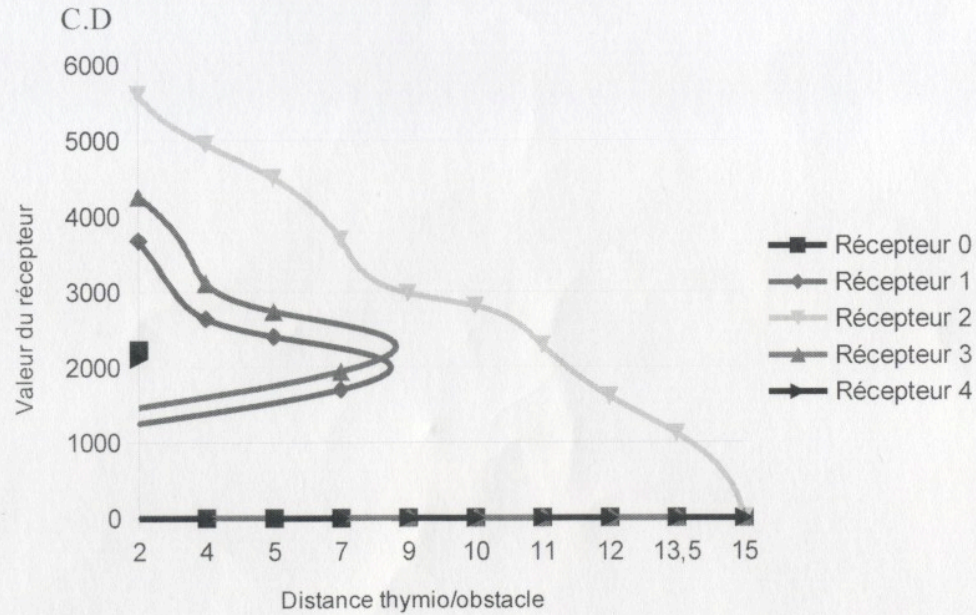


Distance(cm)	Récepteur 0	Récepteur 1	Récepteur 2	Récepteur 3	Récepteur 4
2	2235	3680	5602	4260	2112
4	0	2640	4943	3112	0
5	0	2405	4502	2740	0
7	0	1698	3697	1939	0
9	0	0	2984	0	0
10	0	0	2810	0	0
11	0	0	2291	0	0
12	0	0	1605	0	0
13,5	0	0	1113	0	0
15	0	0	0	0	0



30/01/14

Les licences: exposé Thomas, Sossia, Christopher

Une licence: autorisation délivrée à l'utilisateur sans forme de contrat donc l'auteur définit les conditions.

- fixe: Utiliser sur un ordinateur particulier
- nominateur: attribuez à un utilisateur particulier
- flottante: fonctionne avec un ordinateur serveur licence: décompte le nombre
- Shareware: doit payer de nouveau pour continuer à utiliser
- libre: appliqué à une œuvre de l'esprit auteur concède un pacte de ses droits d'auteurs.

ex: ☒ LGPL ; BSD ; ☒ Creative Commons, GFDL ; ☒ X11 ; ☒ FDL.

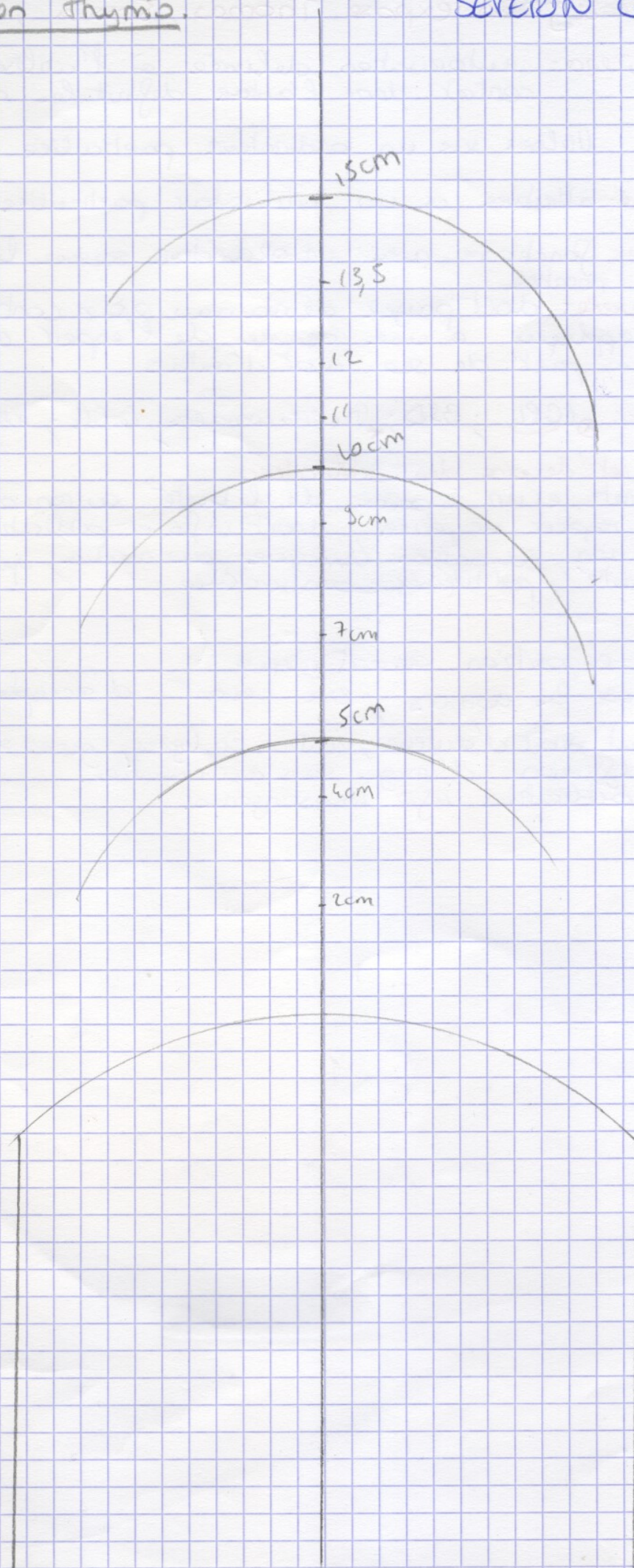
Droit et devoirs des utilisateurs.

Droit: Internet est un espace de liberté où rencontrer des amis.
droit respect vie privée, droit info et publication, expression,
dire non, éducation critique au média, qualité, fiabilité
sécurité, politiques commerciales

Devoir: Non exposition à un risque
sécuriser les données, lire avant d'accepter condition
respect droit d'auteur, autres en ligne, gères ses publications et autres
non diffusion d'image sans autorisation.
non publication info mensongères.

Representation thymio.

SERERIN Coralie TS2.



event.args

button backward

button left

button center

button forward

button right

prox.horizontal

0

1

2

3

4

5

6

prox.comm.rx

prox.comm.tx

prox.ground.ambient

0

1

prox.ground.reflec...

0

1

prox.ground.delta

0

1

motor left target

motor right target

motor left speed

motor right speed

06/02/14 Robot Thymio

button d'arrière

button gauche

button central

Bouton de front

Bouton de droite

Capteur gauche

Capteur milieu gauche

Capteur milieu

" " droit

" droit

" arrière gauche

" droit

SEVERIN
Coralie
TS2

motor left pwm

motor right pwm

acc

0

1

2

temperature

RCS address

RCS command

mic threshold

timer period

0

1

Thymio 13/02/14

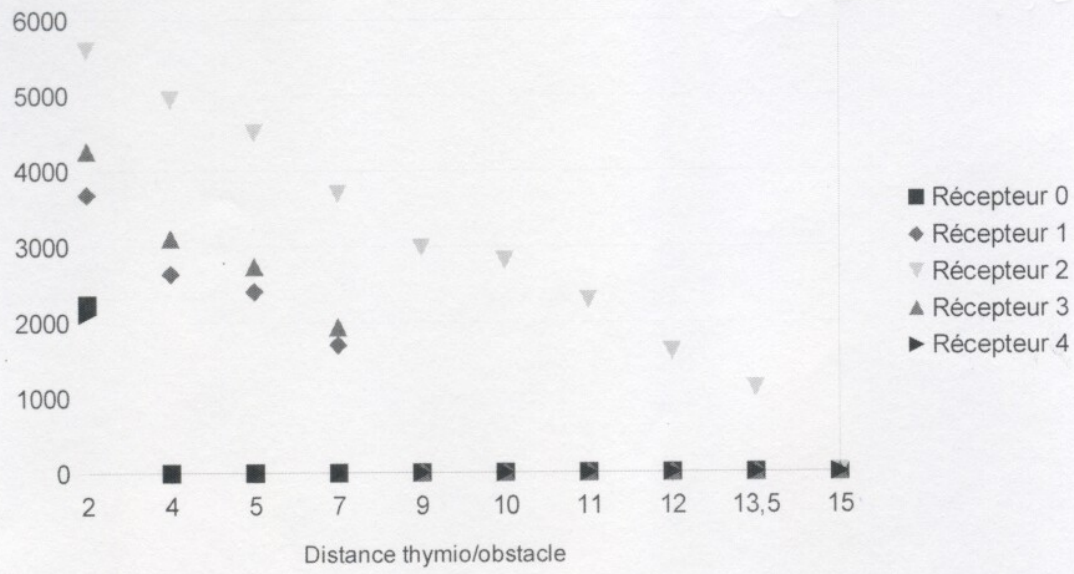
SEVERIN Localie
TS2

Feuille1

Distance(cm)	Récepteur 0	Récepteur 1	Récepteur 2	Récepteur 3	Récepteur 4
2	2235	3680	5602	4260	2112
4	0	2640	4943	3112	0
5	0	2405	4502	2740	0
7	0	1698	3697	1939	0
9	0	0	2984	0	0
10	0	0	2810	0	0
11	0	0	2291	0	0
12	0	0	1605	0	0
13,5	0	0	1113	0	0
15	0	0	0	0	0

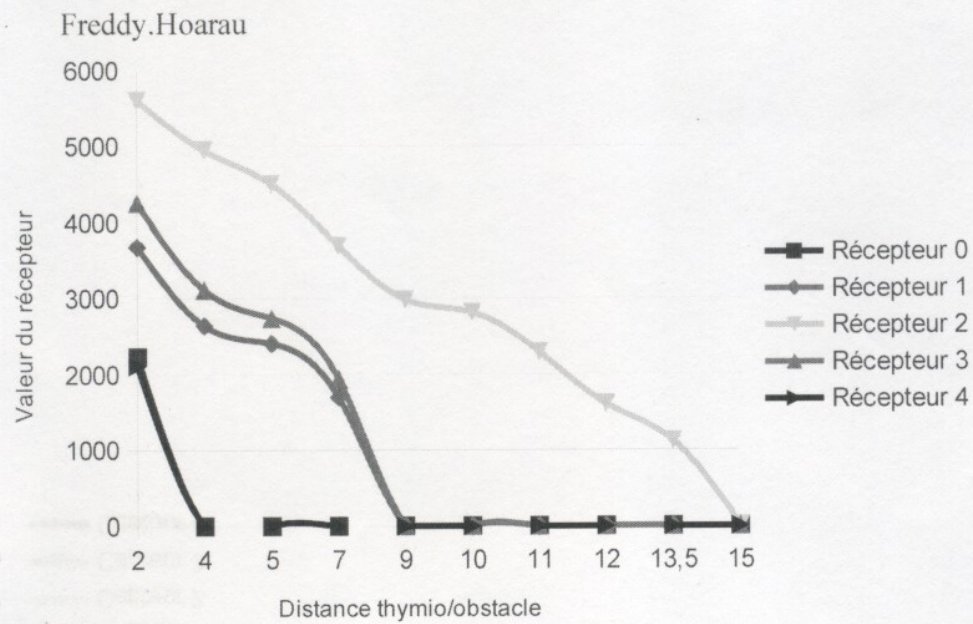
Valeur du récepteur

Feuille1



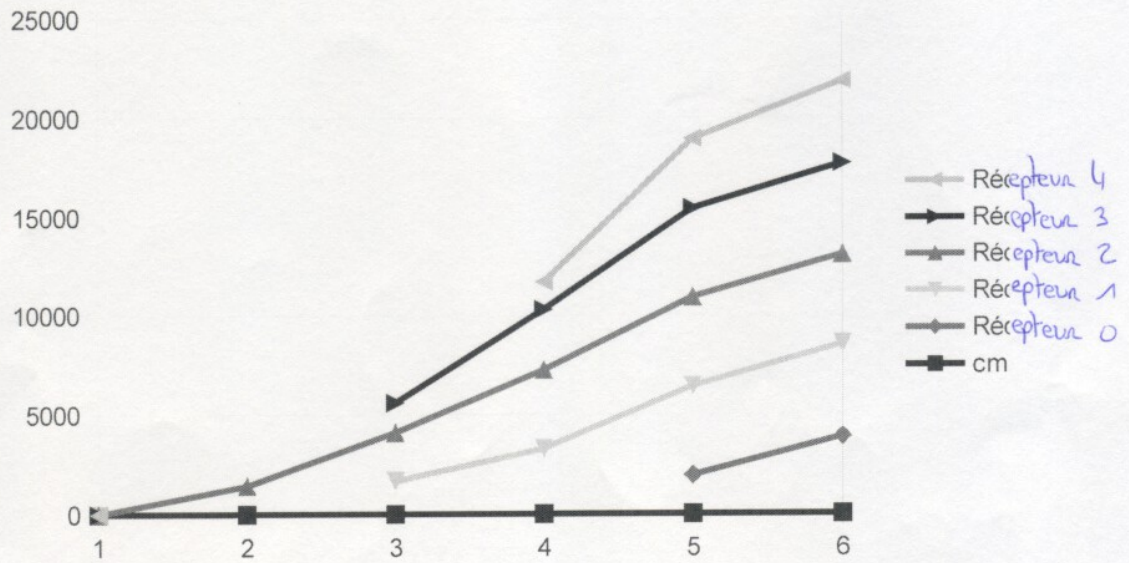
Feuille1

Distance(cm)	Récepteur 0	Récepteur 1	Récepteur 2	Récepteur 3	Récepteur 4
2	2235	3680	5602	4260	2112
4	0	2640	4943	3112	0
5	0	2405	4502	2740	0
7	0	1698	3697	1939	0
9	0	0	2984	0	0
10	0	0	2810	0	0
11	0	0	2291	0	0
12	0	0	1605	0	0
13,5	0	0	1113	0	0
15	0	0	0	0	0



Feuille1

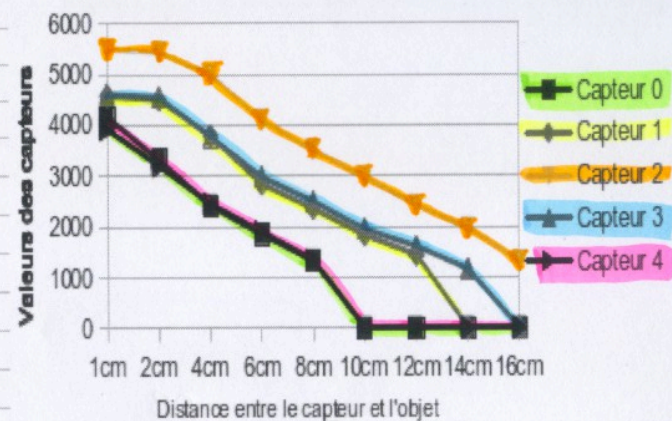
cm	Récepteur 0	Récepteur 1	Récepteur 2	Récepteur 3	Récepteur 4
0	0	0	0	0	0
4,1			1432		
8,9		1665	2424	1516	
13,3		3277	3991	3030	1396
15,6	1947	4503	4475	4514	3506
17,6	3879	4672	4520	4634	4151



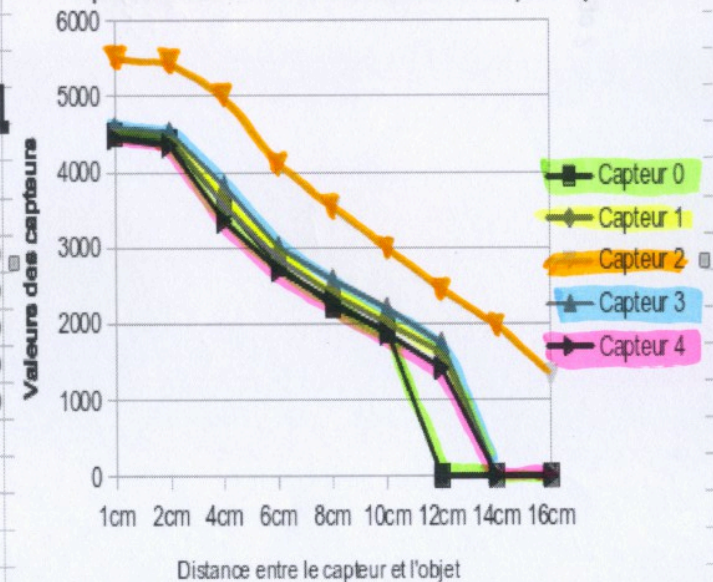
Séparation
des
TS2

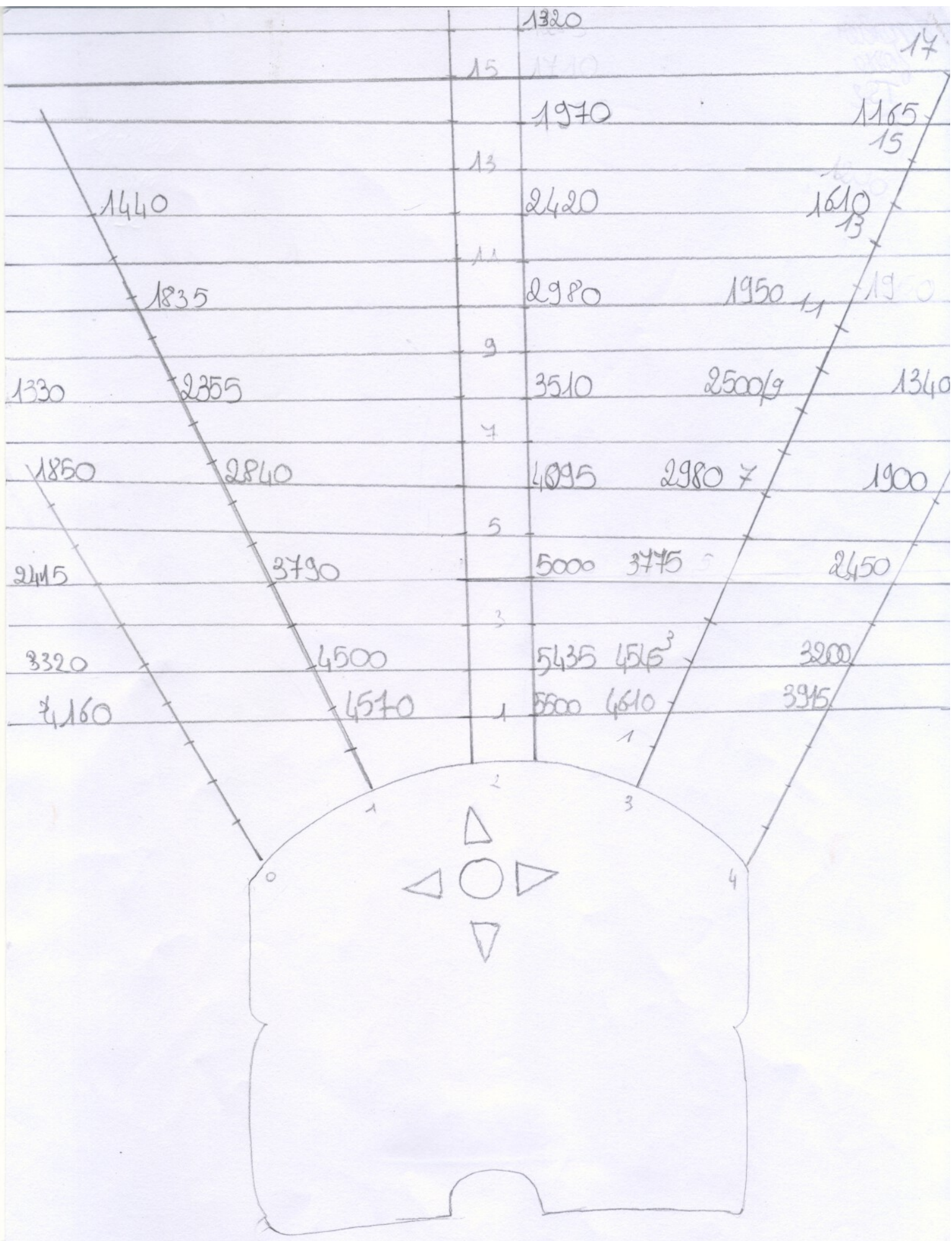
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
1		1cm	2cm	4cm	6cm	8cm	10cm	12cm	14cm	16cm					
2	Capteur 0	4160	3320	2415	1850	1330	0	0	0	0					
3	Capteur 1	4570	4500	3790	2840	2355	1835	1440	0	0					
4	Capteur 2	5500	5435	5000	4095	3510	2980	2420	1970	1320					
5	Capteur 3	4610	4545	3775	2980	2500	1950	1610	1165	0					
6	Capteur 4	3915	3200	2450	1900	1340	0	0	0	0					
7															
8															
9															
10															
11															
12															
13															
14															
15															
16															
17															
18															
19															
20															
21															
22		1cm	2cm	4cm	6cm	8cm	10cm	12cm	14cm	16cm					
23	Capteur 0	4500	4420	3570	2760	2230	1900	0	0	0					
24	Capteur 1	4555	4460	3565	2850	2390	2000	1620	0	0					
25	Capteur 2	5500	5435	5000	4095	3510	2980	2420	1970	1320					
26	Capteur 3	4585	4525	3810	3000	2570	2200	1740	0	0					
27	Capteur 4	4450	4350	3350	2700	2290	1870	1410	0	0					
28															
29															
30															
31															
32															
33															

Représentation des données selon le capteur central



Représentation des données selon chaque capteurs





deposition
for
T52

15
1283
1710

10

5

10 = 2200
12 = 1740

2570

3000

3810

4525

4585

3350

4330

4430

2700

1690

11

1000

9

2330

2390

8

2850

6

3565

4

3570

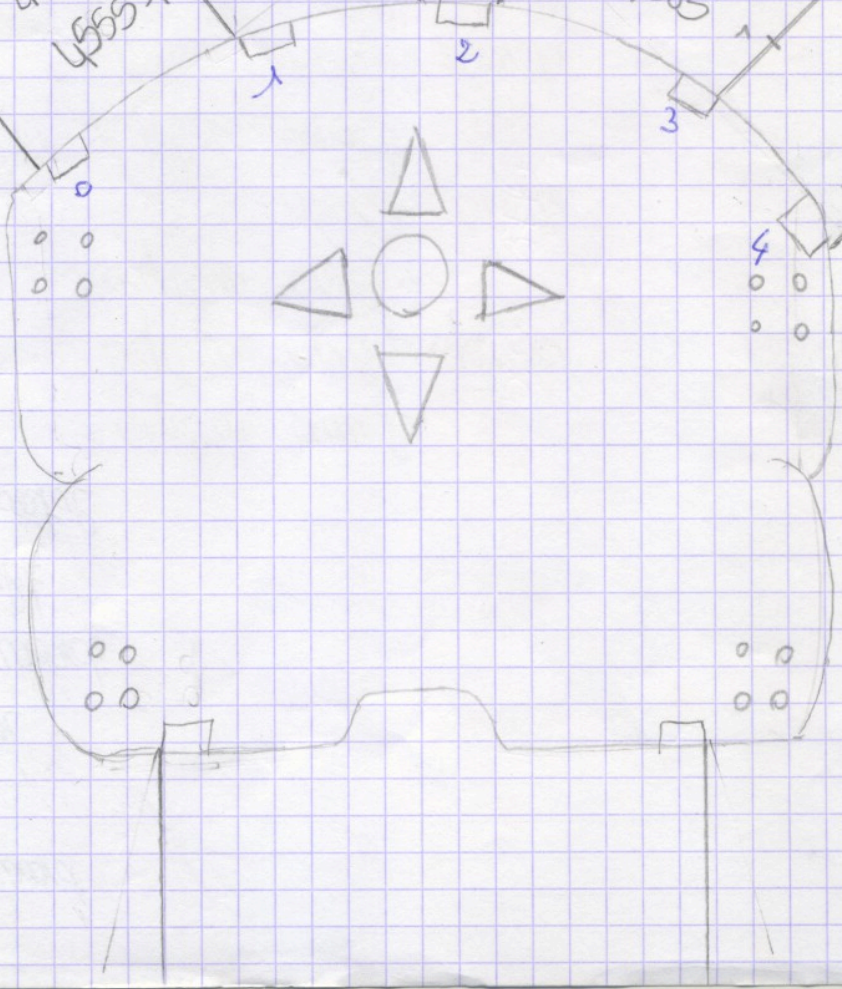
3

4420

2

4500

1



only for
10-11-12
only for
10-11-12

10 = 1900

10 =

event. args

button. backward

button. left

button. center

button. forward

button. right

proc. horizontal

0

capteur gauche

1

capteur milieu gauche

2

capteur milieu

3

milieu droite

4

capteur droite

5

avanc. gauche

6

avanc. droite

proc. comm. rx

proc. comm. tx

proc. ground. ambient

0

1

proc. ground. reflex...

0

1

proc. ground. delta

0

1

motor. left. target

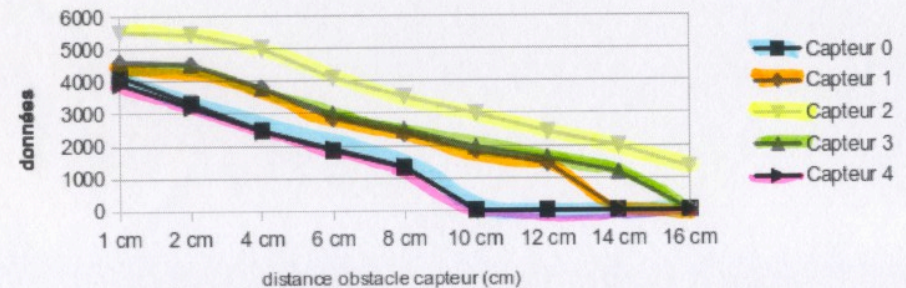
motor. right. target

motor. left. speed

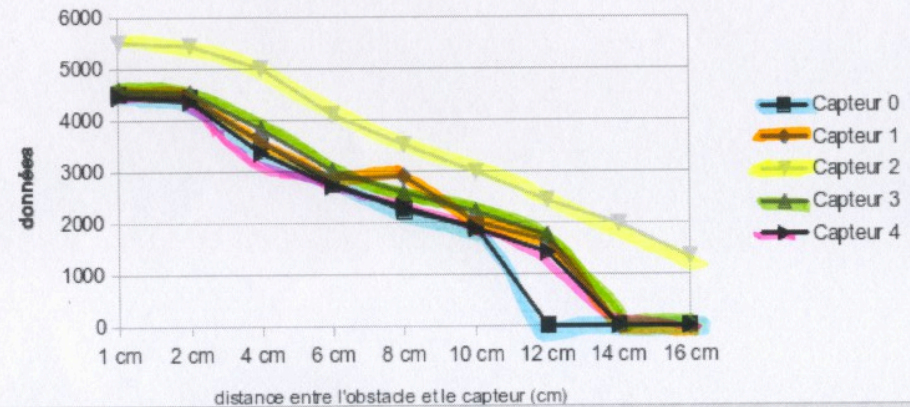
motor. right. speed

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
1		Capteur 0	Capteur 1	Capteur 2	Capteur 3	Capteur 4									
2	1 cm	4160	4570	5500	4610	3914									
3	2 cm	3320	4500	5435	4515	3200									
4	4 cm	2475	3790	5000	3775	2450									
5	6 cm	1850	2840	4095	2980	1900									
6	8 cm	1330	2355	3510	2500	1340									
7	10 cm	0	1835	2980	1950	0									
8	12 cm	0	1440	2420	1610	0									
9	14 cm	0	0	1970	1165	0									
10	16 cm	0	0	1320	0	0									
11															
12															
13															
14															
15															
16															
17															
18															
19															
20															
21		Capteur 0	Capteur 1	Capteur 2	Capteur 3	Capteur 4									
22	1 cm	4500	4555	5500	4585	4450									
23	2 cm	4420	4460	5435	4525	4350									
24	4 cm	3570	3565	5000	3810	3350									
25	6 cm	2760	2850	4095	3000	2700									
26	8 cm	2230	2890	3510	2570	2290									
27	10 cm	1900	2000	2980	2200	1870									
28	12 cm	0	1620	2420	1740	1410									
29	14 cm	0	0	1970	0	0									
30	16 cm	0	0	1320	0	0									
31															
32															
33															

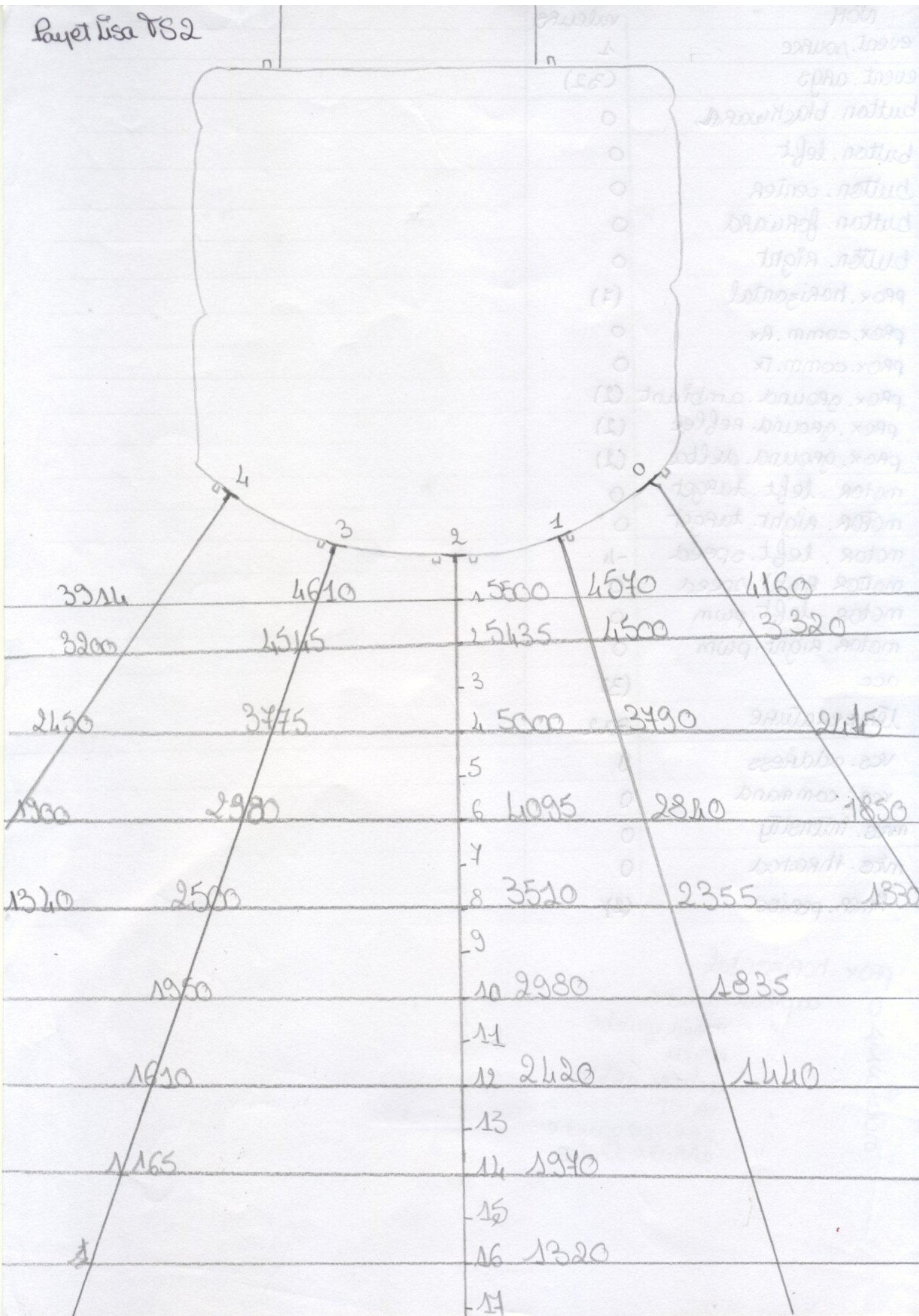
lecture des données selon le capteur central



lecture des données selon les capteurs individuels



Bayet Lisa TS2



NOM	valeurs	
event.source	1	
▶ event.args	(32)	
button.backward	0	
button.left	0	
button.center	0	
button.forward	0	
button.Right	0	
▶ prox.horizontal	(7)	
prox.comm.Rx	0	
prox.comm.Tx	0	
▶ prox.ground.ambient	(2)	
▶ prox.ground.reflec	(2)	
▶ prox.ground.delta	(2)	
motor.left.target	0	
motor.Right.target	0	
motor.left.speed	-4	
motor.Right.speed	0	
motor.left.pwm	0	
motor.Right.pwm	0	
▶ acc	(3)	
temperature	32.2	
res.address	0	
res.command	0	
mic.intensity	0	
mic.threshold	0	
▶ timer.period	(2)	

prox.horizontal

0	capteur gauche
1	" milieu gauche
2	" milieu
3	" milieu droite
4	" droite
5	" arriere gauche
6	" arriere droite

Paget Lisa 832

8V

1V

9V

5V

11V

13V

17V

11V

10V

6V

8V

4V

9V

5V

7V

3V

2V

1V

1

15V

9V

15V

11V

13V

17V

11V

10V

6V

8V

4V

9V

5V

7V

3V

2V

1V

2

3

18V

14V

16V

15V

14V

13V

17V

11V

10V

6V

8V

4V

9V

5V

7V

3V

2V

1V

4

1740

2200

2570

3000

3810

4525

4585

3350

4350

4450

18V

14V

10V

6V

8V

4V

9V

5V

7V

3V

2V

1840

2230

2700

3350

4350

4450

