

VPL Referenzkarte

Ereignisse



Gedrückte Knöpfe
Grau: Ignorieren, rot:
Beachten des Knopfs



Hinderniserkennung
Grau: Ignorieren, rot: Objekt
da, weiss: kein Objekt



Bodensensoren
Grau: Ignorieren, rot: Boden,
weiss: kein Boden



Klopfen auf den Roboter
Der Roboter wird erschüttert

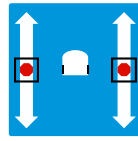


Klatschen
Der Roboter erkennt laute
Geräusche

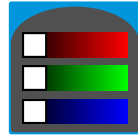


Abgelaufener Timer
Timer ist abgelaufen.

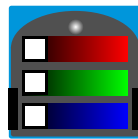
Aktionen



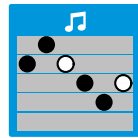
Motorengeschwindigkeit
Geschwindigkeit des linken
und rechten Motors.



Farbauswahl Oberseite
Farbmischung aus Rot, Grün,
Blau



Farbauswahl Unterseite
Farbmischung aus Rot, Grün,
Blau



Spiele Musik
Linien: Tonhöhe,
Farbe: Tonlänge.

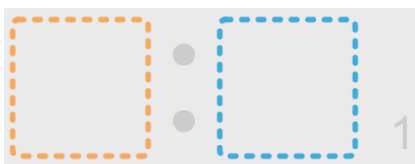


Starte den Timer
Das Timerereignis findet nach
der gesetzten Zeit statt.



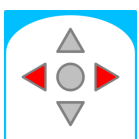
Zustand des Roboters
Wähle den 4-bit Zustand des
Roboters.

Erstelle dein Programm



Ziehe (drag and drop) Ereignisse in das linke und
Aktionen in das rechte Quadrat. Findet das Ereignis statt,
führt der Roboter die Aktion aus.

Sensoren können mit UND in einem Ereignis kombiniert werden



Werden zwei Sensoren gewählt, müssen beide Bedingungen wahr
sein, damit das Ereignis stattfindet.
Links **und** rechts müssen gedrückt werden oder ein Objekt
erkennen.

