

Fiche n° 6 - PROF



Thymio II :

Révision du VPL et de la programmation en ligne de commande :

A) le VPL :



B) le VPL en mode avancé :

Le problème de ce mode est imprécision, il est très difficile de réussir à effectuer un demi-tour.



C) la programmation en ligne de commande :

```
1 # reset outputs
2 call sound.system(-1)
3 call leds.top(0,0,0)
4 call leds.bottom.left(0,0,0)
5 call leds.bottom.right(0,0,0)
6 call leds.circle(0,0,0,0,0,0,0)
7
8 onevent buttons
9   when button.center == 1 do
10     motor.left.target = 0
11     motor.right.target = 0
12     emit pair_run 0
13   end
14
15   when button.backward == 1 do
16     motor.left.target = -50
17     motor.right.target = -50
18     emit pair_run 0
19   end
20
21   when button.forward == 1 do
22     motor.left.target = 50
23     motor.right.target = 50
24     emit pair_run 1
25   end
26
27 onevent prox
28   when prox.ground.delta[0] < 300 do
29     call leds.top(0,0,0)
30     call leds.bottom.left(0,0,0)
31     call leds.bottom.right(0,0,0)
32     emit pair_run 0
33   end
34
35   when prox.ground.delta[0] >= 300 and prox.ground.delta [0] < 700 do
36     call leds.top(0,32,0)
37     call leds.bottom.left(0,32,0)
38     call leds.bottom.right(0,32,0)
39     emit pair_run 1
40   end
41
42   when prox.ground.delta[0] >= 700 do
43     call leds.top(32,32,0)
44     call leds.bottom.left(32,32,0)
45     call leds.bottom.right(32,32,0)
46     emit pair_run 2
47   end
```



Ce document est publié par le **DIP Genève** sous licence Creative Commons
Utilisation et adaptation autorisée sous conditions. Auteur: yanko.michel@edu.ge.ch



Ce document est publié par le **DIP Genève** sous licence Creative Commons
Utilisation et adaptation autorisée sous conditions. Auteur: yanko.michel@edu.ge.ch