

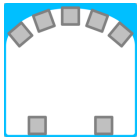
Carte de référence VPL

Événements



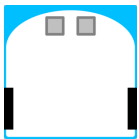
Boutons touchés

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

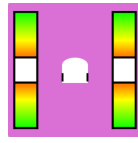
Le robot a entendu un fort bruit.



Temps écoulé

Le temps du minuteur est écoulé.

Actions



Vitesse des moteurs

Défini la vitesse des moteurs et roues gauches et droites.



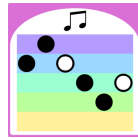
Couleur du haut

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.



Démarrer un minuteur

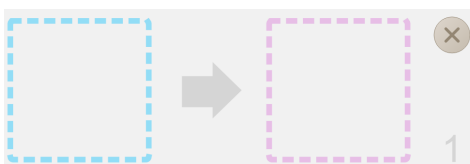
Un événement temps écoulé se produira après un temps.



Défini l'état du robot

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

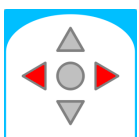
Construire votre programme



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

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

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.

