



















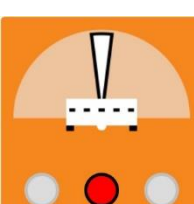

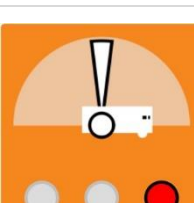

Werkzeugleiste

	Neu	Erstellt ein neues Programmcode-Dokument und stellt auf Standardmodus zurück.
	Dokument öffnen	Öffnet eine bereits bestehende Datei.
	Speichern	Speichert den Programmcode.
	Speichern als	Speichert den Programmcode in einer neuen Datei ab.
	Laden und Ausführen	Lädt den Code auf den Thymio-Roboter und führt ihn dort aus.
	Stoppen	Hält den Thymio-Roboter an.
	Standardmodus	Wenn das Symbol blau leuchtet, ist man im Standardmodus. Ein Klick auf diese Taste schaltet die Programmier-Umgebung in den Expertenmodus um.
	Expertenmodus	Wenn das Symbol orange leuchtet, ist man im Expertenmodus. In diesem Modus stehen zusätzliche Funktionen zur Verfügung.
	Information	Lädt das Referenzdokument.
	Bildschirmfoto	Macht ein Bildschirmfoto des VPL-Programmcodes.

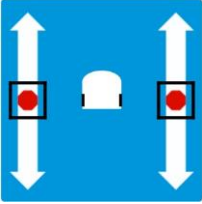

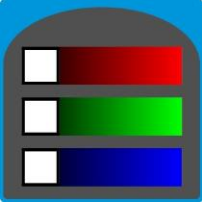

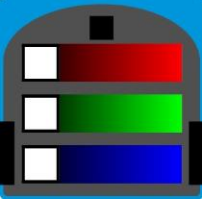

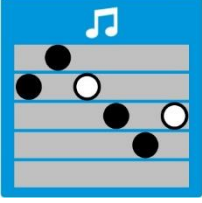




Ereignisblöcke

MENÜ	BEFEHL	BESCHREIBUNG
	Tasten 	Dieses Ereignis findet statt, falls eine oder mehrere Tasten des Roboters gedrückt werden. Grau: Nicht aktiv. Rot: Durch Berührung der Taste wird ein Ereignis ausgelöst. Falls alle Tasten auf Grau bzw. "ignorieren" stehen, findet das Ereignis periodisch 20 Mal pro Sekunde statt.
	Horizontale Distanzsensoren 	Dieses Ereignis findet statt, wenn der Roboter ein Objekt vor einem seiner horizontalen Distanzsensoren wahrnimmt. Grau: Nicht aktiv. Weiss mit rotem Rand: Spricht an, wenn etwas reflektiert (Objekt nahe vor dem Sensor). Schwarz: Spricht an, wenn nichts mehr reflektiert (Objekt weit entfernt) Falls alle Sensoren auf Grau bzw. "ignorieren" stehen, findet das Ereignis periodisch 10 Mal pro Sekunde statt.
	Boden Distanzsensoren 	Dieses Ereignis findet statt, falls der Roboter den Boden mit einem seiner Bodensensoren wahrnimmt oder nicht wahrnimmt. Grau: Nicht aktiv. Weiss mit rotem Rand: Spricht an, wenn etwas reflektiert. Schwarz: Spricht an, wenn nichts reflektiert (Boden weit weg oder schwarz) Falls alle Sensoren auf Grau bzw. "ignorieren" stehen, findet das Ereignis 10 Mal pro Sekunde statt.
	Klopf Ereignis 	Dieses Ereignis findet statt, wenn auf den Roboter geklopft wird.
	Klatsch Ereignis 	Dieses Ereignis findet statt, wenn der Roboter ein lautes Geräusch wie z.B. Händeklatschen wahrnimmt.

Zusätzliche Ereignisblöcke im Expertenmodus

MENÜ	BEFEHL	BESCHREIBUNG
	Horizontale Distanzsensoren 	Zusätzlich zu den Funktionen des Standardmodus kann dieses Ereignis erkennen, wenn ein Objekt nicht zu weit und nicht zu nah liegt. Die Grenzwerte können auch eingestellt werden (siehe Beispiel rechts). 
	Boden Distanzsensoren 	Dieses Ereignis hat dieselbe zusätzliche Funktion wie der fortgeschrittene horizontale Distanzsensoren.
	Wecker 	Dieses Ereignis findet statt, falls ein gesetzter Timer auf null abgelaufen ist.
	Umschalten Neigungssensoren 	Hier kann nun auf den mittleren oder rechten Punkt geklickt werden, um die Neigungssensoren anzuzeigen.
	Links-/ Rechtsneigung (Roll) 	Dieses Ereignis trifft ein, wenn der Thymio links oder rechts geneigt ist. Bei der Standardeinstellung werden die Aktionen ausgeführt, wenn Thymio auf dem flachen Boden liegt. Man kann den Winkel durch Ziehen des weißen Dreiecks einstellen.
	Vorwärts-/ Rückwärtsneigung (Nick) 	Dieses Ereignis trifft ein, wenn der Thymio nach vorne oder nach hinten geneigt ist. Es funktioniert wie das Ereignis Roll (Links-/ Rechtsneigung).

Aktionsblöcke

MENÜ	BEFEHL	BESCHREIBUNG
	Motoren 	Stellt die Geschwindigkeit des linken und des rechten Motors (und damit der Räder) ein.
	Farbe der oberen Lichter 	Stellt die Farbe der Oberseite des Roboters ein, durch eine Mischung von rotem, grünem und blauem Licht. (RGB).
	Farbe der unteren Lichter 	Stellt die Farbe der Unterseite des Roboters ein, durch eine Mischung von rotem, grünem und blauem Licht. (RGB).
	Musik 	Spielt eine Melodie bestehend aus sechs benutzerdefinierten Noten. Die Tonhöhe wird durch Balken angezeigt. Um die Tonhöhe festzulegen, klickt man auf den gewünschten Balken. Ein weisser Punkt erzeugt einen doppelt so langen Ton wie ein schwarzer Punkt. Um die Tonlänge zu ändern, klickt man auf den Punkt.
	Timer 	Startet einen Timer zwischen 0 und 4 Sekunden. Der Timer wird gestellt, indem in die Uhr geklickt wird. Sobald der Timer abgelaufen ist, wird ein Wecker <i>Ereignis</i> ausgelöst.
	Zustand 	Diese Aktion stellt den 4-bit internen Zustand des Roboters ein. Grau: Der bestehende Wert wird beibehalten Weiss: Zustand ausschalten (auf 0 ändern) Orange: Zustand einschalten (auf 1 ändern)