

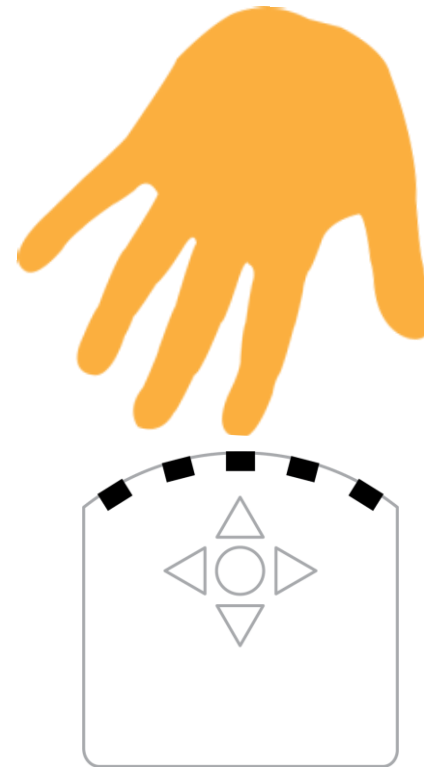
Comment programmer le capteurs horizontaux



Capteurs de distance horizontaux

Mettez votre doigt devant un des capteurs de Thymio et regardez le capteur.

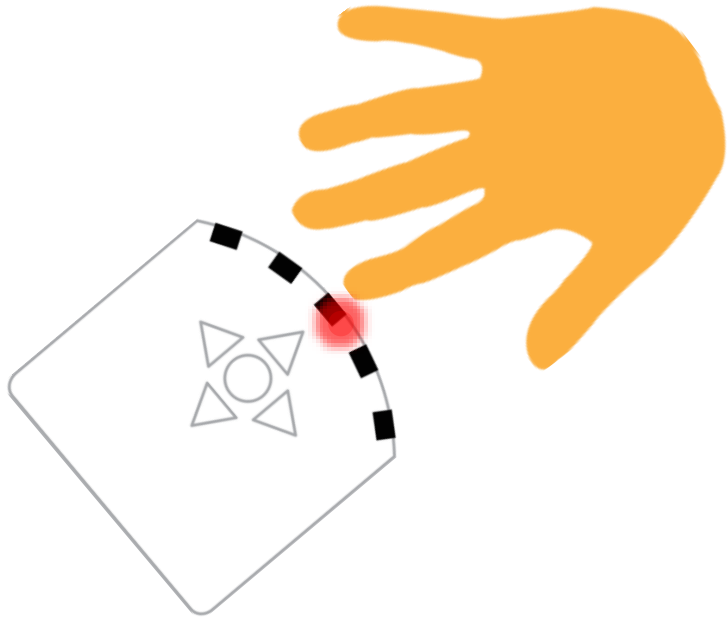
Qu'est-ce que vous observez ?



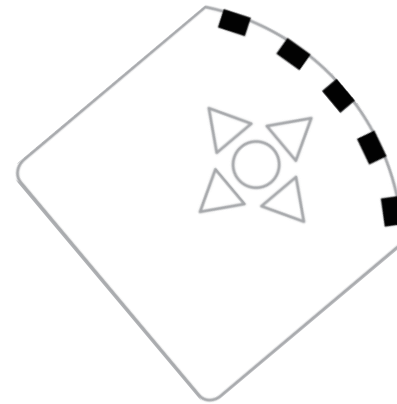
Capteurs de distance horizontaux

S'il y a un objet devant un capteur, le capteur le **détecte**.

Thymio montre la détection de l'objet par le capteur en allumant une **LED rouge** près du capteur qui détecte cet objet.

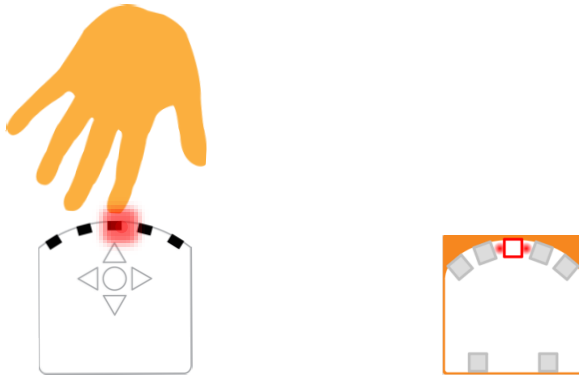


Si le capteur **ne détecte rien**, il reste **noir**.



Événements des capteurs de distance horizontaux dans VPL

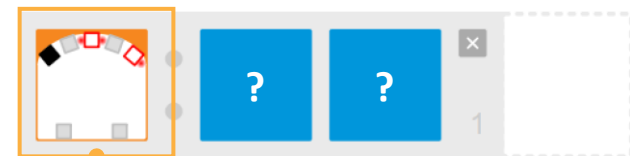
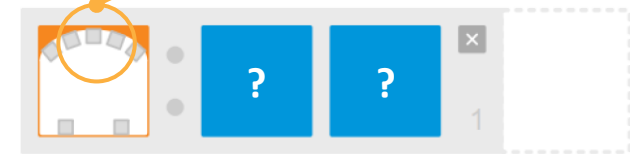
Le capteur devant au milieu **détecte** un objet.



Le capteur devant au milieu **ne détecte** rien.

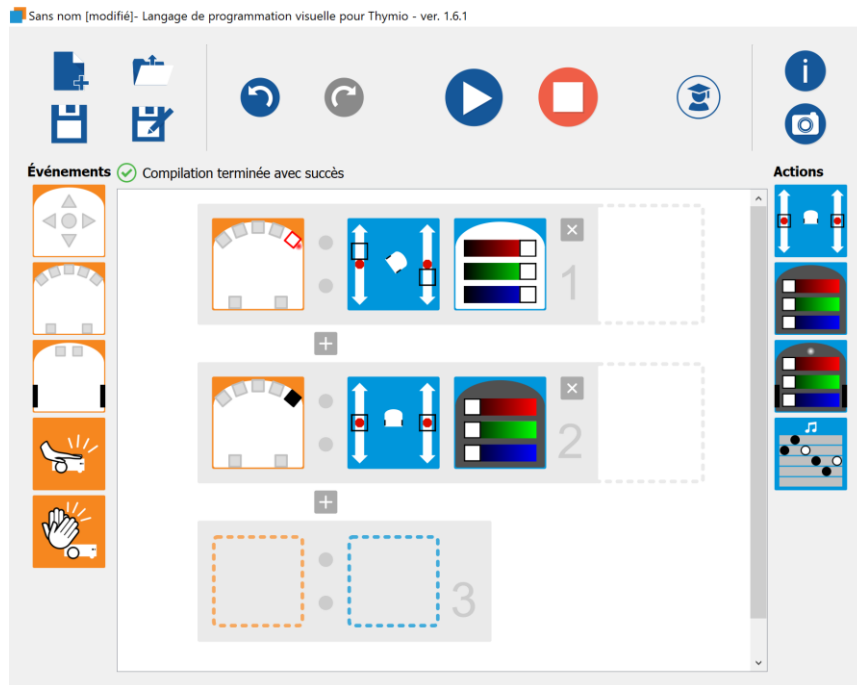


! Capteur gris sur l'icône de VPL : peu importe ce que détecte le capteur, l'action sera déclenchée.



! Par exemple, cette icône signifie que **les actions seront activées seulement quand les capteurs gauche et droite ne détectent rien et le capteur au milieu détecte un objet**. Ce qu'il se passe avec les autres capteurs n'est pas important.

Programme avec des capteurs horizontaux



1. Composez le programme montré sur l'image (l'ordre des commandes sur VPL n'est pas important)
2. Essayez de vous expliquer ce que ce programme fait.
3. Chargez le programme dans le robot.
4. Testez le programme ! Thymio attend vos actions !
5. Est-ce que Thymio a fait ce que vous pensiez ?

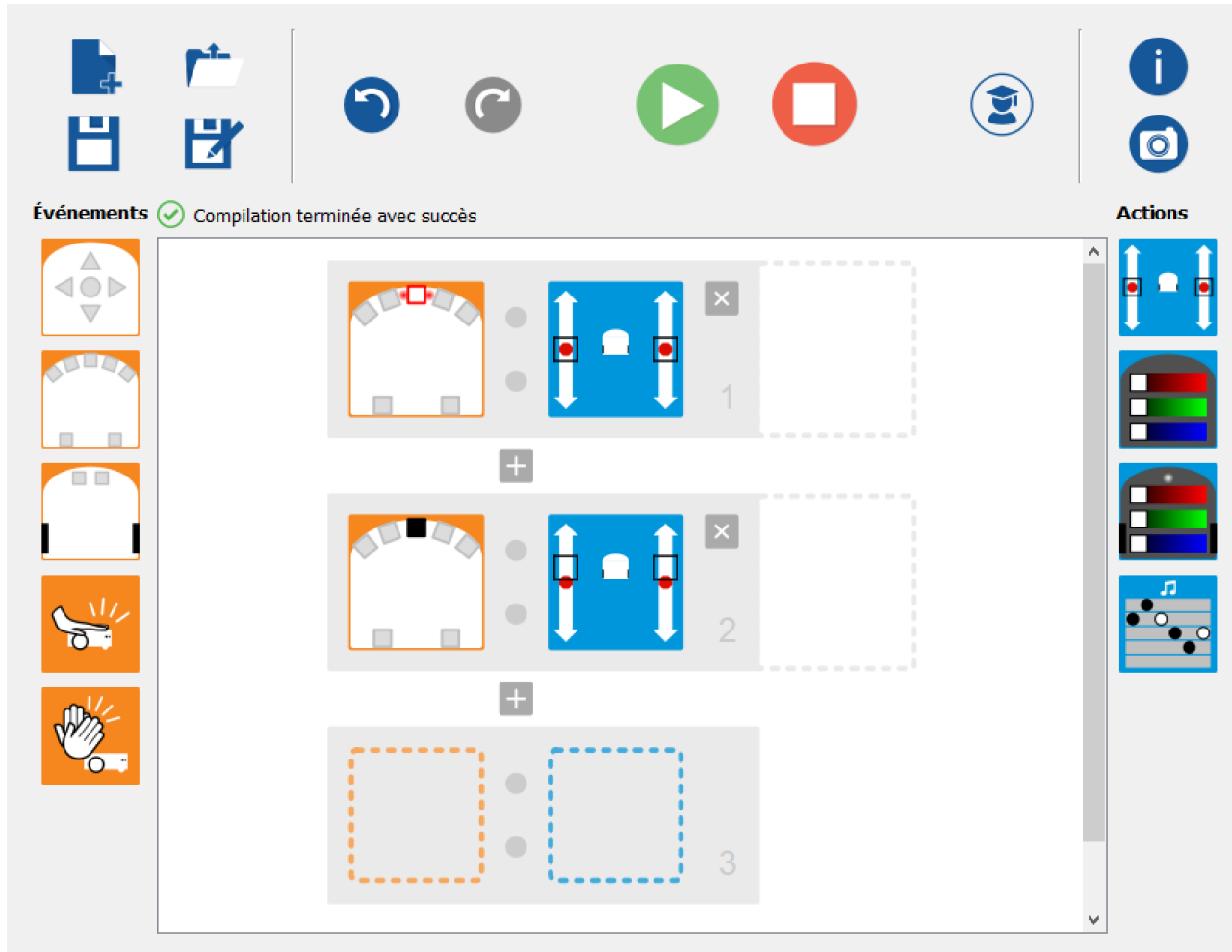
Défi




Programmez Thymio pour qu'il avance tout droit s'il n'y a rien devant lui et s'arrête s'il y a un obstacle.

La réponse est donnée sur la page suivante

Réponse au défi



Événements  Compilation terminée avec succès

Actions