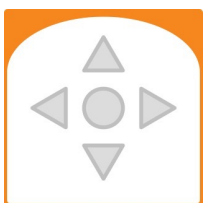


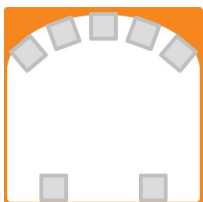
Scheda dei Comandi VPL (Versione 1.4)

Eventi



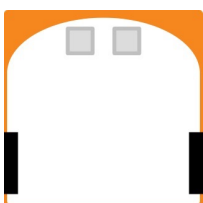
Bottoni Toccati

grigio = ignora il bottone
rosso = bottone toccato



Rileva Ostacoli

grigio = ignora il sensore
bianco = oggetto vicino
nero = oggetto lontano



Rileva Terreno

grigio = ignora il sensore
bianco = terreno vicino
nero = terreno non rilevato



Robot Toccato

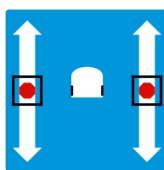
Il robot riceve un colpetto o un urto



Battito di mani

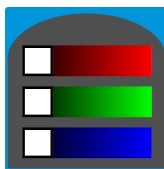
Il robot recepisce un rumore molto forte

Azioni



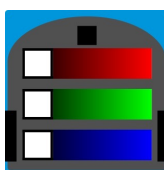
Regola velocità motori

Regola la velocità del motore e delle ruote di sinistra e di destra in modo indipendente



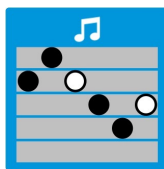
Regola il colore in alto

Regola i livelli di Rosso, Verde e Blu (RGB) della parte superiore del robot



Regola il colore in basso

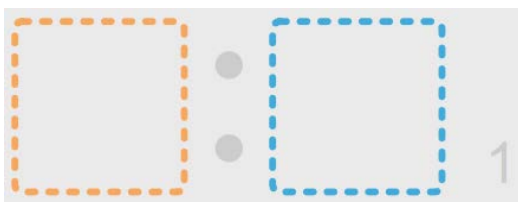
Regola i livelli di Rosso, Verde e Blu (RGB) della parte inferiore del robot



Suona una musica

Scegli la nota, il bianco indica il doppio della durata della nota nera

Costruire il tuo programma



Trascina gli **EVENTI** nel quadrato sinistro e le **AZIONI** nel quadrato destro.
Quando accade l'evento il robot esegue le azioni



Associando più **AZIONI** ad un singolo evento stabilisci che quando l'**EVENTO** accade il robot esegua tutte le azioni indicate

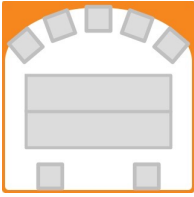
Congiunzione AND di eventi da diversi sensori

Se due sensori sono entrambi selezionati, entrambe le condizioni devono accadere perché l'evento sia considerato come accaduto.

Modalità Avanzata



Eventi



Rileva Ostacoli

grigio = ignora il sensore
bianco con bordo
rosso = oggetto vicino
nero = oggetto lontano



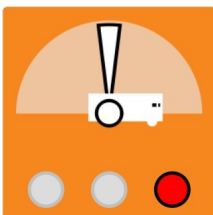
Rileva Terreno

grigio = ignora il sensore
bianco = oggetto vicino
nero = oggetto lontano



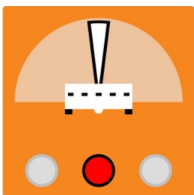
Sensori di prossimità

La barra orizzontale in alto stabilisce la soglia per gli oggetti vicini mentre quella sotto stabilisce la soglia per quelli lontani



Beccheggio Accelerometro

Beccheggio (anteriore / posteriore) regola l'inclinazione con il triangolo bianco



Rollio Accelerometro

Rollio (sinistra / destra) regola l'inclinazione con il triangolo bianco



Tempo Scaduto

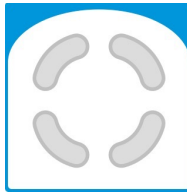
Il timer è scaduto

Azioni



Attiva il timer

Scatena un evento timer dopo un certo numero di millisecondi (fino ad un massimo di 4 secondi)



Definisci uno stato del robot

Definisce uno stato interno del robot con una logica a 4 bit (16 stati possibili)