

Aide mémoire des commandes du robot Moway. (ici en anglais. Bientôt traduites)

- Arrêter le robot.
- Avancer en ligne droite à 50% de la vitesse en avançant
- Avancer en ligne droite à 50% de la vitesse en reculant
- Avancer en ligne à 50 % sur 5cm en avant
- Avancer en ligne à 50 % sur 5cm en reculant
- Tourner à une vitesse de 50% à gauche ou à droite, sur le centre de gravité du robot (sans consignes de temps !!!)
- Tourner à une vitesse de 50% sur roue (gauche ou droite) du robot (sans consignes de temps !!!)
- Tourner gauche ou à droite à une vitesse de 50% sur roue (gauche ou droite) ou centre du robot d'un angle de 45°
- Tourne d'un demi tour

Stop Moway

Straight line Speed 50 Forward

Straight line Speed 50 Backward

Straight Speed 50 Distance(cm) 5 Forward

Straight Speed 50 Distance(cm) 5 Backward

Rotation Speed 50 Left Central

Rotation Speed 50 Left Wheel

Angle rotation Speed 50 Left Central Angle 45

Angle rotation Speed 50 Right Central Angle 45

Angle rotation Speed 50 Left Wheel Angle 45

Angle rotation Speed 50 Right Wheel Angle 45

Turn around Speed 50 Central

Déplacements simplifiés :

Straight line Speed 50 Forward
attendre 0.1 secondes
Avance d'environ 13 cm

Straight line Speed 50 Forward
attendre 0.5 secondes
Avance d'environ 7cm

Straight line Speed 50 Forward
attendre 0.1 secondes
Avance d'environ 2cm

Angle rotation Speed 50 Left Central Angle 90
Angle rotation Speed 50 Left Central Angle 90
Tourne de 90° sur centre
Tourne de 90° sur roue.

Etalonner les capteurs d'obstacles :

Left center obstacle sensor

Le robot mesure en continu la présence des obstacles et stocke la valeur dans la variable ci-contre.

quand t est cliqué

répéter jusqu'à touche s pressée?

dire Left center obstacle sensor

attendre 0.2 secondes

Permet quand t est enfoncé de faire dire au lutin la valeur mesuré par le capteur d'obstacle du centre gauche.

Cette valeur varie en fonction de la distance de l'obstacle au capteur.

La distance est une info analogique qui est "numérisée" quand elle rentre dans l'ordinateur.

Il est possible de tester les autres capteurs en changeant la viable .