

Programme ACC2

```

001 Effacer entrées
002 EffÉcran
003 Send("CONNECT RV")
004
005 Send("READ RV.RANGER")
006 Get(R)
007 Disp "Distance à parcourir:",R
008
009  $0.25 * (R - 0.1) \rightarrow D$ 
010
011 For(I,1,4)
012  $0.26 - 0.03 * I \rightarrow V$ 
013 D/V → T
014 Send("RV FORWARD eval(D) M SPEED eval(V) M/S")
015
016 If I=1
017 Then
018 Send("SET RV.COLOR 0 255 0 TIME eval(T)")
019 Else
020 If I=2
021 Then
022 Send("SET RV.COLOR 255 229 0 TIME eval(T)")
023 Else
024 If I=3
025 Then
026 Send("SET RV.COLOR 255 147 0 TIME eval(T)")
027 Else
028 Send("SET RV.COLOR 255 0 0 TIME eval(T)")
029 End
030 End
031 End
032
033 Wait T
034
035 End
036
037 DispGraph
038 EffDess
039 AxesNAff
040 ArrPlanAff Image9
041
042 Pause
043
044 EffDess
045 AxesAff
046 ArrPlanNAff
047 EffÉcran

```

La phase de connexion du Rover et la lecture de la valeur indiquée par son RANGER sont identiques au programme ACC.

La variable I est utilisée pour déterminer le numéro de la portion du trajet que le Rover parcourt.

- Dans la première portion (I=1), la LED s'allume en vert.
- Dans la seconde (I=2), elle s'allume en jaune.
- Dans la troisième (I=3), elle s'allume en orange.
- Dans la dernière (I=4), elle s'allume en rouge.

Une fois le parcours terminé, on affiche à l'écran l'image du STOP que nous aurons pris soin d'enregistrer sur la calculatrice en tant qu'image N°9.

La dernière phase consiste à remettre à l'état initial la configuration graphique de la calculatrice (écran vierge et axes affichés).