

Schritt für Schritt Einführung VEXcodeGO







Schritt 1 – Herunterladen & Installieren

Kostenfreier Download auf der Webseite von VEX Robotics:

https://www.vexrobotics.com/vexcode-download

Die Programmierumgebung ist für Microsoft Windows, Mac und als App verfügbar.







Schritt 2 – VEXcodeGO starten

Durch Anklicken des Symbols wird die Programmieroberfläche gestartet. Es erscheint folgender Startbildschirm:







Schritt 3 – Sprache wählen

Über Symbolleiste Sprache auswählen:







Schritt 4 – Beispielprogramme

Über Symbolleiste Beispiele öffnen und auswählen:







Schritt 5 – Einführungsvideos

Symbolleiste Anleitungen öffnen und auswählen:









Schritt 5 – Funktionen & Hilfen

Über die Symbolleiste Hilfe öffnen und gewünschten Befehlsblock einfügen:









Schritt 6 – Programm neu starten oder öffnen

Über Symbolleiste neues Blockprogramm starten oder öffnen:







Schritt 7 – Geräteeinstellungen

Über Symbolleiste Gerätemanager öffnen. Je nach Aufbau des Roboters können nun die verwendeten Motoren, Sensoren per Klick hinzugefügt werden. Für die meisten Anwendungen sind die Ports schon vorgegeben.







Schritt 8 – Programm erstellen

Ein Programm startet immer mit dem Befehlsblock "wenn gestartet". Dieser befindet sich schon auf der Programmieroberfläche, die anderen Befehlsblöcke werden aus der Toolbar per Drag & Drop auf die Fläche gezogen. Nachdem ein Programm gestartet wird, werden die Befehle der Reihe nach auf dem Robot Brain abgearbeitet. Die Toolbar zeigt nur Befehle an, welche durch die Geräteeinstellungen des Roboters möglich sind.

Beispiel: Der Robot soll 200mm vorwärts fahren und sich anschließend um 90° nach rechts drehen:









Schritt 9 – Programm speichern und starten

Zum Speichern auf der Symbolleiste in das Feld *"VEXcode Project"* klicken. Programm benennen und an ausgewähltem Ort speichern. Das Robot Brain via Bluetooth mit dem Rechner verbinden. Sind Rechner und Brain verbunden, leuchtet das Symbol Brain grün. Das Programm kann über das Feld *"Ausführen"* gestartet werden.





Port 2



Schritt 10 – Fahrwerk mit Tablet oder Tastatur steuern

Über die Symbolleiste "Fahrt" kann der Roboter auch mit dem Tablet oder der Tastatur gesteuert werden:









Email-Adresse

info@insite-education.de

