

Programmer Thymio avec le logiciel de VPL

La programmation visuelle est un des composants d'Aseba. Cet environnement VPL (pour Visual Programming Language) a été conçu pour programmer Thymio facilement avec des images. On écrit un programme en assemblant des paires de blocs d'événement et d'action. La fenêtre ressemble à l'image ci-contre.

Voici le détail de ses éléments :

La barre d'outils (1)

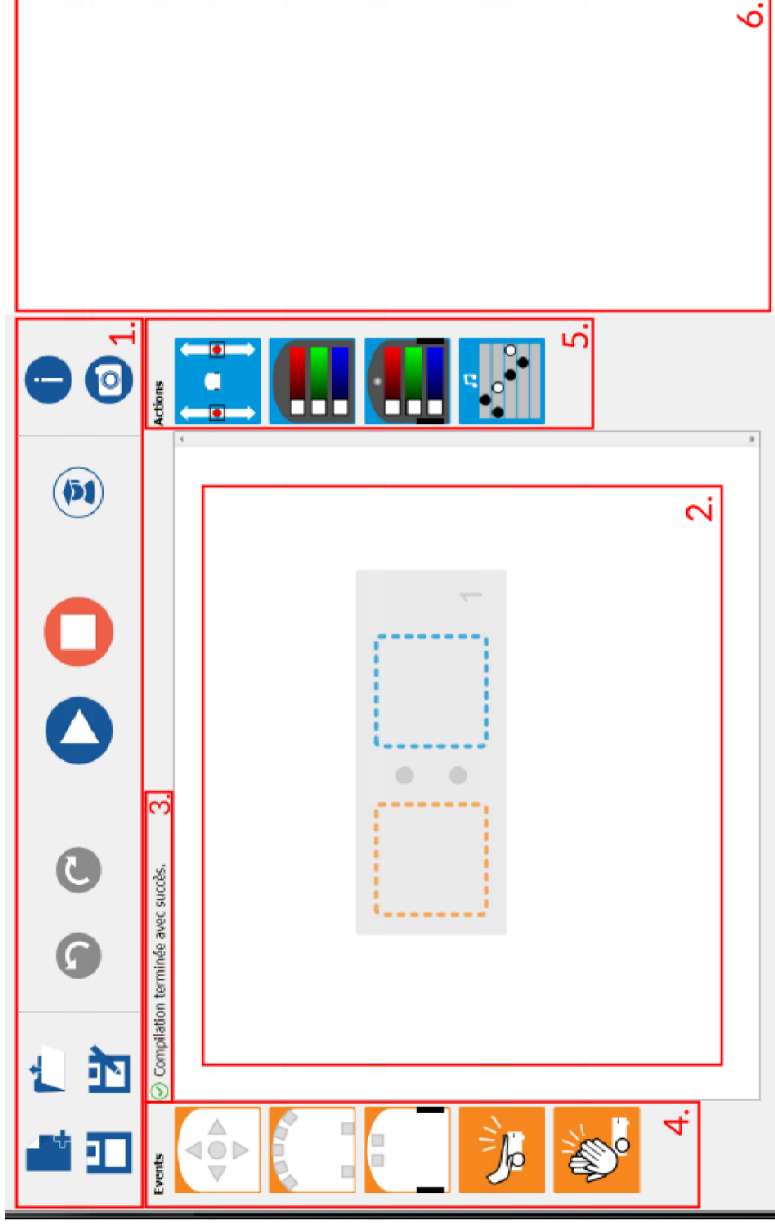
contient les boutons pour ouvrir et sauvegarder des fichiers, lancer ou arrêter l'exécution du programme, et changer de mode d'édition.

Le programme (2)

Cette zone est dédiée à la construction du programme. Le programme sert au robot à savoir comment se comporter.

Le compilateur (3)

Cette ligne indique si les paires événement-action du programme sont correctes et complètes.



Les blocs d'événements (4)

déterminent *quand* le robot doit démarrer une action. Ces blocs peuvent être ajoutés au programme en cliquant dessus ou en les glissant sur le carré orange qui apparaît dans le programme.

Les blocs d'action (5)

Ces blocs déterminent *comment* le robot doit réagir.

Le programme texte(6)

Si vous lancez directement le VPL, le programme texte correspondant au programme graphique est généré automatiquement dans cette zone.

Programmer Thymio - Installer et lancer Aseba Studio