Code pour le contrôleur moteur :

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Code** | **Description** | **Unité** |
| Px.xx;y.yyR | Donne l’ordre de se rendre à la position (x.xx ; y.yy) | m ; m |
| Ox.xx;y.yy;a.aaR | Corrige l’odométrie de la carte moteur à (x.xx ; y.yy ; a.aa) | m ; m ; rad |
| Aa.aaR | Donne l’ordre de s’orienté vers l’angle a.aa rad | rad |
| NR | Renvoie « Motor » et permet de valider la communication | / |
| SR | Stop les moteur | / |
| Vg.gg;d.ddR | Contrôle la vitesse des deux moteur (gauche [g] et droit [d]) | m/sec ; m/sec |