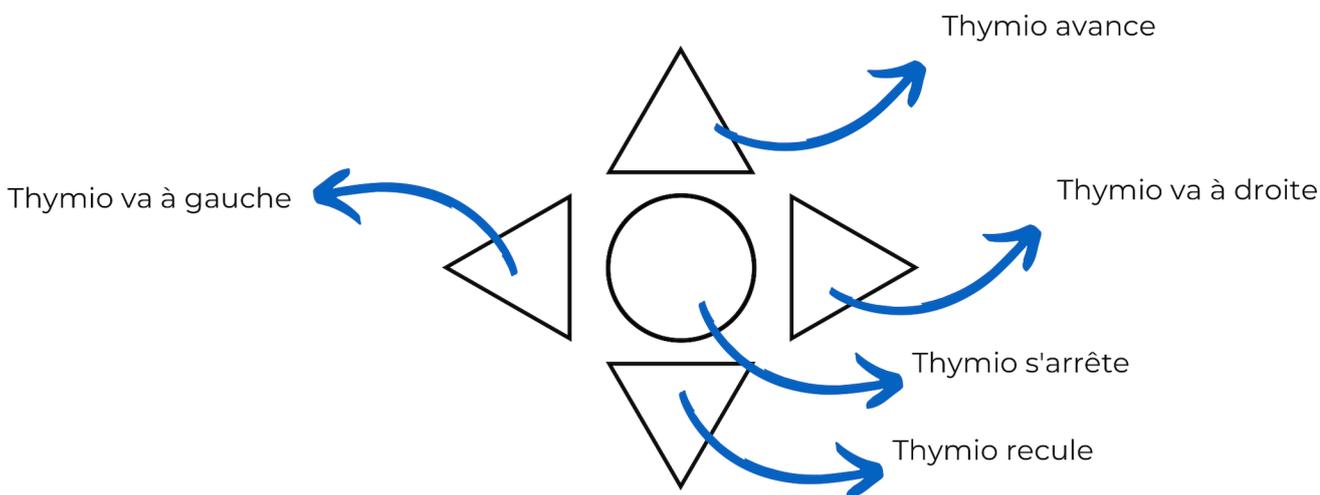
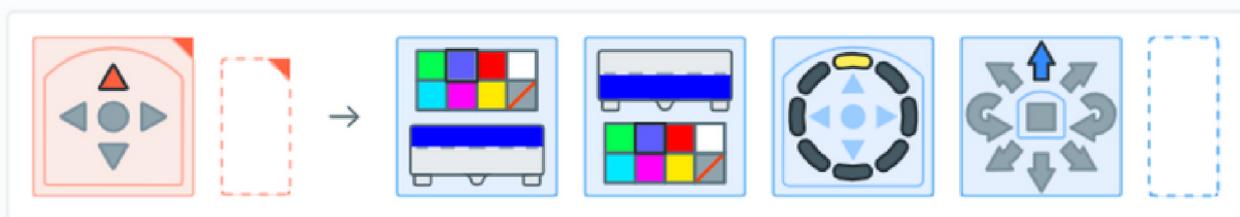


# Thymio obéissant

Grâce au programme VPL nous allons coder Thymio pour qu'il obéisse aux ordres qu'on lui donne. Pratiquement, il va falloir coder chaque bouton du Thymio pour le diriger où on le souhaite. (les couleurs sont à choisir comme tu le souhaites ;-)



## Exemple



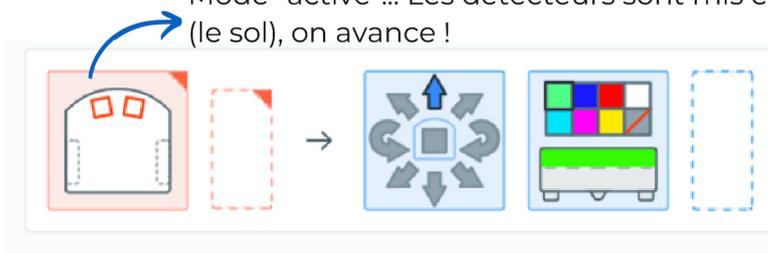
Quand on appuie sur le bouton de devant...

...Thymio s'allume en bleu, allume la lumière jaune de devant et démarre les moteurs vers l'avant.

## Thymio a le vertige !

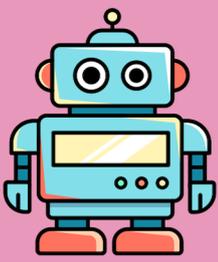
Il est intéressant que Thymio s'arrête au bord de la table... Pour cela, nous allons utiliser les détecteurs placés sous le robot pour détecter ce qu'il y a en-dessous.

Mode "activé"... Les détecteurs sont mis en rouge. Quand ils détectent quelque chose (le sol), on avance !



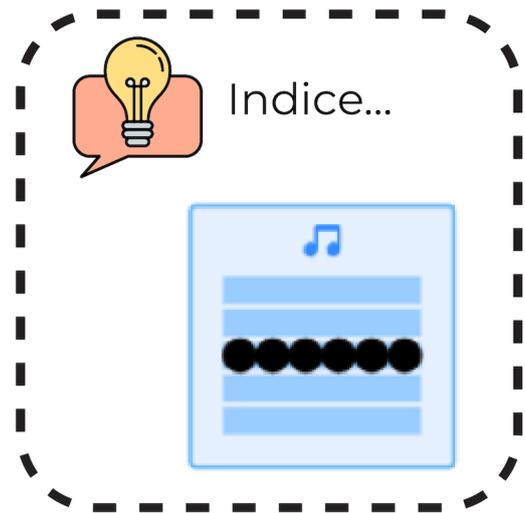
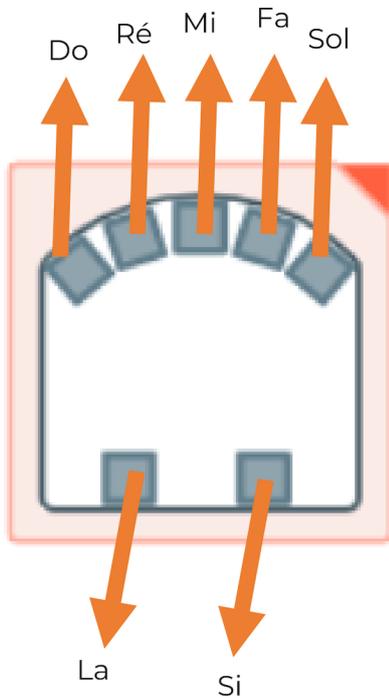
Mode "vide"... Les détecteurs sont mis en noir. Quand ils ne détectent plus rien (le vide), on arrête !



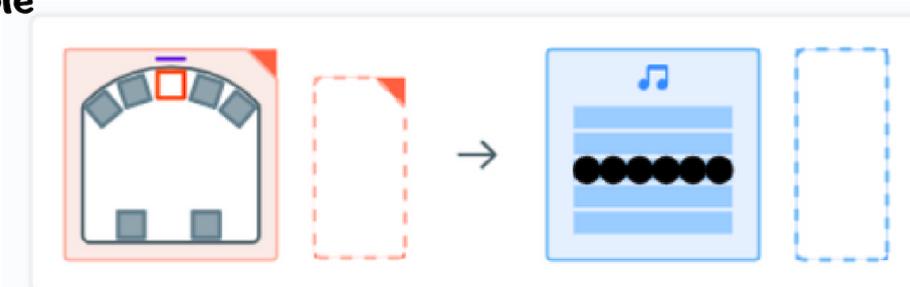


# Thymio pianiste

Nous allons ici nous servir des détecteurs de Thymio pour jouer des sons différents. Ainsi en bougeant nos doigts sur lui,, il sera possible de jouer des mélodies !



## Exemple



Quand il détecte quelque chose devant un détecteur...

...Thymio émet un son (et un seul son !)

