

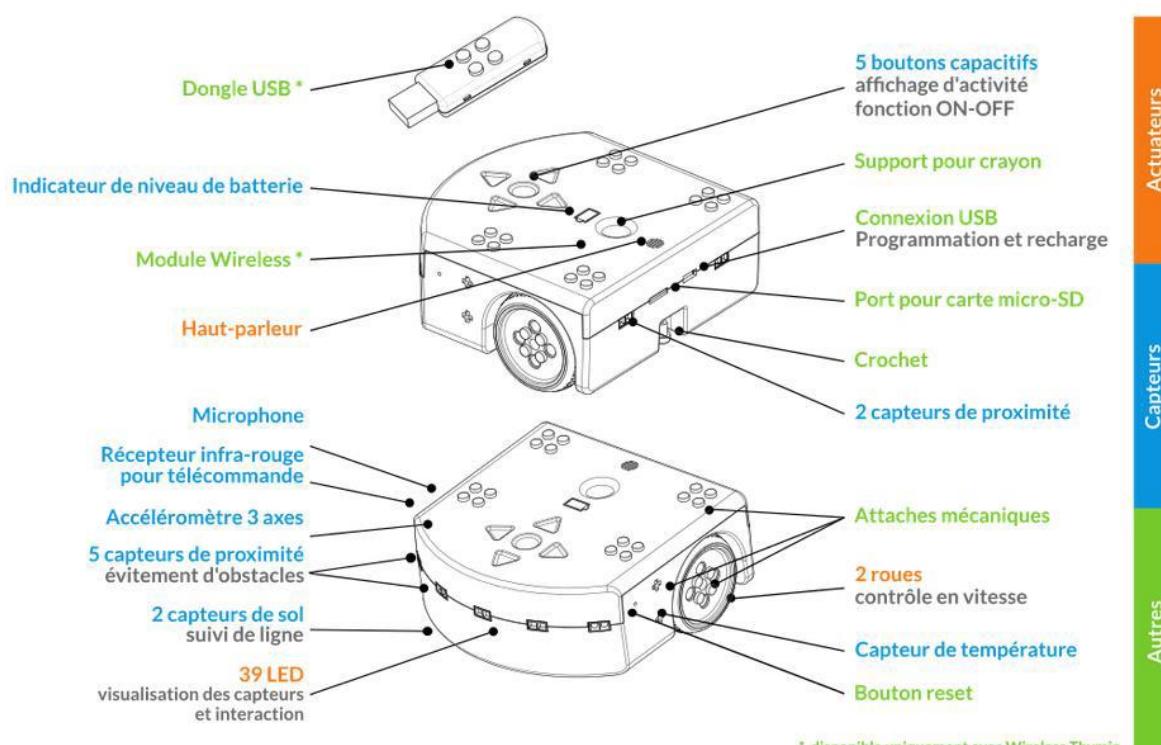
Robot Thymio II Wireless

Référence : **ROBTHYMII-WIRELESS**



Thymio II est un petit robot programmable qui permet de découvrir l'univers de la robotique et d'apprendre le langage des robots. Avec Thymio , la programmation et les bases de la robotique deviennent des notions abordables à tout âge.

Description du Thymio II Wireless



Programmation :

Thymio est préprogrammé avec six comportements :



Ces comportements sont toujours présents dans le robot. Pour choisir un comportement, il suffit de démarrer le robot et de sélectionner une couleur grâce aux boutons flèches, le bouton central permettant de démarrer le comportement. Lorsque le comportement est actif, le bouton central permet de revenir au menu de sélection des comportements.

Logiciel

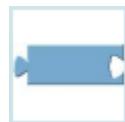
Thymio peut être programmé grâce à Aseba. Aseba est un ensemble d'outils qui permet aux novices de programmer facilement et efficacement des robots. Pour ces raisons, Aseba est très adapté à la robotique pour l'éducation et la recherche. Aseba est open-source (GNU Lesser General Public License), vous pouvez facilement le télécharger et jouer avec.

Aseba est composé de:



Programmation visuelle

La programmation visuelle est un composant d'Aseba. Cet environnement a été conçu spécialement pour programmer Thymio facilement en combinant des blocs événement et des blocs action.



Programmation Blockly

Développé par Google, Blockly est un pont idéal entre la programmation visuelle et textuelle. Il suffit d'assembler des blocs visuels dans lesquels se trouvent du texte pour programmer Thymio.



Programmation texte

Aseba Studio est un composant d'Aseba conçu pour programmer des robots comme Thymio en écrivant du code texte. Cela permet d'avoir un niveau de contrôle plus grand qu'avec la programmation visuelle.

Autres options de programmation :

Programmation Scratch



Aseba scratch est un logiciel qui fait le lien entre Scratch 2 et le robot Thymio.

Configuration requise ASEBA

Aseba peut être installé sur Linux, Mac OS et Windows



Linux



Mac OS



Windows

Spécifications techniques :

	
Dimensions	11 cm x 11.2 cm x 5.3 cm
Poids	270 grammes
Dimensions de la boîte	13.5 cm x 15 cm x 7.5 cm
Contenu de la boîte	Un robot Wireless Thymio / Un câble USB pour la charge et la programmation / Un dongle USB pour la programmation à distance / Un guide de démarrage
Protocole du module Wireless	2.4 GHz, protocole 802.15.4
Batterie	Li-Po, 3.7V, 1'500 mAh, rechargeable via USB / Autonomie entre 3 et 5 heures / Temps de chargement : entre 1 et 2 heures
Capteurs	9 capteurs infrarouge 940nm (portée environ 10cm) / 5 boutons tactiles (Technologie capacitive) / 1 accéléromètre trois axes / 1 thermomètre / 1 microphone / 1 capteur infrarouge (récepteur pour télécommande) / 1 module Wireless
Actuateurs	39 LEDs / 2 moteurs DC / 1 Haut-parleur
Vitesse maximale	14 cm/s