



VPL-Grundlagen



Die Vorlagen für die **Karosserie**, das **Chamäleon** und den **Wachhund** findest du auf http://hemi.bplaced.net/Robotik/thymio.htm

Bildnachweis:

Sofern nicht anders angegeben befinden sich die Grafiken im Eigentum von NÖ Media, sind eigene Aufnahmen und Zeichnungen oder Screenshots von Programmen. Einige Grafiken stammen von https://pixabay.com und wurden dort unter der Lizenz CCO veröffentlicht!

Herzlichen Dank für das Korrekturlesen und Testen an Ilse Doppler!





Thymio

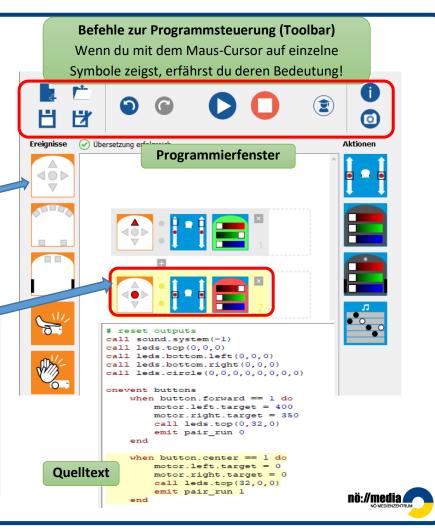
Programmierung mit VPL

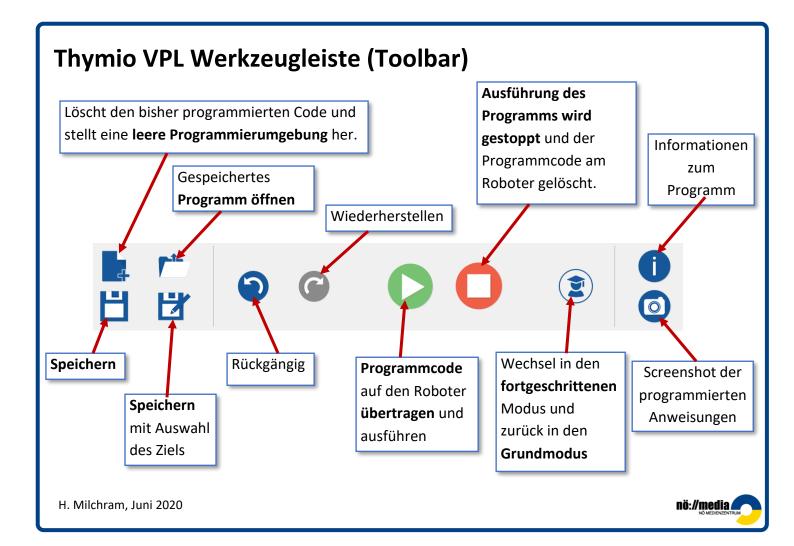
- 1. Thymio einschalten Thymio WLan-Stick muss
 - angeschlossen sein
- Thymio VPI starten Thymio wird automatisch verbunden!

Eine **Befehlsgruppe**

(Zeile) besteht immer aus einem **Ereignis** und einer oder mehreren **Aktionen**,

die per **DRAG&DROP** in den Programmfenster gezogen werden!





Thymio VPL Referenzkarte → Ereignisse (Reaktionen auf Sensoren)



Gedrückte Knöpfe

Grau→ignorieren

Rot → Zugeordnete Aktion wird ausgeführt



Kombinieren verschiedener Sensoren

Werden mehreren Sensoren gleichzeitig Aktionen zugeordnet, müssen alle Bedingungen erfüllt sein, um zugeordnete Aktionen auszuführen.







Werden beide Tasten gedrückt, stoppt der Motor!



Hinderniserkennung (Front- und Hecksensoren)

Grau → ignorieren

Weiß mit roter Umrahmung→Aktion, wenn Objekt in der Nähe Schwarz \rightarrow Aktion, wenn kein Objekt in der Nähe



Bodensensoren

Grau → ignorieren

Weiß mit roter Umrahmung Aktion, wenn Boden vorhanden **Schwarz** → Aktion, wenn kein Boden vorhanden



Klopfen auf den Roboter, Erschütterung

Bei Erschütterung des Roboters werden die zugeordneten Aktionen ausgeführt.



Klatschen

Der Roboter reagiert auf laute Geräusche und führt die zugeordnete Aktion aus.



Thymio VPL Referenzkarte Aktionen (Aktoren ansteuern)



Geschwindigkeit der beiden Motoren regeln

Durch Verschieben des kleinen Quadrates wird die Geschwindigkeit des rechten und linken Motors eingestellt.



Farbauswahl für die LEDs an der Oberseite

Durch Verschieben der drei Regler für die Grundfarben ROT, GRÜN, BLAU kann die Farbe für die LEDs auf der Oberseite eingestellt werden (additive Farbmischung).



Farbauswahl für die LEDs an der Unterseite



Musik abspielen

Linie: Tonhöhe

Farbe: Tonlänge

Diese Aktion spielt eine Melodie bestehend aus sechs benutzerdefinierten Noten. Die Tonhöhe wird durch Linien angezeigt. Um die Tonhöhe festzulegen, klickt man auf den gewünschten Balken. Je höher der Punkt, desto höher die Tonlage. Ein weißer Punkt erzeugt einen doppelt so langen Ton wie ein schwarzer Punkt. Ein fehlender Punkt bedeutet eine Pause.

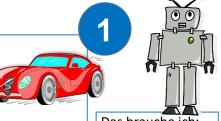




leicht

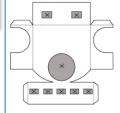


Der Sportwagen: Programmiere den Roboter als schnellen Sportwagen! Probiere verschiedene Geschwindigkeiten aus. Kann der Roboter auch nach links und rechts fahren? Vergiss nicht darauf, einen Befehl einzubauen, damit du deinen "Sportwagen" auch wieder stoppen kannst! Gestalte eine eigene Karosserie für deinen Sportwagen oder verwende die Datei "Thymio_Karosserie.pdf"



Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio
- ✓ Karosserie für deinen "Sportwagen"





Programmiere zur Steuerung deines Sportwagens die Sensortasten. Soll der Sportwagen abbiegen, muss jeweils einer der Motoren schneller bzw. langsamer laufen! Je weiter du die beiden Quadrate nach vorne schiebst, desto schneller fährt dein "Sportwagen".



Kurvenfahrt





leicht



Nachtkästchen-Lampe: Du möchtest deinen

Thymio als Lampe in deinem Schlafzimmer verwenden.

Programmiere den Roboter als farbige NächtkästchenLampe! Versuche dabei auch verschiedene Farben zu
kombinieren (additive Farbmischung). Verwende sowohl
die LEDs an der Oberseite als auch an der Unterseite.

Die **Lampe** soll dabei **durch Klatschen eingeschaltet** werden können. Programmiere deine Nachtkästchen-Lampe so, dass du sie durch **Klopfen** auf den

Thymio wieder **ausschalten** kannst.





LEDs Oberseite



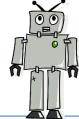
Farbregler



LEDs Unterseite

... an den Rädern erkennbar





Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio





leicht



Wüstenfahrt: Dein Thymio fährt durch die Wüste und steuert direkt auf einen Abgrund zu. Kurz bevor er von einer Klippe stürzt, vermag der Fahrer noch zu bremsen. Programmiere den Roboter so, dass er beim Vorwärtsfahren automatisch Abgründe erkennt und rechtzeitig abbremst! Die Fahrt soll mit der vorderen Pfeiltaste gestartet werden.



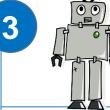
Mit Hilfe der beiden **Bodensensoren** kann dein Thymio erkennen, ob er auf einen Abgrund zusteuert.

Grau → ignorieren

Weiß mit roter Umrahmung → Aktion, wenn Boden vorhanden Schwarz → Aktion, wenn kein Boden vorhanden



Überlege, welche Einstellung du für die Sensoren wählen musst!
Durch einen Klick mit der Maus auf die kleinen Quadrate ändert sich der Zustand der Sensoren!



Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio



Baue eine zusätzliche Notbremse ein: Stoppe die Motoren mit der mittleren Taste.

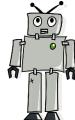






leicht





Das Chamäleon 1: Mache aus deinem Roboter ein Chamäleon. Das Roboter-Chamäleon soll beim Drücken jeder Pfeiltaste eine andere Farbe annehmen. Durch die mittlere Sensortaste soll die

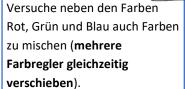
Beleuchtung wieder abgeschaltet werden.

Zusatzaufgabe:

✓ Thymio

Durch Drücken der vorderen Pfeiltaste leuchtet dein Thymio grün!

Die Farben werden durch das Verschieben der drei weißen Farbregler eingestellt!



✓ Vorlage für das Chamäleon

✓ PC mit Aseba

Das brauche ich:

- Erkundige dich im Internet nach den Eigenschaften eines Chamäleons!
- ✓ Klebeband

Studio

✓ Schere



H. Milchram, Juni 2020

Zum Steuern des Farbwechsels kannst du auch mehrere Sensortasten kombinieren.

Wie viele Farbwechsel lassen sich damit durchführen?

leicht



Das Chamäleon 2: Verwende die Näherungssensoren, um die Farbe deines Thymio zu ändern.

5 Frontsensoren,

die jeweils einzeln angesteuert werden können:

 $Grau \rightarrow ignorieren$

vorhanden

Weiß mit roter Umrahmung→Aktion, wenn Objekt in der Nähe Schwarz → Aktion, wenn kein Objekt

2 Hecksensoren

Dein Thymio besitzt insgesamt sieben **Näherungssensoren** (Front: 5, Heck: 2), damit ist es möglich, sieben unterschiedliche Farben auszuwählen.

Die LEDs an der Unterseite und Oberseite deines Thymios können dabei getrennt angesteuert werden!

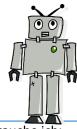






Untere LEDs

erkennbar am weißen Punkt und den Rädern!



Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio
- ✓ Vorlage für das Chamäleon (Thymio_Cham äleon.pdf)
- ✓ Klebeband
- ✓ Schere

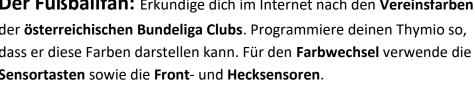




leicht



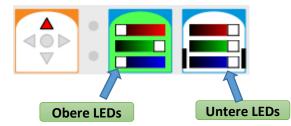
Der Fußballfan: Erkundige dich im Internet nach den Vereinsfarben der österreichischen Bundeliga Clubs. Programmiere deinen Thymio so, dass er diese Farben darstellen kann. Für den Farbwechsel verwende die Sensortasten sowie die Front- und Hecksensoren.

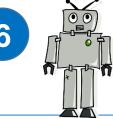




Um zwei Farben gleichzeitig darzustellen, kannst du die oberen und unteren LEDs deines Thymio verwenden:

z.B. Rapid Wien: grün-weiß





Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio

Zusatzaufgabe:

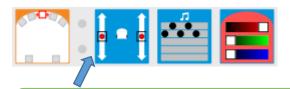
Steuere die Farben deines Thymio und lasse deine Freunde/Freundinnen raten, welcher Fußballclub gemeint ist!







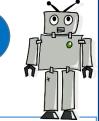
Der Wachhund: Programmiere deinen Thymio so, dass er sich in einen Wachhund verwandelt! Er erkundet aufmerksam seine Umgebung. Sobald sich ihm etwas nähert, soll er stoppen, Alarm schlagen und sich vor Wut rot verfärben. Sobald die Gefahr wieder vorbei ist, verfärbt er sich grün, hört auf Lärm zu machen und erkundet wieder seine Umgebung.



Wenn der vordere Sensor ein Objekt erkennt, wird die Bewegung gestoppt, ein Geräusch abgespielt und der Thymio färbt sich rot.



Überlege, durch welches Ereignis du deinen "Wachhund" aktiv werden lässt und ihn wieder stoppen kannst. Was kannst du tun, damit dein Wachhund dein "Grundstück" nicht verlässt?



Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio
- ✓ Vorlage für den Wachhund (Thymio_Wachhund.pdf)
- ✓ Klebeband
- ✓ Schere





leicht



Digitales Klavier: Verknüpfe jeden der fünf vorderen

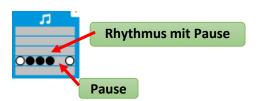
Näherungssensoren mit einem Ton, einem Rhythmus oder einer Melodie. Musiziere, indem du mit deinen Fingern hintereinander einzelne Sensoren abdeckst.

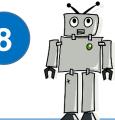


Zusatzaufgabe:

Ändere dein Programm so ab, dass dein Thymio abhängig von der Tonhöhe in unterschiedlichen Farben leuchtet. Beim Drücken auf die Richtungstasten sollen unterschiedliche Melodien abgespielt werden. Die hinteren Sensoren werden mit unterschiedlichen Rhythmen belegt!







Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio



Diese Aktion spielt eine Melodie bestehend aus sechs benutzerdefinierten Noten. Die Tonhöhe wird durch Linien angezeigt. Um die Tonhöhe festzulegen, klickt man auf den gewünschten Zeilenzwischenraum. Je höher der Punkt, desto höher die Tonlage. Ein weißer Punkt erzeugt einen doppelt so langen Ton wie ein schwarzer Punkt.



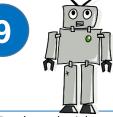
leicht



Vorsichtiger Fahrer: Benutze das Thymio

Racetrack oder gestalte deine eigene Strecke mit einem breiten, schwarzen Isolier- oder Kreppband. Programmiere deinen Thymio so, dass er der schwarzen Spur folgt. Während der Fahrt sollen die LEDs grün leuchten. Sobald ein Hindernis auftaucht, soll er stehen bleiben und sich rot färben. Sobald das Hindernis entfernt wird, soll er wieder weiterfahren.





Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio
- ✓ Racetrack



Zum Erkennen der schwarzen Linien kannst du die vorderen Bodensensoren verwenden.



Für das Erkennen von Hindernissen verwende die vorderen Sensoren.



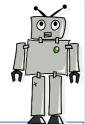
Sensortasten

leicht



Rennfahrer: Programmiere deinen Thymio so, dass du ihn mit Hilfe der

10



fahren kannst.

Das brauche ich:

Bring ihn dazu, der weißen Fahrspur auf dem "Thymio Racetrack" zu folgen, ohne die schwarze Fahrspur zu berühren. Wenn Thymio die schwarze Linie überquert, soll er sofort stoppen und erröten und eine traurige Melodie spielen.



.

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio

Fordere deine Freunde zu einer Wettfahrt heraus. Wer schafft es, die Rennstrecke am schnellsten zu bewältigen, ohne die Fahrbahn zu verlassen?

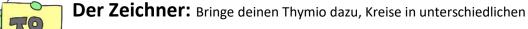
Zusatzaufgabe:



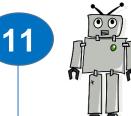
Schaffst du es, deinen Thymio so zu programmieren, dass er selbstständig die Strecke durchfahren kann, ohne die schwarzen Begrenzungslinien zu überqueren? Durch Berühren der mittleren Sensortaste soll das Programm starten. Während der Fahrt leuchtet dein Thymio grün. Gestoppt wird die Fahrt durch Klatschen! Nach dem Stoppvorgang leuchtet dein Thymio rot und spielt eine kurze Tonfolge ab!



leicht

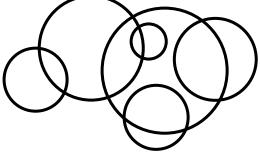


Größen zu zeichnen.



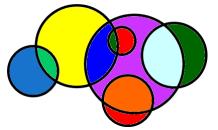
Das brauche ich:

- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio
- ✓ Filzstift
- ✓ Zeichenpapier
- ✓ Farbstifte





Die unterschiedlichen Größen der Kreise bekommst du, indem du die beiden Motoren mit unterschiedlich großen Geschwindigkeiten laufen lässt.



Zusatzaufgabe:

Male die entstandenen Flächen in unterschiedlichen Farben aus und schaffe so ein kleines Kunstwerk!







Discokugel: Eine Discokugel dreht sich nach links oder rechts herum und leuchtet dabei in zwei verschiedenen Farben. Falls Leute auf der Tanzfläche stehen, soll zusätzlich Musik aus den Boxen erklingen. Programmiere den Roboter als Discokugel! Benutze zum Starten die linke (Linksdrehung) oder rechte Sensortaste (Rechtsdrehung). Stoppe die Discokugel durch ein Klatsch-Ereignis. Die Ober- und Unterseite soll in unterschiedlichen Farben zu leuchten beginnen.





- ✓ Thymio
- ✓ PC mit Aseba Studio



Damit sich dein Thymio auf der Stelle dreht, musst du einen Motorsteuerungsregler ganz nach oben und den anderen ganz nach unten schieben!



Mit Hilfe der vorderen und hinteren **Distanzsensoren** steuerst du, ob Musik gespielt wird oder nicht.







