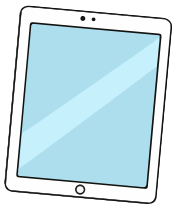


# PROGRAMMATION ROBOT - TABLETTE

## CONFIGURATION



**procédure nécessaire *pour modifier la configuration***
***de la mallette 1 dongle - 1 robot vers tous les robots sur le dongle Thymio2+***







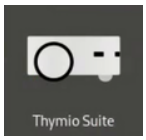





**Procédure succincte (regardez la vidéo pour une procédure détaillée)**

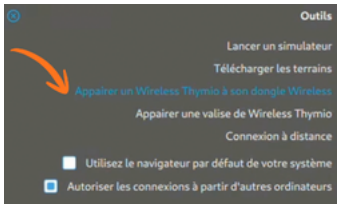
## Appairage des robots sur le dongle USB Thymio 2+

1. Ouvrez l'application Thymio Suite sur l'ordinateur.




2. Ouvrez "Outils" choisissez **"**Appairer un Wireless Thymio à son dongle Wireless".

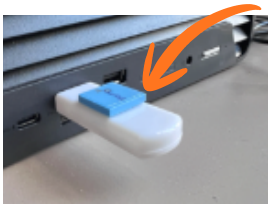






3. Branchez le dongle USB Thymio 2+ et le premier robot.

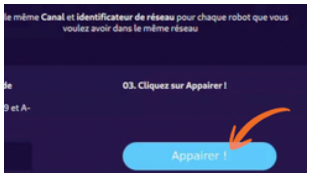






4. Cliquez sur "Mode avancé".
5. Cliquez sur "Appairer !" *le robot devrait alors émettre une mélodie.* Débranchez-le.



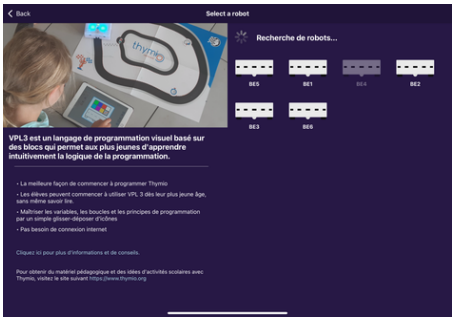

6. Pour chaque robot restant, branchez-le et répétez l'étape 5 ci-dessus.

CC BY NC SA

Ce document est publié par le SEM (DIP Genève)
Auteur : Claude Humbert-Droz sem.formation@edu.ge.ch

## Modification pour redonner les noms d'origine à chaque robot

***Cette étape est importante pour pouvoir choisir le bon robot à programmer quand 6 robots seront visibles dans Thymio suite sur la tablette. Car après appairage, tous les robots sont nommés "Thymio-II-Wireless" par défaut.***




7. Débranchez le dongle USB Thymio 2+.

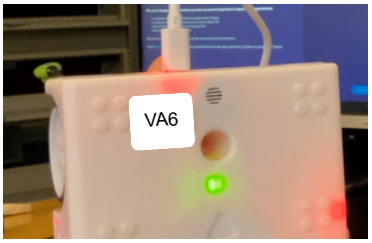


8. Quittez le menu en cliquant sur la croix en haut à droite.

9. Ouvrez VPL3.




10. Branchez le premier robot à renommer.




11. Redonnez-lui son nom d'origine (double clic ou clic droit sur le nom → rename).

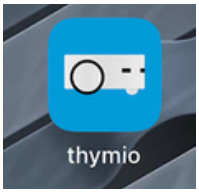



12. Débranchez le robot puis répétez les opérations 8 à 10 pour les robots suivants.

## Préparation sur chaque tablette en vue de la programmation

13. Installez Thymio Suite à partir du Self Service (Robotique).




Ce document est publié par le SEM (DIP Genève)
Auteur : Claude Humbert-Droz sem.formation@edu.ge.ch