



# Thymio II : de la graine de robot

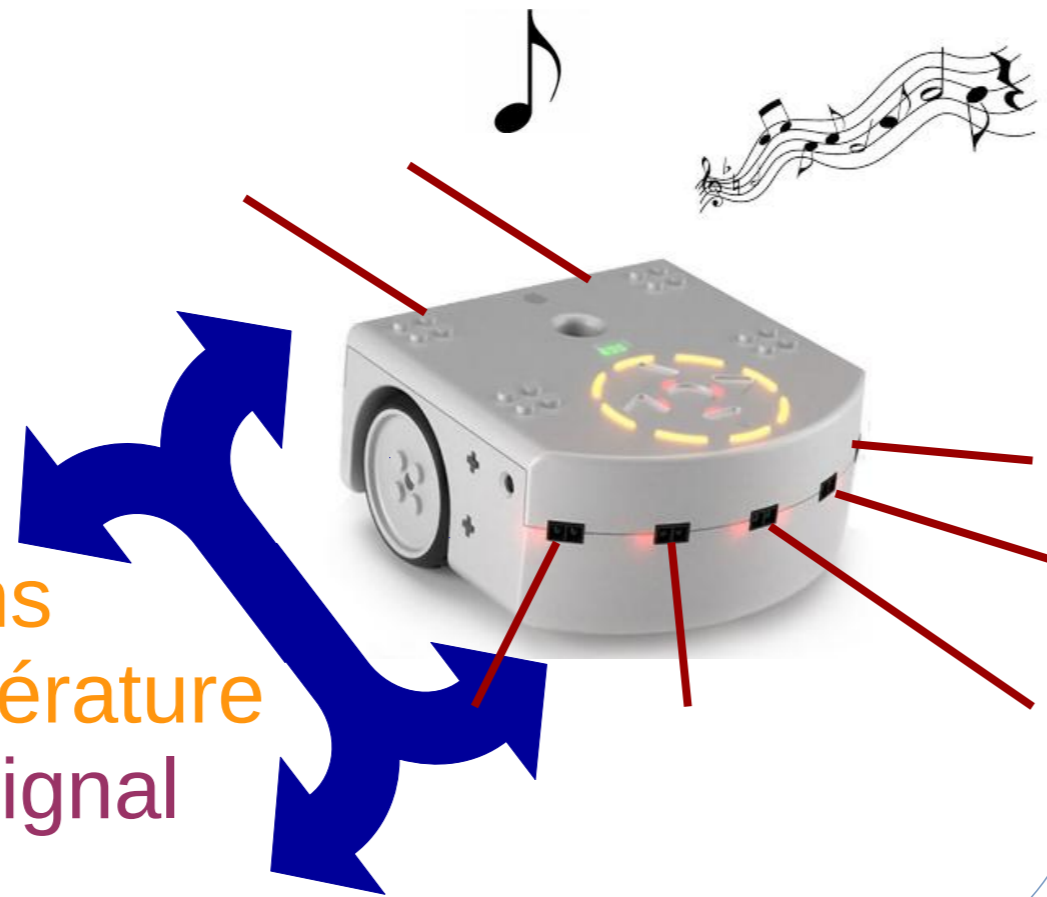


Alexis Scheuer  
Olivier Buffet  
Oriane Dermay

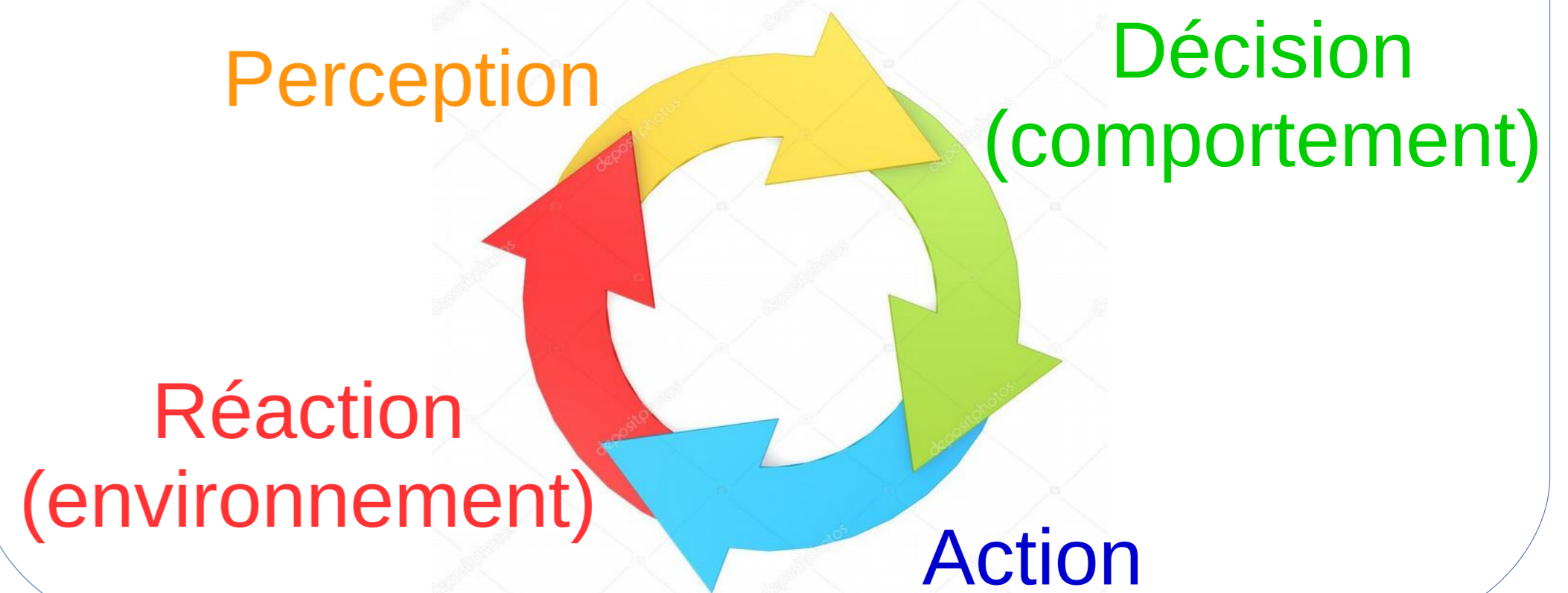
(UL, FST, DI & Loria)  
(Inria & Loria)  
(UL & Loria)

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 ! ⚠

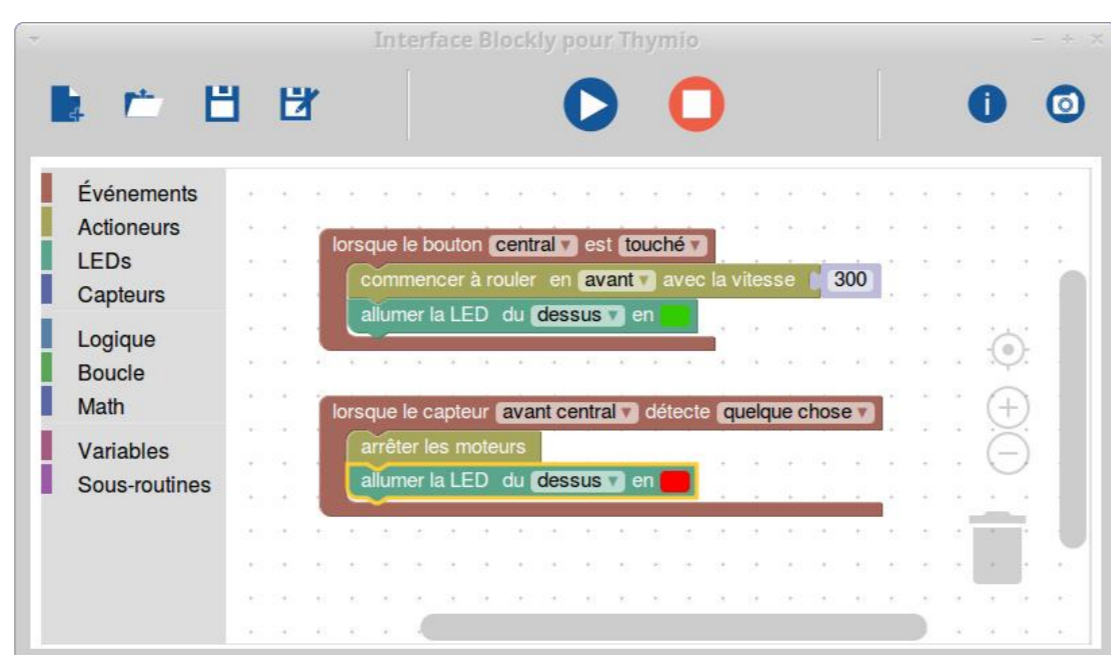


Activités = accomplir des tâches

- 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 Blockly

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



Programmation par script

Mode sous VPL & Blockly

