



# Fiche mémo – Fonctionnement du logiciel *Thymio VPL*



## L'interface :



## La carte de référence :

### 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

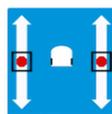
Le robot a reçu un choc.



#### Claquement de main

Le robot a entendu un fort bruit.

### Actions



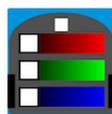
#### Vitesse des moteurs

Définit la vitesse des moteurs et roues gauches et droites.



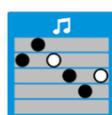
#### Couleur du haut

Colore le haut avec un mélange de rouge, vert et bleu.



#### Couleur du bas

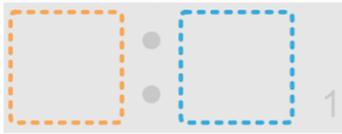
Colore le bas avec un mélange de rouge, vert et bleu.



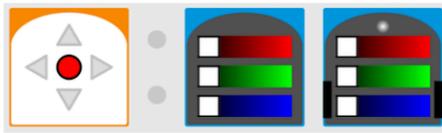
#### Jouer une musique

Choisir la hauteur, blanche deux fois la durée de noire.

## 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.



Multiplés actions associées à un seul événement.  
Lorsque l'événement se produit, le robot fait toutes les actions.

## 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.



## Le code couleur des capteurs :



Une action se déclenche si le capteur détecte quelque chose (ou détecte une surface non noire).



Une action se déclenche si le capteur ne détecte rien (ou détecte une surface noire).



Si un autre capteur du même bloc est paramétré en rouge ou noir, aucune action n'est associée à ce capteur "gris" (qu'il détecte quelque chose ou pas).  
Si tous les capteurs du même bloc sont paramétrés en gris, l'action associée est effectuée en permanence.