

# Carte de référence VPL

## Événements



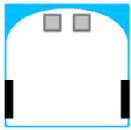
### Boutons touchés

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

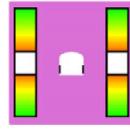
Le robot a entendu un fort bruit.



### Temps écoulé

Le temps du minuteur est écoulé.

## Actions



### Vitesse des moteurs

Définit la vitesse des moteurs et roues gauches et droites.



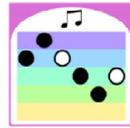
### Couleur du haut

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.



### Démarrer un minuteur

Un événement temps écoulé se produira après un temps.



### Définit l'état du robot

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

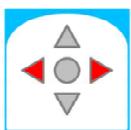
## Construire votre programme



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.

