Color Codes | Reference Sheet

Velocidad

Muy lenta	Lenta	Crucero	Rápida	Turbo	Impulso nitro
R G B	R BK R	G BK G	B BK B	B G B	B G R

Dirección y movimientos especiales

Izquierda en la intersección	Recto en la intersección	Derecha en la intersección	Cambio de línea a la izquierda	Cambio de línea recta	Cambio de línea a la derecha
G BK R	B BK R	B R G	G R G	G B G	R G R

Giro en U	Giro en U (fin de línea)	Tornado	Zigzag	Girar	Zigzag hacia atrás
B R B	B R	R G R G	B BK G R	G R G R	R G BK B

Temporizadores

Pausa (3 seg.)	Cronómetro encendido (30 seg.)	Cronómetro apagado
R B R	R BK B G	G B BK R

Victoria / Salida

Victoria / Salida (Juega otra vez)	Victoria / Salida (Fin de juego)
G B	G R

Contadores

Mira en la parte trasera las definiciones

Activar contador intersecciones	Activar contador de giros	Activar contador de colores	Activar contador de puntos	Punto +1	Punto -1
G R B G	R B G B	R G B R	R B R G	R B G	G B R

© Evollve, LLC

DEFINICIONES

Evo | Bit

VELOCIDAD

Los códigos de velocidad cambian la velocidad de su Ozobot de muy lenta a Nitro Boost (más rápido).

Muy lenta → Lenta → Cruzero (predeterminada) → Rápida → Turbo → Impulso nitro

- **Muy lenta:** una dosis de tres segundos de velocidad súper lenta.
- **Lenta:** un comando de velocidad lenta, efectivo hasta que el bot lee un nuevo código de velocidad o se apaga.
- **Crucero:** el comando de velocidad predeterminado.
- **Rápido:** un comando de alta velocidad, efectivo hasta que el bot lee un nuevo código de velocidad o se apaga.
- **Turbo:** un comando de velocidad extra alta, efectivo hasta que el bot lee un nuevo código de velocidad o es apagado.
- **Impulso nitro:** una dosis de tres segundos de la velocidad más alta de Ozobot.

DIRECCIÓN

Los códigos de dirección le dicen a Ozobot qué hacer en una intersección.

El comportamiento de intersección predeterminado de Ozobot es aleatorio. Si un turno dado, p.ej., "Ir a la izquierda" no es posible, Ozobot vuelve por defecto al comportamiento aleatorio.

- **Ir a la izquierda:** comando para girar a la izquierda en la siguiente intersección.
- **Seguir recto:** comando para continuar recto en la siguiente intersección.
- **Ir a la derecha:** comando para girar a la derecha en la siguiente intersección.
- **Salto de línea a la izquierda:** un comando para girar inmediatamente 90 grados a la izquierda, avanzar a una nueva línea y luego realizar un giro aleatorio para seguir la nueva línea.
- **Salto de línea recta:** un comando de línea media para continuar recto después de que termina la línea. El código no funcionará si Ozobot encuentra una intersección antes de que termine la línea.
- **Salto de línea a la derecha:** un comando para girar inmediatamente 90 grados a la derecha, avanzar a una nueva línea y luego realizar un giro aleatorio para seguir la nueva línea.
- **Giro en U:** un comando de línea media para girar 180 grados y seguir la misma línea en la direccion opuesta.
- **Giro en U (fin de línea):** un comando de fin de línea para girar 180 grados y seguir la línea en la dirección opuesta.

TEMPORIZADORES

Los códigos de temporizador le dicen a Ozobot que haga una pausa o cuente segundos.

- **Temporizador activado (30 seg. para detenerse):** un comando para que Ozobot realice una cuenta atrás de 30 segundos, mientras sigue moviéndose y leyendo códigos. Emitirá un destello por segundo, aumentará la frecuencia al acabarse el tiempo, luego se apaga.
- **Temporizador apagado:** un comando para detener la cuenta regresiva de segundos y volver al comportamiento predeterminado.
- **Pausa (3 segundos):** un comando para dejar de moverse durante tres segundos y luego continuar con comportamiento predeterminado.

MOVIMIENTOS DIVERTIDOS

¡Mueve Ozobot de un modo divertido!

- **Tornado:** un comando para girar dos veces a una velocidad creciente y luego seguir la línea en la misma dirección.
- **Zigzag:** un comando para balancearse de derecha a izquierda mientras se mueve hacia adelante y luego continuar moviéndose recto.
- **Girar:** un comando para girar dos veces a una velocidad constante y luego continuar siguiendo la línea en la misma dirección.
- **Retroceso:** un comando para girar rápidamente 180 grados, moverse hacia atrás durante un segundo, luego girar 180 grados nuevamente y continuar siguiendo la línea en la misma dirección.

CONTADORES

Los códigos de contador le dicen a Ozobot que cuente cinco intersecciones, giros o cambios de color de línea.

- **Habilitar contador de intersecciones:** un comando para hacer que su Ozobot deje de seguir líneas después de cruzar cinco intersecciones (intersecciones en "T" o "+"). Después de la quinta intersección, Ozobot ejecuta una maniobra “finalizada”, deja de seguir la línea y parpadea en rojo.
- **Habilitar contador de giros:** un comando similar al anterior, excepto que Ozobot solo cuenta las intersecciones donde realiza un giro. No contará las intersecciones donde continúa recto. Ozobot puede elegir al azar seguir recto en una intersección o ser dirigido en línea recta por el código "Ir recto".
- **Habilitar contador de colores:** un comando para hacer que su Ozobot deje de seguir líneas después de leer cinco cambios de color en la línea. Si la línea Ozobot sigue transiciones de rojo a verde, cuenta como un cambio de color. Las transiciones hacia y desde las líneas negras no se cuentan, y los segmentos de color de menos de dos centímetros de longitud no se cuentan.
- **Activar contador de puntos:** un comando para que Ozobot cuente puntos. Cada vez que Ozobot lee un código de "Punto -1", realiza una cuenta atrás desde 5. Después del 5° código de "punto -1" Ozobot hará una maniobra "terminada", dejará de seguir líneas y parpadeará en rojo. Puede agregar más al recuento total (que no exceda de 5) con los códigos de "Punto +1". Se puede reiniciar Ozobot apagándolo y luego encendiéndolo.

GANAR / SALIR

Los códigos Ganar / Salir le dicen a Ozobot que celebre su éxito, luego comience de nuevo o se detenga.

- **Ganar / Salir (Jugar otra vez):** un comando para realizar una animación de "éxito" y luego continuar siguiendo la línea.
- **Ganar / Salir (Fin del juego):** un comando para realizar una animación de "éxito" y luego detener el seguimiento de la línea.

© Ozobot Inc