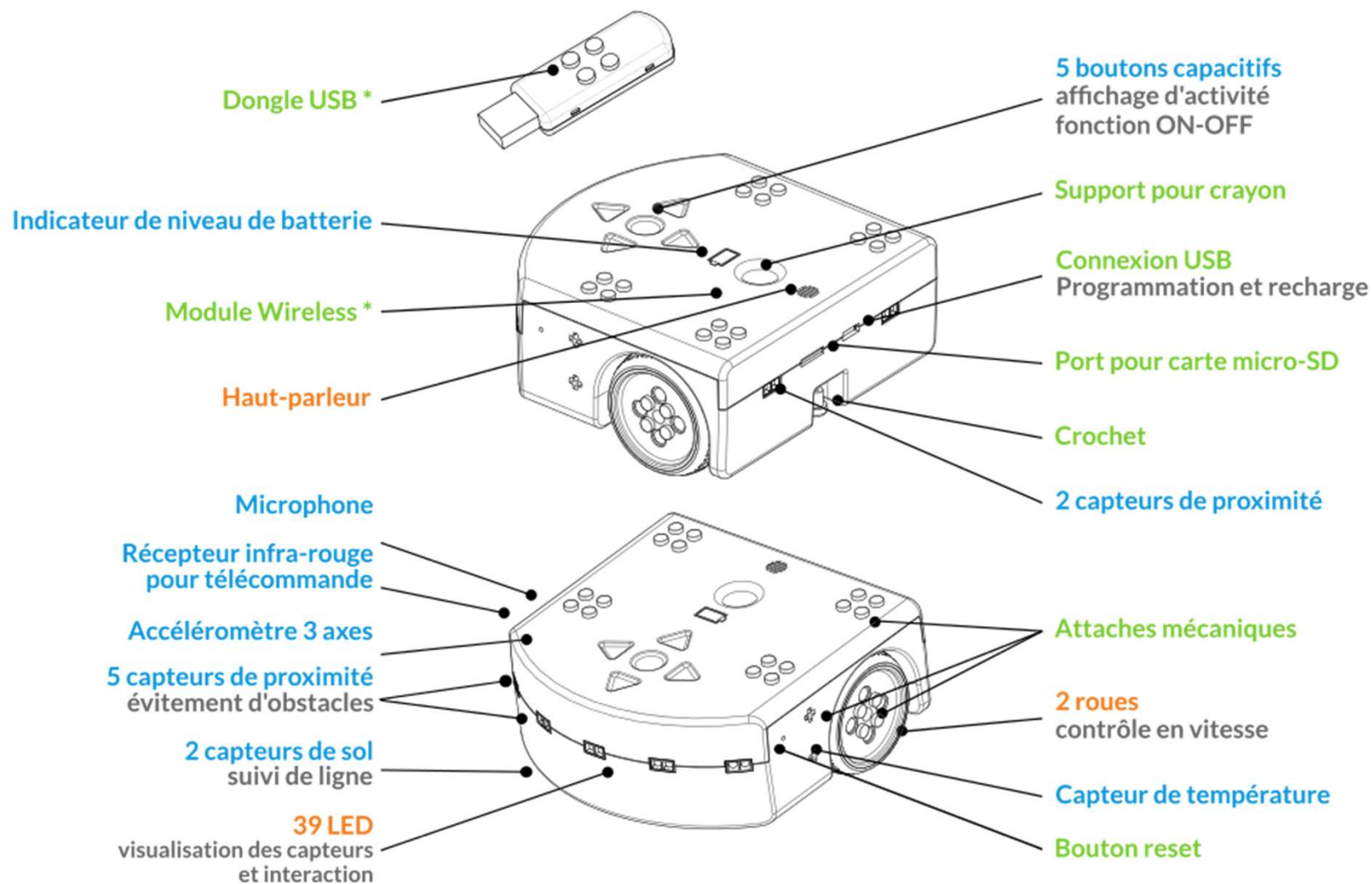


Découverte du
thymio



Observation du Thymio



* disponible uniquement avec Wireless Thymio

Actuateurs

Capteurs

Autres

Comportements prédéfinis

Vert	
Jaune	
Rouge	
Violet	
Bleu clair	
Bleu foncé	

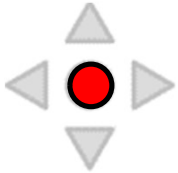
Comportements prédéfinis

Vert	AMICAL
Jaune	EXPLORATEUR (évite les obstacles)
Rouge	PEUREUX
Violet	OBEISSANT (suit les boutons)
Bleu clair	ENQUETEUR (suit une piste)
Bleu foncé	ATTENTIF (réagit au son)

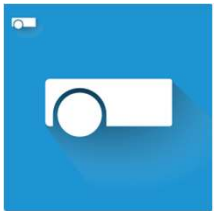
Programmation du Thymio avec VPL



Brancher le Thymio



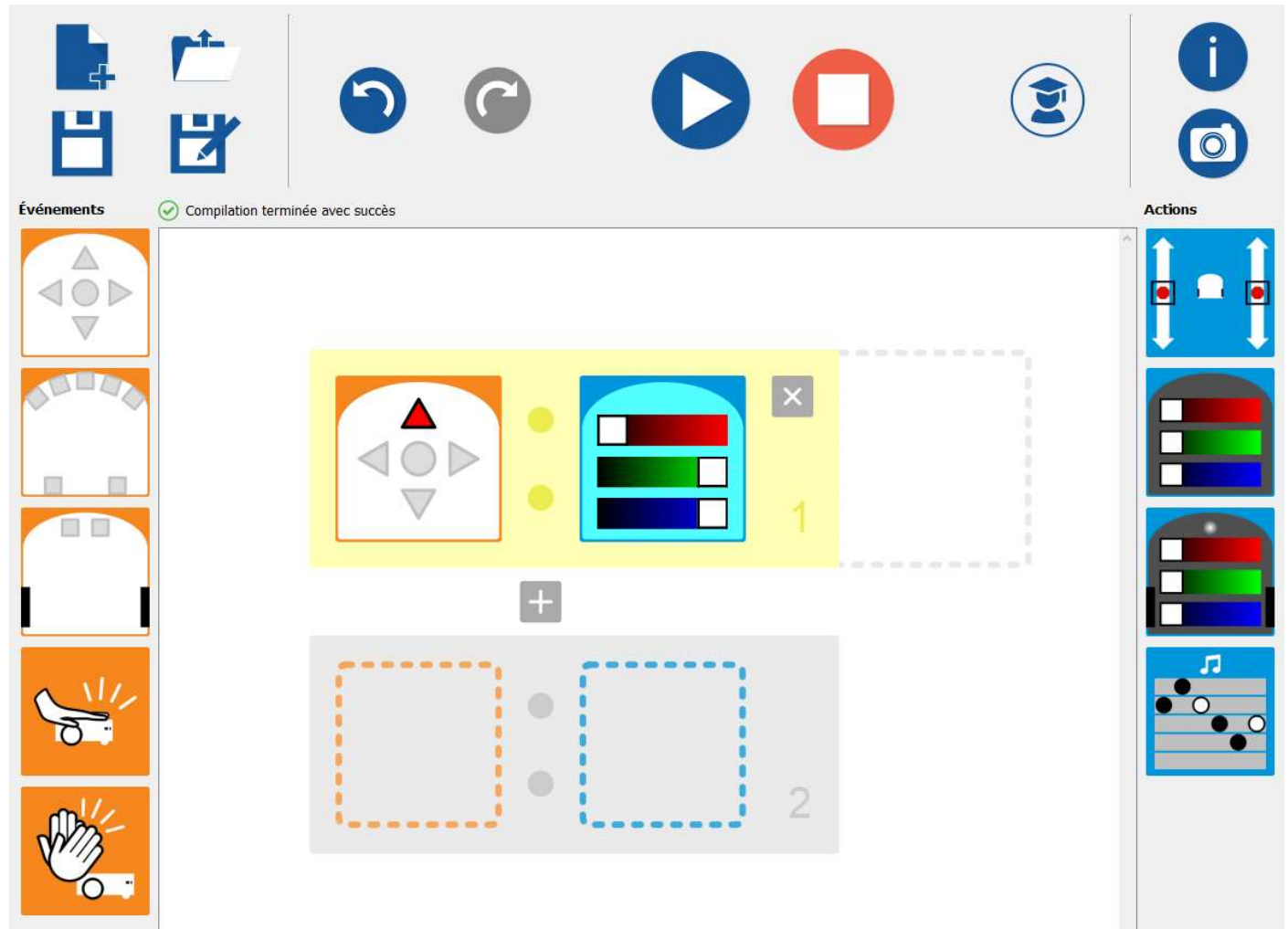
Allumer le Thymio



Lancer Aseba Studio pour Thymio



Lancer VPL



The screenshot shows the VPL programming environment. At the top, there is a toolbar with icons for file operations (save, open), navigation (undo, redo), execution (play, stop), and help. Below the toolbar, a status bar indicates 'Événements' and 'Compilation terminée avec succès'. The main workspace contains a visual programming script with two blocks: Block 1 (yellow background) contains a directional movement block and a color block; Block 2 (grey background) contains two empty dashed boxes. On the right, an 'Actions' panel shows various sensor and actuator blocks, including color sensors and a music block.

Barre d'outils



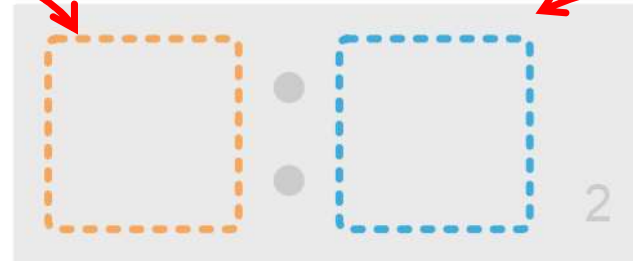
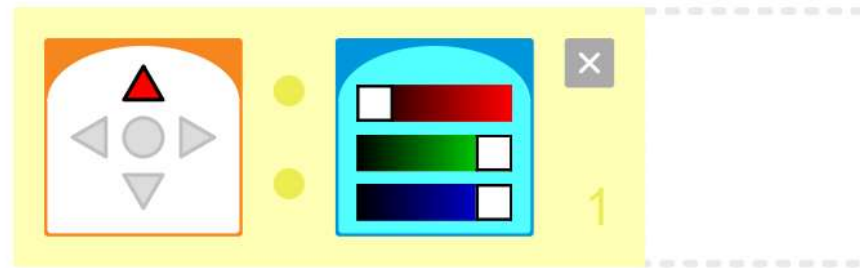
Évènements

✓ Compilation terminée avec succès

Zone de messages

Actions

Zone de programmation



Evènements

Actions

Enregistrer
sous



Attention:

Si vous souhaitez
débrancher le
Thymio,
enregistrez
votre
programme!!
(sur le bureau)

Lancer le programme Stopper le programme

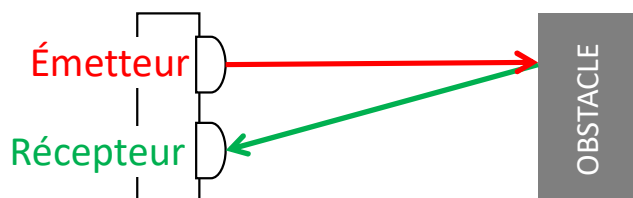
Événements ✓ Compilation terminée avec succès Actions

Fonctionnement des capteurs de proximité

Un capteur de proximité peut mesurer les distances aux objets proches. Pour le faire, il utilise deux composants : un **émetteur de lumière infrarouge** et un **récepteur**.

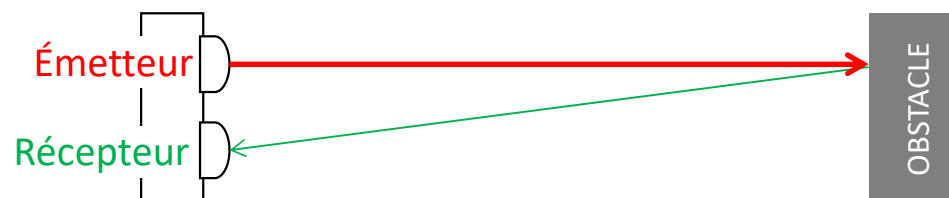
L'émetteur envoie de la lumière infrarouge et le récepteur mesure l'intensité de la lumière qui revient.

Objet proche



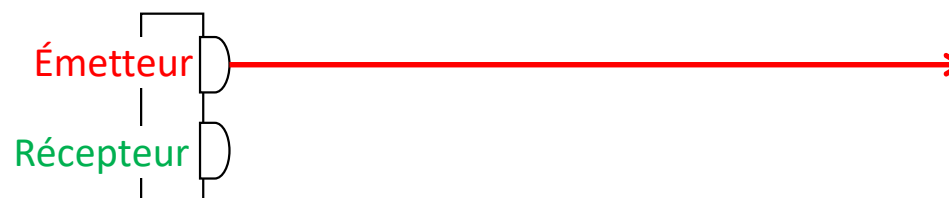
Si un objet est proche, beaucoup de lumière est réfléchi (se reflète) dessus et revient vers le robot : Le récepteur détecte beaucoup de lumière.

Objet loin



Si l'objet est loin, moins de lumière revient vers le récepteur

Pas d'obstacle



Si il n'y a pas d'obstacle, aucune lumière ne revient vers le récepteur.

Fonctionnement des capteurs de proximité

VPL (mode de base)

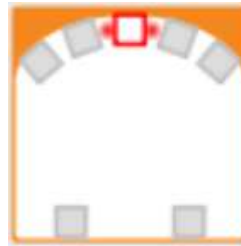
Carré gris clair

→ capteur non fonctionnel



Carré blanc entouré de rouge

si obstacle proche => action
(intensité de réflexion par obstacle > seuil 2000)



Carré noir

si pas d'obstacle proche => action
(intensité de réflexion par obstacle < seuil 1000)

