

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **命令卡类别** | **编号** | **中文名** | **英文名** | **作用** |
| **常用流程命令卡片** | 1 | 循环开始 | LABEL | 循环开始标记处 |
| 2 | 循环跳转 | GOTO | 跳转到循环开始标记处 |
| 3 | 延时一秒 | DELAY 1S | 延时一秒钟 |
| 4 | 延时一百毫秒 | DELAY 100MS | 延时一百毫秒 |
| **机器人控制命令卡** | 7 | 后退 | BACK |  |
| 8 | 前进 | GO |  |
| 9 | 左转 | LEFT |  |
| 10 | 右转 | RIGHT |  |
| 11 | 停止 | STOP |  |
| **I / O控制命令卡片** | 12~14 | 关闭-OUTx | OFF-OUTx | 关闭OUTx (x=0~2通道) |
| 15~17 | 开启-OUTx | ON-OUTx | 开启OUTx (x=0~2通道) |
| 18 | 开启声音 | SOUND ON |  |
| 19 | 关闭声音 | SOUND OFF |  |
| **条件判断命令卡片** | 20 | 条件判断开始-IF1 | IF-1 | 如果IN0传感器有效时执行 |
| 21 | 条件判断开始-IF2 | IF-2 | 如果IN1传感器有效时执行 |
| 22 | 条件判断开始-IF3 | IF-3 | 如果IN0和IN1传感器同时有效时执行 |
| 23 | 条件判断开始-IF4 | IF-4 | 如果IN2传感器有效时执行 |
| 24 | 条件判断否则 | ELSE-0 | 否则时执行，任何传感器有效时执行 |
| 25 | 条件判断结束 | ENDIF | 判断结束，与上面IF配合使用 |
|  |  |  |  |  |

**1、小车前进2秒后停止**

GO

DELAY 1S

DELAY 1S

STOP

**2、控制风扇转动且LED灯1秒亮灭**

LABEL

GO

ON-OUT0

DELAY 1S

OFF-OUT0

DELAY 1S

GOTO

**3、控制风扇转动且灯亮1秒后灭1秒，如果有碰到障碍物风扇停止灯灭**

LABEL

IF-2

STOP

OFF-OUT0

GOTO

ENDIF

GO

ON-OUT0

DELAY 1S

OFF-OUT0

DELAY 1S

GOTO

**4、让小车前进3秒后停止1秒，后退回原来位置无限循环**

LABEL

GO

DELAY 1S

DELAY 1S

DELAY 1S

STOP

DELAY 1S

BACK

DELAY 1S

DELAY 1S

DELAY 1S

⑪ STOP

GOTO

**5、让小车一直前进，碰到障碍物后退3秒，右侧触碰小车左转，左侧触碰小车右转**

LABEL

GO

IF-1

BACK

DELAY 1S

DELAY 1S

DELAY 1S

IF-2

LEFT

DELAY 1S

IF-4

RIGHT

DELAY 1S

ENDIF

GOTO