



Istituto di Istruzione Secondaria Superiore

“M. Bartolo”

PACHINO (SR)

LICEO Classico -LICEO Scientifico

LICEO delle Scienze Applicate - Liceo delle Scienze Umane

I.T.I.S. (Elettronica e Elettrotecnica - Meccanica, Meccatronica e Energia - Trasporti e Logistica)

I.T.I.S. SERALE (Elettronica e Elettrotecnica - Meccanica, Meccatronica e Energia)

Sede centrale: Viale A. Moro sn - 96018 PACHINO (SR)

Uffici: Tel. 0931-593596 Fax 0931-597915

Sede staccata: Via Fiume -96018 PACHINO (SR) - Tel. e Fax 0931846359

Codice Fiscale: 83002910897 - Email: sris01400g@istruzione.it – sris01400g@pec.istruzione.it

www.istitutobartolo.it - www.sris01400g.scuolanet.info

"Con l'Europa investiamo nel vostro futuro"

PROGRAMMA OPERATIVO NAZIONALE

Obiettivo "Convergenza"

"Competenze per lo sviluppo"

2007 IT 05 PO 007 F.S.E.

Piano Integrato 2013/2014

C-I-FSE-2013-1697

Azione C1

“Scienza e Automazione – Modulo Robotica”

3° incontro: **LEGO MINDSTORMS EV3**

Relatore Prof. **Sebastiano Giannitto**

a.s. 2013/2014



I BLOCCHI DI AZIONE

Medium Motor

Large Motor

Move Steering

Move Tank

Inverter Motor Block

Unregulated Motor Block

Display

Sound

Brick Status Light

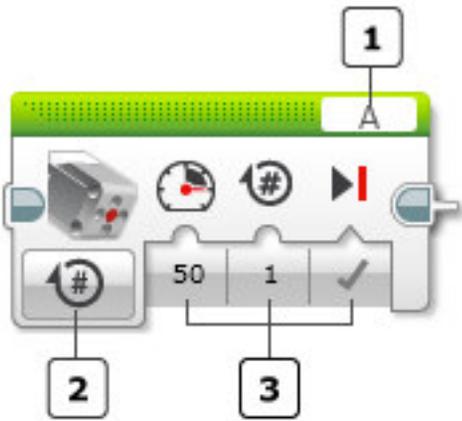
a.s. 2013/2014

3° incontro: **LEGO MINDSTORMS EV3**

Relatore Prof. **Sebastiano Giannitto**



MEDIUM MOTOR BLOCK

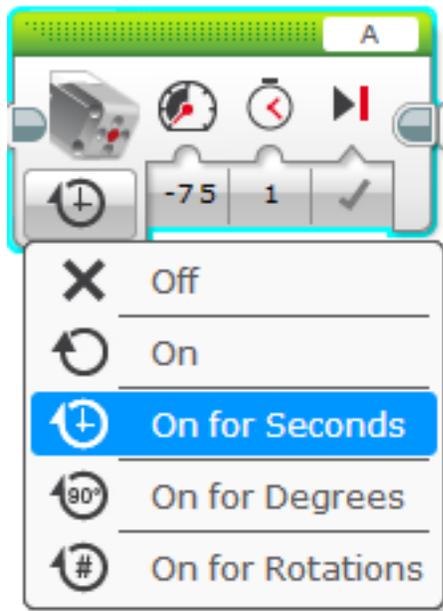


- 1 Port selector
- 2 Mode selector
- 3 Inputs

Medium Motor
(Motore medio)
+ Assicura precisione, sacrificando parte della potenza a favore di dimensioni compatte e risposta più rapida.

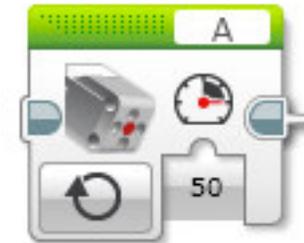


Port Selector: Seleziona la porta che si desidera per il motore (A, B, C, o D)
Mode Selector: ci consente di scegliere le modalità di controllo del motore



Modalità On
Potenza 50

Inputs usati: **Power**



Example

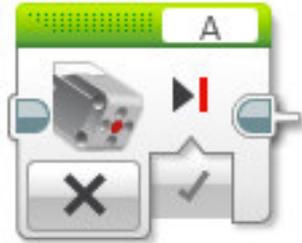


In questo programma, il motore gira a metà potenza fino a quando non viene attivato il sensore di contatto, e poi si ferma.



MEDIUM MOTOR BLOCK

Modalità Off

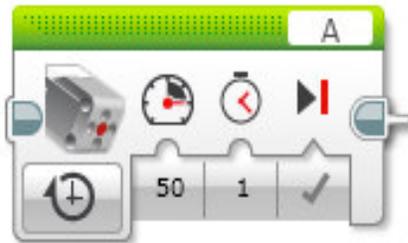


La modalità Off spegne il motore

Se il **Brake at End** è True, il motore si ferma immediatamente. Se il **Brake at End** è False, l'alimentazione al motore viene semplicemente tolta e il motore continuerà a girare per inerzia sino al suo arresto o sino a quando un altro blocco lo riavvierà.

Inputs usati **Brake at End**

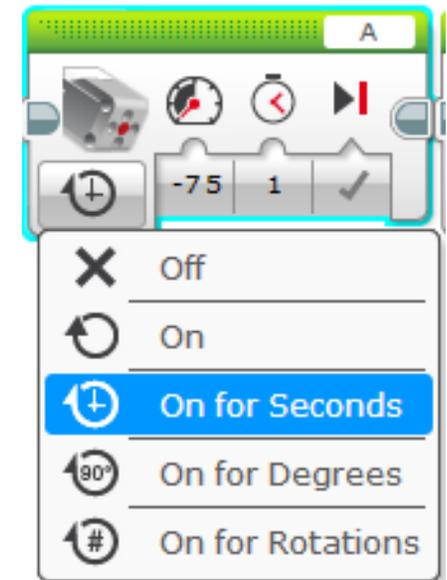
Modalità On for seconds



Il motore girerà per il numero di secondi specificato in ingresso, poi si spegne. È possibile controllare la velocità e la direzione del motore specificando la potenza.

Settando a True il **Brake at End** il motore si arresterà esattamente dopo i secondi specificati.

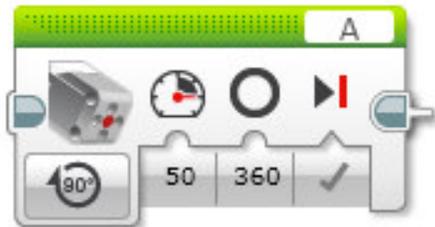
Inputs used: **Power, Seconds, Brake at End**





MEDIUM MOTOR BLOCK

On for degrees



Il motore gira per il numero di gradi specificato in ingresso, poi si spegne.

Inputs usati : **Power, Degrees, Brake at End**

Example



Questo programma azionerà il motore sulla porta A con il 50% di potenza per esattamente 900 gradi (due rotazioni e mezzo), e poi lo ferma istantaneamente (Brake at End è True)

On for Rotations



Il motore girerà per il numero di rotazioni specificato in ingresso, poi si spegne.

È possibile controllare la velocità e la direzione del motore specificando la potenza.

Settando a True il **Brake at End** il motore si arresterà esattamente dopo il numero di rotazioni specificato.

Inputs used: **Power, Rotations, Brake at End**

Rotations	Degrees
1	360
2	720
0.5	180
1.25	450
7.2	2592

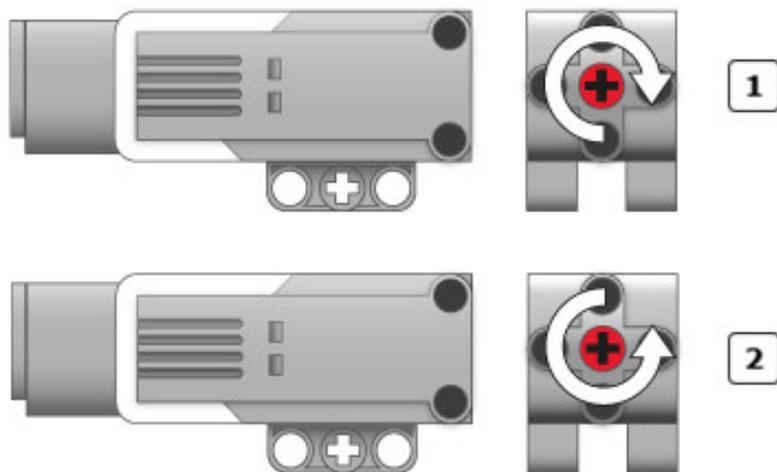


MEDIUM MOTOR BLOCK

POTENZA MOTORE E DIREZIONE

La potenza ingresso accetta un numero da -100 a 100.

Un numero positivo fa girare in senso orario il motore, mentre un numero negativo lo fa girare in senso antiorario, come mostrato nel grafico qui sotto.



- 1 Positive Power
- 2 Negative Power

È possibile modificare il normale senso di rotazione di un motore utilizzando il Inverti Motor blocco. Se la direzione del motore è stata invertita, l'effetto dei livelli di potenza positiva e negativa sarà l'opposto di quello indicato sopra.



MEDIUM MOTOR BLOCK

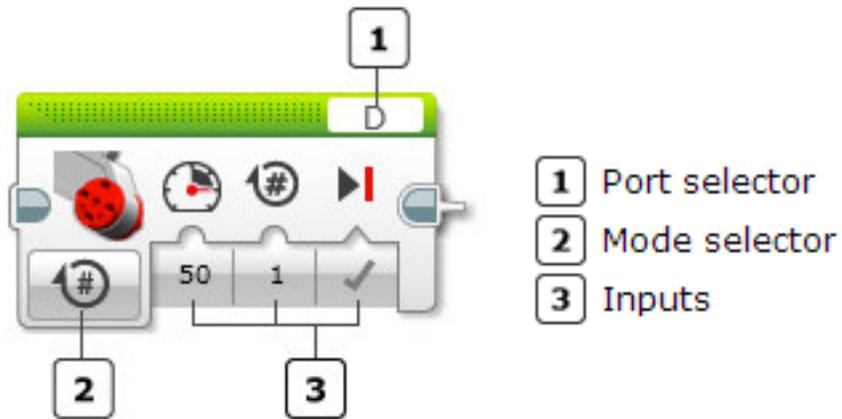
> INGRESSI

- Gli ingressi del blocco Piano Motor controllano i dettagli di come funziona il motore. È possibile immettere i valori di ingresso direttamente nel blocco. In alternativa, i valori possono essere forniti da [fili di dati](#) dalle uscite di altri blocchi di programmazione. Gli ingressi disponibili e le loro funzioni dipendono dalla modalità di controllo selezionata.

Ingresso	Tipo	Valori ammessi	Note
Potenza	Numerico	-100 A 100	Livello di potenza del motore. Vedere Motor Power e Direzione .
Freno a fine	Logica	Vero / Falso	Si applica quando il blocco termina. Se è True, il motore viene arrestato immediatamente e viene tenuto in posizione. Se false, fermate potenza del motore e il motore è permesso di costa.
Secondi	Numerico	≥ 0	Tempo di movimento in secondi.
Gradi	Numerico	Qualsiasi numero di	Quantità di movimento in gradi. 360 gradi compiere una rotazione completa.
Rotazioni	Numerico	Qualsiasi numero di	Quantità di movimento nelle rotazioni.



LARGE MOTOR BLOCK



Port Selector Seleziona la porta che si desidera per il motore (A, B, C, o D)
Mode Selector ci consente di scegliere le modalità di controllo del motore

Modalità On



Potenza 50

Inputs usati: **Power**

Example



In questo programma, il motore gira fino a quando non viene premuto un sensore di contatto, e poi si ferma.



LARGE MOTOR BLOCK

Modalità Off

La modalità Off spegne il motore



Se il **Brake at End** è True, il motore si ferma immediatamente.
Se il **Brake at End** è False, l'alimentazione al motore viene semplicemente tolta e il motore continuerà a girare per inerzia sino al suo arresto o sino a quando un altro blocco lo riavvierà.

Inputs usati **Brake at End**

Modalità On for seconds



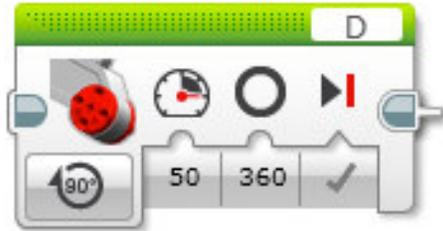
Il motore girerà per il numero di secondi specificato in ingresso, poi si spegne. È possibile controllare la velocità e la direzione del motore specificando la potenza. Settando a True il **Brake at End** il motore si arresterà esattamente dopo i secondi specificati.

Inputs used: **Power, Seconds, Brake at End**



LARGE MOTOR BLOCK

On for degrees



Il motore gira per il numero di gradi specificato in ingresso, poi si spegne.

Inputs usati **Power, Degrees, Brake at End**

Example



Questo programma azionerà il motore sulla porta A con il 50% di potenza per esattamente 900 gradi (due rotazioni e mezzo), e poi lo ferma istantaneamente (**Brake at End** è True)

On for Rotations



Il motore girerà per il numero di rotazioni specificato in ingresso, poi si spegne. È possibile controllare la velocità e la direzione del motore specificando la potenza.

Settando a True il **Brake at End** il motore si arresterà esattamente dopo il numero di rotazioni specificato

Inputs used: **Power, Rotations, Brake at End**

Rotations	Degrees
1	360
2	720
0.5	180
1.25	450
7.2	2592

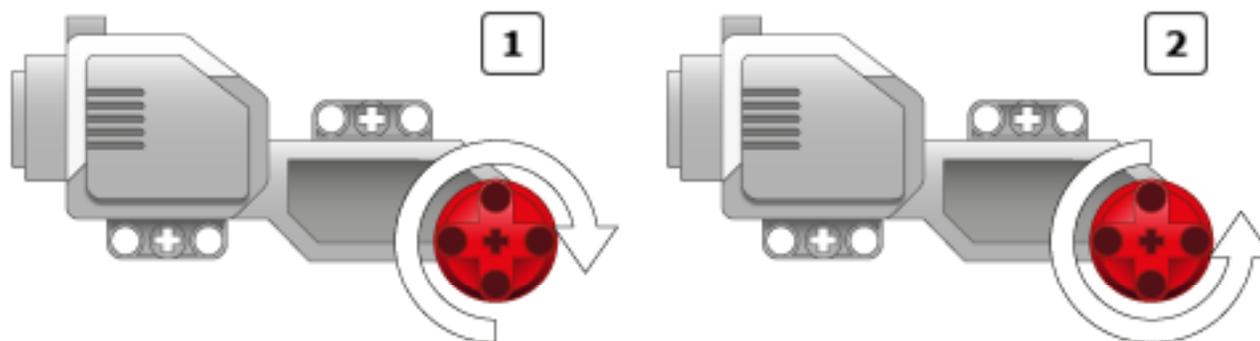


MEDIA MOTOR BLOCK

POTENZA MOTORE E DIREZIONE

La **potenza** ingresso accetta un numero da -100 a 100.

Un numero positivo fa girare in senso orario il motore, mentre un numero negativo lo fa girare in senso antiorario, come mostrato nel grafico qui sotto.



- 1 Positive Power
- 2 Negative Power

È possibile modificare il normale senso di rotazione di un motore utilizzando il **Inverti Motor** blocco. Se la direzione del motore è stata invertita, l'effetto dei livelli di potenza positiva e negativa sarà l'opposto di quello indicato sopra.



LARGE MOTOR BLOCK

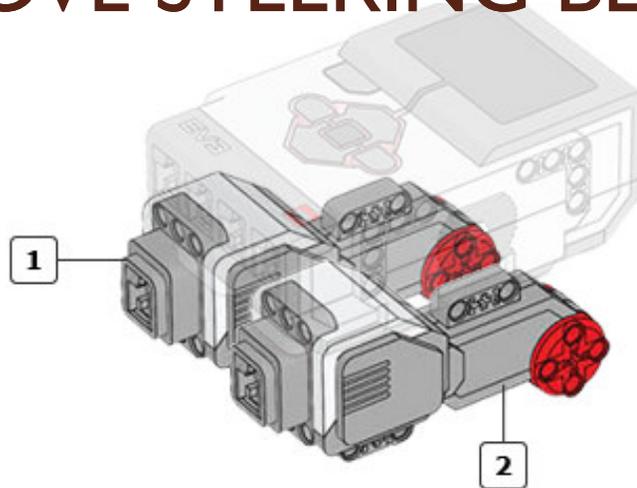
> INGRESSI

Gli ingressi del blocco motore Large controllano i dettagli di come funziona il motore. È possibile immettere i valori di ingresso direttamente nel blocco. In alternativa, i valori possono essere forniti da [fili di dati](#) dalle uscite di altri blocchi di programmazione. Gli ingressi disponibili e le loro funzioni dipendono dalla modalità di controllo selezionata.

Ingresso	Tipo	Valori ammessi	Note
Potenza	Numerico	-100 A 100	Livello di potenza del motore. Vedere Motor Power e Direzione .
Freno a fine	Logica	Vero / Falso	Si applica quando il blocco termina. Se è True, il motore viene arrestato immediatamente e viene tenuto in posizione. Se false, fermate potenza del motore e il motore è permesso di costa.
Secondi	Numerico	≥ 0	Tempo di movimento in secondi.
Gradi	Numerico	Qualsiasi numero di	Quantità di movimento in gradi. 360 gradi compiere una rotazione completa.
Rotazioni	Numerico	Qualsiasi numero di	Quantità di movimento nelle rotazioni.

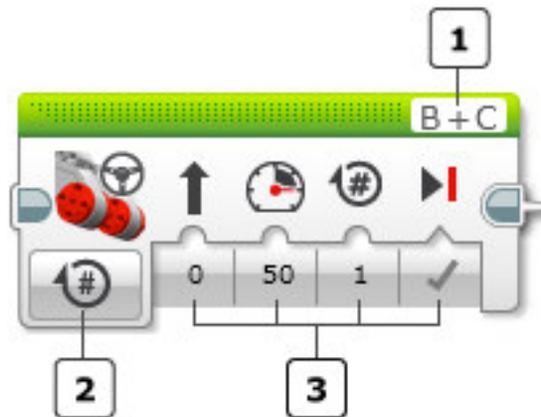


MOVE STEERING BLOCK (Blocco Sterzo)



- 1 Left motor
- 2 Right motor

Con questo blocco si può guidare in avanti, all'indietro, girare, o interrompere. È possibile regolare lo sterzo per far andare dritto il robot o farlo girare con curve strette o larghe.



- 1 Port Selector
- 2 Mode Selector
- 3 Inputs

La prima porta dovrebbe essere il motore sul lato sinistro del veicolo, e la seconda porta deve essere il motore sul lato destro.



Modalità On

Attiva entrambi i motori

Inputs usati: Power, Steering



MOVE STEERING BLOCK (Blocco Sterzo)

Example

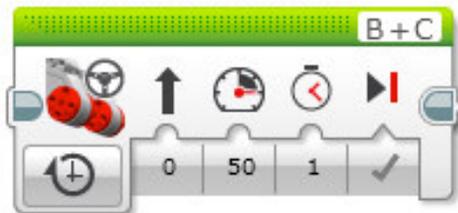


Modalità Off

La modalità Off spegne entrambi i motori

Se il Brake at End è True, i motori si fermano immediatamente.
Se il Brake at End è False, l'alimentazione ai motore viene semplicemente tolta e i motori continueranno a girare per inerzia sino al loro arresto o sino a quando un altro blocco li riavvierà.

Inputs usati Brake at End



Modalità On for seconds

I motori gireranno per il numero di secondi specificato in ingresso, poi si spengono. È possibile controllare la velocità e la direzione dei motori specificando la potenza.
Settando a True il Brake at End i motori si arresteranno esattamente dopo i secondi specificati.

Inputs usati: Power, Steering, Seconds, Brake at End



MOVE STEERING BLOCK (Blocco Sterzo)

Example



Questo programma farà andare in avanti il robot a piena potenza per 2 secondi, poi si ferma.



On for degrees

I motori girano per il numero di gradi specificato in ingresso poi si spegne.

Inputs used: **Power, Steering, Degrees, Brake at End**

Example 1



Questo programma farà andare in avanti il robot al 75% della potenza e per 900 gradi (due rotazioni e mezzo), poi si ferma. (**Brake at End** è True)



MOVE STEERING BLOCK (Blocco Sterzo)

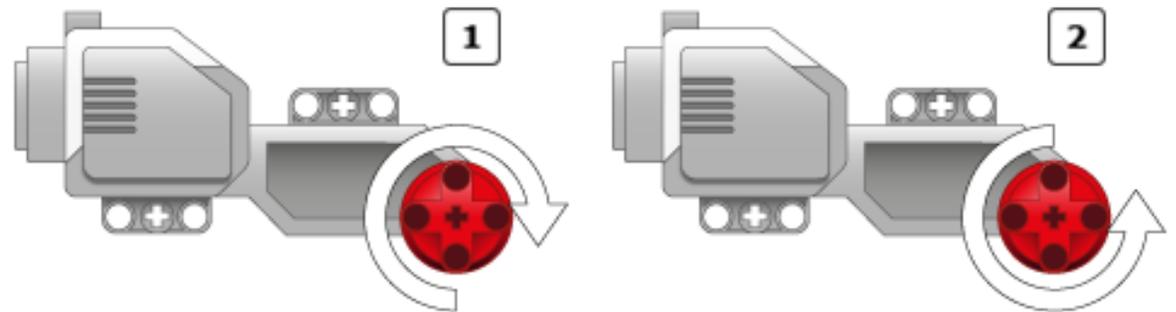


On for Rotations

I motore gireranno per il numero di rotazioni specificato in ingresso, poi si spegne. È possibile controllare la velocità e la direzione dei motori specificando la potenza.
Settando a True il Brake at End i motori si arresteranno esattamente dopo il numero di rotazioni specificato.

Rotations	Degrees
1	360
2	720
0.5	180
1.25	450
7.2	2592

Inputs used: **Power, Steering, Rotations, Brake at End**



- 1 Positive Power
- 2 Negative Power

Usando l' **Invert Motor block** possiamo cambiare la normale direzione del motore.



MOVE STEERING BLOCK (Blocco Sterzo)

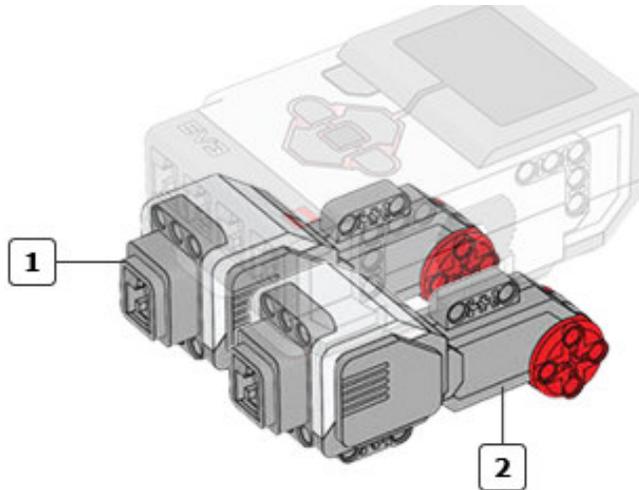
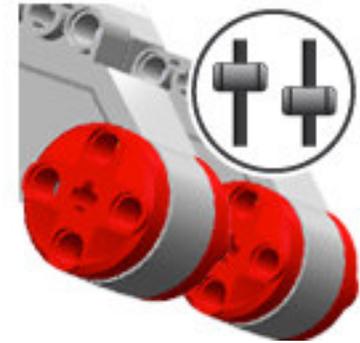
> INPUTS

The inputs of the Move Steering block control the details of how the motors will operate. You can enter the input values directly into the block. Alternatively, the values can be supplied by [Data Wires](#) from the outputs of other Programming Blocks. The inputs available and their functions depend on the control mode you selected.

Input	Type	Allowed Values	Notes
Power	Numeric	-100 to 100	Motor power level. See Motor Power and Direction .
Steering	Numeric	-100 to 100	Steering direction. See Steering and Motor Speed .
Brake at End	Logic	True/False	Applies when the block finishes. If True, the motors are stopped immediately and held in position. If False, motor power stops and the motors are allowed to coast.
Seconds	Numeric	≥ 0	Movement time in seconds.
Degrees	Numeric	Any Number	Amount of movement amount in degrees. 360 degrees make a full rotation.
Rotations	Numeric	Any Number	Amount of movement in rotations.

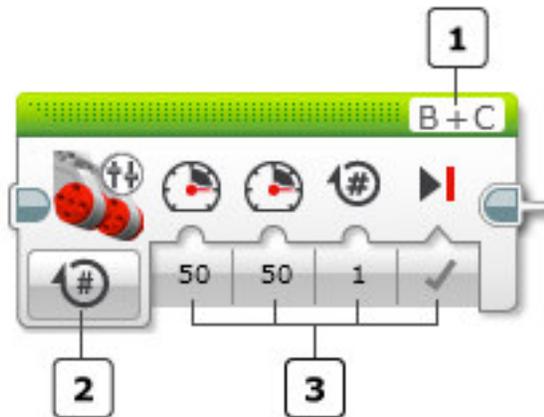


MOVE THANK BLOCK (Carro armato)



- 1 Left motor
- 2 Right motor

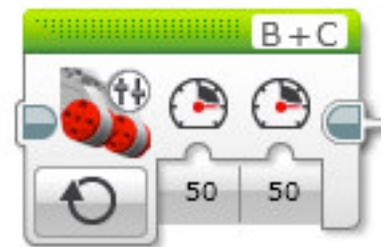
Con questo blocco si può guidare in avanti, all'indietro, girare, o fermarsi. Il blocco si utilizza per veicoli robot che hanno due large motors, con un motore di azionamento sul lato sinistro del veicolo e l'altro sul lato destro. È possibile far andare i due motori a velocità diverse o in direzioni diverse per far girare il robot.



- 1 Port Selector
- 2 Mode Selector
- 3 Inputs

La prima porta è assegnata al motore sul lato sinistro del veicolo, e la seconda porta al motore sul lato destro.

On



Modalità On

Attiva entrambi i motori

Inputs usati: **Power Left, Power Right**

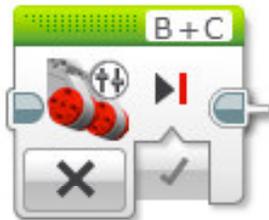


MOVE THANK BLOCK (Carro armato)

Example



Off

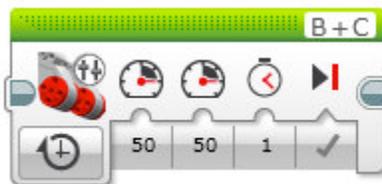


Modalità Off

La modalità Off spegne entrambi i motori

Inputs usati **Brake at End**

Se il **Brake at End** è True, i motori si fermano immediatamente.
Se il **Brake at End** è False, l'alimentazione ai motore viene semplicemente tolta e i motori continueranno a girare per inerzia sino al loro arresto o sino a quando un altro blocco li riavvierà.



Modalità On for seconds

I motori gireranno per il numero di secondi specificato in ingresso, poi si spengono. È possibile controllare la velocità e la direzione dei motori specificandone la potenza destra e sinistra.

Settando a True il **Brake at End** i motori si arresteranno esattamente dopo i secondi specificati.

Inputs used: **Power Left, Power Right, Seconds, Brake at End**



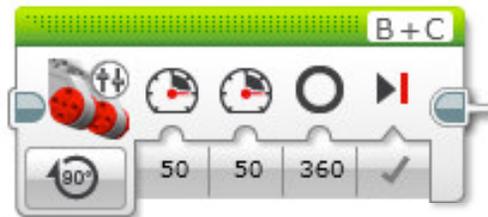
MOVE THANK BLOCK (Carro armato)

Example



Questo programma farà andare in avanti il robot a piena potenza per 2 secondi, poi si ferma.

On for degrees



I motori girano per il numero di gradi specificato in ingresso, poi si spegne.

Inputs used: **Power Left, Power Right, Degrees, Brake at End**

Example 1

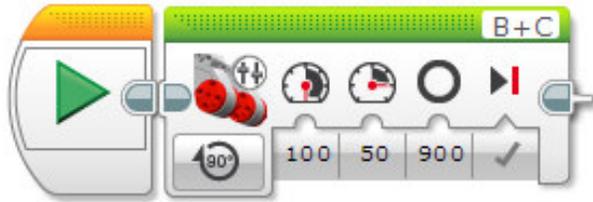


Questo programma farà andare in avanti il robot al 75% della potenza e per 900 gradi (due rotazioni e mezzo), poi si ferma. (Brake at End è True)



MOVE THANK BLOCK (Carro armato)

Esempio 2



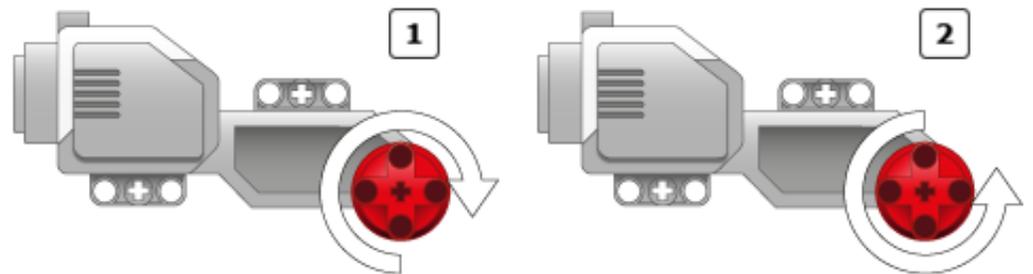
Questo programma farà svoltare a destra il robot perché la potenza sinistra è maggiore di quella di destra

Esempio 3



Questo programma farà eseguire al robot un “spin turn”. Poiché i due motori gireranno in direzione contrarie. Usando un numero negativo per Power Right il motore destro girerà di 250 gradi all’indietro mentre quello di sinistra girerà di 250 gradi in avanti.

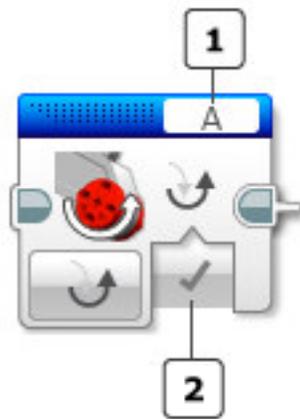
Rotations	Degrees
1	360
2	720
0.5	180
1.25	450
7.2	2592



- 1 Positive Power
- 2 Negative Power



INVERTER MOTOR BLOCK

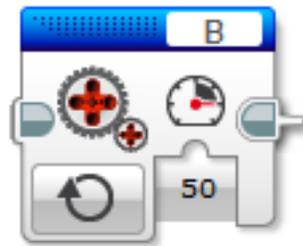
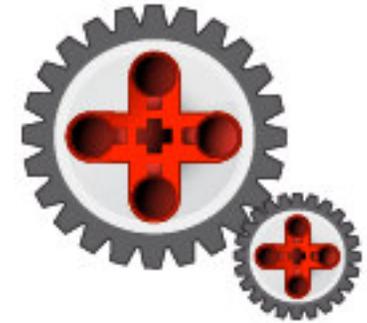


Questo blocco cambia il verso di rotazione del motore da orario ad antiorario con l'input Inverter messo a True. Il senso di rotazione rimarrà antiorario sino a quando non si avrà un altro blocco con l'ingresso Invertr messo a False

- 1** Port Selector
- 2** Invert motor direction Input



Unregulated Motor Block



Questo blocco controlla la potenza sia del Large Motor che del Medium Motor

- 1 Port selector
- 2 Inputs

Input	Type	Allowed Values	Notes
Power	Numeric	-100 to 100	Motor Power Level

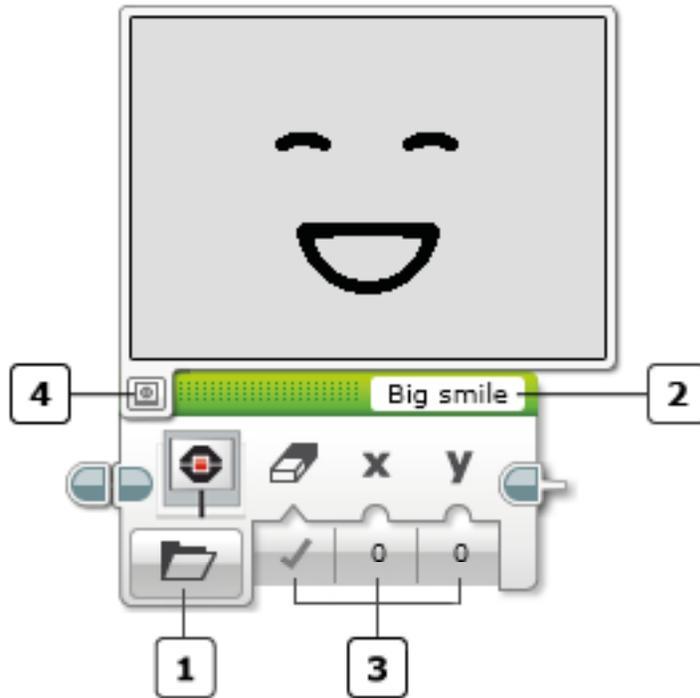
Example



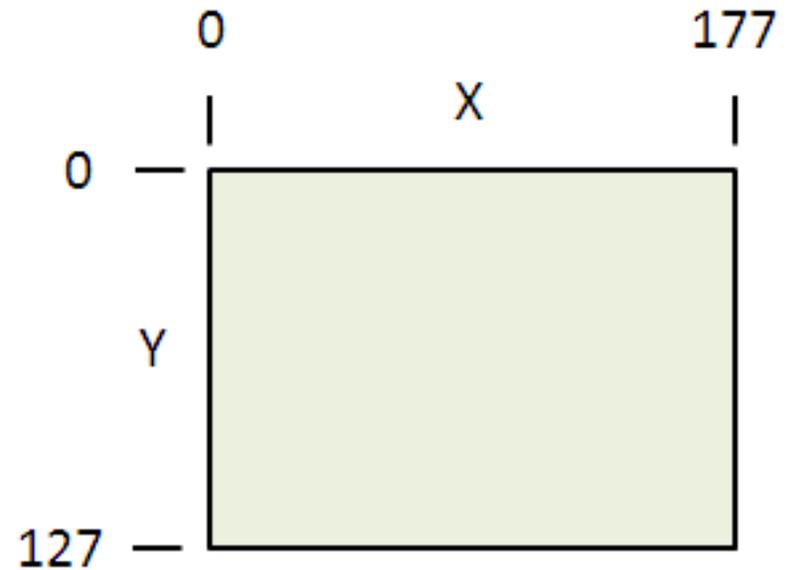
In questo programma, il motore girerà a metà potenza sino a quando il sensore di contatto non si attiverà per poi subito dopo fermarsi.



Display Block



- 1 Mode Selector
- 2 Block Text Field
- 3 Inputs
- 4 Display Preview button



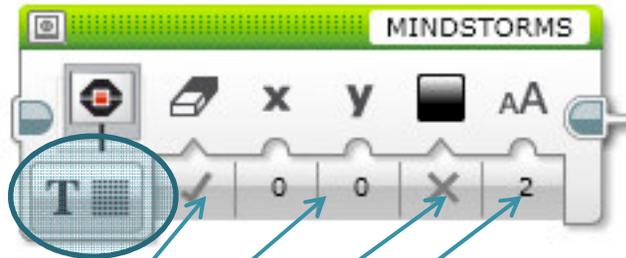
Usando il Mode Selector si può selezionare il tipo di text o grafico e di conseguenza I relativi inputs che cambiano in base alla modalità selezionata . Si può cliccare il Display Preview button per vedere un' anteprima di quello che mostrerebbe il display block.



Display Block Modes



Text – Pixels



Inputs usati:

Clear Screen, Text, X, Y, Color, Font

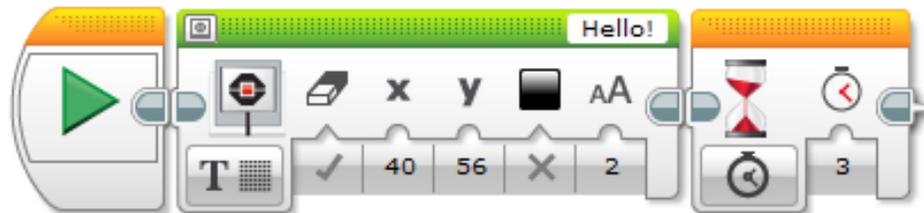
Se Clear Screen is True, il display verrà cancellato prima di visualizzare il testo.

X e Y rappresentano le coordinate iniziali del testo.

Il Color Input ci permette di selezionare il colore del testo

Il Font input prevede 3 differenti tipi di font s: Normal, Bold, and Large.

Example



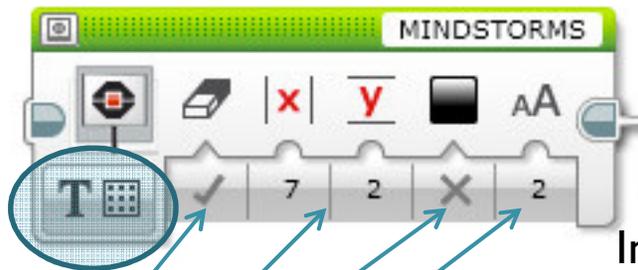
Questo programma visualizza “**Hello!**” al centro del display usando Large font.



Display Block Modes



Text - Grid



Inputs usati:

Clear Screen, Text, Column, Row, Color, Font

Se Clear Screen is True, il display verrà cancellato prima di visualizzare il testo.

X e Y rappresentano la colonna e la riga di partenza del testo.

Il Color Input ci permette di selezionare il colore del testo

Il Font input prevede 3 differenti tipi di font s: Normal, Bold, and Large.

La modalità griglia suddivide il display in righe e colonne delle dimensioni (8x10 pixel) in larghezza e altezza atte a contenere un carattere,

Le righe sono numerate dall'alto verso il basso da 0 a 11

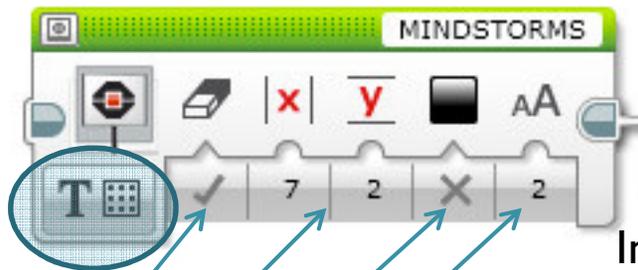
Le colonne vanno da sinistra a destra e sono numerate da 0 a 21



Display Block Modes



Text - Grid



Inputs usati:

Clear Screen, Text, Column, Row, Color, Font

Se Clear Screen is True, il display verrà cancellato prima di visualizzare il testo.

X e Y rappresentano la colonna e la riga di partenza del testo.

Il Color Input ci permette di selezionare il colore del testo

Il Font input prevede 3 differenti tipi di font s: Normal, Bold, and Large.

La modalità griglia suddivide il display in righe e colonne delle dimensioni (8x10 pixel) in larghezza e altezza atte a contenere un carattere,

Le righe sono numerate dall'alto verso il basso da 0 a 11

Le colonne vanno da sinistra a destra e sono numerate da 0 a 21

Example



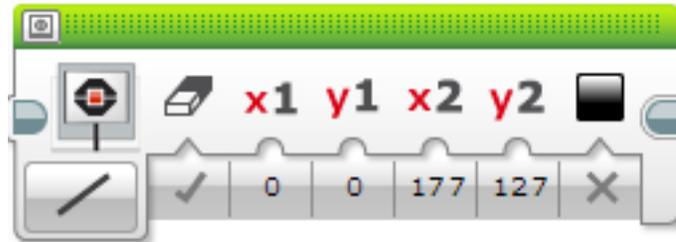
Questo programma visualizza due linee di testo. Il secondo Display Block usa False per **Clear Screen** input e aggiunge la seconda linea senza cancellare la prima.



Display Block Modes



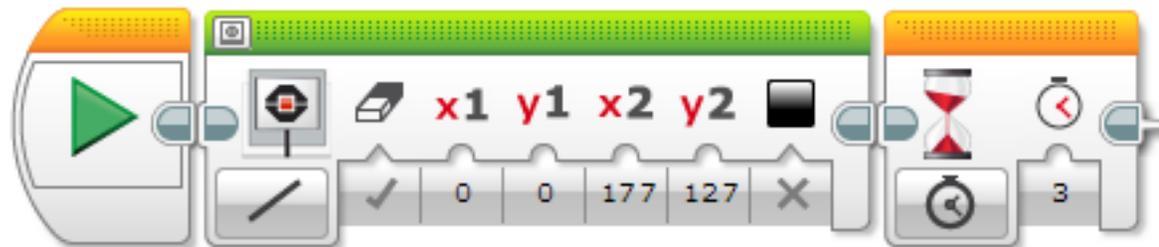
Shapes – Line



Disegna una linea tra due punti del display

Inputs usati: **Clear Screen, X1, Y1, X2, Y2, Color**

Example

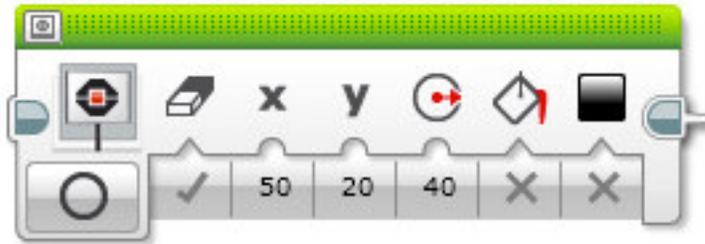


Il blocco disegna una diagonale sul display per 3 secondi



Display Block Modes

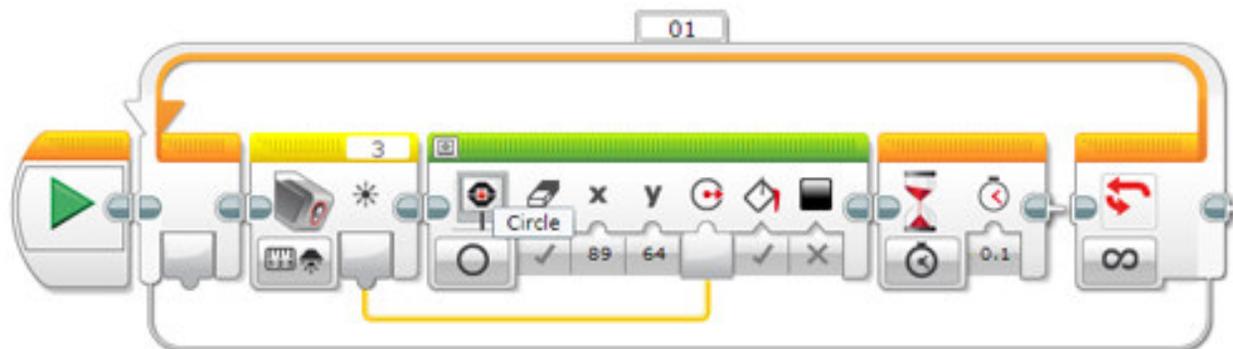
Shapes – Circle



Disegna un cerchio di raggio 40

Inputs usati: **Clear Screen, X, Y, Radius, Fill, Color**

Example



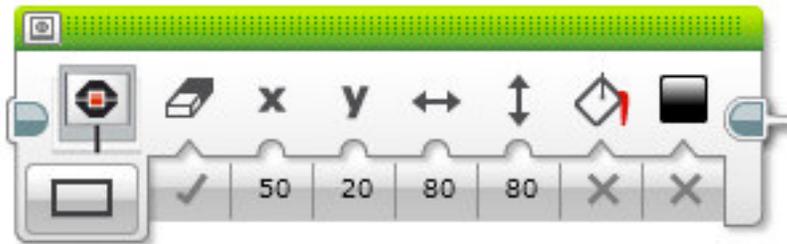
Il blocco disegna un cerchio il cui raggio viene determinato dall'intensità di luce tramite l'apposito sensore di colore. Il display viene aggiornato ogni decimo di secondo



Display Block Modes



Shapes – Rectangle



Disegna un quadrato

Inputs usati: **Clear Screen, X, Y, Width, Height, Fill, Color**

Example



Questo programma riempie l'intero schermo di colore nero, utilizzando un ampio rettangolo pieno. E poi ne disegna uno piccolo, delineato con linee di colore bianco.



Display Block Modes



Shapes – Point



Disegna un pixel

Inputs usati: **Clear Screen, X, Y, Color**

Image



Questo blocco disegna una immagine il cui nome è specificato nel **Block Text Field** .
L'immagine può essere creata da Tools→Image Editor

Reset Screen



Questo blocco riporta il display alla normale schermata di informazioni visualizzate dal programma in esecuzione.

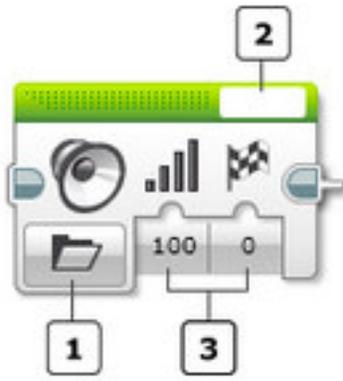


Display Block Modes

Input	Type	Allowed Values	Notes
Clear Screen	Logic	True/False	If True, the display is cleared before the item is drawn.
File Name	Text	Name of an existing Image file	See the Image Editor for details. Choose "Wired" from the File Name input on the top of the block to show the File Name input for a data wire.
Text	Text	Characters from the Supported Text character set.	Text to display. Choose "Wired" from the Text input on the top of the block to show the Text input for a data wire.
Column	Numeric	0 to 21	Horizontal starting column. Columns are 8 pixels wide. Column 0 is at the left of the display.
Row	Numeric	0 to 11	Vertical text row or "line number" Rows are 10 pixels high. Line 0 is at the top of the display.
X	Numeric	0 to 177	X coordinate 0 is at the left of the display.
Y	Numeric	0 to 127	Y coordinate 0 is at the bottom of the display.
X1	Numeric	0 to 177	X coordinate of the first point in a line
Y1	Numeric	0 to 127	Y coordinate of the first point in a line
X2	Numeric	0 to 177	X coordinate of the second point in a line
Y2	Numeric	0 to 127	Y coordinate of the second point in a line
Radius	Numeric	≥ 0	Radius of a circle in pixels
Width	Numeric	≥ 0	Width of a rectangle in pixels
Height	Numeric	≥ 0	Height of a rectangle in pixels
Fill	Logic	True/False	If True, the interior of a shape is filled
Color	Logic	False = Black True = White	Drawing text in White puts a black background around the characters. Drawing shapes in White clears black pixels on the display.
Font	Numeric	0 = Normal 1 = Bold 2 = Large	Normal font is 9 pixels high by 8 wide. Bold font is 8 pixels high by 8 wide. Large font is 16 pixels high by 16 wide.



SOUND



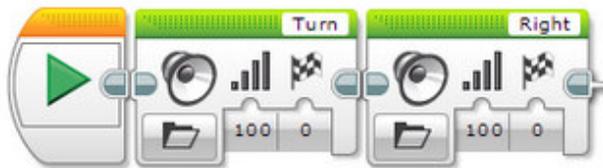
- 1 Mode Selector
- 2 File Name input
- 3 Inputs

Seleziona il tipo di suono che si vuole fare con il selettore di modalità. Dopo aver selezionato la modalità, è possibile scegliere i valori per gli ingressi. Gli ingressi disponibili cambiano a seconda della modalità.

L'ingresso PlayType controlla se il suono deve terminare per passare al blocco successivo o deve ripetersi

Play File Riproduce un file audio preregistrato

Example 1



Inputs usati: **_File Name, Volume, Play Type**

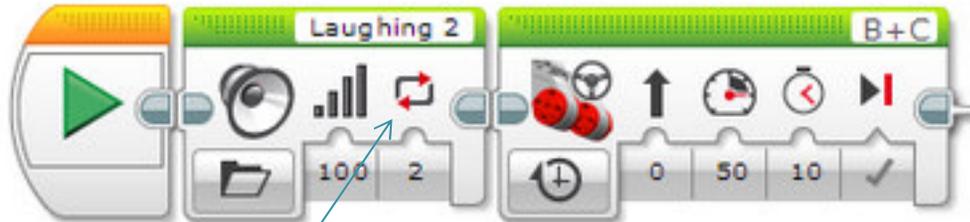
Il programma emetterà prima la parola “Turn” e poi la parola “Right”



SOUND

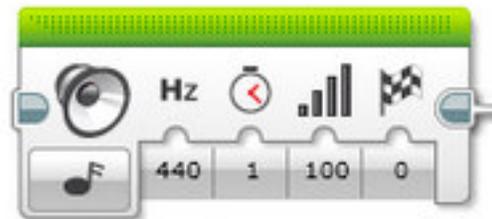


Example 2



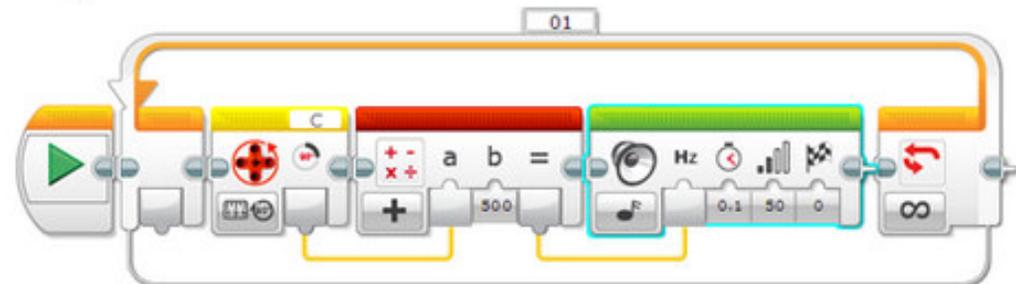
Il programma emetterà una risata continua mentre il robot procede in avanti per 10 sec. Questo è possibile perché si è utilizzato il Repeat nel **Play Type** input.

Play Tone



Inputs used: **Frequency, Duration, Volume, Play Type**

Example



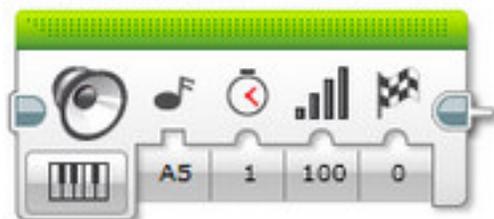
Emissione di un tono con frequenza variabile basata sulla posizione del motor rotation sensor. Quando si gira con la mano il motore il tono cambierà



SOUND



Play Note



Inputs used: **Note, Duration, Volume, Play Type**

Emette una nota musicale. L'ingresso Note consente di scegliere la nota da una tastiera di un pianoforte.

Example



Emissione di tre note musicali



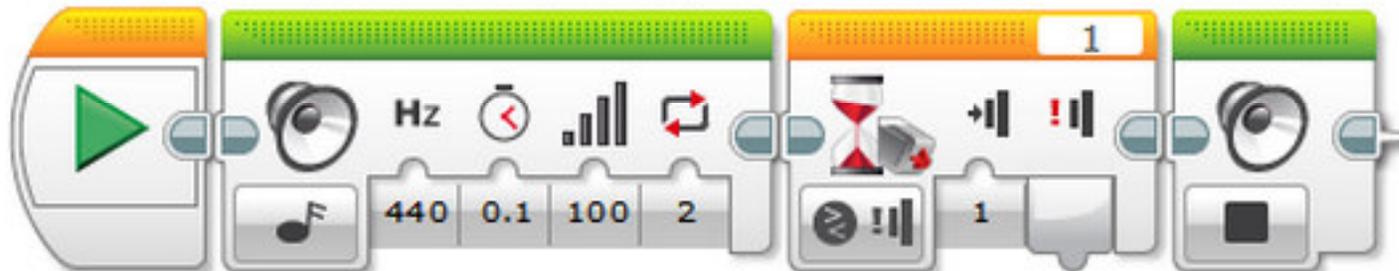
SOUND



Stop



Example



Questo programma emette un tono sino a che non viene toccato un sensore di contatto e poi il suono si ferma.

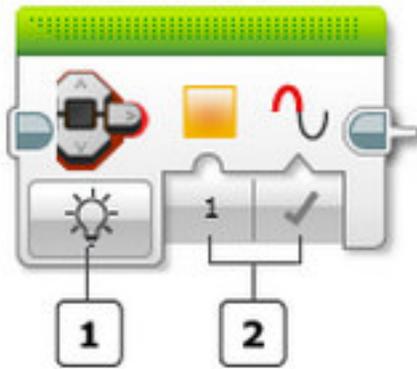
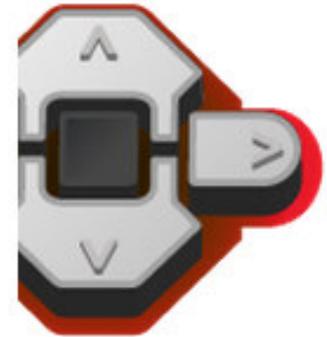


Input	Type	Allowed Values	Notes
File Name	Text	Name of an existing sound file	For example, "Laughing 2"
Note	Text	"C" through "B", followed optionally by "#", followed by "4" through "6".	A-G is a musical note name. 4-6 is an octave number. "#" means "sharp". Examples: "C4" is "middle C" on a standard piano, and "C#4" is one half step higher.
Frequency	Number	300 to 10000	Tone frequency in Hz
Duration	Number	≥ 0	Duration of note or tone in seconds
Volume	Number	0 to 100	A percentage of full volume
Play Type	Number	0, 1, or 2	0 = Wait for Completion: The sound plays once, and the program waits for the sound to finish before continuing. 1 = Play Once: The sound plays once, and the program continues immediately. 2 = Repeat: The sound will be repeated continuously until another Sound Block is executed, and the program continues immediately.

A-G	Do,Ré,Mi
C	Do
D	Ré
E	Mi
F	Fa
G	Sol
A	La
B	Si



Brick Status Light Block

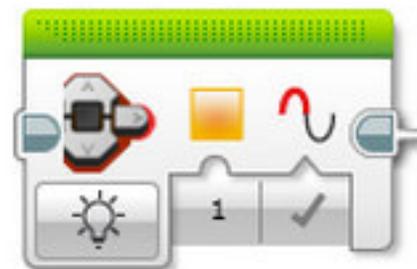


Permette di controllare la luce ovvero l'indicatore di stato del mattone.

Inputs used: **Color, Pulse**

- 1 Mode Selector
- 2 Inputs

On

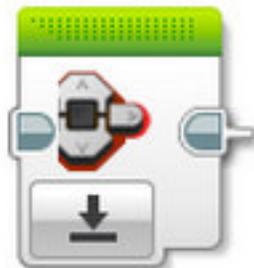


Questa modalità accende la luce del Brick Status Light il cui colore può essere scelto utilizzando il Color input. Se Pulse is True, sarà ad intermittenza e rimarrà tale sino alla fine del programma o se si interviene con un altro blocco Brick Status Light

Off

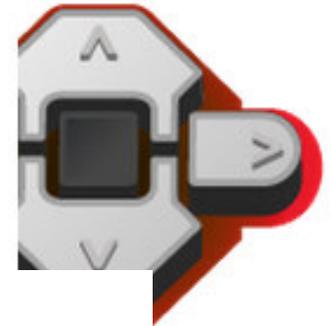


Reset

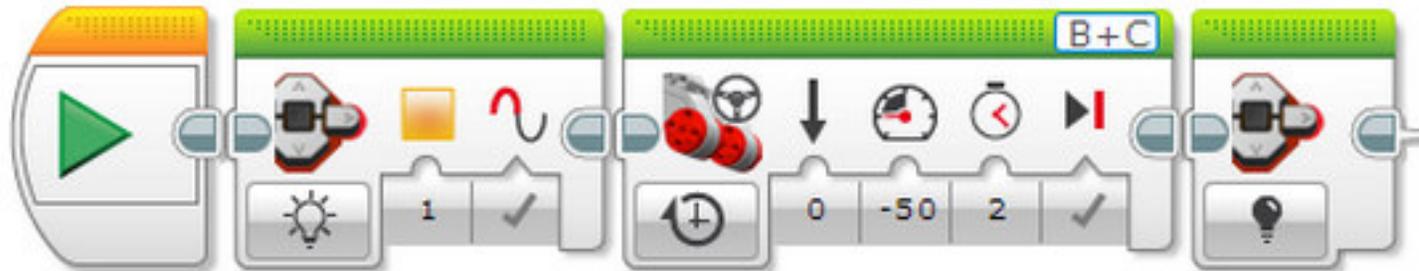




Brick Status Light Block



Example



Questo programma illumina il Brick di una luce arancione ad intermittenza mentre il robot va all'indietro per 2 secondi e poi si spegne

Input	Type	Allowed Values	Notes
Color	Numeric	0, 1, or 2	0 = Green 1 = Orange 2 = Red
Pulse	Logic	True/False	If True, the light will pulse on and off in a repeating pattern. If False, the light will stay on constantly.