

DéfitLaser : Programme Test

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

- [html] ajouter un bouton ID "AVANCE" texte "Avancer" couleur jaune hauteur 60 largeur 100
- [html] saut de ligne

- [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

- [html] saut de ligne

- [html] saut de ligne

- [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 300
- [html] saut de ligne

- [html] saut de ligne

- [html] ajouter un bouton ID "FEU" texte "Feu !" couleur rouge hauteur 60 largeur 300
- [html] saut de ligne

- [html] saut de ligne

- [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

- [html] afficher le texte distance

SP-principal **A**

Programme principal : Boucle + initialisation

Au démarrage *Ardublock = Initialisation*

- SP-arreter** **B**
- créer un point d'accès: nom du réseau "Table1" IP fixe "192.168.1.1" Numéro de la table : 1,2,...7 Dernier chiffre : Numéro de la table+10
- variable globale angle
- variable globale distance
- affecter à distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove] distance (cm) sur la broche 2
- affecter à angle la valeur 90

définir SP-principal **A** *Ardublock = sous-programmes*

- variable globale angle
- variable globale distance
- [Servomoteur] contrôler l'angle à [serveur] valeur du variateur ID "ANGLE" sur la broche 6
- affecter à angle la valeur [serveur] valeur du variateur ID "ANGLE"
- si [serveur] état du bouton ID "AVANCE" alors
SP-avancer **D**
- si [serveur] état du bouton ID "DROITE" alors
SP-tourner-droite **E**
- si [serveur] état du bouton ID "ARRET" alors
SP-arreter **B**
- si [serveur] état du bouton ID "GAUCHE" alors
SP-tourner-gauche **F**
- si [serveur] état du bouton ID "FEU" alors
SP-tirer **C**
- si [serveur] état du bouton ID "DISTANCE" alors
affecter à distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove] distance (cm) sur la broche 2 + 1.6

définir SP-tirer **C** *Ardublock = sous-programmes*

- [Buzzer/Speaker] jouer la fréquence 50 pendant 500 (ms) sur 4
- écrire l'état HAUT (1) sur la broche numérique 5
- attendre 50 milliseconde(s)
- écrire l'état BAS (0) sur la broche numérique 5

définir SP-arreter **B** *Ardublock = sous-programmes*

- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 0 (%) direction sur la broche 7
- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 0 (%) direction sur la broche 8

définir SP-avancer **D** *Ardublock = sous-programmes*

- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 7
- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 8

définir SP-tourner-droite **E** *Ardublock = sous-programmes*

- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 7
- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 8

définir SP-tourner-gauche **F** *Ardublock = sous-programmes*

- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 7
- [Servomoteur continu] contrôler la vitesse à 100 (%) direction sur la broche 8

Valeur de réglage du capteur à ultrason

Les sous-programmes : principal + tirer + arreter + avancer + ...