





Κωδικόγραμμα εφαρμογής

 Αμαξάκι x: -169 y: -128	 Ασανσέρ x: 129 y: -117
<p>όταν στο  γίνει κλικ</p> <p>πήγαινε στο x: -169 y: -128</p> <p>αλλαγή σε ενδυμασία ενδυμασία1</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 68</p> <p>ισχύς κινητήρα 70</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εδώ</p> <p>κινητήρας ενεργός</p> <p>κινήσου 80 βήματα</p> <p>περίμενε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα < 10</p> <p>Μόλις δει το εμπόδιο το σταματάμε</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p> <p>πήγαινε στο x: 44 y: -137</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 68</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εδώ</p> <p>Περιμένουμε την επόμενη εντολή για να κινηθεί η καρότσα</p> <p>ισχύς κινητήρα 100</p> <p>περίμενε ώπου κατακόρυφη περιστροφή ημή αισθητήρα = 2</p> <p>περίμενε ώπου κατακόρυφη περιστροφή ημή αισθητήρα = 0</p> <p>αλλαγή σε ενδυμασία ενδυμασία2</p> <p>μετάδωσε μπάλα στο ασανσέρ</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p> <p>περίμενε 1 δευτερόλεπτα</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εκεί</p> <p>κινητήρας ενεργός</p> <p>περίμενε ώπου κατακόρυφη περιστροφή ημή αισθητήρα = 2</p> <p>περίμενε ώπου κατακόρυφη περιστροφή ημή αισθητήρα = 0</p> <p>αλλαγή σε ενδυμασία ενδυμασία3</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 68</p> <p>Περιμένουμε την εντολή για να πάει το αμαξάκι πίσω</p> <p>ισχύς κινητήρα 70</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εκεί</p> <p>κινητήρας ενεργός</p> <p>περίμενε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα > 50</p> <p>περίμενε 1 δευτερόλεπτα</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p> <p>πήγαινε στο x: -169 y: -128</p> <p>μετάδωσε αμαξί τελειωσε και περίμενε</p> <p>Στέλνουμε ένα μήνυμα στο ασανσέρ για να ξεκινήσει</p>	<p>όταν στο  γίνει κλικ</p> <p>πήγαινε στο x: 129 y: -117</p> <p>αλλαγή σε ενδυμασία ενδυμασία1</p> <p>όταν λάβω μπάλα στο ασανσέρ</p> <p>αλλαγή σε ενδυμασία ενδυμασία2</p> <p>όταν λάβω αμαξί τελειωσε</p> <p>Αυτό το σενάριο κάνει το animation</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 58</p> <p>δείξε στην κατεύθυνση 0</p> <p>περίμενε 1 δευτερόλεπτα</p> <p>επανάλαβε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα < 15</p> <p>κινήσου 0.8 βήματα</p> <p>πήγαινε στο x: 132 y: 129</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 58</p> <p>δείξε στην κατεύθυνση 180</p> <p>περίμενε 1 δευτερόλεπτα</p> <p>επανάλαβε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα < 15</p> <p>κινήσου 1 βήματα</p> <p>πήγαινε στο x: 129 y: -117</p> <p>όταν λάβω αμαξί τελειωσε</p> <p>Αυτό το σενάριο κάνει την κίνηση lego</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 58</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εδώ</p> <p>ισχύς κινητήρα 100</p> <p>κινητήρας ενεργός</p> <p>περίμενε 2 δευτερόλεπτα</p> <p>περίμενε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα < 15</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p> <p>περίμενε ώπου ένταση > 58</p> <p>κατεύθυνση κίνησης προς τα εκεί</p> <p>κινητήρας ενεργός</p> <p>περίμενε 1 δευτερόλεπτα</p> <p>περίμενε ώπου απόσταση ημή αισθητήρα < 15</p> <p>κινήτηρας ανενεργός</p>