



Thymio II : de la graine de robot



Olivier Buffet

(Inria & Loria)

Vincent Colotte, Sylvain Contassot-Vivier, Alexis Scheuer & Gilles Simon

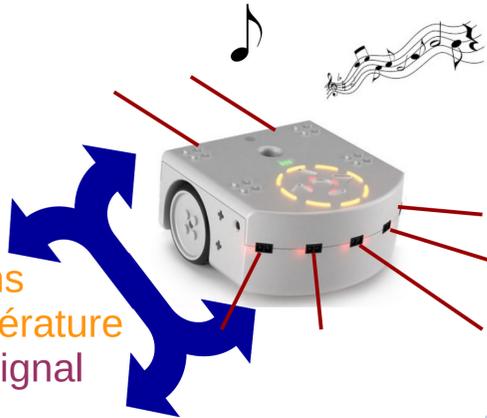
(UL, FST, DI & Loria)

Vincent Thomas

(UL, IUT Charlemagne & 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



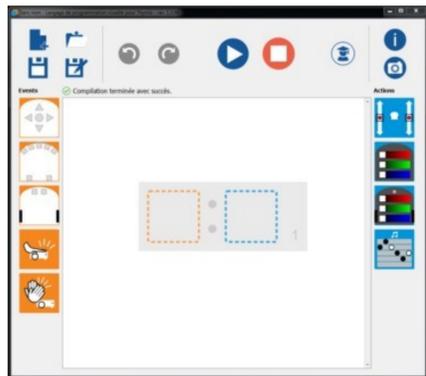
Accomplir une tâche = coordonner perceptions & actions



Programmation visuelle (VPL & VPL 3)

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

⚠ Logique ! ⚠

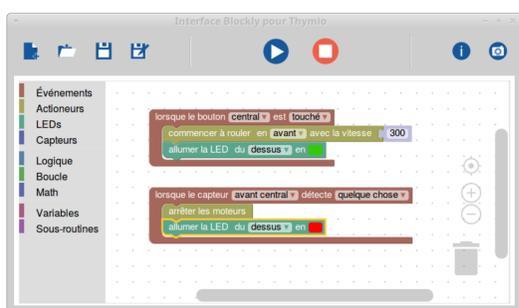


Activités = accomplir des tâches

- 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 Scratch & Blockly

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



Programmation par script

Aseba : mode sous VPL & Blockly

Commandes

Données capteur & variables

Code

Compilation

+ Python

+ ROS



Liens, documents utilisés pour l'atelier et compléments sur <http://members.loria.fr/Ascheuer/comm/fete-science-2024>