

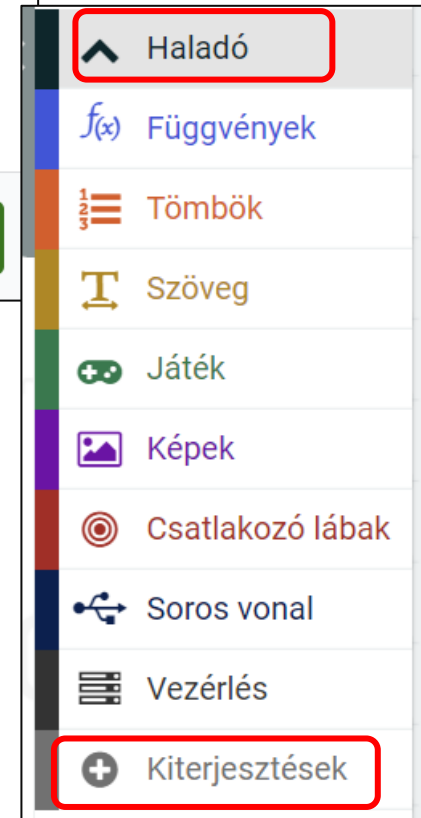
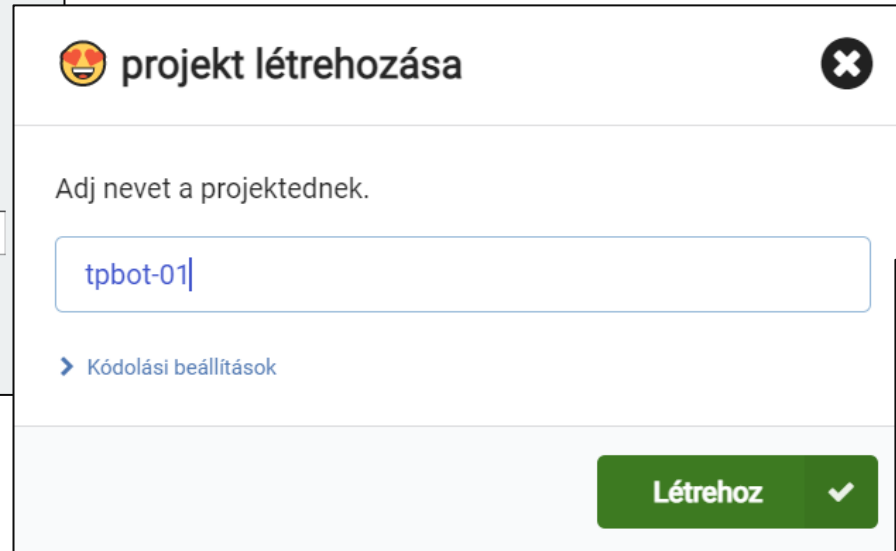
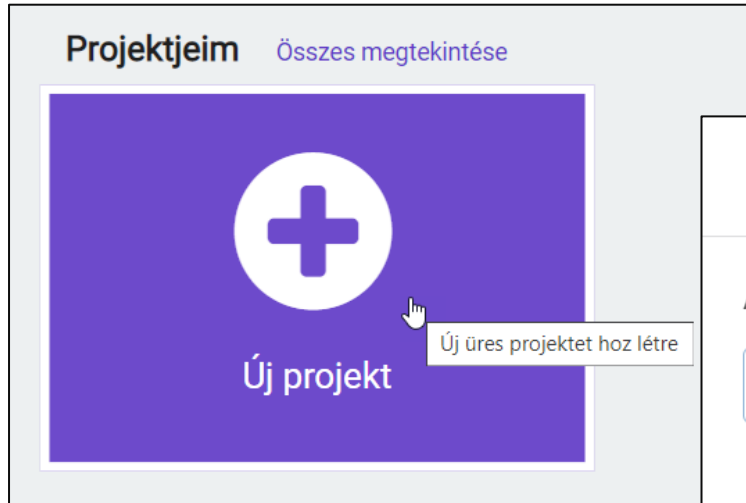
## TPBot



[www.baranyilaszlozsolt.com](http://www.baranyilaszlozsolt.com)

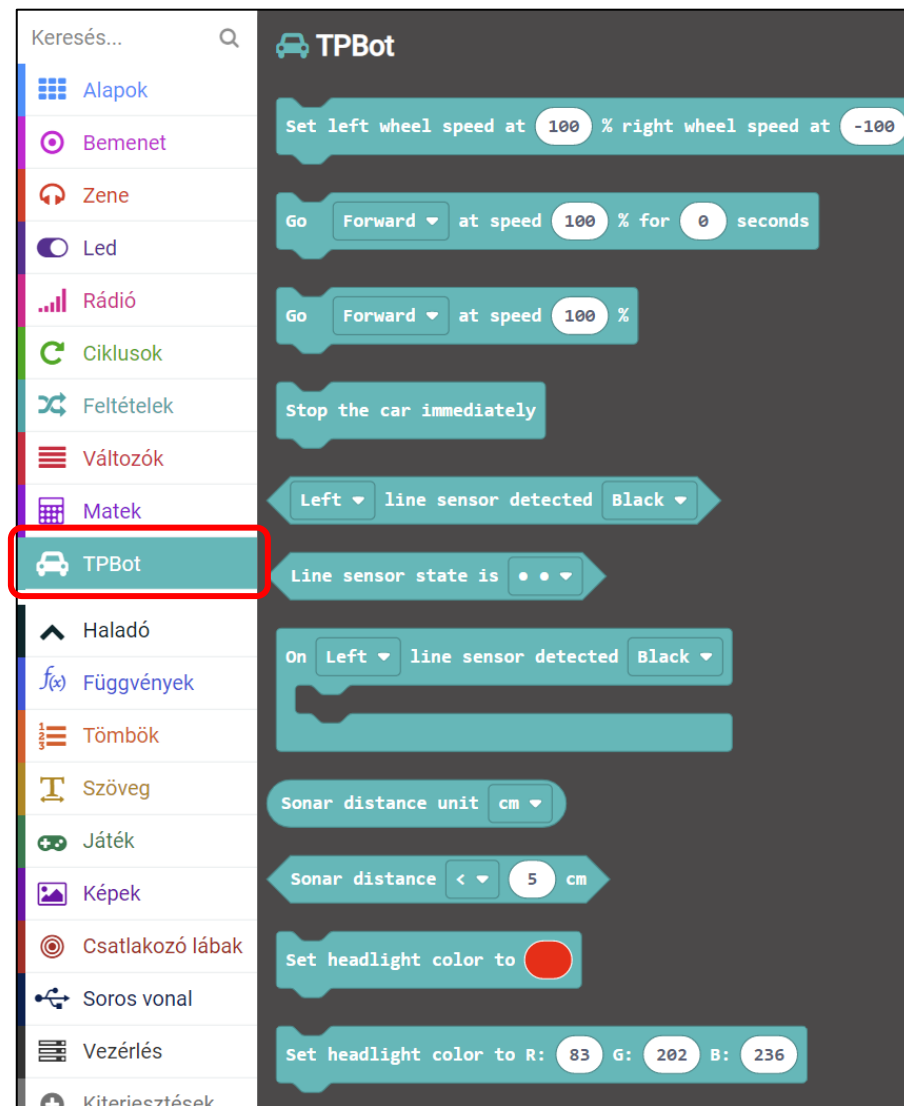
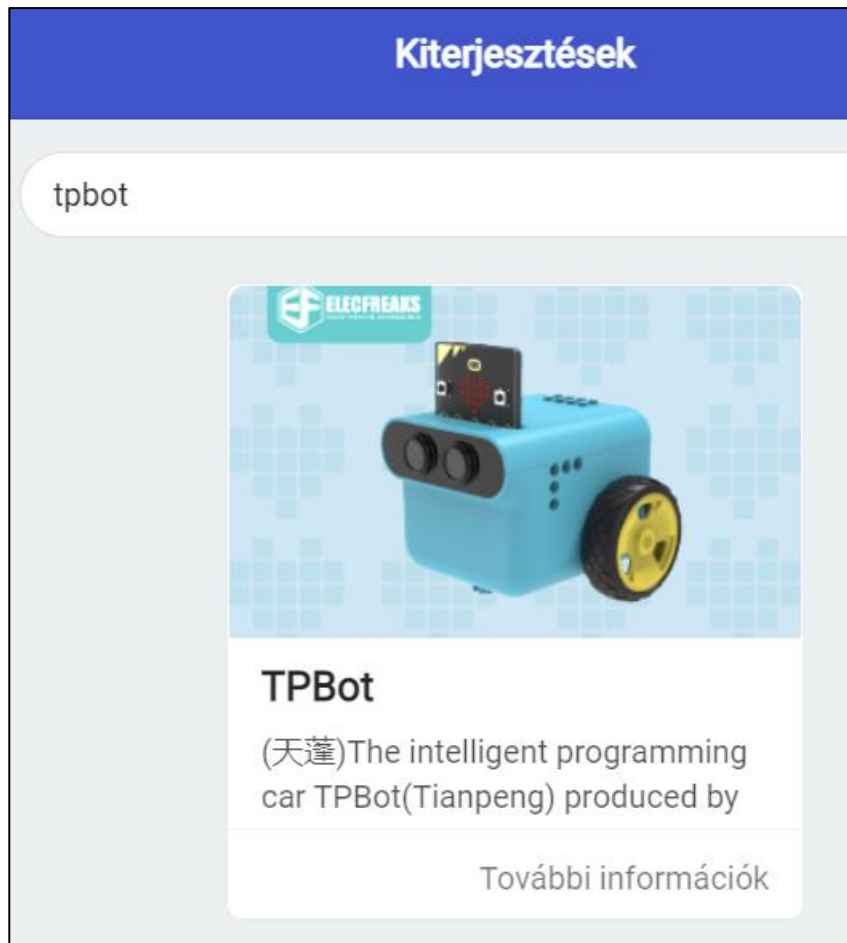
[https://www.electfreaks.com/learn-en/microbitKit/TPbot\\_tianpeng/index.html](https://www.electfreaks.com/learn-en/microbitKit/TPbot_tianpeng/index.html)

<https://makecode.microbit.org/>



Hozzá kell adni  
-> haladó -> kiterjesztések

# Beírni a tpbot kifejezést



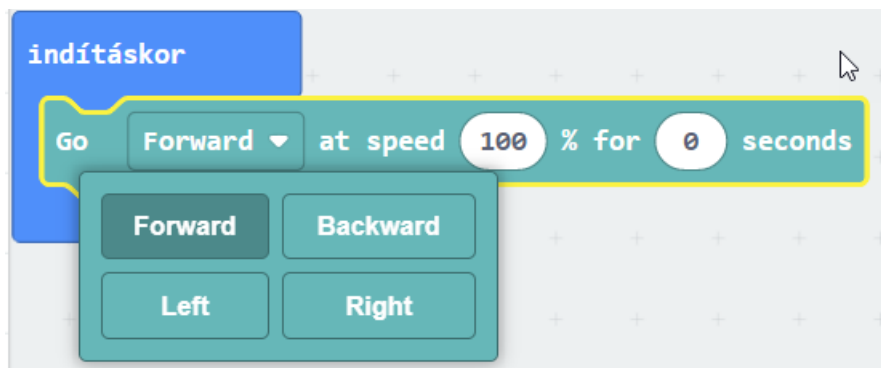
# Blokk utasítások

Set left wheel speed at 100 % right wheel speed at -100 %

Állítsd a bal kerék sebességét 100 %-ra  
a jobb kerék sebességét -100 %-ra

Go Forward at speed 100 % for 0 seconds

Menj előre 100% -os sebességgel 0 másodpercig

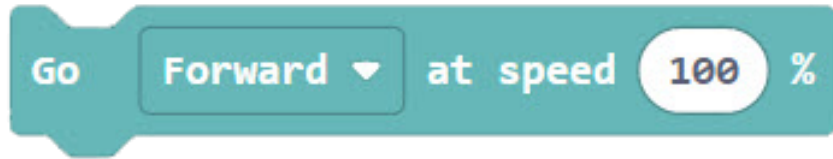


Előre Hátra  
Balra Jobbra



# Blokk utasítások

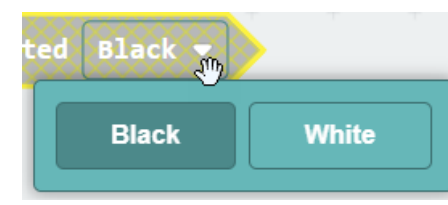
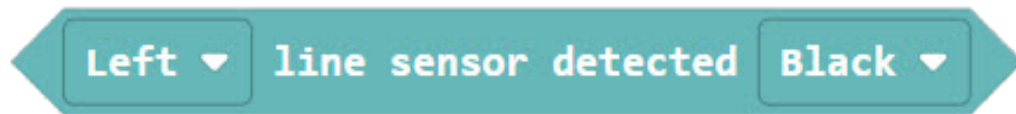
BLZS<sup>©</sup>



Menj előre 100% -os sebességgel



Azonnal állítsd meg az autót



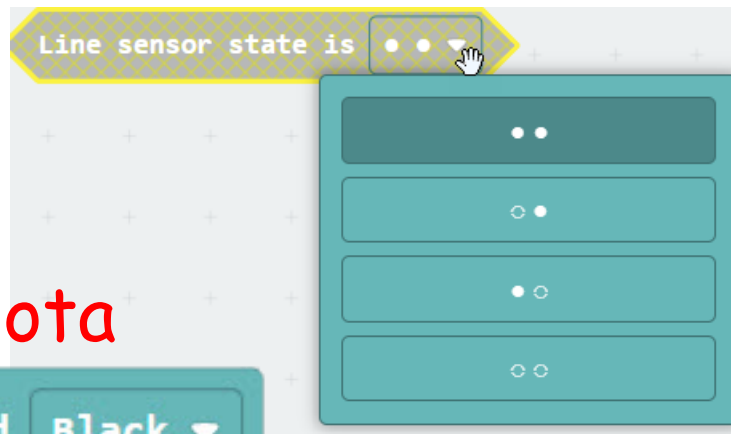
A bal oldali vonal érzékelő fekete színt detektál



BLZS<sup>©</sup>

[www.baranyilaszlozsolt.com](http://www.baranyilaszlozsolt.com)

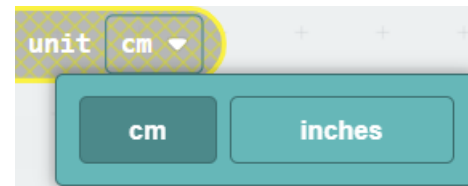
# Blokk utasítások



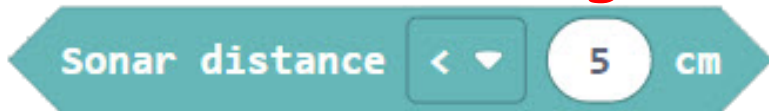
A vonal érzékelő állapota



A bal oldali vonal érzékelő észleli a feketét



A szonár távolság cm -ben



A szonár távolság < 5 cm



# Blokk utasítások

Set headlight color to



Állítsd a lednek színét...

Set headlight color to R:

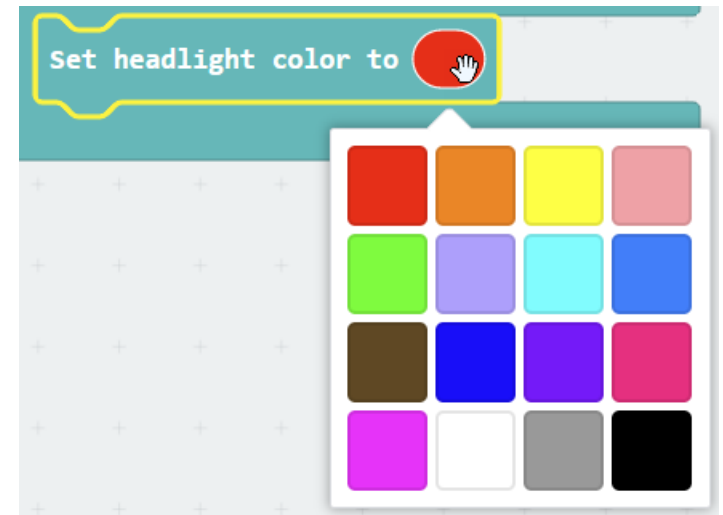
83

G:

202

B:

236



Állítsd a lednek színét R: 83 G: 202 B: 236

Turn off the headlights

Kapcsold ki a ledeket





# Blokk utasítások



Állítsd az S1-es 180° szervó szögét 90°-ra



Állítsd az S1-es 360° szervó sebességét 100 %-ra

