

Robot Thymio



Le robot a 2 modes de fonctionnement :

1. mode autonome : Les comportements pré-programmés permettent de le voir en fonctionnement, facilement, sans faire de programmation.
2. mode programmable : on peut programmer le comportement de Thymio suivant ses souhaits. Il s'agit d'une programmation événementielle : on programme les différents capteurs du Thymio, sous la forme d'un événement entraînant une action. On peut alors piloter le robot à distance avec la clé USB fournie (la clé envoie le programme créé dans le robot qui l'exécute). La programmation se fait en utilisant des « images » depuis un ordinateur.

Pour programmer le Thymio il faut télécharger le [logiciel](#) de programmation. Une [page](#) pour découvrir les différentes manières de programmer le robot. Petite [fiche technique](#) sur le robot et le logiciel. A regarder si tout ne fonctionne pas comme il faut.

Des idées pour travailler avec les robots en classe :

ATTENTION : Pensez à charger les robots avant utilisation (branchez le câble USB fourni).

Une [séquence](#) avec différentes missions. Relativement abordable... et surtout utilisable assez directement en classe. Contient des fiches à photocopier pour les élèves.

Une [séquence](#) proposée par la main à la pâte. Un peu plus complète et complexe que la fiche précédente. Pour les plus grands. Contient aussi des fiches à compléter pour les élèves.

Un [tutoriel](#) très (trop ?) complet pour ceux qui veulent aller vraiment plus loin.

Et si vous aussi, vous découvrez ou produisez des ressources intéressantes, n'hésitez pas à me les communiquer pour enrichir ce document.

Programmez bien !

Eric

ERUN de la circonscription de Valbonne

MAJ : Octobre 2019