



Thymio II : de la graine de robot



Olivier Buffet

Antonin Rousseau

Phuc Ngo & Alexis Scheuer

Vincent Thomas

(Inria & Loria)

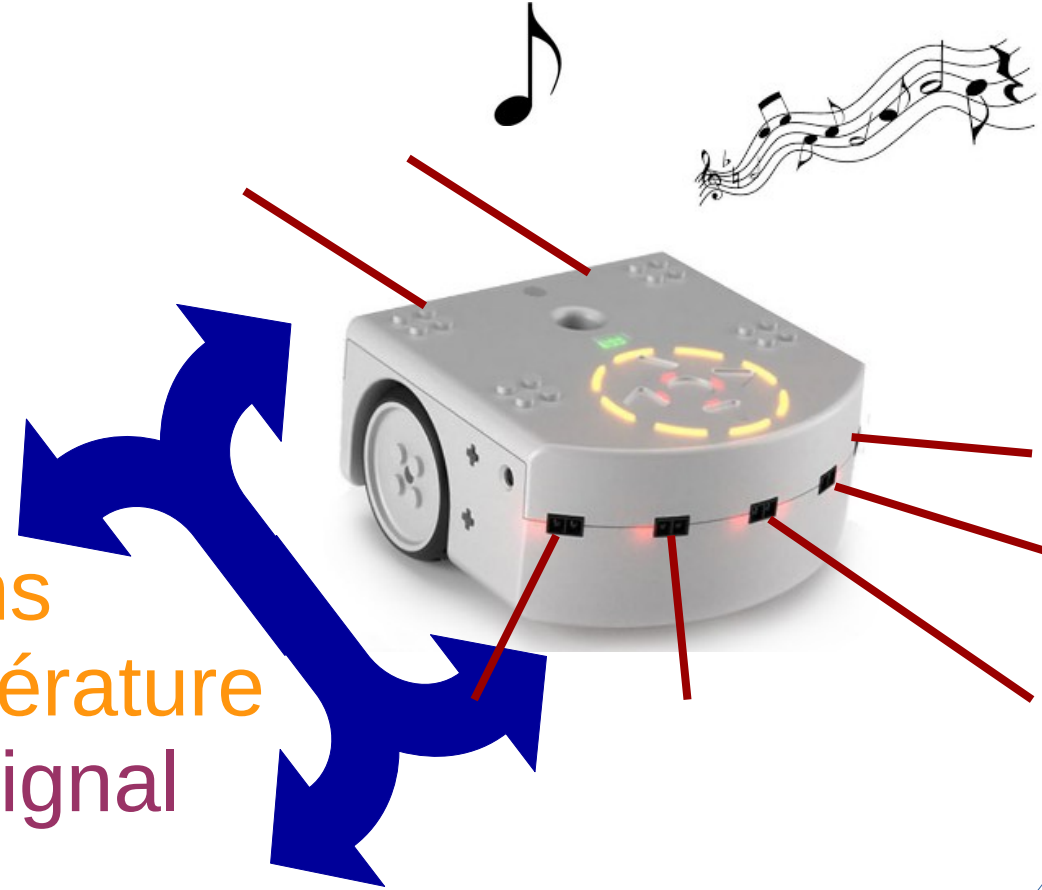
(UL & Loria)

(UL, FST, DI & Loria)

(UL, IUT Charlemagne & Loria)

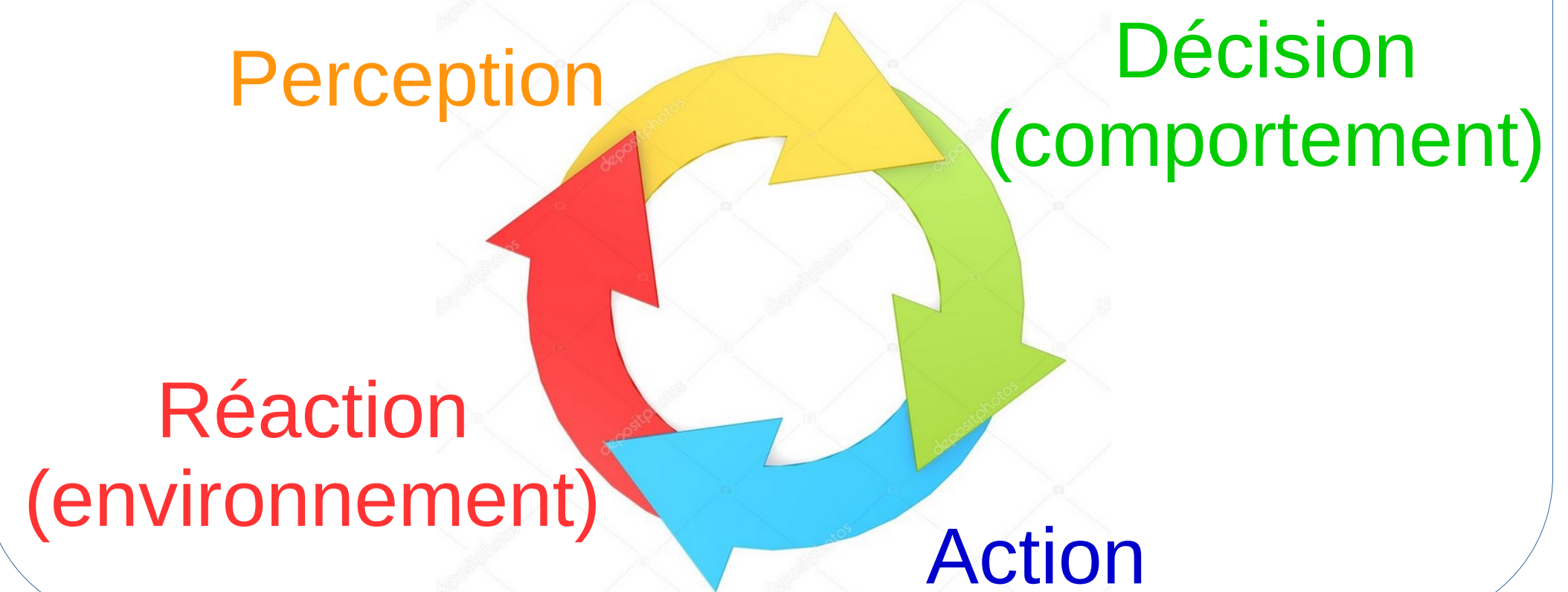
Thymio II peut **percevoir** et **agir**

- 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 =

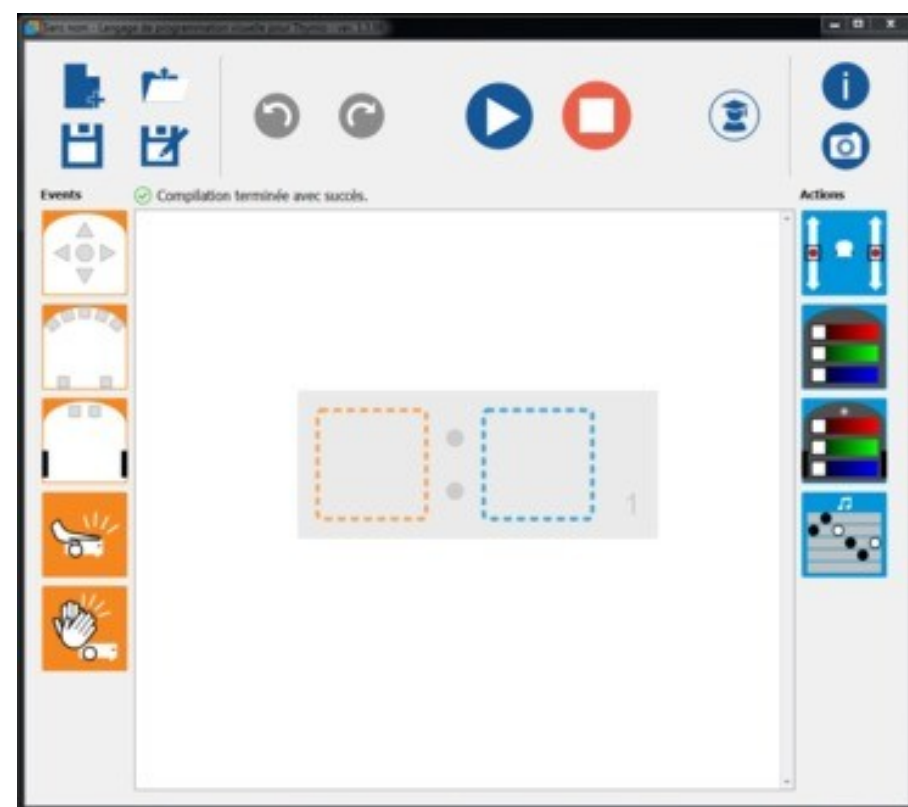
coordonner perceptions & actions



Programmation visuelle (VPL & VPL 3)

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

⚠ Logique ! ⚠

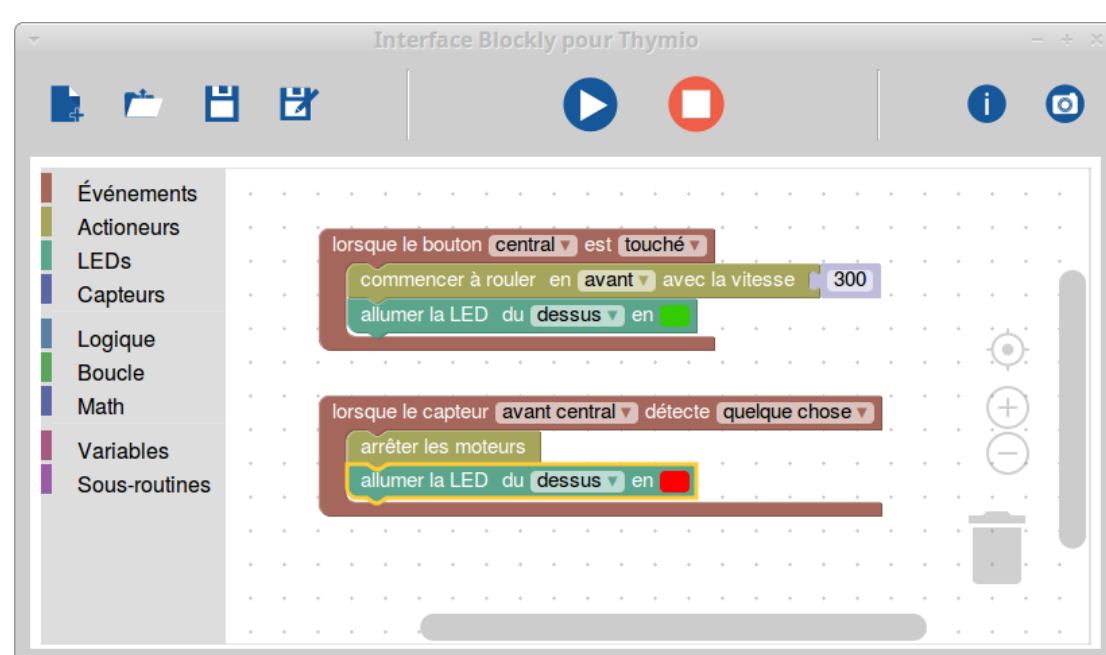


Activités = accomplir des tâches

- 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

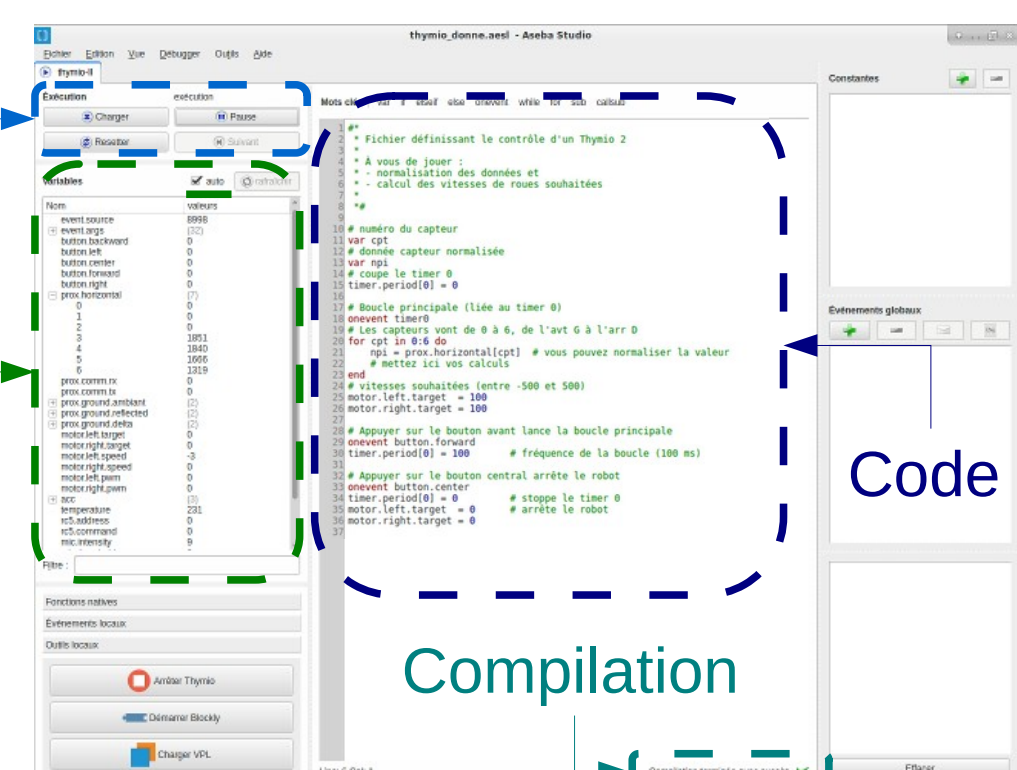


Programmation par script

Aseba : mode sous VPL & Blockly

Commandes

Données
capteur &
variables



Compilation

+ Python



+ ROS



Liens, documents utilisés pour l'atelier et compléments sur
<http://members.loria.fr/Ascheuer/comm/fete-science-2025>