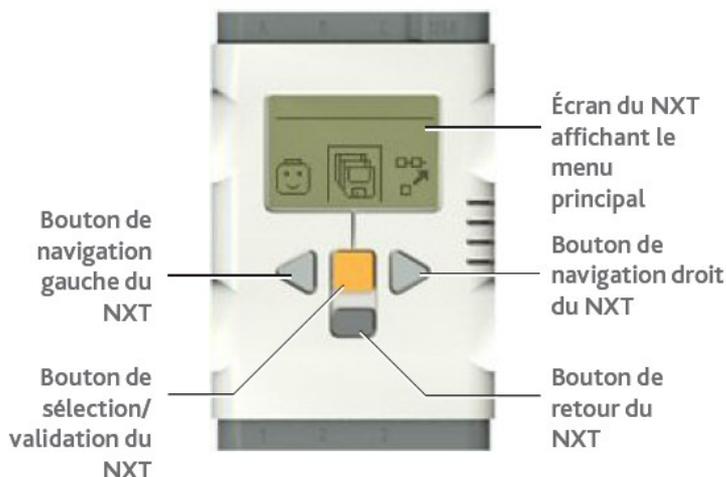
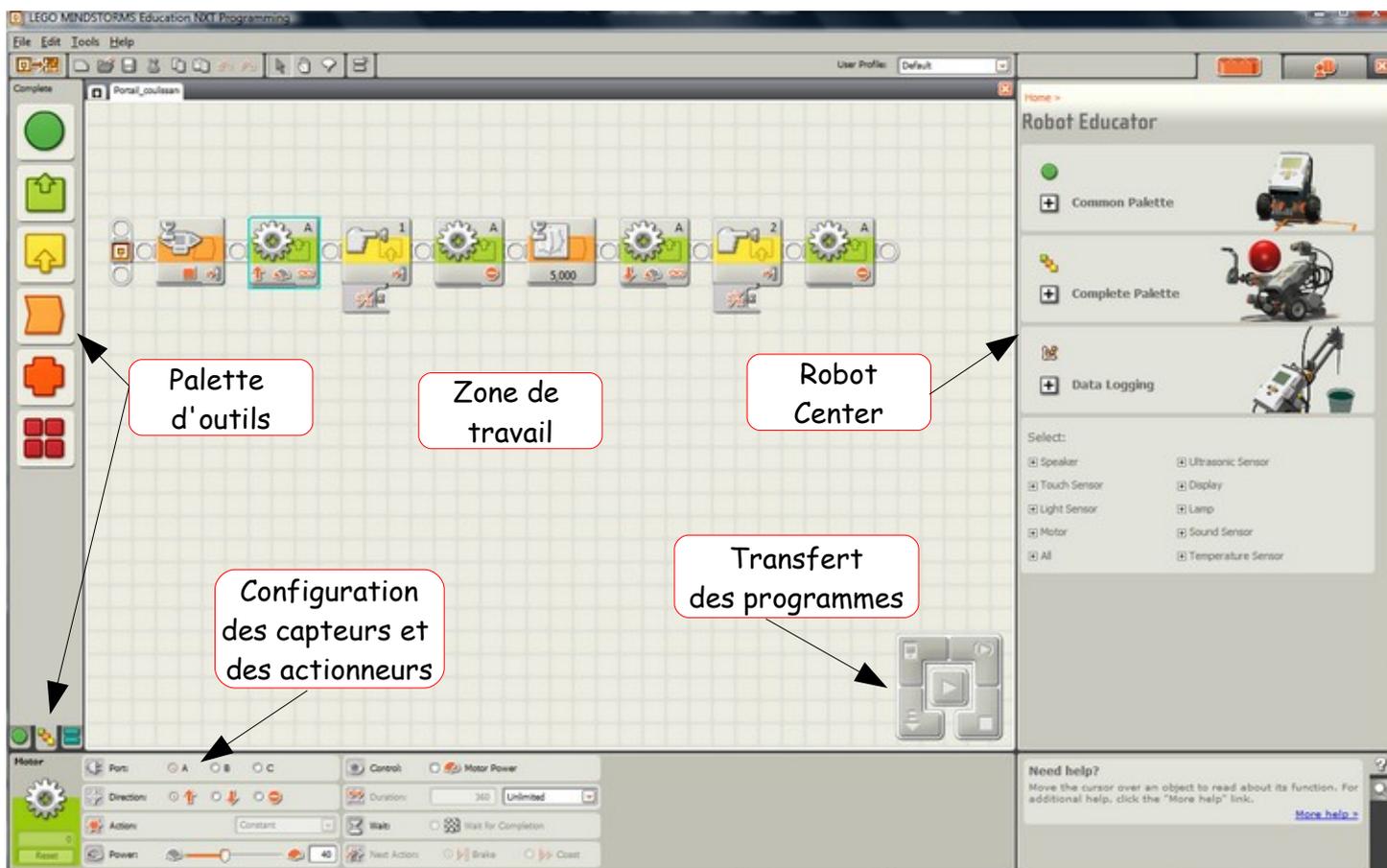




1. PRESENTATION DE LA BRIQUE NXT



2. INTERFACE NXT





2. LES ELEMENTS DU PACK DE BASE



SERVOMOTEUR AVEC CAPTEUR DE ROTATION INTEGRE



CAPTEUR ULTRASON : mesure de distance par rapport a un objet



CAPTEUR PHOTOSENSIBLE : Réagit aux variations de lumière



CAPTEUR SONORE : Réagit aux sons



CAPTEUR TACTILE : fin de course



3. PROGRAMMATION

La programmation est entièrement graphique, aucune notion de programmation n'est nécessaire. Au lancement du programme un point de départ apparaît, il suffit ensuite de faire glisser les différents capteurs et actionneurs à partir de la palette d'outils et de les configurer.

PALETTE D'OUTILS DE BASE

SERVOMOTEUR

BOUCLE DE PROGRAMMATION

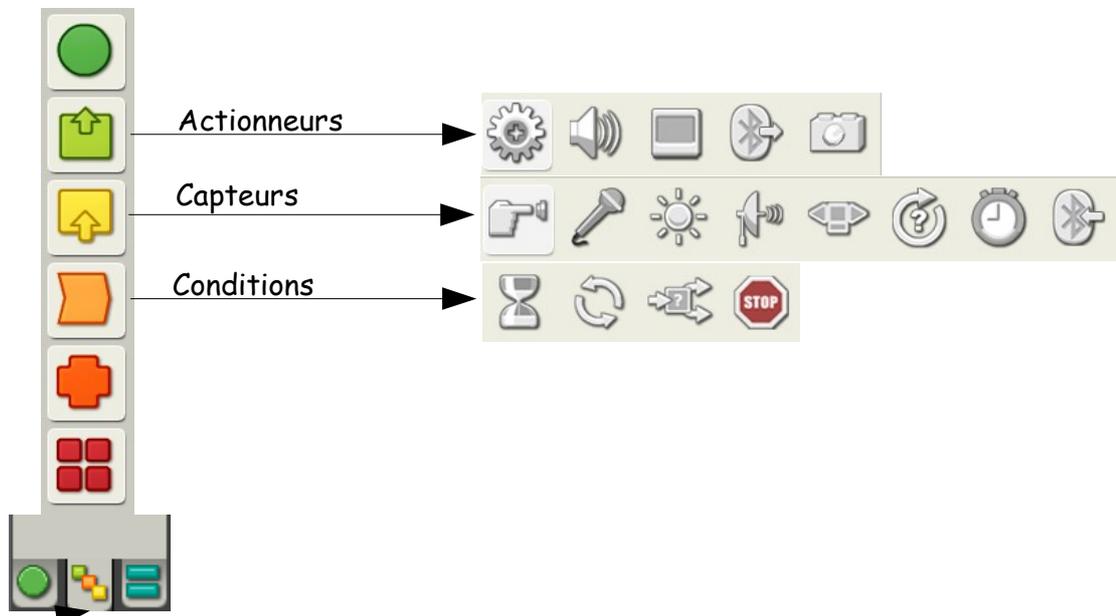
COMMUTATION
Réalisation d'actions que si certaines conditions sont réunies

CONDITION D'ATTENTE:

- temps
- appui sur un bouton
- luminosité
- bruit
- distance

JOUER UN SON

Si cette palette ne suffit pas, vous pouvez sélectionner la palette complète qui est accessible en cliquant sur





Pour chaque élément graphique de programmation, tu vois apparaître dans la partie basse de ton écran des paramètres à compléter. Suivant le type de capteur ou d'actionneur, ces paramètres seront différents.



Pour un servomoteur

Branchement sur la brique



Sens de rotation ou arrêt

Puissance du moteur



Pour un capteur tactile

Branchement sur la brique



Action attendue sur ce capteur