

Répéter indéfiniment *Ardublock* = Boucle

```
[serveur] envoyer la page html
[html] balise center
[html] afficher le texte " Piloter le robot " taille de police 24
[html] saut de ligne <br>
[html] ajouter un bouton ID " avance " texte " Avancer " couleur jaune hauteur 60 largeur 100
[html] saut de ligne <br>
[html] ajouter un bouton ID " gauche " texte " A gauche " couleur jaune hauteur 60 largeur 100
[html] ajouter un bouton ID " arret " texte " STOP " couleur rouge hauteur 60 largeur 100
[html] ajouter un bouton ID " droite " texte " A droite " couleur jaune hauteur 60 largeur 100
[html] saut de ligne <br>
[html] saut de ligne <br>
[html] balise center
[html] saut de ligne <br>
[html] afficher le texte " Angle vertical du canon : " taille de police 18
[html] afficher le texte angle taille de police 18 couleur rouge
[html] ajouter un variateur ID " angle " min 0 max 180 vertical hauteur 20 largeur 500
[html] saut de ligne <br>
[html] balise center
[html] ajouter un bouton ID " feu " texte " Feu ! " couleur rouge hauteur 60 largeur 300
[html] saut de ligne <br>
[html] saut de ligne <br>
[html] balise center
[html] afficher le texte " Distance de la cible en cm "
[html] ajouter un bouton ID " distance " texte " distance " couleur cyan hauteur 60 largeur 100
[html] saut de ligne <br>
[html] afficher le texte distance
```

principal

Au démarrage *Ardublock* = Initialisation

```
arreter
créer un point d'accès nom du réseau " Table1 " IP fixe " 192.168.1.10 "
variable globale angle
variable globale distance
affecter à distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove ] distance (cm) D2
affecter à angle la valeur 90
```

définir principal *Ardublock* = sous-programmes (SP)

```
variable globale angle
variable globale distance
[Servomoteur] contrôler l'angle à [serveur] valeur du variateur ID " angle " sur la broche D6
affecter à angle la valeur [serveur] valeur du variateur ID " angle "
si [serveur] état du bouton ID " avance " alors
  avancer
si [serveur] état du bouton ID " droite " alors
  tourner-droite
si [serveur] état du bouton ID " arret " alors
  arreter
si [serveur] état du bouton ID " gauche " alors
  tourner-gauche
si [serveur] état du bouton ID " feu " alors
  tirer
si [serveur] état du bouton ID " distance " alors
  affecter à distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove ] distance (cm) D2 + 1.6
```

définir tirer *Ardublock* = sous-programmes (SP)

```
[Buzzer/Speaker] jouer la fréquence 50 pendant 500 (ms) sur D4
écrire l'état HAUT (1) sur la broche numérique D5
attendre 50 milliseconde(s)
écrire l'état BAS (0) sur la broche numérique D5
```

définir arreter *Ardublock* = sous-programmes

```
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 0 (%) direction sur la broche D7
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 0 (%) direction sur la broche D8
```

définir avancer *Ardublock* = sous-programmes

```
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D7
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D8
```

définir tourner-droite *Ardublock* = sous-programmes

```
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D7
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D8
```

définir tourner-gauche *Ardublock* = sous-programmes

```
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D7
[Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche D8
```

Voici le programme « Activité Test » du robot DéfitLaser