

Scratch 2 Blocs de pilotage pour Thymio-II utilisant *asebascratch*

Scratch 2 block	Description
move 50 mm	faire avancer de la distance donnée (en arrière si la distance est négative), puis arrêter
turn 45 degrees	tourner sur place dans le sens horaire de ... degrés (dans le sens antihoraire si négatif), puis arrêter
curve radius 150 mm 45 degrees	suivre l'arc de cercle de rayon donné, puis arrêter : en avant si le rayon > 0 - en arrière si le rayon < 0 - à droite si degrés > 0 - à gauche si degrés < 0
start motors 20 x 20 mm/sec	aller en avant (ou en arrière) en continu à la vitesse donnée pour la roue droite x roue gauche
change motors 10 x 10 mm/sec	changer la vitesse du moteur par le taux donné pour la roue droite x gauche
stop motors	arrêter les moteurs
switch dial to 0	définir les LEDs circulaires à la position 12 heures
next dial	faire avancer les aiguilles de l'horloge (jusqu'à trois) de 1/8ème de tour
next dial up to 71	idem mais limité par le nombre donné
leds clear	effacer toutes les LED de couleur
leds set color 0 flags 7	set the LED color using the Scratch 2 rainbow (0..200); bit mask for top, bottom-left, bottom-right définir la couleur LED utilisant la palette Scratch 2 (0..200); masque de bits pour le haut, en bas à gauche, en bas à droite
leds change color 33 flags 7	changer la couleur de la LED de la quantité donnée ; masque de bits comme ci-dessus
play note 440 for 60 60ths	jouer une note pour la fréquence donnée et pour le nombre donné de 1/60ème seconde
play system sound 0	play prerecorded system sound of given number jouer un son système préenregistré du nombre donné
set odometer direction: 90 x: 0 y: 0	set the robot's idea of its orientation (in degrees) and position (x,y) définir l'idée du robot de son orientation (en degrés) et de sa position (x,y)