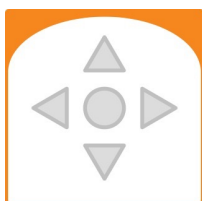


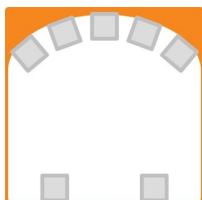
Scheda dei Comandi VPL (Versione 1.4)

Eventi



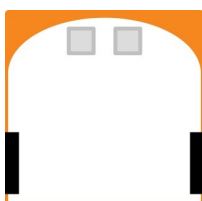
Bottoni Toccati

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

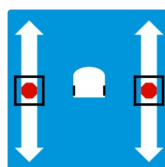
Il robot riceve un colpetto o un urto



Battito di mani

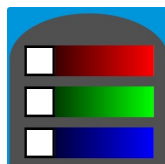
Il robot recepisce un rumore molto forte

Azioni



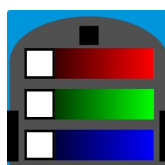
Regola velocità motori

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



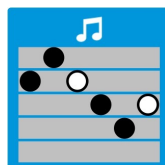
Regola il colore in alto

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



Regola il colore in basso

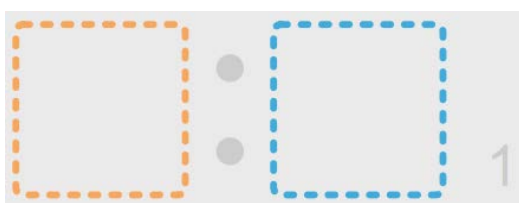
Regola i livelli di Rosso, Verde e Blu (RGB) della parte inferiore del robot



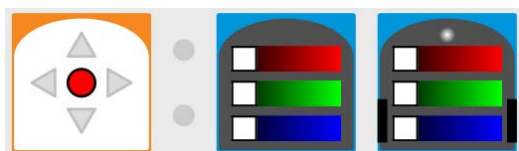
Suona una musica

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.