
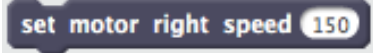
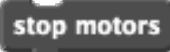
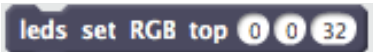
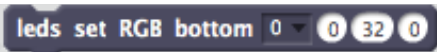
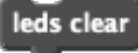

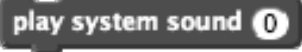
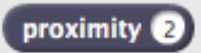
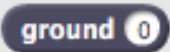
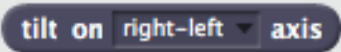

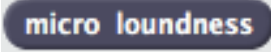


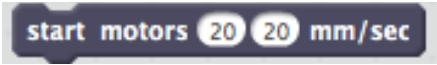

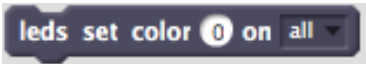
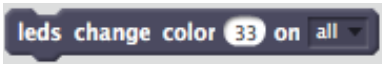
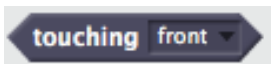
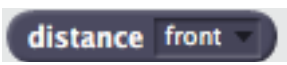
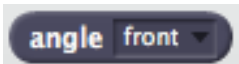


S'INITIER A LA ROBOTIQUE

INTERFACE THYMIO SCRATCH

BLOCS THYMIO SCRATCH

	Fixe la vitesse (unité Aseba) du moteur de roue gauche
	Fixe la vitesse (unité Aseba) du moteur de roue droite
	Fixe la vitesse des moteurs de roues à 0
	Fixe la couleur RGB (Rouge-Vert-Bleu) de la LED de la partie haute du robot
	Fixe la couleur RGB de la LED de la partie basse gauche (0) ou droite (1) du robot
	Enlève toutes les couleurs des LEDs
	Joue une note d'une fréquence donnée (en hertz) durant un temps donné (en 1/60 ^{es} de seconde)
	Joue un son système (de 0 à 7)
	Renvoie la valeur retournée par un capteur de proximité horizontale de position donnée (de 0 à 5 devant, de 6 à 7 derrière). L'objet est détecté si la valeur est supérieure à 2000 (intensité de la lumière réfléchie plus importante si l'objet est proche), non détecté si la valeur est inférieure à 1000.
	Renvoie la valeur retournée par un capteur de dessous de position donnée (de 0 pour le gauche, 1 pour le droit). Détecte un sol blanc si la valeur est supérieure à 450 (intensité de la lumière réfléchie plus importante si le sol est clair) et noir si la valeur est inférieure à 400.
	Retourne une valeur d'accéléromètre selon un des trois axes (gauche-droite, dessus-dessous, avant-arrière). Si cette valeur est inférieure à 20, un choc a été détecté.
	Retourne la température en °C
	Retourne l'intensité du bruit détecté par le micro (supérieure à 2 si un bruit est détecté)

	<p>Avance de certaine valeur en mm, recule si la valeur est négative. Très approximatif.</p>
	<p>Tourne sur place d'un certain angle en degrés (positif vers la gauche, négatif vers la droite) puis s'arrête. Approximatif.</p>
	<p>Effectue un arc de cercle de rayon donné et d'un angle au centre donné, puis s'arrête. Si le rayon est plus grand que 0, il va vers l'avant sinon il va vers l'arrière. Si l'angle est positif, il commence à droite, s'il est négatif, il commence à gauche.</p>
	<p>Avance continument aux vitesses données pour le moteur de roue gauche et le moteur de roue droite. L'unité est ici mm/s. Approximatif.</p>
	<p>Change la vitesse des moteurs de roue droite et gauche en les incrémentant des valeurs données. Approximatif.</p>
	<p>Fixe la couleur (palette Scratch de 0 à 200) de toutes les LEDS, de la LED de la partie haute, ou des LEDs gauche et droite de la partie basse.</p>
	<p>Change la couleur en utilisant la valeur de décalage donnée, de toutes les LEDS, de la LED de la partie haute, ou des LEDs gauche et droite de la partie basse.</p>
	<p>Renvoie vrai si le robot est proche d'un objet devant, derrière ou dessous, faux sinon.</p>
	<p>Renvoie la valeur moyenne de détection d'un objet fournie par les capteurs horizontaux avants ou arrières ou les capteurs de dessous.</p>
	<p>Renvoie la position angulaire moyenne de détection d'un objet donnée par les capteurs horizontaux avants ou arrières ou les capteurs de dessous.</p>

Tout le contenu de ce document est en Licence Creative Commons : CC BY