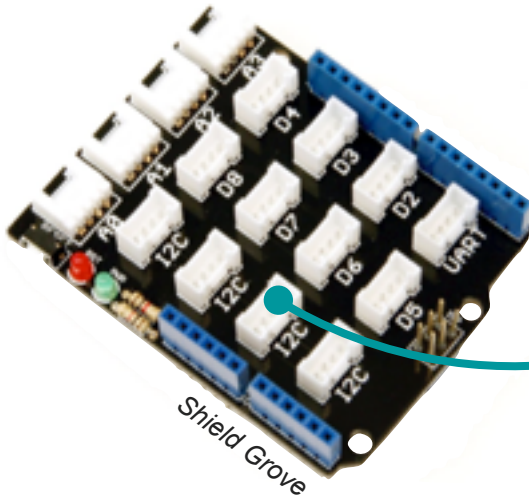
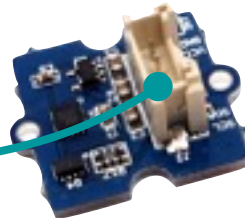




# CAPTEUR ACCELEROMETRE

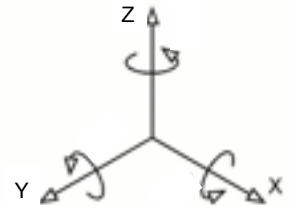


Le capteur se connecte sur l'un des ports I2C



Ce capteur permet d'informer la rotation en X en Y et la position en Z.

Il permet également d'informer l'accélération des mouvements sur l'axe des X et des Y.



**set integer variable**  
Nom de la variable: `variable1`  
Valeur: `Acc X mesurer`

**LCD I2C**  
message: Valeur `variable1`  
line: `0`

**Teste**  
`variable1`  $\leq$  `500`

**Si - Sinon**

- Alors exécute ...
  - Fixe la sortie numérique au niveau `D6` (HAUT)
  - Fixe la sortie numérique au niveau `D5` (BAS)
- Sinon exécute ...
  - Fixe la sortie numérique au niveau `D6` (BAS)
  - Fixe la sortie numérique au niveau `D5` (HAUT)

Enregistre la rotation en X dans la variable « `variable1` »

Ecrire sur la ligne 1 : Valeur « `variable1` »

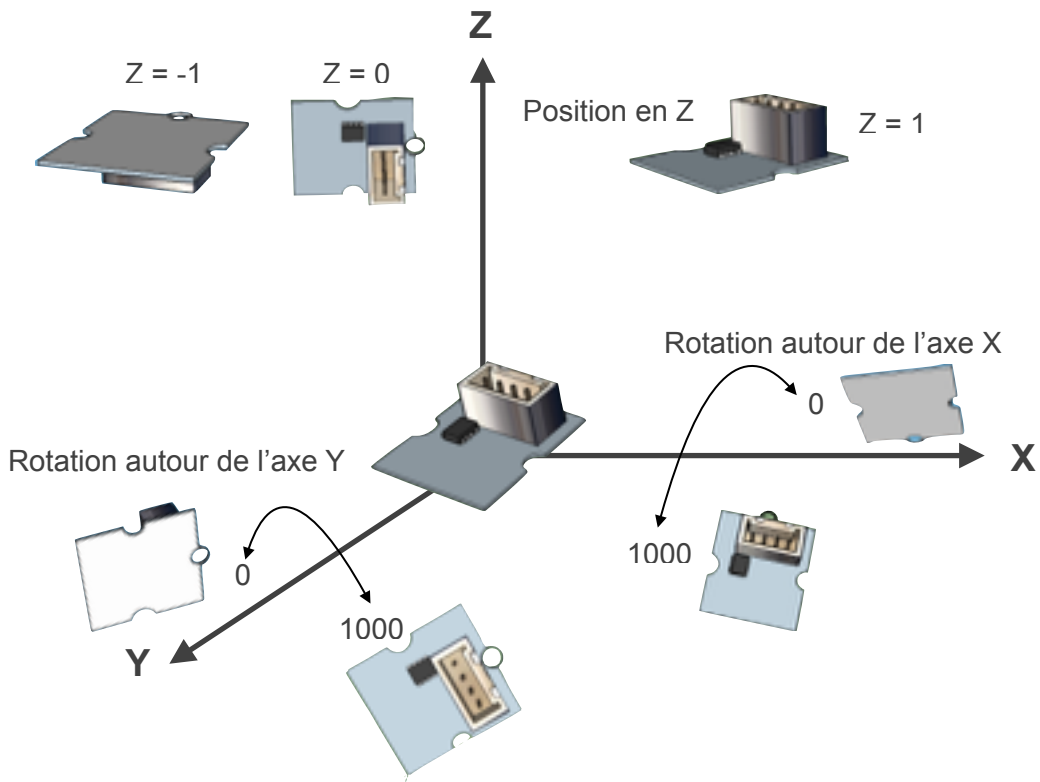
Test si `variable1` est plus petit ou égal à 500

Dans ce programme, la `variable1` correspond à la rotation en X.

Le contenu de la `variable1` est affiché sur l'afficheur à la ligne 1 après le mot valeur.

Si la `variable1` (rotation en X) est plus petit ou égal à 500 alors la sortie 6 s'active (sortie 5 désactivée) sinon c'est la sortie 5 qui s'active (sortie 6 désactivée dans ce cas).

Les sorties 6 et 5 sont connectées à des del's pour visualiser plus facilement leurs états.



set integer variable

Nom de la variable: variable1

Valeur: Acc X mesurer

- Acc X mesurer
- Acc Y mesurer
- Acc Z mesurer
- Acc XYZ mesurer
- Variation d'Acc

Le choix de la mesure a effectuer ce fait après



DuinoEDU Grove Add

Adafruit

Makeblock

Insect Bot

Acc X mesurer

Dans les bibliothèques :  
**DuinoEDU Grove Add**

Glissez / Déposez le bloc  
«Acc X mesurer»

Variables/constantes

Generic Hardware

Communication

SCoop (Multitask)

Stockage

Mise en réseau

Large integer variable name

set integer variable

integer variable name

Dans les bibliothèques :  
**Variables/Constantes**

Glissez / Déposez le bloc  
«Set integer variable»