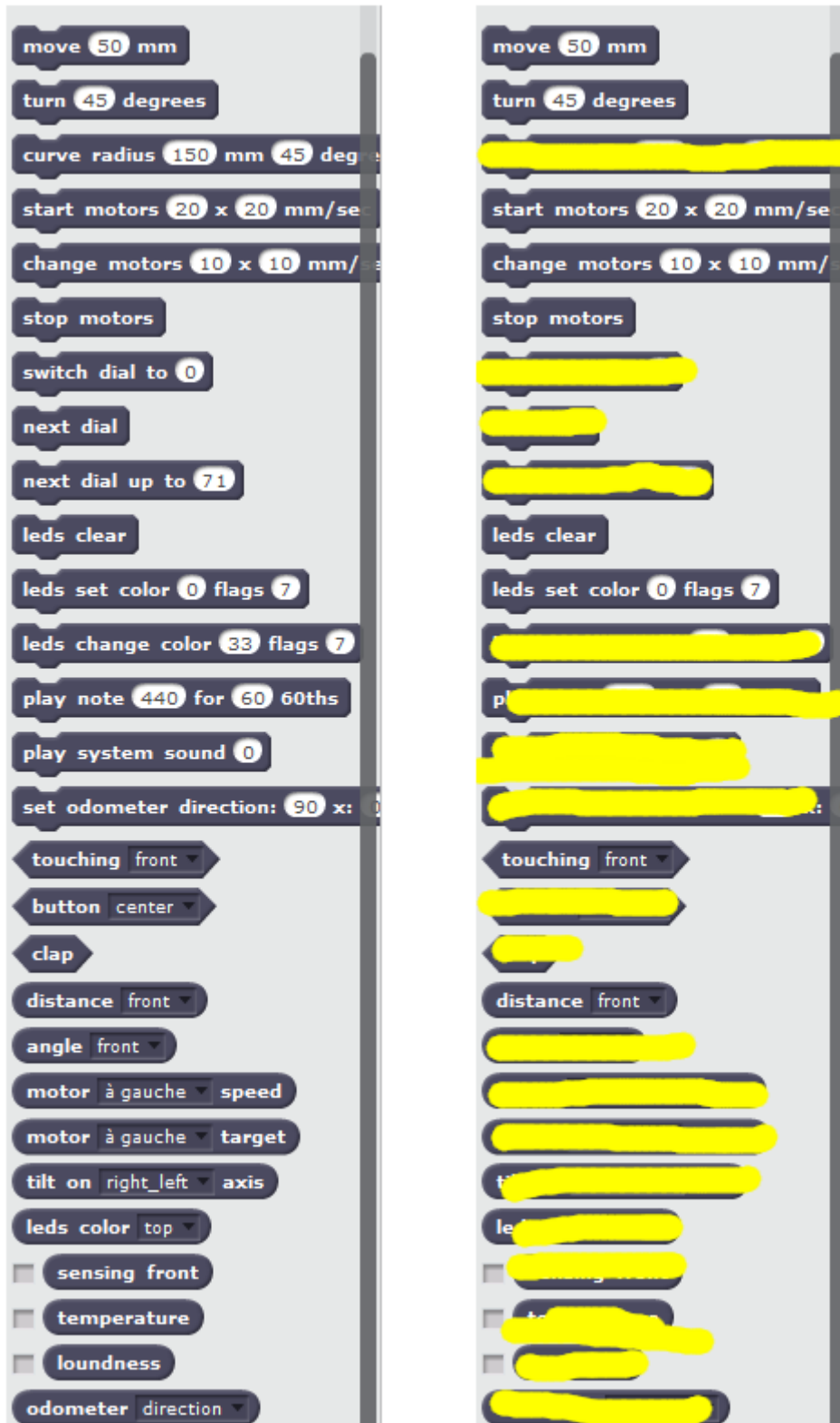


Thymio et scratch

Améliorations souhaitées dans un futur programme scratch destinée à des jeunes enfants de primaire pour une découverte de la thymio

Suppression de commandes

Enlever les étiquettes barrées en jaune ci-dessous



Ajouts à apporter

En plus de front, back et ground, prendre en compte les capteurs latéraux pour mieux gérer les déplacements dans la commande distance

Modification souhaitée

remarque une francisation des commandes peut être elle elle proposée directement ?
Une autre formulation pour la commande leds set color flags est également souhaitable.

Autres observations

La precision est correcte voici quelques relevés que j'ai pu faire :

Dans l'instruction turn 360 fait faire à la thymio un tour complet plus 10 degrés
turn 90 fait faire un quart de tour plus 2 degrés

L'instruction move 400 mm fait faire à la thymio 410 mm

l'instruction startmotors 100*100 mm/s _ attendre 4s _ stop motors fait également faire à la thymio 410 mm

l'instruction startmotors 50*50 mm/s _ attendre 8s _ stop motors fait également faire à la thymio 410 mm

l'instruction startmotors 10*10 mm/s _ attendre 40 s _ stop motors fait faire à la thymio 470 mm

l'instruction startmotors 20*20 mm/s _ attendre 20 s _ stop motors fait faire à la thymio 440 mm

Avantage de thymio sur scratch plutôt que par l'interface thymio vpl et aseba et à préciser pour aider les enseignants à utiliser la thymio

Le démarrage par le fichier thymio2.bat est très fiable et très facile pour établir ou rétablir une connexion

Il est possible de travailler avec plusieurs ordinateurs
car on peut construire un programme sans avoir à brancher la thymio
donc utilisation sur un reseau de classe
distribution du fichier thymio2.sb2 dans chaque dossier eleve
travail sur scratch hors ligne à partir des differents pc connectés au serveur
test possible sur le serveur
idem sur internet
compte ecole avec mot de passe donné aux eleves
eleves se connectent sur le compte ecole font une copie du projet en ligne
travaillent sur leur version copiée et l'enregistrent sur le web sans option de partage
reviennent à l'école, importent leur realisation faite et testent leur réalisation sur le serveur connecté à la thymio.

En attendant une version thymio sans fil : des prolongateurs de cable usb avec 1 embout mâle et 1 femelle permettront de travailler dans de meilleures conditions et de donner plus de course d'évolution à la thymio.

Mettre des valeurs négatives aux nombres permet de reculer ou d'inverser l'angle de rotation

A terme un peu comme pour les tbi, il serait utile d'avoir une interface pour calibrer le thymio et que suite à ce calibrage les valeurs liées à la distance et aux rotations d'angles soient encore plus précises (mais c'est déjà tout à fait acceptable moins de 5% d'erreurs)