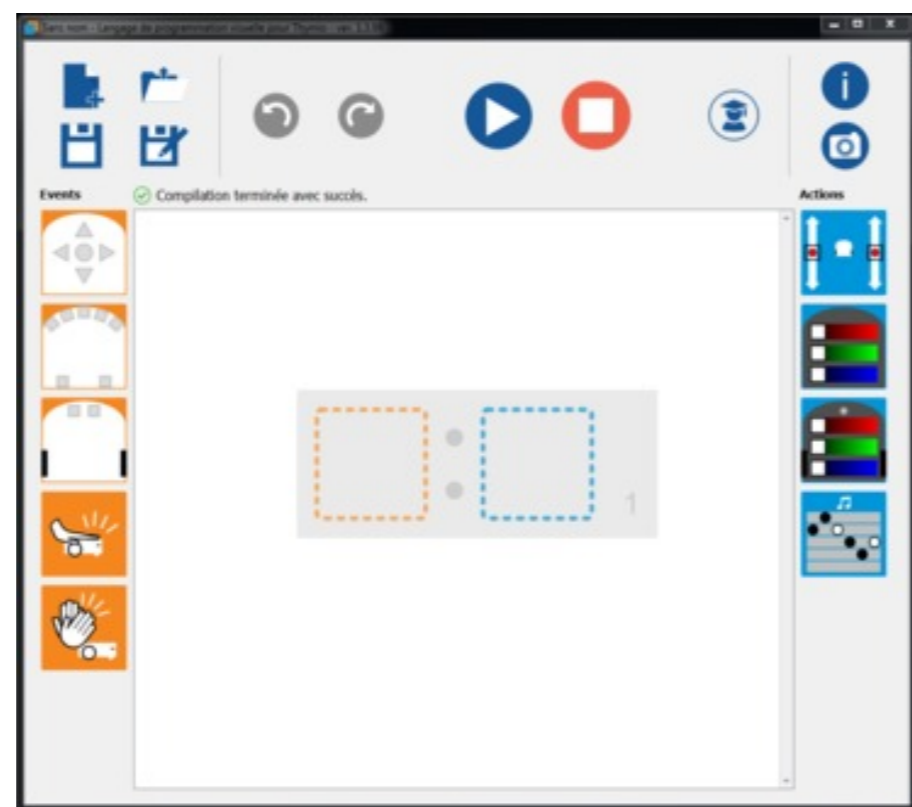
Accomplir une tâche =  
**coordonner perceptions & actions**



Programmation **visuelle** (VPL)

Lie les **actions**  
aux **perceptions**  
en indiquant **que faire**  
dans chaque **situation**

⚠ Logique ! ⚠

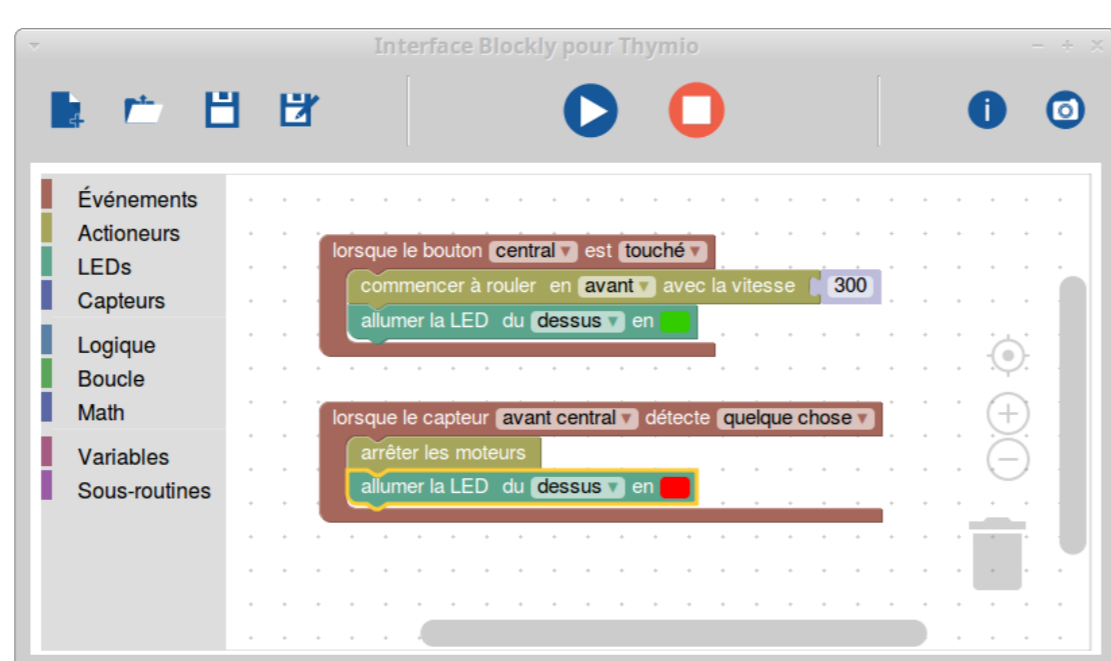


Activités = accomplir des tâches

- soit en modifiant l'environnement (**guider le robot, simple**)
- soit en **programmant** dans le robot un comportement adapté à la tâche (**rendre le robot autonome, difficile**)

Programmation **Blocky**

- Programme = assemblage de blocs
- Paramètres choisis dans des menus déroulants



Programmation **par script**

Mode sous VPL & Blocky

