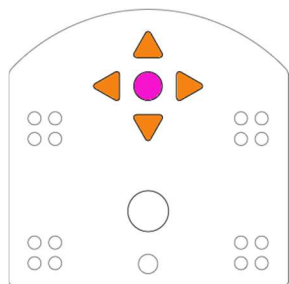
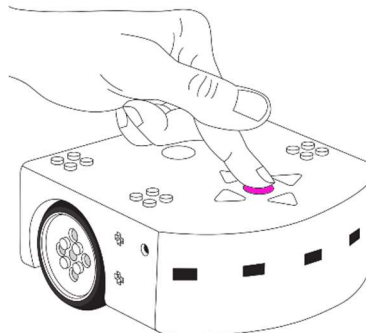


Opis trybów pracy dostępnych zaraz po uruchomieniu:



rys.1



rys.2

- w celu uruchomienia robota przytrzymaj przez 3 sekundy środkowy przycisk w kształcie kółka na obudowie robota (rys.1 – kolor różowy) Robot uruchomi się i zaświeci na zielono.
- przyciskami w kształcie trójkąta zmień kolor światła (każdy kolor reprezentuje inny tryb), a następnie zatwierdź naciskając środkowy przycisk (rys.2)
- aby zakończyć wybrany tryb i uruchomić inny, dotknij raz środkowego przycisku, następnie za pomocą trójkątnych przycisków zmień tryb pracy robota (podświetlenia LED) i zatwierdź okrągłym przyciskiem.

1. **(Zielony)** Przyjaciel - podąża za obiektem/ręką.

Umieść dłoń lub przedmiot w odległości co najmniej 20 cm przed przednim, centralnym czujnikiem. Powoli przesunij dłoń w kierunku czujnika. Gdy Thymio wykryje rękę, przesunie się w jej kierunku i zatrzyma się w pewnej odległości. Jeśli dalej będziesz zbliżać dłoń do robota, Thymio odsunie się lekko od niej. Jeśli przesuniesz rękę w taki sposób, że zostanie ona wykryta przez jeden z przednich lewych lub prawych czujników, Thymio zwróci się w stronę ręki. Natomiast jeśli zaczniesz odsuwać dłoń, to Thymio zacznie za nią podążać. W przypadku gdy Thymio osiągnie krawędź stołu, zatrzyma się.

Przykład:

Umieść dwa Thymio jeden za drugim, z tyłu Thymio z trybem przyjacielskim (zielony) i z przodu Thymio z zachowaniem eksploratora (żółty). Przyjaciel Thymio będzie podążał za odkrywcą Thymio!

2. **(Żółty)** Odkrywca - poruszając się omija przeszkody.

Thymio porusza się do przodu, ale jeśli wykryje obiekt znajdujący się przed centralnym czujnikiem przednim to się cofnie. Jeśli wykryje obiekt za pomocą bocznych przednich (lewych i prawych) czujników, obróci się w prawo lub lewo. Będzie powtarzał tą czynność do momentu, gdy nie wykryje już żadnych obiektów, a następnie ponownie zacznie poruszać się do przodu. Jeśli robot dotrze do krawędzi stołu, zatrzyma się. Naciskając przycisk strzałki do przodu lub do tyłu, Thymio przyspiesza lub zwalnia. Podczas cofania Thymio nie jest w stanie wykryć krawędzi stołu.

Przykład:

Oznacz w dowolnym miejscu na wyznaczonym obszarze (np: stół, podłoga) punkt A i punkt B. Poproś uczniów, żeby tak ułożyli różne przeszkody, żeby Thymio dotarł z punktu A do punktu B.

3. **(Czerwony)** Strachliwy - ucieka od obiektów lub ręki, wykrywa wstrząsy.

Stuknięcie w Thymio spowoduje, że wyda z siebie dźwięk. Jeśli robot wykryje którymkolwiek czujnikiem zbliżający się do niego obiekt, to odsunie się, aby go uniknąć. Zatrzyma się również, jeśli podczas ucieczki przodem dotrze do krawędzi stołu. Gdy położysz Thymio na boku i zaczniesz nim obracać, to żółty LED najbliższy ziemi zostanie zapalony, wskazując w ten sposób kierunek grawitacji.

4. **(Niebieski)** Śledczy - podąża za linią.

Thymio podąża po czarnej ścieżce. Jeśli ścieżka jest zamknięta i tworzy owalny kształt, robot będzie podążać za nią bez końca. Jeśli ścieżka się kończy, Thymio wówczas zawraca w poszukiwaniu ścieżki, gdy go znajdzie będzie nadal za nią podążał w przeciwnym kierunku.

Przykład:

Użyj czarnej taśmy izolacyjnej aby stworzyć ścieżkę na stole lub podłodze. Możesz też namalować ścieżkę na białych kartkach i je połączyć (pamiętaj, że ścieżka musi mieć minimum 2 cm szerokości, aby robot mógł ją wykryć)

5. **(Fioletowy)** Posłuszny - wykonuje polecenia po naciśnięciu przycisku na nim lub na pilocie.

Thymio reaguje na dotknięcie przycisków umieszczonych na jego obudowie lub na pilocie. Przyciski do przodu i do tyłu zwiększają i zmniejszają odpowiednio prędkość jego poruszania się. Przyciski w lewo i w prawo powodują obracanie robota w lewo i w prawo.

6. **Granatowy** Uważny - reaguje na klaśnięcie w dłoń

2 klaśnięcia (zapalają się na chwilę trzy żółte LED-y):

- jeśli Thymio jest zatrzymany to zacznie poruszać się do przodu.

- jeśli Thymio porusza się, to zostanie zatrzymany.

1 klaśnięcie (zapala się na chwilę jeden żółty LED):

- jeśli Thymio porusza się, spowoduje to, że zacznie skręcać w prawo.

- jeśli skręca w prawo, to zacznie poruszać się na wprost.

3 klaśnięcia (zapala się na chwilę pięć żółtych LED-ów):

Thymio zacznie poruszać się po okręgu zgodnym z ruchem wskazówek zegara.

Przykład:

Zabawa w autobus. Poproś dzieci, żeby za pomocą klaskania poprowadziły robota Thymio tak, żeby dotarł z punktu A do punktu B po drodze omijając przeszkody i zatrzymując się w wyznaczonych miejscach po pasażerów (np: ludziki LEGO).