

Carte de référence VPL (Version 1.4)

Événements



Boutons touchés

gris: ignore le bouton, rouge: doit être touché



DéTECTEURS d'obstacle

gris: ignore, rouge: objet proche, blanc: objet loin



DéTECTEURS de sol

gris: ignore, rouge: sol, blanc: pas de sol



Robot tapé

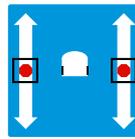
Le robot a reçu un choc.



Claquement de main

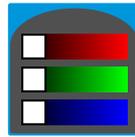
Le robot a entendu un fort bruit.

Actions



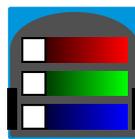
Vitesse des moteurs

Définit la vitesse des moteurs et roues gauches et droites.



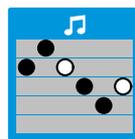
Couleur du haut

Colore le haut avec un mélange de rouge, vert et bleu.



Couleur du bas

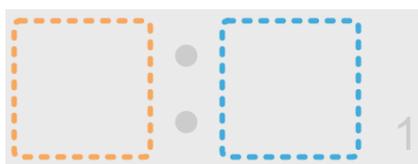
Colore le bas avec un mélange de rouge, vert et bleu.



Jouer une musique

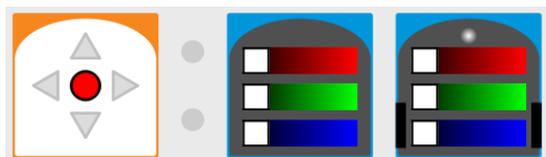
Choisir la hauteur, blanche deux fois la durée de noire.

Construire votre programme



Glissez/déposez des événements dans le carré gauche, des actions dans le carré droite.

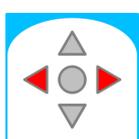
Lorsque l'événement se produit, le robot fait l'action.



Multiples actions associées à un seul événement.

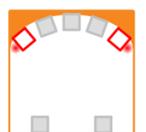
Lorsque l'événement se produit, le robot fait toutes les actions.

Les capteurs sont combinés avec ET dans un événement



Si deux capteurs sont sélectionnés, les deux conditions doivent être vraies pour que l'événement se produise.

Gauche **et** droite doivent être touchés/avoir un objet à proximité.



Mode Avancé

Événements



Détecteurs d'obstacle

Les curseurs définissent les seuils haut (objet proche) et bas (objet loin)



Détecteurs de sol

Les curseurs définissent les seuils haut (blanc / sol proche) et bas (noir / sol loin)



Robot tapé

Le robot a reçu un choc.



Accéléromètre tangage

Le tangage (avant / arrière) est dans le segment rouge.



Accéléromètre roulis

Le roulis (droite / gauche) est dans le segment rouge.



Temps écoulé

Le temps du minuteur est écoulé.

Actions



Démarrer un minuteur

Un événement temps écoulé se produira après un temps.



Définir l'état du robot

Défini les 4 bits de l'état interne du robot.