

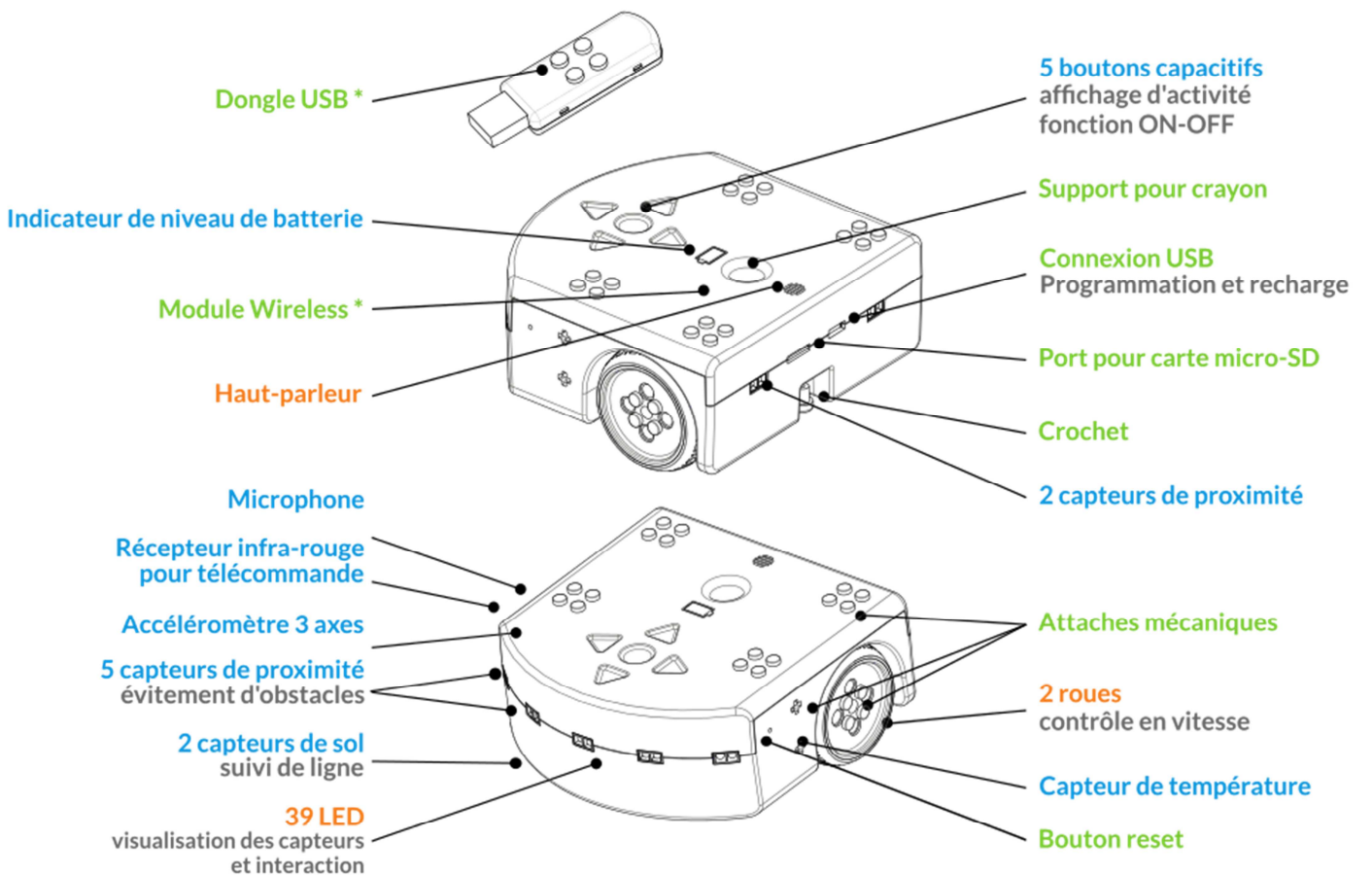


Le **Wireless Thymio** est un robot intelligent et interactif pour l'initiation à la programmation et à la robotique. Il se programme à partir d'une suite logicielle gratuite Aseba (programmation visuelle et textuelle).

Le Wireless Thymio est facile à prendre en main et à manipuler grâce à sa petite taille (110x110x50 mm) et à son poids réduit. Sa carrosserie blanche, ses touches capacitives et ses nombreuses LEDs colorées lui donnent un look très design tout en lui assurant une bonne solidité.

1 / Présentation du Thymio :

Le Wireless Thymio possède de nombreux capteurs (microphone, récepteur infrarouge, température, proximité, accéléromètre 3 axes, capteurs au sol pour le suivi de lignes), actionneurs (moteurs, haut-parleurs, LEDs), connecteurs (USB, carte mémoire) et un module WiFi pour **programmer le Thymio à distance !**



* disponible uniquement avec Wireless Thymio

Grâce à la dernière version de l'interface VPL (Aseba 1.5), il est maintenant possible d'avoir un **retour en temps réel sur les différentes parties du code** en train d'être exécutées par le robot.

Vous pourrez aussi avoir un **retour en temps réel des données provenant des différents capteurs et moteurs**.

Vous allez également pouvoir **arrêter le robot Thymio II à distance**.

2/ Premiers pas avec le Wireless Thymio

1. Branchez le Thymio avec le câble USB et laissez-le charger pendant quelques dizaines de minutes.
2. Vous pouvez ensuite tester les comportements de démonstration de votre Thymio II.
3. Appuyez (enfin, touchez) le bouton central jusqu'à ce que le robot s'allume.
4. Sélectionnez un comportement avec les flèches sur les côtés
5. Appuyez sur le bouton central pour le démarrer.

✓ **L'amical (vert)**

Wireless Thymio suit un objet en face de lui.

✓ **L'explorateur (jaune)**

Wireless Thymio explore le monde tout en évitant les obstacles.

✓ **Le peureux (rouge)**

Wireless Thymio détecte les chocs, la chute libre et montre la direction de la gravité.

✓ **L'enquêteur (turquoise)**

Wireless Thymio suit une piste.

✓ **L'obéissant (mauve)**

Wireless Thymio suit les ordres donnés par les boutons ou une télécommande.

✓ **L'attentif (bleu)**

Wireless Thymio réagit au son. On peut commander le robot avec des clappements de main.

- 1 clap = tourne ou avance tout droit
- 2 claps = marche / arrêt
- 3 claps = fait un cercle

Tous ces comportements sont décrits sur cette page [cette page](#), sur laquelle vous pouvez également télécharger le code source correspondant au comportement.

3/ Contacts MDJ

Pôle numérique

03 84 43 29 79

bdpjura@jura.fr