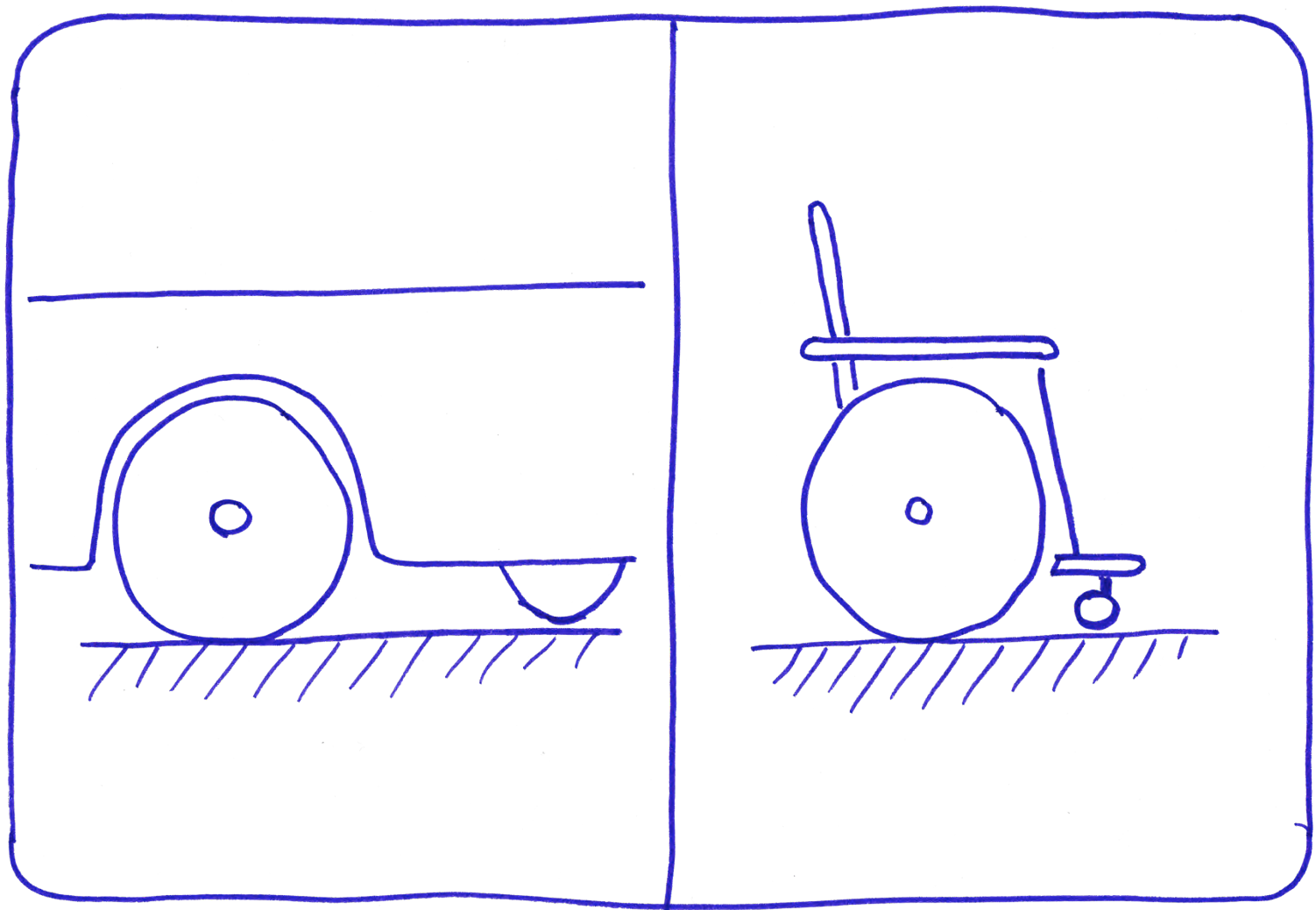


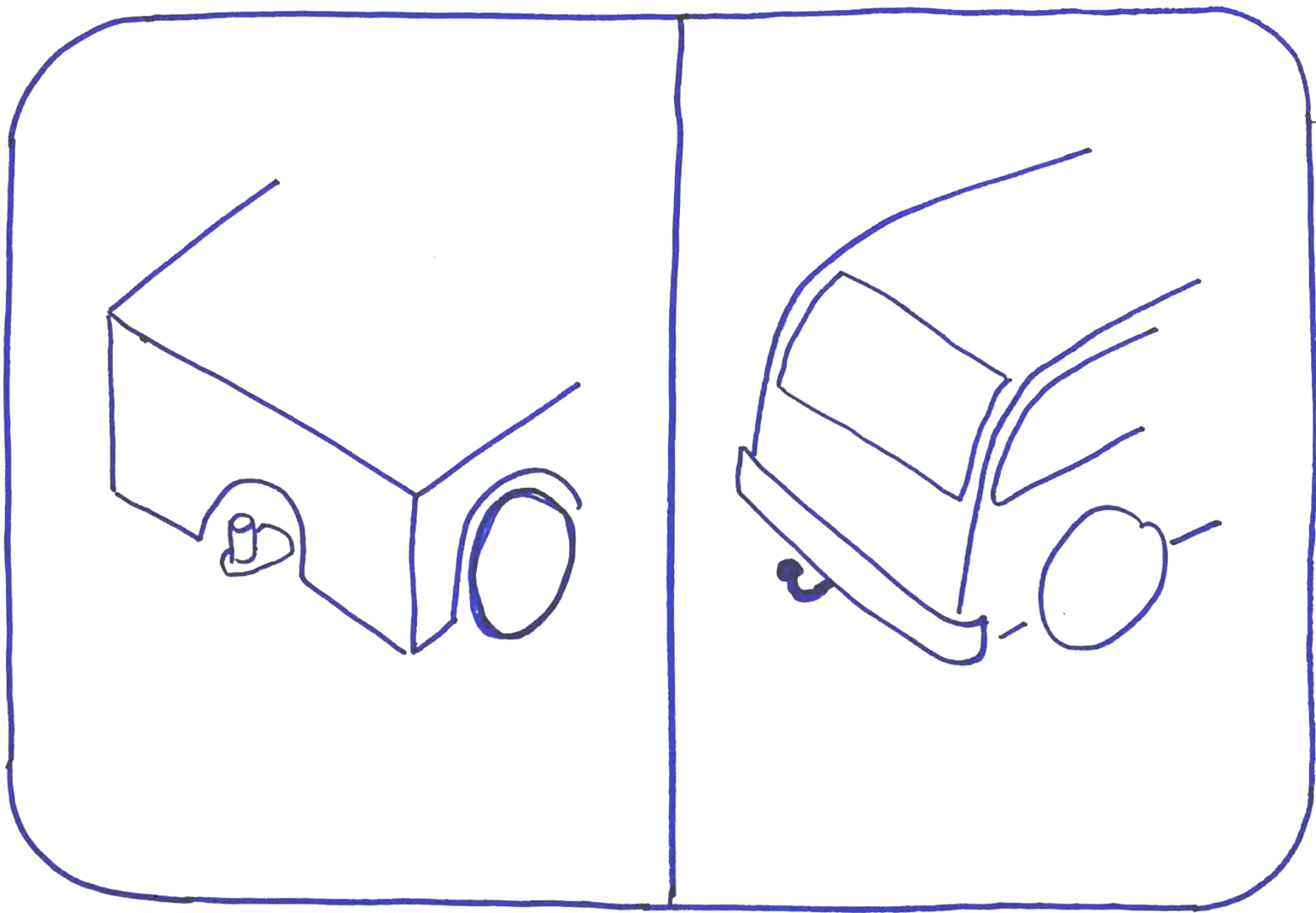
# Thymio II: liens entre quotidien et technologie robotique

Francesco Mondada, Fanny Riedo

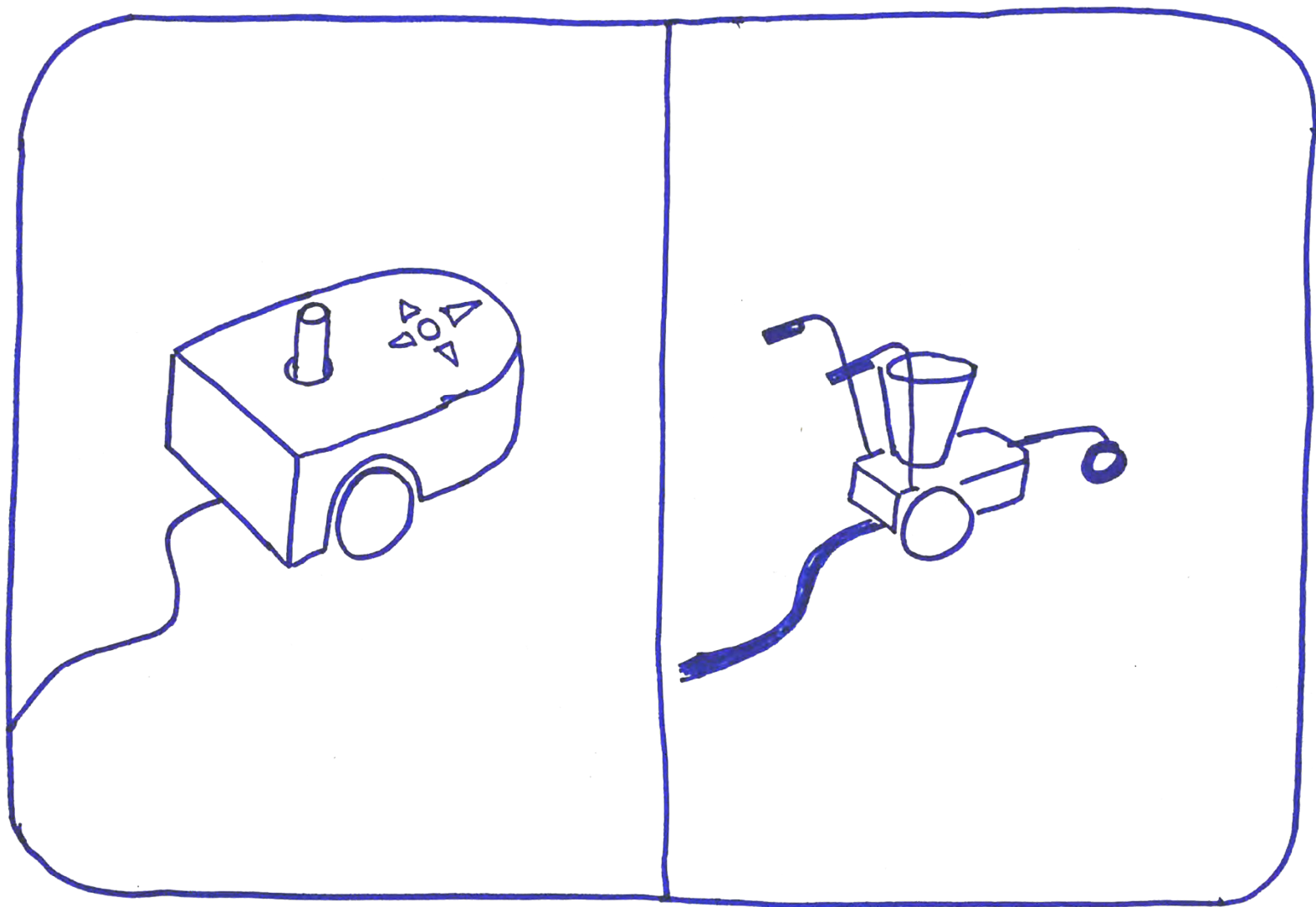
Laboratoire de Systèmes Robotiques, EPFL



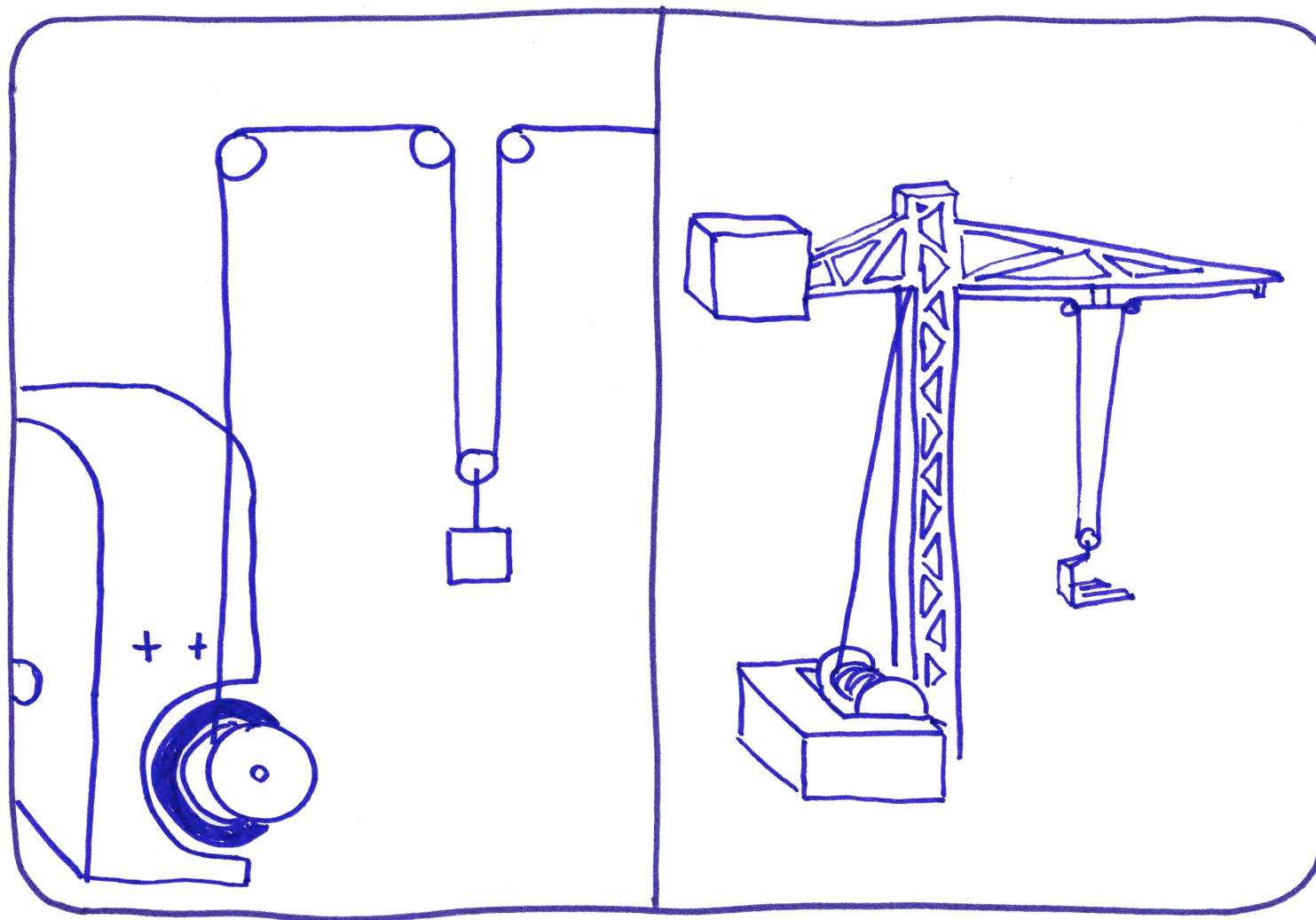
Deux roues décentrées avec un point d'appui,  
comme sur une chaise roulante



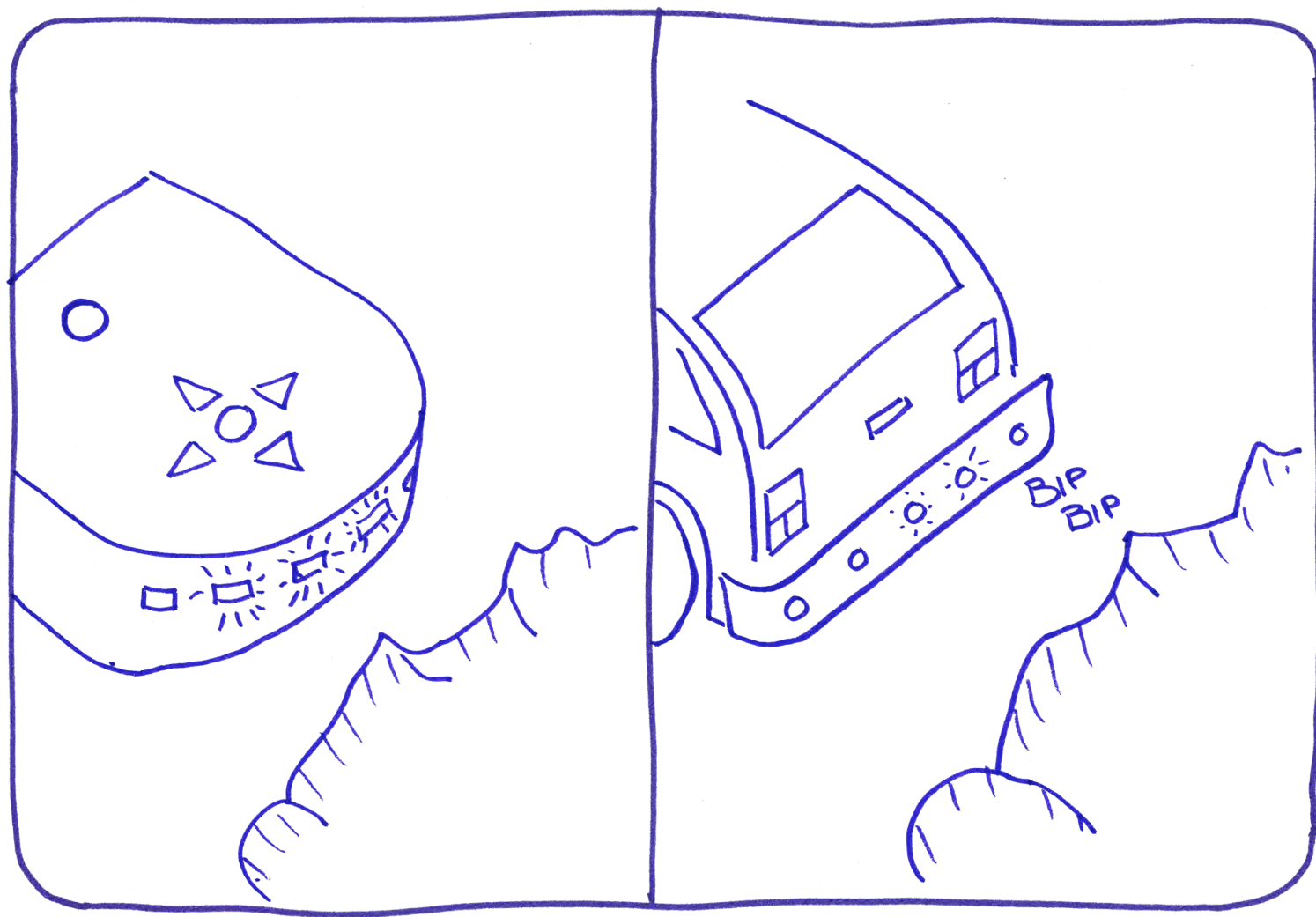
Crochet à l'arrière comme pour les remorques des voitures



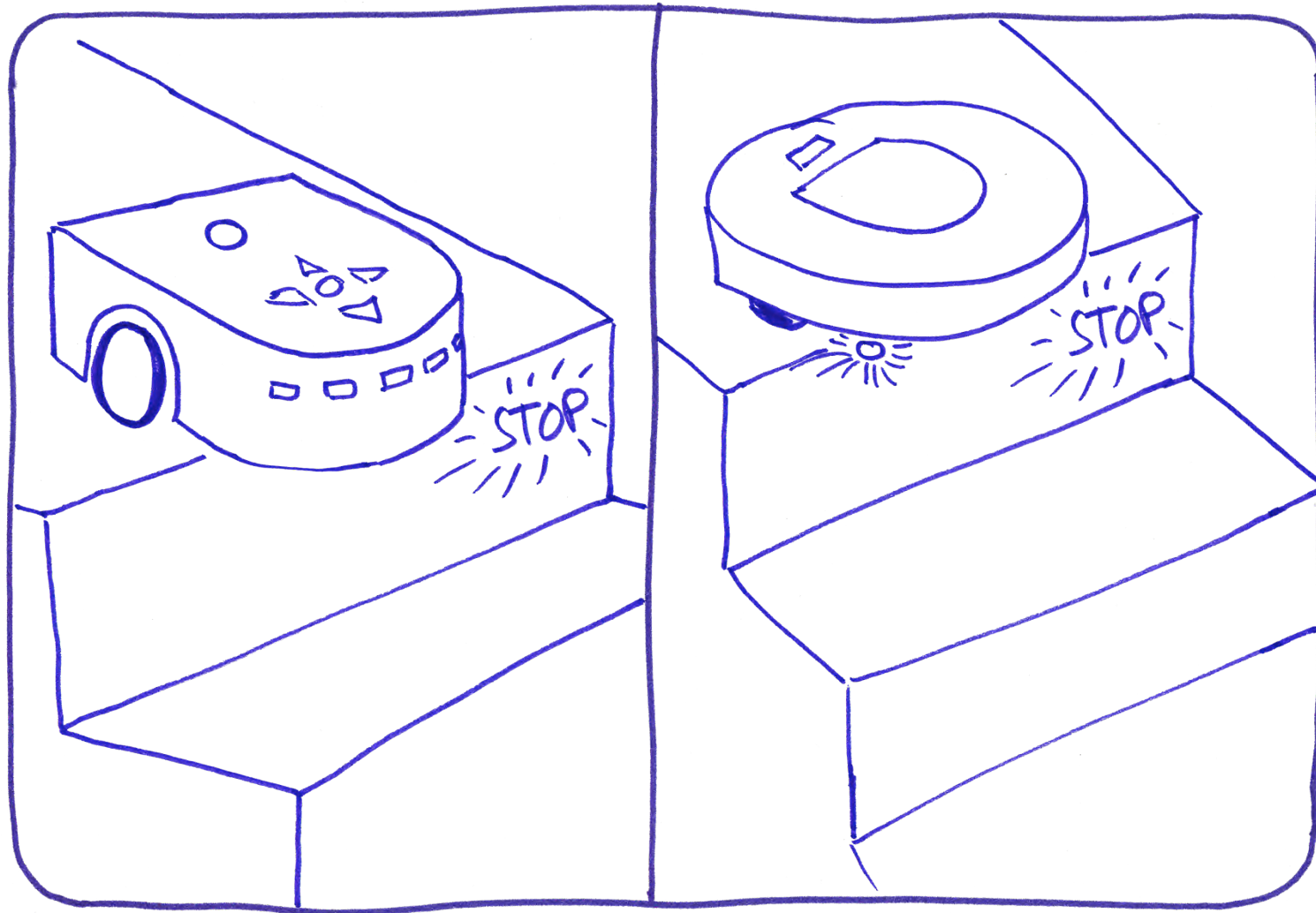
Un trou pour un feutre pour écrire au sol,  
comme dans les machines pour faire des lignes  
sur les routes



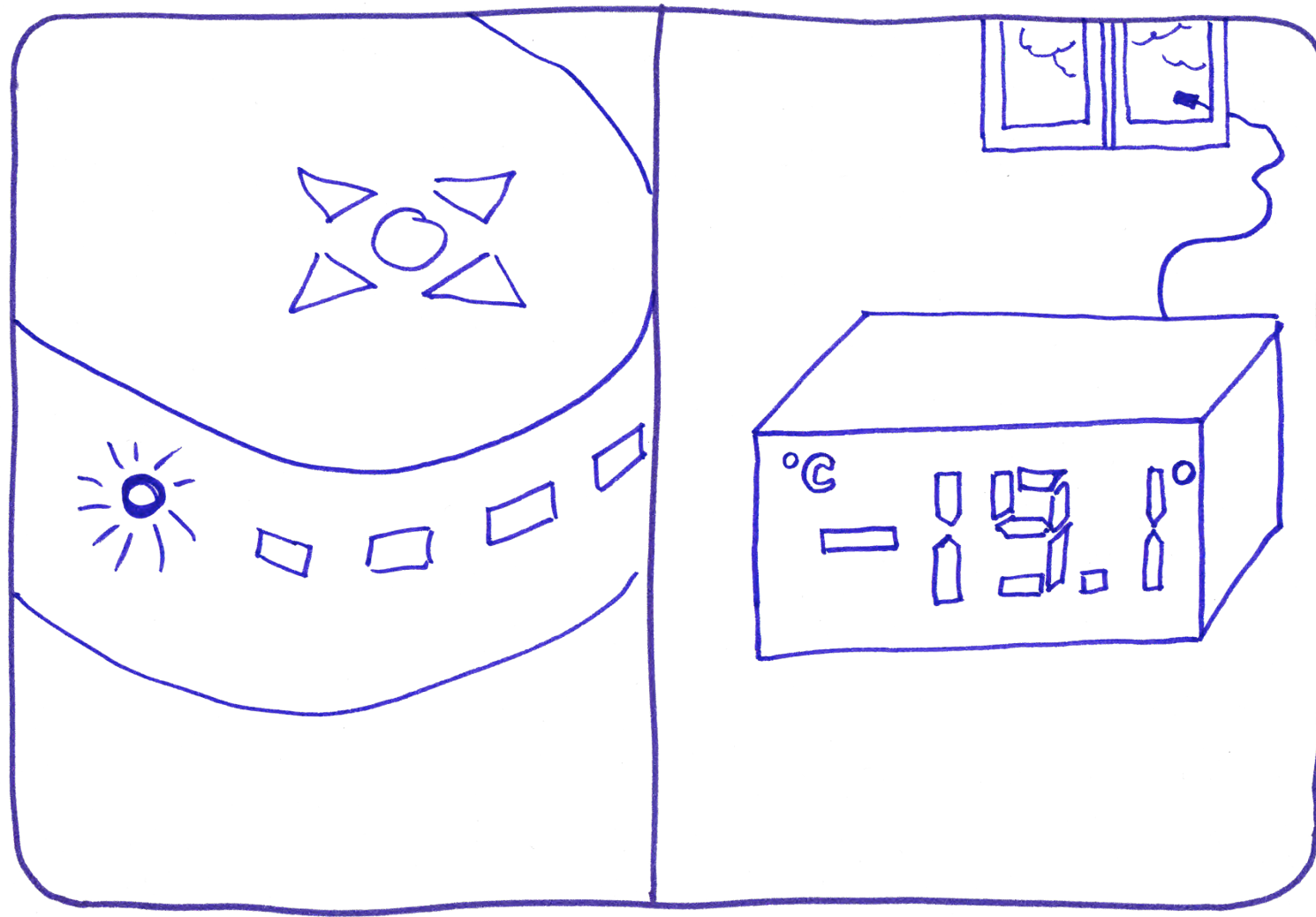
Des fixations sur le corps et les roues pour fixer des accessoires, comme par exemple un treuil pour une grue



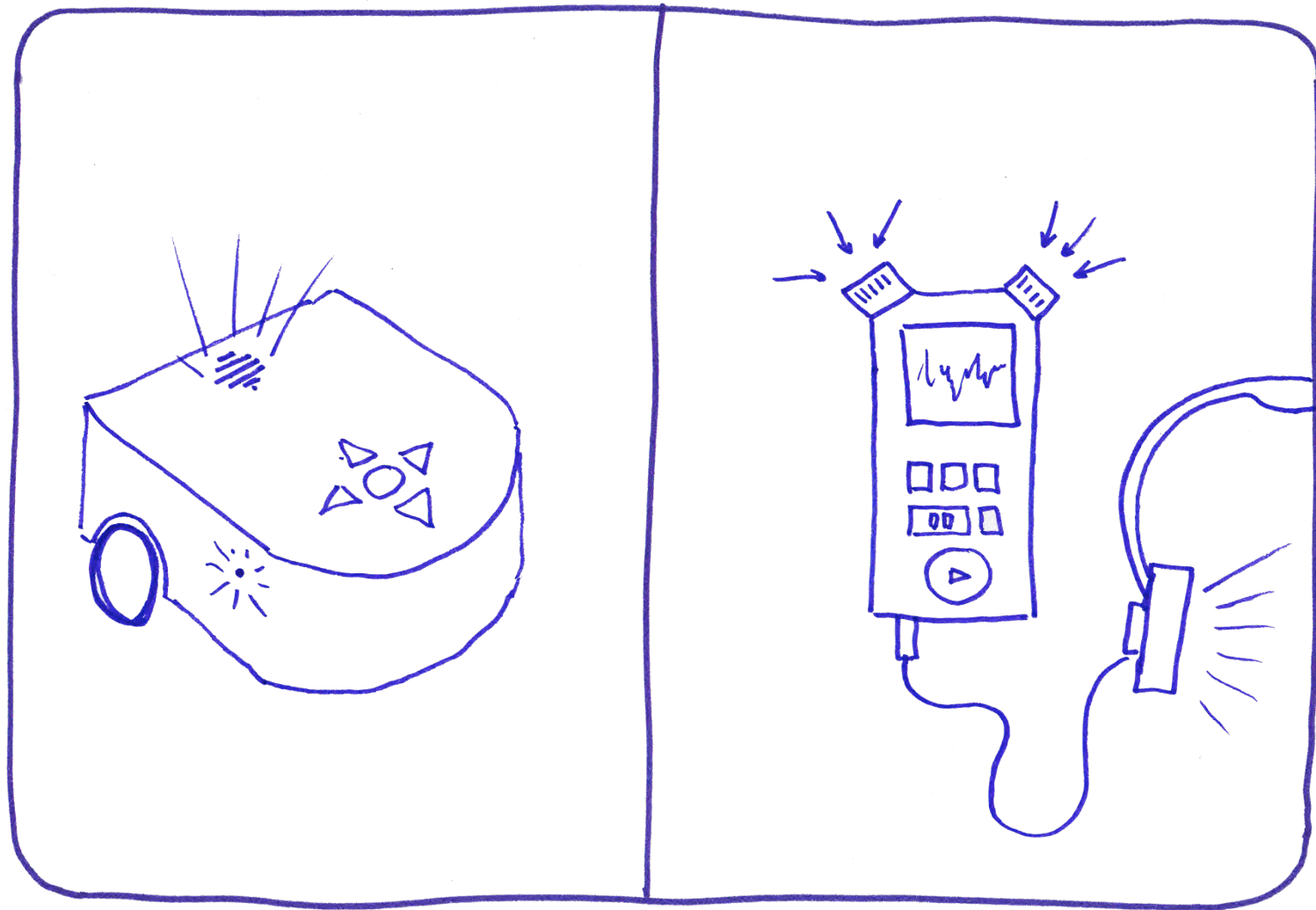
Des capteurs de proximité d'obstacles comme dans les voitures pour aider à parquer



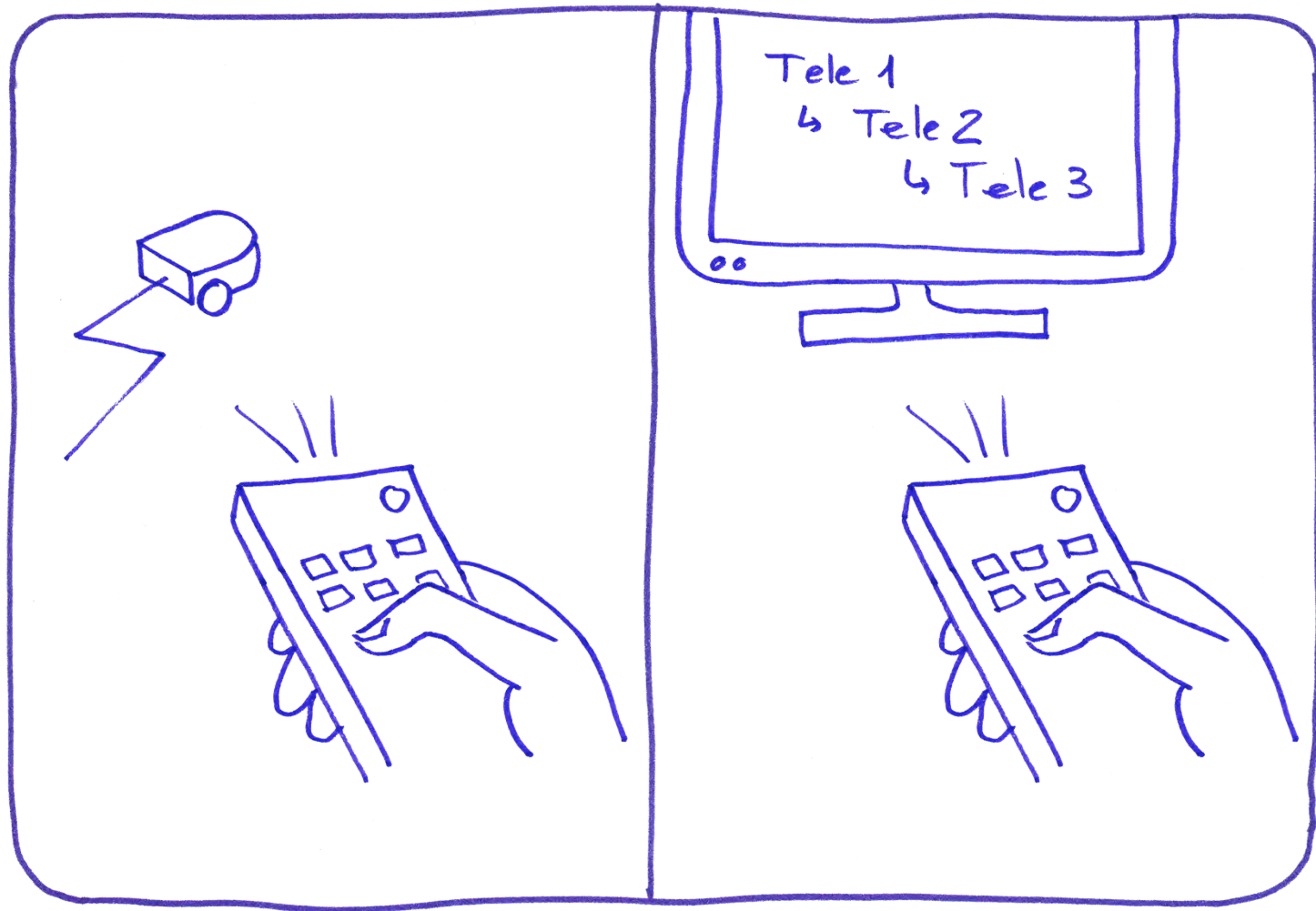
Des capteurs de sol pour éviter de tomber dans un trou, comme pour les aspirateurs automatiques



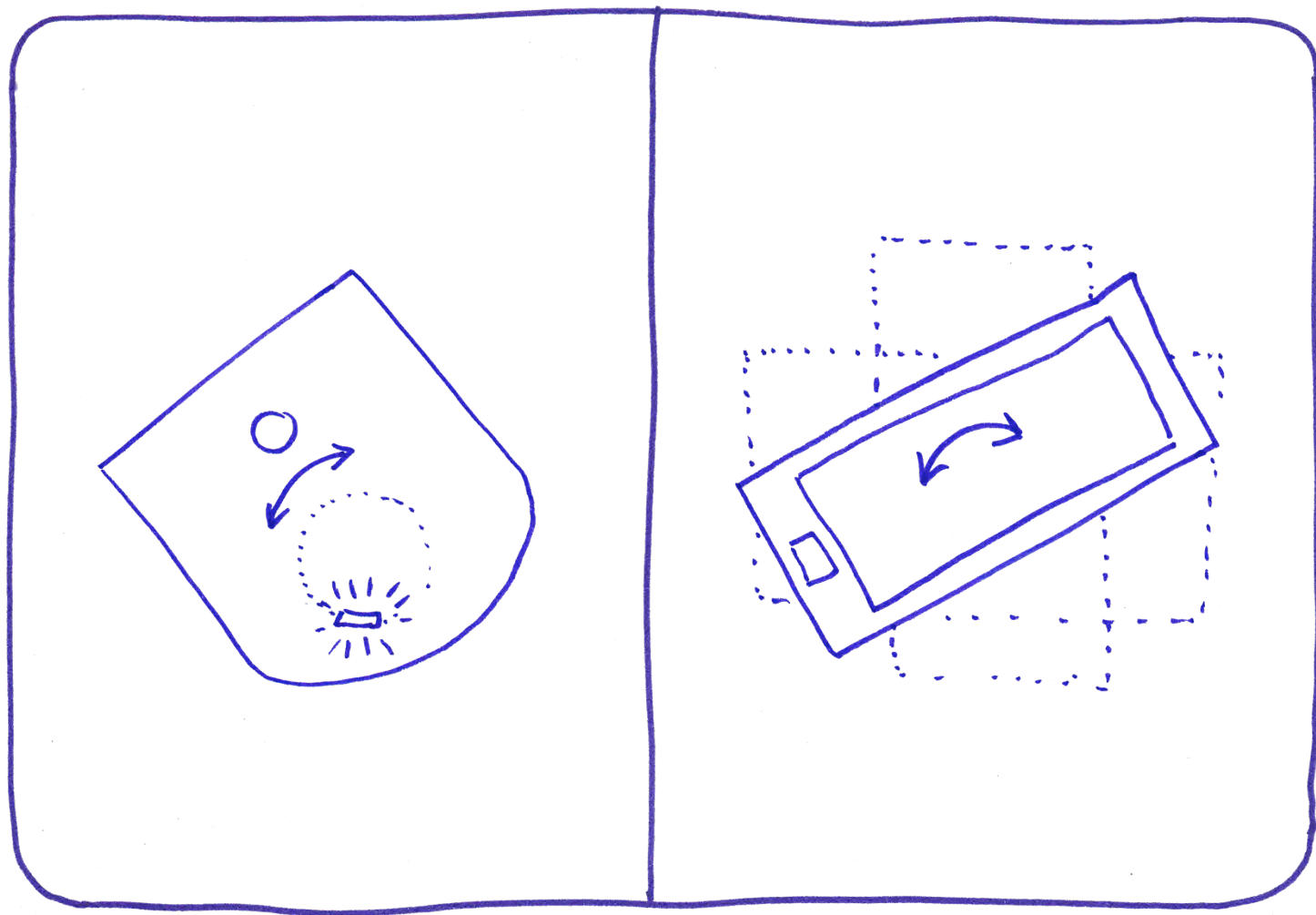
Un capteur de température comme dans les  
thermomètres digitaux



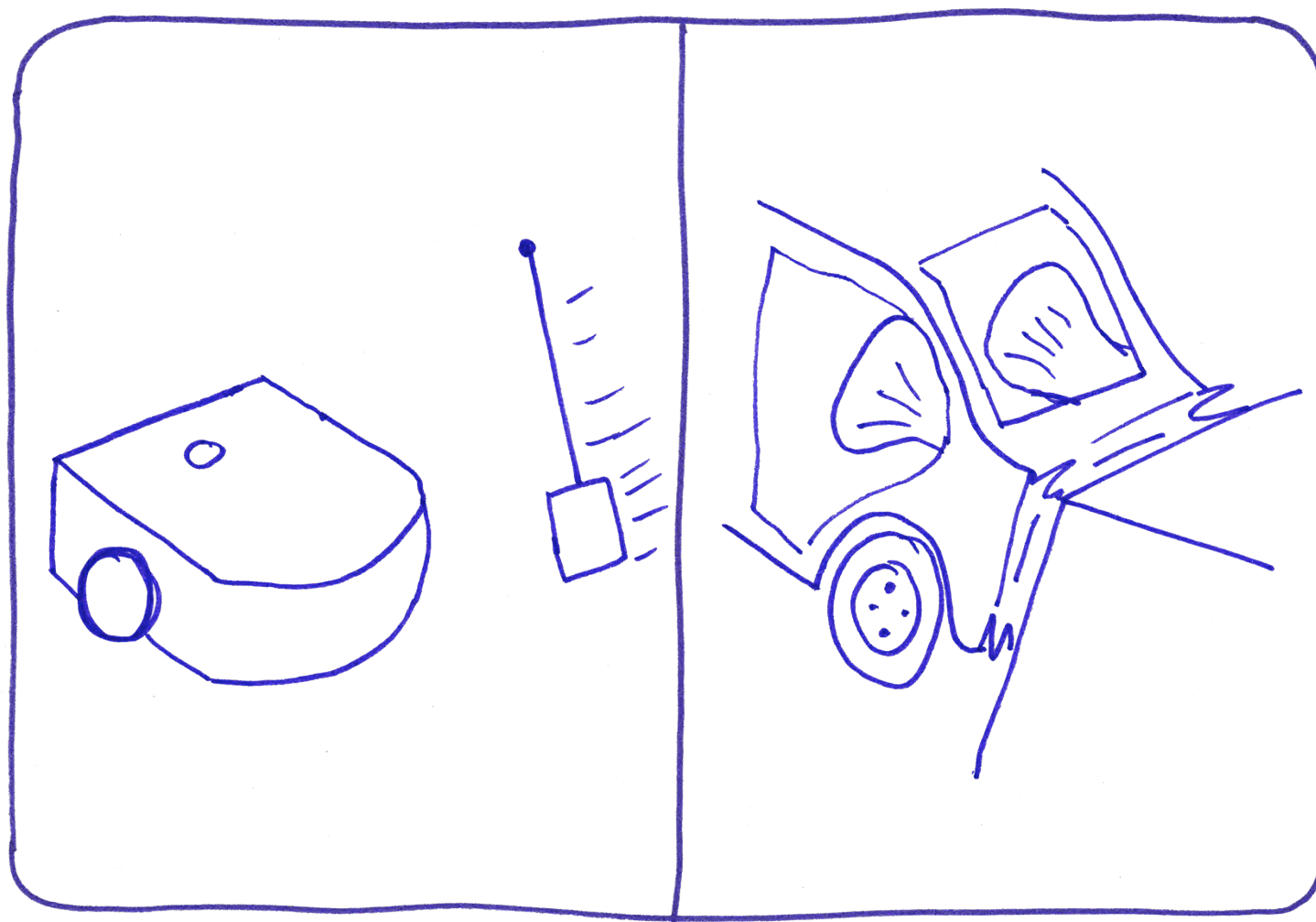
Un microphone et un haut-parleur comme dans un enregistreur-player MP3



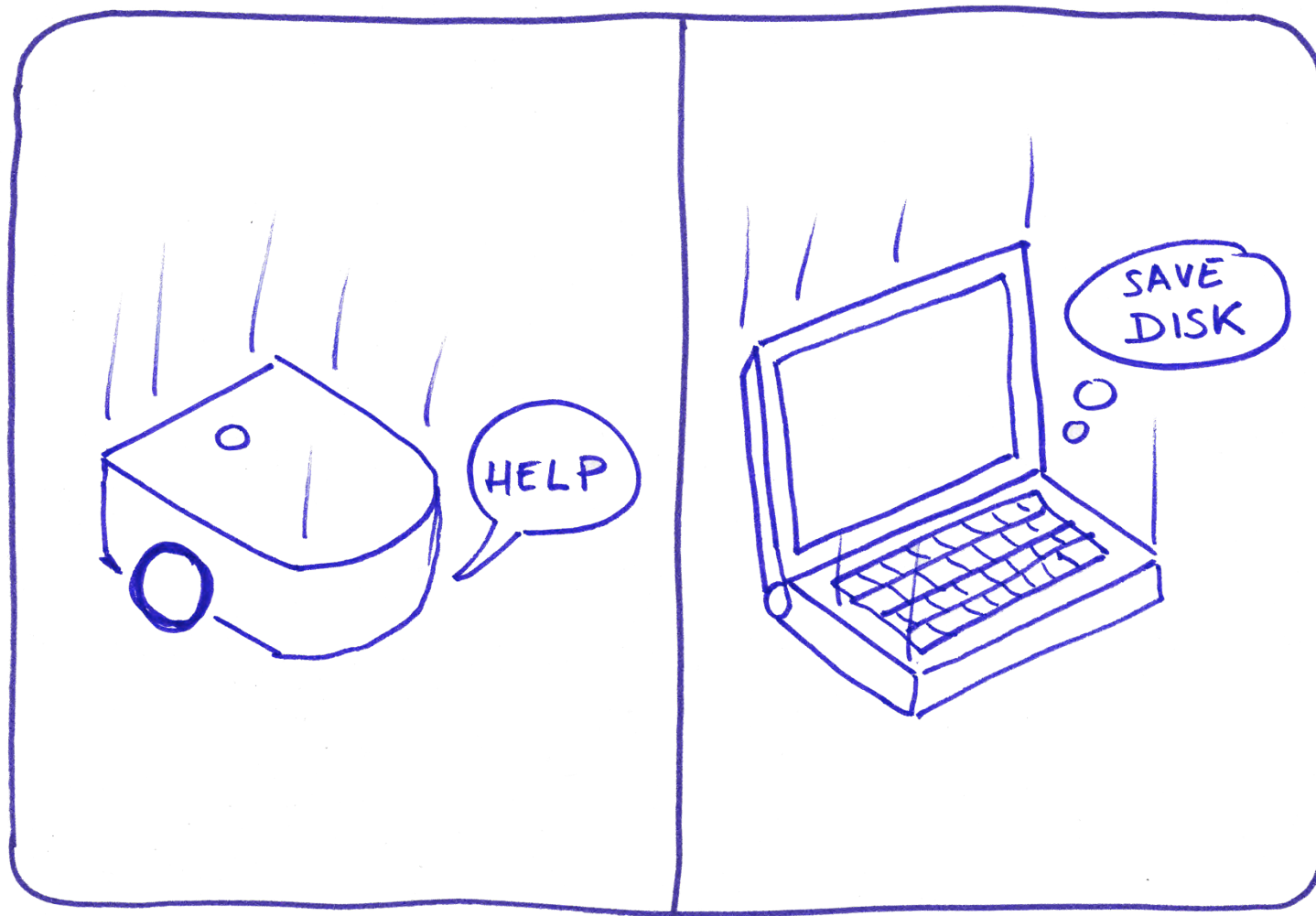
Un récepteur de télécommande infrarouge comme  
sur les téléviseurs



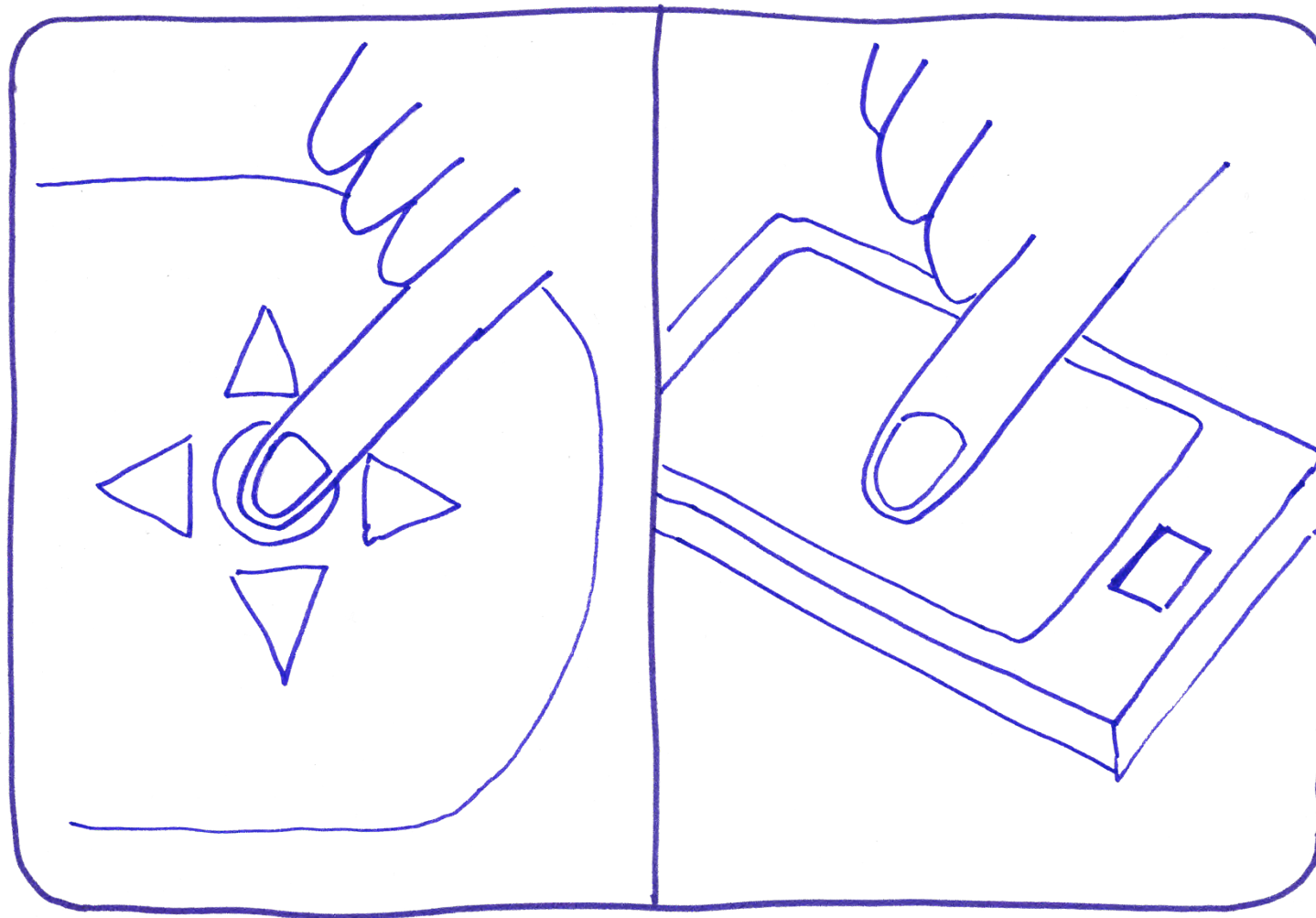
Un accéléromètre qui peut détecter l'inclinaison du robot comme dans les téléphones portables pour orienter l'écran



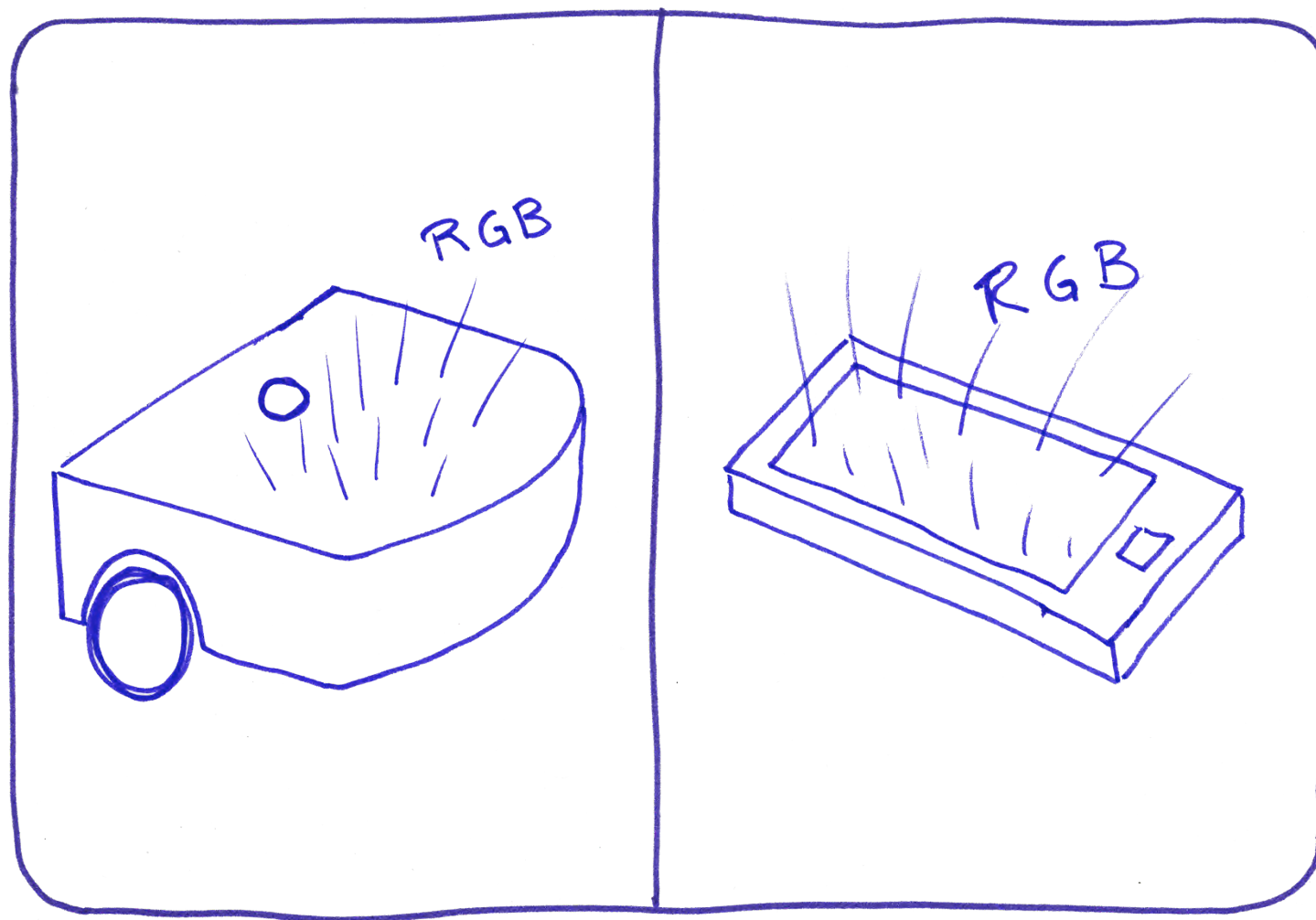
L'accéléromètre peut aussi détecter les chocs  
comme dans les voitures pour déclencher l'airbag



L'accéléromètre peut aussi détecter les chutes  
comme dans les laptops pour protéger le disque  
dur



Des touches capacitives comme sur les téléphones portables tactiles



Des surfaces colorables de n'importe quelle couleur comme les écrans

Questions?

