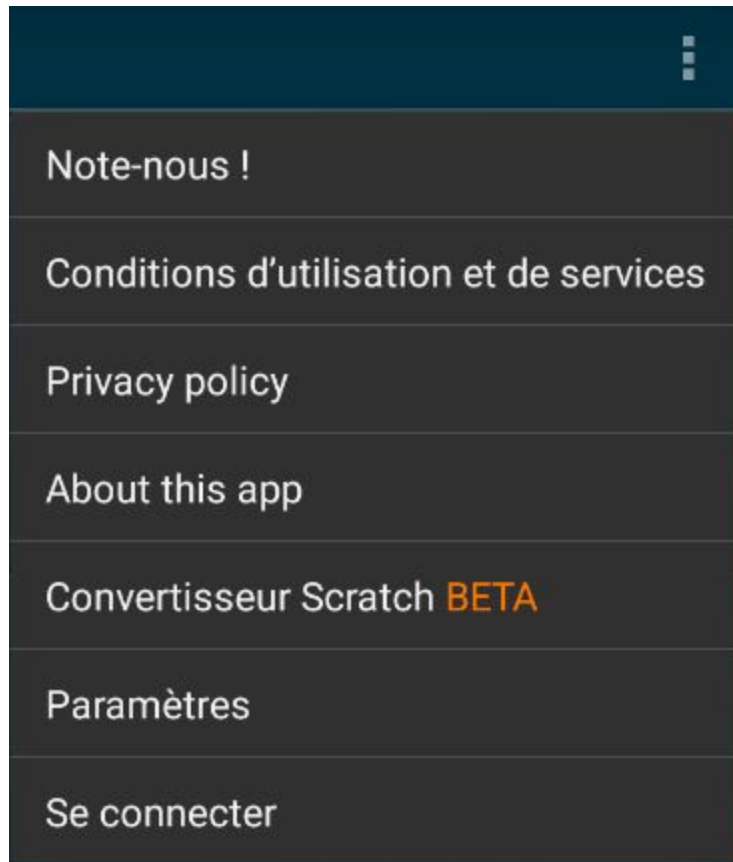


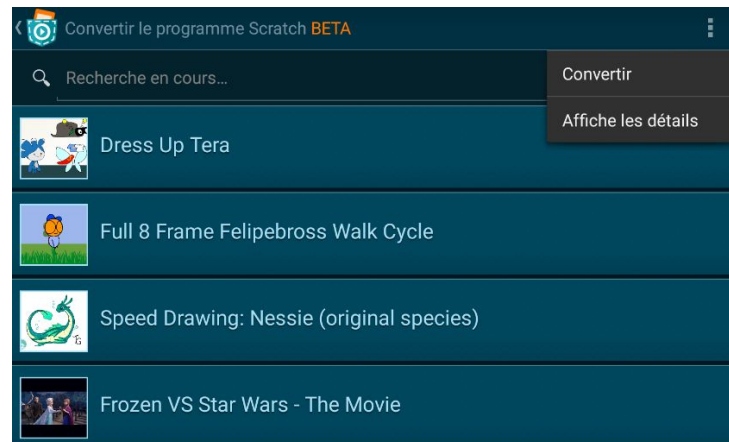
Pocket Code : Connexions Externes

Pocket Code offre la connexion vers des plateformes externes. Vous pouvez accéder à la page de démarrage au menu en haut à droite (☰).



Convertisseur Scratch

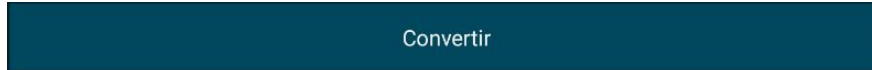
Le convertisseur Scratch vous permet de récupérer vos projets créés avec Scratch.



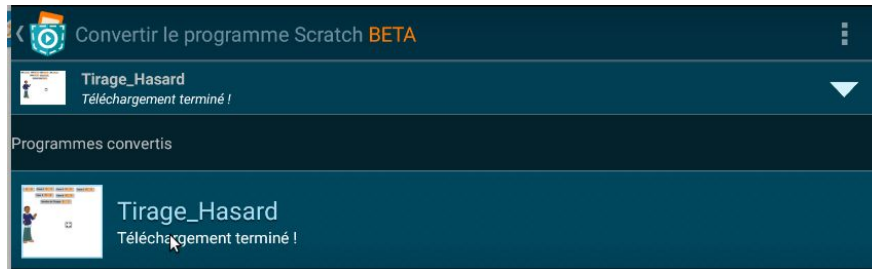
Inscrivez ce que vous cherchez dans la zone de recherche.



Cliquez sur «Convertir» au bas de l'écran.

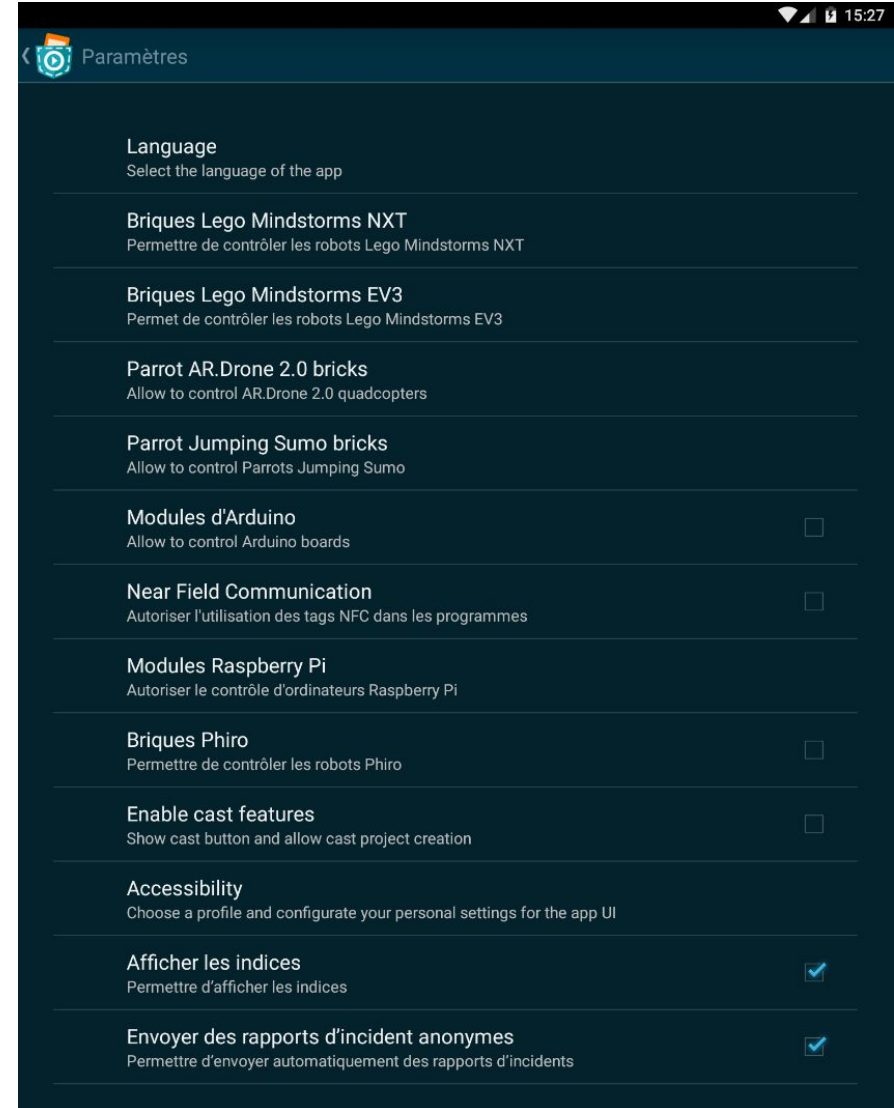


En quelques secondes, Pocket Code aura traité la conversion.



Vous pouvez exécuter le programme maintenant. Évidemment, vous devrez probablement apporter quelques modifications afin que le tout soit à votre goût!

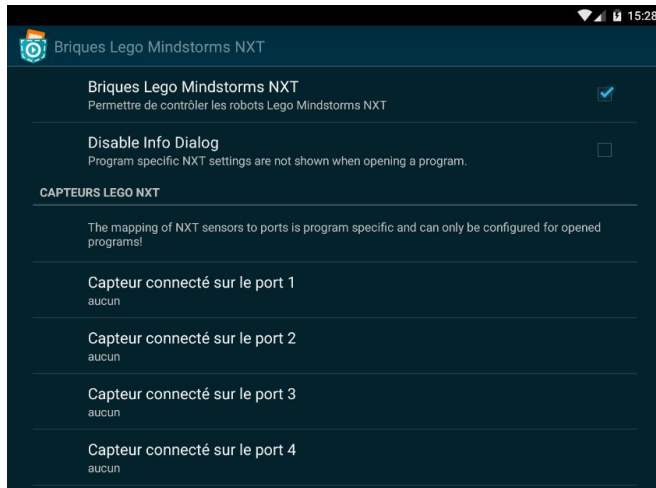
Cliquez sur «Paramètres» dans le menu en haut à droite (⋮).



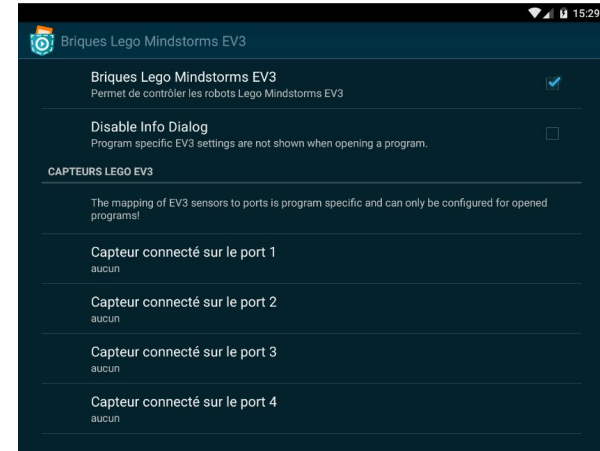
Vous avez accès à différents périphériques/robots externes que vous pourrez contrôler avec Pocket Code.



Briques Lego Mindstorms NXT

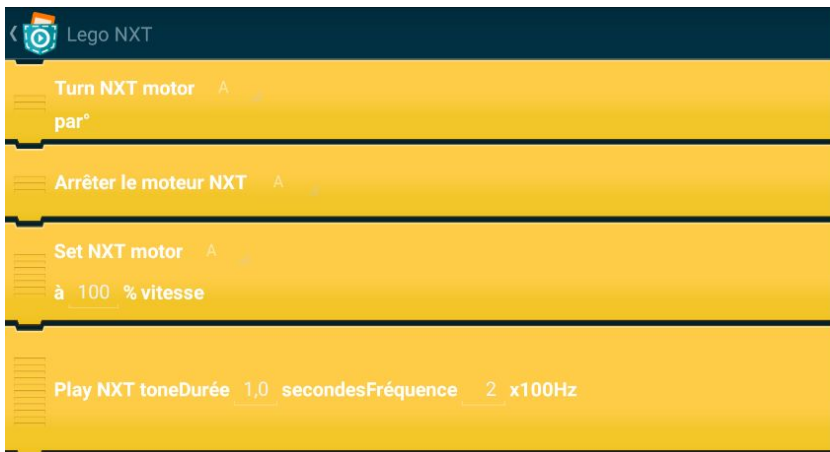


Briques Lego Mindstorms EV3



Vous pouvez récupérer des données de votre brique via Bluetooth. Des briques s'ajoutent dans l'espace de programmation.

Lego NXT

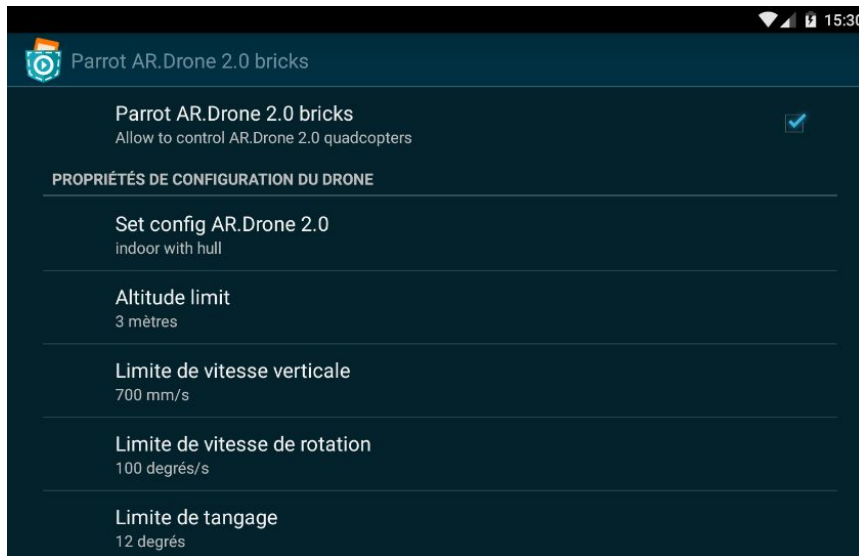


Lego EV3





Parrot A.R. Drone



AR.Drone 2.0





Jumping Sumo

Jumping Sumo



Jumping Sumo

- Move Jumping Sumo forward seconds with % power
- Move Jumping Sumo backward seconds with % power
- Animations Jumping Sumo
 - Spin
- Sons
 - Normal
 - Volume %
- No Jumping Sumo Sound
- Jump Jumping Sumo long
- Jump Jumping Sumo high
- Rotate Jumping Sumo left °
- Rotate Jumping Sumo right °
- Turn Jumping Sumo
- Taking Picture Jumping Sumo



Arduino

Arduino >

```

Arduino
Définir broche digitale Arduino 13 à 1
Set Arduino PWM~ pin 3 à 255

```



Raspberry Pi

Raspberry Pi >

```

Raspberry Pi
Quand broche Raspberry Pi 3
changé à haut
Si broche Raspberry Pi 3 est vrai alors
Définir broche Raspberry Pi 3 à 1
Set Raspberry Pi PWM pin 3 à 50.0 % 100.0 Hz

```

NFC Near Field Communication (Communication dans un champ proche)

```

Quand le NFC
tous

```

Tags NFC



Phiro

Phiro >

Si Phiro
Capteur gauche avant
est activé

Move Phiro motor forward
À gauche
Vitesse 100 %

Move Phiro motor backward
À gauche
Vitesse 100 %

Arrêter le moteur Phiro
Les deux

Jouer la music Phiro tone
Do
Durée 1 secondes

Définir la lumière du Phiro
Les deux
Rouge 0 Vert 255 Bleu 255

Phiro

Move Phiro motor forward
À gauche
Vitesse 100 %

Move Phiro motor backward
À gauche
Vitesse 100 %

Arrêter le moteur Phiro
Les deux

Jouer la music Phiro tone
Do
Durée 1 secondes

Définir la lumière du Phiro
Les deux
Rouge 0 Vert 255 Bleu 255

Si Phiro
Capteur gauche avant
est activé

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_front_left_sensor

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_front_right_sensor

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_side_left_sensor

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_side_right_sensor

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_bottom_left_sensor

Définir la variable
Nouveau...
à phiro_bottom_right_sensor