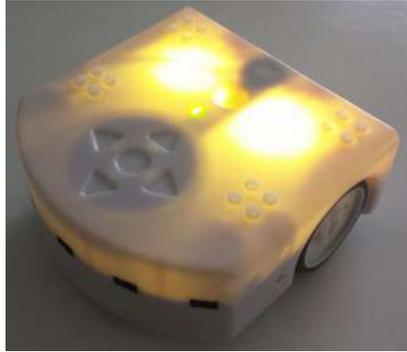


## Les 6 comportements pré-programmés du Thymio



### Explorateur (jaune)

Le robot explore doucement son environnement tout en évitant les obstacles.



### Inspecteur (bleu clair)

Le robot suit une piste (minimum 4cm de large à contraste élevé (idéal en noir sur blanc)).



### Amical (vert)

Le robot peut suivre une main ou un objet à une certaine distance. Si on s'approche trop, il reculera. Il s'arrête quand il est dans le vide.



### Attentif (bleu foncé)

Le robot réagit au son.  
1 clap > il tourne ou avance tout droit.  
2 claps > marche / arrêt.  
3 claps > il fait un cercle



### Peureux (rouge)

Le robot fait du bruit quand on le touche, il fuit et sonne l'alarme quand il est coincé. Il sait quand il est en l'air et montre la direction de la gravité avec ses LED du dessus.



### Obéissant (rose)

Le robot suit les ordres donnés par les boutons tactiles sur son dos ou par une télécommande. Si on appuie plusieurs fois sur le bouton haut, il accélère.