

# Fiches d'activités

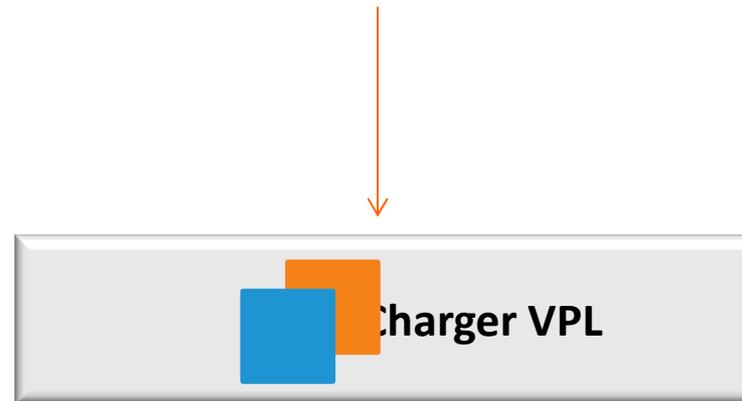
## Robot Thymio

thymio

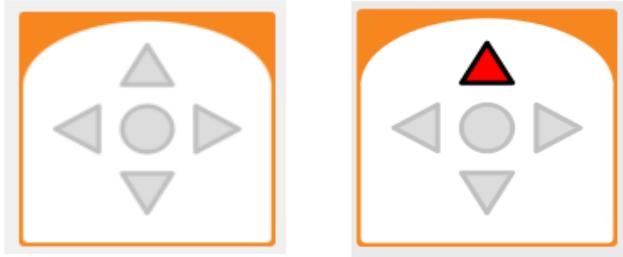


# Commencement...?

- A l'aide du câble USB branche le thymio sur ton PC
- Vérifie si le thymio est bien branché
- Si oui, alors clique sur le bouton pour le programmer



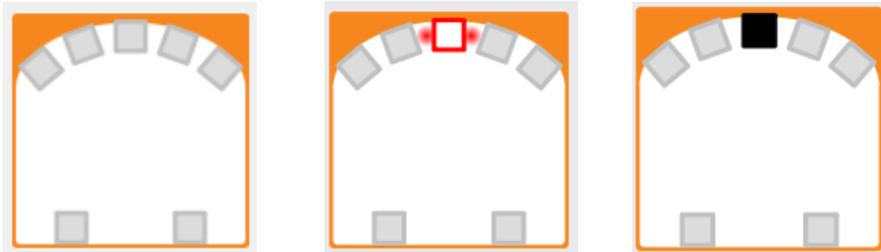
# Les blocs d'événements



**Bouton touchés :**

**Gris** : le bouton est ignoré

**Rouge** : le bouton doit être touché

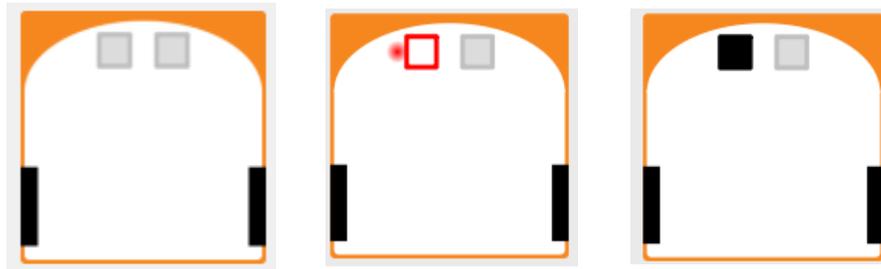


**Capteurs d'obstacle :**

**Gris** : le capteur est ignoré

**Rouge** : le capteur détecte un objet

**Noir** : le capteur détecte rien



**Capteurs de sol :**

**Gris** : le capteur est ignoré

**Rouge** : le capteur détecte le sol

**Noir** : le capteur ne détecte pas le sol

# Les blocs d'événements



## Détection de claquement :

S'active lorsque le robot détecte un fort bruit comme un claquement de main à proximité.



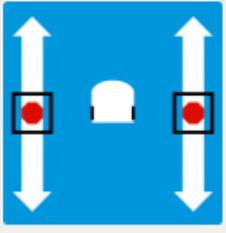
## Détection de choc :

S'active lorsque le robot détecte un choc.



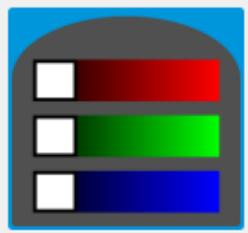
**Exemple** : Ici tu dois appuyer sur la flèche du haut **ET** sur la flèche du bas pour que l'événement se produise.

# Les blocs d'actions



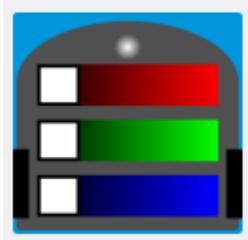
## Moteurs :

Cette action définit la vitesse des moteurs gauche et droite (et donc des roues).



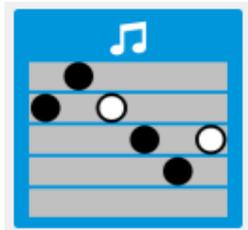
## Couleur du haut :

Cette action définit la couleur du haut du robot en un mélange de rouge, vert et bleu.



## Couleur du bas :

Cette action définit la couleur du bas du robot en un mélange de rouge, vert et bleu.



## Musique :

Cette action joue une mélodie d'au maximum 6 notes définies par l'utilisateur. Pour chaque note, sa hauteur dépend de sa position verticale. Un point blanc produit une note qui dure deux fois plus longtemps qu'un point noir. Pour définir une note, cliquez sur la barre où vous voulez qu'elle apparaisse. Un clic sur un point le change de blanc à noir. Un clic supplémentaire transforme la note en silence.

# Le mode avancé

Ce bouton permet de passer dans le mode avancé



## Temps écoulé:

Cet événement se déclenche lorsque le compte à rebours arrive à zéro.



## Compte à rebours (Timer) :

Cette action permet de démarrer un compte à rebours de 0 à 4 secondes. Pour choisir le nombre de secondes que tu souhaites, clique sur l'horloge.



## Indication d'état du robot

Ce bloc est ajouté automatiquement à un événement.

**Orange** : allumé

Blanc : éteint



## Changement d'état du robot

Cette action permet de changer l'indication d'état du robot.

**Orange** : allumé

Blanc : éteint



# Change la couleur



Explications :

Lorsque tu appuies sur les flèches de ton thymio, il change de couleur.



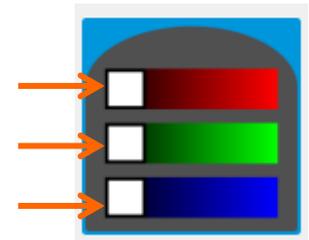
← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Mélange les couleurs



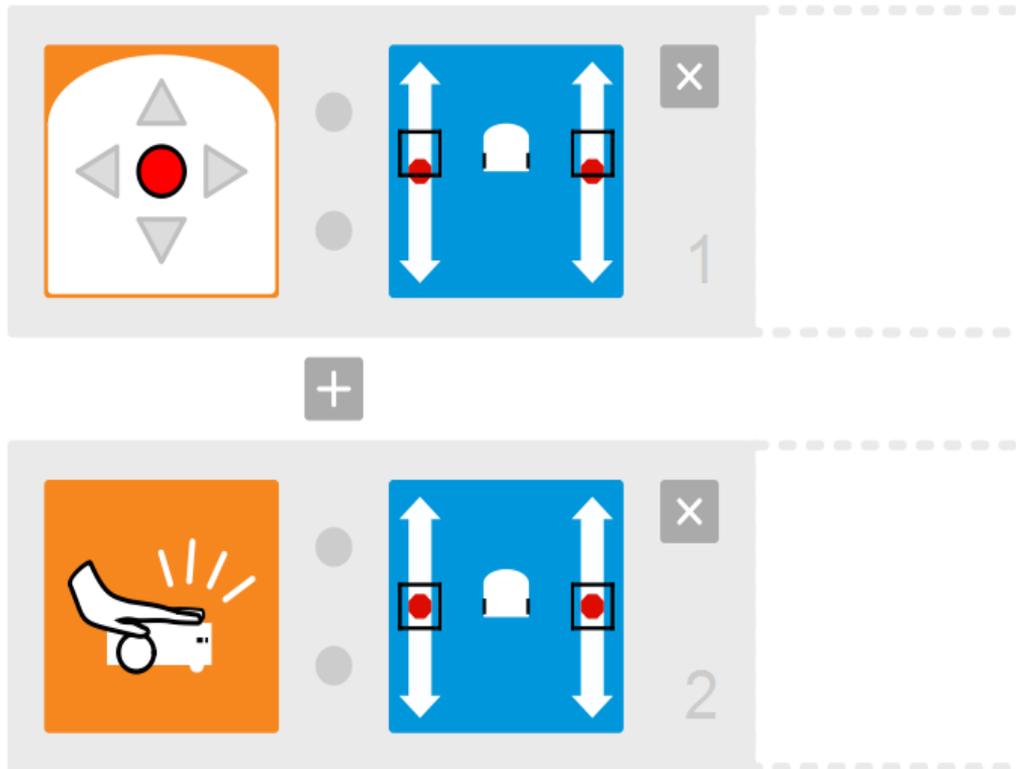
## Astuce :

Tu peux choisir tes couleurs à toi en jouant sur la combinaison des couleurs.



← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Tape dessus



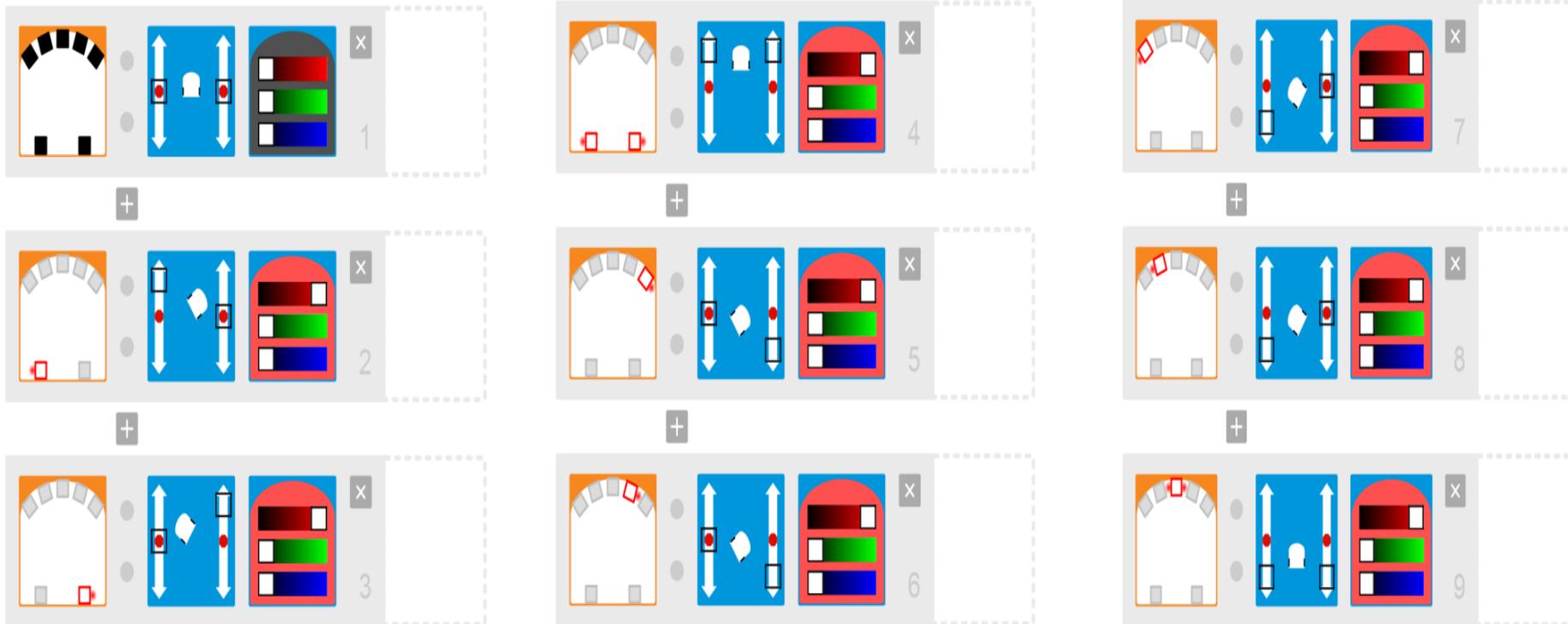
Explications :

Lorsque tu appuies sur le bouton rond de ton thymio, il avance et lorsque tu tapes dessus, il s'arrête.



← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Reconstruis le peureux

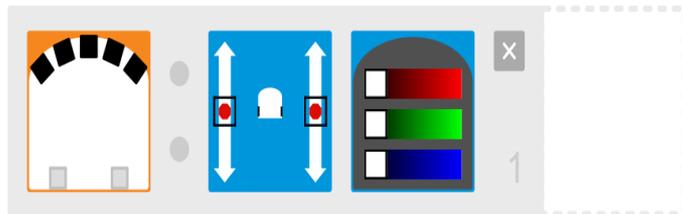


Explications : Ton thymio te fuit lorsque tu t'approches de lui.

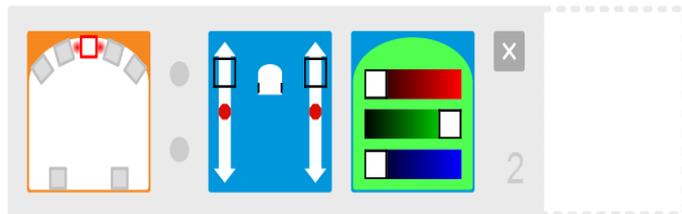


← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

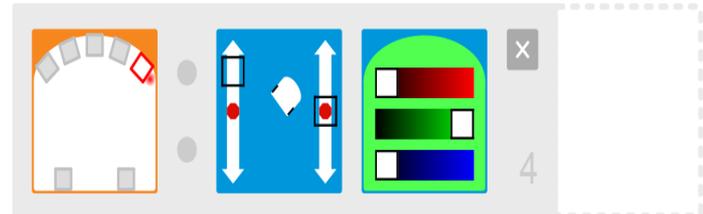
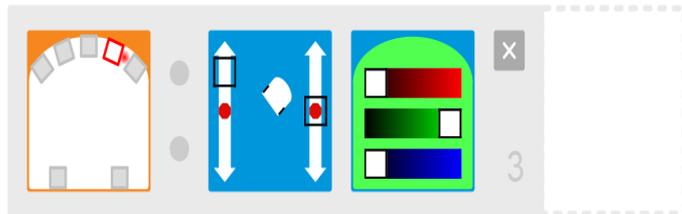
# Reconstruis l'amical



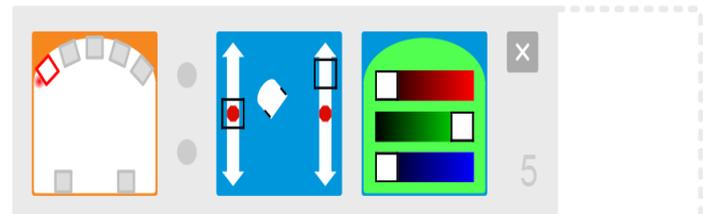
+



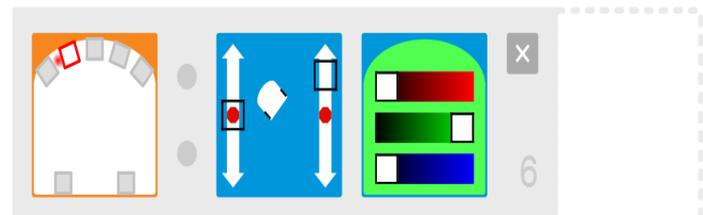
+



+



+

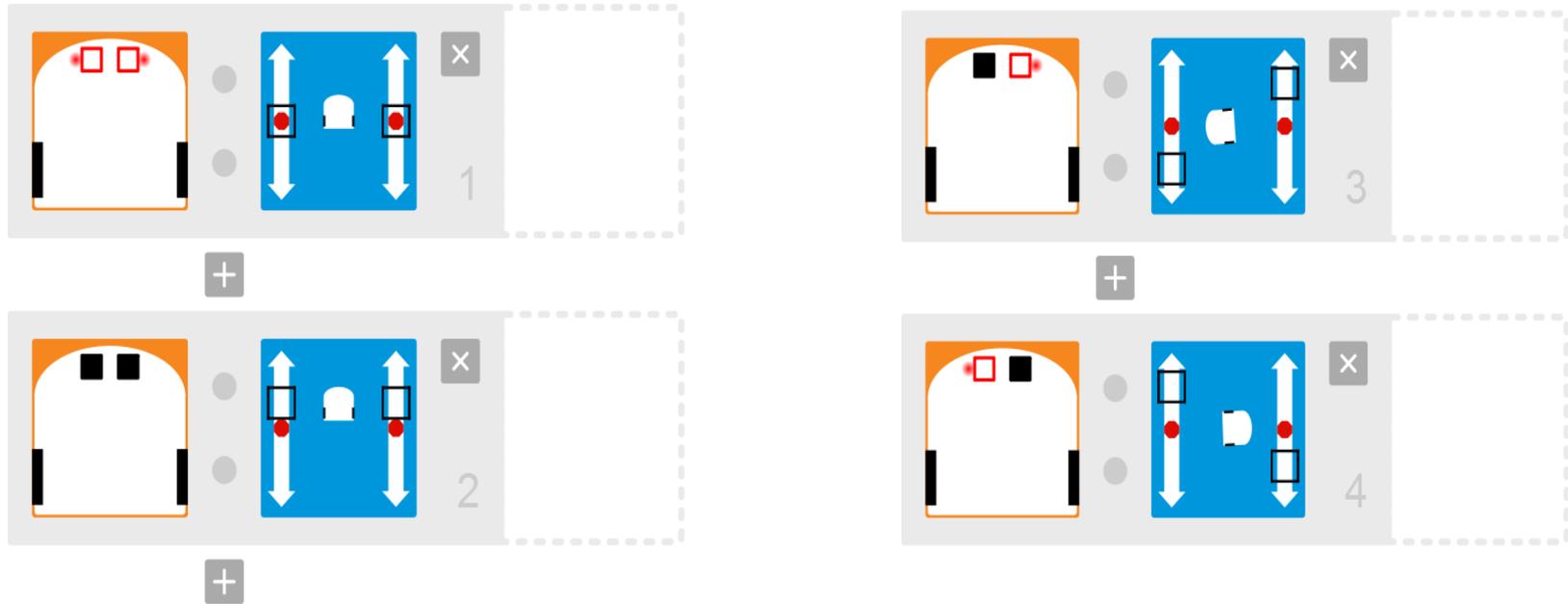


Explications : Ton thymio suit ta main ou un objet.



Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Reconstruis le suiveur de ligne

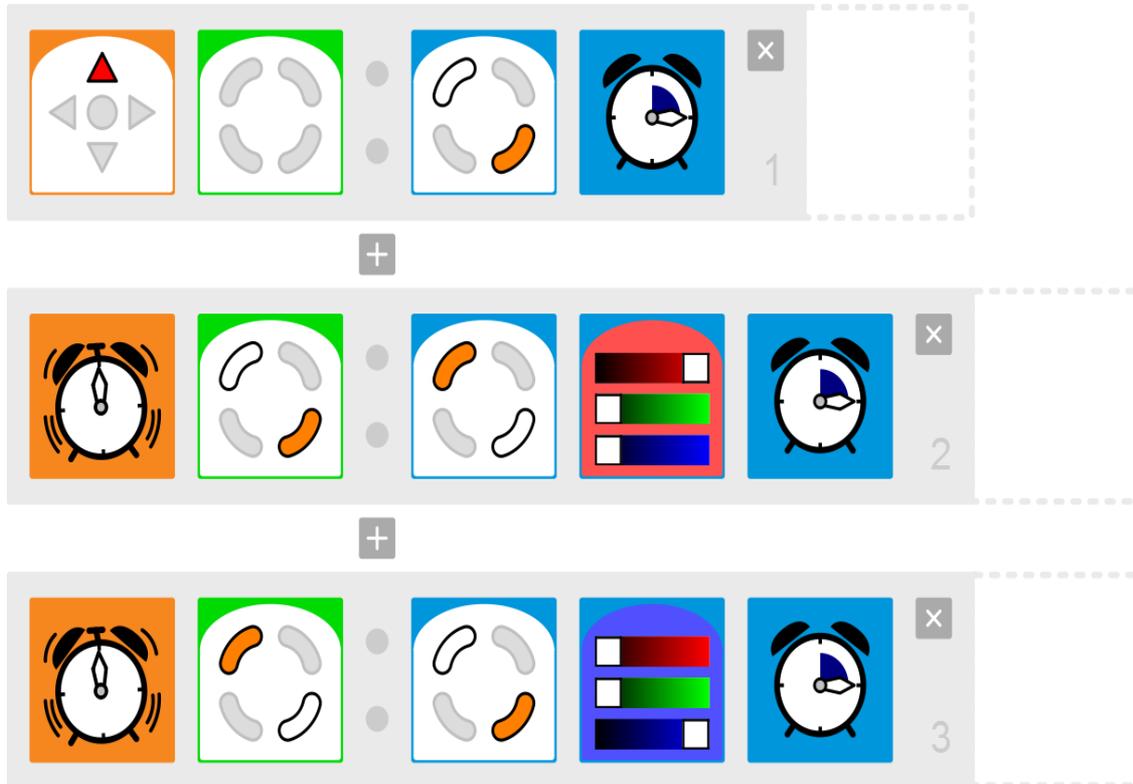


Explications : Ton thymio suit une piste.



← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Jeu de lumières police



**Astuce :**

Il te manque des cases ?



Clique sur le bonhomme



Amuse toi maintenant avec ton thymio.

# Danseur

1

2

3



← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

Astuce :

Il te manque des cases ?

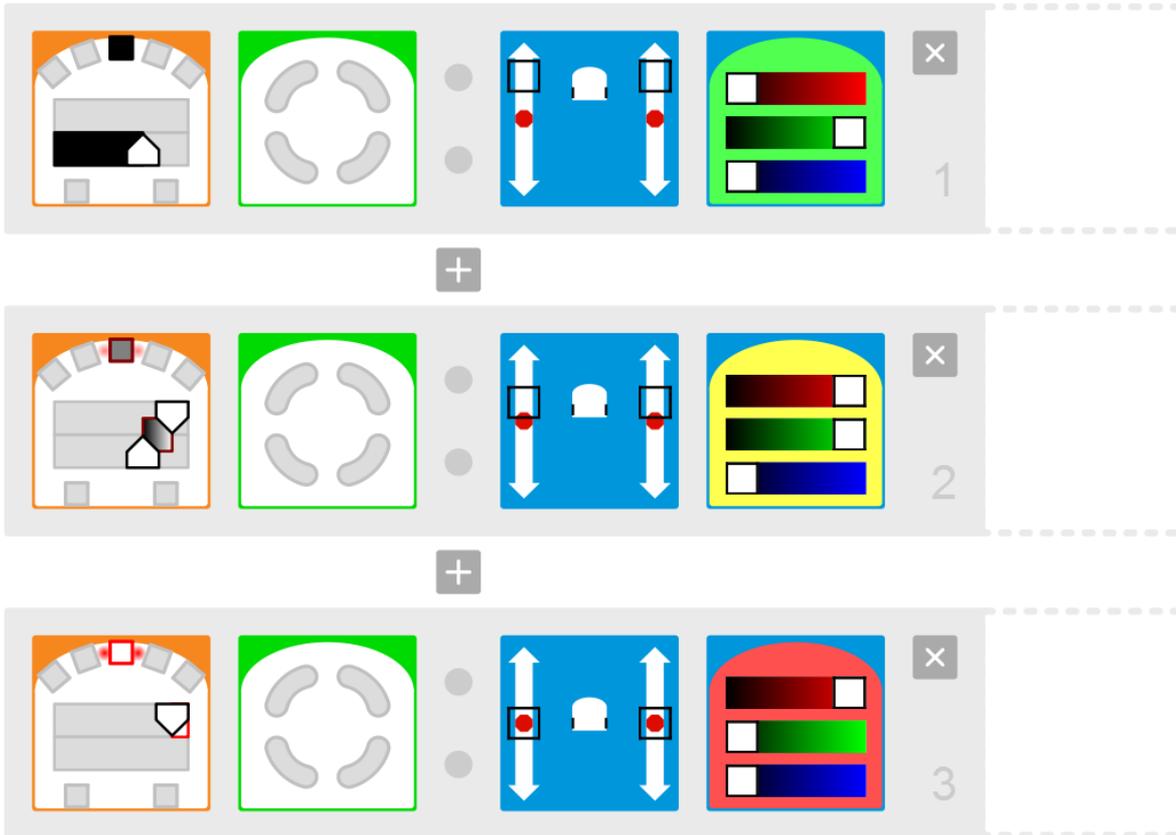


← Cliquez sur le bonhomme

Explications :

Lorsque tu appuies sur la flèche du haut, ton thymio se met à tourner à gauche ensuite à droite.

# Ralentisseur



← Amuse toi maintenant avec ton thymio.

Astuce :

Il te manque des cases ?



← Cliquez sur le bonhomme

Explications :

Ton thymio avance quand il détecte un objet de loin, ralentit lorsque l'objet est presque proche et s'arrête lorsque l'objet est assez proche.