



Table des codes de couleurs

OzoCodes

ozobot

VITESSE



RALENTISSEMENT SOUDAIN



LENT



CROISIERE



RAPIDE



TURBO



ACCELERATION SOUDAINE

DIRECTION

OZOBOT peut sauter d'une ligne à l'autre tout droit ou en tournant à gauche ou à droite



TOURNE A GAUCHE



VA TOUT DROIT



TOURNE A DROITE



SAUTE A GAUCHE



SAUTE TOUT DROIT



SAUTE A DROITE



DEMI-TOUR EN BOUT DE LIGNE



DEMI-TOUR SUR LA LIGNE



DEMI-TOUR EN BOUT DE LIGNE

TEMPORISATIONS



TEMPORISATION ACTIVEE (30s AVANT ARRET)



TEMPORISATION DESACTIVEE



PAUSE DE 3 s

MOUVEMENTS "COOLS"



TOURNE SUR LUI-MEME RAPIDEMENT



OZOBOT PART EN ZIGZAGANT



TOURNE SUR LUI-MEME LENTEMENT



IL FAIT DEMI-TOUR ET AVANCE DANS LA DIRECTION OPPOSEE

SORTIES



GAGNÉ/SORTIE (REJOUER)



GAGNÉ/SORTIE (FIN DE PARTIE)

COMPTEURS

OZOBOT peut mémoriser 5 actions qui se décrémentent de 1 à chaque action identique ensuite il s'arrêtera. Trois actions ci-dessous au choix:



Activer le compteur d'intersections



Activer le compteur de virages



Activer le compteur de couleurs



Activer ou créditer OZOBOT des 5 points de vie initiaux



Créditer OZOBOT de 1 point de vie



Débiter OZOBOT de 1 point de vie

A la mise en service OZOBOT est doté de 5 points de vie lesquels peuvent être modifiés comme ci-dessus



SPEED

Les codes de vitesse modifient la vitesse de votre Ozobot, de la dose d'escargot (la plus lente) au nitro boost (le plus rapide).

Snail (le plus lent) -> slow -> Cruise (par défaut) -> fast -> turbo -> nitro boost (le plus rapide)

- **Snail** : une dose de trois secondes de vitesse super lente.
- **Slow** : Une commande de vitesse lente efficace jusqu'à ce que le robot lise un nouveau code de vitesse ou soit éteint.
- **Cruise** : La commande de vitesse par défaut
- **Fast** : Commande de vitesse élevée, valable jusqu'à ce que le robot lise un nouveau code de vitesse ou soit désactivé.
- **Turbo** : Une commande de vitesse très élevée, valable jusqu'à ce que le robot lise un nouveau code de vitesse ou soit désactivé.
- **Nitro Boost** : Une de trois secondes de très grande vitesse, encore plus rapide que le turbo.

COOL MOVES

Les codes Cool Move permettent à votre Ozobot de faire des mouvements !

- **Tornado** : Un ordre de tourner 2 fois sur lui-même à une vitesse croissante, puis de continuer à suivre la ligne dans la même direction.
- **Zigzag** : Ordre de se balancer de droite à gauche et de droite à gauche en avançant, puis de continuer à se déplacer en ligne droite.
- **Spin** : Une commande pour tourner 2 fois autour à une vitesse constante, puis continuer à suivre la ligne dans la même direction.
- **Marche arrière** : Ordre de tourner rapidement à 180 degrés, de se déplacer vers l'arrière pendant une seconde, puis tourner à nouveau de 180 degrés et continuer à suivre la ligne dans la même direction.

TIMERS

Les codes de minuterie indiquent à votre Ozobot de faire une pause ou de compter les secondes.

- **Timer On (30 sec. pour arrêter)** : Une commande pour que votre Ozobot fasse un compte à rebours de 30 secondes, mais continue à bouger et à lire les codes pendant le compte à rebours. Ozobot fera clignoter ses lumières à raison d'un clignotement par seconde, puis clignotera rapidement pour signifier que le temps est écoulé, puis s'éteindra.
- **Timer Off** : Une commande pour arrêter le décompte des secondes et revenir au comportement par défaut.
- **Pause (3 sec.)** : Commande permettant d'arrêter le mouvement pendant trois secondes, puis de reprendre le comportement par défaut.

WIN/EXITS

Les codes Win/Exit indiquent à votre Ozobot de célébrer son succès, puis de recommencer ou de s'arrêter.

- **Win/Exit (Play Again)** : Une commande pour effectuer une animation "succès", puis continuer à suivre la ligne.
- **Win/Exit (Game Over)** : Commande permettant de réaliser une animation de "réussite", puis d'arrêter de suivre la ligne.

DIRECTION

Les codes de direction indiquent à votre Ozobot ce qu'il doit faire à une intersection.

Le comportement par défaut d'Ozobot aux intersections est aléatoire. Si un virage donné, par exemple 'Go Left', n'est pas possible, Ozobot revient par défaut à un comportement aléatoire.

- **Go Left** : Une commande pour tourner à gauche à la prochaine intersection.
- **Go Straight** : Une commande pour continuer tout droit à la prochaine intersection
- **Go Right** : Une commande pour tourner à droite à la prochaine intersection
- **Line Jump Left** : Une commande permettant de tourner immédiatement de 90 degrés vers la gauche, d'avancer vers une nouvelle ligne, puis de faire un virage aléatoire pour suivre la nouvelle ligne, puis de faire un virage aléatoire pour suivre la nouvelle ligne...
- **Line Jump Straight** : Une commande à mi- ligne pour continuer tout droit après la fin de la ligne. Ce code ne fonctionnera pas si Ozobot rencontre une intersection avant la fin de la ligne.
- **Line Jump Right** : Une commande pour tourner immédiatement de 90 degrés vers la droite, avancer vers une nouvelle ligne, puis faire un saut aléatoire vers la droite, puis faire un virage aléatoire pour suivre la nouvelle ligne.
- **U Turn** : Une commande à mi- ligne pour faire un virage de 180 degrés et suivre la même ligne dans la direction opposée.
- **U Turn (Line End)** : Une commande de fin de ligne pour faire un virage de 180 degrés et suivre la ligne dans la direction opposée.

COMPTEURS

Les codes de compteur indiquent à votre Ozobot de compter cinq intersections, virages ou changements de couleur de ligne.

- **Activer le compteur X-ing** : Une commande qui permet à votre Ozobot d'arrêter de suivre les lignes après avoir franchi cinq intersections (intersections en 'T' ou '+'). Après la cinquième intersection, Ozobot exécute une manœuvre "done", arrête de suivre la ligne et clignote en rouge.
- **Activer le compteur de virage** : Une commande similaire à celle de l'activation du compteur de virages, sauf qu'Ozobot ne compte que les intersections où il effectue un virage. Il ne comptera pas les intersections où il continue tout droit. Ozobot peut choisir de manière aléatoire d'aller tout droit à une intersection, ou être commandé pour aller tout droit avec un message "Ozobot" ou avec un code "Go Straight".
- **Activer le compteur de couleur de chemin** : Une commande pour que votre Ozobot arrête de suivre les lignes après avoir lu 5 changements de couleur dans la ligne. Si la ligne qu'Ozobot suit passe du rouge au vert, cela compte comme un changement de couleur. Les transitions vers et depuis les lignes noires ne sont pas comptées, et les segments de couleur de moins de deux centimètres de long ne sont pas comptés.
- **Activer le compteur de points** : Une commande qui indique à votre Ozobot de compter les codes de points à partir de 5. Chaque fois qu'Ozobot lit un code "Point -1", il décompte. Après le cinquième code "Point-1", Ozobot fera une manœuvre de fin, arrêtera de suivre les lignes et clignotera en rouge. Vous pouvez ajouter des codes "Point +1" au compte total (qui ne doit pas dépasser 5). Vous pouvez réinitialiser Ozobot en l'éteignant, puis en le rallumant...