|  |  |
| --- | --- |
|  | Déclaration des variables |
| var accTampon0[4] = 0,0,0,0  | Dans cette variable nous stockons les 4 dernières valeurs de l’accéléromètre Acc0 |
| var accTamponPos0 = 0  | Dans cette variable on stockera la valeur de l’accéléromètre Acc0 la plus ancienne. Au départ elle est à 0 |
| var accTampon1[4] = 0,0,0,0  | Dans cette variable nous stockons les 4 dernières valeurs de l’accéléromètre Acc1 |
| var accTamponPos1 = 0  | Dans cette variable on stocke la valeur de l’accéléromètre Acc1 la plus ancienneAu départ elle est à 0 |
| var sumacc0 var sumacc1  | Déclaration des variables qui recevront les sommes des valeurs des accéléromètres. |
| onevent acc  | La valeur de l’accéléromètre est mise à jour en permanence |
| accTampon0[accTamponPos0] = acc[0]-2 | Mesure de l’inclinaison latéraleOn lit la valeur de l'accéléromètre. On soustrait 2 parce que l'accéléromètre n'est pas à plat. |
| accTamponPos0 = (accTamponPos0 + 1) % 4 | On met à jour les informations avec la dernière valeur lue |
| sumacc0 = accTampon0[0] + accTampon0[1] + accTampon0[2] + accTampon0[3]  | Fait la somme de toutes les valeurs tampons 0 |
| accTampon1[accTamponPos1] = acc[1]  | Mesure de l’inclinaison avant |
| accTamponPos1 = (accTamponPos1 + 1) % 4  | On met à jour les informations avec la dernière valeur lue |
| sumacc1 = accTampon1[0] + accTampon1[1] + accTampon1[2] + accTampon1[3]  | Fait la somme de toutes les valeurs tampons 1 |
| motor.left.target=sumacc0\*15+sumacc1\*15  | acc0 donne une rotation, acc1 donne un mouvement vers l'avant |
| motor.right.target=-sumacc0\*15+sumacc1\*15 | acc0 donne une rotation, acc1 donne un mouvement vers l'avant |

var accTampon0[4] = 0,0,0,0

var accTamponPos0 = 0

var accTampon1[4] = 0,0,0,0

var accTamponPos1 = 0

var sumacc0

var sumacc1

onevent acc

accTampon0[accTamponPos0] = acc[0]-2

accTamponPos0 = (accTamponPos0 + 1) % 4

sumacc0 = accTampon0[0] + accTampon0[1] + accTampon0[2] + accTampon0[3]

accTampon1[accTamponPos1] = acc[1]

accTamponPos1 = (accTamponPos1 + 1) % 4

sumacc1 = accTampon1[0] + accTampon1[1] + accTampon1[2] + accTampon1[3]

motor.left.target=sumacc0\*15+sumacc1\*15

motor.right.target=-sumacc0\*15+sumacc1\*15