

nxtIDE reference manual

XLC Team

Float(*motor*)

Vypne motor (so zotrvačnosťou).

motor (*int*) motor, ktorý chceme zastaviť.

ClearScreen()

Vyčistí obrazovku.

OnRev(*motor*, *rýchlosť*)

Nastaví motor, aby išiel dozadu a zapne ho.

motor (*int*) motor, ktorý chceme spustiť.

speed (*int*) rýchlosť, ktorou pôjde motor od 0 do 100. Záporná rýchlosť zmení smer chodu motora.

Sensor(*sensor*)

Načíta hodnotu z daného senzoru.

sensor (*int*) senzor, z ktorého chceme čítať.

RectOut()

SetSensor()

SetSensorLowspeed()

TextOut(*x*, *y*, *text*)

Vypíše text na obrazovku.

x (*int*) X-ová pozícia textu.

y (*int*) Y-ová pozícia textu.

text (*str*) Text, ktorý sa má vypísať.

ClearLine(*riadok*)

Vyčistí jeden riadok na obrazovke.

line (*int*) riadok, ktorý chceme vyčistiť.

SensorUS(*sensor*)

Načíta hodnotu z lowspeed sensoru (e.g. Ultrasonic). Input port by mal byť nastavený ako lowspeed pred použitím.

sensor (*int*) senzor, z ktorého chceme čítať.

RotateMotor(*motor*, *rýchlosť*, *uhol*)

Otočí motor v špecifikovanom smere na špecifikovanú rýchlosť a špecifikovanom čísle stupňov.

motor (*int*) motor we want to rotate

speed (*int*) speed we want to run the motor at, from 0 to 100.
Negative value reverses direction.

angle (*int*) number of degrees we want to rotate the motor. Negative value reverses direction.

Off(*motor*)

Vypne motor (bez zotvrvačnosti).

motor (*int*) motor, ktorý chceme zastaviť.

PlayTone(*frekvencia*, *dĺžka*)

Prehrá tón.

freq (*int*) Frekvencia tónu v Hz.

duration (*int*) Dĺžka prehrávania tónu v milisekundách.

NumOut(*x*, *y*, *číslo*)

Vypíše číslo na obrazovku.

x (*int*) X-ová pozícia textu.

y (*int*) Y-ová pozícia textu.

num (*int*) Číslo, ktoré chceme vypísať.

LineOut()

CircleOut()

MotorTachoCount(*motor*)

Načítavanie otáčok motora.

motor (*int*) motor, z ktorého chceme načítavať.

PointOut(*x*, *y*)

Nakreslí bod na obrazovke na pozíciách (x, y)

x (*int*) X-ová pozícia bodu

y (*int*) Y-ová pozícia bodu

SetSensorLight()

Random($n = 0$)

Vráti náhodné číslo

n (*int*) najväčšia hodnota , ktorú má táto funkcia vrátiť.

OnFwd(*motor*, *rýchlosť*)

Nastaví motor aby išiel dopredu, a pustí ho

motor (*int*) motor, ktorý chceme spustiť.

speed (*int*) Rýchlosť, ktorou chceme poslať robota dopredu od 0 do 100. Záporná rýchlosť zmení smer chodu motora.

ResetTachoCount(*motor*)

Zresetuje tachometer.

motor (*int*) motor, ktorého tachometer chceme zresetovať.

SetSensorType()

Wait(*milisekundy*)

Počká na daný čas v milisekundách.

milisec (*int*) číslo v milisekundách.