



Référence de l'API PYTHON

Table des matières

1. Introduction	1
2. Utilisation du Yocto-Demo en Python	3
2.1. Fichiers sources	3
2.2. Librairie dynamique	3
2.3. Contrôle de la fonction Led	4
2.4. Contrôle de la partie module	5
2.5. Gestion des erreurs	7
Blueprint	10
3. Reference	10
3.1. Fonctions générales	11
3.2. Interface de la fonction Accelerometer	32
3.3. Interface de la fonction Altitude	74
3.4. Interface de la fonction AnButton	116
3.5. Interface de la fonction CarbonDioxide	154
3.6. Interface de la fonction ColorLed	193
3.7. Interface de la fonction Compass	222
3.8. Interface de la fonction Current	262
3.9. Interface de la fonction DataLogger	301
3.10. Séquence de données mise en forme	335
3.11. Séquence de données enregistrées	345
3.12. Séquence de données enregistrées brute	357
3.13. Interface de la fonction DigitalIO	372
3.14. Interface de la fonction Display	416
3.15. Interface des objets DisplayLayer	463
3.16. Interface de contrôle de l'alimentation	495
3.17. Interface de la fonction Files	520
3.18. Interface de la fonction GenericSensor	548
3.19. Interface de la fonction Gyro	597
3.20. Interface d'un port de Yocto-hub	648
3.21. Interface de la fonction Humidity	673
3.22. Interface de la fonction Led	712
3.23. Interface de la fonction LightSensor	739
3.24. Interface de la fonction Magnetometer	781

3.25. Valeur mesurée	823
3.26. Interface de contrôle du module	829
3.27. Interface de la fonction Motor	876
3.28. Interface de la fonction Network	917
3.29. contrôle d'OS	974
3.30. Interface de la fonction Power	997
3.31. Interface de la fonction Pressure	1040
3.32. Interface de la fonction PwmInput	1079
3.33. Interface de la fonction Pwm	1127
3.34. Interface de la fonction PwmPowerSource	1165
3.35. Interface du quaternion	1188
3.36. Interface de la fonction Horloge Temps Real	1227
3.37. Configuration du référentiel	1254
3.38. Interface de la fonction Relay	1290
3.39. Interface des fonctions de type senseur	1326
3.40. Interface de la fonction SerialPort	1365
3.41. Interface de la fonction Servo	1422
3.42. Interface de la fonction Temperature	1457
3.43. Interface de la fonction Tilt	1498
3.44. Interface de la fonction Voc	1537
3.45. Interface de la fonction Voltage	1576
3.46. Interface de la fonction Source de tension	1615
3.47. Interface de la fonction WakeUpMonitor	1643
3.48. Interface de la fonction WakeUpSchedule	1678
3.49. Interface de la fonction Watchdog	1715
3.50. Interface de la fonction Wireless	1760
Index	1791

1. Introduction

Ce manuel est votre référence pour l'utilisation de la librairie Python de Yoctopuce pour interfaçer vos senseurs et contrôleurs USB.

Le chapitre suivant reprend un chapitre du manuel du module USB gratuit Yocto-Demo, afin d'illustrer l'utilisation de la librairie sur des exemples concrets.

Le reste du manuel documente chaque fonction, classe et méthode de l'API. La première section décrit les fonctions globales d'ordre général, et les sections décrivent les différentes classes, utiles selon le module Yoctopuce utilisé. Pour plus d'informations sur la signification et l'utilisation d'un attribut particulier d'un module, il est recommandé de se référer à la documentation spécifique du module, qui contient plus de détails.

2. Utilisation du Yocto-Demo en Python

Python est un langage interprété orienté objet développé par Guido van Rossum. Il offre l'avantage d'être gratuit et d'être disponible pour la plupart de plate-formes tant Windows qu'Unix. C'est un language idéal pour écrire des petits scripts sur un coin de table. La librairie Yoctopuce est compatible avec Python 2.6+ et 3+. Elle fonctionne sous Windows, Mac OS X et Linux tant Intel qu'ARM. La librairie a été testée avec Python 2.6 et Python 3.2. Les interpréteurs Python sont disponibles sur le site de Python¹.

2.1. Fichiers sources

Les classes de la librairie Yoctopuce² pour Python que vous utiliserez vous sont fournies au format source. Copiez tout le contenu du répertoire *Sources* dans le répertoire de votre choix et ajoutez ce répertoire à la variable d'environnement *PYTHONPATH*. Si vous utilisez un IDE pour programmer en Python, référez-vous à sa documentation afin de configurer de manière à ce qu'il retrouve automatiquement les fichiers sources de l'API.

2.2. Librairie dynamique

Une partie de la librairie de bas-niveau est écrite en C, mais vous n'aurez a priori pas besoin d'interagir directement avec elle: cette partie est fournie sous forme de DLL sous Windows, de fichier *.so* sous Unix et de fichier *.dylib* sous Mac OS X. Tout a été fait pour que l'interaction avec cette librairie se fasse aussi simplement que possible depuis Python: les différentes versions de la librairie dynamique correspondant aux différents systèmes d'exploitation et architectures sont stockées dans le répertoire *cdll*. L'API va charger automatiquement le bon fichier lors de son initialisation. Vous n'aurez donc pas à vous en soucier.

Si un jour vous deviez vouloir recompiler la librairie dynamique, vous trouverez tout son code source dans la librairie Yoctopuce pour le C++.

Afin de les garder simples, tous les exemples fournis dans cette documentation sont des applications consoles. Il va de soi que le fonctionnement des librairies est strictement identiques si vous les intégrez dans une application dotée d'une interface graphique.

¹ <http://www.python.org/download/>

² www.yoctopuce.com/FR/libraries.php

2.3. Contrôle de la fonction Led

Il suffit de quelques lignes de code pour piloter un Yocto-Demo. Voici le squelette d'un fragment de code Python qui utilise la fonction Led.

```
[...]
errmsg=YRefParam()
#On récupère l'objet représentant le module (ici connecté en local sur USB)
YAPI.RegisterHub("usb",errmsg)
led = YLed.FindLed("YCTOPOC1-123456.led")

#Pour gérer le hot-plug, on vérifie que le module est là
if led.isOnline():
    #Use led.set_power()
    ...
[...]
```

Voyons maintenant en détail ce que font ces quelques lignes.

YAPI.RegisterHub

La fonction `YAPI.RegisterHub` initialise l'API de Yoctopuce en indiquant où les modules doivent être recherchés. Utilisée avec le paramètre "usb", elle permet de travailler avec les modules connectés localement à la machine. Si l'initialisation se passe mal, cette fonction renverra une valeur différente de `YAPI.SUCCESS`, et retournera via l'objet `errmsg` une explication du problème.

YLed.FindLed

La fonction `YLed.FindLed`, permet de retrouver une led en fonction du numéro de série de son module hôte et de son nom de fonction. Mais vous pouvez tout aussi bien utiliser des noms logiques que vous auriez préalablement configurés. Imaginons un module Yocto-Demo avec le numéros de série `YCTOPOC1-123456` que vous auriez appelé "*MonModule*" et dont vous auriez nommé la fonction `led` "*MaFonction*", les cinq appels suivants seront strictement équivalents (pour autant que *MaFonction* ne soit définie qu'une fois, pour éviter toute ambiguïté):

```
led = YLed.FindLed("YCTOPOC1-123456.led")
led = YLed.FindLed("YCTOPOC1-123456.MaFonction")
led = YLed.FindLed("MonModule.led")
led = YLed.FindLed("MonModule.MaFonction")
led = YLed.FindLed("MaFonction")
```

`YLed.FindLed` renvoie un objet que vous pouvez ensuite utiliser à loisir pour contrôler la led.

isOnline

La méthode `YLed.isOnline()` de l'objet renvoyé par `FindLed` permet de savoir si le module correspondant est présent et en état de marche.

set_power

La fonction `set_power()` de l'objet renvoyé par `YLed.FindLed` permet d'allumer et d'éteindre la led. L'argument est `YLed.POWER_ON` ou `YLed.POWER_OFF`. Vous trouverez dans la référence de l'interface de programmation d'autres méthodes permettant de contrôler précisément la luminosité et de faire clignoter automatiquement la led.

Un exemple réel

Lancez votre interpréteur Python et ouvrez le script correspondant, fourni dans le répertoire **Examples/Doc-GettingStarted-Yocto-Demo** de la librairie Yoctopuce.

Vous reconnaîtrez dans cet exemple l'utilisation des fonctions expliquées ci-dessus, cette fois utilisées avec le décorum nécessaire à en faire un petit programme d'exemple concret.

```

#!/usr/bin/python
# -*- coding: utf-8 -*-
import os,sys
from yocto_api import *
from yocto_led import *

def usage():
    scriptname = os.path.basename(sys.argv[0])
    print("Usage:")
    print(scriptname+' <serial_number>')
    print(scriptname+' <logical_name>')
    print(scriptname+' any ')
    sys.exit()

def die(msg):
    sys.exit(msg+' (check USB cable)')

def setLedState(led,state):
    if led.isOnline():
        if state :
            led.set_power(YLed.POWER_ON)
        else:
            led.set_power(YLed.POWER_OFF)
    else:
        print('Module not connected (check identification and USB cable)')

errormsg=YRefParam()

if len(sys.argv)<2 : usage()

target=sys.argv[1]

# Setup the API to use local USB devices
if YAPI.RegisterHub("usb", errormsg)!=YAPI.SUCCESS:
    sys.exit("init error"+errormsg.value)

if target=='any':
    # retreive any RGB led
    led = YLed.FirstLed()
    if led is None :
        die('No module connected')
    else:
        led= YLed.FindLed(target + '.led')

if not(led.isOnline()):die('device not connected')

print('0: turn test led OFF')
print('1: turn test led ON')
print('x: exit')

try: input = raw_input # python 2.x fix
except: pass

c= input("command:")

while c!='x':
    if c=='0' : setLedState(led,False);
    elif c=='1' :setLedState(led,True);
    c= input("command:")

```

2.4. Contrôle de la partie module

Chaque module peut-être contrôlé d'une manière similaire, vous trouverez ci-dessous un simple programme d'exemple affichant les principaux paramètres d'un module et permettant d'activer la balise de localisation.

```

#!/usr/bin/python
# -*- coding: utf-8 -*-
import os,sys
from yocto_api import *

def usage():

```

```

    sys.exit("usage: demo <serial or logical name> [ON/OFF]")

errmsg =YRefParam()
if YAPI.RegisterHub("usb", errmsg) != YAPI.SUCCESS:
    sys.exit("RegisterHub error: " + str(errmsg))

if len(sys.argv)<2 : usage()

m = YModule.FindModule(sys.argv[1]) ## use serial or logical name

if m.isOnline():
    if len(sys.argv) > 2:
        if sys.argv[2].upper() == "ON" : m.set_beacon(YModule.BEACON_ON)
        if sys.argv[2].upper() == "OFF" : m.set_beacon(YModule.BEACON_OFF)

    print("serial:      " + m.get_serialNumber())
    print("logical name: " + m.get_logicalName())
    print("luminosity:   " + str(m.get_luminosity()))
    if m.get_beacon() == YModule.BEACON_ON:
        print("beacon:      ON")
    else:
        print("beacon:      OFF")
    print("upTime:       " + str(m.get_upTime()/1000)+" sec")
    print("USB current:  " + str(m.get_usbCurrent())+" mA")
    print("logs:\n" + m.get_lastLogs())
else:
    print(sys.argv[1] + " not connected (check identification and USB cable)")

```

Chaque propriété `xxx` du module peut être lue grâce à une méthode du type `YModule.get_xxxx()`, et les propriétés qui se sont pas en lecture seule peuvent être modifiées à l'aide de la méthode `YModule.set_xxx()`. Pour plus de détails concernant ces fonctions utilisées, reportez-vous aux chapitres API.

Modifications des réglages du module

Lorsque que vous souhaitez modifier les réglages d'un module, il suffit d'appeler la fonction `YModule.set_xxx()` correspondante, cependant cette modification n'a lieu que dans la mémoire vive du module: si le module redémarre, les modifications seront perdues. Pour qu'elles soient mémorisées de manière persistante, il est nécessaire de demander au module de sauvegarder sa configuration courante dans sa mémoire non volatile. Pour cela il faut utiliser la méthode `YModule.saveToFlash()`. Inversement il est possible de forcer le module à oublier ses réglages courants en utilisant la méthode `YModule.revertFromFlash()`. Ce petit exemple ci-dessous vous permet changer le nom logique d'un module.

```

#!/usr/bin/python
# -*- coding: utf-8 -*-
import os,sys
from yocto_api import *

def usage():
    sys.exit("usage: demo <serial or logical name> <new logical name>")

if len(sys.argv) != 3 : usage()

errmsg =YRefParam()
if YAPI.RegisterHub("usb", errmsg) != YAPI.SUCCESS:
    sys.exit("RegisterHub error: " + str(errmsg))

m = YModule.FindModule(sys.argv[1]) # use serial or logical name

if m.isOnline():
    newname = sys.argv[2]
    if not YAPI.CheckLogicalName(newname):
        sys.exit("Invalid name (" + newname + ")")
    m.set_logicalName(newname)
    m.saveToFlash() # do not forget this
    print ("Module: serial= " + m.get_serialNumber()+" / name= " + m.get_logicalName())
else:
    sys.exit("not connected (check identification and USB cable)")

```

Attention, le nombre de cycles d'écriture de la mémoire non volatile du module est limité. Passé cette limite plus rien ne garantit que la sauvegarde des réglages se passera correctement. Cette limite, liée à la technologie employée par le micro-processeur du module se situe aux alentour de 100000 cycles. Pour résumer vous ne pouvez employer la fonction `YModule.saveToFlash()` que 100000 fois au cours de la vie du module. Veillez donc à ne pas appeler cette fonction depuis l'intérieur d'une boucle.

Enumeration des modules

Obtenir la liste des modules connectés se fait à l'aide de la fonction `YModule.yFirstModule()` qui renvoie le premier module trouvé, il suffit ensuite d'appeler la méthode `nextModule()` de cet objet pour trouver les modules suivants, et ce tant que la réponse n'est pas un `null`. Ci-dessous un petit exemple listant les modules connectés

```
#!/usr/bin/python
# -*- coding: utf-8 -*-
import os,sys

from yocto_api import *

errmsg=YRefParam()

# Setup the API to use local USB devices
if YAPI.RegisterHub("usb", errmsg)!= YAPI.SUCCESS:
    sys.exit("init error"+str(errmsg))

print('Device list')

module = YModule.FirstModule()
while module is not None:
    print(module.get_serialNumber()+' ('+module.get_productName()+')')
    module = module.nextModule()
```

2.5. Gestion des erreurs

Lorsque vous implémentez un programme qui doit interagir avec des modules USB, vous ne pouvez pas faire abstraction de la gestion des erreurs. Il y aura forcément une occasion où un utilisateur aura débranché le périphérique, soit avant de lancer le programme, soit même en pleine opération. La librairie Yoctopuce est prévue pour vous aider à supporter ce genre de comportements, mais votre code doit néanmoins être fait pour se comporter au mieux pour interpréter les erreurs signalées par la librairie.

La manière la plus simple de contourner le problème est celle que nous avons employé pour les petits exemples précédents de ce chapitre: avant d'accéder à un module, on vérifie qu'il est en ligne avec la méthode `isOnline()` et on suppose ensuite qu'il va y rester pendant la fraction de seconde nécessaire à exécuter les lignes de code suivantes. Ce n'est pas parfait, mais ça peut suffire dans certains cas. Il faut toutefois être conscient qu'on ne peut pas totalement exclure une erreur se produisant après le `isOnline()`, qui pourrait faire planter le programme. La seule manière de l'éviter est d'implémenter une des deux techniques de gestion des erreurs décrites ci-dessous.

La méthode recommandée par la plupart des langages de programmation pour la gestion des erreurs imprévisibles est l'utilisation d'exceptions. C'est le comportement par défaut de la librairie Yoctopuce. Si une erreur se produit alors qu'on essaie d'accéder à un module, la librairie va lancer une exception. Dans ce cas, de trois choses l'une:

- Si votre code attrape l'exception au vol et la gère, et tout se passe bien.
- Si votre programme tourne dans le debugger, vous pourrez relativement facilement déterminer où le problème s'est produit, et voir le message explicatif lié à l'exception.
- Sinon... l'exception va crasher votre programme, boum!

Comme cette dernière situation n'est pas la plus souhaitable, la librairie Yoctopuce offre une autre alternative pour la gestion des erreurs, permettant de faire un programme robuste sans devoir attraper les exceptions à chaque ligne de code. Il suffit d'appeler la fonction `yDisableExceptions()` pour commuter la librairie dans un mode où les exceptions de chaque fonction sont systématiquement remplacées par des valeurs de retour particulières, qui peuvent être testées par l'appelant lorsque c'est pertinent. Le nom de la valeur de retour en cas d'erreur pour chaque fonction est systématiquement documenté dans la référence de la librairie. Il suit toujours la même logique: une méthode `get_state()` retournera une valeur `Y_STATE_INVALID`, une méthode `get_currentValue` retournera une valeur `Y_CURRENTVALUE_INVALID`, etc. Dans tous les cas, la valeur renournée sera du type attendu, et ne sera pas un pointeur nul qui risquerait de faire crasher votre programme. Au pire, si vous affichez la valeur sans la tester, elle sera hors du cadre attendu pour la valeur renournée. Dans le cas de fonctions qui ne retournent à priori pas d'information, la valeur de retour sera `YAPI_SUCCESS` si tout va bien, et un code d'erreur différent en cas d'échec.

Quand vous travaillez sans les exceptions, il est possible d'obtenir un code d'erreur et un message expliquant l'origine de l'erreur en le demandant à l'objet qui a retourné une erreur à l'aide des méthodes `errType()` et `errMessage()`. Ce sont les mêmes informations qui auraient été associées à l'exception si elles avaient été actives.

3. Reference

3.1. Fonctions générales

Ces quelques fonctions générales permettent l'initialisation et la configuration de la librairie Yoctopuce. Dans la plupart des cas, un appel à `yRegisterHub()` suffira en tout et pour tout. Ensuite, vous pourrez appeler la fonction globale `yFind...()` ou `yFirst...()` correspondant à votre module pour pouvoir interagir avec lui.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Fonction globales

`yCheckLogicalName(name)`

Vérifie si un nom donné est valide comme nom logique pour un module ou une fonction.

`yDisableExceptions()`

Désactive l'utilisation d'exceptions pour la gestion des erreurs.

`yEnableExceptions()`

Réactive l'utilisation d'exceptions pour la gestion des erreurs.

`yEnableUSBHost(osContext)`

Cette fonction est utilisée uniquement sous Android.

`yFreeAPI()`

Libère la mémoire dynamique utilisée par la librairie Yoctopuce.

`yGetAPIVersion()`

Retourne la version de la librairie Yoctopuce utilisée.

`yGetTickCount()`

Retourne la valeur du compteur monotone de temps (en millisecondes).

`yHandleEvents(errmsg)`

Maintient la communication de la librairie avec les modules Yoctopuce.

`yInitAPI(mode, errmsg)`

Initialise la librairie de programmation de Yoctopuce explicitement.

`yPreregisterHub(url, errmsg)`

Alternative plus tolérante à `RegisterHub()`.

`yRegisterDeviceArrivalCallback(arrivalCallback)`

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois qu'un module est branché.

`yRegisterDeviceRemovalCallback(removalCallback)`

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois qu'un module est débranché.

`yRegisterHub(url, errmsg)`

Configure la librairie Yoctopuce pour utiliser les modules connectés sur une machine donnée.

`yRegisterHubDiscoveryCallback(hubDiscoveryCallback)`

3. Reference

Enregistre une fonction de callback qui est appelée chaque fois qu'un hub réseau s'annonce avec un message SSDP.

yRegisterLogFunction(logfun)

Enregistre une fonction de callback qui sera appellée à chaque fois que l'API a quelque chose à dire.

ySelectArchitecture(arch)

Sélectionne manuellement l'architecture de la librairie dynamique à utiliser pour accéder à USB.

ySetDelegate(object)

(Objective-C uniquement) Enregistre un objet délégué qui doit se conformer au protocole YDeviceHotPlug.

ySetTimeout(callback, ms_timeout, arguments)

Appelle le callback spécifié après un temps d'attente spécifié.

ySleep(ms_duration, errmsg)

Effectue une pause dans l'exécution du programme pour une durée spécifiée.

yTriggerHubDiscovery(errmsg)

Relance une détection des hubs réseau.

yUnregisterHub(url)

Configure la librairie Yoctopuce pour ne plus utiliser les modules connectés sur une machine préalablement enregistrer avec RegisterHub.

yUpdateDeviceList(errmsg)

Force une mise-à-jour de la liste des modules Yoctopuce connectés.

yUpdateDeviceList_async(callback, context)

Force une mise-à-jour de la liste des modules Yoctopuce connectés.

YAPI.CheckLogicalName()**YAPI****yCheckLogicalName()YAPI.CheckLogicalName()**

Vérifie si un nom donné est valide comme nom logique pour un module ou une fonction.

```
def CheckLogicalName( name)
```

Un nom logique valide est formé de 19 caractères au maximum, choisis parmi A..Z, a..z, 0..9, _ et -. Lorsqu'on configure un nom logique avec une chaîne incorrecte, les caractères invalides sont ignorés.

Paramètres :

name une chaîne de caractères contenant le nom vérifier.

Retourne :

`true` si le nom est valide, `false` dans le cas contraire.

YAPI.DisableExceptions()

YAPI

yDisableExceptions()YAPI.DisableExceptions()

Désactive l'utilisation d'exceptions pour la gestion des erreurs.

```
def DisableExceptions( )
```

Lorsque les exceptions sont désactivées, chaque fonction retourne une valeur d'erreur spécifique selon son type, documentée dans ce manuel de référence.

YAPI.EnableExceptions()**YAPI****yEnableExceptions()YAPI.EnableExceptions()**

Réactive l'utilisation d'exceptions pour la gestion des erreurs.

```
def EnableExceptions( )
```

Attention, lorsque les exceptions sont activées, tout appel à une fonction de la librairie qui échoue déclenche une exception. Dans le cas où celle-ci n'est pas interceptée correctement par le code appelant, soit le debugger se lance, soit le programme de l'utilisateur est immédiatement stoppé (crash).

YAPI.FreeAPI() yFreeAPI()YAPI.FreeAPI()

YAPI

Libère la mémoire dynamique utilisée par la librairie Yoctopuce.

```
def FreeAPI( )
```

Il n'est en général pas nécessaire d'appeler cette fonction, sauf si vous désirez libérer tous les blocs de mémoire alloués dynamiquement dans le but d'identifier une source de blocs perdus par exemple. Vous ne devez plus appeler aucune fonction de la librairie après avoir appelé `yFreeAPI()`, sous peine de crash.

YAPI.GetAPIVersion()**YAPI****yGetAPIVersion()YAPI.GetAPIVersion()**

Retourne la version de la librairie Yoctopuce utilisée.

```
def GetAPIVersion( )
```

La version est renvoyée sous forme d'une chaîne de caractères au format "Majeure.Mineure.NoBuild", par exemple "1.01.5535". Pour les langages utilisant une DLL externe (par exemple C#, VisualBasic ou Delphi), la chaîne contient en outre la version de la DLL au même format, par exemple "1.01.5535 (1.01.5439)".

Si vous désirez vérifier dans votre code que la version de la librairie est compatible avec celle que vous avez utilisé durant le développement, vérifiez que le numéro majeur soit strictement égal et que le numéro mineur soit égal ou supérieur. Le numéro de build n'est pas significatif par rapport à la compatibilité de la librairie.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant la version de la librairie.

YAPI.GetTickCount() yGetTickCount()YAPI.GetTickCount()

YAPI

Retourne la valeur du compteur monotone de temps (en millisecondes).

```
def GetTickCount( )
```

Ce compteur peut être utilisé pour calculer des délais en rapport avec les modules Yoctopuce, dont la base de temps est aussi la milliseconde.

Retourne :

un long entier contenant la valeur du compteur de millisecondes.

YAPI.HandleEvents() yHandleEvents()YAPI.HandleEvents()

YAPI

Maintient la communication de la librairie avec les modules Yoctopuce.

```
def HandleEvents( errmsg=None)
```

Si votre programme inclut des longues boucles d'attente, vous pouvez y inclure un appel à cette fonction pour que la librairie prenne en charge les informations mise en attente par les modules sur les canaux de communication. Ce n'est pas strictement indispensable mais cela peut améliorer la réactivité des la librairie pour les commandes suivantes.

Cette fonction peut signaler une erreur au cas à la communication avec un module Yoctopuce ne se passerait pas comme attendu.

Paramètres :

errmsg une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.InitAPI() yInitAPI()YAPI.InitAPI()

YAPI

Initialise la librairie de programmation de Yoctopuce explicitement.

```
def InitAPI( mode, errmsg=None)
```

Il n'est pas indispensable d'appeler `yInitAPI()`, la librairie sera automatiquement initialisée de toute manière au premier appel à `yRegisterHub()`.

Lorsque cette fonction est utilisée avec comme `mode` la valeur `Y_DETECT_NONE`, il faut explicitement appeler `yRegisterHub()` pour indiquer à la librairie sur quel VirtualHub les modules sont connectés, avant d'essayer d'y accéder.

Paramètres :

`mode` un entier spécifiant le type de détection automatique de modules à utiliser. Les valeurs possibles sont `Y_DETECT_NONE`, `Y_DETECT_USB`, `Y_DETECT_NET` et `Y_DETECT_ALL`.

`errmsg` une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.PreregisterHub() yPreregisterHub()YAPI.PreregisterHub()

YAPI

Alternative plus tolérante à RegisterHub().

```
def PreregisterHub( url, errmsg=None)
```

Cette fonction a le même but et la même paramètres que la fonction RegisterHub, mais contrairement à celle-ci PreregisterHub() ne déclenche pas d'erreur si le hub choisi n'est pas joignable au moment de l'appel. Il est ainsi possible d'enregistrer un hub réseau indépendamment de la connectivité, afin de tenter de ne le contacter que lorsqu'on cherche réellement un module.

Paramètres :

url une chaîne de caractères contenant "usb", "callback", ou l'URL racine du VirtualHub à utiliser.

errmsg une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.RegisterDeviceArrivalCallback()
yRegisterDeviceArrivalCallback()
YAPI.RegisterDeviceArrivalCallback()**YAPI**

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois qu'un module est branché.

```
def RegisterDeviceArrivalCallback( arrivalCallback )
```

Le callback sera appelé pendant l'exécution de la fonction `yHandleDeviceList`, que vous devrez appeler régulièrement.

Paramètres :

arrivalCallback une procédure qui prend un `YModule` en paramètre, ou `null`

YAPI.RegisterDeviceRemovalCallback()
yRegisterDeviceRemovalCallback()
YAPI.RegisterDeviceRemovalCallback()**YAPI**

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois qu'un module est débranché.

```
def RegisterDeviceRemovalCallback( removalCallback )
```

Le callback sera appelé pendant l'exécution de la fonction `yHandleDeviceList`, que vous devrez appeler régulièrement.

Paramètres :

`removalCallback` une procédure qui prend un `YModule` en paramètre, ou null

YAPI.RegisterHub()

YAPI

yRegisterHub()YAPI.RegisterHub()

Configure la librairie Yoctopuce pour utiliser les modules connectés sur une machine donnée.

```
def RegisterHub( url, errmsg=None)
```

Le premier paramètre détermine le fonctionnement de l'API, il peut prendre les valeurs suivantes:

usb: Si vous utilisez le mot-clé **usb**, l'API utilise les modules Yoctopuce connectés directement par USB. Certains langages comme PHP, Javascript et Java ne permettent pas un accès direct aux couches matérielles, **usb** ne marchera donc pas avec ces langages. Dans ce cas, utilisez un VirtualHub ou un YoctoHub réseau (voir ci-dessous).

x.x.x.x ou **hostname**: L'API utilise les modules connectés à la machine dont l'adresse IP est x.x.x.x, ou dont le nom d'hôte DNS est *hostname*. Cette machine peut être un ordinateur classique faisant tourner un VirtualHub, ou un YoctoHub avec réseau (YoctoHub-Ethernet / YoctoHub-Wireless). Si vous désirez utiliser le VirtualHub tournant sur votre machine locale, utilisez l'adresse IP 127.0.0.1.

callback Le mot-clé **callback** permet de faire fonctionner l'API dans un mode appelé "*callback HTTP*". C'est un mode spécial permettant, entre autres, de prendre le contrôle de modules Yoctopuce à travers un filtre NAT par l'intermédiaire d'un VirtualHub ou d'un Hub Yoctopuce. Il vous suffit de configurer le hub pour qu'il appelle votre script à intervalle régulier. Ce mode de fonctionnement n'est disponible actuellement qu'en PHP et en Node.JS.

Attention, seule une application peut fonctionner à la fois sur une machine donnée en accès direct à USB, sinon il y aurait un conflit d'accès aux modules. Cela signifie en particulier que vous devez stopper le VirtualHub avant de lancer une application utilisant l'accès direct à USB. Cette limitation peut être contournée en passant par un VirtualHub plutôt que d'utiliser directement USB.

Si vous désirez vous connecter à un Hub, virtuel ou non, sur lequel le contrôle d'accès a été activé, vous devez donner le paramètre url sous la forme:

`http://nom:mot_de_passe@adresse:port`

Vous pouvez appeler *RegisterHub* plusieurs fois pour vous connecter à plusieurs machines différentes.

Paramètres :

url une chaîne de caractères contenant "**usb**", "**callback**", ou l'URL racine du VirtualHub à utiliser.

errmsg une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.RegisterHubDiscoveryCallback()**YAPI****yRegisterHubDiscoveryCallback()****YAPI.RegisterHubDiscoveryCallback()**

Enregistre une fonction de callback qui est appelée chaque fois qu'un hub réseau s'annonce avec un message SSDP.

```
def RegisterHubDiscoveryCallback( hubDiscoveryCallback)
```

la fonction de callback reçoit deux chaînes de caractères en paramètre La première chaîne contient le numéro de série du hub réseau et la deuxième chaîne contient l'URL du hub. L'URL peut être passée directement en argument à la fonction `yRegisterHub`. Le callback sera appelé pendant l'exécution de la fonction `yHandleDeviceList`, que vous devrez appeler régulièrement.

Paramètres :

hubDiscoveryCallback une procédure qui prend deux chaînes de caractères en paramètre, ou `null`

YAPI.RegisterLogFunction()**YAPI****yRegisterLogFunction()YAPI.RegisterLogFunction()**

Enregistre une fonction de callback qui sera appellée à chaque fois que l'API a quelque chose à dire.

```
def RegisterLogFunction( logfun )
```

Utile pour débugger le fonctionnement de l'API.

Paramètres :

logfun une procedure qui prend une chaîne de caractère en paramètre,

YAPI.SelectArchitecture()**YAPI****ySelectArchitecture()YAPI.SelectArchitecture()**

Sélectionne manuellement l'architecture de la librairie dynamique à utiliser pour accéder à USB.

```
def SelectArchitecture( arch)
```

Par défaut, la librairie Python détecte automatiquement la version de la librairie dynamique à utiliser pour accéder au port USB. Sous Linux ARM il n'est pas possible de détecter de manière fiable si il s'agit d'une installation Soft float (armel) ou Hard float (armhf). Dans ce cas, il est donc recommandé d'appeler `SelectArchitecture()` avant tout autre appel à la librairie pour forcer l'utilisation d'une architecture spécifiée.

Paramètres :

arch une chaîne de caractère spécifiant l'architecture à utiliser. Les valeurs possibles sont "armhf", "armel", "i386", "x86_64", "32bit", "64bit"

Retourne :

rien.

En cas d'erreur, déclenche une exception.

YAPI.Sleep() ySleep()YAPI.Sleep()

YAPI

Effectue une pause dans l'exécution du programme pour une durée spécifiée.

```
def Sleep( ms_duration, errmsg=None)
```

L'attente est passive, c'est-à-dire qu'elle n'occupe pas significativement le processeur, de sorte à le laisser disponible pour les autres processus fonctionnant sur la machine. Durant l'attente, la librairie va néanmoins continuer à lire périodiquement les informations en provenance des modules Yoctopuce en appelant la fonction `yHandleEvents()` afin de se maintenir à jour.

Cette fonction peut signaler une erreur au cas où la communication avec un module Yoctopuce ne se passerait pas comme attendu.

Paramètres :

`ms_duration` un entier correspondant à la durée de la pause, en millisecondes

`errmsg` une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.TriggerHubDiscovery()**YAPI****yTriggerHubDiscovery()YAPI.TriggerHubDiscovery()**

Relance une détection des hubs réseau.

```
def TriggerHubDiscovery( errmsg=None)
```

Si une fonction de callback est enregistrée avec `yRegisterDeviceRemovalCallback` elle sera appelée à chaque hub réseau qui répondra à la détection SSDP.

Paramètres :

`errmsg` une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

YAPI.UnregisterHub() yUnregisterHub()YAPI.UnregisterHub()

YAPI

Configure la librairie Yoctopuce pour ne plus utiliser les modules connectés sur une machine préalablement enregistrer avec RegisterHub.

```
def UnregisterHub( url)
```

Paramètres :

url une chaîne de caractères contenant "usb" ou

YAPI.UpdateDeviceList()**YAPI****yUpdateDeviceList()YAPI.UpdateDeviceList()**

Force une mise-à-jour de la liste des modules Yoctopuce connectés.

```
def UpdateDeviceList( errmsg=None)
```

La librairie va vérifier sur les machines ou ports USB précédemment enregistrés en utilisant la fonction `yRegisterHub` si un module a été connecté ou déconnecté, et le cas échéant appeler les fonctions de callback définies par l'utilisateur.

Cette fonction peut être appelée aussi souvent que désiré, afin de rendre l'application réactive aux événements de hot-plug.

Paramètres :

`errmsg` une chaîne de caractères passée par référence, dans laquelle sera stocké un éventuel message d'erreur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.2. Interface de la fonction Accelerometer

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_accelerometer.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YAccelerometer = yoctolib.YAccelerometer;
php	require_once('yocto_accelerometer.php');
cpp	#include "yocto_accelerometer.h"
m	#import "yocto_accelerometer.h"
pas	uses yocto_accelerometer;
vb	yocto_accelerometer.vb
cs	yocto_accelerometer.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YAccelerometer;
py	from yocto_accelerometer import *

Fonction globales

yFindAccelerometer(func)

Permet de retrouver un accéléromètre d'après un identifiant donné.

yFirstAccelerometer()

Commence l'énumération des accéléromètres accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YAccelerometer

accelerometer→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

accelerometer→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'accéléromètre au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

accelerometer→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'accéléromètre (pas plus de 6 caractères).

accelerometer→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en g, sous forme de nombre à virgule.

accelerometer→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de l'accélération, en g, sous forme de nombre à virgule.

accelerometer→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

accelerometer→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

accelerometer→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'accéléromètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

accelerometer→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

accelerometer→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'accéléromètre, sans référence au module.

accelerometer→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'accéléromètre au format SERIAL.FUNCTIONID.
accelerometer→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module.
accelerometer→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
accelerometer→get_logicalName() Retourne le nom logique de l'accéléromètre.
accelerometer→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module.
accelerometer→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
accelerometer→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
accelerometer→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
accelerometer→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
accelerometer→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
accelerometer→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle l'accélération est exprimée.
accelerometer→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
accelerometer→get_xValue() Retourne la composante X de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.
accelerometer→get_yValue() Retourne la composante Y de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.
accelerometer→get_zValue() Retourne la composante Z de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.
accelerometer→isOnline() Vérifie si le module hébergeant l'accéléromètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
accelerometer→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant l'accéléromètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
accelerometer→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes de l'accéléromètre, avec une durée de validité spécifiée.
accelerometer→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues) Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
accelerometer→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes de l'accéléromètre, avec une durée de validité spécifiée.
accelerometer→nextAccelerometer() Continue l'énumération des accéléromètres commencée à l'aide de yFirstAccelerometer().
accelerometer→registerTimedReportCallback(callback)

3. Reference

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

accelerometer→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

accelerometer→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

accelerometer→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

accelerometer→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'accéléromètre.

accelerometer→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

accelerometer→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

accelerometer→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

accelerometer→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

accelerometer→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YAccelerometer.FindAccelerometer() yFindAccelerometer() YAccelerometer.FindAccelerometer()

YAccelerometer

Permet de retrouver un accéléromètre d'après un identifiant donné.

```
def FindAccelerometer( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'accéléromètre soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YAccelerometer.isOnline()` pour tester si l'accéléromètre est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence l'accéléromètre sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YAccelerometer` qui permet ensuite de contrôler l'accéléromètre.

YAccelerometer.FirstAccelerometer()

YAccelerometer

yFirstAccelerometer()

YAccelerometer.FirstAccelerometer()

Commence l'énumération des accéléromètres accessibles par la librairie.

```
def FirstAccelerometer( )
```

Utiliser la fonction `YAccelerometer.nextAccelerometer()` pour itérer sur les autres accéléromètres.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAccelerometer`, correspondant au premier accéléromètre accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de accéléromètres disponibles.

accelerometer→calibrateFromPoints()
accelerometer.calibrateFromPoints()**YAccelerometer**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→describe()accelerometer.describe()**YAccelerometer**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'accéléromètre au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'accéléromètre (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

accelerometer→get_advertisedValue()
accelerometer→advertisedValue()
accelerometer.get_advertisedValue()

YAccelerometer

Retourne la valeur courante de l'accéléromètre (pas plus de 6 caractères).

def get_advertisedValue()

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'accéléromètre (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

accelerometer→get_currentRawValue()
accelerometer→currentRawValue()
accelerometer.get_currentRawValue()

YAccelerometer

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en g, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en g, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

accelerometer→get_currentValue()
accelerometer→currentValue()
accelerometer.get_currentValue()

YAccelerometer

Retourne la valeur actuelle de l'accélération, en g, sous forme de nombre à virgule.

def get_currentValue()

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de l'accélération, en g, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

accelerometer→get_errorMessage()
accelerometer→errorMessage()
accelerometer.get_errorMessage()

YAccelerometer

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

accelerometer→get_errorType()
accelerometer→errorType()
accelerometer.get_errorType()

YAccelerometer

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'accéléromètre.

accelerometer→get_friendlyName()
accelerometer→friendlyName()
accelerometer.get_friendlyName()

YAccelerometer

Retourne un identifiant global de l'accéléromètre au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'accéléromètre si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'accéléromètre (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'accéléromètre en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

accelerometer→get_functionDescriptor()
accelerometer→functionDescriptor()
accelerometer.get_functionDescriptor()

YAccelerometer

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

accelerometer→get_functionId()
accelerometer→functionId()
accelerometer.get_functionId()

YAccelerometer

Retourne l'identifiant matériel de l'accéléromètre, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'accéléromètre (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

accelerometer→get.hardwareId()
accelerometer→hardwareId()
accelerometer.get.hardwareId()

YAccelerometer

Retourne l'identifiant matériel unique de l'accéléromètre au format SERIAL.FUNCTIONID.

def get.hardwareId()

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'accéléromètre (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'accéléromètre (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

accelerometer→get_highestValue()
accelerometer→highestValue()
accelerometer.get_highestValue()

YAccelerometer

Retourne la valeur maximale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

accelerometer→get_logFrequency()
accelerometer→logFrequency()
accelerometer.get_logFrequency()

YAccelerometer

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

accelerometer→get_logicalName()
accelerometer→logicalName()
accelerometer.get_logicalName()

YAccelerometer

Retourne le nom logique de l'accéléromètre.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'accéléromètre.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

accelerometer→get_lowestValue()
accelerometer→lowestValue()
accelerometer.get_lowestValue()

YAccelerometer

Retourne la valeur minimale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour l'accélération depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

accelerometer→get_module()

YAccelerometer

accelerometer→module()accelerometer.get_module()

Retourne l'objet **YModule** correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de **YModule** retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de **YModule**

accelerometer→get_recordedData()
accelerometer→recordedData()
accelerometer.get_recordedData()

YAccelerometer

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

accelerometer→get_reportFrequency()
accelerometer→reportFrequency()
accelerometer.get_reportFrequency()

YAccelerometer

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

accelerometer→get_resolution()
accelerometer→resolution()
accelerometer.get_resolution()

YAccelerometer

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_RESOLUTION_INVALID**.

accelerometer→get_unit()

YAccelerometer

accelerometer→unit()accelerometer.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle l'accélération est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle l'accélération est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_UNIT_INVALID`.

accelerometer→get(userData)
accelerometer→userData()
accelerometer.get(userData())

YAccelerometer

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData( )
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

accelerometer→get_xValue()

YAccelerometer

accelerometer→xValue()accelerometer.get_xValue()

Retourne la composante X de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_xValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante X de l'accélération, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_XVALUE_INVALID**.

accelerometer→get_yValue()**YAccelerometer****accelerometer→yValue()accelerometer.get_yValue()**

Retourne la composante Y de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_yValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante Y de l'accélération, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_YVALUE_INVALID`.

accelerometer→get_zValue()

YAccelerometer

accelerometer→zValue()accelerometer.get_zValue()

Retourne la composante Z de l'accélération, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_zValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante Z de l'accélération, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_ZVALUE_INVALID`.

accelerometer→isOnline()**YAccelerometer**

Vérifie si le module hébergeant l'accéléromètre est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'accéléromètre sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'accéléromètre est joignable, `false` sinon

accelerometer→load()accelerometer.load()**YAccelerometer**

Met en cache les valeurs courantes de l'accéléromètre, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→loadCalibrationPoints()**YAccelerometer**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→nextAccelerometer()
accelerometer.nextAccelerometer()

YAccelerometer

Continue l'énumération des accéléromètres commencée à l'aide de `yFirstAccelerometer()`.

```
def nextAccelerometer( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAccelerometer` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**accelerometer→registerTimedReportCallback()
accelerometer.registerTimedReportCallback()****YAccelerometer**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**accelerometer→registerValueCallback()
accelerometer.registerValueCallback()****YAccelerometer**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

accelerometer→set_highestValue()
accelerometer→setHighestValue()
accelerometer.set_highestValue()

YAccelerometer

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set_logFrequency()
accelerometer→setLogFrequency()
accelerometer.set_logFrequency()

YAccelerometer

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set_logicalName()
accelerometer→setLogicalName()
accelerometer.set_logicalName()

YAccelerometer

Modifie le nom logique de l'accéléromètre.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'accéléromètre.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set_lowestValue()
accelerometer→setLowestValue()
accelerometer.set_lowestValue()

YAccelerometer

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set_reportFrequency()
accelerometer→setReportFrequency()
accelerometer.set_reportFrequency()

YAccelerometer

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set_resolution()
accelerometer→setResolution()
accelerometer.set_resolution()

YAccelerometer

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

accelerometer→set(userData)
accelerometer→setUserData()
accelerometer.set(userData)

YAccelerometer

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData) data
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.3. Interface de la fonction Altitude

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_altitude.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAltitude = yoctolib.YAltitude;
require_once('yocto_altitude.php');
#include "yocto_altitude.h"
m #import "yocto_altitude.h"
pas uses yocto_altitude;
vb yocto_altitude.vb
cs yocto_altitude.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YAltitude;
py from yocto_altitude import *

```

Fonction globales

yFindAltitude(func)

Permet de retrouver un altimètre d'après un identifiant donné.

yFirstAltitude()

Commence l'énumération des altimètres accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YAltitude

altitude→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

altitude→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'altimètre au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

altitude→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'altimètre (pas plus de 6 caractères).

altitude→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mètres, sous forme de nombre à virgule.

altitude→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de l'altitude, en mètres, sous forme de nombre à virgule.

altitude→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'altimètre.

altitude→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'altimètre.

altitude→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'altimètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

altitude→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

altitude→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'altimètre, sans référence au module.

altitude→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'altimètre au format SERIAL.FUNCTIONID.
altitude→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module.
altitude→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
altitude→get_logicalName()
Retourne le nom logique de l'altimètre.
altitude→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module.
altitude→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
altitude→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
altitude→get_qnh()
Retourne la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH).
altitude→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
altitude→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
altitude→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
altitude→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle l'altitude est exprimée.
altitude→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
altitude→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant l'altimètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
altitude→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant l'altimètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
altitude→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes de l'altimètre, avec une durée de validité spécifiée.
altitude→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
altitude→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes de l'altimètre, avec une durée de validité spécifiée.
altitude→nextAltitude()
Continue l'énumération des altimètres commencée à l'aide de yFirstAltitude().
altitude→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
altitude→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
altitude→set_currentValue(newval)

3. Reference

Modifie l'altitude actuelle supposée.

altitude→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

altitude→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

altitude→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'altimètre.

altitude→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

altitude→set_qnh(newval)

Modifie la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH).

altitude→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

altitude→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

altitude→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

altitude→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YAltitude.FindAltitude()**YAltitude****yFindAltitude()YAltitude.FindAltitude()**

Permet de retrouver un altimètre d'après un identifiant donné.

```
def FindAltitude( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'altimètre soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YAltitude.isOnline()` pour tester si l'altimètre est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'altimètre sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YAltitude` qui permet ensuite de contrôler l'altimètre.

YAltitude.FirstAltitude()

YAltitude

yFirstAltitude()YAltitude.FirstAltitude()

Commence l'énumération des altimètres accessibles par la librairie.

```
def FirstAltitude( )
```

Utiliser la fonction `YAltitude.nextAltitude()` pour itérer sur les autres altimètres.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAltitude`, correspondant au premier altimètre accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de altimètres disponibles.

**altitude→calibrateFromPoints()
altitude.calibrateFromPoints()****YAltitude**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→describe()altitude.describe()**YAltitude**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'altimètre au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant l'altimètre (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

altitude→get_advertisedValue()
altitude→advertisedValue()
altitude.get_advertisedValue()

YAltitude

Retourne la valeur courante de l'altimètre (pas plus de 6 caractères).

def get_advertisedValue()

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'altimètre (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

altitude→get_currentRawValue()	YAltitude
altitude→currentRawValue()	
altitude.get_currentRawValue()	

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mètres, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mètres, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

altitude→get_currentValue()	YAltitude
altitude→currentValue()altitude.get_currentValue()	

Retourne la valeur actuelle de l'altitude, en mètres, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de l'altitude, en mètres, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

altitude→getErrorMessage()

YAltitude

altitude→errorMessage()altitude.getErrorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'altimètre.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'altimètre.

altitude→get_errorType()**YAltitude****altitude→errorType()altitude.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'altimètre.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'altimètre.

altitude→get_friendlyName()	YAltitude
altitude→friendlyName()altitude.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global de l'altimètre au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et de l'altimètre si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'altimètre (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'altimètre en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

altitude→get_functionDescriptor()
altitude→functionDescriptor()
altitude.get_functionDescriptor()

YAltitude

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

altitude→get_functionId()

YAltitude

altitude→functionId()altitude.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'altimètre, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'altimètre (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

altitude→get.hardwareId()**YAltitude****altitude→hardwareId()altitude.get.hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'altimètre au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get.hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'altimètre (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'altimètre (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

altitude→get_highestValue()

YAltitude

altitude→highestValue()altitude.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

altitude→get_logFrequency()**YAltitude****altitude→logFrequency()altitude.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

altitude→get_logicalName()

YAltitude

altitude→logicalName()altitude.get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'altimètre.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'altimètre.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

altitude→get_lowestValue()**YAltitude****altitude→lowestValue()altitude.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour l'altitude depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

altitude→get_module()

YAltitude

altitude→module()altitude.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

altitude→get_qnh()**YAltitude****altitude→qnh()altitude.get_qnh()**

Retourne la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH).

```
def get_qnh( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_QNH_INVALID.

altitude→get_recordedData()	YAltitude
altitude→recordedData()altitude.get_recordedData()	

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

altitude→get_reportFrequency()**YAltitude****altitude→reportFrequency()****altitude.get_reportFrequency()**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

altitude→get_resolution()

YAltitude

altitude→resolution()altitude.get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

altitude→get_unit()**YAltitude****altitude→unit()altitude.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle l'altitude est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle l'altitude est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

altitude→get(userData)

YAltitude

altitude→userData()altitude.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

altitude→isOnline()altitude.isOnline()**YAltitude**

Vérifie si le module hébergeant l'altimètre est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'altimètre sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'altimètre est joignable, `false` sinon

altitude→load()altitude.load()**YAltitude**

Met en cache les valeurs courantes de l'altimètre, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→loadCalibrationPoints()
altitude.loadCalibrationPoints()**YAltitude**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→nextAltitude()**altitude.nextAltitude()**

YAltitude

Continue l'énumération des altimètres commencée à l'aide de `yFirstAltitude()`.

```
def nextAltitude( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAltitude` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**altitude→registerTimedReportCallback()
altitude.registerTimedReportCallback()****YAltitude**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**altitude→registerValueCallback()
altitude.registerValueCallback()****YAltitude**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

altitude→set_currentValue()	YAltitude
altitude→setCurrentValue()	
altitude.set_currentValue()	

Modifie l'altitude actuelle supposée.

```
def set_currentValue( newval )
```

Ceci permet de compenser les changements de pression ou de travailler en mode relatif.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant l'altitude actuelle supposée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_highestValue()
altitude→setHighestValue()
altitude.set_highestValue()

YAltitude

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_logFrequency()
altitude→setLogFrequency()
altitude.set_logFrequency()

YAltitude

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_logicalName()	YAltitude
altitude→setLogicalName()	altitude.set_logicalName()

Modifie le nom logique de l'altimètre.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'altimètre.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_lowestValue()	YAltitude
altitude→setLowestValue()altitude.set_lowestValue()	

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_qnh()

YAltitude

altitude→setQnh()altitude.set_qnh()

Modifie la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH).

```
def set_qnh( newval)
```

Ceci permet de compenser les changements de pression atmosphérique dus au climat.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la pression de référence au niveau de la mer utilisée pour le calcul de l'altitude (QNH)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_reportFrequency()
altitude→setReportFrequency()
altitude.set_reportFrequency()

YAltitude

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set_resolution()

YAltitude

altitude→setResolution()altitude.set_resolution()

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval)
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

altitude→set(userData)**YAltitude****altitude→setUserData()altitude.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.4. Interface de la fonction AnButton

La librairie de programmation Yoctopuce permet aussi bien de mesurer l'état d'un simple bouton que de lire un potentiomètre analogique (résistance variable), comme par exemple un bouton rotatif continu, une poignée de commande de gaz ou un joystick. Le module est capable de se calibrer sur les valeurs minimales et maximales du potentiomètre, et de restituer une valeur calibrée variant proportionnellement avec la position du potentiomètre, indépendant de sa résistance totale.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_anbutton.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAnButton = yoctolib.YAnButton;
php require_once('yocto_anbutton.php');
cpp #include "yocto_anbutton.h"
m #import "yocto_anbutton.h"
pas uses yocto_anbutton;
vb yocto_anbutton.vb
cs yocto_anbutton.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YAnButton;
py from yocto_anbutton import *

```

Fonction globales

yFindAnButton(func)

Permet de retrouver une entrée analogique d'après un identifiant donné.

yFirstAnButton()

Commence l'énumération des entrées analogiques accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YAnButton

anbutton→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'entrée analogique au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

anbutton→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'entrée analogique (pas plus de 6 caractères).

anbutton→get_analogCalibration()

Permet de savoir si une procédure de calibration est actuellement en cours.

anbutton→get_calibratedValue()

Retourne la valeur calibrée de l'entrée (entre 0 et 1000 inclus).

anbutton→get_calibrationMax()

Retourne la valeur maximale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus).

anbutton→get_calibrationMin()

Retourne la valeur minimale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus).

anbutton→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

anbutton→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

anbutton→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'entrée analogique au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

anbutton→get_functionDescriptor()

	Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.
anbutton→get_functionId()	Retourne l'identifiant matériel de l'entrée analogique, sans référence au module.
anbutton→get_hardwareId()	Retourne l'identifiant matériel unique de l'entrée analogique au format SERIAL.FUNCTIONID.
anbutton→get_isPressed()	Retourne vrai si l'entrée (considérée comme binaire) est active (contact fermé), et faux sinon.
anbutton→get_lastTimePressed()	Retourne le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et la dernière pression observée du bouton à l'entrée (transition du contact de ouvert à fermé).
anbutton→get_lastTimeReleased()	Retourne le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et le dernier relâchement observée du bouton à l'entrée (transition du contact de fermé à ouvert).
anbutton→get_logicalName()	Retourne le nom logique de l'entrée analogique.
anbutton→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
anbutton→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
anbutton→get_pulseCounter()	Retourne la valeur du compteur d'impulsions.
anbutton→get_pulseTimer()	Retourne le timer du compteur d'impulsions (ms)
anbutton→get_rawValue()	Retourne la valeur mesurée de l'entrée telle-quelle (entre 0 et 4095 inclus).
anbutton→get_sensitivity()	Retourne la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks.
anbutton→get(userData)	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
anbutton→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant l'entrée analogique est joignable, sans déclencher d'erreur.
anbutton→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant l'entrée analogique est joignable, sans déclencher d'erreur.
anbutton→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes de l'entrée analogique, avec une durée de validité spécifiée.
anbutton→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes de l'entrée analogique, avec une durée de validité spécifiée.
anbutton→nextAnButton()	Continue l'énumération des entrées analogiques commencée à l'aide de yFirstAnButton().
anbutton→registerValueCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
anbutton→resetCounter()	réinitialise le compteur d'impulsions et son timer
anbutton→set_analogCalibration(newval)	Enclenche ou déclenche le procédure de calibration.
anbutton→set_calibrationMax(newval)	

3. Reference

Modifie la valeur maximale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique.

anbutton→set_calibrationMin(newval)

Modifie la valeur minimale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique.

anbutton→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'entrée analogique.

anbutton→set_sensitivity(newval)

Modifie la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks.

anbutton→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

anbutton→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YAnButton.FindAnButton()**YAnButton****yFindAnButton()YAnButton.FindAnButton()**

Permet de retrouver une entrée analogique d'après un identifiant donné.

```
def FindAnButton( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'entrée analogique soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YAnButton.isOnline()` pour tester si l'entrée analogique est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'entrée analogique sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YAnButton` qui permet ensuite de contrôler l'entrée analogique.

YAnButton.FirstAnButton() yFirstAnButton()YAnButton.FirstAnButton()

YAnButton

Commence l'énumération des entrées analogiques accessibles par la librairie.

```
def FirstAnButton( )
```

Utiliser la fonction `YAnButton.nextAnButton()` pour itérer sur les autres entrées analogiques.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAnButton`, correspondant à la première entrée analogique accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de entrées analogiques disponibles.

anbutton→describe()anbutton.describe()**YAnButton**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'entrée analogique au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'entrée analogique (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

anbutton→get_advertisedValue()
anbutton→advertisedValue()
anbutton.get_advertisedValue()

YAnButton

Retourne la valeur courante de l'entrée analogique (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'entrée analogique (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVISEDVALUE_INVALID.

anbutton→get_analogCalibration()
anbutton→analogCalibration()
anbutton.get_analogCalibration()

YAnButton

Permet de savoir si une procédure de calibration est actuellement en cours.

```
def get_analogCalibration( )
```

Retourne :

soit Y_ANALOGCALIBRATION_OFF, soit Y_ANALOGCALIBRATION_ON

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ANALOGCALIBRATION_INVALID.

anbutton→get_calibratedValue()
anbutton→calibratedValue()
anbutton.get_calibratedValue()

YAnButton

Retourne la valeur calibrée de l'entrée (entre 0 et 1000 inclus).

```
def get_calibratedValue( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur calibrée de l'entrée (entre 0 et 1000 inclus)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALIBRATEDVALUE_INVALID.

anbutton→get_calibrationMax()
anbutton→calibrationMax()
anbutton.get_calibrationMax()

YAnButton

Retourne la valeur maximale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus).

```
def get_calibrationMax( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur maximale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALIBRATIONMAX_INVALID.

anbutton→get_calibrationMin()
anbutton→calibrationMin()
anbutton.get_calibrationMin()

YAnButton

Retourne la valeur minimale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus).

```
def get_calibrationMin( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur minimale observée durant la calibration (entre 0 et 4095 inclus)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALIBRATIONMIN_INVALID.

anbutton→get_errorMessage()
anbutton→errorMessage()
anbutton.get_errorMessage()**YAnButton**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

anbutton→get_errorType()

YAnButton

anbutton→errorType()anbutton.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'entrée analogique.

anbutton→get_friendlyName()
anbutton→friendlyName()
anbutton.get_friendlyName()

YAnButton

Retourne un identifiant global de l'entrée analogique au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et de l'entrée analogique si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'entrée analogique (par exemple: MyCustomName . relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'entrée analogique en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName . relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

**anbutton→get_functionDescriptor()
anbutton→functionDescriptor()
anbutton.get_functionDescriptor()****YAnButton**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

anbutton→get_functionId()**YAnButton****anbutton→functionId()anbutton.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel de l'entrée analogique, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'entrée analogique (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

anbutton→get_hwId()

YAnButton

anbutton→hardwareId()anbutton.get_hwId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'entrée analogique au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'entrée analogique (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'entrée analogique (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

anbutton→get_isPressed()**YAnButton****anbutton→isPressed()anbutton.get_isPressed()**

Retourne vrai si l'entrée (considérée comme binaire) est active (contact fermé), et faux sinon.

```
def get_isPressed( )
```

Retourne :

soit Y_ISPRESSED_FALSE, soit Y_ISPRESSED_TRUE, selon vrai si l'entrée (considérée comme binaire) est active (contact fermé), et faux sinon

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ISPRESSED_INVALID.

anbutton→get_lastTimePressed()
anbutton→lastTimePressed()
anbutton.get_lastTimePressed()

YAnButton

Retourne le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et la dernière pression observée du bouton à l'entrée (transition du contact de ouvert à fermé).

```
def get_lastTimePressed( )
```

Retourne :

un entier représentant le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et la dernière pression observée du bouton à l'entrée (transition du contact de ouvert à fermé)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LASTTIMEPRESSED_INVALID.

anbutton→get_lastTimeReleased()
anbutton→lastTimeReleased()
anbutton.get_lastTimeReleased()

YAnButton

Retourne le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et le dernier relâchement observée du bouton à l'entrée (transition du contact de fermé à ouvert).

```
def get_lastTimeReleased( )
```

Retourne :

un entier représentant le temps absolu (nombre de millisecondes) entre la mise sous tension du module et le dernier relâchement observée du bouton à l'entrée (transition du contact de fermé à ouvert)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LASTTIMERELEASED_INVALID.

anbutton→get_logicalName()

YAnButton

anbutton→logicalName()anbutton.get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'entrée analogique.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'entrée analogique.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

anbutton→get_module()**YAnButton****anbutton→module()anbutton.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

anbutton→get_pulseCounter()
anbutton→pulseCounter()
anbutton.get_pulseCounter()

YAnButton

Retourne la valeur du compteur d'impulsions.

```
def get_pulseCounter( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur du compteur d'impulsions

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSECOUNTERR_INVALID.

anbutton→get_pulseTimer()**YAnButton****anbutton→pulseTimer()anbutton.get_pulseTimer()**

Retourne le timer du compteur d'impulsions (ms)

```
def get_pulseTimer( )
```

Retourne :

un entier représentant le timer du compteur d'impulsions (ms)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSE_TIMER_INVALID.

anbutton→get_rawValue()

YAnButton

anbutton→rawValue()anbutton.get_rawValue()

Retourne la valeur mesurée de l'entrée tellequelle (entre 0 et 4095 inclus).

```
def get_rawValue( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur mesurée de l'entrée tellequelle (entre 0 et 4095 inclus)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RAWVALUE_INVALID.

anbutton→get_sensitivity()**YAnButton****anbutton→sensitivity()|anbutton.get_sensitivity()**

Retourne la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks.

```
def get_sensitivity( )
```

Retourne :

un entier représentant la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SENSITIVITY_INVALID.

anbutton→get(userData)

YAnButton

anbutton→userData()anbutton.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

anbutton→isOnline()|anbutton.isOnline()**YAnButton**

Vérifie si le module hébergeant l'entrée analogique est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'entrée analogique sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'entrée analogique est joignable, `false` sinon

anbutton→load()**YAnButton**

Met en cache les valeurs courantes de l'entrée analogique, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→nextAnButton()**YAnButton**

Continue l'énumération des entrées analogiques commencée à l'aide de `yFirstAnButton()`.

```
def nextAnButton( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YAnButton` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**anbutton→registerValueCallback()
anbutton.registerValueCallback()****YAnButton**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

anbutton→resetCounter()|anbutton.resetCounter()**YAnButton**

réinitialise le compteur d'impulsions et son timer

```
def resetCounter( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set_analogCalibration()
anbutton→setAnalogCalibration()
anbutton.set_analogCalibration()

YAnButton

Enclenche ou déclenche le procédure de calibration.

```
def set_analogCalibration( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module à la fin de la calibration si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval soit Y_ANALOGCALIBRATION_OFF, soit Y_ANALOGCALIBRATION_ON

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set_calibrationMax()
anbutton→setCalibrationMax()
anbutton.set_calibrationMax()

YAnButton

Modifie la valeur maximale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique.

```
def set_calibrationMax( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la valeur maximale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set_calibrationMin()
anbutton→setCalibrationMin()
anbutton.set_calibrationMin()

YAnButton

Modifie la valeur minimale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique.

```
def set_calibrationMin( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la valeur minimale de calibration pour l'entrée (entre 0 et 4095 inclus), sans lancer la calibration automatique

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set_logicalName()
anbutton→setLogicalName()
anbutton.set_logicalName()

YAnButton

Modifie le nom logique de l'entrée analogique.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'entrée analogique.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set_sensitivity()**YAnButton****anbutton→setSensitivity()anbutton.set_sensitivity()**

Modifie la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks.

```
def set_sensitivity( newval)
```

La sensibilité sert à filtrer les variations autour d'une valeur fixe, mais ne prétermine pas la transmission d'événements lorsque la valeur d'entrée évolue constamment dans la même direction. Cas particulier: lorsque la valeur 1000 est utilisée, seuls les valeurs déclenchant une commutation d'état pressé/non-pressé sont transmises. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la sensibilité pour l'entrée (entre 1 et 1000) pour le déclenchement de callbacks

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

anbutton→set(userData)**YAnButton****anbutton→setUserData()anbutton.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.5. Interface de la fonction CarbonDioxide

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_carbondioxide.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YCarbonDioxide = yoctolib.YCarbonDioxide;
php require_once('yocto_carbondioxide.php');
cpp #include "yocto_carbondioxide.h"
m #import "yocto_carbondioxide.h"
pas uses yocto_carbondioxide;
vb yocto_carbondioxide.vb
cs yocto_carbondioxide.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YCarbonDioxide;
py from yocto_carbondioxide import *

```

Fonction globales

yFindCarbonDioxide(func)

Permet de retrouver un capteur de CO2 d'après un identifiant donné.

yFirstCarbonDioxide()

Commence l'énumération des capteurs de CO2 accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YCarbonDioxide

carbondioxide→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

carbondioxide→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de CO2 au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

carbondioxide→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de CO2 (pas plus de 6 caractères).

carbondioxide→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (val), sous forme de nombre à virgule.

carbondioxide→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du taux de CO2, en ppm (val), sous forme de nombre à virgule.

carbondioxide→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de CO2.

carbondioxide→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de CO2.

carbondioxide→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de CO2 au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

carbondioxide→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

carbondioxide→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de CO2, sans référence au module.

carbondioxide→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de CO2 au format SERIAL.FUNCTIONID.
carbondioxide→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module.
carbondioxide→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
carbondioxide→get_logicalName()
Retourne le nom logique du capteur de CO2.
carbondioxide→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module.
carbondioxide→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
carbondioxide→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
carbondioxide→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
carbondioxide→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
carbondioxide→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
carbondioxide→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle le taux de CO2 est exprimée.
carbondioxide→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
carbondioxide→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le capteur de CO2 est joignable, sans déclencher d'erreur.
carbondioxide→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le capteur de CO2 est joignable, sans déclencher d'erreur.
carbondioxide→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de CO2, avec une durée de validité spécifiée.
carbondioxide→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
carbondioxide→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de CO2, avec une durée de validité spécifiée.
carbondioxide→nextCarbonDioxide()
Continue l'énumération des capteurs de CO2 commencée à l'aide de yFirstCarbonDioxide().
carbondioxide→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
carbondioxide→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
carbondioxide→set_highestValue(newval)
Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
carbondioxide→set_logFrequency(newval)

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

carbon dioxide → set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de CO2.

carbon dioxide → set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

carbon dioxide → set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

carbon dioxide → set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

carbon dioxide → set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

carbon dioxide → wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YCarbonDioxide.FindCarbonDioxide() yFindCarbonDioxide() YCarbonDioxide.FindCarbonDioxide()

YCarbonDioxide

Permet de retrouver un capteur de CO2 d'après un identifiant donné.

```
def FindCarbonDioxide( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de CO2 soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YCarbonDioxide.isOnline()` pour tester si le capteur de CO2 est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence le capteur de CO2 sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YCarbonDioxide` qui permet ensuite de contrôler le capteur de CO2.

YCarbonDioxide.FirstCarbonDioxide()

YCarbonDioxide

yFirstCarbonDioxide()

YCarbonDioxide.FirstCarbonDioxide()

Commence l'énumération des capteurs de CO2 accessibles par la librairie.

```
def FirstCarbonDioxide( )
```

Utiliser la fonction `YCarbonDioxide.nextCarbonDioxide()` pour itérer sur les autres capteurs de CO2.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YCarbonDioxide`, correspondant au premier capteur de CO2 accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de CO2 disponibles.

**carbondioxide→calibrateFromPoints()
carbondioxide.calibrateFromPoints()****YCarbonDioxide**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→describe()carbon dioxide.describe()**YCarbonDioxide**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de CO2 au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le capteur de CO2 (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

carbondioxide→get_advertisedValue()**YCarbonDioxide****carbondioxide→advertisedValue()****carbondioxide.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante du capteur de CO2 (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de CO2 (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

carbondioxide→get_currentRawValue()
carbondioxide→currentRawValue()
carbondioxide.get_currentRawValue()

YCarbonDioxide

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (val), sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (val), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

carbondioxide→get_currentValue()
carbondioxide→currentValue()
carbondioxide.get_currentValue()

YCarbonDioxide

Retourne la valeur actuelle du taux de CO₂, en ppm (val), sous forme de nombre à virgule.

def get_currentValue()

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du taux de CO₂, en ppm (val), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

carbondioxide→getErrorMessage()
carbondioxide→errorMessage()
carbondioxide.getErrorMessage()

YCarbonDioxide

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de CO2.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de CO2.

carbondioxide→get_errorType()
carbondioxide→errorType()
carbondioxide.get_errorType()**YCarbonDioxide**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de CO₂.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de CO₂.

carbondioxide→get_friendlyName()
carbondioxide→friendlyName()
carbondioxide.get_friendlyName()

YCarbonDioxide

Retourne un identifiant global du capteur de CO2 au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de CO2 si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de CO2 (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de CO2 en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

carbondioxide→get_functionDescriptor()
carbondioxide→functionDescriptor()
carbondioxide.get_functionDescriptor()

YCarbonDioxide

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

carbondioxide→get_functionId()
carbondioxide→functionId()
carbondioxide.get_functionId()

YCarbonDioxide

Retourne l'identifiant matériel du capteur de CO2, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de CO2 (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

carbondioxide→get.hardwareId()
carbondioxide→hardwareId()
carbondioxide.get.hardwareId()**YCarbonDioxide**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de CO2 au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get.hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de CO2 (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de CO2 (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

carbondioxide→get_highestValue()
carbondioxide→highestValue()
carbondioxide.get_highestValue()

YCarbonDioxide

Retourne la valeur maximale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

carbondioxide→get_logFrequency()	YCarbonDioxide
carbondioxide→logFrequency()	
carbondioxide.get_logFrequency()	

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

carbondioxide→get_logicalName()
carbondioxide→logicalName()
carbondioxide.get_logicalName()

YCarbonDioxide

Retourne le nom logique du capteur de CO2.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de CO2.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

carbondioxide→get_lowestValue()**YCarbonDioxide****carbondioxide→lowestValue()****carbondioxide.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour le taux de CO2 depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

carbondioxide→get_module()
carbondioxide→module()
carbondioxide.get_module()

YCarbonDioxide

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

carbondioxide→get_recordedData()
carbondioxide→recordedData()
carbondioxide.get_recordedData()**YCarbonDioxide**

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

carbondioxide→get_reportFrequency()

YCarbonDioxide

carbondioxide→reportFrequency()

carbondioxide.get_reportFrequency()

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

carbondioxide→get_resolution()
carbondioxide→resolution()
carbondioxide.get_resolution()

YCarbonDioxide

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

carbondioxide→get_unit()

YCarbonDioxide

carbondioxide→unit()carbondioxide.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle le taux de CO2 est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle le taux de CO2 est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

carbondioxide→get(userData)
carbondioxide→userData()
carbondioxide.get(userData)**YCarbonDioxide**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

carbondioxide→isOnline()carbon dioxide.isOnline()

YCarbonDioxide

Vérifie si le module hébergeant le capteur de CO2 est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de CO2 sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de CO2 est joignable, false sinon

carbondioxide→load()carbon dioxide.load()**YCarbonDioxide**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de CO2, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**carbon dioxide → loadCalibrationPoints()
carbon dioxide.loadCalibrationPoints()****YCarbonDioxide**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→nextCarbonDioxide()
carbondioxide.nextCarbonDioxide()

YCarbonDioxide

Continue l'énumération des capteurs de CO₂ commencée à l'aide de `yFirstCarbonDioxide()`.

def nextCarbonDioxide()

Retourne :

un pointeur sur un objet `YCarbonDioxide` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

carbon dioxide → registerTimedReportCallback()
carbon dioxide.registerTimedReportCallback()**YCarbonDioxide**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

carbondioxide→registerValueCallback()
carbondioxide.registerValueCallback()**YCarbonDioxide**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

carbon dioxide→**set_highestValue()**
carbon dioxide→**setHighestValue()**
carbon dioxide.set_highestValue()

YCarbonDioxide

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→set_logFrequency()
carbondioxide→setLogFrequency()
carbondioxide.set_logFrequency()

YCarbonDioxide

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbon dioxide → set_logicalName()
carbon dioxide → setLogicalName()
carbon dioxide.set_logicalName()

YCarbonDioxide

Modifie le nom logique du capteur de CO2.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de CO2.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→set_lowestValue()
carbondioxide→setLowestValue()
carbondioxide.set_lowestValue()

YCarbonDioxide

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbon dioxide → set_reportFrequency()
carbon dioxide → setReportFrequency()
carbon dioxide.set_reportFrequency()**YCarbonDioxide**

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→set_resolution()
carbondioxide→setResolution()
carbondioxide.set_resolution()

YCarbonDioxide

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

def set_resolution(newval)

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

carbondioxide→set(userData)
carbondioxide→setUserData()
carbondioxide.set(userData)

YCarbonDioxide

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Any)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.6. Interface de la fonction ColorLed

La librairie de programmation Yoctopuce permet de piloter une led couleur aussi bien en coordonnées RGB qu'en coordonnées HSL, les conversions RGB vers HSL étant faites automatiquement par le module. Ceci permet aisément d'allumer la led avec une certaine teinte et d'en faire progressivement varier la saturation ou la luminosité. Si nécessaire, vous trouverez plus d'information sur la différence entre RGB et HSL dans la section suivante.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_colorled.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YColorLed = yoctolib.YColorLed;
php	require_once('yocto_colorled.php');
cpp	#include "yocto_colorled.h"
m	#import "yocto_colorled.h"
pas	uses yocto_colorled;
vb	yocto_colorled.vb
cs	yocto_colorled.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YColorLed;
py	from yocto_colorled import *

Fonction globales

yFindColorLed(func)

Permet de retrouver une led RGB d'après un identifiant donné.

yFirstColorLed()

Commence l'énumération des leds RGB accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YColorLed

colorled→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la led RGB au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

colorled→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de la led RGB (pas plus de 6 caractères).

colorled→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led RGB.

colorled→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led RGB.

colorled→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de la led RGB au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

colorled→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

colorled→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de la led RGB, sans référence au module.

colorled→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de la led RGB au format SERIAL . FUNCTIONID.

colorled→get_hslColor()

Retourne la couleur HSL courante de la led.

colorled→get_logicalName()

Retourne le nom logique de la led RGB.

3. Reference

colorled→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

colorled→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

colorled→get_rgbColor()

Retourne la couleur RGB courante de la led.

colorled→get_rgbColorAtPowerOn()

Retourne la couleur configurée pour être affichage à l'allumage du module.

colorled→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

colorled→hslMove(hsl_target, ms_duration)

Effectue une transition continue dans l'espace HSL entre la couleur courante et une nouvelle couleur.

colorled→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant la led RGB est joignable, sans déclencher d'erreur.

colorled→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant la led RGB est joignable, sans déclencher d'erreur.

colorled→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de la led RGB, avec une durée de validité spécifiée.

colorled→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de la led RGB, avec une durée de validité spécifiée.

colorled→nextColorLed()

Continue l'énumération des leds RGB commencée à l'aide de yFirstColorLed().

colorled→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

colorled→rgbMove(rgb_target, ms_duration)

Effectue une transition continue dans l'espace RGB entre la couleur courante et une nouvelle couleur.

colorled→set_hslColor(newval)

Modifie la couleur courante de la led, en utilisant une couleur HSL spécifiée.

colorled→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de la led RGB.

colorled→set_rgbColor(newval)

Modifie la couleur courante de la led, en utilisant une couleur RGB (Rouge Vert Bleu).

colorled→set_rgbColorAtPowerOn(newval)

Modifie la couleur que la led va afficher spontanément à l'allumage du module.

colorled→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

colorled→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YColorLed.FindColorLed()**YColorLed****yFindColorLed() YColorLed.FindColorLed()**

Permet de retrouver une led RGB d'après un identifiant donné.

```
def FindColorLed( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que la led RGB soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YColorLed.isOnline()` pour tester si la led RGB est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence la led RGB sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YColorLed` qui permet ensuite de contrôler la led RGB.

YColorLed.FirstColorLed()

YColorLed

yFirstColorLed()YColorLed.FirstColorLed()

Commence l'énumération des leds RGB accessibles par la librairie.

```
def FirstColorLed( )
```

Utiliser la fonction `YColorLed.nextColorLed()` pour itérer sur les autres leds RGB.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YColorLed`, correspondant à la première led RGB accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de leds RGB disponibles.

colorled→describe()colorled.describe()**YColorLed**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la led RGB au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant la led RGB (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

colorled→get_advertisedValue()
colorled→advertisedValue()
colorled.get_advertisedValue()

YColorLed

Retourne la valeur courante de la led RGB (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de la led RGB (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

**colorled→getErrorMessage()
colorled→errorMessage()
colorled.getErrorMessage()****YColorLed**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led RGB.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la led RGB.

colorled→get_errorType()

YColorLed

colorled→errorType()colorled.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led RGB.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la led RGB.

colorled→get_friendlyName()**YColorLed****colorled→friendlyName()colorled.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global de la led RGB au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de la led RGB si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de la led RGB (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led RGB en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

colorled→get_functionDescriptor()
colorled→functionDescriptor()
colorled.get_functionDescriptor()

YColorLed

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

colorled→get_functionId()**YColorLed****colorled→functionId()colorled.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel de la led RGB, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led RGB (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

colorled→get.hardwareId()

YColorLed

colorled→hardwareId()colorled.get.hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de la led RGB au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get.hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de la led RGB (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led RGB (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

colorled→get_hslColor()**YColorLed****colorled→hslColor()colorled.get_hslColor()**

Retourne la couleur HSL courante de la led.

```
def get_hslColor( )
```

Retourne :

un entier représentant la couleur HSL courante de la led

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HSLCOLOR_INVALID.

colorled→get_logicalName()

YColorLed

colorled→logicalName()colorled.get_logicalName()

Retourne le nom logique de la led RGB.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de la led RGB.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

colorled→get_module()**YColorLed****colorled→module()colorled.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

colorled→get_rgbColor()

YColorLed

colorled→rgbColor()colorled.get_rgbColor()

Retourne la couleur RGB courante de la led.

```
def get_rgbColor( )
```

Retourne :

un entier représentant la couleur RGB courante de la led

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RGBCOLOR_INVALID.

colorled→get_rgbColorAtPowerOn()**YColorLed****colorled→rgbColorAtPowerOn()****colorled.get_rgbColorAtPowerOn()**

Retourne la couleur configurée pour être affichage à l'allumage du module.

```
def get_rgbColorAtPowerOn( )
```

Retourne :

un entier représentant la couleur configurée pour être affichage à l'allumage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RGBCOLORATPOWERON_INVALID.

colorled→get(userData)

YColorLed

colorled→userData()colorled.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

colorled→hsIMove()colorled.hsiMove()**YColorLed**

Effectue une transition continue dans l'espace HSL entre la couleur courante et une nouvelle couleur.

```
def hsiMove( hsl_target, ms_duration)
```

Paramètres :

hsl_target couleur HSL désirée à la fin de la transition

ms_duration durée de la transition, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→isOnline()colorled.isOnline()**YColorLed**

Vérifie si le module hébergeant la led RGB est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de la led RGB sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si la led RGB est joignable, false sinon

colorled→load()colorled.load()**YColorLed**

Met en cache les valeurs courantes de la led RGB, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→nextColorLed()colorled.nextColorLed()

YColorLed

Continue l'énumération des leds RGB commencée à l'aide de `yFirstColorLed()`.

```
def nextColorLed( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YColorLed` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**colorled→registerValueCallback()
colorled.registerValueCallback()****YColorLed**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

colorled→rgbMove()colorled.rgbMove()**YColorLed**

Effectue une transition continue dans l'espace RGB entre la couleur courante et une nouvelle couleur.

```
def rgbMove( rgb_target, ms_duration)
```

Paramètres :

rgb_target couleur RGB désirée à la fin de la transition

ms_duration durée de la transition, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→set_hslColor()**YColorLed****colorled→setHslColor()colorled.set_hslColor()**

Modifie la couleur courante de la led, en utilisant une couleur HSL spécifiée.

```
def set_hslColor( newval )
```

L'encodage est réalisé de la manière suivante: 0xHHSSLL.

Paramètres :

newval un entier représentant la couleur courante de la led, en utilisant une couleur HSL spécifiée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→set_logicalName()
colorled→setLogicalName()
colorled.set_logicalName()

YColorLed

Modifie le nom logique de la led RGB.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de la led RGB.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→set_rgbColor()**YColorLed****colorled→setRgbColor()colorled.set_rgbColor()**

Modifie la couleur courante de la led, en utilisant une couleur RGB (Rouge Vert Bleu).

```
def set_rgbColor( newval )
```

L'encodage est réalisé de la manière suivante: 0xRRGGBB.

Paramètres :

newval un entier représentant la couleur courante de la led, en utilisant une couleur RGB (Rouge Vert Bleu)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→set_rgbColorAtPowerOn()
colorled→setRgbColorAtPowerOn()
colorled.set_rgbColorAtPowerOn()

YColorLed

Modifie la couleur que la led va afficher spontanément à l'allumage du module.

```
def set_rgbColorAtPowerOn( newval)
```

Cette couleur sera affichée dès que le module sera sous tension. Ne pas oublier d'appeler la fonction `saveToFlash()` du module correspondant pour que ce paramètre soit mémorisé.

Paramètres :

newval un entier représentant la couleur que la led va afficher spontanément à l'allumage du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

colorled→set(userData)**YColorLed****colorled→setUserData()colorled.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.7. Interface de la fonction Compass

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_compass.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YCompass = yoctolib.YCompass;
php	require_once('yocto_compass.php');
cpp	#include "yocto_compass.h"
m	#import "yocto_compass.h"
pas	uses yocto_compass;
vb	yocto_compass.vb
cs	yocto_compass.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YCompass;
py	from yocto_compass import *

Fonction globales

yFindCompass(func)

Permet de retrouver un compas d'après un identifiant donné.

yFirstCompass()

Commence l'énumération des compas accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YCompass

compass→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

compass→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du compas au format TYPE(NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

compass→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du compas (pas plus de 6 caractères).

compass→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule.

compass→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du cap relatif, en degrés, sous forme de nombre à virgule.

compass→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du compas.

compass→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du compas.

compass→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du compas au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

compass→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

compass→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du compas, sans référence au module.

compass→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du compas au format SERIAL.FUNCTIONID.
compass→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module.
compass→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
compass→get_logicalName()
Retourne le nom logique du compas.
compass→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module.
compass→get_magneticHeading()
Retourne la direction du nord magnétique, indépendamment du cap configuré.
compass→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
compass→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
compass→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
compass→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
compass→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
compass→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle le cap relatif est exprimée.
compass→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
compass→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le compas est joignable, sans déclencher d'erreur.
compass→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le compas est joignable, sans déclencher d'erreur.
compass→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du compas, avec une durée de validité spécifiée.
compass→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
compass→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du compas, avec une durée de validité spécifiée.
compass→nextCompass()
Continue l'énumération des compas commencée à l'aide de yFirstCompass().
compass→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
compass→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
compass→set_highestValue(newval)

3. Reference

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

compass→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

compass→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du compas.

compass→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

compass→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

compass→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

compass→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

compass→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YCompass.FindCompass()**YCompass****yFindCompass()YCompass.FindCompass()**

Permet de retrouver un compas d'après un identifiant donné.

```
def FindCompass( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le compas soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YCompass.isOnline()` pour tester si le compas est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le compas sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YCompass` qui permet ensuite de contrôler le compas.

YCompass.FirstCompass()

YCompass

yFirstCompass()YCompass.FirstCompass()

Commence l'énumération des compas accessibles par la librairie.

```
def FirstCompass( )
```

Utiliser la fonction `YCompass.nextCompass()` pour itérer sur les autres compas.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YCompass`, correspondant au premier compas accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de compas disponibles.

compass→calibrateFromPoints()
compass.calibrateFromPoints()**YCompass**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→describe()compass.describe()**YCompass**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du compas au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le compas (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

compass→get_advertisedValue()
compass→advertisedValue()
compass.get_advertisedValue()

YCompass

Retourne la valeur courante du compas (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du compas (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

compass→get_currentRawValue()
compass→currentRawValue()
compass.get_currentRawValue()

YCompass

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

compass→get_currentValue()
compass→currentValue()
compass.get_currentValue()

YCompass

Retourne la valeur actuelle du cap relatif, en degrés, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du cap relatif, en degrés, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

compass→get_errorMessage()
compass→errorMessage()
compass.get_errorMessage()

YCompass

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du compas.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du compas.

compass→get_errorType()**YCompass****compass→errorType()compass.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du compas.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du compas.

compass→get_friendlyName()
compass→friendlyName()
compass.get_friendlyName()

YCompass

Retourne un identifiant global du compas au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du compas si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du compas (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le compas en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

compass→get_functionDescriptor()
compass→functionDescriptor()
compass.get_functionDescriptor()

YCompass

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

compass→get_functionId()

YCompass

compass→functionId()compass.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du compas, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le compas (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

compass→get_hardwareId()**YCompass****compass→hardwareId()compass.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du compas au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du compas (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le compas (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

compass→get_highestValue()
compass→highestValue()
compass.get_highestValue()

YCompass

Retourne la valeur maximale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

compass→get_logFrequency()
compass→logFrequency()
compass.get_logFrequency()

YCompass

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

compass→get_logicalName()

YCompass

compass→logicalName()compass.get_logicalName()

Retourne le nom logique du compas.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du compas.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

compass→get_lowestValue()**YCompass****compass→lowestValue()compass.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour le cap relatif depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

compass→get_magneticHeading()
compass→magneticHeading()
compass.get_magneticHeading()

YCompass

Retourne la direction du nord magnétique, indépendemment du cap configuré.

```
def get_magneticHeading( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la direction du nord magnétique, indépendemment du cap configuré

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MAGNETICHEADING_INVALID.

compass→get_module()**YCompass****compass→module()compass.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

compass→get_recordedData()
compass→recordedData()
compass.get_recordedData()

YCompass

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

compass→get_reportFrequency()
compass→reportFrequency()
compass.get_reportFrequency()

YCompass

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

compass→get_resolution()

YCompass

compass→resolution()compass.get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

compass→get_unit()**YCompass****compass→unit()compass.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle le cap relatif est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle le cap relatif est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

compass→get(userData)

YCompass

compass→userData()compass.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

compass→isOnline()compass.isOnline()**YCompass**

Vérifie si le module hébergeant le compas est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du compas sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le compas est joignable, false sinon

compass→load()compass.load()**YCompass**

Met en cache les valeurs courantes du compas, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→loadCalibrationPoints()
compass.loadCalibrationPoints()**YCompass**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→nextCompass()compass.nextCompass()

YCompass

Continue l'énumération des compas commencée à l'aide de `yFirstCompass()`.

```
def nextCompass( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YCompass accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**compass→registerTimedReportCallback()
compass.registerTimedReportCallback()****YCompass**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**compass→registerValueCallback()
compass.registerValueCallback()****YCompass**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

compass→set_highestValue()
compass→setHighestValue()
compass.set_highestValue()

YCompass

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set_logFrequency()
compass→setLogFrequency()
compass.set_logFrequency()**YCompass**

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set_logicalName()
compass→setLogicalName()
compass.set_logicalName()

YCompass

Modifie le nom logique du compas.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

`newval` une chaîne de caractères représentant le nom logique du compas.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set_lowestValue()
compass→setLowestValue()
compass.set_lowestValue()

YCompass

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set_reportFrequency()
compass→setReportFrequency()
compass.set_reportFrequency()

YCompass

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set_resolution()

YCompass

compass→setResolution()compass.set_resolution()

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval)
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

compass→set(userData)**YCompass****compass→setUserData()compass.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.8. Interface de la fonction Current

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_current.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YCurrent = yoctolib.YCurrent;
require_once('yocto_current.php');
#include "yocto_current.h"
m #import "yocto_current.h"
pas uses yocto_current;
vb yocto_current.vb
cs yocto_current.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YCurrent;
py from yocto_current import *

```

Fonction globales

yFindCurrent(func)

Permet de retrouver un capteur de courant d'après un identifiant donné.

yFirstCurrent()

Commence l'énumération des capteurs de courant accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YCurrent

current→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

current→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de courant au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

current→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de courant (pas plus de 6 caractères).

current→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mA, sous forme de nombre à virgule.

current→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du courant, en mA, sous forme de nombre à virgule.

current→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de courant.

current→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de courant.

current→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de courant au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

current→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

current→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de courant, sans référence au module.

current→get_hardwareId()

	Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de courant au format SERIAL.FUNCTIONID.
current→get_highestValue()	Retourne la valeur maximale observée pour le courant depuis le démarrage du module.
current→get_logFrequency()	Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
current→get_logicalName()	Retourne le nom logique du capteur de courant.
current→get_lowestValue()	Retourne la valeur minimale observée pour le courant depuis le démarrage du module.
current→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
current→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
current→get_recordedData(startTime, endTime)	Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
current→get_reportFrequency()	Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
current→get_resolution()	Retourne la résolution des valeurs mesurées.
current→get_unit()	Retourne l'unité dans laquelle le courant est exprimée.
current→get_userData()	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
current→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant le capteur de courant est joignable, sans déclencher d'erreur.
current→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant le capteur de courant est joignable, sans déclencher d'erreur.
current→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes du capteur de courant, avec une durée de validité spécifiée.
current→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)	Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
current→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes du capteur de courant, avec une durée de validité spécifiée.
current→nextCurrent()	Continue l'énumération des capteurs de courant commencée à l'aide de yFirstCurrent().
current→registerTimedReportCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
current→registerValueCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
current→set_highestValue(newval)	Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
current→set_logFrequency(newval)	

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

current→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de courant.

current→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

current→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

current→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

current→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

current→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YCurrent.FindCurrent()**YCurrent****yFindCurrent() YCurrent.FindCurrent()**

Permet de retrouver un capteur de courant d'après un identifiant donné.

```
def FindCurrent( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de courant soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YCurrent.isOnLine()` pour tester si le capteur de courant est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de courant sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YCurrent` qui permet ensuite de contrôler le capteur de courant.

YCurrent.FirstCurrent() yFirstCurrent()YCurrent.FirstCurrent()

YCurrent

Commence l'énumération des capteurs de courant accessibles par la librairie.

```
def FirstCurrent( )
```

Utiliser la fonction `YCurrent.nextCurrent()` pour itérer sur les autres capteurs de courant.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YCurrent`, correspondant au premier capteur de courant accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de courant disponibles.

**current→calibrateFromPoints()
current.calibrateFromPoints()****YCurrent**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→describe()current.describe()**YCurrent**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de courant au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le capteur de courant (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

current→get_advertisedValue()
current→advertisedValue()
current.get_advertisedValue()

YCurrent

Retourne la valeur courante du capteur de courant (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de courant (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

current→get_currentRawValue()
current→currentRawValue()
current.get_currentRawValue()

YCurrent

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mA, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mA, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

current→get_currentValue()**YCurrent****current→currentValue()current.get_currentValue()**

Retourne la valeur actuelle du courant, en mA, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du courant, en mA, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

current→get_errorMessage()

YCurrent

current→errorMessage()current.getErrorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de courant.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de courant.

current→get_errorType()**YCurrent****current→errorType()current.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de courant.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de courant.

current→get_friendlyName()**YCurrent****current→friendlyName()current.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du capteur de courant au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de courant si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de courant (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de courant en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

current→get_functionDescriptor()
current→functionDescriptor()
current.get_functionDescriptor()

YCurrent

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

current→get_functionId()

YCurrent

current→functionId()current.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de courant, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de courant (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

current→get_hardwareId()**YCurrent****current→hardwareId()current.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de courant au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de courant (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de courant (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

current→get_highestValue()

YCurrent

current→highestValue()current.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour le courant depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour le courant depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

current→get_logFrequency()**YCurrent****current→logFrequency()current.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

current→get_logicalName()

YCurrent

current→logicalName()current.get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur de courant.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de courant.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

current→get_lowestValue()**YCurrent****current→lowestValue()current.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour le courant depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour le courant depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

current→get_module()

YCurrent

current→module()current.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

current→get_recordedData()**YCurrent****current→recordedData()current.get_recordedData()**

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

current→get_reportFrequency()
current→reportFrequency()
current.get_reportFrequency()

YCurrent

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

current→get_resolution()**YCurrent****current→resolution()current.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

current→get_unit()

YCurrent

current→unit()current.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle le courant est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle le courant est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

current→get(userData)**YCurrent****current→userData()current.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

current→isOnline()current.isOnline()**YCurrent**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de courant est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de courant sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de courant est joignable, false sinon

current→load()current.load()**YCurrent**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de courant, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→loadCalibrationPoints()
current.loadCalibrationPoints()**YCurrent**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→nextCurrent()current.nextCurrent()**YCurrent**

Continue l'énumération des capteurs de courant commencée à l'aide de `yFirstCurrent()`.

```
def nextCurrent( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YCurrent` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**current→registerTimedReportCallback()
current.registerTimedReportCallback()****YCurrent**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

current→registerValueCallback()
current.registerValueCallback()**YCurrent**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

current→set_highestValue()
current→setHighestValue()
current.set_highestValue()

YCurrent

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set_logFrequency()
current→setLogFrequency()
current.set_logFrequency()

YCurrent

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set_logicalName()	YCurrent
current→setLogicalName()current.set_logicalName()	

Modifie le nom logique du capteur de courant.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de courant.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set_lowestValue()	YCurrent
current→setLowestValue()	current.set_lowestValue()

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set_reportFrequency()
current→setReportFrequency()
current.set_reportFrequency()

YCurrent

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set_resolution()**YCurrent****current→setResolution()current.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

current→set(userData)

YCurrent

current→setUserData()current.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Object): void
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.9. Interface de la fonction DataLogger

Les capteurs de Yoctopuce sont équipés d'une mémoire non-volatile permettant de mémoriser les données mesurées d'une manière autonome, sans nécessiter le suivi permanent d'un ordinateur. La fonction DataLogger contrôle les paramètres globaux de cet enregistreur de données.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_datalogger.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
var YDataLogger = yoctolib.YDataLogger;
php require_once('yocto_datalogger.php');
cpp #include "yocto_datalogger.h"
m #import "yocto_datalogger.h"
pas uses yocto_datalogger;
vb yocto_datalogger.vb
cs yocto_datalogger.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDataLogger;
py from yocto_datalogger import *

```

Fonction globales

yFindDataLogger(func)

Permet de retrouver un enregistreur de données d'après un identifiant donné.

yFirstDataLogger()

Commence l'énumération des enregistreurs de données accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YDataLogger

datalogger→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'enregistreur de données au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

datalogger→forgetAllDataStreams()

Efface tout l'historique des mesures de l'enregistreur de données.

datalogger→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'enregistreur de données (pas plus de 6 caractères).

datalogger→get_autoStart()

Retourne le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension.

datalogger→get_beaconDriven()

Retourne vrai si l'enregistreur de données est synchronisé avec la balise de localisation.

datalogger→get_currentRunIndex()

Retourne le numéro du Run actuel, correspondant au nombre de fois que le module a été mis sous tension avec la fonction d'enregistreur de données active.

datalogger→get_dataSets()

Retourne une liste d'objets YDataSet permettant de récupérer toutes les mesures stockées par l'enregistreur de données.

datalogger→get_dataStreams(v)

Construit une liste de toutes les séquences de mesures mémorisées par l'enregistreur (ancienne méthode).

datalogger→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.

datalogger→get_errorType()

3. Reference

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.
datalogger→get_friendlyName() Retourne un identifiant global de l'enregistreur de données au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.
datalogger→get_functionDescriptor() Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.
datalogger→get_functionId() Retourne l'identifiant matériel de l'enregistreur de données, sans référence au module.
datalogger→get_hardwareId() Retourne l'identifiant matériel unique de l'enregistreur de données au format SERIAL . FUNCTIONID.
datalogger→get_logicalName() Retourne le nom logique de l'enregistreur de données.
datalogger→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
datalogger→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
datalogger→get_recording() Retourne l'état d'activation de l'enregistreur de données.
datalogger→get_timeUTC() Retourne le timestamp Unix de l'heure UTC actuelle, lorsqu'elle est connue.
datalogger→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
datalogger→isOnline() Vérifie si le module hébergeant l'enregistreur de données est joignable, sans déclencher d'erreur.
datalogger→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant l'enregistreur de données est joignable, sans déclencher d'erreur.
datalogger→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes de l'enregistreur de données, avec une durée de validité spécifiée.
datalogger→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes de l'enregistreur de données, avec une durée de validité spécifiée.
datalogger→nextDataLogger() Continue l'énumération des enregistreurs de données commencée à l'aide de yFirstDataLogger().
datalogger→registerValueCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
datalogger→set_autoStart(newval) Modifie le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension.
datalogger→set_beaconDriven(newval) Modifie le mode de synchronisation de l'enregistreur de données .
datalogger→set_logicalName(newval) Modifie le nom logique de l'enregistreur de données.
datalogger→set_recording(newval) Modifie l'état d'activation de l'enregistreur de données.
datalogger→set_timeUTC(newval) Modifie la référence de temps UTC, afin de l'attacher aux données enregistrées.
datalogger→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

datalogger→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YDataLogger.FindDataLogger() yFindDataLogger()YDataLogger.FindDataLogger()

Permet de retrouver un enregistreur de données d'après un identifiant donné.

```
def FindDataLogger( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'enregistreur de données soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YDataLogger.isOnLine()` pour tester si l'enregistreur de données est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'enregistreur de données sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YDataLogger` qui permet ensuite de contrôler l'enregistreur de données.

YDataLogger.FirstDataLogger()**YDataLogger****yFirstDataLogger()YDataLogger.FirstDataLogger()**

Commence l'énumération des enregistreurs de données accessibles par la librairie.

```
def FirstDataLogger( )
```

Utiliser la fonction `YDataLogger.nextDataLogger()` pour itérer sur les autres enregistreurs de données.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YDataLogger`, correspondant au premier enregistreur de données accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de enregistreurs de données disponibles.

datalogger→describe()datalogger.describe()**YDataLogger**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'enregistreur de données au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'enregistreur de données (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

**datalogger→forgetAllDataStreams()
datalogger.forgetAllDataStreams()****YDataLogger**

Efface tout l'historique des mesures de l'enregistreur de données.

```
def getAllDataStreams( )
```

Cette méthode remet aussi à zéro le compteur de Runs.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→get_advertisedValue()
datalogger→advertisedValue()
datalogger.get_advertisedValue()

YDataLogger

Retourne la valeur courante de l'enregistreur de données (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'enregistreur de données (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID**.

datalogger→get_autoStart()**YDataLogger****datalogger→autoStart()datalogger.get_autoStart()**

Retourne le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension.

```
def get_autoStart( )
```

Retourne :

soit Y_AUTOSTART_OFF, soit Y_AUTOSTART_ON, selon le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_AUTOSTART_INVALID.

datalogger→get_beaconDriven()
datalogger→beaconDriven()
datalogger.get_beaconDriven()

YDataLogger

Retourne vrais si l'enregistreur de données est synchronisé avec la balise de localisation.

```
def get_beaconDriven( )
```

Retourne :

soit Y_BEACONDRIVEN_OFF, soit Y_BEACONDRIVEN_ON, selon vrais si l'enregistreur de données est synchronisé avec la balise de localisation

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BEACONDRIVEN_INVALID.

datalogger→get_currentRunIndex()
datalogger→currentRunIndex()
datalogger.get_currentRunIndex()

YDataLogger

Retourne le numéro du Run actuel, correspondant au nombre de fois que le module a été mis sous tension avec la fonction d'enregistreur de données active.

```
def get_currentRunIndex( )
```

Retourne :

un entier représentant le numéro du Run actuel, correspondant au nombre de fois que le module a été mis sous tension avec la fonction d'enregistreur de données active

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRUNINDEX_INVALID.

datalogger→get_dataSets()

YDataLogger

datalogger→dataSets()datalogger.get_dataSets()

Retourne une liste d'objets YDataSet permettant de récupérer toutes les mesures stockées par l'enregistreur de données.

```
def get_dataSets( )
```

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets YDataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Retourne :

une liste d'objets YDataSet

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

datalogger→get_dataStreams()
datalogger→dataStreams()
datalogger.get_dataStreams()**YDataLogger**

Construit une liste de toutes les séquences de mesures mémorisées par l'enregistreur (ancienne méthode).

```
def get_dataStreams( v)
```

L'appelant doit passer par référence un tableau vide pour stocker les objets YDataStream, et la méthode va les remplir avec des objets décrivant les séquences de données disponibles.

Cette méthode est préservée pour maintenir la compatibilité avec les applications existantes. Pour les nouvelles applications, il est préférable d'utiliser la méthode `get_dataSets()` ou d'appeler directement la méthode `get_recordedData()` sur l'objet représentant le capteur désiré.

Paramètres :

v un tableau de YDataStreams qui sera rempli avec les séquences trouvées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→get_errorMessage()
datalogger→errorMessage()
datalogger.get_errorMessage()

YDataLogger

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.

def get_errorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.

datalogger→get_errorType()**YDataLogger****datalogger→errorType()datalogger.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'enregistreur de données.

datalogger→get_friendlyName()
datalogger→friendlyName()
datalogger.get_friendlyName()

YDataLogger

Retourne un identifiant global de l'enregistreur de données au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'enregistreur de données si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'enregistreur de données (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'enregistreur de données en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

**datalogger→get_functionDescriptor()
datalogger→functionDescriptor()
datalogger.get_functionDescriptor()****YDataLogger**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

datalogger→get_functionId()

YDataLogger

datalogger→functionId()datalogger.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'enregistreur de données, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'enregistreur de données (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

**datalogger→get_hardwareId()
datalogger→hardwareId()
datalogger.get_hardwareId()****YDataLogger**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'enregistreur de données au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'enregistreur de données (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'enregistreur de données (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

datalogger→get_logicalName()
datalogger→logicalName()
datalogger.get_logicalName()

YDataLogger

Retourne le nom logique de l'enregistreur de données.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'enregistreur de données.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

datalogger→get_module()**YDataLogger****datalogger→module()datalogger.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

datalogger→get_recording()

YDataLogger

datalogger→recording()datalogger.get_recording()

Retourne l'état d'activation de l'enregistreur de données.

```
def get_recording( )
```

Retourne :

soit Y_RECORDING_OFF, soit Y_RECORDING_ON, selon l'état d'activation de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RECORDING_INVALID.

datalogger→get_timeUTC()**YDataLogger****datalogger→timeUTC()datalogger.get_timeUTC()**

Retourne le timestamp Unix de l'heure UTC actuelle, lorsqu'elle est connue.

```
def get_timeUTC( )
```

Retourne :

un entier représentant le timestamp Unix de l'heure UTC actuelle, lorsqu'elle est connue

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_TIMEUTC_INVALID.

datalogger→get(userData)

YDataLogger

datalogger→userData()datalogger.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

datalogger→isOnline()datalogger.isOnline()**YDataLogger**

Vérifie si le module hébergeant l'enregistreur de données est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'enregistreur de données sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'enregistreur de données est joignable, `false` sinon

datalogger→load()datalogger.load()**YDataLogger**

Met en cache les valeurs courantes de l'enregistreur de données, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**datalogger→nextDataLogger()
datalogger.nextDataLogger()****YDataLogger**

Continue l'énumération des enregistreurs de données commencée à l'aide de `yFirstDataLogger()`.

```
def nextDataLogger( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YDataLogger` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**datalogger→registerValueCallback()
datalogger.registerValueCallback()****YDataLogger**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

datalogger→set_autoStart()**YDataLogger****datalogger→setAutoStart()datalogger.set_autoStart()**

Modifie le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension.

```
def set_autoStart( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval soit `Y_AUTOSTART_OFF`, soit `Y_AUTOSTART_ON`, selon le mode d'activation automatique de l'enregistreur de données à la mise sous tension

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→set_beaconDriven()
datalogger→setBeaconDriven()
datalogger.set_beaconDriven()

YDataLogger

Modifie le mode de synchronisation de l'enregistreur de données .

```
def set_beaconDriven( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval soit Y_BEACONDRIVEN_OFF, soit Y_BEACONDRIVEN_ON, selon le mode de synchronisation de l'enregistreur de données

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→set_logicalName()
datalogger→setLogicalName()
datalogger.set_logicalName()

YDataLogger

Modifie le nom logique de l'enregistreur de données.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'enregistreur de données.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→set_recording()
datalogger→setRecording()
datalogger.set_recording()

YDataLogger

Modifie l'état d'activation de l'enregistreur de données.

```
def set_recording( newval )
```

Paramètres :

newval soit Y_RECORDING_OFF, soit Y_RECORDING_ON, selon l'état d'activation de l'enregistreur de données

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→set_timeUTC()**YDataLogger****datalogger→setTimeUTC()datalogger.set_timeUTC()**

Modifie la référence de temps UTC, afin de l'attacher aux données enregistrées.

```
def set_timeUTC( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant la référence de temps UTC, afin de l'attacher aux données enregistrées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

datalogger→set(userData)**YDataLogger****datalogger→setUserData()datalogger.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Any)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.10. Séquence de données mise en forme

Un Run est un intervalle de temps pendant lequel un module est sous tension. Les objets YDataRun fournissent un accès facilité à toutes les mesures collectées durant un Run donné, y compris en permettant la lecture par mesure distantes d'un intervalle spécifié.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_datalogger.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
          var YDataLogger = yoctolib.YDataLogger;
php require_once('yocto_datalogger.php');
cpp #include "yocto_datalogger.h"
m #import "yocto_datalogger.h"
pas uses yocto_datalogger;
vb yocto_datalogger.vb
cs yocto_datalogger.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDataLogger;
py from yocto_datalogger import *

```

Méthodes des objets YDataRun

datarun→get_averageValue(measureName, pos)

Retourne la valeur moyenne des mesures observées au moment choisi.

datarun→get_duration()

Retourne la durée (en secondes) du Run.

datarun→get_maxValue(measureName, pos)

Retourne la valeur maximale des mesures observées au moment choisi.

datarun→get_measureNames()

Retourne les noms des valeurs mesurées par l'enregistreur de données.

datarun→get_minValue(measureName, pos)

Retourne la valeur minimale des mesures observées au moment choisi.

datarun→get_startTimeUTC()

Retourne l'heure absolue du début du Run, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

datarun→get_valueCount()

Retourne le nombre de valeurs accessibles dans ce Run, étant donné l'intervalle de temps choisi entre les valeurs.

datarun→get_valueInterval()

Retourne l'intervalle de temps représenté par chaque valeur de ce run.

datarun→set_valueInterval(valueInterval)

Change l'intervalle de temps représenté par chaque valeur de ce run.

datarun→get_averageValue()

YDataRun

datarun→averageValue()datarun.get_averageValue()

Retourne la valeur moyenne des mesures observées au moment choisi.

```
def get_averageValue( measureName, pos)
```

Paramètres :

measureName le nom de la mesure désirée (un des noms retournés par `get_measureNames`)

pos l'index de la position désirée, entre 0 et la valeur de `get_valueCount`

Retourne :

une nombre flottant (la valeur moyenne).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_AVERAGEVALUE_INVALID`.

datarun→get_duration()**YDataRun****datarun→duration()datarun.get_duration()**

Retourne la durée (en secondes) du Run.

```
def get_duration( )
```

Lorsque cette méthode est appellée dur le Run courant et que l'enregistreur de données est actif, l'appel à cette méthode force un rechargeement de la dernière séquence du module pour s'assurer que la réponse prend en compte les dernières données enregistrées.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le début du Run (quand le module a été mis sous tension) et la dernière mesure enregistrée.

datarun→get_maxValue()**YDataRun****datarun→maxValue()datarun.get_maxValue()**

Retourne la valeur maximale des mesures observées au moment choisi.

```
def get_maxValue( measureName, pos)
```

Paramètres :

measureName le nom de la mesure désirée (un des noms retournés par `get_measureNames`)

pos l'index de la position désirée, entre 0 et la valeur de `get_valueCount`

Retourne :

une nombre flottant (la valeur maximale).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_MAXVALUE_INVALID`.

datarun→get_measureNames()
datarun→measureNames()
datarun.get_measureNames()

YDataRun

Retourne les noms des valeurs mesurées par l'enregistreur de données.

def get_measureNames()

Dans la plupart des cas, le nom des colonnes correspond à l'identifiant matériel du capteur qui a produit la mesure.

Retourne :

une liste de chaîne de caractères (les noms des mesures)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

datarun→get_minValue()

YDataRun

datarun→minValue()datarun.get_minValue()

Retourne la valeur minimale des mesures observées au moment choisi.

```
def get_minValue( measureName, pos)
```

Paramètres :

measureName le nom de la mesure désirée (un des noms retournés par `get_measureNames`)

pos l'index de la position désirée, entre 0 et la valeur de `get_valueCount`

Retourne :

une nombre flottant (la valeur minimale).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_MINVALUE_INVALID`.

datarun→getStartTimeUTC()
datarun→startTimeUTC()**YDataRun**

Retourne l'heure absolue du début du Run, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

Si l'heure UTC n'a jamais été configurée dans l'enregistreur de données durant le run, et si il ne s'agit pas du run courant, cette méthode retourne 0.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 et le début du Run.

datarun→get_valueCount()

YDataRun

datarun→valueCount()datarun.get_valueCount()

Retourne le nombre de valeurs accessibles dans ce Run, étant donné l'intervalle de temps choisi entre les valeurs.

```
def get_valueCount( )
```

Lorsque cette méthode est appellée dur le Run courant et que l'enregistreur de données est actif, l'appel à cette méthode force un rechargeement de la dernière séquence du module pour s'assurer que la réponse prend en compte les dernières données enregistrées.

Retourne :

un entier positif correspondant à la durée du Run divisée par l'intervalle entre les valeurs.

datarun→get_valueInterval()**YDataRun****datarun→valueInterval()datarun.get_valueInterval()**

Retourne l'intervalle de temps représenté par chaque valeur de ce run.

```
def get_valueInterval( )
```

La valeur par défaut correspond à la plus grande granularité des mesures archivées dans la flash de l'enregistreur de données pour ce Run, mais l'intervalle à utiliser peut être configuré librement si désiré.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes couvertes par chaque valeur représentée dans le Run.

datarun→set_valueInterval()
datarun→setValueInterval()
datarun.set_valueInterval()

YDataRun

Change l'intervalle de temps représenté par chaque valeur de ce run.

def set_valueInterval(valueInterval)

La valeur par défaut correspond à la plus grande granularité des mesures archivées dans la flash de l'enregistreur de données pour ce Run, mais l'intervalle à utiliser peut être configuré librement si désiré.

Paramètres :

valueInterval un nombre entier de secondes.

Retourne :

nothing

3.11. Séquence de données enregistrées

Les objets YDataSet permettent de récupérer un ensemble de mesures enregistrées correspondant à un capteur donné, pour une période choisie. Ils permettent le chargement progressif des données. Lorsque l'objet YDataSet est instancié par la fonction `get_recordedData()`, aucune donnée n'est encore chargée du module. Ce sont les appels successifs à la méthode `loadMore()` qui procèdent au chargement effectif des données depuis l'enregistreur de données.

Un résumé des mesures disponibles est disponible via la fonction `get_preview()` dès le premier appel à `loadMore()`. Les mesures elles-mêmes sont disponibles via la fonction `get_measures()` au fur et à mesure de leur chargement.

Cette classe ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets YDataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Méthodes des objets YDataSet

`dataset→get_endTimeUTC()`

Retourne l'heure absolue de la fin des mesures disponibles, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

`dataset→get_functionId()`

Retourne l'identifiant matériel de la fonction qui a effectué les mesures, sans référence au module.

`dataset→get_hardwareId()`

Retourne l'identifiant matériel unique de la fonction qui a effectué les mesures, au format SERIAL.FUNCTIONID.

`dataset→get_measures()`

Retourne toutes les mesures déjà disponibles pour le DataSet, sous forme d'une liste d'objets YMeasure.

`dataset→get_preview()`

Retourne une version résumée des mesures qui pourront être obtenues de ce YDataSet, sous forme d'une liste d'objets YMeasure.

`dataset→get_progress()`

Retourne l'état d'avancement du chargement des données, sur une échelle de 0 à 100.

`dataset→get_startTimeUTC()`

Retourne l'heure absolue du début des mesures disponibles, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

`dataset→get_summary()`

Retourne un objet YMeasure résumant tout le YDataSet.

`dataset→get_unit()`

3. Reference

Retourne l'unité dans laquelle la valeur mesurée est exprimée.

dataset→loadMore()

Procède au chargement du bloc suivant de mesures depuis l'enregistreur de données du module, et met à jour l'indicateur d'avancement.

dataset→loadMore_async(callback, context)

Procède au chargement du bloc suivant de mesures depuis l'enregistreur de données du module, de manière asynchrone.

dataset→get_endTimeUTC()**YDataSet****dataset→endTimeUTC()dataset.get_endTimeUTC()**

Retourne l'heure absolue de la fin des mesures disponibles, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

```
def get_endTimeUTC( )
```

Lorsque l'objet YDataSet est créé, l'heure de fin est celle qui a été passée en paramètre à la fonction `get_dataSet`. Dès le premier appel à la méthode `loadMore()`, l'heure de fin est mise à jour à la dernière mesure effectivement disponible dans l'enregistreur de données pour la plage spécifiée.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 et la dernière mesure.

dataset→get_functionId()

YDataSet

dataset→functionId()dataset.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de la fonction qui a effectué les mesures, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `temperature1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la fonction (ex: `temperature1`)

dataset→get_hardwareId()**YDataSet****dataset→hardwareId()dataset.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique de la fonction qui a effectué les mesures, au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de la fonction (par exemple THRMCPL1-123456.temperature1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la fonction (ex: THRMCPL1-123456.temperature1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

dataset→get_measures() **YDataSet**
dataset→measures()dataset.get_measures()

Retourne toutes les mesures déjà disponibles pour le DataSet, sous forme d'une liste d'objets YMeasure.

```
def get_measures( )
```

Chaque élément contient: - le moment où la mesure a débuté - le moment où la mesure s'est terminée - la valeur minimale observée dans l'intervalle de temps - la valeur moyenne observée dans l'intervalle de temps - la valeur maximale observée dans l'intervalle de temps

Avant d'appeler cette méthode, vous devez appeler `loadMore()` pour charger des données depuis l'enregistreur sur le module. L'appel doit être répété plusieurs fois pour charger toutes les données, mais vous pouvez commencer à utiliser les données disponibles avant qu'elles n'aient été toutes chargées

Les mesures les plus anciennes sont toujours chargées les premières, et les plus récentes en dernier. De ce fait, les timestamps dans la table des mesures sont normalement par ordre chronologique. La seule exception est dans le cas où il y a eu un ajustement de l'horloge UTC de l'enregistreur de données pendant l'enregistrement.

Retourne :

un tableau d'enregistrements, chaque enregistrement représentant une mesure effectuée à un moment précis.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

dataset→get_preview()**YDataSet****dataset→preview()dataset.get_preview()**

Retourne une version résumée des mesures qui pourront être obtenues de ce YDataSet, sous forme d'une liste d'objets YMeasure.

```
def get_preview( )
```

Chaque élément contient: - le début d'un intervalle de temps - la fin d'un intervalle de temps - la valeur minimale observée dans l'intervalle de temps - la valeur moyenne observée dans l'intervalle de temps - la valeur maximale observée dans l'intervalle de temps

Le résumé des mesures est disponible dès que `loadMore()` a été appelé pour la première fois.

Retourne :

un tableau d'enregistrements, chaque enregistrement représentant les mesures observée durant un certain intervalle de temps.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

dataset→get_progress()

YDataSet

dataset→progress()dataset.get_progress()

Retourne l'état d'avancement du chargement des données, sur une échelle de 0 à 100.

```
def get_progress( )
```

A l'instanciation de l'objet par la fonction `get_dataSet()`, l'avancement est nul. Au fur et à mesure des appels à `loadMore()`, l'avancement progresse pour atteindre la valeur 100 lorsque toutes les mesures ont été chargées.

Retourne :

un nombre entier entre 0 et 100 représentant l'avancement du chargement des données demandées.

dataset→getStartTimeUTC()**YDataSet****dataset→startTimeUTC()dataset.getStartTimeUTC()**

Retourne l'heure absolue du début des mesures disponibles, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

```
def getStartTimeUTC( )
```

Lorsque l'objet YDataSet est créé, l'heure de départ est celle qui a été passée en paramètre à la fonction `get_dataSet`. Dès le premier appel à la méthode `loadMore()`, l'heure de départ est mise à jour à la première mesure effectivement disponible dans l'enregistreur de données pour la plage spécifiée.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 et la première mesure enregistrée.

dataset→get_summary()

YDataSet

dataset→summary()dataset.get_summary()

Retourne un objet YMeasure résumant tout le YDataSet.

```
def get_summary( )
```

Il inclut les information suivantes: - le moment de la première mesure - le moment de la dernière mesure - la valeur minimale observée dans l'intervalle de temps - la valeur moyenne observée dans l'intervalle de temps - la valeur maximale observée dans l'intervalle de temps

Ce résumé des mesures est disponible dès que `loadMore()` a été appelé pour la première fois.

Retourne :

un objet YMeasure

dataset→get_unit()**YDataSet****dataset→unit()dataset.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle la valeur mesurée est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant une unité physique.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

dataset→loadMore()dataset.loadMore()

YDataSet

Procède au chargement du bloc suivant de mesures depuis l'enregistreur de données du module, et met à jour l'indicateur d'avancement.

```
def loadMore( )
```

Retourne :

un nombre entier entre 0 et 100 représentant l'avancement du chargement des données demandées, ou un code d'erreur négatif en cas de problème.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.12. Séquence de données enregistrées brute

Les objets YDataStream correspondent aux séquences de mesures enregistrées brutes, directement telles qu'obtenues par l'enregistreur de données présent dans les senseurs de Yoctopuce.

Dans la plupart des cas, il n'est pas nécessaire d'utiliser les objets DataStream, car les objets YDataSet (retournés par la méthode `get_recordedData()` des senseurs et la méthode `get_dataSets()` du DataLogger) fournissent une interface plus pratique.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Méthodes des objets YDataStream

`datastream→get_averageValue()`

Retourne la moyenne des valeurs observées durant cette séquence.

`datastream→get_columnCount()`

Retourne le nombre de colonnes de données contenus dans la séquence.

`datastream→get_columnNames()`

Retourne le nom (la sémantique) des colonnes de données contenus dans la séquence.

`datastream→get_data(row, col)`

Retourne une mesure unique de la séquence, spécifiée par l'index de l'enregistrement (ligne) et de la mesure (colonne).

`datastream→get_dataRows()`

Retourne toutes les données mesurées contenus dans la séquence, sous forme d'une liste de vecteurs (table bidimensionnelle).

`datastream→get_dataSamplesIntervalMs()`

Retourne le nombre de millisecondes entre chaque mesure de la séquence.

`datastream→get_duration()`

Retourne la durée approximative de cette séquence, en secondes.

`datastream→get_maxValue()`

Retourne la plus grande valeur observée durant cette séquence.

`datastream→get_minValue()`

Retourne la plus petite valeur observée durant cette séquence.

`datastream→getRowCount()`

Retourne le nombre d'enregistrement contenus dans la séquence.

`datastream→get_runIndex()`

Retourne le numéro de Run de la séquence de données.

`datastream→get_startTime()`

3. Reference

Retourne le temps de départ relatif de la séquence (en secondes).

datastream→get_startTimeUTC()

Retourne l'heure absolue du début de la séquence de données, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

datastream→get_averageValue()
datastream→averageValue()
datastream.get_averageValue()

YDataStream

Retourne la moyenne des valeurs observées durant cette séquence.

```
def get_averageValue( )
```

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode retournera toujours Y_DATA_INVALID.

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la moyenne des valeurs, ou Y_DATA_INVALID si la séquence n'est pas encore terminée.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DATA_INVALID.

datastream→get_columnCount()
datastream→columnCount()
datastream.get_columnCount()

YDataStream

Retourne le nombre de colonnes de données contenus dans la séquence.

def get_columnCount()

La sémantique des données présentes dans chaque colonne peut être obtenue à l'aide de la méthode `get_columnNames()`.

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode déclanche le chargement de toutes les données de la séquence si nécessaire, ce qui peut prendre un petit instant.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de colonnes.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

datastream→get_columnNames()
datastream→columnNames()
datastream.get_columnNames()**YDataStream**

Retourne le nom (la sémantique) des colonnes de données contenus dans la séquence.

```
def get_columnNames( )
```

Dans la plupart des cas, le nom des colonnes correspond à l'identifiant matériel du capteur qui a produit la mesure. Pour les séquences enregistrées à faible fréquence, l'enregistreur de donnée stocke la valeur min, moyenne et max observée durant chaque intervalle de temps dans des colonnes avec les suffixes _min, _avg et _max respectivement.

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode déclenche le chargement de toutes les données de la séquence si nécessaire, ce qui peut prendre un petit instant.

Retourne :

une liste de chaîne de caractères.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

**datastream→get_data()
datastream→data()datastream.get_data()****YDataStream**

Retourne une mesure unique de la séquence, spécifiée par l'index de l'enregistrement (ligne) et de la mesure (colonne).

```
def get_data( row, col)
```

La sémantique des données présentes dans chaque colonne peut être obtenue à l'aide de la méthode `get_columnNames()`.

Cette méthode déclanche le chargement de toutes les données de la séquence, si cela n'était pas encore fait.

Paramètres :

row index de l'enregistrement (ligne)

col index de la mesure (colonne)

Retourne :

un nombre décimal

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_DATA_INVALID`.

datastream→get_dataRows()**YDataStream****datastream→dataRows()datastream.get_dataRows()**

Retourne toutes les données mesurées contenues dans la séquence, sous forme d'une liste de vecteurs (table bidimensionnelle).

```
def get_dataRows( )
```

La sémantique des données présentes dans chaque colonne peut être obtenue à l'aide de la méthode `get_columnNames()`.

Cette méthode déclanche le chargement de toutes les données de la séquence, si cela n'était pas encore fait.

Retourne :

une liste d'enregistrements, chaque enregistrement étant lui-même une liste de nombres décimaux.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

datastream→get_dataSamplesIntervalMs()
datastream→dataSamplesIntervalMs()
datastream.get_dataSamplesIntervalMs()

YDataStream

Retourne le nombre de millisecondes entre chaque mesure de la séquence.

```
def get_dataSamplesIntervalMs( )
```

Par défaut, l'enregistreur mémorise une mesure par seconde, mais la fréquence d'enregistrement peut être changée pour chaque fonction.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de millisecondes entre deux mesures consécutives.

datastream→get_duration()**YDataStream****datastream→duration()datastream.get_duration()**

Retourne la durée approximative de cette séquence, en secondes.

```
def get_duration( )
```

Retourne :

le nombre de secondes couvertes par cette séquence.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DURATION_INVALID.

datastream→get_maxValue()

YDataStream

datastream→maxValue()datastream.get_maxValue()

Retourne la plus grande valeur observée durant cette séquence.

```
def get_maxValue( )
```

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode retournera toujours Y_DATA_INVALID.

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la plus grande valeur, ou Y_DATA_INVALID si la séquence n'est pas encore terminée.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DATA_INVALID.

datastream→get_minValue()**YDataStream****datastream→minValue()datastream.get_minValue()**

Retourne la plus petite valeur observée durant cette séquence.

```
def get_minValue( )
```

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode retournera toujours Y_DATA_INVALID.

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la plus petite valeur, ou Y_DATA_INVALID si la séquence n'est pas encore terminée.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DATA_INVALID.

datastream→getRowCount()

YDataStream

datastream→rowCount()datastream.getRowCount()

Retourne le nombre d'enregistrement contenus dans la séquence.

```
def getRowCount( )
```

Si le module utilise un firmware antérieur à la version 13000, cette méthode déclanche le chargement de toutes les données de la séquence si nécessaire, ce qui peut prendre un petit instant.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre d'enregistrements.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

datastream→get_runIndex()**YDataStream****datastream→runIndex()datastream.get_runIndex()**

Retourne le numéro de Run de la séquence de données.

```
def get_runIndex( )
```

Un Run peut être composé de plusieurs séquences, couvrant différents intervalles de temps.

Retourne :

un entier positif correspondant au numéro du Run

datastream→getStartTime()**YDataStream****datastream→startTime()datastream.getStartTime()**

Retourne le temps de départ relatif de la séquence (en secondes).

```
def getStartTime( )
```

Pour les firmwares récents, la valeur est relative à l'heure courante (valeur négative). Pour les modules utilisant un firmware plus ancien que la version 13000, la valeur est le nombre de secondes depuis la mise sous tension du module (valeur positive). Si vous désirez obtenir l'heure absolue du début de la séquence, utilisez `getStartTimeUTC()`.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le début du Run et le début de la séquence enregistrée.

datastream→getStartTimeUTC()
datastream→startTimeUTC()
datastream.getStartTimeUTC()

YDataStream

Retourne l'heure absolue du début de la séquence de données, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 (date/heure au format Unix).

```
def getStartTimeUTC( )
```

Si l'heure UTC n'était pas configurée dans l'enregistreur de données au début de la séquence, cette méthode retourne 0.

Retourne :

un entier positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 et le début de la séquence enregistrée.

3.13. Interface de la fonction DigitalIO

La librairie de programmation Yoctopuce permet simplement de changer l'état de chaque bit du port d'entrée sortie. Il est possible de changer tous les bits du port à la fois, ou de les changer indépendamment. La librairie permet aussi de créer des courtes impulsions de durée déterminée. Le comportement électrique de chaque entrée/sortie peut être modifié (open drain et polarité inverse).

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_digitalio.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YDigitalIO = yoctolib.YDigitalIO;
php require_once('yocto_digitalio.php');
cpp #include "yocto_digitalio.h"
m #import "yocto_digitalio.h"
pas uses yocto_digitalio;
vb yocto_digitalio.vb
cs yocto_digitalio.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDigitalIO;
py from yocto_digitalio import *

```

Fonction globales

yFindDigitalIO(func)

Permet de retrouver un port d'E/S digital d'après un identifiant donné.

yFirstDigitalIO()

Commence l'énumération des ports d'E/S digitaux accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YDigitalIO

digitalio→delayedPulse(bitno, ms_delay, ms_duration)

Préprogramme une impulsion de durée spécifiée sur un bit choisi.

digitalio→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port d'E/S digital au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

digitalio→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du port d'E/S digital (pas plus de 6 caractères).

digitalio→get_bitDirection(bitno)

Retourne la direction d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→get_bitOpenDrain(bitno)

Retourne la direction d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→get_bitPolarity(bitno)

Retourne la polarité d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→get_bitState(bitno)

Retourne l'état d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

digitalio→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

digitalio→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du port d'E/S digital au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

digitalio→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

digitalio→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du port d'E/S digital, sans référence au module.

digitalio→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du port d'E/S digital au format SERIAL.FUNCTIONID.

digitalio→get_logicalName()

Retourne le nom logique du port d'E/S digital.

digitalio→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

digitalio→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

digitalio→get_outputVoltage()

Retourne la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie.

digitalio→get_portDirection()

Retourne la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie.

digitalio→get_portOpenDrain()

Retourne le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap).

digitalio→get_portPolarity()

Retourne la polarité des bits du port (bitmap).

digitalio→get_portSize()

Retourne le nombre de bits implémentés dans le port d'E/S.

digitalio→get_portState()

Retourne l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite.

digitalio→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

digitalio→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le port d'E/S digital est joignable, sans déclencher d'erreur.

digitalio→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le port d'E/S digital est joignable, sans déclencher d'erreur.

digitalio→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du port d'E/S digital, avec une durée de validité spécifiée.

digitalio→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du port d'E/S digital, avec une durée de validité spécifiée.

digitalio→nextDigitalIO()

Continue l'énumération des ports d'E/S digitaux commencée à l'aide de yFirstDigitalIO().

digitalio→pulse(bitno, ms_duration)

Déclenche une impulsion de durée spécifiée sur un bit choisi.

digitalio→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

digitalio→set_bitDirection(bitno, bitdirection)

Change la direction d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→set_bitOpenDrain(bitno, opendrain)

Change le type d'interface électrique d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→set_bitPolarity(bitno, bitpolarity)

Change la polarité d'un seul bit du port d'E/S.

3. Reference

digitalio→set_bitState(bitno, bitstate)

Change l'état d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du port d'E/S digital.

digitalio→set_outputVoltage(newval)

Modifie la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie.

digitalio→set_portDirection(newval)

Modifie la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie.

digitalio→set_portOpenDrain(newval)

Modifie le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap).

digitalio→set_portPolarity(newval)

Modifie la polarité des bits du port (bitmap): Pour chaque bit à 0 l'entrée sortie correspondante fonctionne manière normale, pour chaque bit à 1 elle fonctionne ne manière inversée.

digitalio→set_portState(newval)

Modifie l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite.

digitalio→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

digitalio→toggle_bitState(bitno)

Inverse l'état d'un seul bit du port d'E/S.

digitalio→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YDigitalIO.FindDigitalIO()**YDigitalIO****yFindDigitalIO()YDigitalIO.FindDigitalIO()**

Permet de retrouver un port d'E/S digital d'après un identifiant donné.

```
def FindDigitalIO( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le port d'E/S digital soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YDigitalIO.isOnline()` pour tester si le port d'E/S digital est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence le port d'E/S digital sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YDigitalIO` qui permet ensuite de contrôler le port d'E/S digital.

YDigitalIO.FirstDigitalIO() yFirstDigitalIO()YDigitalIO.FirstDigitalIO()

YDigitalIO

Commence l'énumération des ports d'E/S digitaux accessibles par la librairie.

```
def FirstDigitalIO( )
```

Utiliser la fonction YDigitalIO.nextDigitalIO() pour itérer sur les autres ports d'E/S digitaux.

Retourne :

un pointeur sur un objet YDigitalIO, correspondant au premier port d'E/S digital accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de ports d'E/S digitaux disponibles.

digitalio→delayedPulse()digitalio.delayedPulse()**YDigitalIO**

Préprogramme une impulsion de durée spécifiée sur un bit choisi.

```
def delayedPulse( bitno, ms_delay, ms_duration)
```

Le bit va passer à 1 puis automatiquement revenir à 0 après le temps donné.

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

ms_delay délai d'attente avant l'impulsion, en millisecondes

ms_duration durée de l'impulsion désirée, en millisecondes. Notez que la résolution temporelle du module n'est pas garantie à la milliseconde.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→describe()digitalio.describe()**YDigitalIO**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port d'E/S digital au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le port d'E/S digital (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

digitalio→get_advertisedValue()
digitalio→advertisedValue()
digitalio.get_advertisedValue()**YDigitalIO**

Retourne la valeur courante du port d'E/S digital (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du port d'E/S digital (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

digitalio→get_bitDirection()

YDigitalIO

digitalio→bitDirection()digitalio.get_bitDirection()

Retourne la direction d'un seul bit du port d'E/S.

```
def get_bitDirection( bitno )
```

(0 signifie que le bit est une entrée, 1 une sortie)

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→get_bitOpenDrain()**YDigitalIO****digitalio→bitOpenDrain()digitalio.get_bitOpenDrain()**

Retourne la direction d'un seul bit du port d'E/S.

```
def get_bitOpenDrain( bitno )
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

Retourne :

0 représente une entrée ou une sortie digitale standard, 1 représente une entrée ou sortie en mode collecteur ouvert (drain ouvert)..

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→get_bitPolarity()

YDigitalIO

digitalio→bitPolarity()digitalio.get_bitPolarity()

Retourne la polarité d'un seul bit du port d'E/S.

```
def get_bitPolarity( bitno)
```

0 signifie que l'entrée sortie est en mode normal, 1 qu'elle est en mode inverse

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→get_bitState()
digitalio→bitState()digitalio.get_bitState()**YDigitalIO**

Retourne l'état d'un seul bit du port d'E/S.

```
def get_bitState( bitno )
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

Retourne :

l'état du bit (0 ou 1).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→get_errorMessage()
digitalio→errorMessage()
digitalio.get_errorMessage()

YDigitalIO

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

digitalio→get_errorType()**YDigitalIO****digitalio→errorType()digitalio.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port d'E/S digital.

digitalio→get_friendlyName()

YDigitalIO

digitalio→friendlyName()digitalio.get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du port d'E/S digital au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du port d'E/S digital si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du port d'E/S digital (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port d'E/S digital en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

digitalio→get_functionDescriptor()
digitalio→functionDescriptor()
digitalio.get_functionDescriptor()**YDigitalIO**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

digitalio→get_functionId()

YDigitalIO

digitalio→functionId()digitalio.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du port d'E/S digital, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port d'E/S digital (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

digitalio→get_hwrid()**YDigitalIO****digitalio→hardwareId()digitalio.get_hwrid()**

Retourne l'identifiant matériel unique du port d'E/S digital au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwrid( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du port d'E/S digital (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port d'E/S digital (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

digitalio→get_logicalName()

YDigitalIO

digitalio→logicalName()digitalio.get_logicalName()

Retourne le nom logique du port d'E/S digital.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du port d'E/S digital.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

digitalio→get_module()**YDigitalIO****digitalio→module()digitalio.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

digitalio→get_outputVoltage()
digitalio→outputVoltage()
digitalio.get_outputVoltage()

YDigitalIO

Retourne la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie.

```
def get_outputVoltage( )
```

Retourne :

une valeur parmi `Y_OUTPUTVOLTAGE_USB_5V`, `Y_OUTPUTVOLTAGE_USB_3V` et
`Y_OUTPUTVOLTAGE_EXT_V` représentant la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_OUTPUTVOLTAGE_INVALID`.

digitalio→get_portDirection()**YDigitalIO****digitalio→portDirection()digitalio.get_portDirection()**

Retourne la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie.

```
def get_portDirection( )
```

Retourne :

un entier représentant la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PORTDIRECTION_INVALID.

digitalio→get_portOpenDrain()
digitalio→portOpenDrain()
digitalio.get_portOpenDrain()

YDigitalIO

Retourne le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap).

```
def get_portOpenDrain( )
```

0 représente une entrée ou une sortie digitale standard, 1 représente une entrée ou sortie en mode collecteur ouvert (drain ouvert).

Retourne :

un entier représentant le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PORTOPENDRAIN_INVALID.

digitalio→get_portPolarity()**YDigitalIO****digitalio→portPolarity()digitalio.get_portPolarity()**

Retourne la polarité des bits du port (bitmap).

```
def get_portPolarity( )
```

Pour chaque bit à 0 l'entrée sortie correspondante fonctionne manière normale, pour chaque bit à 1 elle fonctionne ne manière inversée.

Retourne :

un entier représentant la polarité des bits du port (bitmap)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PORTPOLARITY_INVALID.

digitalio→get_portSize()

YDigitalIO

digitalio→portSize()digitalio.get_portSize()

Retourne le nombre de bits implémentés dans le port d'E/S.

```
def get_portSize( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de bits implémentés dans le port d'E/S

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_PORTSIZERO_INVALID`.

digitalio→get_portState()**YDigitalIO****digitalio→portState()digitalio.get_portState()**

Retourne l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite.

```
def get_portState( )
```

Retourne :

un entier représentant l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PORTSTATE_INVALID.

digitalio→get(userData)

YDigitalIO

digitalio→userData()digitalio.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

digitalio→isOnline()digitalio.isOnline()**YDigitalIO**

Vérifie si le module hébergeant le port d'E/S digital est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du port d'E/S digital sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le port d'E/S digital est joignable, `false` sinon

**digitalio→load()
digitalio.load()****YDigitalIO**

Met en cache les valeurs courantes du port d'E/S digital, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→nextDigitalIO()digitalio.nextDigitalIO()**YDigitalIO**

Continue l'énumération des ports d'E/S digitaux commencée à l'aide de `yFirstDigitalIO()`.

```
def nextDigitalIO( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YDigitalIO` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

digitalio→pulse()digitalio.pulse()****

YDigitalIO

Déclenche une impulsion de durée spécifiée sur un bit choisi.

```
def pulse( bitno, ms_duration )
```

Le bit va passer à 1 puis automatiquement revenir à 0 après le temps donné.

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

ms_duration durée de l'impulsion désirée, en millisecondes. Notez que la résolution temporelle du module n'est pas garantie à la milliseconde.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→registerValueCallback()
digitalio.registerValueCallback()**YDigitalIO**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

digitalio→set_bitDirection() **YDigitalIO**
digitalio→setBitDirection()digitalio.set_bitDirection()

Change la direction d'un seul bit du port d'E/S.

```
def set_bitDirection( bitno, bitdirection)
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

bitdirection nouvelle valeur de la direction, 0=entrée, 1=sortie. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé après un redémarrage du module.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_bitOpenDrain()
digitalio→setBitOpenDrain()
digitalio.set_bitOpenDrain()

YDigitalIO

Change le type d'interface électrique d'un seul bit du port d'E/S.

```
def set_bitOpenDrain( bitno, opendrain)
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

opendrain 0 pour faire une entrée ou une sortie digitale standard, 1 pour une entrée ou sortie en mode collecteur ouvert (drain ouvert). N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé après un redémarrage du module.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_bitPolarity()**YDigitalIO****digitalio→setBitPolarity()digitalio.set_bitPolarity()**

Change la polarité d'un seul bit du port d'E/S.

```
def set_bitPolarity( bitno, bitpolarity)
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

bitpolarity nouvelle valeur de la polarité. 0=mode normal, 1=mode inverse. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé après un redémarrage du module.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_bitState()**YDigitalIO****digitalio→setBitState()digitalio.set_bitState()**

Change l'état d'un seul bit du port d'E/S.

```
def set_bitState( bitno, bitstate)
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

bitstate nouvel état du bit (1 ou 0)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_logicalName()
digitalio→setLogicalName()
digitalio.set_logicalName()

YDigitalIO

Modifie le nom logique du port d'E/S digital.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du port d'E/S digital.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**digitalio→set_outputVoltage()
digitalio→setOutputVoltage()
digitalio.set_outputVoltage()****YDigitalIO**

Modifie la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie.

```
def set_outputVoltage( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé après un redémarrage du module.

Paramètres :

newval une valeur parmi `Y_OUTPUTVOLTAGE_USB_5V`, `Y_OUTPUTVOLTAGE_USB_3V` et `Y_OUTPUTVOLTAGE_EXT_V` représentant la source de tension utilisée pour piloter les bits en sortie

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_portDirection()
digitalio→setPortDirection()
digitalio.set_portDirection()

YDigitalIO

Modifie la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie.

```
def set_portDirection( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la direction des bits du port (bitmap): 0 représente un bit en entrée, 1 représente un bit en sortie

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_portOpenDrain()
digitalio→setPortOpenDrain()
digitalio.set_portOpenDrain()

YDigitalIO

Modifie le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap).

```
def set_portOpenDrain( newval )
```

0 représente une entrée ou une sortie digitale standard, 1 représente une entrée ou sortie en mode collecteur ouvert (drain ouvert). N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant le type d'interface électrique de chaque bit du port (bitmap)

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**digitalio→set_portPolarity()
digitalio→setPortPolarity()digitalio.set_portPolarity()****YDigitalIO**

Modifie la polarité des bits du port (bitmap): Pour chaque bit à 0 l'entrée sortie correspondante fonctionne manière normale, pour chaque bit à 1 elle fonctionne ne manière inversée.

```
def set_portPolarity( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant la polarité des bits du port (bitmap): Pour chaque bit à 0 l'entrée sortie correspondante fonctionne manière normale, pour chaque bit à 1 elle fonctionne ne manière inversée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set_portState()**YDigitalIO****digitalio→setPortState()digitalio.set_portState()**

Modifie l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite.

```
def set_portState( newval)
```

Seuls les bits configurés en sortie dans portDirection sont affectés.

Paramètres :

newval un entier représentant l'état du port d'E/S digital: le bit 0 représente l'input 0 et ainsi de suite

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

digitalio→set(userData)**YDigitalIO****digitalio→setUserData()digitalio.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Any)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

digitalio→toggle_bitState()digitalio.toggle_bitState()**YDigitalIO**

Inverse l'état d'un seul bit du port d'E/S.

```
def toggle_bitState( bitno )
```

Paramètres :

bitno index du bit dans le port; le bit de poids faible est à l'index 0

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.14. Interface de la fonction Display

L'interface de contrôle des écrans Yoctopuce est conçue pour afficher facilement des informations et des images. Le module est capable de gérer seul la superposition de plusieurs couches graphiques, qui peuvent être dessinées individuellement, sans affichage immédiat, puis librement positionnées sur l'écran. Il est aussi capable de rejouer des séquences de commandes pré-enregistrées (animations).

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_display.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YDisplay = yoctolib.YDisplay;
require_once('yocto_display.php');
cpp #include "yocto_display.h"
m #import "yocto_display.h"
pas uses yocto_display;
vb yocto_display.vb
cs yocto_display.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDisplay;
py from yocto_display import *

```

Fonction globales

yFindDisplay(func)

Permet de retrouver un ecran d'après un identifiant donné.

yFirstDisplay()

Commence l'énumération des écran accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YDisplay

display→copyLayerContent(srcLayerId, dstLayerId)

Copie le contenu d'un couche d'affichage vers une autre couche.

display→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'écran au format TYPE(NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

display→fade(brightness, duration)

Change la luminosité de l'écran en douceur, pour produire un effet de fade-in ou fade-out.

display→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'écran (pas plus de 6 caractères).

display→get_brightness()

Retourne la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100).

display→get_displayHeight()

Retourne la hauteur de l'écran, en pixels.

display→get_displayLayer(layerId)

Retourne un objet YDisplayLayer utilisable pour dessiner sur la couche d'affichage correspondante.

display→get_displayType()

Retourne le type de l'écran: monochrome, niveaux de gris ou couleur.

display→get_displayWidth()

Retourne la largeur de l'écran, en pixels.

display→get_enabled()

Retourne vrai si le l'écran est alimenté, faux sinon.

display→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'écran.

display→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'écran.

display→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'écran au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

display→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

display→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'écran, sans référence au module.

display→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'écran au format SERIAL . FUNCTIONID.

display→get_layerCount()

Retourne le nombre des couches affichables disponibles.

display→get_layerHeight()

Retourne la hauteur des couches affichables, en pixels.

display→get_layerWidth()

Retourne la largeur des couches affichables, en pixels.

display→get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'écran.

display→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

display→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

display→get_orientation()

Retourne l'orientation sélectionnée pour l'écran.

display→get_startupSeq()

Retourne le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran.

display→get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

display→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant l'écran est joignable, sans déclencher d'erreur.

display→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant l'écran est joignable, sans déclencher d'erreur.

display→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de l'écran, avec une durée de validité spécifiée.

display→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de l'écran, avec une durée de validité spécifiée.

display→newSequence()

Enclanche l'enregistrement de toutes les commandes d'affichage suivantes dans une séquence, qui pourra être rejouée ultérieurement.

display→nextDisplay()

Continue l'énumération des écrans commencée à l'aide de yFirstDisplay().

display→pauseSequence(delay_ms)

Attend pour la durée spécifiée (en millisecondes) avant de jouer les commandes suivantes de la séquence active.

display→playSequence(sequenceName)

Joue une séquence d'affichage préalablement enregistrée à l'aide des méthodes newSequence() et saveSequence().

display→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

display→resetAll()

Efface le contenu de l'écran et remet toutes les couches à leur état initial.

display→saveSequence(sequenceName)

Termine l'enregistrement d'une séquence et la sauvegarde sur la mémoire interne de l'écran, sous le nom choisi.

display→set_brightness(newval)

Modifie la luminosité de l'écran.

display→set_enabled(newval)

Modifie l'état d'activité de l'écran.

display→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'écran.

display→set_orientation(newval)

Modifie l'orientation de l'écran.

display→set_startupSeq(newval)

Modifie le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran.

display→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

display→stopSequence(sequenceName)

Arrête immédiatement la séquence d'affichage actuellement jouée sur l'écran.

display→swapLayerContent(layerIdA, layerIdB)

Permute le contenu de deux couches d'affichage.

display→upload(pathname, content)

Télécharge un contenu arbitraire (par exemple une image GIF) vers le système de fichier de l'écran, au chemin d'accès spécifié.

display→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YDisplay.FindDisplay()**YDisplay****yFindDisplay()YDisplay.FindDisplay()**

Permet de retrouver un ecran d'après un identifiant donné.

```
def FindDisplay( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'écran soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YDisplay.isOnLine()` pour tester si l'écran est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'écran sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YDisplay` qui permet ensuite de contrôler l'écran.

YDisplay.FirstDisplay()

YDisplay

yFirstDisplay()YDisplay.FirstDisplay()

Commence l'énumération des écran accessibles par la librairie.

```
def FirstDisplay( )
```

Utiliser la fonction YDisplay.nextDisplay() pour itérer sur les autres écran.

Retourne :

un pointeur sur un objet YDisplay, correspondant au premier écran accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de écran disponibles.

**display→copyLayerContent()
display.copyLayerContent()****YDisplay**

Copie le contenu d'un couche d'affichage vers une autre couche.

```
def copyLayerContent( srcLayerId, dstLayerId)
```

La couleur et la transparence de tous les pixels de la couche de destination sont changés pour correspondre à la couche source. Cette méthode modifie le contenu affiché, mais n'a aucun effet sur les propriétés de l'objet layer lui-même. Notez que la couche zéro n'a pas de transparence (elle est toujours opaque).

Paramètres :

srcLayerId l'identifiant de la couche d'origine (un chiffre parmi 0..layerCount-1)

dstLayerId l'identifiant de la couche de destination (un chiffre parmi 0..layerCount-1)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→describe()display.describe()**YDisplay**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'écran au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'écran (ex: Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1)

display→fade()display.fade()**YDisplay**

Change la luminosité de l'écran en douceur, pour produire un effet de fade-in ou fade-out.

```
def fade( brightness, duration)
```

Paramètres :

brightness nouvelle valeur de luminosité de l'écran

duration durée en millisecondes de la transition.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→get_advertisedValue()
display→advertisedValue()
display.get_advertisedValue()

YDisplay

Retourne la valeur courante de l'écran (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'écran (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

display→get_brightness()**YDisplay****display→brightness()display.get_brightness()**

Retourne la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100).

```
def get_brightness( )
```

Retourne :

un entier représentant la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BRIGHTNESS_INVALID.

display→get_displayHeight()

YDisplay

display→displayHeight()display.get_displayHeight()

Retourne la hauteur de l'écran, en pixels.

```
def get_displayHeight( )
```

Retourne :

un entier représentant la hauteur de l'écran, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DISPLAYHEIGHT_INVALID.

display→get_displayLayer() **YDisplay**
display→displayLayer()display.get_displayLayer()

Retourne un objet YDisplayLayer utilisable pour dessiner sur la couche d'affichage correspondante.

```
def get_displayLayer( layerId)
```

Le contenu n'est visible sur l'écran que lorsque la couche est active sur l'écran (et non masquée par une couche supérieure).

Paramètres :

layerId l'identifiant de la couche d'affichage désirée (un chiffre parmi 0..layerCount-1)

Retourne :

un objet YDisplayLayer

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne null.

display→get_displayType()

YDisplay

display→displayType()display.get_displayType()

Retourne le type de l'écran: monochrome, niveaux de gris ou couleur.

```
def get_displayType( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_DISPLAYTYPE_MONO, Y_DISPLAYTYPE_GRAY et Y_DISPLAYTYPE_RGB
représentant le type de l'écran: monochrome, niveaux de gris ou couleur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DISPLAYTYPE_INVALID.

display→get_displayWidth()**YDisplay****display→displayWidth()display.get_displayWidth()**

Retourne la largeur de l'écran, en pixels.

```
def get_displayWidth( )
```

Retourne :

un entier représentant la largeur de l'écran, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DISPLAYWIDTH_INVALID.

display→get_enabled()

YDisplay

display→enabled()display.get_enabled()

Retourne vrai si le l'écran est alimenté, faux sinon.

```
def get_enabled( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon vrai si le l'écran est alimenté, faux sinon

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLED_INVALID.

display→getErrorMessage()**YDisplay****display→errorMessage()display.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'écran.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'écran.

display→get_errorType()

YDisplay

display→errorType()display.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'écran.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'écran.

display→get_friendlyName()**YDisplay****display→friendlyName()display.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global de l'écran au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et de l'écran si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'écran (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'écran en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

display→get_functionDescriptor()
display→functionDescriptor()
display.get_functionDescriptor()

YDisplay

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

display→get_functionId()**YDisplay****display→functionId()display.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel de l'écran, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'écran (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

display→get_hardwareId()

YDisplay

display→hardwareId()display.get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'écran au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'écran (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'écran (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

display→get_layerCount()
display→layerCount()display.get_layerCount()**YDisplay**

Retourne le nombre des couches affichables disponibles.

```
def get_layerCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre des couches affichables disponibles

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LAYERCOUNT_INVALID.

display→get_layerHeight()

YDisplay

display→layerHeight()display.get_layerHeight()

Retourne la hauteur des couches affichables, en pixels.

```
def get_layerHeight( )
```

Retourne :

un entier représentant la hauteur des couches affichables, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LAYERHEIGHT_INVALID.

display→get_layerWidth()**YDisplay****display→layerWidth()display.get_layerWidth()**

Retourne la largeur des couches affichables, en pixels.

```
def get_layerWidth( )
```

Retourne :

un entier représentant la largeur des couches affichables, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LAYERWIDTH_INVALID.

display→get_logicalName()

YDisplay

display→logicalName()display.get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'écran.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'écran.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

**display→get_module()
display→module()display.get_module()****YDisplay**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

display→get_orientation()

YDisplay

display→orientation()display.get_orientation()

Retourne l'orientation sélectionnée pour l'écran.

```
def get_orientation( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_ORIENTATION_LEFT, Y_ORIENTATION_UP, Y_ORIENTATION_RIGHT et
Y_ORIENTATION_DOWN représentant l'orientation sélectionnée pour l'écran

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ORIENTATION_INVALID.

display→get_startupSeq()**YDisplay****display→startupSeq()display.get_startupSeq()**

Retourne le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran.

```
def get_startupSeq( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STARTUPSEQ_INVALID.

display→get(userData)

YDisplay

display→userData()display.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

display→isOnline()display.isOnline()**YDisplay**

Vérifie si le module hébergeant l'écran est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'écran sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si l'écran est joignable, false sinon

display→load()**display.load()**

YDisplay

Met en cache les valeurs courantes de l'écran, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→newSequence()display.newSequence()**YDisplay**

Enclanche l'enregistrement de toutes les commandes d'affichage suivantes dans une séquence, qui pourra être rejouée ultérieurement.

```
def newSequence( )
```

Le nom de la séquence sera donné au moment de l'appel à `saveSequence()`, une fois la séquence terminée.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→nextDisplay()`display.nextDisplay()`

YDisplay

Continue l'énumération des écran commencée à l'aide de `yFirstDisplay()`.

```
def nextDisplay( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YDisplay accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

display→pauseSequence()display.pauseSequence()

YDisplay

Attend pour la durée spécifiée (en millisecondes) avant de jouer les commandes suivantes de la séquence active.

```
def pauseSequence( delay_ms)
```

Cette méthode peut être utilisée lors de l'enregistrement d'une séquence d'affichage, pour insérer une attente mesurée lors de l'exécution (mais sans effet immédiat). Cette méthode peut aussi être appelée dynamiquement pendant l'exécution d'une séquence enregistrée, pour suspendre temporairement ou reprendre l'exécution. Pour annuler une attente, appelez simplement la méthode avec une attente de zéro.

Paramètres :

delay_ms la durée de l'attente, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→playSequence()display.playSequence()******YDisplay**

Joue une séquence d'affichage préalablement enregistrée à l'aide des méthodes `newSequence()` et `saveSequence()`.

```
def playSequence( sequenceName)
```

Paramètres :

sequenceName le nom de la nouvelle séquence créée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→registerValueCallback()
display.registerValueCallback()**YDisplay**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

display→resetAll()display.resetAll()**YDisplay**

Efface le contenu de l'écran et remet toutes les couches à leur état initial.

```
def resetAll( )
```

Utiliser cette fonction dans une sequence va tuer stopper l'affichage de la sequence: ne pas utiliser cette fonction pour réinitialiser l'écran au début d'une séquence.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**display→saveSequence()
display.saveSequence()****YDisplay**

Termine l'enregistrement d'une séquence et la sauvegarde sur la mémoire interne de l'écran, sous le nom choisi.

```
def saveSequence( sequenceName)
```

La séquence peut être rejouée ultérieurement à l'aide de la méthode `playSequence()`.

Paramètres :

sequenceName le nom de la nouvelle séquence créée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set_brightness() **YDisplay**
display→setBrightness()display.set_brightness()

Modifie la luminositéde l'écran.

```
def set_brightness( newval)
```

Le paramètre est une valeur entre 0 et 100. N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la luminositéde l'écran

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set_enabled()
display→setEnabled()display.set_enabled()**YDisplay**

Modifie l'état d'activité de l'écran.

```
def set_enabled( newval )
```

Paramètres :

newval soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon l'état d'activité de l'écran

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set_logicalName() YDisplay
display→setLogicalName()display.set_logicalName()

Modifie le nom logique de l'écran.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'écran.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set_orientation()**YDisplay****display→setOrientation()display.set_orientation()**

Modifie l'orientation de l'écran.

```
def set_orientation( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une valeur parmi `Y_ORIENTATION_LEFT`, `Y_ORIENTATION_UP`,
`Y_ORIENTATION_RIGHT` et `Y_ORIENTATION_DOWN` représentant l'orientation de l'écran

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set_startupSeq() **YDisplay**
display→setStartupSeq()display.set_startupSeq()

Modifie le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran.

```
def set_startupSeq( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom de la séquence à jouer à la mise sous tension de l'écran

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→set(userData)**YDisplay****display→setUserData()display.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

display→stopSequence()**display.stopSequence()**

YDisplay

Arrête immédiatement la séquence d'affichage actuellement jouée sur l'écran.

```
def stopSequence( )
```

L'affichage est laissé tel quel.

Paramètres :

sequenceName le nom de la nouvelle séquence créée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**display→swapLayerContent()
display.swapLayerContent()****YDisplay**

Permute le contenu de deux couches d'affichage.

```
def swapLayerContent( layerIdA, layerIdB )
```

La couleur et la transparence de tous les pixels des deux couches sont permutées. Cette méthode modifie le contenu affiché, mais n'a aucun effet sur les propriétés de l'objet layer lui-même. En particulier, la visibilité des deux couches reste inchangée. Cela permet d'implémenter très efficacement un affichage par double-buffering, en utilisant une couche cachée et une couche visible. Notez que la couche zéro n'a pas de transparence (elle est toujours opaque).

Paramètres :

layerIdA l'identifiant de la première couche (un chiffre parmi 0..layerCount-1)

layerIdB l'identifiant de la deuxième couche (un chiffre parmi 0..layerCount-1)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

display→upload()display.upload()**YDisplay**

Télécharge un contenu arbitraire (par exemple une image GIF) vers le système de fichier de l'écran, au chemin d'accès spécifié.

```
def upload( pathname, content)
```

Si un fichier existe déjà pour le même chemin d'accès, son contenu est remplacé.

Paramètres :

pathname nom complet du fichier, y compris le chemin d'accès.

content contenu du fichier à télécharger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.15. Interface des objets DisplayLayer

Un DisplayLayer est une couche de contenu affichable (images, texte, etc.). Le contenu n'est visible sur l'écran que lorsque la couche est active sur l'écran (et non masquée par une couche supérieure).

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_display.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YDisplay = yoctolib.YDisplay;
php require_once('yocto_display.php');
cpp #include "yocto_display.h"
m #import "yocto_display.h"
pas uses yocto_display;
vb yocto_display.vb
cs yocto_display.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDisplay;
py from yocto_display import *

```

Méthodes des objets YDisplayLayer

displaylayer→clear()

Efface tout le contenu de la couche de dessin, de sorte à ce qu'elle redevienne entièrement transparente.

displaylayer→clearConsole()

Efface le contenu de la zone de console, et repositionne le curseur de la console en haut à gauche de la zone.

displaylayer→consoleOut(text)

Affiche un message dans la zone de console, et déplace le curseur de la console à la fin du texte.

displaylayer→drawBar(x1, y1, x2, y2)

Dessine un rectangle plein à une position spécifiée.

displaylayer→drawBitmap(x, y, w, bitmap, bgcol)

Dessine un bitmap à la position spécifiée de la couche.

displaylayer→drawCircle(x, y, r)

Dessine un cercle vide à une position spécifiée.

displaylayer→drawDisc(x, y, r)

Dessine un disque plein à une position spécifiée.

displaylayer→drawImage(x, y, imagename)

Dessine une image GIF à la position spécifiée de la couche.

displaylayer→drawPixel(x, y)

Dessine un pixel unique à une position spécifiée.

displaylayer→drawRect(x1, y1, x2, y2)

Dessine un rectangle vide à une position spécifiée.

displaylayer→drawText(x, y, anchor, text)

Affiche un texte à la position spécifiée de la couche.

displaylayer→get_display()

Retourne l'YDisplay parent.

displaylayer→get_displayHeight()

Retourne la hauteur de l'écran, en pixels.

displaylayer→get_displayWidth()

Retourne la largeur de l'écran, en pixels.

3. Reference

displaylayer→get_layerHeight()

Retourne la hauteur des couches affichables, en pixels.

displaylayer→get_layerWidth()

Retourne la largeur des couches affichables, en pixels.

displaylayer→hide()

Cache la couche de dessin.

displaylayer→lineTo(x, y)

Dessine une ligne depuis le point de dessin courant jusqu'à la position spécifiée.

displaylayer→moveTo(x, y)

Déplace le point de dessin courant de cette couche à la position spécifiée.

displaylayer→reset()

Remet la couche de dessin dans son état initial (entièrement transparente, réglages par défaut).

displaylayer→selectColorPen(color)

Choisit la couleur du crayon à utiliser pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin.

displaylayer→selectEraser()

Choisit une gomme plutôt qu'un crayon pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin, à l'exception de copie d'images bitmaps.

displaylayer→selectFont(fontname)

Sélectionne la police de caractères à utiliser pour les fonctions d'affichage de texte suivantes.

displaylayer→selectGrayPen(graylevel)

Choisit le niveau de gris à utiliser pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin.

displaylayer→setAntialiasingMode(mode)

Active ou désactive l'anti-aliasing pour tracer les lignes et les cercles.

displaylayer→setConsoleBackground(bgcol)

Configure la couleur de fond utilisée par la fonction `clearConsole` et par le défilement automatique de la console.

displaylayer→setConsoleMargins(x1, y1, x2, y2)

Configure les marges d'affichage pour la fonction `consoleOut`.

displaylayer→setConsoleWordWrap(wordwrap)

Configure le mode de retour à la ligne utilisé par la fonction `consoleOut`.

displaylayer→setLayerPosition(x, y, scrollTime)

Déplace la position de la couche de dessin par rapport au coin supérieur gauche de l'écran.

displaylayer→unhide()

Affiche la couche.

displaylayer→clear()displaylayer.clear()**YDisplayLayer**

Efface tout le contenu de la couche de dessin, de sorte à ce qu'elle redevienne entièrement transparente.

```
def clear( )
```

Cette méthode ne change pas les réglages de la couche. Si vous désirez remettre la couche dans son état initial, utilisez plutôt la méthode `reset()`.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→clearConsole()
displaylayer.clearConsole()

YDisplayLayer

Efface le contenu de la zone de console, et repositionne le curseur de la console en haut à gauche de la zone.

```
def clearConsole( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→consoleOut()displaylayer.consoleOut()**YDisplayLayer**

Affiche un message dans la zone de console, et déplace le curseur de la console à la fin du texte.

```
def consoleOut( text)
```

Le curseur revient automatiquement en début de ligne suivante lorsqu'un saut de ligne est rencontré, ou lorsque la marge droite est atteinte. Lorsque le texte à afficher s'apprête à dépasser la marge inférieure, le contenu de la zone de console est automatiquement décalé vers le haut afin de laisser la place à la nouvelle ligne de texte.

Paramètres :

text le message à afficher

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawBar()displaylayer.drawBar()**YDisplayLayer**

Dessine un rectangle plein à une position spécifiée.

```
def drawBar( x1, y1, x2, y2)
```

Paramètres :

x1 la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord gauche du rectangle

y1 la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord supérieur du rectangle

x2 la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord droit du rectangle

y2 la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord inférieur du rectangle

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**displaylayer→drawBitmap()
displaylayer.drawBitmap()****YDisplayLayer**

Dessine un bitmap à la position spécifiée de la couche.

```
def drawBitmap( x, y, w, bitmap, bgcol)
```

Le bitmap est passé sous forme d'un objet binaire, où chaque bit correspond à un pixel, de gauche à droite et de haut en bas. Le bit de poids fort de chaque octet correspond au pixel de gauche, et le bit de poids faible au pixel le plus à droite. Les bits à 1 sont dessinés avec la couleur active de la couche. Les bits à 0 avec la couleur de fond spécifiée, sauf si la valeur -1 a été choisie, auquel cas ils ne sont pas dessinés (ils sont considérés comme transparents). Chaque ligne commence sur un nouvel octet. La hauteur du bitmap est donnée implicitement par la taille de l'objet binaire.

Paramètres :

- x** la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord gauche du bitmap
- y** la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord supérieur du bitmap
- w** la largeur du bitmap, en pixels
- bitmap** l'objet binaire contenant le bitmap
- bgcol** le niveau de gris à utiliser pour les bits à zéro (0 = noir, 255 = blanc), ou -1 pour lasser les pixels inchangés

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawCircle()displaylayer.drawCircle()**YDisplayLayer**

Dessine un cercle vide à une position spécifiée.

```
def drawCircle( x, y, r)
```

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au centre du cercle

y la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au centre du cercle

r le rayon du cercle, en pixels

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawDisc()displaylayer.drawDisc()**YDisplayLayer**

Dessine un disque plein à une position spécifiée.

```
def drawDisc( x, y, r)
```

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au centre du disque

y la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au centre du disque

r le rayon du disque, en pixels

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawImage()displaylayer.drawImage()**YDisplayLayer**

Dessine une image GIF à la position spécifiée de la couche.

```
def drawImage( x, y, imagename)
```

L'image GIF doit avoir été préalablement préchargée dans la mémoire du module. Si vous rencontrez des problèmes à l'utilisation d'une image bitmap, consultez les logs du module pour voir si vous n'y trouvez pas un message à propos d'un fichier d'image manquant ou d'un format de fichier invalide.

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord gauche de l'image

y la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord supérieur de l'image

imagename le nom du fichier GIF à afficher

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**displaylayer→drawPixel()
displaylayer.drawPixel()****YDisplayLayer**

Dessine un pixel unique à une position spécifiée.

```
def drawPixel( x, y)
```

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche

y la distance en pixels depuis le haut de la couche

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawRect()displaylayer.drawRect()**YDisplayLayer**

Dessine un rectangle vide à une position spécifiée.

```
def drawRect( x1, y1, x2, y2)
```

Paramètres :

x1 la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord gauche du rectangle

y1 la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord supérieur du rectangle

x2 la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au bord droit du rectangle

y2 la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au bord inférieur du rectangle

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→drawText()displaylayer.drawText()**YDisplayLayer**

Affiche un texte à la position spécifiée de la couche.

```
def drawText( x, y, anchor, text)
```

Le point du texte qui sera aligné sur la position spécifiée est appelé point d'ancrage, et peut être choisi parmi plusieurs options.

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au point d'ancrage du texte

y la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au point d'ancrage du texte

anchor le point d'ancrage du texte, choisi parmi l'énumération Y_ALIGN: Y_ALIGN_TOP_LEFT,
Y_ALIGN_CENTER_LEFT, Y_ALIGN_BASELINE_LEFT, Y_ALIGN_BOTTOM_LEFT,
Y_ALIGN_TOP_CENTER, Y_ALIGN_CENTER, Y_ALIGN_BASELINE_CENTER,
Y_ALIGN_BOTTOM_CENTER, Y_ALIGN_TOP_DECIMAL,
Y_ALIGN_CENTER_DECIMAL, Y_ALIGN_BASELINE_DECIMAL,
Y_ALIGN_BOTTOM_DECIMAL, Y_ALIGN_TOP_RIGHT, Y_ALIGN_CENTER_RIGHT,
Y_ALIGN_BASELINE_RIGHT, Y_ALIGN_BOTTOM_RIGHT.

text le texte à afficher

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→get_display()

YDisplayLayer

displaylayer→display()displaylayer.get_display()

Retourne l'YDisplay parent.

```
def get_display( )
```

Retourne l'objet YDisplay parent du YDisplayLayer courant.

Retourne :

un objet YDisplay

displaylayer→get_displayHeight()
displaylayer→displayHeight()
displaylayer.get_displayHeight()

YDisplayLayer

Retourne la hauteur de l'écran, en pixels.

```
def get_displayHeight( )
```

Retourne :

un entier représentant la hauteur de l'écran, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DISPLAYHEIGHT_INVALID.

displaylayer→get_displayWidth()
displaylayer→displayWidth()
displaylayer.get_displayWidth()

YDisplayLayer

Retourne la largeur de l'écran, en pixels.

```
def get_displayWidth( )
```

Retourne :

un entier représentant la largeur de l'écran, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DISPLAYWIDTH_INVALID.

displaylayer→get_layerHeight()
displaylayer→layerHeight()
displaylayer.get_layerHeight()

YDisplayLayer

Retourne la hauteur des couches affichables, en pixels.

```
def get_layerHeight( )
```

Retourne :

un entier représentant la hauteur des couches affichables, en pixels. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LAYERHEIGHT_INVALID.

displaylayer→get_layerWidth()
displaylayer→layerWidth()
displaylayer.get_layerWidth()

YDisplayLayer

Retourne la largeur des couches affichables, en pixels.

```
def get_layerWidth( )
```

Retourne :

un entier représentant la largeur des couches affichables, en pixels

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LAYERWIDTH_INVALID.

displaylayer→hide()displaylayer.hide()**YDisplayLayer**

Cache la couche de dessin.

```
def hide( )
```

L'état de la couche est préservé, mais la couche ne sera plus affichée à l'écran jusqu'au prochain appel à `unhide()`. Le fait de cacher la couche améliore les performances de toutes les primitives d'affichage, car il évite de consacrer inutilement des cycles de calcul à afficher les états intermédiaires (technique de double-buffering).

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→lineTo()displaylayer.lineTo()**YDisplayLayer**

Dessine une ligne depuis le point de dessin courant jusqu'à la position spécifiée.

```
def lineTo( x, y )
```

Le pixel final spécifié est inclus dans la ligne dessinée. Le point de dessin courant est déplacé à au point final de la ligne.

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'au point final

y la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'au point final

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→moveTo()displaylayer.moveTo()**YDisplayLayer**

Déplace le point de dessin courant de cette couche à la position spécifiée.

```
def moveTo( x, y)
```

Paramètres :

x la distance en pixels depuis la gauche de la couche de dessin

y la distance en pixels depuis le haut de la couche de dessin

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→reset()displaylayer.reset()**YDisplayLayer**

Remet la couche de dessin dans son état initial (entièrement transparente, réglages par défaut).

```
def reset( )
```

Réinitialise la position du point de dessin courant au coin supérieur gauche, et la couleur de dessin à la valeur la plus lumineuse. Si vous désirez simplement effacer le contenu de la couche, utilisez plutôt la méthode `clear()`.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**displaylayer→selectColorPen()
displaylayer.selectColorPen()****YDisplayLayer**

Choisit la couleur du crayon à utiliser pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin.

```
def selectColorPen( color)
```

La couleur est fournie sous forme de couleur RGB. Pour les écrans monochromes ou en niveaux de gris, la couleur est automatiquement ramenée dans les valeurs permises.

Paramètres :

color la couleur RGB désirée (sous forme d'entier 24 bits)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**displaylayer→selectEraser()
displaylayer.selectEraser()****YDisplayLayer**

Choisit une gomme plutôt qu'un crayon pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin, à l'exception de copie d'images bitmaps.

```
def selectEraser( )
```

Tous les points dessinés à la gomme redeviennent transparents (comme ils l'étaient lorsque la couche était vide), rendant ainsi visibles les couches inférieures.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→selectFont()displaylayer.selectFont()**YDisplayLayer**

Sélectionne la police de caractères à utiliser pour les fonctions d'affichage de texte suivantes.

```
def selectFont( fontname )
```

La police est spécifiée par le nom de son fichier. Vous pouvez utiliser l'une des polices prédéfinies dans le module, ou une autre police que vous avez préalablement préchargé dans la mémoire du module. Si vous rencontrez des problèmes à l'utilisation d'une police de caractères, consultez les logs du module pour voir si vous n'y trouvez pas un message à propos d'un fichier de police manquant ou d'un format de fichier invalide.

Paramètres :

fontname le nom du fichier définissant la police de caractères

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→selectGrayPen()
displaylayer.selectGrayPen()**YDisplayLayer**

Choisit le niveau de gris à utiliser pour tous les appels suivants aux fonctions de dessin.

```
def selectGrayPen( graylevel)
```

Le niveau de gris est fourni sous forme d'un chiffre allant de 0 (noir) à 255 (blanc, ou la couleur la plus claire de l'écran, quelle qu'elle soit). Pour les écrans monochromes (sans niveaux de gris), tout valeur inférieure à 128 conduit à un point noir, et toute valeur supérieure ou égale à 128 devient un point lumineux.

Paramètres :

graylevel le niveau de gris désiré, de 0 à 255

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→setAntialiasingMode()
displaylayer.setAntialiasingMode()**YDisplayLayer**

Active ou désactive l'anti-aliasing pour tracer les lignes et les cercles.

```
def setAntialiasingMode( mode)
```

L'anti-aliasing est atténué la pixelisation des images lorsqu'on regarde l'écran depuis une distance suffisante, mais peut aussi donner parfois une impression de flou lorsque l'écran est regardé de très près. Au final, c'est un choix esthétique qui vous revient. L'anti-aliasing est activé par défaut pour les écrans en niveaux de gris et les écrans couleurs, mais vous pouvez le désactiver si vous préférez. Ce réglage n'a pas d'effet sur les écrans monochromes.

Paramètres :

mode true pour activer l'antialiasing, false pour le désactiver.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→setConsoleBackground()
displaylayer.setConsoleBackground()**YDisplayLayer**

Configure la couleur de fond utilisée par la fonction `clearConsole` et par le défilement automatique de la console.

```
def setConsoleBackground( bgcol)
```

Paramètres :

bgcol le niveau de gris à utiliser pour le fond lors de défilement (0 = noir, 255 = blanc), ou -1 pour un fond transparent

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→setConsoleMargins()
displaylayer.setConsoleMargins()**YDisplayLayer**

Configure les marges d'affichage pour la fonction `consoleOut`.

```
def setConsoleMargins( x1, y1, x2, y2)
```

Paramètres :

- x1** la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'à la marge gauche
- y1** la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'à la marge supérieure
- x2** la distance en pixels depuis la gauche de la couche jusqu'à la marge droite
- y2** la distance en pixels depuis le haut de la couche jusqu'à la marge inférieure

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→setConsoleWordWrap()
displaylayer.setConsoleWordWrap()

YDisplayLayer

Configure le mode de retour à la ligne utilisé par la fonction `consoleOut`.

```
def setConsoleWordWrap( wordwrap)
```

Paramètres :

wordwrap `true` pour retourner à la ligne entre les mots seulement, `false` pour retourner à l'extrême droite de chaque ligne.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→setLayerPosition()
displaylayer.setLayerPosition()**YDisplayLayer**

Déplace la position de la couche de dessin par rapport au coin supérieur gauche de l'écran.

```
def setLayerPosition( x, y, scrollTime)
```

Lorsqu'une durée de défilement est configurée, la position d'affichage de la couche est automatiquement mise à jour durant les millisecondes suivantes pour animer le déplacement.

Paramètres :

- x** la distance en pixels depuis la gauche de l'écran jusqu'à l'origine de la couche.
- y** la distance en pixels depuis le haut de l'écran jusqu'à l'origine de la couche.
- scrollTime** durée en millisecondes du déplacement, ou 0 si le déplacement doit être immédiat.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

displaylayer→unhide()**displaylayer.unhide()**

YDisplayLayer

Affiche la couche.

```
def unhide( )
```

Affiche a nouveau la couche après la command hide.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.16. Interface de contrôle de l'alimentation

La librairie de programmation Yoctopuce permet de contrôler la source d'alimentation qui doit être utilisée pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant. Le module est par ailleurs capable de couper automatiquement l'alimentation externe lorsqu'il détecte que la tension a trop chuté (batterie épuisée).

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_dualpower.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
var YDualPower = yoctolib.YDualPower;
php require_once('yocto_dualpower.php');
cpp #include "yocto_dualpower.h"
m #import "yocto_dualpower.h"
pas uses yocto_dualpower;
vb yocto_dualpower.vb
cs yocto_dualpower.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YDualPower;
py from yocto_dualpower import *

```

Fonction globales

yFindDualPower(func)

Permet de retrouver un contrôle d'alimentation d'après un identifiant donné.

yFirstDualPower()

Commence l'énumération des contrôles d'alimentation accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YDualPower

dualpower→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du contrôle d'alimentation au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

dualpower→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du contrôle d'alimentation (pas plus de 6 caractères).

dualpower→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

dualpower→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

dualpower→get_extVoltage()

Retourne la tension mesurée sur l'alimentation de puissance externe, en millivolts.

dualpower→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du contrôle d'alimentation au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

dualpower→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

dualpower→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du contrôle d'alimentation, sans référence au module.

dualpower→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du contrôle d'alimentation au format SERIAL . FUNCTIONID.

dualpower→get_logicalName()

3. Reference

Retourne le nom logique du contrôle d'alimentation.

dualpower→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

dualpower→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

dualpower→get_powerControl()

Retourne le mode d'alimentation choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

dualpower→get_powerState()

Retourne la source d'alimentation active pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

dualpower→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

dualpower→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'alimentation est joignable, sans déclencher d'erreur.

dualpower→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'alimentation est joignable, sans déclencher d'erreur.

dualpower→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'alimentation, avec une durée de validité spécifiée.

dualpower→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'alimentation, avec une durée de validité spécifiée.

dualpower→nextDualPower()

Continue l'énumération des contrôles d'alimentation commencée à l'aide de yFirstDualPower().

dualpower→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

dualpower→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du contrôle d'alimentation.

dualpower→set_powerControl(newval)

Modifie le mode d'alimentation choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

dualpower→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

dualpower→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YDualPower.FindDualPower()**YDualPower****yFindDualPower()YDualPower.FindDualPower()**

Permet de retrouver un contrôle d'alimentation d'après un identifiant donné.

```
def FindDualPower( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le contrôle d'alimentation soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YDualPower.isOnline()` pour tester si le contrôle d'alimentation est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence le contrôle d'alimentation sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YDualPower` qui permet ensuite de contrôler le contrôle d'alimentation.

YDualPower.FirstDualPower()

YDualPower

yFirstDualPower()YDualPower.FirstDualPower()

Commence l'énumération des contrôles d'alimentation accessibles par la librairie.

```
def FirstDualPower( )
```

Utiliser la fonction `YDualPower.nextDualPower()` pour itérer sur les autres contrôles d'alimentation.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YDualPower`, correspondant au premier contrôle d'alimentation accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de contrôles d'alimentation disponibles.

dualpower→describe()dualpower.describe()**YDualPower**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du contrôle d'alimentation au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le contrôle d'alimentation (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

dualpower→get_advertisedValue()
dualpower→advertisedValue()
dualpower.get_advertisedValue()

YDualPower

Retourne la valeur courante du contrôle d'alimentation (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du contrôle d'alimentation (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

dualpower→getErrorMessage()
dualpower→errorMessage()
dualpower.getErrorMessage()**YDualPower**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

dualpower→get_errorType()

YDualPower

dualpower→errorType()dualpower.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du contrôle d'alimentation.

dualpower→get_extVoltage()**YDualPower****dualpower→extVoltage()dualpower.get_extVoltage()**

Retourne la tension mesurée sur l'alimentation de puissance externe, en millivolts.

```
def get_extVoltage( )
```

Retourne :

un entier représentant la tension mesurée sur l'alimentation de puissance externe, en millivolts

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_EXTVOLTAGE_INVALID.

dualpower→get_friendlyName()
dualpower→friendlyName()
dualpower.get_friendlyName()

YDualPower

Retourne un identifiant global du contrôle d'alimentation au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du contrôle d'alimentation si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du contrôle d'alimentation (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'alimentation en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

**dualpower→get_functionDescriptor()
dualpower→functionDescriptor()
dualpower.get_functionDescriptor()****YDualPower**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

dualpower→get_functionId()

YDualPower

dualpower→functionId()dualpower.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du contrôle d'alimentation, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'alimentation (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

dualpower→get_hardwareId()**YDualPower****dualpower→hardwareId()dualpower.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du contrôle d'alimentation au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du contrôle d'alimentation (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'alimentation (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

dualpower→get_logicalName()
dualpower→logicalName()
dualpower.get_logicalName()

YDualPower

Retourne le nom logique du contrôle d'alimentation.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du contrôle d'alimentation.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

dualpower→get_module()**YDualPower****dualpower→module()dualpower.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

dualpower→get_powerControl()
dualpower→powerControl()
dualpower.get_powerControl()

YDualPower

Retourne le mode d'alimentation choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

```
def get_powerControl( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_POWERCONTROL_AUTO, Y_POWERCONTROL_FROM_USB,
Y_POWERCONTROL_FROM_EXT et Y_POWERCONTROL_OFF représentant le mode d'alimentation
choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POWERCONTROL_INVALID.

dualpower→get_powerState()
dualpower→powerState()
dualpower.get_powerState()

YDualPower

Retourne la source d'alimentation active pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

```
def get_powerState( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_POWERSTATE_OFF, Y_POWERSTATE_FROM_USB et Y_POWERSTATE_FROM_EXT représentant la source d'alimentation active pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POWERSTATE_INVALID.

dualpower→get(userData)

YDualPower

dualpower→userData()dualpower.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

dualpower→isOnline()**YDualPower**

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'alimentation est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du contrôle d'alimentation sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le contrôle d'alimentation est joignable, `false` sinon

dualpower→load()dualpower.load()**YDualPower**

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'alimentation, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

dualpower→nextDualPower()
dualpower.nextDualPower()**YDualPower**

Continue l'énumération des contrôles d'alimentation commencée à l'aide de `yFirstDualPower()`.

```
def nextDualPower( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YDualPower` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**dualpower→registerValueCallback()
dualpower.registerValueCallback()****YDualPower**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

dualpower→set_logicalName()
dualpower→setLogicalName()
dualpower.set_logicalName()

YDualPower

Modifie le nom logique du contrôle d'alimentation.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du contrôle d'alimentation.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

dualpower→set_powerControl()
dualpower→setPowerControl()
dualpower.set_powerControl()

YDualPower

Modifie le mode d'alimentation choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant.

```
def set_powerControl( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_POWERCONTROL_AUTO, Y_POWERCONTROL_FROM_USB, Y_POWERCONTROL_FROM_EXT et Y_POWERCONTROL_OFF représentant le mode d'alimentation choisi pour les fonctions du module consommant beaucoup de courant

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

dualpower→set(userData())**dualpower→setUserData()dualpower.set(userData())**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def setUserData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.17. Interface de la fonction Files

L'interface de stockage de fichiers permet de stocker des fichiers sur certains modules, par exemple pour personnaliser un service web (dans le cas d'un module connecté au réseau) ou pour ajouter un police de caractères (dans le cas d'un module d'affichage).

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_files.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YFiles = yoctolib.YFiles;
php	require_once('yocto_files.php');
cpp	#include "yocto_files.h"
m	#import "yocto_files.h"
pas	uses yocto_files;
vb	yocto_files.vb
cs	yocto_files.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YFiles;
py	from yocto_files import *

Fonction globales

yFindFiles(func)

Permet de retrouver un système de fichier d'après un identifiant donné.

yFirstFiles()

Commence l'énumération des système de fichier accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YFiles

files→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du système de fichier au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

files→download(pathname)

Télécharge le fichier choisi du filesystème et retourne son contenu.

files→download_async(pathname, callback, context)

Procède au chargement du bloc suivant de mesures depuis l'enregistreur de données du module, de manière asynchrone.

files→format_fs()

Rétablissement le système de fichier dans un état original, défragmenté.

files→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du système de fichier (pas plus de 6 caractères).

files→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du système de fichier.

files→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du système de fichier.

files→get_filesCount()

Retourne le nombre de fichiers présents dans le système de fichier.

files→get_freeSpace()

Retourne l'espace disponible dans le système de fichier pour charger des nouveaux fichiers, en octets.

files→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du système de fichier au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

files→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

files→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du système de fichier, sans référence au module.

files→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du système de fichier au format SERIAL.FUNCTIONID.

files→get_list(pattern)

Retourne une liste d'objets objet YFileRecord qui décrivent les fichiers présents dans le système de fichier.

files→get_logicalName()

Retourne le nom logique du système de fichier.

files→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

files→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

files→get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

files→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le système de fichier est joignable, sans déclencher d'erreur.

files→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le système de fichier est joignable, sans déclencher d'erreur.

files→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du système de fichier, avec une durée de validité spécifiée.

files→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du système de fichier, avec une durée de validité spécifiée.

files→nextFiles()

Continue l'énumération des système de fichier commencée à l'aide de yFirstFiles().

files→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

files→remove(pathname)

Efface un fichier, spécifié par son path complet, du système de fichier.

files→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du système de fichier.

files→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

files→upload(pathname, content)

Télécharge un contenu vers le système de fichier, au chemin d'accès spécifié.

files→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YFiles.FindFiles()**YFiles****yFindFiles()YFiles.FindFiles()**

Permet de retrouver un système de fichier d'après un identifiant donné.

```
def FindFiles( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le système de fichier soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YFiles.isOnline()` pour tester si le système de fichier est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le système de fichier sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YFiles` qui permet ensuite de contrôler le système de fichier.

YFiles.FirstFiles()**YFiles****yFirstFiles()YFiles.FirstFiles()**

Commence l'énumération des système de fichier accessibles par la librairie.

```
def FirstFiles( )
```

Utiliser la fonction `YFiles.nextFiles()` pour itérer sur les autres système de fichier.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YFiles`, correspondant au premier système de fichier accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de système de fichier disponibles.

files→describe(files.describe())**YFiles**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du système de fichier au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le système de fichier (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

files→download()files.download()**YFiles**

Télécharge le fichier choisi du filesystème et retourne son contenu.

```
def download( pathname)
```

Paramètres :

pathname nom complet du fichier à charger, y compris le chemin d'accès.

Retourne :

le contenu du fichier chargé sous forme d'objet binaire

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un contenu vide.

files→format_fs()files.format_fs()

YFiles

Rétabli le système de fichier dans un état original, défragmenté.

```
def format_fs( )
```

entièrement vide. Tous les fichiers précédemment chargés sont irrémédiablement effacés.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

files→get_advertisedValue()**YFiles****files→advertisedValue()files.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante du système de fichier (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du système de fichier (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

files→getErrorMessage()

YFiles

files→errorMessage(files.getErrorMessage())

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du système de fichier.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du système de fichier.

files→get_errorType()**YFiles****files→errorType()files.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du système de fichier.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du système de fichier.

files→get_filesCount()	YFiles
files→filesCount()files.get_filesCount()	

Retourne le nombre de fichiers présents dans le système de fichier.

```
def get_filesCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de fichiers présents dans le système de fichier

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FILESCOUNT_INVALID.

files→get_freeSpace()**YFiles****files→freeSpace()files.get_freeSpace()**

Retourne l'espace disponible dans le système de fichier pour charger des nouveaux fichiers, en octets.

```
def get_freeSpace( )
```

Retourne :

un entier représentant l'espace disponible dans le système de fichier pour charger des nouveaux fichiers, en octets

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FREESPACE_INVALID.

files→get_friendlyName()	YFiles
files→friendlyName()files.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global du système de fichier au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du système de fichier si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du système de fichier (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le système de fichier en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

files→get_functionDescriptor()
files→functionDescriptor()
files.get_functionDescriptor()

YFiles

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

files→get_functionId()
files→functionId()files.get_functionId()

YFiles

Retourne l'identifiant matériel du système de fichier, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le système de fichier (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

files→get_hwId()**YFiles****files→hardwareId()files.get_hwId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du système de fichier au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du système de fichier (par exemple RELAYLO1-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le système de fichier (ex: RELAYLO1-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

files→get_list() **YFiles**
files→list()files.get_list()

Retourne une liste d'objets objet YFileRecord qui décrivent les fichiers présents dans le système de fichier.

```
def get_list( pattern)
```

Paramètres :

pattern un filtre optionnel sur les noms de fichiers retournés, pouvant contenir des astérisques et des points d'interrogations comme jokers. Si le pattern fourni est vide, tous les fichiers sont retournés.

Retourne :

une liste d'objets YFileRecord, contenant le nom complet (y compris le chemin d'accès), la taille en octets et le CRC 32-bit du contenu du fichier.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

files→get_logicalName()**YFiles****files→logicalName()files.get_logicalName()**

Retourne le nom logique du système de fichier.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du système de fichier.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

files→get_module()	YFiles
files→module()files.get_module()	

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

files→get(userData)**YFiles****files→userData(files.get(userData))**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

files→isOnline()files.isOnline()**YFiles**

Vérifie si le module hébergeant le système de fichier est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du système de fichier sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le système de fichier est joignable, `false` sinon

files→load()files.load()**YFiles**

Met en cache les valeurs courantes du système de fichier, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

files→nextFiles()files.nextFiles()

YFiles

Continue l'énumération des système de fichier commencée à l'aide de `yFirstFiles()`.

```
def nextFiles( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YFiles accessible en ligne, ou null lorsque l'énumération est terminée.

**files→registerValueCallback()
files.registerValueCallback()****YFiles**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

files→remove()files.remove()**YFiles**

Efface un fichier, spécifié par son path complet, du système de fichier.

```
def remove( pathname)
```

A cause de la fragmentation, l'effacement d'un fichier ne libère pas toujours la totalité de l'espace qu'il occupe. Par contre, la ré-écriture d'un fichier du même nom récupérera dans tout les cas l'espace qui n'aurait éventuellement pas été libéré. Pour s'assurer de libérer la totalité de l'espace du système de fichier, utilisez la fonction `format_fs`.

Paramètres :

pathname nom complet du fichier, y compris le chemin d'accès.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**files→set_logicalName()
files→setLogicalName()files.set_logicalName()****YFiles**

Modifie le nom logique du système de fichier.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du système de fichier.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

files→set(userData)
files→setUserData(files.set(userData))**YFiles**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

files→upload()files.upload()

YFiles

Télécharge un contenu vers le système de fichier, au chemin d'accès spécifié.

```
def upload( pathname, content)
```

Si un fichier existe déjà pour le même chemin d'accès, son contenu est remplacé.

Paramètres :

pathname nom complet du fichier, y compris le chemin d'accès.

content contenu du fichier à télécharger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.18. Interface de la fonction GenericSensor

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_genericsensor.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YGenericSensor = yoctolib.YGenericSensor;
php	require_once('yocto_genericsensor.php');
cpp	#include "yocto_genericsensor.h"
m	#import "yocto_genericsensor.h"
pas	uses yocto_genericsensor;
vb	yocto_genericsensor.vb
cs	yocto_genericsensor.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YGenericSensor;
py	from yocto_genericsensor import *

Fonction globales

yFindGenericSensor(func)

Permet de retrouver un capteur générique d'après un identifiant donné.

yFirstGenericSensor()

Commence l'énumération des capteurs génériques accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YGenericSensor

genericsensor→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

genericsensor→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur générique au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

genericsensor→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur générique (pas plus de 6 caractères).

genericsensor→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renournée par le capteur (sans arrondi ni calibration).

genericsensor→get_currentValue()

Retourne la valeur mesurée actuelle.

genericsensor→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur générique.

genericsensor→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur générique.

genericsensor→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur générique au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

genericsensor→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

genericsensor→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur générique, sans référence au module.

genericsensor→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur générique au format SERIAL . FUNCTIONID.

genericsensor→get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

genericsensor→get_logFrequency()

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

genericsensor→get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur générique.

genericsensor→get_lowestValue()

Retourne la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

genericsensor→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

genericsensor→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

genericsensor→get_recordedData(startTime, endTime)

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

genericsensor→get_reportFrequency()

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

genericsensor→get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

genericsensor→get_signalBias()

Retourne le biais du signal électrique pour la correction du point zéro.

genericsensor→get_signalRange()

Retourne la plage de signal électrique utilisée par le capteur.

genericsensor→get_signalUnit()

Retourne l'unité du signal électrique utilisée par le capteur.

genericsensor→get_signalValue()

Retourne la valeur mesurée du signal électrique utilisée par le capteur.

genericsensor→get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la mesure est exprimée.

genericsensor→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

genericsensor→get_valueRange()

Retourne la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur.

genericsensor→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le capteur générique est joignable, sans déclencher d'erreur.

genericsensor→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le capteur générique est joignable, sans déclencher d'erreur.

genericsensor→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du capteur générique, avec une durée de validité spécifiée.

genericsensor→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

genericsensor→load_async(msValidity, callback, context)

3. Reference

Met en cache les valeurs courantes du capteur générique, avec une durée de validité spécifiée.

genericsensor→nextGenericSensor()

Continue l'énumération des capteurs génériques commencée à l'aide de `yFirstGenericSensor()`.

genericsensor→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

genericsensor→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

genericsensor→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

genericsensor→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

genericsensor→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur générique.

genericsensor→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

genericsensor→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

genericsensor→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

genericsensor→set_signalBias(newval)

Modifie le biais du signal électrique pour la correction du point zéro.

genericsensor→set_signalRange(newval)

Modifie la plage de signal électrique utilisée par le capteur.

genericsensor→set_unit(newval)

Change l'unité dans laquelle la valeur mesurée est exprimée.

genericsensor→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

genericsensor→set_valueRange(newval)

Modifie la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur.

genericsensor→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

genericsensor→zeroAdjust()

Ajuste le biais du signal de sorte à ce que la valeur actuelle du signal soit interprétée comme zéro (tare).

YGenericSensor.FindGenericSensor() yFindGenericSensor() YGenericSensor.FindGenericSensor()

YGenericSensor

Permet de retrouver un capteur générique d'après un identifiant donné.

```
def FindGenericSensor( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur générique soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YGenericSensor.isOnline()` pour tester si le capteur générique est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur générique sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YGenericSensor` qui permet ensuite de contrôler le capteur générique.

YGenericSensor.FirstGenericSensor()
yFirstGenericSensor()
YGenericSensor.FirstGenericSensor()

YGenericSensor

Commence l'énumération des capteurs génériques accessibles par la librairie.

```
def FirstGenericSensor( )
```

Utiliser la fonction `YGenericSensor.nextGenericSensor()` pour itérer sur les autres capteurs génériques.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YGenericSensor`, correspondant au premier capteur générique accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs génériques disponibles.

**genericsensor→calibrateFromPoints()
genericsensor.calibrateFromPoints()****YGenericSensor**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→describe()genericsensor.describe()**YGenericSensor**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur générique au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le capteur générique (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

genericsensor→get_advertisedValue()
genericsensor→advertisedValue()
genericsensor.get_advertisedValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur courante du capteur générique (pas plus de 6 caractères).

def get_advertisedValue()

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur générique (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

genericsensor→get_currentRawValue()
genericsensor→currentRawValue()
genericsensor.get_currentRawValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration).

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

genericsensor→get_currentValue()
genericsensor→currentValue()
genericsensor.get_currentValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur mesurée actuelle.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur mesurée actuelle

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

genericsensor→get_errorMessage()
genericsensor→errorMessage()
genericsensor.get_errorMessage()

YGenericSensor

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur générique.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur générique.

genericsensor→get_errorType()
genericsensor→errorType()
genericsensor.get_errorType()

YGenericSensor

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur générique.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur générique.

genericsensor→get_friendlyName()
genericsensor→friendlyName()
genericsensor.get_friendlyName()

YGenericSensor

Retourne un identifiant global du capteur générique au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur générique si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur générique (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur générique en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

genericsensor→get_functionDescriptor()
genericsensor→functionDescriptor()
genericsensor.get_functionDescriptor()

YGenericSensor

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

genericsensor→get_functionId()
genericsensor→functionId()
genericsensor.get_functionId()

YGenericSensor

Retourne l'identifiant matériel du capteur générique, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur générique (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

genericsensor→get_hardwareId()
genericsensor→hardwareId()
genericsensor.get_hardwareId()

YGenericSensor

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur générique au format SERIAL.FUNCTIONID.

def get_hardwareId()

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur générique (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur générique (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

genericsensor→get_highestValue()
genericsensor→highestValue()
genericsensor.get_highestValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

genericsensor→get_logFrequency()**YGenericSensor****genericsensor→logFrequency()****genericsensor.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

`genericsensor→get_logicalName()`
`genericsensor→logicalName()`
`genericsensor.get_logicalName()`

YGenericSensor

Retourne le nom logique du capteur générique.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur générique.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

genericsensor→get_lowestValue()
genericsensor→lowestValue()
genericsensor.get_lowestValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

genericsensor→get_module()
genericsensor→module()
genericsensor.get_module()

YGenericSensor

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

genericsensor→get_recordedData()
genericsensor→recordedData()
genericsensor.get_recordedData()

YGenericSensor

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

genericsensor→get_reportFrequency()
genericsensor→reportFrequency()
genericsensor.get_reportFrequency()

YGenericSensor

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

genericsensor→get_resolution()
genericsensor→resolution()
genericsensor.get_resolution()

YGenericSensor

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

genericsensor→get_signalBias()
genericsensor→signalBias()
genericsensor.get_signalBias()

YGenericSensor

Retourne le biais du signal électrique pour la correction du point zéro.

```
def get_signalBias( )
```

Un biais positif correspond à la correction d'un signal trop positif, tandis qu'un biais négatif correspond à la correction d'un signal trop négatif.

Retourne :

une valeur numérique représentant le biais du signal électrique pour la correction du point zéro

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SIGNALBIAS_INVALID.

genericsensor→get_signalRange()
genericsensor→signalRange()
genericsensor.get_signalRange()

YGenericSensor

Retourne la plage de signal électrique utilisée par le capteur.

```
def get_signalRange( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la plage de signal électrique utilisée par le capteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SIGNALRANGE_INVALID.

genericsensor→get_signalUnit()
genericsensor→signalUnit()
genericsensor.get_signalUnit()

YGenericSensor

Retourne l'unité du signal électrique utilisée par le capteur.

```
def get_signalUnit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité du signal électrique utilisée par le capteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SIGNALUNIT_INVALID.

genericsensor→get_signalValue()
genericsensor→signalValue()
genericsensor.get_signalValue()

YGenericSensor

Retourne la valeur mesurée du signal électrique utilisée par le capteur.

```
def get_signalValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur mesurée du signal électrique utilisée par le capteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SIGNALVALUE_INVALID.

genericsensor→get_unit()

YGenericSensor

genericsensor→unit()genericsensor.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la mesure est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la mesure est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

genericsensor→get(userData)
genericsensor→userData()
genericsensor.get(userData)

YGenericSensor

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

genericsensor→get_valueRange()
genericsensor→valueRange()
genericsensor.get_valueRange()

YGenericSensor

Retourne la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur.

```
def get_valueRange( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_VALUERANGE_INVALID.

genericsensor→isOnline()genericsensor.isOnline()**YGenericSensor**

Vérifie si le module hébergeant le capteur générique est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur générique sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le capteur générique est joignable, `false` sinon

genericsensor→load()genericsensor.load()**YGenericSensor**

Met en cache les valeurs courantes du capteur générique, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**genericsensor→loadCalibrationPoints()
genericsensor.loadCalibrationPoints()****YGenericSensor**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→nextGenericSensor()
genericsensor.nextGenericSensor()

YGenericSensor

Continue l'énumération des capteurs génériques commencée à l'aide de `yFirstGenericSensor()`.

```
def nextGenericSensor( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YGenericSensor` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**genericsensor→registerTimedReportCallback()
genericsensor.registerTimedReportCallback()****YGenericSensor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**genericsensor→registerValueCallback()
genericsensor.registerValueCallback()****YGenericSensor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

genericsensor→set_highestValue()
genericsensor→setHighestValue()
genericsensor.set_highestValue()

YGenericSensor

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_logFrequency()
genericsensor→setLogFrequency()
genericsensor.set_logFrequency()

YGenericSensor

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_logicalName()
genericsensor→setLogicalName()
genericsensor.set_logicalName()

YGenericSensor

Modifie le nom logique du capteur générique.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur générique.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_lowestValue()
genericsensor→setLowestValue()
genericsensor.set_lowestValue()

YGenericSensor

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_reportFrequency()
genericsensor→setReportFrequency()
genericsensor.set_reportFrequency()

YGenericSensor

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_resolution()
genericsensor→setResolution()
genericsensor.set_resolution()

YGenericSensor

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_signalBias()
genericsensor→setSignalBias()
genericsensor.set_signalBias()

YGenericSensor

Modifie le biais du signal électrique pour la correction du point zéro.

def set_signalBias(newval)

Si votre signal électrique est positif lorsqu'il devrait être nul, configurez un biais positif de la même valeur afin de corriger l'erreur.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant le biais du signal électrique pour la correction du point zéro

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_signalRange()
genericsensor→setSignalRange()
genericsensor.set_signalRange()

YGenericSensor

Modifie la plage de signal électrique utilisée par le capteur.

```
def set_signalRange( newval)
```

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la plage de signal électrique utilisée par le capteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set_unit()**YGenericSensor****genericsensor→setUnit()genericsensor.set_unit()**

Change l'unité dans laquelle la valeur mesurée est exprimée.

```
def set_unit( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→set(userData)
genericsensor→setUserData()
genericsensor.set(userData)

YGenericSensor

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

genericsensor→set_valueRange()
genericsensor→setValueRange()
genericsensor.set_valueRange()

YGenericSensor

Modifie la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur.

def set_valueRange(newval)

Le changement de plage peut avoir pour effet de bord un changement automatique de la résolution affichée.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la plage de valeurs physiques mesurés par le capteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

genericsensor→zeroAdjust()
genericsensor.zeroAdjust()

YGenericSensor

Ajuste le biais du signal de sorte à ce que la valeur actuelle du signal soit interprétée comme zéro (tare).

```
def zeroAdjust( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

3.19. Interface de la fonction Gyro

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_gyro.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YGyro = yoctolib.YGyro;
php	require_once('yocto_gyro.php');
cpp	#include "yocto_gyro.h"
m	#import "yocto_gyro.h"
pas	uses yocto_gyro;
vb	yocto_gyro.vb
cs	yocto_gyro.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YGyro;
py	from yocto_gyro import *

Fonction globales

yFindGyro(func)

Permet de retrouver un gyroscope d'après un identifiant donné.

yFirstGyro()

Commence l'énumération des gyroscopes accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YGyro

gyro→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

gyro→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du gyroscope au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

gyro→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du gyroscope (pas plus de 6 caractères).

gyro→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule.

gyro→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la vitesse angulaire, en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule.

gyro→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du gyroscope.

gyro→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du gyroscope.

gyro→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du gyroscope au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

gyro→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

gyro→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du gyroscope, sans référence au module.

gyro→get_hardwareId()

3. Reference

Retourne l'identifiant matériel unique du gyroscope au format SERIAL.FUNCTIONID.
gyro→get_heading() Retourne une estimation du cap (angle de lacet), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module.
gyro→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
gyro→get_logicalName() Retourne le nom logique du gyroscope.
gyro→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module.
gyro→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
gyro→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
gyro→get_pitch() Retourne une estimation de l'assiette (angle de tangage), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_quaternionW() Retourne la composante w (composante réelle) du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_quaternionX() Retourne la composante x du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_quaternionY() Retourne la composante y du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_quaternionZ() Retourne la composante z du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
gyro→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
gyro→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
gyro→get_roll() Retourne une estimation de l'inclinaison (angle de roulis), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.
gyro→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle la vitesse angulaire est exprimée.
gyro→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

gyro→get_xValue()

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe X du module, sous forme de nombre à virgule.

gyro→get_yValue()

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe Y du module, sous forme de nombre à virgule.

gyro→get_zValue()

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe Z du module, sous forme de nombre à virgule.

gyro→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le gyroscope est joignable, sans déclencher d'erreur.

gyro→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le gyroscope est joignable, sans déclencher d'erreur.

gyro→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du gyroscope, avec une durée de validité spécifiée.

gyro→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

gyro→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du gyroscope, avec une durée de validité spécifiée.

gyro→nextGyro()

Continue l'énumération des gyroscopes commencée à l'aide de `yFirstGyro()`.

gyro→registerAnglesCallback(callback)

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque changement de l'estimation de l'orientation du module.

gyro→registerQuaternionCallback(callback)

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque changement de l'estimation de l'orientation du module.

gyro→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

gyro→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

gyro→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

gyro→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

gyro→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du gyroscope.

gyro→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

gyro→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

gyro→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

gyro→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

gyro→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YGyro.FindGyro() yFindGyro()YGyro.FindGyro()

YGyro

Permet de retrouver un gyroscope d'après un identifiant donné.

```
def FindGyro( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le gyroscope soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YGyro.isOnline()` pour tester si le gyroscope est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le gyroscope sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YGyro` qui permet ensuite de contrôler le gyroscope.

YGyro.FirstGyro()**YGyro****yFirstGyro()YGyro.FirstGyro()**

Commence l'énumération des gyroscopes accessibles par la librairie.

```
def FirstGyro( )
```

Utiliser la fonction `YGyro.nextGyro()` pour itérer sur les autres gyroscopes.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YGyro`, correspondant au premier gyroscope accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de gyroscopes disponibles.

**gyro→calibrateFromPoints()
gyro.calibrateFromPoints()****YGyro**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→describe()gyro.describe()**YGyro**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du gyroscope au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le gyroscope (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

gyro→get_advertisedValue() **YGyro**
gyro→advertisedValue()gyro.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du gyroscope (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du gyroscope (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

gyro→get_currentRawValue()**YGyro****gyro→currentRawValue()gyro.get_currentRawValue()**

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

gyro→get_currentValue()	YGyro
gyro→currentValue()gyro.get_currentValue()	

Retourne la valeur actuelle de la vitesse angulaire, en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la vitesse angulaire, en degrés par seconde, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

gyro→get_errorMessage()**YGyro****gyro→errorMessage()gyro.get_errorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du gyroscope.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du gyroscope.

gyro→get_errorType()	YGyro
gyro→errorType()gyro.get_errorType()	

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du gyroscope.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du gyroscope.

gyro→get_friendlyName()**YGyro****gyro→friendlyName()gyro.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du gyroscope au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du gyroscope si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du gyroscope (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le gyroscope en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

gyro→get_functionDescriptor()
gyro→functionDescriptor()
gyro.get_functionDescriptor()

YGyro

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

gyro→get_functionId()**YGyro****gyro→functionId()gyro.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du gyroscope, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le gyroscope (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

gyro→getHardwareId()	YGyro
gyro→hardwareId()gyro.getHardwareId()	

Retourne l'identifiant matériel unique du gyroscope au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def getHardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du gyroscope (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le gyroscope (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

gyro→get_heading()**YGyro****gyro→heading()gyro.get_heading()**

Retourne une estimation du cap (angle de lacet), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_heading( )
```

L'axe de lacet peut être attribué à n'importe laquelle des direction physiques X, Y ou Z du module à l'aide des méthodes de la classe YRefFrame.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant au cap, exprimé en degrés (entre 0 et 360).

gyro→get_highestValue()	YGyro
gyro→highestValue()gyro.get_highestValue()	

Retourne la valeur maximale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

gyro→get_logFrequency()**YGyro****gyro→logFrequency()gyro.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

gyro→get_logicalName()
gyro→logicalName()gyro.get_logicalName()

YGyro

Retourne le nom logique du gyroscope.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du gyroscope.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

gyro→get_lowestValue()**YGyro****gyro→lowestValue()gyro.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la vitesse angulaire depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

gyro→get_module()	YGyro
gyro→module()gyro.get_module()	

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

gyro→get_pitch()**YGyro****gyro→pitch()gyro.get_pitch()**

Retourne une estimation de l'assiette (angle de tangage), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_pitch( )
```

L'axe de tangage peut être attribué à n'importe laquelle des direction physiques X, Y ou Z du module à l'aide des méthodes de la classe YRefFrame.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à l'assiette, exprimée en degrés (entre -90 et +90).

gyro→get_quaternionW()

YGyro

gyro→quaternionW()gyro.get_quaternionW()

Retourne la composante w (composante réelle) du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_quaternionW( )
```

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à la composante w du quaternion.

gyro→get_quaternionX()**YGyro****gyro→quaternionX()gyro.get_quaternionX()**

Retourne la composante x du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_quaternionX( )
```

La composante x est essentiellement corrélée aux rotations sur l'axe de roulis.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à la composante x du quaternion.

gyro→get_quaternionY()**YGyro****gyro→quaternionY()gyro.get_quaternionY()**

Retourne la composante y du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_quaternionY( )
```

La composante y est essentiellement corrélée aux rotations sur l'axe de tangage.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à la composante y du quaternion.

gyro→get_quaternionZ()**YGyro****gyro→quaternionZ()gyro.get_quaternionZ()**

Retourne la composante `z` du quaternion décrivant l'orientation estimée du module, basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_quaternionZ( )
```

La composante `z` est essentiellement corrélée aux rotations sur l'axe de lacet.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à la composante `z` du quaternion.

gyro→get_recordedData()	YGyro
gyro→recordedData()gyro.get_recordedData()	

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

gyro→get_reportFrequency()**YGyro****gyro→reportFrequency()gyro.get_reportFrequency()**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

gyro→get_resolution()	YGyro
gyro→resolution()gyro.get_resolution()	

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

gyro→get_roll()**YGyro****gyro→roll()gyro.get_roll()**

Retourne une estimation de l'inclinaison (angle de roulis), basée sur l'intégration de mesures gyroscopiques combinée à des mesures statiques d'accélération et de champ magnétique.

```
def get_roll( )
```

L'axe de roulis peut être attribué à n'importe laquelle des direction physiques X, Y ou Z du module à l'aide des méthodes de la classe YRefFrame.

Retourne :

un nombre à virgule correspondant à l'inclinaison, exprimée en degrés (entre -180 et +180).

gyro→get_unit()

YGyro

gyro→unit()gyro.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la vitesse angulaire est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la vitesse angulaire est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

gyro→get(userData)**YGyro****gyro→userData()gyro.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

gyro→get_xValue()

YGyro

gyro→xValue()gyro.get_xValue()

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe X du module, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_xValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la vitesse angulaire autour de l'axe X du module, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_XVALUE_INVALID.

gyro→get_yValue()**YGyro****gyro→yValue()gyro.get_yValue()**

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe Y du module, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_yValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la vitesse angulaire autour de l'axe Y du module, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_YVALUE_INVALID.

gyro→get_zValue()

YGyro

gyro→zValue()gyro.get_zValue()

Retourne la vitesse angulaire autour de l'axe Z du module, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_zValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la vitesse angulaire autour de l'axe Z du module, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ZVALUE_INVALID.

gyro→isOnline()gyro.isOnline()**YGyro**

Vérifie si le module hébergeant le gyroscope est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du gyroscope sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le gyroscope est joignable, `false` sinon

gyro→load()gyro.load()**YGyro**

Met en cache les valeurs courantes du gyroscope, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**gyro→loadCalibrationPoints()
gyro.loadCalibrationPoints()****YGyro**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→nextGyro()gyro.nextGyro()

YGyro

Continue l'énumération des gyroscopes commencée à l'aide de `yFirstGyro()`.

```
def nextGyro()
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YGyro accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**gyro→registerAnglesCallback()
gyro.registerAnglesCallback()****YGyro**

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque changement de l'estimation de l'orientation du module.

```
def registerAnglesCallback( callback)
```

La fréquence d'appel est typiquement de 95Hz durant un mouvement. Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand le callback peut se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que le callback ne soit pas appellé trop tard. Pour désactiver le callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter quatre arguments: l'objet YGyro du module qui a tourné, et les valeurs des trois angles roll, pitch et heading en degrés (nombres à virgules).

**gyro→registerQuaternionCallback()
gyro.registerQuaternionCallback()****YGyro**

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque changement de l'estimation de l'orientation du module.

```
def registerQuaternionCallback( callback)
```

La fréquence d'appel est typiquement de 95Hz durant un mouvement. Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand le callback peut se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que le callback ne soit pas appelés trop tard. Pour désactiver le callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter cinq arguments: l'objet YGyro du module qui a tourné, et les valeurs des quatre composantes w, x, y et z du quaternion (nombres à virgules).

gyro→registerTimedReportCallback() gyro.registerTimedReportCallback()

YGyro

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**gyro→registerValueCallback()
gyro.registerValueCallback()****YGyro**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

gyro→set_highestValue()**YGyro****gyro→setHighestValue()gyro.set_highestValue()**

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set_logFrequency()	YGyro
gyro→setLogFrequency()gyro.set_logFrequency()	

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set_logicalName()**YGyro****gyro→setLogicalName()gyro.set_logicalName()**

Modifie le nom logique du gyroscope.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du gyroscope.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set_lowestValue()	YGyro
gyro→setLowestValue()gyro.set_lowestValue()	

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set_reportFrequency()
gyro→setReportFrequency()
gyro.set_reportFrequency()

YGyro

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set_resolution()
gyro→setResolution()gyro.set_resolution()

YGyro

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval)
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

gyro→set(userData)**YGyro****gyro→setUserData()gyro.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.20. Interface d'un port de Yocto-hub

Les objets YHubPort permettent de contrôler l'alimentation des ports d'un YoctoHub, ainsi que de détecter si un module y est raccordé et lequel. Un YHubPort reçoit toujours automatiquement comme nom logique le numéro de série unique du module Yoctopuce qui y est connecté.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_hubport.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YHubPort = yoctolib.YHubPort;
php	require_once('yocto_hubport.php');
cpp	#include "yocto_hubport.h"
m	#import "yocto_hubport.h"
pas	uses yocto_hubport;
vb	yocto_hubport.vb
cs	yocto_hubport.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YHubPort;
py	from yocto_hubport import *

Fonction globales

yFindHubPort(func)

Permet de retrouver un port de Yocto-hub d'après un identifiant donné.

yFirstHubPort()

Commence l'énumération des port de Yocto-hub accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YHubPort

hubport→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port de Yocto-hub au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

hubport→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du port de Yocto-hub (pas plus de 6 caractères).

hubport→get_baudRate()

Retourne la vitesse de transfert utilisée par le port de Yocto-hub, en kbps.

hubport→get_enabled()

Retourne vrai si le port du Yocto-hub est alimenté, faux sinon.

hubport→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

hubport→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

hubport→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du port de Yocto-hub au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

hubport→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

hubport→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du port de Yocto-hub, sans référence au module.

hubport→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du port de Yocto-hub au format SERIAL . FUNCTIONID.

hubport→get_logicalName()

Retourne le nom logique du port de Yocto-hub.

hubport→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

hubport→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

hubport→get_portState()

Retourne l'état actuel du port de Yocto-hub.

hubport→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

hubport→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le port de Yocto-hub est joignable, sans déclencher d'erreur.

hubport→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le port de Yocto-hub est joignable, sans déclencher d'erreur.

hubport→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du port de Yocto-hub, avec une durée de validité spécifiée.

hubport→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du port de Yocto-hub, avec une durée de validité spécifiée.

hubport→nextHubPort()

Continue l'énumération des port de Yocto-hub commencée à l'aide de yFirstHubPort().

hubport→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

hubport→set_enabled(newval)

Modifie le mode d'activation du port du Yocto-hub.

hubport→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du port de Yocto-hub.

hubport→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

hubport→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YHubPort.FindHubPort() yFindHubPort()YHubPort.FindHubPort()

YHubPort

Permet de retrouver un port de Yocto-hub d'après un identifiant donné.

```
def FindHubPort( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le port de Yocto-hub soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YHubPort.isOnline()` pour tester si le port de Yocto-hub est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le port de Yocto-hub sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YHubPort` qui permet ensuite de contrôler le port de Yocto-hub.

YHubPort.FirstHubPort()**YHubPort****yFirstHubPort()YHubPort.FirstHubPort()**

Commence l'énumération des port de Yocto-hub accessibles par la librairie.

```
def FirstHubPort( )
```

Utiliser la fonction `YHubPort.nextHubPort()` pour itérer sur les autres port de Yocto-hub.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YHubPort`, correspondant au premier port de Yocto-hub accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de port de Yocto-hub disponibles.

hubport→describe()hubport.describe()**YHubPort**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port de Yocto-hub au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le port de Yocto-hub (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

hubport→get_advertisedValue()
hubport→advertisedValue()
hubport.get_advertisedValue()

YHubPort

Retourne la valeur courante du port de Yocto-hub (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du port de Yocto-hub (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

hubport→get_baudRate()

YHubPort

hubport→baudRate()hubport.get_baudRate()

Retourne la vitesse de transfert utilisée par le port de Yocto-hub, en kbps.

```
def get_baudRate( )
```

La valeur par défaut est 1000 kbps, une valeur inférieure révèle des problèmes de communication.

Retourne :

un entier représentant la vitesse de transfert utilisée par le port de Yocto-hub, en kbps

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_BAUDRATE_INVALID`.

hubport→get_enabled()**YHubPort****hubport→enabled()hubport.get_enabled()**

Retourne vrai si le port du Yocto-hub est alimenté, faux sinon.

```
def get_enabled( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon vrai si le port du Yocto-hub est alimenté, faux sinon

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLED_INVALID.

hubport→getErrorMessage()	YHubPort
hubport→errorMessage()hubport.getErrorMessage()	

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

hubport→get_errorType()**YHubPort****hubport→errorType()hubport.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port de Yocto-hub.

hubport→get_friendlyName()	YHubPort
hubport→friendlyName()hubport.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global du port de Yocto-hub au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du port de Yocto-hub si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du port de Yocto-hub (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port de Yocto-hub en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

hubport→get_functionDescriptor()
hubport→functionDescriptor()
hubport.get_functionDescriptor()**YHubPort**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

hubport→get_functionId()

YHubPort

hubport→functionId()hubport.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du port de Yocto-hub, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port de Yocto-hub (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

hubport→get_hardwareId()**YHubPort****hubport→hardwareId()hubport.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du port de Yocto-hub au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du port de Yocto-hub (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port de Yocto-hub (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

hubport→get_logicalName()	YHubPort
hubport→logicalName()hubport.get_logicalName()	

Retourne le nom logique du port de Yocto-hub.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du port de Yocto-hub.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

hubport→get_module()**YHubPort****hubport→module()hubport.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

hubport→get_portState()	YHubPort
hubport→portState()hubport.get_portState()	

Retourne l'état actuel du port de Yocto-hub.

```
def get_portState( )
```

Retourne :

une valeur parmi `Y_PORTSTATE_OFF`, `Y_PORTSTATE_OVRLD`, `Y_PORTSTATE_ON`, `Y_PORTSTATE_RUN` et `Y_PORTSTATE_PROG` représentant l'état actuel du port de Yocto-hub

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_PORTSTATE_INVALID`.

hubport→get(userData)**YHubPort****hubport→userData()hubport.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

hubport→isOnline()hubport.isOnline()**YHubPort**

Vérifie si le module hébergeant le port de Yocto-hub est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du port de Yocto-hub sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le port de Yocto-hub est joignable, false sinon

hubport→load()hubport.load()**YHubPort**

Met en cache les valeurs courantes du port de Yocto-hub, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

hubport→nextHubPort()**hubport.nextHubPort()**

YHubPort

Continue l'énumération des port de Yocto-hub commencée à l'aide de `yFirstHubPort()`.

```
def nextHubPort( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YHubPort` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

hubport→registerValueCallback()
hubport.registerValueCallback()**YHubPort**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

hubport→set_enabled()	YHubPort
hubport→setEnabled()hubport.set_enabled()	

Modifie le mode d'activation du port du Yocto-hub.

```
def set_enabled( newval )
```

Si le port est actif, il sera alimenté. Sinon, l'alimentation du module est coupée.

Paramètres :

newval soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon le mode d'activation du port du Yocto-hub

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

hubport→set_logicalName()
hubport→setLogicalName()
hubport.set_logicalName()

YHubPort

Modifie le nom logique du port de Yocto-hub.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du port de Yocto-hub.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

hubport→set(userData)**YHubPort****hubport→setUserData()hubport.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Object) { ... }
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.21. Interface de la fonction Humidity

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_humidity.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YHumidity = yoctolib.YHumidity;
php	require_once('yocto_humidity.php');
cpp	#include "yocto_humidity.h"
m	#import "yocto_humidity.h"
pas	uses yocto_humidity;
vb	yocto_humidity.vb
cs	yocto_humidity.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YHumidity;
py	from yocto_humidity import *

Fonction globales

yFindHumidity(func)

Permet de retrouver un capteur d'humidité d'après un identifiant donné.

yFirstHumidity()

Commence l'énumération des capteurs d'humidité accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YHumidity

humidity→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

humidity→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur d'humidité au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

humidity→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur d'humidité (pas plus de 6 caractères).

humidity→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en %RH, sous forme de nombre à virgule.

humidity→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de l'humidité, en %RH, sous forme de nombre à virgule.

humidity→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

humidity→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

humidity→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur d'humidité au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

humidity→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

humidity→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur d'humidité, sans référence au module.

humidity→get_hardwareId()

3. Reference

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur d'humidité au format SERIAL.FUNCTIONID.
humidity→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module.
humidity→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
humidity→get_logicalName() Retourne le nom logique du capteur d'humidité.
humidity→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module.
humidity→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
humidity→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
humidity→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
humidity→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
humidity→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
humidity→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle l'humidité est exprimée.
humidity→get(userData) Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
humidity→isOnline() Vérifie si le module hébergeant le capteur d'humidité est joignable, sans déclencher d'erreur.
humidity→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant le capteur d'humidité est joignable, sans déclencher d'erreur.
humidity→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes du capteur d'humidité, avec une durée de validité spécifiée.
humidity→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues) Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
humidity→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes du capteur d'humidité, avec une durée de validité spécifiée.
humidity→nextHumidity() Continue l'énumération des capteurs d'humidité commencée à l'aide de yFirstHumidity().
humidity→registerTimedReportCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
humidity→registerValueCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
humidity→set_highestValue(newval) Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
humidity→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

humidity→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur d'humidité.

humidity→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

humidity→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

humidity→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

humidity→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

humidity→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YHumidity.FindHumidity()**YHumidity****yFindHumidity()YHumidity.FindHumidity()**

Permet de retrouver un capteur d'humidité d'après un identifiant donné.

```
def FindHumidity( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur d'humidité soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YHumidity.isOnLine()` pour tester si le capteur d'humidité est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur d'humidité sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YHumidity` qui permet ensuite de contrôler le capteur d'humidité.

YHumidity.FirstHumidity()**YHumidity****yFirstHumidity()YHumidity.FirstHumidity()**

Commence l'énumération des capteurs d'humidité accessibles par la librairie.

```
def FirstHumidity( )
```

Utiliser la fonction `YHumidity.nextHumidity()` pour itérer sur les autres capteurs d'humidité.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YHumidity`, correspondant au premier capteur d'humidité accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de capteurs d'humidité disponibles.

humidity→calibrateFromPoints()**YHumidity****humidity.calibrateFromPoints()**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→describe()humidity.describe()**YHumidity**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur d'humidité au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur d'humidité (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

humidity→get_advertisedValue()

YHumidity

humidity→advertisedValue()

humidity.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur d'humidité (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur d'humidité (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVISEDVALUE_INVALID.

humidity→get_currentRawValue()
humidity→currentRawValue()
humidity.get_currentRawValue()

YHumidity

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en %RH, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en %RH, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

humidity→get_currentValue()

YHumidity

humidity→currentValue()humidity.get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de l'humidité, en %RH, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de l'humidité, en %RH, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

humidity→getErrorMessage()
humidity→errorMessage()
humidity.getErrorMessage()**YHumidity**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

humidity→get_errorType()

YHumidity

humidity→errorType()humidity.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur d'humidité.

humidity→get_friendlyName()
humidity→friendlyName()
humidity.get_friendlyName()

YHumidity

Retourne un identifiant global du capteur d'humidité au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur d'humidité si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur d'humidité (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur d'humidité en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

humidity→get_functionDescriptor()
humidity→functionDescriptor()
humidity.get_functionDescriptor()**YHumidity**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

humidity→get_functionId()**YHumidity****humidity→functionId()humidity.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du capteur d'humidité, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur d'humidité (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

humidity→get.hardwareId()

YHumidity

humidity→hardwareId()humidity.get.hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur d'humidité au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get.hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur d'humidité (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur d'humidité (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

humidity→get_highestValue()
humidity→highestValue()
humidity.get_highestValue()**YHumidity**

Retourne la valeur maximale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

humidity→get_logFrequency()
humidity→logFrequency()
humidity.get_logFrequency()

YHumidity

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

humidity→get_logicalName()**YHumidity****humidity→logicalName()humidity.get_logicalName()**

Retourne le nom logique du capteur d'humidité.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur d'humidité.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

humidity→get_lowestValue()

YHumidity

humidity→lowestValue()humidity.get_lowestValue()

Retourne la valeur minimale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour l'humidité depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

humidity→get_module()**YHumidity****humidity→module()humidity.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

humidity→get_recordedData()
humidity→recordedData()
humidity.get_recordedData()**YHumidity**

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

humidity→get_reportFrequency()**YHumidity****humidity→reportFrequency()****humidity.get_reportFrequency()**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

humidity→get_resolution()

YHumidity

humidity→resolution()humidity.get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

humidity→get_unit()**YHumidity****humidity→unit()humidity.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle l'humidité est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle l'humidité est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

humidity→get(userData)

YHumidity

humidity→userData()humidity.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

humidity→isOnline()humidity.isOnline()**YHumidity**

Vérifie si le module hébergeant le capteur d'humidité est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur d'humidité sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le capteur d'humidité est joignable, `false` sinon

humidity→load()humidity.load()******YHumidity**

Met en cache les valeurs courantes du capteur d'humidité, avec une durée de validité spécifiée.

def load(msValidity)

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→loadCalibrationPoints()**YHumidity****humidity.loadCalibrationPoints()**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→nextHumidity()**humidity.nextHumidity()**

YHumidity

Continue l'énumération des capteurs d'humidité commencée à l'aide de `yFirstHumidity()`.

```
def nextHumidity( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YHumidity` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

humidity→registerTimedReportCallback()
humidity.registerTimedReportCallback()**YHumidity**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

humidity→registerValueCallback()
humidity.registerValueCallback()**YHumidity**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

humidity→set_highestValue()
humidity→setHighestValue()
humidity.set_highestValue()

YHumidity

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set_logFrequency()
humidity→setLogFrequency()
humidity.set_logFrequency()**YHumidity**

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set_logicalName()
humidity→setLogicalName()
humidity.set_logicalName()

YHumidity

Modifie le nom logique du capteur d'humidité.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur d'humidité.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set_lowestValue()
humidity→setLowestValue()
humidity.set_lowestValue()

YHumidity

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set_reportFrequency()
humidity→setReportFrequency()
humidity.set_reportFrequency()**YHumidity**

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set_resolution()

YHumidity

humidity→setResolution()**humidity.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

humidity→set(userData)**YHumidity****humidity→setUserData()humidity.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.22. Interface de la fonction Led

La librairie de programmation Yoctopuce permet non seulement d'allumer la led à une intensité donnée, mais aussi de la faire osciller à plusieurs fréquences.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_led.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YLed = yoctolib.YLed;
php require_once('yocto_led.php');
cpp #include "yocto_led.h"
m #import "yocto_led.h"
pas uses yocto_led;
vb yocto_led.vb
cs yocto_led.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YLed;
py from yocto_led import *

```

Fonction globales

yFindLed(func)

Permet de retrouver une led d'après un identifiant donné.

yFirstLed()

Commence l'énumération des leds accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YLed

led->describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la led au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

led->get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de la led (pas plus de 6 caractères).

led->get_blinking()

Retourne le mode de signalisation de la led.

led->get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led.

led->get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led.

led->get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de la led au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

led->get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

led->get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de la led, sans référence au module.

led->get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de la led au format SERIAL . FUNCTIONID.

led->get_logicalName()

Retourne le nom logique de la led.

led->get_luminosity()

Retourne l'intensité de la led en pour cent.

led->get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

led→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

led→get_power()

Retourne l'état courant de la led.

led→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

led→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant la led est joignable, sans déclencher d'erreur.

led→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant la led est joignable, sans déclencher d'erreur.

led→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de la led, avec une durée de validité spécifiée.

led→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de la led, avec une durée de validité spécifiée.

led→nextLed()

Continue l'énumération des leds commencée à l'aide de yFirstLed().

led→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

led→set_blinking(newval)

Modifie le mode de signalisation de la led.

led→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de la led.

led→set_luminosity(newval)

Modifie l'intensité lumineuse de la led (en pour cent).

led→set_power(newval)

Modifie l'état courant de la led.

led→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

led→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YLed.FindLed()**YLed****yFindLed() YLed.FindLed()**

Permet de retrouver une led d'après un identifiant donné.

```
def FindLed( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que la led soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YLed.isOnline()` pour tester si la led est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence la led sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YLed` qui permet ensuite de contrôler la led.

YLed.FirstLed() yFirstLed()YLed.FirstLed()

YLed

Commence l'énumération des leds accessibles par la librairie.

```
def FirstLed( )
```

Utiliser la fonction YLed.nextLed() pour itérer sur les autres leds.

Retourne :

un pointeur sur un objet YLed, correspondant à la première led accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de leds disponibles.

led→describe()led.describe()

YLed

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la led au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant la led (ex: Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1)

led→get_advertisedValue()**YLed****led→advertisedValue()led.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante de la led (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de la led (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

led→get_blinking()

YLed

led→blinking()led.get_blinking()

Retourne le mode de signalisation de la led.

```
def get_blinking( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_BLINKING_STILL, Y_BLINKING_RELAX, Y_BLINKING_AWARE, Y_BLINKING_RUN, Y_BLINKING_CALL et Y_BLINKING_PANIC représentant le mode de signalisation de la led

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BLINKING_INVALID.

led→getErrorMessage()**YLed****led→errorMessage()led.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la led.

led→get_errorType()

YLed

led→errorType()led.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la led.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la led.

led→get_friendlyName()**YLed****led→friendlyName()led.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global de la led au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et de la led si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de la led (par exemple: MyCustomName . relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName . relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

**led→get_functionDescriptor()
led→functionDescriptor()
led.get_functionDescriptor()**

YLed

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

led→get_functionId()**YLed****led→functionId()led.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel de la led, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

**led→getHardwareId()
led→hardwareId()led.getHardwareId()****YLed**

Retourne l'identifiant matériel unique de la led au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def getHardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de la led (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la led (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

led→get_logicalName()**YLed****led→logicalName()led.get_logicalName()**

Retourne le nom logique de la led.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de la led.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

led→get_luminosity()

YLed

led→luminosity()led.get_luminosity()

Retourne l'intensité de la led en pour cent.

```
def get_luminosity( )
```

Retourne :

un entier représentant l'intensité de la led en pour cent

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LUMINOSITY_INVALID.

led→get_module()**YLed****led→module()led.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

led→get_power()

YLed

led→power()led.get_power()

Retourne l'état courant de la led.

```
def get_power( )
```

Retourne :

soit Y_POWER_OFF, soit Y_POWER_ON, selon l'état courant de la led

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POWER_INVALID.

led→get(userData())**YLed****led→userData()led.get(userData())**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData( )
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

led→isOnline()led.isOnline()

YLed

Vérifie si le module hébergeant la led est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de la led sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si la led est joignable, false sinon

led→load()led.load()**YLed**

Met en cache les valeurs courantes de la led, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

led→nextLed()led.nextLed()

YLed

Continue l'énumération des leds commencée à l'aide de `yFirstLed()`.

```
def nextLed( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YLed accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

led→registerValueCallback() led.registerValueCallback()

YLed

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

led→set_blinking() YLed
led→setBlinking()led.set_blinking()

Modifie le mode de signalisation de la led.

```
def set_blinking( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_BLINKING_STILL, Y_BLINKING_RELAX, Y_BLINKING_AWARE, Y_BLINKING_RUN, Y_BLINKING_CALL et Y_BLINKING_PANIC représentant le mode de signalisation de la led

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

led→set_logicalName()**YLed****led→setLogicalName()led.set_logicalName()**

Modifie le nom logique de la led.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de la led.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

led→set_luminosity()

YLed

led→setLuminosity()led.set_luminosity()

Modifie l'intensité lumineuse de la led (en pour cent).

```
def set_luminosity( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant l'intensité lumineuse de la led (en pour cent)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

led→set_power()
led→setPower()|led.set_power()**YLed**

Modifie l'état courant de la led.

```
def set_power( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_POWER_OFF, soit Y_POWER_ON, selon l'état courant de la led

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

led→set(userData())
led→setUserData()|led.set(userData())

YLed

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.23. Interface de la fonction LightSensor

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_lightsensor.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YLightSensor = yoctolib.YLightSensor;
php	require_once('yocto_lightsensor.php');
cpp	#include "yocto_lightsensor.h"
m	#import "yocto_lightsensor.h"
pas	uses yocto_lightsensor;
vb	yocto_lightsensor.vb
cs	yocto_lightsensor.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YLightSensor;
py	from yocto_lightsensor import *

Fonction globales

yFindLightSensor(func)

Permet de retrouver un capteur de lumière d'après un identifiant donné.

yFirstLightSensor()

Commence l'énumération des capteurs de lumière accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YLightSensor

lightsensor→calibrate(calibratedVal)

Modifie le paramètre de calibration spécifique du senseur de sorte à ce que la valeur actuelle corresponde à une consigne donnée (correction linéaire).

lightsensor→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

lightsensor→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de lumière au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

lightsensor→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de lumière (pas plus de 6 caractères).

lightsensor→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en lux, sous forme de nombre à virgule.

lightsensor→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la lumière ambiante, en lux, sous forme de nombre à virgule.

lightsensor→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de lumière.

lightsensor→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de lumière.

lightsensor→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de lumière au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

lightsensor→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

lightsensor→get_functionId()	Retourne l'identifiant matériel du capteur de lumière, sans référence au module.
lightsensor→get_hardwareId()	Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de lumière au format SERIAL . FUNCTIONID.
lightsensor→get_highestValue()	Retourne la valeur maximale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module.
lightsensor→get_logFrequency()	Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
lightsensor→get_logicalName()	Retourne le nom logique du capteur de lumière.
lightsensor→get_lowestValue()	Retourne la valeur minimale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module.
lightsensor→get_measureType()	Retourne le type de mesure de lumière utilisé par le module.
lightsensor→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
lightsensor→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
lightsensor→get_recordedData(startTime, endTime)	Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
lightsensor→get_reportFrequency()	Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
lightsensor→get_resolution()	Retourne la résolution des valeurs mesurées.
lightsensor→get_unit()	Retourne l'unité dans laquelle la lumière ambiante est exprimée.
lightsensor→get_userData()	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
lightsensor→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant le capteur de lumière est joignable, sans déclencher d'erreur.
lightsensor→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant le capteur de lumière est joignable, sans déclencher d'erreur.
lightsensor→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes du capteur de lumière, avec une durée de validité spécifiée.
lightsensor→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)	Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
lightsensor→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes du capteur de lumière, avec une durée de validité spécifiée.
lightsensor→nextLightSensor()	Continue l'énumération des capteurs de lumière commencée à l'aide de yFirstLightSensor().
lightsensor→registerTimedReportCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

lightsensor→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

lightsensor→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

lightsensor→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

lightsensor→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de lumière.

lightsensor→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

lightsensor→set_measureType(newval)

Change le type dde mesure de lumière effectuée par le capteur.

lightsensor→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

lightsensor→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

lightsensor→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

lightsensor→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YLightSensor.FindLightSensor() yFindLightSensor()YLightSensor.FindLightSensor()

Permet de retrouver un capteur de lumière d'après un identifiant donné.

```
def FindLightSensor( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de lumière soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YLightSensor.isOnline()` pour tester si le capteur de lumière est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de lumière sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YLightSensor` qui permet ensuite de contrôler le capteur de lumière.

YLightSensor.FirstLightSensor()**YLightSensor****yFirstLightSensor()YLightSensor.FirstLightSensor()**

Commence l'énumération des capteurs de lumière accessibles par la librairie.

```
def FirstLightSensor( )
```

Utiliser la fonction `YLightSensor.nextLightSensor()` pour itérer sur les autres capteurs de lumière.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YLightSensor`, correspondant au premier capteur de lumière accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de lumière disponibles.

lightsensor→calibrate()lightsensor.calibrate()**YLightSensor**

Modifie le paramètre de calibration spécifique du senseur de sorte à ce que la valeur actuelle corresponde à une consigne donnée (correction linéaire).

```
def calibrate( calibratedVal)
```

Paramètres :

calibratedVal la consigne de valeur désirée.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→calibrateFromPoints()
lightsensor.calibrateFromPoints()**YLightSensor**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→describe()lightsensor.describe()**YLightSensor**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de lumière au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le capteur de lumière (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

lightsensor→get_advertisedValue()
lightsensor→advertisedValue()
lightsensor.get_advertisedValue()

YLightSensor

Retourne la valeur courante du capteur de lumière (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de lumière (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

lightsensor→get_currentRawValue()
lightsensor→currentRawValue()
lightsensor.get_currentRawValue()

YLightSensor

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en lux, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en lux, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

lightsensor→get_currentValue()
lightsensor→currentValue()
lightsensor.get_currentValue()

YLightSensor

Retourne la valeur actuelle de la lumière ambiante, en lux, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la lumière ambiante, en lux, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

lightsensor→getErrorMessage()
lightsensor→errorMessage()
lightsensor.getErrorMessage()

YLightSensor

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de lumière.

def getErrorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de lumière.

lightsensor→get_errorType()**YLightSensor****lightsensor→errorType()lightsensor.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de lumière.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de lumière.

lightsensor→get_friendlyName()
lightsensor→friendlyName()
lightsensor.get_friendlyName()

YLightSensor

Retourne un identifiant global du capteur de lumière au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de lumière si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de lumière (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de lumière en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

lightsensor→get_functionDescriptor()
lightsensor→functionDescriptor()
lightsensor.get_functionDescriptor()**YLightSensor**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

lightsensor→get_functionId()

YLightSensor

lightsensor→functionId()lightsensor.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de lumière, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de lumière (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

**lightsensor→get_hwId()
lightsensor→hardwareId()
lightsensor.get_hwId()****YLightSensor**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de lumière au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de lumière (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de lumière (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

lightsensor→get_highestValue()
lightsensor→highestValue()
lightsensor.get_highestValue()

YLightSensor

Retourne la valeur maximale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

lightsensor→get_logFrequency()
lightsensor→logFrequency()
lightsensor.get_logFrequency()

YLightSensor

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

lightsensor→get_logicalName()
lightsensor→logicalName()
lightsensor.get_logicalName()

YLightSensor

Retourne le nom logique du capteur de lumière.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de lumière.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

lightsensor→get_lowestValue()
lightsensor→lowestValue()
lightsensor.get_lowestValue()**YLightSensor**

Retourne la valeur minimale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la lumière ambiante depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

lightsensor→get_measureType()
lightsensor→measureType()
lightsensor.get_measureType()

YLightSensor

Retourne le type de mesure de lumière utilisé par le module.

```
def get_measureType( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_MEASURETYPE_HUMAN_EYE, Y_MEASURETYPE_WIDE_SPECTRUM, Y_MEASURETYPE_INFRARED, Y_MEASURETYPE_HIGH_RATE et Y_MEASURETYPE_HIGH_ENERGY représentant le type de mesure de lumière utilisé par le module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MEASURETYPE_INVALID.

lightsensor→get_module()**YLightSensor****lightsensor→module()lightsensor.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

lightsensor→get_recordedData()
lightsensor→recordedData()
lightsensor.get_recordedData()

YLightSensor

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

lightsensor→get_reportFrequency()
lightsensor→reportFrequency()
lightsensor.get_reportFrequency()**YLightSensor**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

lightsensor→get_resolution()
lightsensor→resolution()lightsensor.get_resolution()

YLightSensor

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

lightsensor→get_unit()**YLightSensor****lightsensor→unit()lightsensor.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle la lumière ambiante est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la lumière ambiante est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

lightsensor→get(userData)

YLightSensor

lightsensor→userData()lightsensor.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

lightsensor→isOnline()lightsensor.isOnline()**YLightSensor**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de lumière est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de lumière sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de lumière est joignable, false sinon

lightsensor→load()lightsensor.load()**YLightSensor**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de lumière, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→loadCalibrationPoints()
lightsensor.loadCalibrationPoints()**YLightSensor**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→nextLightSensor()
lightsensor.nextLightSensor()

YLightSensor

Continue l'énumération des capteurs de lumière commencée à l'aide de `yFirstLightSensor()`.

```
def nextLightSensor( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YLightSensor` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

lightsensor→registerTimedReportCallback() lightsensor.registerTimedReportCallback()

YLightSensor

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**lightsensor→registerValueCallback()
lightsensor.registerValueCallback()****YLightSensor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

lightsensor→set_highestValue()
lightsensor→setHighestValue()
lightsensor.set_highestValue()

YLightSensor

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_logFrequency()
lightsensor→setLogFrequency()
lightsensor.set_logFrequency()

YLightSensor

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_logicalName()
lightsensor→setLogicalName()
lightsensor.set_logicalName()

YLightSensor

Modifie le nom logique du capteur de lumière.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de lumière.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_lowestValue()
lightsensor→setLowestValue()
lightsensor.set_lowestValue()

YLightSensor

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_measureType()
lightsensor→setMeasureType()
lightsensor.set_measureType()

YLightSensor

Change le type dde mesure de lumière effectuée par le capteur.

```
def set_measureType( newval)
```

La mesure peut soit approximer la réponse de l'oeil humain, soit donner une valeur ciblant un spectre particulier, en fonction des possibilités offertes par le récepteur de lumière. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

```
newval une valeur parmi Y_MEASURETYPE_HUMAN_EYE,  
Y_MEASURETYPE_WIDE_SPECTRUM, Y_MEASURETYPE_INFRARED,  
Y_MEASURETYPE_HIGH_RATE et Y_MEASURETYPE_HIGH_ENERGY
```

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_reportFrequency()
lightsensor→setReportFrequency()
lightsensor.set_reportFrequency()

YLightSensor

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set_resolution()
lightsensor→setResolution()
lightsensor.set_resolution()**YLightSensor**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

lightsensor→set(userData)
lightsensor→setUserData()
lightsensor.set(userData)

YLightSensor

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.24. Interface de la fonction Magnetometer

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_magnetometer.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YMagnetometer = yoctolib.YMagnetometer;
php require_once('yocto_magnetometer.php');
cpp #include "yocto_magnetometer.h"
m #import "yocto_magnetometer.h"
pas uses yocto_magnetometer;
vb yocto_magnetometer.vb
cs yocto_magnetometer.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YMagnetometer;
py from yocto_magnetometer import *

```

Fonction globales

yFindMagnetometer(func)

Permet de retrouver un magnétomètre d'après un identifiant donné.

yFirstMagnetometer()

Commence l'énumération des magnétomètres accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YMagnetometer

magnetometer→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

magnetometer→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du magnétomètre au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

magnetometer→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du magnétomètre (pas plus de 6 caractères).

magnetometer→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mT, sous forme de nombre à virgule.

magnetometer→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du champ magnétique, en mT, sous forme de nombre à virgule.

magnetometer→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du magnétomètre.

magnetometer→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du magnétomètre.

magnetometer→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du magnétomètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

magnetometer→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

magnetometer→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du magnétomètre, sans référence au module.

magnetometer→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du magnétomètre au format SERIAL.FUNCTIONID.
magnetometer→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module.
magnetometer→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
magnetometer→get_logicalName()
Retourne le nom logique du magnétomètre.
magnetometer→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module.
magnetometer→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
magnetometer→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
magnetometer→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
magnetometer→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
magnetometer→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
magnetometer→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle le champ magnétique est exprimée.
magnetometer→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
magnetometer→get_xValue()
Retourne la composante X du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.
magnetometer→get_yValue()
Retourne la composante Y du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.
magnetometer→get_zValue()
Retourne la composante Z du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.
magnetometer→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le magnétomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
magnetometer→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le magnétomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
magnetometer→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du magnétomètre, avec une durée de validité spécifiée.
magnetometer→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
magnetometer→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du magnétomètre, avec une durée de validité spécifiée.
magnetometer→nextMagnetometer()
Continue l'énumération des magnétomètres commencée à l'aide de yFirstMagnetometer().
magnetometer→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

magnetometer→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

magnetometer→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

magnetometer→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

magnetometer→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du magnétomètre.

magnetometer→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

magnetometer→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

magnetometer→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

magnetometer→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

magnetometer→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YMagnetometer.FindMagnetometer() yFindMagnetometer() YMagnetometer.FindMagnetometer()

YMagnetometer

Permet de retrouver un magnétomètre d'après un identifiant donné.

```
def FindMagnetometer( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le magnétomètre soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YMagnetometer.isOnLine()` pour tester si le magnétomètre est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le magnétomètre sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YMagnetometer` qui permet ensuite de contrôler le magnétomètre.

YMagnetometer.FirstMagnetometer() yFirstMagnetometer() YMagnetometer.FirstMagnetometer()

YMagnetometer

Commence l'énumération des magnétomètres accessibles par la librairie.

```
def FirstMagnetometer( )
```

Utiliser la fonction YMagnetometer.nextMagnetometer() pour itérer sur les autres magnétomètres.

Retourne :

un pointeur sur un objet YMagnetometer, correspondant au premier magnétomètre accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de magnétomètres disponibles.

magnetometer→calibrateFromPoints()
magnetometer.calibrateFromPoints()**YMagnetometer**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→describe()magnetometer.describe()**YMagnetometer**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du magnétomètre au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le magnétomètre (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

magnetometer→get_advertisedValue()
magnetometer→advertisedValue()
magnetometer.get_advertisedValue()

YMagnetometer

Retourne la valeur courante du magnétomètre (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du magnétomètre (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVISEDVALUE_INVALID.

magnetometer→get_currentRawValue()
magnetometer→currentRawValue()
magnetometer.get_currentRawValue()

YMagnetometer

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mT, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en mT, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

magnetometer→get_currentValue()
magnetometer→currentValue()
magnetometer.get_currentValue()

YMagnetometer

Retourne la valeur actuelle du champ magnétique, en mT, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du champ magnétique, en mT, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

magnetometer→getErrorMessage()
magnetometer→errorMessage()
magnetometer.getErrorMessage()**YMagnetometer**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du magnétomètre.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du magnétomètre.

magnetometer→get_errorType()
magnetometer→errorType()
magnetometer.get_errorType()

YMagnetometer

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du magnétomètre.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du magnétomètre.

magnetometer→get_friendlyName()
magnetometer→friendlyName()
magnetometer.get_friendlyName()

YMagnetometer

Retourne un identifiant global du magnétomètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du magnétomètre si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du magnétomètre (par exemple: MyCustomName . relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le magnétomètre en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName . relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

magnetometer→get_functionDescriptor()
magnetometer→functionDescriptor()
magnetometer.get_functionDescriptor()

YMagnetometer

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

magnetometer→get_functionId()
magnetometer→functionId()
magnetometer.get_functionId()

YMagnetometer

Retourne l'identifiant matériel du magnétomètre, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le magnétomètre (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

magnetometer→get_hardwareId()
magnetometer→hardwareId()
magnetometer.get_hardwareId()

YMagnetometer

Retourne l'identifiant matériel unique du magnétomètre au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du magnétomètre (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le magnétomètre (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

magnetometer→get_highestValue()
magnetometer→highestValue()
magnetometer.get_highestValue()

YMagnetometer

Retourne la valeur maximale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

magnetometer→get_logFrequency()
magnetometer→logFrequency()
magnetometer.get_logFrequency()

YMagnetometer

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

magnetometer→get_logicalName()
magnetometer→logicalName()
magnetometer.get_logicalName()

YMagnetometer

Retourne le nom logique du magnétomètre.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du magnétomètre.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

magnetometer→get_lowestValue()
magnetometer→lowestValue()
magnetometer.get_lowestValue()

YMagnetometer

Retourne la valeur minimale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour le champ magnétique depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

magnetometer→get_module()
magnetometer→module()
magnetometer.get_module()

YMagnetometer

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

def get_module()

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

magnetometer→get_recordedData()
magnetometer→recordedData()
magnetometer.get_recordedData()

YMagnetometer

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

magnetometer→get_reportFrequency()
magnetometer→reportFrequency()
magnetometer.get_reportFrequency()

YMagnetometer

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

magnetometer→get_resolution()
magnetometer→resolution()
magnetometer.get_resolution()

YMagnetometer

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

magnetometer→get_unit()**YMagnetometer****magnetometer→unit()magnetometer.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle le champ magnétique est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle le champ magnétique est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

magnetometer→get(userData)
magnetometer→userData()
magnetometer.get(userData)

YMagnetometer

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

magnetometer→get_xValue()**YMagnetometer****magnetometer→xValue()magnetometer.get_xValue()**

Retourne la composante X du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_xValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante X du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_XVALUE_INVALID**.

magnetometer→get_yValue()

YMagnetometer

magnetometer→yValue()magnetometer.get_yValue()

Retourne la composante Y du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_yValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante Y du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_YVALUE_INVALID`.

magnetometer→get_zValue()**YMagnetometer****magnetometer→zValue()magnetometer.get_zValue()**

Retourne la composante Z du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_zValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la composante Z du champ magnétique, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_ZVALUE_INVALID`.

magnetometer→isOnline()magnetometer.isOnline()**YMagnetometer**

Vérifie si le module hébergeant le magnétomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du magnétomètre sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le magnétomètre est joignable, `false` sinon

magnetometer→load()**YMagnetometer**

Met en cache les valeurs courantes du magnétomètre, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→loadCalibrationPoints()
magnetometer.loadCalibrationPoints()**YMagnetometer**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→nextMagnetometer()
magnetometer.nextMagnetometer()

Y Magnetometer

Continue l'énumération des magnétomètres commencée à l'aide de `yFirstMagnetometer()`.

```
def nextMagnetometer( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `Y Magnetometer` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

magnetometer→registerTimedReportCallback()
magnetometer.registerTimedReportCallback()**YMagnetometer**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

magnetometer→registerValueCallback()
magnetometer.registerValueCallback()**YMagnetometer**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

magnetometer→set_highestValue()
magnetometer→setHighestValue()
magnetometer.set_highestValue()

YMagnetometer

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set_logFrequency()
magnetometer→setLogFrequency()
magnetometer.set_logFrequency()

YMagnetometer

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set_logicalName()
magnetometer→setLogicalName()
magnetometer.set_logicalName()

YMagnetometer

Modifie le nom logique du magnétomètre.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du magnétomètre.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set_lowestValue()
magnetometer→setLowestValue()
magnetometer.set_lowestValue()

YMagnetometer

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set_reportFrequency()
magnetometer→setReportFrequency()
magnetometer.set_reportFrequency()

YMagnetometer

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set_resolution()
magnetometer→setResolution()
magnetometer.set_resolution()

YMagnetometer

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

magnetometer→set(userData)
magnetometer→setUserData()
magnetometer.set(userData)

YMagnetometer

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.25. Valeur mesurée

Les objets YMeasure sont utilisés dans l'interface de programmation Yoctopuce pour représenter une valeur observée un moment donnée. Ces objets sont utilisés en particulier en conjonction avec la classe YDataSet.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Méthodes des objets YMeasure

measure→get_averageValue()

Retourne la valeur moyenne observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

measure→get_endTimeUTC()

Retourne l'heure absolue de la fin de la mesure, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC (date/heure au format Unix).

measure→get_maxValue()

Retourne la plus grande valeur observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

measure→get_minValue()

Retourne la plus petite valeur observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

measure→get_startTimeUTC()

Retourne l'heure absolue du début de la mesure, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC (date/heure au format Unix).

measure→get_averageValue()
measure→averageValue()
measure.get_averageValue()

YMeasure

Retourne la valeur moyenne observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

```
def get_averageValue( )
```

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la valeur moyenne observée.

measure→get_endTimeUTC()**YMeasure****measure→endTimeUTC()measure.get_endTimeUTC()**

Retourne l'heure absolue de la fin de la mesure, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC (date/heure au format Unix).

```
def get_endTimeUTC( )
```

Lors que l'enregistrement de données se fait à une fréquence supérieure à une mesure par seconde, le timestamp peuvent inclurent une fraction décimale.

Retourne :

un nombre réel positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 UTC et la fin de la mesure.

measure→get_maxValue()

YMeasure

measure→maxValue()measure.get_maxValue()

Retourne la plus grande valeur observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

```
def get_maxValue( )
```

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la plus grande valeur observée.

measure→get_minValue()**YMeasure****measure→minValue()measure.get_minValue()**

Retourne la plus petite valeur observée durant l'intervalle de temps couvert par la mesure.

```
def get_minValue( )
```

Retourne :

un nombre décimal correspondant à la plus petite valeur observée.

measure→getStartTimeUTC()
measure→startTimeUTC()
measure.getStartTimeUTC()

YMeasure

Retourne l'heure absolue du début de la mesure, sous forme du nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC (date/heure au format Unix).

```
def getStartTimeUTC( )
```

Lors que l'enregistrement de données se fait à une fréquence supérieure à une mesure par seconde, le timestamp peuvent inclurent une fraction décimale.

Retourne :

un nombre réel positif correspondant au nombre de secondes écoulées entre le 1er janvier 1970 UTC et la début de la mesure.

3.26. Interface de contrôle du module

Cette interface est la même pour tous les modules USB de Yoctopuce. Elle permet de contrôler les paramètres généraux du module, et d'énumérer les fonctions fournies par chaque module.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Fonction globales

yFindModule(func)

Permet de retrouver un module d'après son numéro de série ou son nom logique.

yFirstModule()

Commence l'énumération des modules accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YModule

module→checkFirmware(path, onlynew)

Test si le fichier byn est valid pour le module.

module→describe()

Retourne un court texte décrivant le module.

module→download(pathname)

Télécharge le fichier choisi du module et retourne son contenu.

module→functionCount()

Retourne le nombre de fonctions (sans compter l'interface "module") existant sur le module.

module→functionId(functionIndex)

Retourne l'identifiant matériel de la *n*ième fonction du module.

module→functionName(functionIndex)

Retourne le nom logique de la *n*ième fonction du module.

module→functionValue(functionIndex)

Retourne la valeur publiée par la *n*ième fonction du module.

module→get_allSettings()

Retourne tous les paramètres du module.

module→get_beacon()

Retourne l'état de la balise de localisation.

module→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'objet module.

module→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'objet module.

module→get_firmwareRelease()

3. Reference

Retourne la version du logiciel embarqué du module.
module→get_hardwareId() Retourne l'identifiant unique du module.
module→get_icon2d() Retourne l'icône du module.
module→get_lastLogs() Retourne une chaîne de caractère contenant les derniers logs du module.
module→get_logicalName() Retourne le nom logique du module.
module→get_luminosity() Retourne la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100).
module→get_persistentSettings() Retourne l'état courant des réglages persistents du module.
module→get_productId() Retourne l'identifiant USB du module, préprogrammé en usine.
module→get_productName() Retourne le nom commercial du module, préprogrammé en usine.
module→get_productRelease() Retourne le numéro de version matériel du module, préprogrammé en usine.
module→get_rebootCountdown() Retourne le nombre de secondes restantes avant un redémarrage du module, ou zéro si aucun redémarrage n'a été agendé.
module→get_serialNumber() Retourne le numéro de série du module, préprogrammé en usine.
module→get_upTime() Retourne le nombre de millisecondes écoulées depuis la mise sous tension du module
module→get_usbCurrent() Retourne le courant consommé par le module sur le bus USB, en milliampères.
module→get(userData) Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
module→get(userVar) Retourne la valeur entière précédemment stockée dans cet attribut.
module→isOnline() Vérifie si le module est joignable, sans déclencher d'erreur.
module→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module est joignable, sans déclencher d'erreur.
module→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes du module, avec une durée de validité spécifiée.
module→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes du module, avec une durée de validité spécifiée.
module→nextModule() Continue l'énumération des modules commencée à l'aide de yFirstModule().
module→reboot(secBeforeReboot) Agende un simple redémarrage du module dans un nombre donné de secondes.
module→registerLogCallback(callback) Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois le module émet un message de log.

module→revertFromFlash()

Recharge les réglages stockés dans le mémoire non volatile du module, comme à la mise sous tension du module.

module→saveToFlash()

Sauve les réglages courants dans la mémoire non volatile du module.

module→set_allSettings(settings)

Restore tous les paramètres du module.

module→set_beacon(newval)

Allume ou éteint la balise de localisation du module.

module→set_logicalName(newval)

Change le nom logique du module.

module→set_luminosity(newval)

Modifie la luminosité des leds informatives du module.

module→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

module→set_userVar(newval)

Retourne la valeur entière précédemment stockée dans cet attribut.

module→triggerFirmwareUpdate(secBeforeReboot)

Agende un redémarrage du module en mode spécial de reprogrammation du logiciel embarqué.

module→updateFirmware(path)

Prepare une mise à jour de firmware du module.

module→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

**YModule.FindModule()
yFindModule()YModule.FindModule()****YModule**

Permet de retrouver un module d'après son numéro de série ou son nom logique.

```
def FindModule( func )
```

Cette fonction n'exige pas que le module soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YModule.isOnline()` pour tester si le module est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères contenant soit le numéro de série, soit le nom logique du module désiré

Retourne :

un objet de classe `YModule` qui permet ensuite de contrôler le module ou d'obtenir de plus amples informations sur le module.

YModule.FirstModule()**YModule****yFirstModule()YModule.FirstModule()**

Commence l'énumération des modules accessibles par la librairie.

```
def FirstModule( )
```

Utiliser la fonction `YModule.nextModule()` pour itérer sur les autres modules.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YModule`, correspondant au premier module accessible en ligne, ou `null` si aucun module n'a été trouvé.

module→checkFirmware()module.checkFirmware()**YModule**

Test si le fichié byn est valid pour le module.

```
def checkFirmware( path, onlynew)
```

Cette methode est utile pour tester si il est nécessaire de mettre à jour le module avec un nouveau firmware. Il est possible de passer un répertoire qui contiens plusieurs fichier byn. Dans ce cas cette methode retourne le path du fichier byn compatible le plus récent. Si le parametre onlynew est vrais les firmware équivalent ou plus ancien au firmware installé sont ignorés.

Paramètres :

path le path sur un fichier byn ou un répertoire contenant plusieurs fichier byn

onlynew retourne uniquement les fichier strictement plus récent

Retourne :

: le path du fichier byn a utiliser ou une chaine vide si aucun firmware plus récent est disponible En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une chaine de caractère qui comment par "error:".

module→describe()module.describe()**YModule**

Retourne un court texte décrivant le module.

```
def describe( )
```

Ce texte peut contenir soit le nom logique du module, soit son numéro de série.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le module

module→download()module.download()**YModule**

Télécharge le fichier choisi du module et retourne son contenu.

```
def download( pathname)
```

Paramètres :

pathname nom complet du fichier

Retourne :

le contenu du fichier chargé

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne YAPI_INVALID_STRING.

module→functionCount()module.functionCount()**YModule**

Retourne le nombre de fonctions (sans compter l'interface "module") existant sur le module.

```
def functionCount( )
```

Retourne :

le nombre de fonctions sur le module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→functionId()module.functionId()**YModule**

Retourne l'identifiant matériel de la *n*ième fonction du module.

```
def functionId( functionIndex)
```

Paramètres :

functionIndex l'index de la fonction pour laquelle l'information est désirée, en commençant à 0 pour la première fonction.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant à l'identifiant matériel unique de la fonction désirée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un chaîne vide.

module→functionName()module.functionName()**YModule**

Retourne le nom logique de la *n*ième fonction du module.

```
def functionName( functionIndex)
```

Paramètres :

functionIndex l'index de la fonction pour laquelle l'information est désirée, en commençant à 0 pour la première fonction.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au nom logique de la fonction désirée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un chaîne vide.

module→functionValue()module.functionValue()

YModule

Retourne la valeur publiée par la *n*ième fonction du module.

```
def functionValue( functionIndex)
```

Paramètres :

functionIndex l'index de la fonction pour laquelle l'information est désirée, en commençant à 0 pour la première fonction.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant à la valeur publiée par la fonction désirée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un chaîne vide.

module→get_allSettings()	YModule
module→allSettings()module.get_allSettings()	

Retourne tous les paramètres du module.

```
def get_allSettings( )
```

Utile pour sauvgarder les noms logiques et les calibrations du module.

Retourne :

un buffer binaire avec tous les paramètres En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne YAPI_INVALID_STRING.

module→get_beacon()
module→beacon()module.get_beacon()

YModule

Retourne l'état de la balise de localisation.

```
def get_beacon( )
```

Retourne :

soit Y_BEACON_OFF, soit Y_BEACON_ON, selon l'état de la balise de localisation

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BEACON_INVALID.

module→getErrorMessage()**YModule****module→errorMessage()module.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'objet module.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du module

module→get_errorType() **YModule**
module→errorType()module.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'objet module.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du module

module→get_firmwareRelease()
module→firmwareRelease()
module.get_firmwareRelease()

YModule

Retourne la version du logiciel embarqué du module.

```
def get_firmwareRelease( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la version du logiciel embarqué du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FIRMWARERELEASE_INVALID.

module→get_hwId()

YModule

module→hardwareId()module.get_hwId()

Retourne l'identifiant unique du module.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module suivi de la chaîne ".module".

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la fonction

module→get_icon2d()	YModule
module→icon2d()module.get_icon2d()	

Retourne l'icône du module.

```
def get_icon2d( )
```

L'icone est au format PNG et a une taille maximale de 1536 octets.

Retourne :

un buffer binaire contenant l'icone, au format png. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne YAPI_INVALID_STRING.

module→get_lastLogs()
module→lastLogs()module.get_lastLogs()

YModule

Retourne une chaîne de caractère contenant les derniers logs du module.

```
def get_lastLogs( )
```

Cette méthode retourne les derniers logs qui sont encore stocké dans le module.

Retourne :

une chaîne de caractère contenant les derniers logs du module. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne YAPI_INVALID_STRING.

module→get_logicalName()	YModule
module→logicalName()module.get_logicalName()	

Retourne le nom logique du module.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

module→get_luminosity()

YModule

module→luminosity()module.get_luminosity()

Retourne la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100).

```
def get_luminosity( )
```

Retourne :

un entier représentant la luminosité des leds informatives du module (valeur entre 0 et 100)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LUMINOSITY_INVALID.

module→get_persistentSettings()
module→persistentSettings()
module.get_persistentSettings()

YModule

Retourne l'état courant des réglages persistents du module.

```
def get_persistentSettings( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_PERSISTENTSETTINGS_LOADED, Y_PERSISTENTSETTINGS_SAVED et Y_PERSISTENTSETTINGS_MODIFIED représentant l'état courant des réglages persistents du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PERSISTENTSETTINGS_INVALID.

module→get_productId()
module→productId()module.get_productId()

YModule

Retourne l'identifiant USB du module, préprogrammé en usine.

```
def get_productId( )
```

Retourne :

un entier représentant l'identifiant USB du module, préprogrammé en usine

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PRODUCTID_INVALID.

module→get_productName()	YModule
module→productName()module.get_productName()	

Retourne le nom commercial du module, préprogrammé en usine.

```
def get_productName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom commercial du module, préprogrammé en usine

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PRODUCTNAME_INVALID.

module→get_productRelease()
module→productRelease()
module.get_productRelease()

YModule

Retourne le numéro de version matériel du module, préprogrammé en usine.

```
def get_productRelease( )
```

Retourne :

un entier représentant le numéro de version matériel du module, préprogrammé en usine

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PRODUCTRELEASE_INVALID.

module→get_rebootCountdown()
module→rebootCountdown()
module.get_rebootCountdown()

YModule

Retourne le nombre de secondes restantes avant un redémarrage du module, ou zéro si aucun redémarrage n'a été agendé.

```
def get_rebootCountdown( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de secondes restantes avant un redémarrage du module, ou zéro si aucun redémarrage n'a été agendé

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REBOOTCOUNTDOWN_INVALID.

module→get_serialNumber() **YModule**
module→serialNumber()module.get_serialNumber()

Retourne le numéro de série du module, préprogrammé en usine.

```
def get_serialNumber( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le numéro de série du module, préprogrammé en usine

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SERIALNUMBER_INVALID.

module→get_upTime()**YModule****module→upTime()module.get_upTime()**

Retourne le nombre de millisecondes écoulées depuis la mise sous tension du module

```
def get_upTime( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de millisecondes écoulées depuis la mise sous tension du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UPTIME_INVALID.

module→get_usbCurrent()

YModule

module→usbCurrent()module.get_usbCurrent()

Retourne le courant consommé par le module sur le bus USB, en milliampères.

```
def get_usbCurrent( )
```

Retourne :

un entier représentant le courant consommé par le module sur le bus USB, en milliampères

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_USBCURRENT_INVALID.

module→get(userData)**YModule****module→userData()module.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

module→get_userVar()
module→userVar()module.get_userVar()

YModule

Retourne la valeur entière précédemment stockée dans cet attribut.

```
def get_userVar( )
```

Au démarrage du module (ou après un redémarrage), la valeur est toujours zéro.

Retourne :

un entier représentant la valeur entière précédemment stockée dans cet attribut

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_USERVAR_INVALID.

module→isOnline()|module.isOnline()**YModule**

Vérifie si le module est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs du module en cache sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le module est joignable, `false` sinon

module→load()module.load()**YModule**

Met en cache les valeurs courantes du module, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→nextModule()module.nextModule()**YModule**

Continue l'énumération des modules commencée à l'aide de `yFirstModule()`.

```
def nextModule( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YModule` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

module→reboot()module.reboot()**YModule**

Agende un simple redémarrage du module dans un nombre donné de secondes.

```
def reboot( secBeforeReboot)
```

Paramètres :

secBeforeReboot nombre de secondes avant de redémarrer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**module→registerLogCallback()
module.registerLogCallback()****YModule**

Enregistre une fonction de callback qui sera appelée à chaque fois le module émet un message de log.

```
def registerLogCallback( callback)
```

Utile pour débugger le fonctionnement d'un module Yoctopuce.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'objet module qui a produit un log, un chaîne de caractère qui contiens le log

module→revertFromFlash()
module.revertFromFlash()

YModule

Recharge les réglages stockés dans le mémoire non volatile du module, comme à la mise sous tension du module.

```
def revertFromFlash( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→saveToFlash()module.saveToFlash()**YModule**

Sauve les réglages courants dans la mémoire non volatile du module.

```
def saveToFlash( )
```

Attention le nombre total de sauvegardes possibles durant la vie du module est limité (environ 100000 cycles). Nappelez pas cette fonction dans une boucle.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→set_allSettings() YModule
module→setAllSettings()module.set_allSettings()

Restore tous les paramètres du module.

```
def set_allSettings( settings)
```

Utile pour restorer les noms logiques et les calibrations du module depuis un sauvegarde.

Paramètres :

settings un buffer binaire avec tous les paramètres

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module->set_beacon()	YModule
module->setBeacon()module.set_beacon()	

Allume ou éteint la balise de localisation du module.

```
def set_beacon( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_BEACON_OFF, soit Y_BEACON_ON

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→set_logicalName()	YModule
module→setLogicalName() module.set_logicalName()	

Change le nom logique du module.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module->set_luminosity()	YModule
module->setLuminosity()module.set_luminosity()	

Modifie la luminosité des leds informatives du module.

```
def set_luminosity( newval )
```

Le paramètre est une valeur entre 0 et 100. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval un entier représentant la luminosité des leds informatives du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→set(userData)

YModule

module→setUserData()module.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Object) {
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

module→set_userVar()**YModule****module→setUserVar()module.set_userVar()**

Retourne la valeur entière précédemment stockée dans cet attribut.

```
def set_userVar( newval )
```

Au démarrage du module (ou après un redémarrage), la valeur est toujours zéro.

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→triggerFirmwareUpdate()
module.triggerFirmwareUpdate()

YModule

Agende un redémarrage du module en mode spécial de reprogrammation du logiciel embarqué.

```
def triggerFirmwareUpdate( secBeforeReboot)
```

Paramètres :

secBeforeReboot nombre de secondes avant de redémarrer

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

module→updateFirmware()module.updateFirmware()**YModule**

Prepare une mise à jour de firmware du module.

```
def updateFirmware( path)
```

Cette méthode un object YFirmwareUpdate qui est utilisé pour mettre à jour le firmware du module.

Paramètres :

path le path sur un fichier byn

Retourne :

: Un object YFirmwareUpdate

3.27. Interface de la fonction Motor

La librairie de programmation yoctopuce permet de piloter la puissance envoyée au moteur pour le faire tourner aussi bien dans un sens que dans l'autre, mais aussi de piloter des accélérations linéaires: le moteur accélère alors tout seul sans que vous vous ayez à vous en occuper. La librairie permet aussi de freiner le moteur: cela est réalisé en court-circuitant les pôles du moteur, ce qui le transforme en frein électro-magnétique.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_motor.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YMotor = yoctolib.YMotor;
php require_once('yocto_motor.php');
cpp #include "yocto_motor.h"
m #import "yocto_motor.h"
pas uses yocto_motor;
vb yocto_motor.vb
cs yocto_motor.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YMotor;
py from yocto_motor import *

```

Fonction globales

yFindMotor(func)

Permet de retrouver un moteur d'après un identifiant donné.

yFirstMotor()

Commence l'énumération des moteur accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YMotor

motor→brakingForceMove(targetPower, delay)

Modifie progressivement la force de freinage appliquée au moteur sur une durée donnée.

motor→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du moteur au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

motor→drivingForceMove(targetPower, delay)

Modifie progressivement la puissance envoyée au moteur sur une durée donnée.

motor→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du moteur (pas plus de 6 caractères).

motor→get_brakingForce()

Retourne la force de freinage appliquée au moteur, sous forme de pourcentage.

motor→get_cutOffVoltage()

Retourne la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation.

motor→get_drivingForce()

Retourne la puissance actuelle envoyée au moteur, sous forme de nombre réel entre -100% et +100%.

motor→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moteur.

motor→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moteur.

motor→get_failSafeTimeout()

Retourne le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle.

motor→get_frequency()

Retourne la fréquence du signal PWM utilisé pour contrôler le moteur.

motor→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du moteur au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

motor→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

motor→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du moteur, sans référence au module.

motor→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du moteur au format SERIAL . FUNCTIONID.

motor→get_logicalName()

Retourne le nom logique du moteur.

motor→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

motor→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

motor→get_motorStatus()

Retourne l'état du contrôleur de moteur.

motor→get_overCurrentLimit()

Retourne la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur.

motor→get_starterTime()

Retourne la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage.

motor→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

motor→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le moteur est joignable, sans déclencher d'erreur.

motor→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le moteur est joignable, sans déclencher d'erreur.

motor→keepALive()

Réarme la sécurité failsafe du contrôleur.

motor→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du moteur, avec une durée de validité spécifiée.

motor→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du moteur, avec une durée de validité spécifiée.

motor→nextMotor()

Continue l'énumération des moteur commencée à l'aide de yFirstMotor().

motor→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

motor→resetStatus()

Réinitialise l'état du contrôleur à IDLE.

motor→set_brakingForce(newval)

3. Reference

Modifie immédiatement la force de freinage appliquée au moteur (en pourcents).

motor→set_cutOffVoltage(newval)

Modifie la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation.

motor→set_drivingForce(newval)

Modifie immédiatement la puissance envoyée au moteur.

motor→set_failSafeTimeout(newval)

Modifie le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle.

motor→set_frequency(newval)

Modifie la fréquence du signal PWM utilisée pour contrôler le moteur.

motor→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du moteur.

motor→set_overCurrentLimit(newval)

Modifie la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur.

motor→set_starterTime(newval)

Modifie la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage.

motor→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

motor→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YMotor.FindMotor()**YMotor****yFindMotor()YMotor.FindMotor()**

Permet de retrouver un moteur d'après un identifiant donné.

```
def FindMotor( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le moteur soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YMotor.isOnline()` pour tester si le moteur est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le moteur sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YMotor` qui permet ensuite de contrôler le moteur.

YMotor.FirstMotor()

YMotor

yFirstMotor() YMotor.FirstMotor()

Commence l'énumération des moteur accessibles par la librairie.

```
def FirstMotor( )
```

Utiliser la fonction `YMotor.nextMotor()` pour itérer sur les autres moteur.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YMotor`, correspondant au premier moteur accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de moteur disponibles.

motor→brakingForceMove()
motor.brakingForceMove()**YMotor**

Modifie progressivement la force de freinage appliquée au moteur sur une durée donnée.

```
def brakingForceMove( targetPower, delay)
```

Paramètres :

targetPower force de freinage finale, en pourcentage

delay durée (en ms) sur laquelle le changement de puissance sera effectué

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→describe()motor.describe()**YMotor**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du moteur au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le moteur (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

**motor→drivingForceMove()
motor.drivingForceMove()****YMotor**

Modifie progressivement la puissance envoyée au moteur sur une durée donnée.

```
def drivingForceMove( targetPower, delay)
```

Paramètres :

targetPower puissance finale désirée, en pourcentage de -100% à +100%

delay durée (en ms) sur laquelle le changement de puissance sera effectué

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→get_advertisedValue()
motor→advertisedValue()
motor.get_advertisedValue()

YMotor

Retourne la valeur courante du moteur (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du moteur (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

motor→get_brakingForce()**YMotor****motor→brakingForce()motor.get_brakingForce()**

Retourne la force de freinage appliquée au moteur, sous forme de pourcentage.

```
def get_brakingForce( )
```

La valeur 0 correspond ne pas freiner (moteur en roue libre).

Retourne :

une valeur numérique représentant la force de freinage appliquée au moteur, sous forme de pourcentage

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BRAKINGFORCE_INVALID.

motor→get_cutOffVoltage()

YMotor

motor→cutOffVoltage()motor.get_cutOffVoltage()

Retourne la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation.

```
def get_cutOffVoltage( )
```

Ce réglage permet d'éviter d'endommager un accumulateur en continuant à l'utiliser une fois "vide".

Retourne :

une valeur numérique représentant la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CUTOFFVOLTAGE_INVALID.

motor→get_drivingForce()**YMotor****motor→drivingForce()motor.get_drivingForce()**

Retourne la puissance actuelle envoyée au moteur, sous forme de nombre réel entre -100% et +100%.

```
def get_drivingForce( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la puissance actuelle envoyée au moteur, sous forme de nombre réel entre -100% et +100%

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DRIVINGFORCE_INVALID.

motor→getErrorMessage()

YMotor

motor→errorMessage()motor.getErrorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moteur.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du moteur.

motor→get_errorType()**YMotor****motor→errorType()motor.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moteur.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du moteur.

motor→get_failSafeTimeout()	YMotor
motor→failSafeTimeout()motor.get_failSafeTimeout()	

Retourne le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle.

```
def get_failSafeTimeout( )
```

Passé ce délai, le contrôleur arrêtera le moteur et passera en mode erreur FAILSAFE. La sécurité failsafe est désactivée quand la valeur est à zéro.

Retourne :

un entier représentant le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FAILSAFETIMEOUT_INVALID.

motor→get_frequency()**YMotor****motor→frequency()motor.get_frequency()**

Retourne la fréquence du signal PWM utilisé pour contrôler le moteur.

```
def get_frequency( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la fréquence du signal PWM utilisé pour contrôler le moteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FREQUENCY_INVALID.

motor→get_friendlyName()**YMotor****motor→friendlyName()motor.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du moteur au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et du moteur si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du moteur (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moteur en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

motor→get_functionDescriptor()
motor→functionDescriptor()
motor.get_functionDescriptor()

YMotor

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

motor→get_functionId()

YMotor

motor→functionId()motor.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du moteur, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moteur (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

motor→get_hardwareId()**YMotor****motor→hardwareId()motor.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du moteur au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du moteur (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moteur (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

motor→get_logicalName()

YMotor

motor→logicalName()motor.get_logicalName()

Retourne le nom logique du moteur.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du moteur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

motor→get_module()**YMotor****motor→module()motor.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

motor→get_motorStatus()	YMotor
motor→motorStatus()motor.get_motorStatus()	

Retourne l'état du contrôleur de moteur.

```
def get_motorStatus( )
```

Les états possibles sont: IDLE si le moteur est à l'arrêt/en roue libre, prêt à démarrer; FORWD si le contrôleur fait tourner le moteur en marche avant; BACKWD si le contrôleur fait tourner le moteur en marche arrière; BRAKE si le contrôleur est en train de freiner; LOVOLT si le contrôleur a détecté une tension trop basse; HICURR si le contrôleur a détecté une surconsommation; HIHEAT si le contrôleur a détecté une surchauffe; FAILSF si le contrôleur est passé en protection failsafe.

Si le contrôleur est en erreur (LOVOLT, HICURR, HIHEAT,FAILSF), il doit être explicitement réinitialisé avec la fonction `resetStatus`.

Retourne :

```
une valeur parmi Y_MOTORSTATUS_IDLE, Y_MOTORSTATUS_BRAKE,  
Y_MOTORSTATUS_FORWD, Y_MOTORSTATUS_BACKWD, Y_MOTORSTATUS_LOVOLT,  
Y_MOTORSTATUS_HICURR, Y_MOTORSTATUS_HIHEAT et Y_MOTORSTATUS_FAILSF  
représentant l'état du contrôleur de moteur
```

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_MOTORSTATUS_INVALID`.

motor→get_overCurrentLimit()
motor→overCurrentLimit()
motor.get_overCurrentLimit()

YMotor

Retourne la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur.

```
def get_overCurrentLimit( )
```

Une valeur nulle signifie qu'aucune limite n'est définie.

Retourne :

un entier représentant la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OVERCURRENTLIMIT_INVALID.

motor→get_starterTime()

YMotor

motor→starterTime()motor.get_starterTime()

Retourne la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage.

```
def get_starterTime( )
```

Retourne :

un entier représentant la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STARTRTIME_INVALID.

motor→get(userData)**YMotor****motor→userData()motor.get(userData())**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

motor→isOnline()motor.isOnline()**YMotor**

Vérifie si le module hébergeant le moteur est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du moteur sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le moteur est joignable, false sinon

motor→keepALive()motor.keepALive()**YMotor**

Réarme la sécurité failsafe du contrôleur.

```
def keepALive( )
```

Lorsque le moteur est en marche et que la sécurité failsafe est activée, cette fonction doit être appelée périodiquement pour confirmer le bon fonctionnement du processus de contrôle. A défaut, le moteur s'arrêtera automatiquement au bout du temps prévu. Notez que l'appel à une fonction de type *set* du moteur réarme aussi la sécurité failsafe.

motor→load()motor.load()**YMotor**

Met en cache les valeurs courantes du moteur, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→nextMotor()motor.nextMotor()**YMotor**

Continue l'énumération des moteur commencée à l'aide de `yFirstMotor()`.

```
def nextMotor( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YMotor` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**motor→registerValueCallback()
motor.registerValueCallback()****YMotor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

motor→resetStatus()motor.resetStatus()**YMotor**

Réinitialise l'état du contrôleur à IDLE.

```
def resetStatus( )
```

Cette fonction doit être explicitement appelée après toute condition d'erreur pour permettre au contrôleur de repartir.

motor→set_brakingForce() YMotor
motor→setBrakingForce()motor.set_brakingForce()

Modifie immédiatement la force de freinage appliquée au moteur (en pourcents).

```
def set_brakingForce( newval )
```

La valeur 0 correspond à ne pas freiner (moteur en roue libre). Lorsque la force de freinage est changée, la puissance de traction est remise à zéro.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant immédiatement la force de freinage appliquée au moteur (en pourcents)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_cutOffVoltage() **YMotor**
motor→setCutOffVoltage()motor.set_cutOffVoltage()

Modifie la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation.

```
def set_cutOffVoltage( newval)
```

Ce réglage permet d'éviter d'endommager un accumulateur un continuant à l'utiliser une fois "vide". Attention, quel que soit le réglage du cutoff, le variateur passera en erreur si l'alimentation passe (même brièvement) en dessous de 3V.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la limite de l'alimentation en dessous de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur et couper la consommation

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_drivingForce()	YMotor
motor→setDrivingForce()motor.set_drivingForce()	

Modifie immédiatement la puissance envoyée au moteur.

```
def set_drivingForce( newval )
```

La valeur est donnée en pourcentage de -100% à +100%. Si vous voulez ménager votre mécanique et éviter d'induire des consommations excessives qui pourraient dépasser les capacités du contrôleur, évitez les changements de régime trop brusques. Par exemple, passer brutalement de marche avant à marche arrière est une très mauvaise idée. A chaque fois que la puissance envoyée au moteur est changée, le freinage est remis à zéro.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant immédiatement la puissance envoyée au moteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_failSafeTimeout()
motor→setFailSafeTimeout()
motor.set_failSafeTimeout()

YMotor

Modifie le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle.

```
def set_failSafeTimeout( newval )
```

Passé ce délai, le contrôleur arrêtera le moteur et passera en mode erreur FAILSAFE. La sécurité failsafe est désactivée quand la valeur est à zéro.

Paramètres :

newval un entier représentant le temps en millisecondes pendant lequel le variateur pourra fonctionner sans instruction du processus de contrôle

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_frequency() YMotor
motor→setFrequency()motor.set_frequency()

Modifie la fréquence du signal PWM utilisée pour contrôler le moteur.

```
def set_frequency( newval)
```

Une fréquence basse est généralement plus efficace (les composant chauffent moins et le moteur démarre plus facilement), mais un bruit audible peut être généré. Une fréquence élevée peut réduire le bruit, mais il y a plus d'énergie perdue en chaleur.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la fréquence du signal PWM utilisée pour contrôler le moteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_logicalName()	YMotor
motor→setLogicalName()motor.set_logicalName()	

Modifie le nom logique du moteur.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du moteur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_overCurrentLimit()
motor→setOverCurrentLimit()
motor.set_overCurrentLimit()

YMotor

Modifie la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur.

```
def set_overCurrentLimit( newval )
```

Une valeur nulle signifie qu'aucune limite n'est définie. Attention, quel que soit le réglage choisi, le variateur passera en erreur si le courant passe, même brièvement, en dessus de 32A.

Paramètres :

newval un entier représentant la valeur limite du courant (en mA) au dessus de laquelle le contrôleur va automatiquement se mettre en erreur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set_starterTime()**YMotor****motor→setStarterTime()motor.set_starterTime()**

Modifie la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage.

```
def set_starterTime( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant la durée (en ms) pendant laquelle le moteur est piloté à basse fréquence pour faciliter son démarrage

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

motor→set(userData)
motor→setUserData()motor.set(userData)**YMotor**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Any)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.28. Interface de la fonction Network

Les objets YNetwork permettent de contrôler les paramètres TCP/IP des modules Yoctopuce dotés d'une interface réseau.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_network.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
          var YNetwork = yoctolib.YNetwork;
php require_once('yocto_network.php');
cpp #include "yocto_network.h"
m #import "yocto_network.h"
pas uses yocto_network;
vb yocto_network.vb
cs yocto_network.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YNetwork;
py from yocto_network import *

```

Fonction globales

yFindNetwork(func)

Permet de retrouver une interface réseau d'après un identifiant donné.

yFirstNetwork()

Commence l'énumération des interfaces réseau accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YNetwork

network→callbackLogin(username, password)

Contacte le callback de notification et sauvegarde un laissez-passer pour s'y connecter.

network→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'interface réseau au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

network→get_adminPassword()

Retourne une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "admin", ou sinon une chaîne vide.

network→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'interface réseau (pas plus de 6 caractères).

network→get_callbackCredentials()

Retourne une version hashée du laissez-passer pour le callback de notification s'il a été configuré, ou sinon une chaîne vide.

network→get_callbackEncoding()

Retourne l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs notifiées par callback.

network→get_callbackMaxDelay()

Retourne l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes.

network→get_callbackMethod()

Retourne la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback.

network→get_callbackMinDelay()

Retourne l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes.

network→get_callbackUrl()

Retourne l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs.

network→get_discoverable()

3. Reference

Retourne l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocols uPnP/Bonjour).

network→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau.

network→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau.

network→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'interface réseau au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

network→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

network→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'interface réseau, sans référence au module.

network→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'interface réseau au format SERIAL . FUNCTIONID.

network→get_ipAddress()

Retourne l'adresse IP utilisée par le module Yoctopuce.

network→get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'interface réseau.

network→get_macAddress()

Retourne l'adresse MAC de l'interface réseau, unique pour chaque module.

network→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

network→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

network→get_poeCurrent()

Retourne le courant consommé par le module depuis Power-over-Ethernet (PoE), en milliampères.

network→get_primaryDNS()

Retourne l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser.

network→get_readiness()

Retourne l'état de fonctionnement atteint par l'interface réseau.

network→get_router()

Retourne l'adresse IP du routeur (passerelle) utilisé par le module (*default gateway*).

network→get_secondaryDNS()

Retourne l'adresse IP du serveur de noms secondaire que le module doit utiliser.

network→get_subnetMask()

Retourne le masque de sous-réseau utilisé par le module.

network→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

network→get_userPassword()

Retourne une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "user", ou sinon une chaîne vide.

network→get_wwwWatchdogDelay()

Retourne la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet.

network→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau est joignable, sans déclencher d'erreur.

network→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau est joignable, sans déclencher d'erreur.

network→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau, avec une durée de validité spécifiée.

network→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau, avec une durée de validité spécifiée.

network→nextNetwork()

Continue l'énumération des interfaces réseau commencée à l'aide de `yFirstNetwork()`.

network→ping(host)

Ping `str_host` pour vérifier la connexion réseau.

network→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

network→set_adminPassword(newval)

Modifie le mot de passe pour l'utilisateur "admin", qui devient alors instantanément nécessaire pour toute altération de l'état du module.

network→set_callbackCredentials(newval)

Modifie le laisser-passer pour se connecter à l'adresse de callback.

network→set_callbackEncoding(newval)

Modifie l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs notifiées par callback.

network→set_callbackMaxDelay(newval)

Modifie l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes.

network→set_callbackMethod(newval)

Modifie la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback.

network→set_callbackMinDelay(newval)

Modifie l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes.

network→set_callbackUrl(newval)

Modifie l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs.

network→set_discoverable(newval)

Modifie l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocoles uPnP/Bonjour).

network→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'interface réseau.

network→set_primaryDNS(newval)

Modifie l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser.

network→set_secondaryDNS(newval)

Modifie l'adresse IP du serveur de nom secondaire que le module doit utiliser.

network→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut `userData` de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

network→set_userPassword(newval)

Modifie le mode de passe pour l'utilisateur "user", qui devient alors instantanément nécessaire pour tout accès au module.

network→set_wwwWatchdogDelay(newval)

Modifie la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet.

network→useDHCP(fallbackIpAddr, fallbackSubnetMaskLen, fallbackRouter)

3. Reference

Modifie la configuration de l'interface réseau pour utiliser une adresse assignée automatiquement par le serveur DHCP.

network→useStaticIP(ipAddress, subnetMaskLen, router)

Modifie la configuration de l'interface réseau pour utiliser une adresse IP assignée manuellement (adresse IP statique).

network→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YNetwork.FindNetwork()**YNetwork****yFindNetwork()YNetwork.FindNetwork()**

Permet de retrouver une interface réseau d'après un identifiant donné.

```
def FindNetwork( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'interface réseau soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YNetwork.isOnline()` pour tester si l'interface réseau est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'interface réseau sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YNetwork` qui permet ensuite de contrôler l'interface réseau.

YNetwork.FirstNetwork()

YNetwork

yFirstNetwork()YNetwork.FirstNetwork()

Commence l'énumération des interfaces réseau accessibles par la librairie.

```
def FirstNetwork( )
```

Utiliser la fonction `YNetwork.nextNetwork()` pour itérer sur les autres interfaces réseau.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YNetwork`, correspondant à la première interface réseau accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de interfaces réseau disponibles.

network→callbackLogin()network.callbackLogin()**YNetwork**

Contacte le callback de notification et sauvegarde un laisser-passer pour s'y connecter.

```
def callbackLogin( username, password)
```

Le mot de passe ne sera pas stocké dans le module, mais seulement une version hashée non réversible. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

username nom d'utilisateur pour s'identifier au callback

password mot de passe pour s'identifier au callback

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→describe()network.describe()**YNetwork**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'interface réseau au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant l'interface réseau (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

network→get_adminPassword()
network→adminPassword()
network.get_adminPassword()

YNetwork

Retourne une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "admin", ou sinon une chaîne vide.

```
def get_adminPassword( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "admin", ou sinon une chaîne vide

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADMINPASSWORD_INVALID.

network→get_advertisedValue()
network→advertisedValue()
network.get_advertisedValue()

YNetwork

Retourne la valeur courante de l'interface réseau (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'interface réseau (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

network→get_callbackCredentials()
network→callbackCredentials()
network.get_callbackCredentials()

YNetwork

Retourne une version hashée du laisser-passer pour le callback de notification s'il a été configuré, ou sinon une chaîne vide.

```
def get_callbackCredentials( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant une version hashée du laisser-passer pour le callback de notification s'il a été configuré, ou sinon une chaîne vide

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKCREDENTIALS_INVALID.

network→get_callbackEncoding()
network→callbackEncoding()
network.get_callbackEncoding()

YNetwork

Retourne l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs notifiées par callback.

```
def get_callbackEncoding( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_CALLBACKENCODING_FORM, Y_CALLBACKENCODING_JSON,
Y_CALLBACKENCODING_JSON_ARRAY, Y_CALLBACKENCODING_CSV et
Y_CALLBACKENCODING_YOCTO_API représentant l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs
notifiées par callback

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKENCODING_INVALID.

network→get_callbackMaxDelay()
network→callbackMaxDelay()
network.get_callbackMaxDelay()**YNetwork**

Retourne l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes.

```
def get_callbackMaxDelay( )
```

Retourne :

un entier représentant l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKMAXDELAY_INVALID.

network→get_callbackMethod()
network→callbackMethod()
network.get_callbackMethod()

YNetwork

Retourne la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback.

```
def get_callbackMethod( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_CALLBACKMETHOD_POST, Y_CALLBACKMETHOD_GET et Y_CALLBACKMETHOD_PUT représentant la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKMETHOD_INVALID.

network→get_callbackMinDelay()
network→callbackMinDelay()
network.get_callbackMinDelay()

YNetwork

Retourne l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes.

```
def get_callbackMinDelay( )
```

Retourne :

un entier représentant l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKMINDELAY_INVALID.

network→get_callbackUrl()

YNetwork

network→callbackUrl()network.get_callbackUrl()

Retourne l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs.

```
def get_callbackUrl( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CALLBACKURL_INVALID.

network→get_discoverable()**YNetwork****network→discoverable()network.get_discoverable()**

Retourne l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocoles uPnP/Bonjour).

```
def get_discoverable( )
```

Retourne :

soit `Y_DISCOVERABLE_FALSE`, soit `Y_DISCOVERABLE_TRUE`, selon l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocoles uPnP/Bonjour)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_DISCOVERABLE_INVALID`.

network→get_errorMessage()
network→errorMessage()
network.get_errorMessage()

YNetwork

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau.

def get_errorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'interface réseau.

network→get_errorType()**YNetwork****network→errorType()network.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'interface réseau.

network→get_friendlyName()

YNetwork

network→friendlyName()network.get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'interface réseau au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'interface réseau si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'interface réseau (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

network→get_functionDescriptor()
network→functionDescriptor()
network.get_functionDescriptor()

YNetwork

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

network→get_functionId()

YNetwork

network→functionId()network.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'interface réseau, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

network→get_hardwareId()**YNetwork****network→hardwareId()network.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'interface réseau au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'interface réseau (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

network→get_ipAddress()

YNetwork

network→ipAddress()network.get_ipAddress()

Retourne l'adresse IP utilisée par le module Yoctopuce.

```
def get_ipAddress( )
```

Il peut s'agir d'une adresse configurée statiquement, ou d'une adresse reçue par un serveur DHCP.

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse IP utilisée par le module Yoctopuce

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_IPADDRESS_INVALID.

network→get_logicalName()	YNetwork
network→logicalName()network.get_logicalName()	

Retourne le nom logique de l'interface réseau.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'interface réseau.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

network→get_macAddress() YNetwork
network→macAddress()network.get_macAddress()

Retourne l'adresse MAC de l'interface réseau, unique pour chaque module.

```
def get_macAddress( )
```

L'adresse MAC est aussi présente sur un autocollant sur le module, représentée en chiffres et en code-barres.

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse MAC de l'interface réseau, unique pour chaque module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MACADDRESS_INVALID.

network→get_module()**YNetwork****network→module()network.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

network→get_poeCurrent()

YNetwork

network→poeCurrent()network.get_poeCurrent()

Retourne le courant consommé par le module depuis Power-over-Ethernet (PoE), en milliampères.

```
def get_poeCurrent( )
```

La consommation est mesurée après conversion en 5 Volt, et ne doit jamais dépasser 1800 mA.

Retourne :

un entier représentant le courant consommé par le module depuis Power-over-Ethernet (PoE), en milliampères

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POECURRENT_INVALID.

network→get_primaryDNS()	YNetwork
network→primaryDNS()network.get_primaryDNS()	

Retourne l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser.

```
def get_primaryDNS( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PRIMARYDNS_INVALID.

network→get_readiness()**YNetwork****network→readiness()network.get_readiness()**

Retourne l'état de fonctionnement atteint par l'interface réseau.

```
def get_readiness( )
```

Le niveau zéro (DOWN_0) signifie qu'aucun support réseau matériel n'a été détecté. Soit il n'y a pas de signal sur le câble réseau, soit le point d'accès sans fil choisi n'est pas détecté. Le niveau 1 (LIVE_1) est atteint lorsque le réseau est détecté, mais n'est pas encore connecté. Pour un réseau sans fil, cela confirme la l'existence du SSID configuré. Le niveau 2 (LINK_2) est atteint lorsque le support matériel du réseau est fonctionnel. Pour une connection réseau filaire, le niveau 2 signifie que le câble est connecté aux deux bouts. Pour une connection à un point d'accès réseau sans fil, il démontre que les paramètres de sécurités configurés sont corrects. Pour une connection sans fil en mode ad-hoc, cela signifie qu'il y a au moins un partenaire sur le réseau ad-hoc. Le niveau 3 (DHCP_3) est atteint lorsque qu'une adresse IP a été obtenue par DHCP. Le niveau 4 (DNS_4) est atteint lorsqu'un serveur DNS est joignable par le réseau. Le niveau 5 (WWW_5) est atteint lorsque la connectivité globale à internet est avérée par l'obtention de l'heure courante sur une serveur NTP.

Retourne :

une valeur parmi Y_READINESS_DOWN, Y_READINESS_EXISTS, Y_READINESS_LINKED, Y_READINESS_LAN_OK et Y_READINESS_WWW_OK représentant l'état de fonctionnement atteint par l'interface réseau

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_READINESS_INVALID.

network→get_router()**YNetwork****network→router()network.get_router()**

Retourne l'adresse IP du routeur (passerelle) utilisé par le module (*default gateway*).

```
def get_router( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse IP du routeur (passerelle) utilisé par le module (*default gateway*)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ROUTER_INVALID.

network→get_secondaryDNS()
network→secondaryDNS()
network.get_secondaryDNS()

YNetwork

Retourne l'adresse IP du serveur de noms secondaire que le module doit utiliser.

```
def get_secondaryDNS( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'adresse IP du serveur de noms secondaire que le module doit utiliser

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SECONDARYDNS_INVALID.

network→get_subnetMask()	YNetwork
network→subnetMask()network.get_subnetMask()	

Retourne le masque de sous-réseau utilisé par le module.

```
def get_subnetMask( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le masque de sous-réseau utilisé par le module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SUBNETMASK_INVALID.

network→get(userData)

YNetwork

network→userData()network.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

network→get_userPassword()
network→userPassword()
network.get_userPassword()

YNetwork

Retourne une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "user", ou sinon une chaîne vide.

```
def get_userPassword( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant une chaîne de hash si un mot de passe a été configuré pour l'utilisateur "user", ou sinon une chaîne vide

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_USERPASSWORD_INVALID.

network→get_wwwWatchdogDelay()
network→wwwWatchdogDelay()
network.get_wwwWatchdogDelay()

YNetwork

Retourne la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet.

```
def get_wwwWatchdogDelay( )
```

Une valeur nulle désactive le redémarrage automatique en cas de perte de connectivité WWW.

Retourne :

un entier représentant la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_WWWWATCHDOGDELAY_INVALID.

network→isOnline()network.isOnline()**YNetwork**

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'interface réseau sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'interface réseau est joignable, `false` sinon

network→load()|network.load()**YNetwork**

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→nextNetwork()network.nextNetwork()**YNetwork**

Continue l'énumération des interfaces réseau commencée à l'aide de `yFirstNetwork()`.

```
def nextNetwork( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YNetwork` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

network→ping()network.ping()**YNetwork**

Ping str_host pour vérifier la connexion réseau.

```
def ping( host)
```

Envoie quatre requêtes ICMP ECHO_RESPONER à la cible str_host depuis le module. Cette méthode retourne une chaîne de caractères avec le résultat des 4 requêtes ICMP ECHO_RESPONSE.

Paramètres :

host le nom d'hôte ou l'adresse IP de la cible

Retourne :

une chaîne de caractères contenant le résultat du ping.

network→registerValueCallback()
network.registerValueCallback()**YNetwork**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

network→set_adminPassword()
network→setAdminPassword()
network.set_adminPassword()

YNetwork

Modifie le mot de passe pour l'utilisateur "admin", qui devient alors instantanément nécessaire pour toute altération de l'état du module.

```
def set_adminPassword( newval )
```

Si la valeur fournie est une chaîne vide, plus aucun mot de passe n'est nécessaire. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le mot de passe pour l'utilisateur "admin", qui devient alors instantanément nécessaire pour toute altération de l'état du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackCredentials()
network→setCallbackCredentials()
network.set_callbackCredentials()

YNetwork

Modifie le laisser-passer pour se connecter à l'adresse de callback.

def set_callbackCredentials(newval)

Le laisser-passer doit être fourni tel que retourné par la fonction `get_callbackCredentials`, sous la forme `username:hash`. La valeur du hash dépend de la méthode d'autorisation implémentée par le callback. Pour une autorisation de type Basic, le hash est le MD5 de la chaîne `username:password`. Pour une autorisation de type Digest, le hash est le MD5 de la chaîne `username:realm:password`. Pour une utilisation simplifiée, utilisez la fonction `callbackLogin`. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le laisser-passer pour se connecter à l'adresse de callback

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackEncoding()
network→setCallbackEncoding()
network.set_callbackEncoding()

YNetwork

Modifie l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs notifiées par callback.

```
def set_callbackEncoding( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_CALLBACKENCODING_FORM, Y_CALLBACKENCODING_JSON, Y_CALLBACKENCODING_JSON_ARRAY, Y_CALLBACKENCODING_CSV et Y_CALLBACKENCODING_YOCTO_API représentant l'encodage à utiliser pour représenter les valeurs notifiées par callback

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackMaxDelay()
network→setCallbackMaxDelay()
network.set_callbackMaxDelay()

YNetwork

Modifie l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes.

```
def set_callbackMaxDelay( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant l'attente maximale entre deux notifications par callback, en secondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackMethod()
network→setCallbackMethod()
network.set_callbackMethod()

YNetwork

Modifie la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback.

```
def set_callbackMethod( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_CALLBACKMETHOD_POST, Y_CALLBACKMETHOD_GET et Y_CALLBACKMETHOD_PUT représentant la méthode HTTP à utiliser pour signaler les changements d'état par callback

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackMinDelay()
network→setCallbackMinDelay()
network.set_callbackMinDelay()

YNetwork

Modifie l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes.

```
def set_callbackMinDelay( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant l'attente minimale entre deux notifications par callback, en secondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_callbackUrl()

YNetwork

network→setCallbackUrl()network.set_callbackUrl()

Modifie l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs.

```
def set_callbackUrl( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant l'adresse (URL) de callback à notifier lors de changement d'état significatifs

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_discoverable()
network→setDiscoverable()
network.set_discoverable()

YNetwork

Modifie l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocols uPnP/Bonjour).

```
def set_discoverable( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_DISCOVERABLE_FALSE, soit Y_DISCOVERABLE_TRUE, selon l'état d'activation du protocole d'annonce sur le réseau permettant de retrouver facilement le module (protocols uPnP/Bonjour)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_logicalName()
network→setLogicalName()
network.set_logicalName()

YNetwork

Modifie le nom logique de l'interface réseau.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'interface réseau.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_primaryDNS()	YNetwork
network→setPrimaryDNS()network.set_primaryDNS()	

Modifie l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser.

```
def set_primaryDNS( newval)
```

En mode DHCP, si une valeur est spécifiée, elle remplacera celle reçue du serveur DHCP. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant l'adresse IP du serveur de noms primaire que le module doit utiliser

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_secondaryDNS()
network→setSecondaryDNS()
network.set_secondaryDNS()

YNetwork

Modifie l'adresse IP du serveur de nom secondaire que le module doit utiliser.

```
def set_secondaryDNS( newval )
```

En mode DHCP, si une valeur est spécifiée, elle remplacera celle reçue du serveur DHCP. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant l'adresse IP du serveur de nom secondaire que le module doit utiliser

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set(userData)**YNetwork****network→setUserData()network.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

network→set_userPassword()
network→setUserPassword()
network.set_userPassword()

YNetwork

Modifie le mode de passe pour l'utilisateur "user", qui devient alors instantanément nécessaire pour tout accès au module.

```
def set_userPassword( newval )
```

Si la valeur fournie est une chaîne vide, plus aucun mot de passe n'est nécessaire. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le mode de passe pour l'utilisateur "user", qui devient alors instantanément nécessaire pour tout accès au module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→set_wwwWatchdogDelay()
network→setWwwWatchdogDelay()
network.set_wwwWatchdogDelay()

YNetwork

Modifie la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet.

```
def set_wwwWatchdogDelay( newval )
```

Une valeur nulle désactive le redémarrage automatique en cas de perte de connectivité WWW. La plus petite durée non-nulle utilisable est 90 secondes.

Paramètres :

newval un entier représentant la durée de perte de connection WWW tolérée (en secondes) avant de déclencher un redémarrage automatique pour tenter de récupérer la connectivité Internet

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→useDHCP()network.useDHCP()

YNetwork

Modifie la configuration de l'interface réseau pour utiliser une adresse assignée automatiquement par le serveur DHCP.

```
def useDHCP( fallbackIpAddr, fallbackSubnetMaskLen, fallbackRouter )
```

En attendant qu'une adresse soit reçue (et indéfiniment si aucun serveur DHCP ne répond), le module utilisera les paramètres IP spécifiés à cette fonction. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

fallbackIpAddr	adresse IP à utiliser si aucun serveur DHCP ne répond
fallbackSubnetMaskLen	longueur du masque de sous-réseau à utiliser si aucun serveur DHCP ne répond. Par exemple, la valeur 24 représente 255.255.255.0.
fallbackRouter	adresse de la passerelle à utiliser si aucun serveur DHCP ne répond

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

network→useStaticIP()network.useStaticIP()**YNetwork**

Modifie la configuration de l'interface réseau pour utiliser une adresse IP assignée manuellement (adresse IP statique).

```
def useStaticIP( ipAddress, subnetMaskLen, router)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

ipAddress adresse IP à utiliser par le module

subnetMaskLen longueur du masque de sous-réseau à utiliser. Par exemple, la valeur 24 représente 255.255.255.0.

router adresse IP de la passerelle à utiliser ("default gateway")

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.29. contrôle d'OS

L'objet OsControl permet de contrôler le système d'exploitation sur lequel tourne un VirtualHub. OsControl n'est disponible que dans le VirtualHub software. Attention, cette fonctionnalité doit être explicitement activé au lancement du VirtualHub, avec l'option -o.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_oscontrol.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YOsControl = yoctolib.YOsControl;
require_once('yocto_oscontrol.php');
cpp #include "yocto_oscontrol.h"
m #import "yocto_oscontrol.h"
pas uses yocto_oscontrol;
vb yocto_oscontrol.vb
cs yocto_oscontrol.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YOsControl;
py from yocto_oscontrol import *

```

Fonction globales

yFindOsControl(func)

Permet de retrouver un contrôle d'OS d'après un identifiant donné.

yFirstOsControl()

Commence l'énumération des contrôle d'OS accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YOsControl

oscontrol→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du contrôle d'OS au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

oscontrol→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du contrôle d'OS (pas plus de 6 caractères).

oscontrol→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

oscontrol→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

oscontrol→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du contrôle d'OS au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

oscontrol→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

oscontrol→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du contrôle d'OS, sans référence au module.

oscontrol→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du contrôle d'OS au format SERIAL . FUNCTIONID.

oscontrol→get_logicalName()

Retourne le nom logique du contrôle d'OS.

oscontrol→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

oscontrol→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

oscontrol->get_shutdownCountdown()

Retourne le nombre de secondes restantes avant un arrêt de l'OS, ou zéro si aucun arrêt n'a été agendé.

oscontrol->get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

oscontrol->isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'OS est joignable, sans déclencher d'erreur.

oscontrol->isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'OS est joignable, sans déclencher d'erreur.

oscontrol->load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'OS, avec une durée de validité spécifiée.

oscontrol->load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'OS, avec une durée de validité spécifiée.

oscontrol->nextOsControl()

Continue l'énumération des contrôle d'OS commencée à l'aide de yFirstOsControl().

oscontrol->registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

oscontrol->set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du contrôle d'OS.

oscontrol->set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

oscontrol->shutdown(secBeforeShutDown)

Agende un arrêt de l'OS dans un nombre donné de secondes.

oscontrol->wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YOsControl.FindOsControl() yFindOsControl()YOsControl.FindOsControl()

Permet de retrouver un contrôle d'OS d'après un identifiant donné.

```
def FindOsControl( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le contrôle d'OS soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YOsControl.isOnline()` pour tester si le contrôle d'OS est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le contrôle d'OS sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YOsControl` qui permet ensuite de contrôler le contrôle d'OS.

YOsControl.FirstOsControl()**YOsControl****yFirstOsControl()YOsControl.FirstOsControl()**

Commence l'énumération des contrôle d'OS accessibles par la librairie.

```
def FirstOsControl( )
```

Utiliser la fonction YOsControl.nextOsControl() pour itérer sur les autres contrôle d'OS.

Retourne :

un pointeur sur un objet YOsControl, correspondant au premier contrôle d'OS accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de contrôle d'OS disponibles.

oscontrol→describe()oscontrol.describe()**YOsControl**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du contrôle d'OS au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le contrôle d'OS (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

oscontrol→get_advertisedValue()
oscontrol→advertisedValue()
oscontrol.get_advertisedValue()**YOsControl**

Retourne la valeur courante du contrôle d'OS (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du contrôle d'OS (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

oscontrol→get_errorMessage()
oscontrol→errorMessage()
oscontrol.get_errorMessage()

YOsControl

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

oscontrol→get_errorType()**YOsControl****oscontrol→errorType()oscontrol.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du contrôle d'OS.

oscontrol→get_friendlyName()
oscontrol→friendlyName()
oscontrol.get_friendlyName()

YOsControl

Retourne un identifiant global du contrôle d'OS au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du contrôle d'OS si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du contrôle d'OS (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'OS en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

oscontrol→get_functionDescriptor()
oscontrol→functionDescriptor()
oscontrol.get_functionDescriptor()**YOsControl**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

oscontrol→get_functionId()

YOsControl

oscontrol→functionId()oscontrol.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du contrôle d'OS, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'OS (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

oscontrol→get_hardwareId()**YOsControl****oscontrol→hardwareId()oscontrol.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du contrôle d'OS au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du contrôle d'OS (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le contrôle d'OS (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

oscontrol→get_logicalName()
oscontrol→logicalName()
oscontrol.get_logicalName()

YOsControl

Retourne le nom logique du contrôle d'OS.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du contrôle d'OS.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

oscontrol→get_module()**YOsControl****oscontrol→module()oscontrol.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

oscontrol→get_shutdownCountdown()
oscontrol→shutdownCountdown()
oscontrol.get_shutdownCountdown()

YOsControl

Retourne le nombre de secondes restantes avant un arrêt de l'OS, ou zéro si aucun arrêt n'a été agendé.

```
def get_shutdownCountdown( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de secondes restantes avant un arrêt de l'OS, ou zéro si aucun arrêt n'a été agendé

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SHUTDOWNCOUNTDOWN_INVALID.

oscontrol→get(userData)**YOsControl****oscontrol→userData()oscontrol.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

oscontrol→isOnline()oscontrol.isOnline()**YOsControl**

Vérifie si le module hébergeant le contrôle d'OS est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du contrôle d'OS sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le contrôle d'OS est joignable, `false` sinon

oscontrol→load()oscontrol.load()**YOscControl**

Met en cache les valeurs courantes du contrôle d'OS, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity )
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

oscontrol→nextOsControl()
oscontrol.nextOsControl()

YOsControl

Continue l'énumération des contrôle d'OS commencée à l'aide de `yFirstOsControl()`.

```
def nextOsControl( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YOsControl` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**oscontrol→registerValueCallback()
oscontrol.registerValueCallback()****YOscControl**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

oscontrol→set_logicalName()
oscontrol→setLogicalName()
oscontrol.set_logicalName()

YOsControl

Modifie le nom logique du contrôle d'OS.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du contrôle d'OS.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

oscontrol→set(userData)**YOsControl****oscontrol→setUserData()oscontrol.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

oscontrol→shutdown()oscontrol.shutdown()**YOsControl**

Agende un arrêt de l'OS dans un nombre donné de secondes.

```
def shutdown( secBeforeShutDown)
```

Paramètres :

secBeforeShutDown nombre de secondes avant l'arrêt

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.30. Interface de la fonction Power

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_power.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YPower = yoctolib.YPower;
php	require_once('yocto_power.php');
cpp	#include "yocto_power.h"
m	#import "yocto_power.h"
pas	uses yocto_power;
vb	yocto_power.vb
cs	yocto_power.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YPower;
py	from yocto_power import *

Fonction globales

yFindPower(func)

Permet de retrouver un capteur de puissance électrique d'après un identifiant donné.

yFirstPower()

Commence l'énumération des capteurs de puissance électrique accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YPower

power→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

power→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de puissance électrique au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

power→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de puissance électrique (pas plus de 6 caractères).

power→get_cosPhi()

Retourne le facteur de puissance (rapport entre la puissance réelle consommée, en W, et la puissance apparente fournie, en VA).

power→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Watt, sous forme de nombre à virgule.

power→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la puissance électrique, en Watt, sous forme de nombre à virgule.

power→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

power→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

power→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de puissance électrique au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

power→get_functionDescriptor()

3. Reference

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.
power→get_functionId() Retourne l'identifiant matériel du capteur de puissance électrique, sans référence au module.
power→get_hardwareId() Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de puissance électrique au format SERIAL.FUNCTIONID.
power→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module.
power→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
power→get_logicalName() Retourne le nom logique du capteur de puissance électrique.
power→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module.
power→get_meter() Retourne la valeur actuelle du compteur d'énergie, calculée par le wattmètre en intégrant la consommation instantanée.
power→get_meterTimer() Retourne le temps écoulé depuis la dernière initialisation du compteur d'énergie, en secondes
power→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
power→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
power→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
power→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
power→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
power→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle la puissance électrique est exprimée.
power→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
power→isOnline() Vérifie si le module hébergeant le capteur de puissance électrique est joignable, sans déclencher d'erreur.
power→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant le capteur de puissance électrique est joignable, sans déclencher d'erreur.
power→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes du capteur de puissance électrique, avec une durée de validité spécifiée.
power→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues) Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
power→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du capteur de puissance électrique, avec une durée de validité spécifiée.

power→nextPower()

Continue l'énumération des capteurs de puissance électrique commencée à l'aide de `yFirstPower()`.

power→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

power→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

power→reset()

Réinitialise le compteur d'énergie.

power→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

power→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

power→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de puissance électrique.

power→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

power→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

power→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

power→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut `userData` de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

power→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YPower.FindPower() yFindPower()YPower.FindPower()

YPower

Permet de retrouver un capteur de puissance électrique d'après un identifiant donné.

```
def FindPower( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de puissance électrique soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YPower.isOnline()` pour tester si le capteur de puissance électrique est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de puissance électrique sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YPower` qui permet ensuite de contrôler le capteur de puissance électrique.

YPower.FirstPower()**YPower****yFirstPower()YPower.FirstPower()**

Commence l'énumération des capteurs de puissance électrique accessibles par la librairie.

```
def FirstPower( )
```

Utiliser la fonction `YPower.nextPower()` pour itérer sur les autres capteurs de puissance électrique.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPower`, correspondant au premier capteur de puissance électrique accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de puissance électrique disponibles.

power→calibrateFromPoints()
power.calibrateFromPoints()**YPower**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→describe()power.describe()**YPower**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de puissance électrique au format TYPE (NAME) =SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur de puissance électrique (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

power→get_advertisedValue()
power→advertisedValue()
power.get_advertisedValue()

YPower

Retourne la valeur courante du capteur de puissance électrique (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de puissance électrique (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID**.

power→get_cosPhi()**YPower****power→cosPhi()power.get_cosPhi()**

Retourne le facteur de puissance (rapport entre la puissance réelle consommée, en W, et la puissance apparente fournie, en VA).

```
def get_cosPhi( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant le facteur de puissance (rapport entre la puissance réelle consommée, en W, et la puissance apparente fournie, en VA)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_COSPHI_INVALID.

power→get_currentRawValue()
power→currentRawValue()
power.get_currentRawValue()

YPower

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Watt, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Watt, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

power→get_currentValue()**YPower****power→currentValue()power.get_currentValue()**

Retourne la valeur actuelle de la puissance électrique, en Watt, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la puissance électrique, en Watt, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

power→getErrorMessage()**YPower****power→errorMessage()power.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

power→get_errorType()**YPower****power→errorType()power.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de puissance électrique.

power→get_friendlyName()

YPower

power→friendlyName()power.get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de puissance électrique au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de puissance électrique si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de puissance électrique (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de puissance électrique en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

power→get_functionDescriptor()
power→functionDescriptor()
power.get_functionDescriptor()**YPower**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

power→get_functionId()

YPower

power→functionId()power.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de puissance électrique, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de puissance électrique (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

power→get_hardwareId()**YPower****power→hardwareId()power.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de puissance électrique au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de puissance électrique (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de puissance électrique (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

power→get_highestValue() YPower
power→highestValue()power.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

power→get_logFrequency()**YPower****power→logFrequency()power.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

power→get_logicalName()

YPower

power→logicalName()power.get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur de puissance électrique.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de puissance électrique.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

power→get_lowestValue()	YPower
power→lowestValue()power.get_lowestValue()	

Retourne la valeur minimale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la puissance électrique depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

power→get_meter()

YPower

power→meter()power.get_meter()

Retourne la valeur actuelle du compteur d'énergie, calculée par le wattmètre en intégrant la consommation instantanée.

```
def get_meter( )
```

Ce compteur est réinitialisé à chaque démarrage du module.

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du compteur d'énergie, calculée par le wattmètre en intégrant la consommation instantanée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_METER_INVALID.

power→get_meterTimer()**YPower****power→meterTimer()power.get_meterTimer()**

Retourne le temps écoulé depuis la dernière initialisation du compteur d'énergie, en secondes

```
def get_meterTimer( )
```

Retourne :

un entier représentant le temps écoulé depuis la dernière initialisation du compteur d'énergie, en secondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_METERTIMER_INVALID.

power→get_module()
power→module()power.get_module()

YPower

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

power→get_recordedData()	YPower
power→recordedData()power.get_recordedData()	

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

power→get_reportFrequency()
power→reportFrequency()
power.get_reportFrequency()

YPower

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

power→get_resolution()**YPower****power→resolution()power.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

power→get_unit()
power→unit()power.get_unit()

YPower

Retourne l'unité dans laquelle la puissance électrique est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la puissance électrique est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

power→get(userData)**YPower****power→userData()power.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

power→isOnline()power.isOnline()**YPower**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de puissance électrique est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de puissance électrique sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de puissance électrique est joignable, false sinon

power→load()power.load()**YPower**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de puissance électrique, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**power→loadCalibrationPoints()
power.loadCalibrationPoints()****YPower**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→nextPower()power.nextPower()**YPower**

Continue l'énumération des capteurs de puissance électrique commencée à l'aide de `yFirstPower()`.

```
def nextPower( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPower` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**power→registerTimedReportCallback()
power.registerTimedReportCallback()**

YPower

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

power→registerValueCallback()
power.registerValueCallback()**YPower**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

power→reset()power.reset()

YPower

Réinitialise le compteur d'énergie.

```
def reset( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set_highestValue()	YPower
power→setHighestValue()power.set_highestValue()	

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set_logFrequency() YPower
power→setLogFrequency()power.set_logFrequency()

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set_logicalName()**YPower****power→setLogicalName()power.set_logicalName()**

Modifie le nom logique du capteur de puissance électrique.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de puissance électrique.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set_lowestValue()	YPower
power→setLowestValue()power.set_lowestValue()	

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**power→set_reportFrequency()
power→setReportFrequency()
power.set_reportFrequency()****YPower**

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set_resolution() YPower
power→setResolution()power.set_resolution()

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval)
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

power→set(userData)**YPower****power→setUserData()power.set(userData())**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.31. Interface de la fonction Pressure

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_pressure.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YPressure = yoctolib.YPressure;
php require_once('yocto_pressure.php');
cpp #include "yocto_pressure.h"
m #import "yocto_pressure.h"
pas uses yocto_pressure;
vb yocto_pressure.vb
cs yocto_pressure.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YPressure;
py from yocto_pressure import *

```

Fonction globales

yFindPressure(func)

Permet de retrouver un capteur de pression d'après un identifiant donné.

yFirstPressure()

Commence l'énumération des capteurs de pression accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YPressure

pressure→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

pressure→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de pression au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

pressure→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de pression (pas plus de 6 caractères).

pressure→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule.

pressure→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la pression, en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule.

pressure→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de pression.

pressure→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de pression.

pressure→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de pression au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

pressure→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

pressure→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de pression, sans référence au module.

pressure→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de pression au format SERIAL.FUNCTIONID.
pressure→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour la pression depuis le démarrage du module.
pressure→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
pressure→get_logicalName()
Retourne le nom logique du capteur de pression.
pressure→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour la pression depuis le démarrage du module.
pressure→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pressure→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pressure→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
pressure→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
pressure→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
pressure→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle la pression est exprimée.
pressure→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
pressure→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le capteur de pression est joignable, sans déclencher d'erreur.
pressure→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le capteur de pression est joignable, sans déclencher d'erreur.
pressure→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de pression, avec une durée de validité spécifiée.
pressure→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
pressure→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de pression, avec une durée de validité spécifiée.
pressure→nextPressure()
Continue l'énumération des capteurs de pression commencée à l'aide de yFirstPressure().
pressure→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
pressure→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
pressure→set_highestValue(newval)
Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
pressure→set_logFrequency(newval)

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

pressure→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de pression.

pressure→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

pressure→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

pressure→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

pressure→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

pressure→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YPressure.FindPressure()**YPressure****yFindPressure()YPressure.FindPressure()**

Permet de retrouver un capteur de pression d'après un identifiant donné.

```
def FindPressure( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de pression soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YPressure.isOnLine()` pour tester si le capteur de pression est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de pression sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YPressure` qui permet ensuite de contrôler le capteur de pression.

YPressure.FirstPressure()

YPressure

yFirstPressure()YPressure.FirstPressure()

Commence l'énumération des capteurs de pression accessibles par la librairie.

```
def FirstPressure( )
```

Utiliser la fonction `YPressure.nextPressure()` pour itérer sur les autres capteurs de pression.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPressure`, correspondant au premier capteur de pression accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de pression disponibles.

pressure→calibrateFromPoints()
pressure.calibrateFromPoints()**YPressure**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→describe()pressure.describe()**YPressure**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de pression au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur de pression (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

pressure→get_advertisedValue()

YPressure

pressure→advertisedValue()

pressure.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de pression (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de pression (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

pressure→get_currentRawValue()

YPressure

pressure→currentRawValue()

pressure.get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

pressure→get_currentValue()**YPressure****pressure→currentValue()pressure.get_currentValue()**

Retourne la valeur actuelle de la pression, en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la pression, en millibar (hPa), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

pressure→get_errorMessage()
pressure→errorMessage()
pressure.get_errorMessage()

YPressure

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de pression.

def get_errorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de pression.

pressure→get_errorType()**YPressure****pressure→errorType()pressure.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de pression.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de pression.

pressure→get_friendlyName()
pressure→friendlyName()
pressure.get_friendlyName()

YPressure

Retourne un identifiant global du capteur de pression au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de pression si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de pression (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de pression en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

pressure→get_functionDescriptor()
pressure→functionDescriptor()
pressure.get_functionDescriptor()

YPressure

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

pressure→get_functionId()

YPressure

pressure→functionId()pressure.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de pression, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de pression (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

pressure→get_hardwareId()**YPressure****pressure→hardwareId()pressure.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de pression au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de pression (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de pression (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

pressure→get_highestValue()
pressure→highestValue()
pressure.get_highestValue()

YPressure

Retourne la valeur maximale observée pour la pression depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la pression depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

pressure→get_logFrequency()
pressure→logFrequency()
pressure.get_logFrequency()

YPressure

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

pressure→get_logicalName()

YPressure

pressure→logicalName()pressure.get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur de pression.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de pression.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

pressure→get_lowestValue()**YPressure****pressure→lowestValue()pressure.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour la pression depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la pression depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

pressure→get_module()

YPressure

pressure→module()pressure.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

pressure→get_recordedData()
pressure→recordedData()
pressure.get_recordedData()

YPressure

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

pressure→get_reportFrequency()	YPressure
pressure→reportFrequency()	
pressure.get_reportFrequency()	

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

pressure→get_resolution()

YPressure

pressure→resolution()pressure.get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

pressure→get_unit()

YPressure

pressure→unit()pressure.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la pression est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la pression est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

pressure→get(userData)**YPressure****pressure→userData()pressure.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

pressure→isOnline()pressure.isOnline()**YPressure**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de pression est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de pression sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de pression est joignable, false sinon

pressure→load()pressure.load()**YPressure**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de pression, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→loadCalibrationPoints()
pressure.loadCalibrationPoints()**YPressure**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→nextPressure()pressure.nextPressure()**YPressure**

Continue l'énumération des capteurs de pression commencée à l'aide de `yFirstPressure()`.

```
def nextPressure( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPressure` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**pressure→registerTimedReportCallback()
pressure.registerTimedReportCallback()****YPressure**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

pressure→registerValueCallback()
pressure.registerValueCallback()**YPressure**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

pressure→set_highestValue()
pressure→setHighestValue()
pressure.set_highestValue()

YPressure

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set_logFrequency()
pressure→setLogFrequency()
pressure.set_logFrequency()

YPressure

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set_logicalName()
pressure→setLogicalName()
pressure.set_logicalName()

YPressure

Modifie le nom logique du capteur de pression.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de pression.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set_lowestValue()
pressure→setLowestValue()
pressure.set_lowestValue()

YPressure

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set_reportFrequency()	YPressure
pressure→setReportFrequency()	
pressure.set_reportFrequency()	

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set_resolution()**YPressure****pressure→setResolution()pressure.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pressure→set(userData)

YPressure

pressure→setUserData()pressure.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.32. Interface de la fonction PwmInput

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_pwminput.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YPwmInput = yoctolib.YPwmInput;
php require_once('yocto_pwminput.php');
cpp #include "yocto_pwminput.h"
m #import "yocto_pwminput.h"
pas uses yocto_pwminput;
vb yocto_pwminput.vb
cs yocto_pwminput.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YPwmInput;
py from yocto_pwminput import *

```

Fonction globales

yFindPwmInput(func)

Permet de retrouver un capteur de tension d'après un identifiant donné.

yFirstPwmInput()

Commence l'énumération des capteurs de tension accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YPwmInput

pwminput→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

pwminput→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de tension au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

pwminput→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

pwminput→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule.

pwminput→get_currentValue()

Retourne la valeur courante de la fonctionnalité PwmInput, sous forme de nombre à virgule.

pwminput→get_dutyCycle()

Retourne le duty cycle du PWM, en pour cents.

pwminput→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

pwminput→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

pwminput→get_frequency()

Retourne la fréquence du PWM en Hz.

pwminput→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de tension au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

pwminput→get_functionDescriptor()

3. Reference

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.
pwminput→get_functionId() Retourne l'identifiant matériel du capteur de tension, sans référence au module.
pwminput→get_hardwareId() Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de tension au format SERIAL . FUNCTIONID.
pwminput→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module.
pwminput→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
pwminput→get_logicalName() Retourne le nom logique du capteur de tension.
pwminput→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module.
pwminput→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pwminput→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pwminput→get_period() Retourne la période du PWM en millisecondes.
pwminput→get_pulseCounter() Retourne la valeur du compteur d'impulsions.
pwminput→get_pulseDuration() Retourne la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule.
pwminput→get_pulseTimer() Retourne le timer du compteur d'impulsions (ms)
pwminput→get_pwmReportMode() Retourne le type de paramètre (fréquence, duty cycle , longueur d'impulsion ou nombre de changement d'état) renvoyé par la fonction get_currentValue et les callback.
pwminput→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
pwminput→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
pwminput→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
pwminput→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle la valeur renournée par get_currentValue et les callback est exprimée.
pwminput→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
pwminput→isOnline() Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.
pwminput→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.
pwminput→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.

pwminput→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

pwminput→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.

pwminput→nextPwmInput()

Continue l'énumération des capteurs de tension commencée à l'aide de `yFirstPwmInput()`.

pwminput→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

pwminput→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

pwminput→resetCounter()

réinitialise le compteur d'impulsions et son timer

pwminput→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

pwminput→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

pwminput→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de tension.

pwminput→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

pwminput→set_pwmReportMode(newval)

Change le type de paramètre (fréquence, duty cycle, longueur d'impulsion ou nombre de changement d'état) renvoyé par la fonction `get_currentValue` et les callback.

pwminput→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

pwminput→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

pwminput→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut `userData` de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

pwminput→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YPwmInput.FindPwmInput() yFindPwmInput()YPwmInput.FindPwmInput()

YPwmInput

Permet de retrouver un capteur de tension d'après un identifiant donné.

```
def FindPwmInput( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de tension soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YPwmInput.isOnLine()` pour tester si le capteur de tension est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de tension sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YPwmInput` qui permet ensuite de contrôler le capteur de tension.

YPwmInput.FirstPwmInput()**YPwmInput****yFirstPwmInput()YPwmInput.FirstPwmInput()**

Commence l'énumération des capteurs de tension accessibles par la librairie.

```
def FirstPwmInput( )
```

Utiliser la fonction `YPwmInput.nextPwmInput()` pour itérer sur les autres capteurs de tension.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmInput`, correspondant au premier capteur de tension accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de tension disponibles.

pwminput→calibrateFromPoints()
pwminput.calibrateFromPoints()**YPwmInput**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→describe()pwminput.describe()**YPwmInput**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de tension au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur de tension (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

pwminput→get_advertisedValue()
pwminput→advertisedValue()
pwminput.get_advertisedValue()

YPwmInput

Retourne la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

pwminput→get_currentRawValue()
pwminput→currentRawValue()
pwminput.get_currentRawValue()

YPwmInput

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

pwminput→get_currentValue()	YPwmInput
pwminput→currentValue()	
pwminput.get_currentValue()	

Retourne la valeur courante de la fonctionnalité PwmInput, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

En fonction du réglage pwmReportMode, cela peut être soit la fréquence en Hz, le duty cycle en % ou encore la longueur d'impulsion en ms.

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur courante de la fonctionnalité PwmInput, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

pwminput→get_dutyCycle()**YPwmInput****pwminput→dutyCycle()pwminput.get_dutyCycle()**

Retourne le duty cycle du PWM, en pour cents.

```
def get_dutyCycle( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant le duty cycle du PWM, en pour cents

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DUTYCYCLE_INVALID.

pwminput→getErrorMessage()
pwminput→errorMessage()
pwminput.getErrorMessage()

YPwmInput

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

def getErrorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de tension.

pwminput→get_errorType()**YPwmInput****pwminput→errorType()pwminput.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de tension.

pwminput→get_frequency() YPwmInput
pwminput→frequency() pwminput.get_frequency()

Retourne la fréquence du PWM en Hz.

```
def get_frequency( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la fréquence du PWM en Hz

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FREQUENCY_INVALID.

pwminput→get_friendlyName()
pwminput→friendlyName()
pwminput.get_friendlyName()

YPwmInput

Retourne un identifiant global du capteur de tension au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de tension si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de tension (par exemple: MyCustomName . relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName . relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

pwminput→get_functionDescriptor()
pwminput→functionDescriptor()
pwminput.get_functionDescriptor()

YPwmInput

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

pwminput→get_functionId()

YPwmInput

pwminput→functionId()pwminput.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de tension, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

pwminput→get_hardwareId()

YPwmInput

pwminput→hardwareId()pwminput.get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de tension au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de tension (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

pwminput→get_highestValue()
pwminput→highestValue()
pwminput.get_highestValue()

YPwmInput

Retourne la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

pwminput→get_logFrequency()
pwminput→logFrequency()
pwminput.get_logFrequency()

YPwmInput

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

pwminput→get_logicalName()
pwminput→logicalName()
pwminput.get_logicalName()

YPwmInput

Retourne le nom logique du capteur de tension.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de tension.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

pwminput→get_lowestValue()
pwminput→lowestValue()
pwminput.get_lowestValue()

YPwmInput

Retourne la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

pwminput→get_module()**YPwmInput****pwminput→module()pwminput.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` rentrée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

`pwminput→get_period()`

`YPwmInput`

`pwminput→period()pwminput.get_period()`

Retourne la période du PWM en millisecondes.

```
def get_period( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la période du PWM en millisecondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_PERIOD_INVALID`.

pwminput→get_pulseCounter()
pwminput→pulseCounter()
pwminput.get_pulseCounter()

YPwmInput

Retourne la valeur du compteur d'impulsions.

```
def get_pulseCounter( )
```

Ce compteur est en réalité incrémenté deux fois par période. Ce compteur est limité à 1 milliard.

Retourne :

un entier représentant la valeur du compteur d'impulsions

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSECOUNTERR_INVALID.

pwminput→get_pulseDuration()
pwminput→pulseDuration()
pwminput.get_pulseDuration()

YPwmInput

Retourne la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule.

```
def get_pulseDuration( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSEDURATION_INVALID.

`pwminput→get_pulseTimer()`

`YPwmInput`

`pwminput→pulseTimer()pwminput.get_pulseTimer()`

Retourne le timer du compteur d'impulsions (ms)

```
def get_pulseTimer( )
```

Retourne :

un entier représentant le timer du compteur d'impulsions (ms)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_PULSE_TIMER_INVALID`.

pwminput→get_pwmReportMode()
pwminput→pwmReportMode()
pwminput.get_pwmReportMode()

YPwmInput

Retourne le type de paramètre (fréquence, duty cycle , longueur d'impulsion ou nombre de changement d'état) renvoyé par la fonction get_currentValue et les callback.

```
def get_pwmReportMode( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_PWMREPORTMODE_PWM_DUTYCYCLE, Y_PWMREPORTMODE_PWM_FREQUENCY, Y_PWMREPORTMODE_PWM_PULSEDURATION et Y_PWMREPORTMODE_PWM_EDGECOUNT représentant le type de paramètre (fréquence, duty cycle , longueur d'impulsion ou nombre de changement d'état) renvoyé par la fonction get_currentValue et les callback

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PWMREPORTMODE_INVALID.

pwminput→get_recordedData()
pwminput→recordedData()
pwminput.get_recordedData()

YPwmInput

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

pwminput→get_reportFrequency()	YPwmInput
pwminput→reportFrequency()	
pwminput.get_reportFrequency()	

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

pwminput→get_resolution()**YPwmInput****pwminput→resolution()pwminput.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

pwminput→get_unit()
pwminput→unit()pwminput.get_unit()

YPwmInput

Retourne l'unité dans laquelle la valeur renvoyée par get_currentValue et les callback est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Cette unité dépend du réglage pwmReportMode.

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la valeur renvoyée par get_currentValue et les callback est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

pwminput→get(userData)**YPwmInput****pwminput→userData()pwminput.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

pwminput→isOnline()pwminput.isOnline()**YPwmInput**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de tension sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de tension est joignable, false sinon

pwminput→load()pwminput.load()**YPwmInput**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**pwminput→loadCalibrationPoints()
pwminput.loadCalibrationPoints()****YPwmInput**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→nextPwmInput()**YPwmInput**

Continue l'énumération des capteurs de tension commencée à l'aide de `yFirstPwmInput()`.

```
def nextPwmInput( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmInput` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**pwminput→registerTimedReportCallback()
pwminput.registerTimedReportCallback()****YPwmInput**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**pwminput→registerValueCallback()
pwminput.registerValueCallback()****YPwmInput**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

pwminput→resetCounter()pwminput.resetCounter()

YPwmInput

réinitialise le compteur d'impulsions et son timer

```
def resetCounter( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_highestValue()
pwminput→setHighestValue()
pwminput.set_highestValue()

YPwmInput

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_logFrequency()
pwminput→setLogFrequency()
pwminput.set_logFrequency()

YPwmInput

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_logicalName()
pwminput→setLogicalName()
pwminput.set_logicalName()

YPwmInput

Modifie le nom logique du capteur de tension.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de tension.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_lowestValue()
pwminput→setLowestValue()
pwminput.set_lowestValue()

YPwmInput

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_pwmReportMode()
pwminput→setPwmReportMode()
pwminput.set_pwmReportMode()

YPwmInput

Change le type de paramètre (fréquence, duty cycle, longueur d'impulsion ou nombre de changement d'état) renvoyé par la fonction get_currentValue et les callback.

```
def set_pwmReportMode( newval )
```

Seule les six digit de droite du nombre de changement d'état sont transmis, pour les valeurs plus grandes que un million, utiliser get_pulseCounter().

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_PWMREPORTMODE_PWM_DUTYCYCLE,
 Y_PWMREPORTMODE_PWM_FREQUENCY,
 Y_PWMREPORTMODE_PWM_PULSEDURATION et
 Y_PWMREPORTMODE_PWM_EDGECOUNT

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_reportFrequency()
pwminput→setReportFrequency()
pwminput.set_reportFrequency()

YPwmInput

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set_resolution()
pwminput→setResolution()
pwminput.set_resolution()

YPwmInput

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

def set_resolution(newval)

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwminput→set(userData)**YPwmInput****pwminput→setUserData()pwminput.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.33. Interface de la fonction Pwm

La librairie de programmation Yoctopuce permet simplement de configurer, démarrer et arrêter le PWM.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_pwmoutput.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YPwmOutput = yoctolib.YPwmOutput;
php	require_once('yocto_pwmoutput.php');
cpp	#include "yocto_pwmoutput.h"
m	#import "yocto_pwmoutput.h"
pas	uses yocto_pwmoutput;
vb	yocto_pwmoutput.vb
cs	yocto_pwmoutput.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YPwmOutput;
py	from yocto_pwmoutput import *

Fonction globales

yFindPwmOutput(func)

Permet de retrouver un PWM d'après un identifiant donné.

yFirstPwmOutput()

Commence l'énumération des PWM accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YPwmOutput

pwmoutput→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du PWM au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

pwmoutput→dutyCycleMove(target, ms_duration)

Déclenche une variation progressive de la longueur des impulsions vers une valeur donnée.

pwmoutput→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du PWM (pas plus de 6 caractères).

pwmoutput→get_dutyCycle()

Retourne le duty cycle du PWM, en pour cents.

pwmoutput→get_dutyCycleAtPowerOn()

Retourne le duty cycle du PWM au démarrage du module, sous la forme d'un nombre à virgule entre 0 et 100

pwmoutput→get_enabled()

Retourne l'état de fonctionnement du PWM.

pwmoutput→get_enabledAtPowerOn()

Retourne l'état de fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module.

pwmoutput→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du PWM.

pwmoutput→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du PWM.

pwmoutput→get_frequency()

Retourne la fréquence du PWM en Hz.

pwmoutput→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du PWM au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

pwmoutput→get_functionDescriptor()

3. Reference

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.
pwmoutput→get_functionId() Retourne l'identifiant matériel du PWM, sans référence au module.
pwmoutput→get_hardwareId() Retourne l'identifiant matériel unique du PWM au format SERIAL.FUNCTIONID.
pwmoutput→get_logicalName() Retourne le nom logique du PWM.
pwmoutput→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pwmoutput→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
pwmoutput→get_period() Retourne la période du PWM en millisecondes.
pwmoutput→get_pulseDuration() Retourne la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule.
pwmoutput→get_userData() Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
pwmoutput→isOnline() Vérifie si le module hébergeant le PWM est joignable, sans déclencher d'erreur.
pwmoutput→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant le PWM est joignable, sans déclencher d'erreur.
pwmoutput→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes du PWM, avec une durée de validité spécifiée.
pwmoutput→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes du PWM, avec une durée de validité spécifiée.
pwmoutput→nextPwmOutput() Continue l'énumération des PWM commencée à l'aide de yFirstPwmOutput().
pwmoutput→pulseDurationMove(ms_target, ms_duration) Déclenche une transition progressive de la longueur des impulsions vers une valeur donnée.
pwmoutput→registerValueCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
pwmoutput→set_dutyCycle(newval) Modifie le duty cycle du PWM, en pour cents.
pwmoutput→set_dutyCycleAtPowerOn(newval) Modifie le duty cycle du PWM au démarrage du module.
pwmoutput→set_enabled(newval) Démarrer ou arrête le PWM.
pwmoutput→set_enabledAtPowerOn(newval) Modifie l'état du fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module.
pwmoutput→set_frequency(newval) Modifie la fréquence du PWM.
pwmoutput→set_logicalName(newval) Modifie le nom logique du PWM.
pwmoutput→set_period(newval) Modifie la période du PWM en millisecondes.

pwmoutput→set_pulseDuration(newval)

Modifie la longueur des impulsions du PWM, en millisecondes.

pwmoutput→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

pwmoutput→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YPwmOutput.FindPwmOutput() yFindPwmOutput()YPwmOutput.FindPwmOutput()

Permet de retrouver un PWM d'après un identifiant donné.

```
def FindPwmOutput( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le PWM soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YPwmOutput.isOnline()` pour tester si le PWM est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le PWM sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YPwmOutput` qui permet ensuite de contrôler le PWM.

YPwmOutput.FirstPwmOutput()**YPwmOutput****yFirstPwmOutput()YPwmOutput.FirstPwmOutput()**

Commence l'énumération des PWM accessibles par la librairie.

```
def FirstPwmOutput( )
```

Utiliser la fonction `YPwmOutput.nextPwmOutput()` pour itérer sur les autres PWM.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmOutput`, correspondant au premier PWM accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de PWM disponibles.

pwmoutput→describe()pwmoutput.describe()**YPwmOutput**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du PWM au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le PWM (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

**pwmoutput→dutyCycleMove()
pwmoutput.dutyCycleMove()****YPwmOutput**

Déclenche une variation progressive de la longueur des impulsions vers une valeur donnée.

```
def dutyCycleMove( target, ms_duration)
```

Paramètres :

target nouveau duty cycle à la fin de la transition (nombre flottant, entre 0 et 1)

ms_duration durée totale de la transition, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→get_advertisedValue()
pwmoutput→advertisedValue()
pwmoutput.get_advertisedValue()

YPwmOutput

Retourne la valeur courante du PWM (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du PWM (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID`.

pwmoutput→get_dutyCycle()**YPwmOutput****pwmoutput→dutyCycle()pwmoutput.get_dutyCycle()**

Retourne le duty cycle du PWM, en pour cents.

```
def get_dutyCycle( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant le duty cycle du PWM, en pour cents

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DUTYCYCLE_INVALID.

pwmoutput→get_dutyCycleAtPowerOn()
pwmoutput→dutyCycleAtPowerOn()
pwmoutput.get_dutyCycleAtPowerOn()

YPwmOutput

Retourne le duty cycle du PWM au démarrage du module, sous la forme d'un nombre à virgule entre 0 et 100

```
def get_dutyCycleAtPowerOn( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant le duty cycle du PWM au démarrage du module, sous la forme d'un nombre à virgule entre 0 et 100

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DUTYCYCLEATPOWERON_INVALID.

pwmoutput→get_enabled()**YPwmOutput****pwmoutput→enabled()pwmoutput.get_enabled()**

Retourne l'état de fonctionnement du PWM.

```
def get_enabled( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon l'état de fonctionnement du PWM

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLED_INVALID.

pwmoutput→get_enabledAtPowerOn()
pwmoutput→enabledAtPowerOn()
pwmoutput.get_enabledAtPowerOn()

YPwmOutput

Retourne l'état de fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module.

```
def get_enabledAtPowerOn( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLEDATPOWERON_FALSE, soit Y_ENABLEDATPOWERON_TRUE, selon l'état de fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLEDATPOWERON_INVALID.

pwmoutput→get_errorMessage()
pwmoutput→errorMessage()
pwmoutput.get_errorMessage()

YPwmOutput

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du PWM.

def get_errorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du PWM.

pwmoutput→get_errorType() YPwmOutput
pwmoutput→errorType()pwmoutput.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du PWM.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du PWM.

`pwmoutput→get_frequency()`

`YPwmOutput`

`pwmoutput→frequency()pwmoutput.get_frequency()`

Retourne la fréquence du PWM en Hz.

```
def get_frequency( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la fréquence du PWM en Hz

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FREQUENCY_INVALID`.

pwmoutput→get_friendlyName()
pwmoutput→friendlyName()
pwmoutput.get_friendlyName()

YPwmOutput

Retourne un identifiant global du PWM au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne rentrée utilise soit les noms logiques du module et du PWM si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du PWM (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le PWM en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

pwmoutput→get_functionDescriptor()
pwmoutput→functionDescriptor()
pwmoutput.get_functionDescriptor()

YPwmOutput

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

pwmoutput→get_functionId()

YPwmOutput

pwmoutput→functionId()pwmoutput.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du PWM, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le PWM (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

**pwmoutput→get_hwId()
pwmoutput→hardwareId()
pwmoutput.get_hwId()****YPwmOutput**

Retourne l'identifiant matériel unique du PWM au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du PWM (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le PWM (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

pwmoutput→get_logicalName()
pwmoutput→logicalName()
pwmoutput.get_logicalName()

YPwmOutput

Retourne le nom logique du PWM.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du PWM.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

pwmoutput→get_module()**YPwmOutput****pwmoutput→module()pwmoutput.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` rentrée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

pwmoutput→get_period()

YPwmOutput

pwmoutput→period()pwmoutput.get_period()

Retourne la période du PWM en millisecondes.

```
def get_period( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la période du PWM en millisecondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PERIOD_INVALID.

pwmoutput→get_pulseDuration()
pwmoutput→pulseDuration()
pwmoutput.get_pulseDuration()

YPwmOutput

Retourne la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule.

```
def get_pulseDuration( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la longueur d'une impulsion du PWM en millisecondes, sous forme d'un chiffre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSEDURATION_INVALID.

pwmoutput→get(userData)

YPwmOutput

pwmoutput→userData()pwmoutput.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

pwmoutput→isOnline()pwmoutput.isOnline()**YPwmOutput**

Vérifie si le module hébergeant le PWM est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du PWM sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le PWM est joignable, `false` sinon

pwmoutput→load()**YPwmOutput**

Met en cache les valeurs courantes du PWM, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→nextPwmOutput()
pwmoutput.nextPwmOutput()**YPwmOutput**

Continue l'énumération des PWM commencée à l'aide de `yFirstPwmOutput()`.

```
def nextPwmOutput( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmOutput` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**pwmoutput→pulseDurationMove()
pwmoutput.pulseDurationMove()****YPwmOutput**

Déclenche une transition progressive de la longueur des impulsions vers une valeur donnée.

```
def pulseDurationMove( ms_target, ms_duration)
```

N'importe quel changement de fréquence, duty cycle, période ou encore de longueur d'impulsion annulera tout processus de transition en cours.

Paramètres :

ms_target nouvelle longueur des impulsions à la fin de la transition (nombre flottant, représentant la longueur en millisecondes)

ms_duration durée totale de la transition, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→registerValueCallback() pwmoutput.registerValueCallback()

YPwmOutput

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

pwmoutput→set_dutyCycle()
pwmoutput→setDutyCycle()
pwmoutput.set_dutyCycle()

YPwmOutput

Modifie le duty cycle du PWM, en pour cents.

```
def set_dutyCycle( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant le duty cycle du PWM, en pour cents

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_dutyCycleAtPowerOn()
pwmoutput→setDutyCycleAtPowerOn()
pwmoutput.set_dutyCycleAtPowerOn()

YPwmOutput

Modifie le duty cycle du PWM au démarrage du module.

def set_dutyCycleAtPowerOn(newval)

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant le duty cycle du PWM au démarrage du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_enabled()

YPwmOutput

pwmoutput→setEnabled()pwmoutput.set_enabled()

Démarre ou arrête le PWM.

```
def set_enabled( newval )
```

Paramètres :

newval soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_enabledAtPowerOn()
pwmoutput→setEnabledAtPowerOn()
pwmoutput.set_enabledAtPowerOn()

YPwmOutput

Modifie l'état du fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module.

```
def set_enabledAtPowerOn( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval soit `Y_ENABLEDATPOWERON_FALSE`, soit `Y_ENABLEDATPOWERON_TRUE`, selon l'état du fonctionnement du PWM à la mise sous tension du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_frequency()
pwmoutput→setFrequency()
pwmoutput.set_frequency()

YPwmOutput

Modifie la fréquence du PWM.

```
def set_frequency( newval )
```

Le duty cycle est conservé grâce à un changement automatique de la longueur des impulsions.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la fréquence du PWM

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_logicalName()
pwmoutput→setLogicalName()
pwmoutput.set_logicalName()

YPwmOutput

Modifie le nom logique du PWM.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du PWM.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_period()

YPwmOutput

pwmoutput→setPeriod()pwmoutput.set_period()

Modifie la période du PWM en millisecondes.

```
def set_period( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la période du PWM en millisecondes

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set_pulseDuration()
pwmoutput→setPulseDuration()
pwmoutput.set_pulseDuration()

YPwmOutput

Modifie la longueur des impulsions du PWM, en millisecondes.

def set_pulseDuration(newval)

Attention, la longueur d'une impulsion ne peut pas être plus grande que la période, sinon la longueur sera automatiquement tronquée à la période.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la longueur des impulsions du PWM, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmoutput→set(userData)
pwmoutput→setUserData()
pwmoutput.set(userData)

YPwmOutput

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.34. Interface de la fonction PwmPowerSource

La librairie de programmation Yoctopuce permet de configurer la source de tension utilisée par tous les PWM situés sur un même module.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_pwmpowersource.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YPwmPowerSource = yoctolib.YPwmPowerSource;
php require_once('yocto_pwmpowersource.php');
cpp #include "yocto_pwmpowersource.h"
m #import "yocto_pwmpowersource.h"
pas uses yocto_pwmpowersource;
vb yocto_pwmpowersource.vb
cs yocto_pwmpowersource.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YPwmPowerSource;
py from yocto_pwmpowersource import *

```

Fonction globales

yFindPwmPowerSource(func)

Permet de retrouver une source de tension d'après un identifiant donné.

yFirstPwmPowerSource()

Commence l'énumération des Source de tension accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YPwmPowerSource

pwmpowersource→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la source de tension au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

pwmpowersource→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

pwmpowersource→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la source de tension.

pwmpowersource→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la source de tension.

pwmpowersource→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de la source de tension au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

pwmpowersource→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

pwmpowersource→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de la source de tension, sans référence au module.

pwmpowersource→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de la source de tension au format SERIAL . FUNCTIONID.

pwmpowersource→get_logicalName()

Retourne le nom logique de la source de tension.

pwmpowersource→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

pwmpowersource→get_module_async(callback, context)

3. Reference

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

pwmpowersource→get_powerMode()

Retourne la source de tension utilisé par tous les PWM du même module.

pwmpowersource→get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

pwmpowersource→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant la source de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.

pwmpowersource→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant la source de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.

pwmpowersource→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de la source de tension, avec une durée de validité spécifiée.

pwmpowersource→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de la source de tension, avec une durée de validité spécifiée.

pwmpowersource→nextPwmPowerSource()

Continue l'énumération des Source de tension commencée à l'aide de yFirstPwmPowerSource().

pwmpowersource→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

pwmpowersource→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de la source de tension.

pwmpowersource→set_powerMode(newval)

Modifie le mode fonctionnement des PWM qui peut sortir du 5 volts isolé issu de l'USB, du 3V isolé issu de l'USB, une tension arbitraire issue de l'alimentation externe.

pwmpowersource→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

pwmpowersource→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YPwmPowerSource.FindPwmPowerSource()**YPwmPowerSource****yFindPwmPowerSource()****YPwmPowerSource.FindPwmPowerSource()**

Permet de retrouver une source de tension d'après un identifiant donné.

```
def FindPwmPowerSource( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que la source de tension soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YPwmPowerSource.isOnLine()` pour tester si la source de tension est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence la source de tension sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YPwmPowerSource` qui permet ensuite de contrôler la source de tension.

YPwmPowerSource.FirstPwmPowerSource()
yFirstPwmPowerSource()
YPwmPowerSource.FirstPwmPowerSource()

YPwmPowerSource

Commence l'énumération des Source de tension accessibles par la librairie.

```
def FirstPwmPowerSource( )
```

Utiliser la fonction `YPwmPowerSource.nextPwmPowerSource()` pour itérer sur les autres Source de tension.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmPowerSource`, correspondant à la première source de tension accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de Source de tension disponibles.

pwmpowersource→describe()
pwmpowersource.describe()**YPwmPowerSource**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de la source de tension au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant la source de tension (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

pwmpowersource→get_advertisedValue()
pwmpowersource→advertisedValue()
pwmpowersource.get_advertisedValue()

YPwmPowerSource

Retourne la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID**.

pwmpowersource→get_errorMessage()
pwmpowersource→errorMessage()
pwmpowersource.get_errorMessage()**YPwmPowerSource**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la source de tension.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la source de tension.

pwmpowersource→get_errorType()
pwmpowersource→errorType()
pwmpowersource.get_errorType()

YPwmPowerSource

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la source de tension.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la source de tension.

pwmpowersource→get_friendlyName()
pwmpowersource→friendlyName()
pwmpowersource.get_friendlyName()

YPwmPowerSource

Retourne un identifiant global de la source de tension au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de la source de tension si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de la source de tension (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la source de tension en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

pwmpowersource→get_functionDescriptor()
pwmpowersource→functionDescriptor()
pwmpowersource.get_functionDescriptor()

YPwmPowerSource

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

pwmpowersource→get_functionId()
pwmpowersource→functionId()
pwmpowersource.get_functionId()

YPwmPowerSource

Retourne l'identifiant matériel de la source de tension, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la source de tension (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

pwmpowersource→get_hwrid()
pwmpowersource→hardwareId()
pwmpowersource.get_hwrid()

YPwmPowerSource

Retourne l'identifiant matériel unique de la source de tension au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwrid( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de la source de tension (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant la source de tension (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

pwmpowersource→get_logicalName()
pwmpowersource→logicalName()
pwmpowersource.get_logicalName()

YPwmPowerSource

Retourne le nom logique de la source de tension.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de la source de tension.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

pwmpowersource→get_module()
pwmpowersource→module()
pwmpowersource.get_module()

YPwmPowerSource

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

pwmpowersource→get_powerMode()
pwmpowersource→powerMode()
pwmpowersource.get_powerMode()

YPwmPowerSource

Retourne la source de tension utilisé par tous les PWM du même module.

```
def get_powerMode( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_POWERMODE_USB_5V, Y_POWERMODE_USB_3V, Y_POWERMODE_EXT_V et
Y_POWERMODE_OPNDRN représentant la source de tension utilisé par tous les PWM du même module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POWERMODE_INVALID.

pwmpowersource→get(userData)
pwmpowersource→userData()
pwmpowersource.get(userData)

YPwmPowerSource

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

pwmpowersource→isOnline()
pwmpowersource.isOnline()**YPwmPowerSource**

Vérifie si le module hébergeant la source de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de la source de tension sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si la source de tension est joignable, `false` sinon

pwmpowersource→load()pwmpowersource.load()**YPwmPowerSource**

Met en cache les valeurs courantes de la source de tension, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmpowersource→nextPwmPowerSource()
pwmpowersource.nextPwmPowerSource()**YPwmPowerSource**

Continue l'énumération des Source de tension commencée à l'aide de `yFirstPwmPowerSource()`.

```
def nextPwmPowerSource( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YPwmPowerSource` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**pwmpowersource→registerValueCallback()
pwmpowersource.registerValueCallback()****YPwmPowerSource**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

pwmpowersource→set_logicalName()
pwmpowersource→setLogicalName()
pwmpowersource.set_logicalName()

YPwmPowerSource

Modifie le nom logique de la source de tension.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de la source de tension.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmpowersource→set_powerMode()
pwmpowersource→setPowerMode()
pwmpowersource.set_powerMode()

YPwmPowerSource

Modifie le mode fonctionnement des PWM qui peut sortir du 5 volts isolé issu de l'USB, du 3V isolé issu de l'USB, une tension arbitraire issue de l'alimentation externe.

```
def set_powerMode( newval )
```

Le PWM peut aussi en mode open drain, dans ce code il tire activement la ligne à zéro volts. Attention ce paramètre est commun à tous les PWM du module, si vous changez le valeur de ce paramètre, tous les PWM situés sur le même module seront affectés. Si vous souhaitez que le changement de ce paramètre soit conservé après un redémarrage du module, n'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash().

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_POWERMODE_USB_5V, Y_POWERMODE_USB_3V, Y_POWERMODE_EXT_V et Y_POWERMODE_OPNDRN représentant le mode fonctionnement des PWM qui peut sortir du 5 volts isolé issu de l'USB, du 3V isolé issu de l'USB, une tension arbitraire issue de l'alimentation externe

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

pwmpowersource→set(userData)
pwmpowersource→setUserData()
pwmpowersource.set(userData)

YPwmPowerSource

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.35. Interface du quaternion

La class YQt de la librairie Yoctopuce permet d'accéder à l'estimation de l'orientation tridimensionnelle du Yocto-3D sous forme d'un quaternion. Il n'est en général pas nécessaire d'y accéder directement, la classe YGyro offrant une abstraction de plus haut niveau.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_gyro.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YGyro = yoctolib.YGyro;
php require_once('yocto_gyro.php');
cpp #include "yocto_gyro.h"
m #import "yocto_gyro.h"
pas uses yocto_gyro;
vb yocto_gyro.vb
cs yocto_gyro.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YGyro;
py from yocto_gyro import *

```

Fonction globales

yFindQt(func)

Permet de retrouver un élément de quaternion d'après un identifiant donné.

yFirstQt()

Commence l'énumération des éléments de quaternion accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YQt

qt→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

qt→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'élément de quaternion au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

qt→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'élément de quaternion (pas plus de 6 caractères).

qt→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en unités, sous forme de nombre à virgule.

qt→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la coordonnée, en unités, sous forme de nombre à virgule.

qt→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

qt→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

qt→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'élément de quaternion au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

qt→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

qt→get_functionId()

	Retourne l'identifiant matériel de l'élément de quaternion, sans référence au module.
qt→get_hardwareId()	Retourne l'identifiant matériel unique de l'élément de quaternion au format SERIAL.FUNCTIONID.
qt→get_highestValue()	Retourne la valeur maximale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module.
qt→get_logFrequency()	Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
qt→get_logicalName()	Retourne le nom logique de l'élément de quaternion.
qt→get_lowestValue()	Retourne la valeur minimale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module.
qt→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
qt→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
qt→get_recordedData(startTime, endTime)	Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
qt→get_reportFrequency()	Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
qt→get_resolution()	Retourne la résolution des valeurs mesurées.
qt→get_unit()	Retourne l'unité dans laquelle la coordonnée est exprimée.
qt→get(userData)	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
qt→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant l'élément de quaternion est joignable, sans déclencher d'erreur.
qt→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant l'élément de quaternion est joignable, sans déclencher d'erreur.
qt→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes de l'élément de quaternion, avec une durée de validité spécifiée.
qt→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)	Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
qt→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes de l'élément de quaternion, avec une durée de validité spécifiée.
qt→nextQt()	Continue l'énumération des éléments de quaternion commencée à l'aide de yFirstQt().
qt→registerTimedReportCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
qt→registerValueCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
qt→set_highestValue(newval)	

3. Reference

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

qt→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

qt→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'élément de quaternion.

qt→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

qt→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

qt→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

qt→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

qt→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YQt.FindQt()**YQt****yFindQt() YQt.FindQt()**

Permet de retrouver un élément de quaternion d'après un identifiant donné.

```
def FindQt( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'élément de quaternion soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YQt.isOnline()` pour tester si l'élément de quaternion est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence l'élément de quaternion sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YQt` qui permet ensuite de contrôler l'élément de quaternion.

YQt.FirstQt() yFirstQt()YQt.FirstQt()

YQt

Commence l'énumération des éléments de quaternion accessibles par la librairie.

```
def FirstQt( )
```

Utiliser la fonction YQt .nextQt() pour itérer sur les autres éléments de quaternion.

Retourne :

un pointeur sur un objet YQt, correspondant au premier élément de quaternion accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de éléments de quaternion disponibles.

qt→calibrateFromPoints()qt.calibrateFromPoints()**YQt**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→describe()qt.describe()**YQt**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'élément de quaternion au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'élément de quaternion (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

qt→get_advertisedValue()**YQt****qt→advertisedValue()qt.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante de l'élément de quaternion (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'élément de quaternion (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

qt→get_currentRawValue() YQt
qt→currentRawValue()qt.get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en unités, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en unités, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

qt→get_currentValue()
qt→currentValue()qt.get_currentValue()**YQt**

Retourne la valeur actuelle de la coordonnée, en unités, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la coordonnée, en unités, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

**qt→get_errorMessage()
qt→errorMessage()qt.get_errorMessage()****YQt**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

qt→get_errorType()**YQt****qt→errorType()qt.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'élément de quaternion.

qt→get_friendlyName()
qt→friendlyName()qt.get_friendlyName()**YQt**

Retourne un identifiant global de l'élément de quaternion au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'élément de quaternion si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'élément de quaternion (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'élément de quaternion en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

qt→get_functionDescriptor()**YQt****qt→functionDescriptor()qt.get_functionDescriptor()**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

qt→get_functionId()	YQt
qt→functionId()qt.get_functionId()	

Retourne l'identifiant matériel de l'élément de quaternion, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'élément de quaternion (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

qt→get_hardwareId()**YQt****qt→hardwareId()qt.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'élément de quaternion au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'élément de quaternion (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'élément de quaternion (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

qt→get_highestValue()

YQt

qt→highestValue()qt.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

qt→get_logFrequency()**YQt****qt→logFrequency()qt.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

qt→get_logicalName()

YQt

qt→logicalName()qt.get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'élément de quaternion.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'élément de quaternion.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

qt→get_lowestValue()**YQt****qt→lowestValue()qt.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la coordonnée depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

qt→get_module()
qt→module()qt.get_module()

YQt

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

qt→get_recordedData()**YQt****qt→recordedData()qt.get_recordedData()**

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

qt→get_reportFrequency()**YQt****qt→reportFrequency()qt.get_reportFrequency()**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

qt→get_resolution()**YQt****qt→resolution()qt.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

qt→get_unit()
qt→unit()qt.get_unit()

YQt

Retourne l'unité dans laquelle la coordonnée est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la coordonnée est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

qt→get(userData)**YQt****qt→userData()qt.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

qt→isOnline()qt.isOnline()**YQt**

Vérifie si le module hébergeant l'élément de quaternion est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'élément de quaternion sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si l'élément de quaternion est joignable, false sinon

qt→load()qt.load()**YQt**

Met en cache les valeurs courantes de l'élément de quaternion, avec une durée de validité spécifiée.

def load(msValidity)

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→loadCalibrationPoints()qt.loadCalibrationPoints()**YQt**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues )
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→nextQt()qt.nextQt()**YQt**

Continue l'énumération des éléments de quaternion commencée à l'aide de `yFirstQt()`.

```
def nextQt( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YQt accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**qt→registerTimedReportCallback()
qt.registerTimedReportCallback()**

YQt

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

qt→registerValueCallback() qt.registerValueCallback()

YQt

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

**qt→set_highestValue()
qt→setHighestValue()qt.set_highestValue()****YQt**

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set_logFrequency() qt→setLogFrequency()qt.set_logFrequency()

YQt

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set_logicalName()
qt→setLogicalName()qt.set_logicalName()**YQt**

Modifie le nom logique de l'élément de quaternion.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'élément de quaternion.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set_lowestValue()
qt→setLowestValue()qt.set_lowestValue()**YQt**

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set_reportFrequency() YQt
qt→setReportFrequency()qt.set_reportFrequency()

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set_resolution()**YQt****qt→setResolution()qt.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

qt→set(userData) YQt
qt→setUserData()qt.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.36. Interface de la fonction Horloge Temps Réel

La fonction RealTimeClock fournit la date et l'heure courante de manière persistante, même en cas de coupure de courant de plusieurs jours. Elle est le fondement des fonctions de réveil automatique implémentées par le WakeUpScheduler. L'heure courante peut représenter aussi bien une heure locale qu'une heure UTC, mais aucune adaptation automatique n'est faite au changement d'heure été/hiver.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_realtimedclock.js'></script>
node.js var yoctolib = require('yoctolib');
var YRealTimeClock = yoctolib.YRealTimeClock;
php require_once('yocto_realtimedclock.php');
cpp #include "yocto_realtimedclock.h"
m #import "yocto_realtimedclock.h"
pas uses yocto_realtimedclock;
vb yocto_realtimedclock.vb
cs yocto_realtimedclock.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YRealTimeClock;
py from yocto_realtimedclock import *

```

Fonction globales

yFindRealTimeClock(func)

Permet de retrouver une horloge d'après un identifiant donné.

yFirstRealTimeClock()

Commence l'énumération des horloges accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YRealTimeClock

realtimeclock→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'horloge au format TYPE (NAME) = SERIAL.FUNCTIONID.

realtimeclock→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'horloge (pas plus de 6 caractères).

realtimeclock→get_dateTime()

Retourne l'heure courante au format "AAAA/MM/JJ hh:mm:ss"

realtimeclock→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'horloge.

realtimeclock→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'horloge.

realtimeclock→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'horloge au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

realtimeclock→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

realtimeclock→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'horloge, sans référence au module.

realtimeclock→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'horloge au format SERIAL.FUNCTIONID.

realtimeclock→get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'horloge.

realtimeclock→get_module()

3. Reference

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

realtimeclock→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

realtimeclock→get_timeSet()

Retourne vrai si l'horloge à été mise à l'heure, sinon faux.

realtimeclock→get_unixTime()

Retourne l'heure courante au format Unix (nombre de seconds secondes écoulées depuis le 1er janvier 1970).

realtimeclock→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

realtimeclock→get_utcOffset()

Retourne le nombre de secondes de décallage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone).

realtimeclock→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant l'horloge est joignable, sans déclencher d'erreur.

realtimeclock→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant l'horloge est joignable, sans déclencher d'erreur.

realtimeclock→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de l'horloge, avec une durée de validité spécifiée.

realtimeclock→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de l'horloge, avec une durée de validité spécifiée.

realtimeclock→nextRealTimeClock()

Continue l'énumération des horloge commencée à l'aide de yFirstRealTimeClock().

realtimeclock→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

realtimeclock→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'horloge.

realtimeclock→set_unixTime(newval)

Modifie l'heure courante.

realtimeclock→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

realtimeclock→set_utcOffset(newval)

Modifie le nombre de secondes de décalage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone).

realtimeclock→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YRealTimeClock.FindRealTimeClock()**YRealTimeClock****yFindRealTimeClock()****YRealTimeClock.FindRealTimeClock()**

Permet de retrouver une horloge d'après un identifiant donné.

```
def FindRealTimeClock( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'horloge soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YRealTimeClock.isOnline()` pour tester si l'horloge est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence l'horloge sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YRealTimeClock` qui permet ensuite de contrôler l'horloge.

YRealTimeClock.FirstRealTimeClock()

YRealTimeClock

yFirstRealTimeClock()

YRealTimeClock.FirstRealTimeClock()

Commence l'énumération des horloge accessibles par la librairie.

```
def FirstRealTimeClock( )
```

Utiliser la fonction `YRealTimeClock.nextRealTimeClock()` pour itérer sur les autres horloge.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YRealTimeClock`, correspondant à la première horloge accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de horloge disponibles.

realtimeclock→describe()realtimeclock.describe()**YRealTimeClock**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'horloge au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'horloge (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

realtimeclock→get_advertisedValue()
realtimeclock→advertisedValue()
realtimeclock.get_advertisedValue()

YRealTimeClock

Retourne la valeur courante de l'horloge (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'horloge (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

realtimeclock→getDateTime()
realtimeclock→dateTime()
realtimeclock.getDateTime()

YRealTimeClock

Retourne l'heure courante au format "AAAA/MM/JJ hh:mm:ss"

```
def getDateTime( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'heure courante au format "AAAA/MM/JJ hh:mm:ss"

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_DATETIME_INVALID.

realtimeclock→getErrorMessage()
realtimeclock→errorMessage()
realtimeclock.getErrorMessage()

YRealTimeClock

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'horloge.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'horloge.

realtimeclock→get_errorType()
realtimeclock→errorType()
realtimeclock.get_errorType()**YRealTimeClock**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'horloge.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'horloge.

realtimeclock→get_friendlyName()	YRealTimeClock
realtimeclock→friendlyName()	
realtimeclock.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global de l'horloge au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne rentrée utilise soit les noms logiques du module et de l'horloge si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'horloge (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'horloge en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

realtimeclock→get_functionDescriptor()
realtimeclock→functionDescriptor()
realtimeclock.get_functionDescriptor()

YRealTimeClock

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

realtimeclock→get_functionId()
realtimeclock→functionId()
realtimeclock.get_functionId()

YRealTimeClock

Retourne l'identifiant matériel de l'horloge, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'horloge (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

realtimeclock→get_hwrid()
realtimeclock→hwrid()
realtimeclock.get_hwrid()

YRealTimeClock

Retourne l'identifiant matériel unique de l'horloge au format SERIAL.FUNCTIONID.

def get_hwrid()

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'horloge (par exemple RELAY01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'horloge (ex: RELAY01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

realtimeclock→get_logicalName()
realtimeclock→logicalName()
realtimeclock.get_logicalName()

YRealTimeClock

Retourne le nom logique de l'horloge.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'horloge.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

realtimeclock→get_module()**YRealTimeClock****realtimeclock→module()realtimeclock.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` rentrée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

realtimeclock→get_timeSet()

YRealTimeClock

realtimeclock→timeSet()realtimeclock.get_timeSet()

Retourne vrai si l'horloge à été mise à l'heure, sinon faux.

```
def get_timeSet( )
```

Retourne :

soit Y_TIMESET_FALSE, soit Y_TIMESET_TRUE, selon vrai si l'horloge à été mise à l'heure, sinon faux

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_TIMESET_INVALID.

realtimeclock→get_unixTime()
realtimeclock→unixTime()
realtimeclock.get_unixTime()

YRealTimeClock

Retourne l'heure courante au format Unix (nombre de seconds secondes écoulées depuis le 1er janvier 1970).

```
def get_unixTime( )
```

Retourne :

un entier représentant l'heure courante au format Unix (nombre de seconds secondes écoulées depuis le 1er janvier 1970)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIXTIME_INVALID.

realtimeclock→get(userData)
realtimeclock→userData()
realtimeclock.get(userData)

YRealTimeClock

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

realtimeclock→get_utcOffset()
realtimeclock→utcOffset()
realtimeclock.get_utcOffset()

YRealTimeClock

Retourne le nombre de secondes de décallage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone).

```
def get_utcOffset( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de secondes de décallage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UTCOFFSET_INVALID.

realtimeclock→isOnline()realtimeclock.isOnline()**YRealTimeClock**

Vérifie si le module hébergeant l'horloge est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'horloge sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si l'horloge est joignable, false sinon

realtimeclock→load()realtimeclock.load()**YRealTimeClock**

Met en cache les valeurs courantes de l'horloge, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

realtimeclock→nextRealTimeClock()
realtimeclock.nextRealTimeClock()

YRealTimeClock

Continue l'énumération des horloge commencée à l'aide de `yFirstRealTimeClock()`.

```
def nextRealTimeClock( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YRealTimeClock` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

realtimeclock→registerValueCallback()
realtimeclock.registerValueCallback()**YRealTimeClock**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

realtimeclock→set_logicalName()
realtimeclock→setLogicalName()
realtimeclock.set_logicalName()

YRealTimeClock

Modifie le nom logique de l'horloge.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'horloge.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

realtimeclock→set_unixTime()
realtimeclock→setUnixTime()
realtimeclock.set_unixTime()

YRealTimeClock

Modifie l'heure courante.

```
def set_unixTime( newval)
```

L'heure est passée au format Unix (nombre de seconds secondes écoulées depuis le 1er janvier 1970). Si l'heure UTC est connue, l'attribut utcOffset sera automatiquement ajusté en fonction de l'heure configurée.

Paramètres :

newval un entier représentant l'heure courante

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

realtimeclock→set(userData)
realtimeclock→setUserData()
realtimeclock.set(userData)

YRealTimeClock

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

realtimeclock→set_utcOffset()
realtimeclock→setUtcOffset()
realtimeclock.set_utcOffset()

YRealTimeClock

Modifie le nombre de secondes de décalage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone).

```
def set_utcOffset( newval )
```

Le décalage est automatiquement arrondi au quart d'heure le plus proche. Si l'heure UTC est connue, l'heure courante sera automatiquement adaptée en fonction du décalage choisi.

Paramètres :

newval un entier représentant le nombre de secondes de décalage entre l'heure courante et l'heure UTC (time zone)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.37. Configuration du référentiel

Cette classe permet de configurer l'orientation dans laquelle le Yocto-3D est utilisé, afin que les fonctions d'orientation relatives au plan de la surface terrestre utilisent le référentiel approprié. La classe offre aussi un processus de recalibration tridimensionnel des capteurs, permettant de compenser les variations locales de l'accélération terrestre et d'améliorer la précision des capteurs d'inclinaisons.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_refframe.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YRefFrame = yoctolib.YRefFrame;
php require_once('yocto_refframe.php');
cpp #include "yocto_refframe.h"
m #import "yocto_refframe.h"
pas uses yocto_refframe;
vb yocto_refframe.vb
cs yocto_refframe.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YRefFrame;
py from yocto_refframe import *

```

Fonction globales

yFindRefFrame(func)

Permet de retrouver un référentiel d'après un identifiant donné.

yFirstRefFrame()

Commence l'énumération des référentiels accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YRefFrame

refframe→cancel3DCalibration()

Annule la calibration tridimensionnelle en cours, et rétabli les réglages normaux.

refframe→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du référentiel au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

refframe→get_3DCalibrationHint()

Retourne les instructions à suivre pour procéder à la calibration tridimensionnelle initiée avec la méthode start3DCalibration.

refframe→get_3DCalibrationLogMsg()

Retourne le dernier message de log produit par le processus de calibration.

refframe→get_3DCalibrationProgress()

Retourne l'avancement global du processus de calibration tridimensionnelle initié avec la méthode start3DCalibration.

refframe→get_3DCalibrationStage()

Retourne l'index de l'étape courante de la calibration initiée avec la méthode start3DCalibration.

refframe→get_3DCalibrationStageProgress()

Retourne l'avancement de l'étape courante de la calibration initiée avec la méthode start3DCalibration.

refframe→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du référentiel (pas plus de 6 caractères).

refframe→get_bearing()

Retourne le cap de référence utilisé par le compas.

refframe→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du référentiel.

refframe→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du référentiel.

refframe→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du référentiel au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

refframe→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

refframe→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du référentiel, sans référence au module.

refframe→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du référentiel au format SERIAL . FUNCTIONID.

refframe→get_logicalName()

Retourne le nom logique du référentiel.

refframe→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

refframe→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

refframe→get_mountOrientation()

Retourne l'orientation à l'installation du module, telle que configurée afin de définir le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

refframe→get_mountPosition()

Retourne la position d'installation du module, telle que configurée afin de définir le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

refframe→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

refframe→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le référentiel est joignable, sans déclencher d'erreur.

refframe→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le référentiel est joignable, sans déclencher d'erreur.

refframe→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du référentiel, avec une durée de validité spécifiée.

refframe→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du référentiel, avec une durée de validité spécifiée.

refframe→more3DCalibration()

Continue le processus de calibration tridimensionnelle des capteurs initié avec la méthode start3DCalibration.

refframe→nextRefFrame()

Continue l'énumération des référentiels commencée à l'aide de yFirstRefFrame().

refframe→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

refframe→save3DCalibration()

Applique les paramètres de calibration tridimensionnelle précédemment calculés.

refframe→set_bearing(newval)

3. Reference

Modifie le cap de référence utilisé par le compas.

refframe→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du référentiel.

refframe→set_mountPosition(position, orientation)

Modifie le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

refframe→set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

refframe→start3DCalibration()

Initie le processus de calibration tridimensionnelle des capteurs.

refframe→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YRefFrame.FindRefFrame()**YRefFrame****yFindRefFrame() YRefFrame.FindRefFrame()**

Permet de retrouver un référentiel d'après un identifiant donné.

```
def FindRefFrame( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le référentiel soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YRefFrame.isOnline()` pour tester si le référentiel est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le référentiel sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YRefFrame` qui permet ensuite de contrôler le référentiel.

YRefFrame.FirstRefFrame() yFirstRefFrame()YRefFrame.FirstRefFrame()

YRefFrame

Commence l'énumération des référentiels accessibles par la librairie.

```
def FirstRefFrame( )
```

Utiliser la fonction `YRefFrame.nextRefFrame()` pour itérer sur les autres référentiels.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YRefFrame`, correspondant au premier référentiel accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de référentiels disponibles.

refframe→cancel3DCalibration()
refframe.cancel3DCalibration()**YRefFrame**

Annule la calibration tridimensionnelle en cours, et rétabli les réglages normaux.

```
def cancel3DCalibration( )
```

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→describe()refframe.describe()**YRefFrame**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du référentiel au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le référentiel (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

refframe→get_3DCalibrationHint()**YRefFrame****refframe→3DCalibrationHint()****refframe.get_3DCalibrationHint()**

Retourne les instructions à suivre pour procéder à la calibration tridimensionnelle initiée avec la méthode start3DCalibration.

```
def get_3DCalibrationHint( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères.

refframe→get_3DCalibrationLogMsg()
refframe→3DCalibrationLogMsg()
refframe.get_3DCalibrationLogMsg()

YRefFrame

Retourne le dernier message de log produit par le processus de calibration.

```
def get_3DCalibrationLogMsg( )
```

Si aucun nouveau message n'est disponible, retourne une chaîne vide.

Retourne :
une chaîne de caractères.

refframe→get_3DCalibrationProgress()
refframe→3DCalibrationProgress()
refframe.get_3DCalibrationProgress()

YRefFrame

Retourne l'avancement global du processus de calibration tridimensionnelle initié avec la méthode start3DCalibration.

```
def get_3DCalibrationProgress( )
```

Retourne :

une nombre entier entre 0 (pas commencé) et 100 (terminé).

refframe→get_3DCalibrationStage()
refframe→3DCalibrationStage()
refframe.get_3DCalibrationStage()

YRefFrame

Retourne l'index de l'étape courante de la calibration initiée avec la méthode start3DCalibration.

```
def get_3DCalibrationStage( )
```

Retourne :

une nombre entier, croissant au fur et à mesure de la complétion des étapes.

refframe→get_3DCalibrationStageProgress()
refframe→3DCalibrationStageProgress()
refframe.get_3DCalibrationStageProgress()

YRefFrame

Retourne l'avancement de l'étape courante de la calibration initiée avec la méthode start3DCalibration.

```
def get_3DCalibrationStageProgress( )
```

Retourne :

une nombre entier entre 0 (pas commencé) et 100 (terminé).

refframe→get_advertisedValue()
refframe→advertisedValue()
refframe.get_advertisedValue()

YRefFrame

Retourne la valeur courante du référentiel (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du référentiel (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

refframe→get_bearing()**YRefFrame****refframe→bearing()refframe.get_bearing()**

Retourne le cap de référence utilisé par le compas.

```
def get_bearing( )
```

Le cap relatif indiqué par le compas est la différence entre le Nord magnétique mesuré et le cap de référence spécifié ici.

Retourne :

une valeur numérique représentant le cap de référence utilisé par le compas

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_BEARING_INVALID.

refframe→get_errorMessage()
refframe→errorMessage()
refframe.get_errorMessage()

YRefFrame

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du référentiel.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du référentiel.

refframe→get_errorType()**YRefFrame****refframe→errorType()refframe.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du référentiel.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du référentiel.

refframe→get_friendlyName()	YRefFrame
refframe→friendlyName()refframe.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global du référentiel au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et du référentiel si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du référentiel (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le référentiel en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

refframe→get_functionDescriptor()
refframe→functionDescriptor()
refframe.get_functionDescriptor()

YRefFrame

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

refframe→get_functionId()

YRefFrame

refframe→functionId()refframe.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du référentiel, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le référentiel (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

refframe→get_hardwareId()**YRefFrame****refframe→hardwareId()refframe.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du référentiel au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du référentiel (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le référentiel (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

refframe→get_logicalName()

YRefFrame

refframe→logicalName()refframe.get_logicalName()

Retourne le nom logique du référentiel.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du référentiel.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

refframe→get_module()**YRefFrame****refframe→module()refframe.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

refframe→get_mountOrientation()	YRefFrame
refframe→mountOrientation()	
refframe.get_mountOrientation()	

Retourne l'orientation à l'installation du module, telle que configurée afin de définir le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

```
def get_mountOrientation( )
```

Retourne :

une valeur parmi l'énumération Y_MOUNTORIENTATION (Y_MOUNTORIENTATION_TWELVE, Y_MOUNTORIENTATION_THREE, Y_MOUNTORIENTATION_SIX, Y_MOUNTORIENTATION_NINE) correspondant à la l'orientation de la flèche "X" sur le module par rapport à un cadran d'horloge vu par un observateur au centre de la boîte. Sur la face BOTTOM le 12h pointe vers l'avant, tandis que sur la face TOP le 12h pointe vers l'arrière.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→get_mountPosition()**YRefFrame****refframe→mountPosition()****refframe.get_mountPosition()**

Retourne la position d'installation du module, telle que configurée afin de définir le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

```
def get_mountPosition( )
```

Retourne :

une valeur parmi l'énumération Y_MOUNTPOSITION (Y_MOUNTPOSITION_BOTTOM, Y_MOUNTPOSITION_TOP, Y_MOUNTPOSITION_FRONT, Y_MOUNTPOSITION_RIGHT, Y_MOUNTPOSITION_REAR, Y_MOUNTPOSITION_LEFT), correspondant à l'installation dans une boîte, sur l'une des six faces

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→get(userData)

YRefFrame

refframe→userData(refframe.get(userData))

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

def get(userData) :

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

refframe→isOnline()refframe.isOnline()**YRefFrame**

Vérifie si le module hébergeant le référentiel est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du référentiel sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le référentiel est joignable, `false` sinon

refframe→load()refframe.load()**YRefFrame**

Met en cache les valeurs courantes du référentiel, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→more3DCalibration()
refframe.more3DCalibration()**YRefFrame**

Continue le processus de calibration tridimensionnelle des capteurs initié avec la méthode start3DCalibration.

```
def more3DCalibration( )
```

Cette méthode doit être appelée environ 5 fois par secondes après avoir positionné le module selon les instructions fournies par la méthode get_3DCalibrationHint (les instructions changent pendant la procédure de calibration). En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→nextRefFrame()refframe.nextRefFrame()

YRefFrame

Continue l'énumération des référentiels commencée à l'aide de `yFirstRefFrame()`.

```
def nextRefFrame( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YRefFrame` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**refframe→registerValueCallback()
refframe.registerValueCallback()****YRefFrame**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

refframe→save3DCalibration()
refframe.save3DCalibration()

YRefFrame

Applique les paramètres de calibration tridimensionnelle précédemment calculés.

```
def save3DCalibration( )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé après le redémarrage du module. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→set_bearing()**YRefFrame****refframe→setBearing()refframe.set_bearing()**

Modifie le cap de référence utilisé par le compas.

```
def set_bearing( newval )
```

Le cap relatif indiqué par le compas est la différence entre le Nord magnétique mesuré et le cap de référence spécifié ici. Par exemple, si vous indiquez comme cap de référence la valeur de la déclinaison magnétique terrestre, le compas donnera l'orientation par rapport au Nord géographique. De même, si le capteur n'est pas positionné dans une des directions standard à cause d'un angle de lacet supplémentaire, vous pouvez le configurer comme cap de référence afin que le compas donne la direction naturelle attendue.

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant le cap de référence utilisé par le compas

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→set_logicalName()
refframe→setLogicalName()
refframe.set_logicalName()

YRefFrame

Modifie le nom logique du référentiel.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du référentiel.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

refframe→set_mountPosition()
refframe→setMountPosition()
refframe.set_mountPosition()

YRefFrame

Modifie le référentiel de la boussole et des inclinomètres.

def set_mountPosition(position, orientation)

La boussole magnétique et les inclinomètres gravitationnels fonctionnent par rapport au plan parallèle à la surface terrestre. Dans les cas où¹ le module n'est pas utilisé horizontalement et à l'endroit, il faut indiquer son orientation de référence (parallèle à la surface terrestre) afin que les mesures soient faites relativement à cette position.

Paramètres :

position une valeur parmi l'énumération Y_MOUNTPOSITION (Y_MOUNTPOSITION_BOTTOM, Y_MOUNTPOSITION_TOP, Y_MOUNTPOSITION_FRONT, Y_MOUNTPOSITION_RIGHT, Y_MOUNTPOSITION_REAR, Y_MOUNTPOSITION_LEFT), correspondant à l'installation dans une boîte, sur l'une des six faces.

orientation une valeur parmi l'énumération Y_MOUNTORIENTATION (Y_MOUNTORIENTATION_TWELVE, Y_MOUNTORIENTATION_THREE, Y_MOUNTORIENTATION_SIX, Y_MOUNTORIENTATION_NINE) correspondant à la l'orientation de la flèche "X" sur le module par rapport à un cadran d'horloge vu par un observateur au centre de la boîte. Sur la face BOTTOM le 12h pointe vers l'avant, tandis que sur la face TOP le 12h pointe vers l'arrière. N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

refframe→set(userData) **YRefFrame**
refframe→setUserData()refframe.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData: Object): void
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

**refframe→start3DCalibration()
refframe.start3DCalibration()****YRefFrame**

Initie le processus de calibration tridimensionnelle des capteurs.

```
def start3DCalibration( )
```

Cette calibration est utilisée à bas niveau pour l'estimation innertielle de position et pour améliorer la précision des mesures d'inclinaison. Après avoir appelé cette méthode, il faut positionner le module selon les instructions fournies par la méthode `get_3DCalibrationHint` et appeler `more3DCalibration` environ 5 fois par secondes. La procédure de calibration est terminée lorsque la méthode `get_3DCalibrationProgress` retourne 100. Il est alors possible d'appliquer les paramètres calculés, à l'aide de la méthode `save3DCalibration`. A tout moment, la calibration peut être abandonnée à l'aide de `cancel3DCalibration`. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.38. Interface de la fonction Relay

La librairie de programmation Yoctopuce permet simplement de changer l'état du relais. Le changement d'état n'est pas persistant: le relais retournera spontanément à sa position de repos dès que le module est mis hors tension ou redémarré. La librairie permet aussi de créer des courtes impulsions de durée déterminée. Pour les modules dotés de deux sorties par relais (relai inverseur), les deux sorties sont appelées A et B, la sortie A correspondant à la position de repos (hors tension) et la sortie B correspondant à l'état actif. Si vous préféreriez l'état par défaut opposé, vous pouvez simplement changer vos fils sur le bornier.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_relay.js'></script>
nodejs	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YRelay = yoctolib.YRelay;
php	require_once('yocto_relay.php');
cpp	#include "yocto_relay.h"
m	#import "yocto_relay.h"
pas	uses yocto_relay;
vb	yocto_relay.vb
cs	yocto_relay.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YRelay;
py	from yocto_relay import *

Fonction globales

yFindRelay(func)

Permet de retrouver un relais d'après un identifiant donné.

yFirstRelay()

Commence l'énumération des relais accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YRelay

relay→delayedPulse(ms_delay, ms_duration)

Pré-programme une impulsion

relay→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du relais au format TYPE(NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

relay→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du relais (pas plus de 6 caractères).

relay→get_countdown()

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse().

relay→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du relais.

relay→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du relais.

relay→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du relais au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

relay→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

relay→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du relais, sans référence au module.

relay→get_hardwareId()	Retourne l'identifiant matériel unique du relais au format SERIAL.FUNCTIONID.
relay→get_logicalName()	Retourne le nom logique du relais.
relay→get_maxTimeOnStateA()	Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.
relay→get_maxTimeOnStateB()	Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.
relay→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
relay→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
relay→get_output()	Retourne l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.
relay→get_pulseTimer()	Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée.
relay→get_state()	Retourne l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif).
relay→get_stateAtPowerOn()	Retourne l'état du relais au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).
relay→get(userData)	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
relay→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant le relais est joignable, sans déclencher d'erreur.
relay→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant le relais est joignable, sans déclencher d'erreur.
relay→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes du relais, avec une durée de validité spécifiée.
relay→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes du relais, avec une durée de validité spécifiée.
relay→nextRelay()	Continue l'énumération des relais commencée à l'aide de yFirstRelay().
relay→pulse(ms_duration)	Commute le relais à l'état B (actif) pour un durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément vers l'état A (état de repos).
relay→registerValueCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
relay→set_logicalName(newval)	Modifie le nom logique du relais.
relay→set_maxTimeOnStateA(newval)	Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.
relay→set_maxTimeOnStateB(newval)	

3. Reference

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

relay→set_output(newval)

Modifie l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

relay→set_state(newval)

Modifie l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

relay→set_stateAtPowerOn(newval)

Pré-programme l'état du relais au démarrage du module(A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

relay→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

relay→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YRelay.FindRelay()

YRelay

yFindRelay() YRelay.FindRelay()

Permet de retrouver un relais d'après un identifiant donné.

```
def FindRelay( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le relais soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YRelay.isOnLine()` pour tester si le relais est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le relais sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YRelay` qui permet ensuite de contrôler le relais.

YRelay.FirstRelay()

YRelay

yFirstRelay()YRelay.FirstRelay()

Commence l'énumération des relais accessibles par la librairie.

```
def FirstRelay( )
```

Utiliser la fonction YRelay.nextRelay() pour itérer sur les autres relais.

Retourne :

un pointeur sur un objet YRelay, correspondant au premier relais accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de relais disponibles.

relay→delayedPulse()relay.delayedPulse()**YRelay**

Pré-programme une impulsion

```
def delayedPulse( ms_delay, ms_duration)
```

Paramètres :

ms_delay délai d'attente avant l'impulsion, en millisecondes

ms_duration durée de l'impulsion, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→describe()relay.describe()**YRelay**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du relais au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le relais (ex: Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1)

relay→get_advertisedValue()**YRelay****relay→advertisedValue()relay.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante du relais (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du relais (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

relay→get_countdown()**YRelay****relay→countdown()relay.get_countdown()**

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse().

```
def get_countdown( )
```

Si aucune impulsion n'est programmée, retourne zéro.

Retourne :

un entier représentant le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse()

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_COUNTDOWN_INVALID.

relay→getErrorMessage()**YRelay****relay→errorMessage()relay.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du relais.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du relais.

relay→get_errorType()

YRelay

relay→errorType()relay.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du relais.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du relais.

relay→get_friendlyName()**YRelay****relay→friendlyName()relay.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du relais au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et du relais si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du relais (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le relais en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

relay→get_functionDescriptor()
relay→functionDescriptor()
relay.get_functionDescriptor()

YRelay

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

relay→get_functionId()**YRelay****relay→functionId()relay.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du relais, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le relais (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

relay→get_hardwareId()	YRelay
relay→hardwareId()relay.get_hardwareId()	

Retourne l'identifiant matériel unique du relais au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du relais (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le relais (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

relay→get_logicalName()**YRelay****relay→logicalName()relay.get_logicalName()**

Retourne le nom logique du relais.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du relais.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

relay→get_maxTimeOnStateA()
relay→maxTimeOnStateA()
relay.get_maxTimeOnStateA()

YRelay

Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.

```
def get_maxTimeOnStateA( )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Retourne :

un entier représentant le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MAXTIMEONSTATEA_INVALID.

relay→get_maxTimeOnStateB()
relay→maxTimeOnStateB()
relay.get_maxTimeOnStateB()

YRelay

Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

```
def get_maxTimeOnStateB( )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Retourne :

un entier représentant le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MAXTIMEONSTATEB_INVALID.

relay→get_module()

YRelay

relay→module()relay.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

relay→get_output()**YRelay****relay→output()relay.get_output()**

Retourne l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

```
def get_output( )
```

Retourne :

soit Y_OUTPUT_OFF, soit Y_OUTPUT_ON, selon l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OUTPUT_INVALID.

relay→get_pulseTimer()	YRelay
relay→pulseTimer()relay.get_pulseTimer()	

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée.

```
def get_pulseTimer( )
```

Si aucune impulsion n'est en cours, retourne zéro.

Retourne :

un entier représentant le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSE_TIMER_INVALID.

relay→get_state()**YRelay****relay→state()relay.get_state()**

Retourne l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

```
def get_state( )
```

Retourne :

soit Y_STATE_A, soit Y_STATE_B, selon l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STATE_INVALID.

relay→get_stateAtPowerOn()	YRelay
relay→stateAtPowerOn()relay.get_stateAtPowerOn()	

Retourne l'état du relais au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

```
def get_stateAtPowerOn( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_STATEATPOWERON_UNCHANGED, Y_STATEATPOWERON_A et Y_STATEATPOWERON_B représentant l'état du relais au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STATEATPOWERON_INVALID.

relay→get(userData)**YRelay****relay→userData()relay.get(userData())**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData( )
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

relay→isOnline()relay.isOnline()**YRelay**

Vérifie si le module hébergeant le relais est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du relais sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le relais est joignable, false sinon

relay→load()relay.load()

YRelay

Met en cache les valeurs courantes du relais, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity )
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→nextRelay()relay.nextRelay()

YRelay

Continue l'énumération des relais commencée à l'aide de `yFirstRelay()`.

```
def nextRelay( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YRelay` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

relay→pulse()relay.pulse()******YRelay**

Commute le relais à l'état B (actif) pour un durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément vers l'état A (état de repos).

```
def pulse( ms_duration )
```

Paramètres :

ms_duration durée de l'impulsion, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→registerValueCallback() relay.registerValueCallback()

YRelay

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

relay→set_logicalName()**YRelay****relay→setLogicalName()relay.set_logicalName()**

Modifie le nom logique du relais.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du relais.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→set_maxTimeOnStateA()
relay→setMaxTimeOnStateA()
relay.set_maxTimeOnStateA()

YRelay

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.

```
def set_maxTimeOnStateA( newval )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→set_maxTimeOnStateB()
relay→setMaxTimeOnStateB()
relay.set_maxTimeOnStateB()

YRelay

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le relais peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

```
def set_maxTimeOnStateB( newval)
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→set_output()**YRelay****relay→setOutput()relay.set_output()**

Modifie l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

```
def set_output( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_OUTPUT_OFF, soit Y_OUTPUT_ON, selon l'état de la sortie du relais, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay->set_state()**YRelay****relay->setState()relay.set_state()**

Modifie l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

```
def set_state( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_STATE_A, soit Y_STATE_B, selon l'état du relais (A pour la position de repos, B pour l'état actif)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→set_stateAtPowerOn()	YRelay
relay→setStateAtPowerOn()	
relay.set_stateAtPowerOn()	

Pré-programme l'état du relais au démarrage du module(A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

```
def set_stateAtPowerOn( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_STATEATPOWERON_UNCHANGED, Y_STATEATPOWERON_A et Y_STATEATPOWERON_B

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

relay→set(userData)**YRelay****relay→setUserData()relay.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.39. Interface des fonctions de type senseur

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_api.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YAPI = yoctolib.YAPI;
var YModule = yoctolib.YModule;
php require_once('yocto_api.php');
cpp #include "yocto_api.h"
m #import "yocto_api.h"
pas uses yocto_api;
vb yocto_api.vb
cs yocto_api.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YModule;
py from yocto_api import *

```

Fonction globales

yFindSensor(func)

Permet de retrouver un senseur d'après un identifiant donné.

yFirstSensor()

Commence l'énumération des senseurs accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YSensor

sensor->calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

sensor->describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du senseur au format TYPE(NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

sensor->get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du senseur (pas plus de 6 caractères).

sensor->get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule.

sensor->get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la mesure, en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule.

sensor->get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du senseur.

sensor->get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du senseur.

sensor->get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du senseur au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

sensor->get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

sensor->get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du senseur, sans référence au module.

sensor->get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du senseur au format SERIAL . FUNCTIONID.
sensor→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.
sensor→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
sensor→get_logicalName()
Retourne le nom logique du senseur.
sensor→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.
sensor→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
sensor→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
sensor→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
sensor→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
sensor→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
sensor→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle la mesure est exprimée.
sensor→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
sensor→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le senseur est joignable, sans déclencher d'erreur.
sensor→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le senseur est joignable, sans déclencher d'erreur.
sensor→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du senseur, avec une durée de validité spécifiée.
sensor→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
sensor→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du senseur, avec une durée de validité spécifiée.
sensor→nextSensor()
Continue l'énumération des senseurs commencée à l'aide de yFirstSensor().
sensor→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
sensor→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
sensor→set_highestValue(newval)
Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
sensor→set_logFrequency(newval)

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

sensor→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du senseur.

sensor→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

sensor→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

sensor→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

sensor→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

sensor→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YSensor.FindSensor()**YSensor****yFindSensor()YSensor.FindSensor()**

Permet de retrouver un senseur d'après un identifiant donné.

```
def FindSensor( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le senseur soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YSensor.isOnline()` pour tester si le senseur est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le senseur sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YSensor` qui permet ensuite de contrôler le senseur.

YSensor.FirstSensor() yFirstSensor()YSensor.FirstSensor()

YSensor

Commence l'énumération des senseurs accessibles par la librairie.

```
def FirstSensor( )
```

Utiliser la fonction YSensor.nextSensor() pour itérer sur les autres senseurs.

Retourne :

un pointeur sur un objet YSensor, correspondant au premier senseur accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de senseurs disponibles.

**sensor→calibrateFromPoints()
sensor.calibrateFromPoints()****YSensor**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→describe()sensor.describe()**YSensor**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du senseur au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le senseur (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

sensor→get_advertisedValue()
sensor→advertisedValue()
sensor.get_advertisedValue()

YSensor

Retourne la valeur courante du senseur (pas plus de 6 caractères).

def get_advertisedValue()

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du senseur (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

sensor→get_currentRawValue()
sensor→currentRawValue()
sensor.get_currentRawValue()

YSensor

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

sensor→get_currentValue()**YSensor****sensor→currentValue()sensor.get_currentValue()**

Retourne la valeur actuelle de la mesure, en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la mesure, en l'unité spécifiée, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

sensor→get_errorMessage() YSensor
sensor→errorMessage()sensor.get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du senseur.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du senseur.

sensor→get_errorType()**YSensor****sensor→errorType()sensor.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du senseur.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du senseur.

sensor→get_friendlyName()	YSensor
sensor→friendlyName()sensor.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global du senseur au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne rentrée utilise soit les noms logiques du module et du senseur si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du senseur (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le senseur en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

sensor→get_functionDescriptor()
sensor→functionDescriptor()
sensor.get_functionDescriptor()

YSensor

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

sensor→get_functionId()
sensor→functionId()sensor.get_functionId()

YSensor

Retourne l'identifiant matériel du senseur, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le senseur (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

sensor→get_hardwareId()	YSensor
sensor→hardwareId()sensor.get_hardwareId()	

Retourne l'identifiant matériel unique du senseur au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du senseur (par exemple RELAY01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le senseur (ex: RELAY01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

sensor→get_highestValue()

YSensor

sensor→highestValue()sensor.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la mesure depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

sensor→get_logFrequency()**YSensor****sensor→logFrequency()sensor.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

sensor→get_logicalName()

YSensor

sensor→logicalName()sensor.get_logicalName()

Retourne le nom logique du senseur.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du senseur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_LOGICALNAME_INVALID`.

sensor→get_lowestValue()**YSensor****sensor→lowestValue()sensor.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la mesure depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

sensor→get_module()
sensor→module()sensor.get_module()

YSensor

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

sensor→get_recordedData()	YSensor
sensor→recordedData()sensor.get_recordedData()	

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

sensor→get_reportFrequency()
sensor→reportFrequency()
sensor.get_reportFrequency()

YSensor

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

sensor→get_resolution()**YSensor****sensor→resolution()sensor.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

sensor→get_unit()

YSensor

sensor→unit()|sensor.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la mesure est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la mesure est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

sensor→get(userData)**YSensor****sensor→userData()sensor.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

sensor→isOnline()sensor.isOnline()**YSensor**

Vérifie si le module hébergeant le senseur est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du senseur sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le senseur est joignable, false sinon

sensor→load()|sensor.load()**YSensor**

Met en cache les valeurs courantes du senseur, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→loadCalibrationPoints()
sensor.loadCalibrationPoints()**YSensor**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→nextSensor()|sensor.nextSensor()**YSensor**

Continue l'énumération des senseurs commencée à l'aide de `yFirstSensor()`.

```
def nextSensor( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YSensor` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**sensor→registerTimedReportCallback()
sensor.registerTimedReportCallback()****YSensor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

sensor→registerValueCallback()
sensor.registerValueCallback()**YSensor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

sensor→set_highestValue() YSensor
sensor→setHighestValue()sensor.set_highestValue()

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set_logFrequency()
sensor→setLogFrequency()
sensor.set_logFrequency()

YSensor

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set_logicalName()	YSensor
sensor→setLogicalName()sensor.set_logicalName()	

Modifie le nom logique du senseur.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du senseur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set_lowestValue()	YSensor
sensor→setLowestValue()sensor.set_lowestValue()	

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set_reportFrequency()
sensor→setReportFrequency()
sensor.set_reportFrequency()

YSensor

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set_resolution()**YSensor****sensor→setResolution()sensor.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

sensor→set(userData)

YSensor

sensor→setUserData()sensor.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.40. Interface de la fonction SerialPort

La fonction SerialPort permet de piloter entièrement un module d'interface série Yoctopuce, pour envoyer et recevoir des données et configurer les paramètres de transmission (vitesse, nombre de bits, parité, contrôle de flux et protocole). Notez que les interfaces série Yoctopuce ne sont pas des visibles comme des ports COM virtuels. Ils sont faits pour être utilisés comme tous les autres modules Yoctopuce.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_serialport.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YSerialPort = yoctolib.YSerialPort;
php require_once('yocto_serialport.php');
cpp #include "yocto_serialport.h"
m #import "yocto_serialport.h"
pas uses yocto_serialport;
vb yocto_serialport.vb
cs yocto_serialport.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YSerialPort;
py from yocto_serialport import *

```

Fonction globales

yFindSerialPort(func)

Permet de retrouver une port série d'après un identifiant donné.

yFirstSerialPort()

Commence l'énumération des le port série accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YSerialPort

serialport→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port série au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

serialport→get_CTS()

Lit l'état de la ligne CTS.

serialport→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du port série (pas plus de 6 caractères).

serialport→get_errCount()

Retourne le nombre d'erreurs de communication détectées depuis la dernière mise à zéro.

serialport→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port série.

serialport→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port série.

serialport→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du port série au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

serialport→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

serialport→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du port série, sans référence au module.

serialport→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du port série au format SERIAL . FUNCTIONID.

3. Reference

serialport→get_lastMsg()	Retourne le dernier message reçu (pour les protocoles de type Line, Frame et Modbus).
serialport→get_logicalName()	Retourne le nom logique du port série.
serialport→get_module()	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
serialport→get_module_async(callback, context)	Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
serialport→get_msgCount()	Retourne le nombre de messages reçus depuis la dernière mise à zéro.
serialport→get_protocol()	Retourne le type de protocole utilisé sur la communication série, sous forme d'une chaîne de caractères.
serialport→get_rxCount()	Retourne le nombre d'octets reçus depuis la dernière mise à zéro.
serialport→get_serialMode()	Retourne les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1".
serialport→get_txCount()	Retourne le nombre d'octets transmis depuis la dernière mise à zéro.
serialport→get(userData)	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
serialport→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant le port série est joignable, sans déclencher d'erreur.
serialport→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant le port série est joignable, sans déclencher d'erreur.
serialport→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes du port série, avec une durée de validité spécifiée.
serialport→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes du port série, avec une durée de validité spécifiée.
serialport→modbusReadBits(slaveNo, pduAddr, nBits)	Lit un ou plusieurs bits contigus depuis un périphérique MODBUS.
serialport→modbusReadInputBits(slaveNo, pduAddr, nBits)	Lit un ou plusieurs bits contigus depuis un périphérique MODBUS.
serialport→modbusReadInputRegisters(slaveNo, pduAddr, nWords)	Lit un ou plusieurs registres d'entrée (registre en lecture seule) depuis un périphérique MODBUS.
serialport→modbusReadRegisters(slaveNo, pduAddr, nWords)	Lit un ou plusieurs registres interne depuis un périphérique MODBUS.
serialport→modbusWriteAndReadRegisters(slaveNo, pduWriteAddr, values, pduReadAddr, nReadWords)	Modifie l'état de plusieurs bits (ou relais) contigus sur un périphérique MODBUS.
serialport→modbusWriteBit(slaveNo, pduAddr, value)	Modifie l'état d'un seul bit (ou relais) sur un périphérique MODBUS.
serialport→modbusWriteBits(slaveNo, pduAddr, bits)	Modifie l'état de plusieurs bits (ou relais) contigus sur un périphérique MODBUS.
serialport→modbusWriteRegister(slaveNo, pduAddr, value)	Modifie la valeur d'un registre interne 16 bits sur un périphérique MODBUS.
serialport→modbusWriteRegisters(slaveNo, pduAddr, values)	

Modifie l'état de plusieurs registres internes 16 bits contigus sur un périphérique MODBUS.
serialport→nextSerialPort()
Continue l'énumération des le port série commencée à l'aide de <code>yFirstSerialPort()</code> .
serialport→queryLine(query, maxWait)
Envoie un message sous forme de ligne de texte sur le port série, et lit la réponse reçue.
serialport→queryMODBUS(slaveNo, pduBytes)
Envoie un message à un périphérique MODBUS esclave connecté au port série, et lit la réponse reçue.
serialport→readHex(nBytes)
Lit le contenu du tampon de réception sous forme hexadécimale, à partir de la position courante dans le flux de donnée.
serialport→readLine()
Lit la prochaine ligne (ou le prochain message) du tampon de réception, à partir de la position courante dans le flux de donnée.
serialport→readMessages(pattern, maxWait)
Cherche les messages entrants dans le tampon de réception correspondant à un format donné, à partir de la position courante.
serialport→readStr(nChars)
Lit le contenu du tampon de réception sous forme de string, à partir de la position courante dans le flux de donnée.
serialport→read_seek(rxCountVal)
Change le pointeur de position courante dans le flux de donnée à la valeur spécifiée.
serialport→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
serialport→reset()
Remet à zéro tous les compteurs et efface les tampons.
serialport→set_RTS(val)
Change manuellement l'état de la ligne RTS.
serialport→set_logicalName(newval)
Modifie le nom logique du port série.
serialport→set_protocol(newval)
Modifie le type de protocol utilisé sur la communication série.
serialport→set_serialMode(newval)
Modifie les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1".
serialport→set(userData)
Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode <code>get(userData)</code> .
serialport→wait_async(callback, context)
Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.
serialport→writeArray(byteList)
Envoie une séquence d'octets (fournie sous forme d'une liste) sur le port série.
serialport→writeBin(buff)
Envoie un objet binaire tel quel sur le port série.
serialport→writeHex(hexString)
Envoie une séquence d'octets (fournie sous forme de chaîne hexadécimale) sur le port série.
serialport→writeLine(text)

3. Reference

Envoie une chaîne de caractères sur le port série, suivie d'un saut de ligne (CR LF).

serialport→writeMODBUS(hexString)

Envoie une commande MODBUS (fournie sous forme de chaîne hexadécimale) sur le port série.

serialport→writeStr(text)

Envoie une chaîne de caractères telle quelle sur le port série.

YSerialPort.FindSerialPort()**YSerialPort****yFindSerialPort()YSerialPort.FindSerialPort()**

Permet de retrouver une port série d'après un identifiant donné.

```
def FindSerialPort( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le port série soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YSerialPort.isOnline()` pour tester si le port série est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le port série sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YSerialPort` qui permet ensuite de contrôler le port série.

YSerialPort.FirstSerialPort()

YSerialPort

yFirstSerialPort()YSerialPort.FirstSerialPort()

Commence l'énumération des le port série accessibles par la librairie.

```
def FirstSerialPort( )
```

Utiliser la fonction `YSerialPort.nextSerialPort()` pour itérer sur les autres le port série.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YSerialPort`, correspondant au premier port série accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas du port série disponibles.

serialport→describe()serialport.describe()**YSerialPort**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du port série au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le port série (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

serialport→get_CTS()

YSerialPort

serialport→CTS()serialport.get_CTS()

Lit l'état de la ligne CTS.

```
def get_CTS( )
```

La ligne CTS est habituellement pilotée par le signal RTS du périphérique série connecté.

Retourne :

1 si le CTS est signalé (niveau haut), 0 si le CTS n'est pas actif (niveau bas).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→get_advertisedValue()
serialport→advertisedValue()
serialport.get_advertisedValue()

YSerialPort

Retourne la valeur courante du port série (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du port série (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

serialport→get_errCount()

YSerialPort

serialport→errCount()serialport.get_errCount()

Retourne le nombre d'erreurs de communication détectées depuis la dernière mise à zéro.

```
def get_errCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre d'erreurs de communication détectées depuis la dernière mise à zéro

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ERRCOUNT_INVALID.

serialport→get_errorMessage()
serialport→errorMessage()
serialport.get_errorMessage()

YSerialPort

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port série.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port série.

serialport→get_errorType()

YSerialPort

serialport→errorType()serialport.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du port série.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du port série.

`serialport→get_friendlyName()`
`serialport→friendlyName()`
`serialport.get_friendlyName()`

YSerialPort

Retourne un identifiant global du port série au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

`def get_friendlyName()`

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du port série si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du port série (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port série en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

serialport→get_functionDescriptor()
serialport→functionDescriptor()
serialport.get_functionDescriptor()

YSerialPort

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

serialport→get_functionId()**YSerialPort****serialport→functionId()serialport.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du port série, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port série (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

serialport→get_hardwareId()

YSerialPort

serialport→hardwareId()serialport.get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du port série au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du port série (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le port série (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

serialport→get_lastMsg()**YSerialPort****serialport→lastMsg()serialport.get_lastMsg()**

Retourne le dernier message reçu (pour les protocoles de type Line, Frame et Modbus).

```
def get_lastMsg( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le dernier message reçu (pour les protocoles de type Line, Frame et Modbus)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LASTMSG_INVALID.

serialport→get_logicalName()
serialport→logicalName()
serialport.get_logicalName()

YSerialPort

Retourne le nom logique du port série.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du port série.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

serialport→get_module()**YSerialPort****serialport→module()serialport.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

serialport→get_msgCount()

YSerialPort

serialport→msgCount()serialport.get_msgCount()

Retourne le nombre de messages reçus depuis la dernière mise à zéro.

```
def get_msgCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre de messages reçus depuis la dernière mise à zéro

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MSGCOUNT_INVALID.

serialport→get_protocol()**YSerialPort****serialport→protocol()serialport.get_protocol()**

Retourne le type de protocole utilisé sur la communication série, sous forme d'une chaîne de caractères.

```
def get_protocol( )
```

Les valeurs possibles sont "Line" pour des messages ASCII séparés par des retours de ligne, "Frame:[timeout]ms" pour des messages binaires séparés par une temporisation, "Modbus-ASCII" pour des messages MODBUS en mode ASCII, "Modbus-RTU" pour des messages MODBUS en mode RTU, "Char" pour un flux ASCII continu ou "Byte" pour un flux binaire continue.

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le type de protocole utilisé sur la communication série, sous forme d'une chaîne de caractères

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PROTOCOL_INVALID.

serialport→get_rxCount()

YSerialPort

serialport→rxCount()serialport.get_rxCount()

Retourne le nombre d'octets reçus depuis la dernière mise à zéro.

```
def get_rxCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre d'octets reçus depuis la dernière mise à zéro

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RXCOUNT_INVALID.

serialport→get_serialMode()**YSerialPort****serialport→serialMode()serialport.get_serialMode()**

Retourne les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1".

```
def get_serialMode( )
```

La chaîne contient le taux de transfert, le nombre de bits de données, la parité parité et le nombre de bits d'arrêt. Un suffixe supplémentaire optionnel est inclus si une option de contrôle de flux est active: "CtsRts" pour le contrôle de flux matériel, "XOnXOff" pour le contrôle de flux logique et "Simplex" pour l'utilisation du signal RTS pour l'acquisition d'un bus partagé (tel qu'utilisé pour certains adaptateurs RS485 par exemple).

Retourne :

une chaîne de caractères représentant les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1"

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_SERIALMODE_INVALID**.

serialport→get_txCount()

YSerialPort

serialport→txCount()serialport.get_txCount()

Retourne le nombre d'octets transmis depuis la dernière mise à zéro.

```
def get_txCount( )
```

Retourne :

un entier représentant le nombre d'octets transmis depuis la dernière mise à zéro

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_TCOUNT_INVALID`.

serialport→get(userData)**YSerialPort****serialport→userData()serialport.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

serialport→isOnline()serialport.isOnline()**YSerialPort**

Vérifie si le module hébergeant le port série est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du port série sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le port série est joignable, `false` sinon

serialport→load()serialport.load()**YSerialPort**

Met en cache les valeurs courantes du port série, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→modbusReadBits()
serialport.modbusReadBits()**YSerialPort**

Lit un ou plusieurs bits contigus depuis un périphérique MODBUS.

```
def modbusReadBits( slaveNo, pduAddr, nBits)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x01 (Read Coils).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à interroger

pduAddr adresse relative du premier bit à lire (indexé à partir de zéro).

nBits nombre de bits à lire

Retourne :

un vecteur d'entiers, correspondant chacun à un bit.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

**serialport→modbusReadInputBits()
serialport.modbusReadInputBits()****YSerialPort**

Lit un ou plusieurs bits contigus depuis un périphérique MODBUS.

```
def modbusReadInputBits( slaveNo, pduAddr, nBits)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x02 (Read Discrete Inputs).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à interroger

pduAddr adresse relative du premier bit à lire (indexé à partir de zéro).

nBits nombre de bits à lire

Retourne :

un vecteur d'entiers, correspondant chacun à un bit.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

serialport→modbusReadInputRegisters()
serialport.modbusReadInputRegisters()**YSerialPort**

Lit un ou plusieurs registres d'entrée (registre en lecture seule) depuis un périphérique MODBUS.

```
def modbusReadInputRegisters( slaveNo, pduAddr, nWords)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x04 (Read Input Registers).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à interroger

pduAddr adresse relative du premier registre d'entrée à lire (indexé à partir de zéro).

nWords nombre de registres d'entrée à lire

Retourne :

un vecteur d'entiers, correspondant chacun à une valeur d'entrée (16 bits).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

serialport→modbusReadRegisters()
serialport.modbusReadRegisters()**YSerialPort**

Lit un ou plusieurs registres interne depuis un périphérique MODBUS.

```
def modbusReadRegisters( slaveNo, pduAddr, nWords)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x03 (Read Holding Registers).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à interroger

pduAddr adresse relative du premier registre interne à lire (indexé à partir de zéro).

nWords nombre de registres internes à lire

Retourne :

un vecteur d'entiers, correspondant chacun à une valeur de registre (16 bits).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

serialport→modbusWriteAndReadRegisters()
serialport.modbusWriteAndReadRegisters()**YSerialPort**

Modifie l'état de plusieurs bits (ou relais) contigus sur un périphérique MODBUS.

```
def modbusWriteAndReadRegisters( slaveNo, pduWriteAddr, values, pduReadAddr, nReadWords )
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x17 (Read/Write Multiple Registers).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à piloter

pduWriteAddr adresse relative du premier registre interne à modifier (indexé à partir de zéro).

values vecteur de valeurs 16 bits à appliquer

pduReadAddr adresse relative du premier registre interne à lire (indexé à partir de zéro).

nReadWords nombre de registres internes à lire

Retourne :

un vecteur d'entiers, correspondant chacun à une valeur de registre (16 bits) lue.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

**serialport→modbusWriteBit()
serialport.modbusWriteBit()****YSerialPort**

Modifie l'état d'un seul bit (ou relais) sur un périphérique MODBUS.

```
def modbusWriteBit( slaveNo, pduAddr, value)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x05 (Write Single Coil).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à piloter

pduAddr adresse relative du bit à modifier (indexé à partir de zéro).

value la valeur à appliquer (0 pour l'état OFF, non-zéro pour l'état ON)

Retourne :

le nombre de bits affectés sur le périphérique (1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

serialport→modbusWriteBits() **serialport.modbusWriteBits()**

YSerialPort

Modifie l'état de plusieurs bits (ou relais) contigus sur un périphérique MODBUS.

```
def modbusWriteBits( slaveNo, pduAddr, bits)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x0f (Write Multiple Coils).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à piloter

pduAddr adresse relative du premier bit à modifier (indexé à partir de zéro).

bits vecteur de bits à appliquer (un entier par bit)

Retourne :

le nombre de bits affectés sur le périphérique

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

**serialport→modbusWriteRegister()
serialport.modbusWriteRegister()****YSerialPort**

Modifie la valeur d'un registre interne 16 bits sur un périphérique MODBUS.

```
def modbusWriteRegister( slaveNo, pduAddr, value)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x06 (Write Single Register).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à piloter
pduAddr adresse relative du registre à modifier (indexé à partir de zéro).
value la valeur 16 bits à appliquer

Retourne :

le nombre de registres affectés sur le périphérique (1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

serialport→modbusWriteRegisters() serialport.modbusWriteRegisters()

YSerialPort

Modifie l'état de plusieurs registres internes 16 bits contigus sur un périphérique MODBUS.

```
def modbusWriteRegisters( slaveNo, pduAddr, values)
```

Cette méthode utilise le code de fonction MODBUS 0x10 (Write Multiple Registers).

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave à piloter

pduAddr adresse relative du premier registre interne à modifier (indexé à partir de zéro).

values vecteur de valeurs 16 bits à appliquer

Retourne :

le nombre de registres affectés sur le périphérique

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne zéro.

serialport→nextSerialPort()serialport.nextSerialPort()**YSerialPort**

Continue l'énumération des le port série commencée à l'aide de `yFirstSerialPort()`.

```
def nextSerialPort( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YSerialPort` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

serialport→queryLine()|serialport.queryLine()**YSerialPort**

Envoie un message sous forme de ligne de texte sur le port série, et lit la réponse reçue.

```
def queryLine( query, maxWait)
```

Cette fonction ne peut être utilisée que lorsque le module est configuré en protocole 'Line'.

Paramètres :

query le message à envoyer (sans le retour de chariot)

maxWait le temps maximum d'attente pour obtenir une réponse (en millisecondes).

Retourne :

la première ligne de texte reçue après l'envoi du message. Les lignes suivantes peuvent être obtenues avec des appels à readLine ou readMessages.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**serialport→queryMODBUS()
serialport.queryMODBUS()****YSerialPort**

Envoie un message à un périphérique MODBUS esclave connecté au port série, et lit la réponse reçue.

```
def queryMODBUS( slaveNo, pduBytes)
```

Le contenu du message est le PDU, fourni sous forme de vecteur d'octets.

Paramètres :

slaveNo adresse du périphérique MODBUS esclave

pduBytes message à envoyer (PDU), sous forme de vecteur d'octets. Le premier octet du PDU est le code de fonction MODBUS.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide (ou une réponse d'erreur).

serialport→readHex()|serialport.readHex()**YSerialPort**

Lit le contenu du tampon de réception sous forme hexadécimale, à partir de la position courante dans le flux de donnée.

```
def readHex( nBytes )
```

Si le contenu à la position n'est plus disponible dans le tampon de réception, la fonction ne retournera que les données disponibles.

Paramètres :

nBytes le nombre maximal d'octets à lire

Retourne :

une chaîne de caractère avec le contenu du tampon de réception, encodé en hexadécimal

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→readLine()serialport.readLine()**YSerialPort**

Lit la prochaine ligne (ou le prochain message) du tampon de réception, à partir de la position courante dans le flux de donnée.

```
def readLine( )
```

Cette fonction ne peut être utilisée que lorsque le module est configuré pour gérer un protocole basé message, comme en mode 'Line' ou en protocole MODBUS. Elle ne fonctionne pas dans les modes de flux continu ('Char' et 'Byte'), pour lesquels le début d'un message n'est pas défini.

Si le contenu à la position n'est plus disponible dans le tampon de réception, la fonction retournera la plus ancienne ligne disponible et déplacera le pointeur de position juste après. Si aucune nouvelle ligne entière n'est disponible, la fonction retourne un chaîne vide.

Retourne :

une chaîne de caractère avec une ligne de texte

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**serialport→readMessages()
serialport.readMessages()****YSerialPort**

Cherche les messages entrants dans le tampon de réception correspondant à un format donné, à partir de la position courante.

```
def readMessages( pattern, maxWait)
```

Cette fonction ne peut être utilisée que lorsque le module est configuré pour gérer un protocole basé message, comme en mode 'Line' ou en protocole MODBUS. Elle ne fonctionne pas dans les modes de flux continu ('Char' et 'Byte'), pour lesquels le début d'un message n'est pas défini.

La recherche retourne tous les messages trouvés qui correspondent au format. Tant qu'aucun message adéquat n'est trouvé, la fonction attendra, au maximum pour le temps spécifié en argument (en millisecondes).

Paramètres :

pattern une expression régulière limitée décrivant le format de message désiré, ou une chaîne vide si aucun filtrage des messages n'est désiré. Pour les protocoles binaires, le format est appliqué à la représentation hexadécimale du message.

maxWait le temps maximum d'attente pour obtenir un message, tant qu'aucun n'est trouvé dans le tampon de réception (en millisecondes).

Retourne :

un tableau de chaînes de caractères contenant les messages trouvés. Les messages binaires sont convertis automatiquement en représentation hexadécimale.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un tableau vide.

serialport→readStr()serialport.readStr()**YSerialPort**

Lit le contenu du tampon de réception sous forme de string, à partir de la position courante dans le flux de donnée.

```
def readStr( nChars )
```

Si le contenu à la position n'est plus disponible dans le tampon de réception, la fonction ne retournera que les données disponibles.

Paramètres :

nChars le nombre maximum de caractères à lire

Retourne :

une chaîne de caractère avec le contenu du tampon de réception.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→read_seek()serialport.read_seek()

YSerialPort

Change le pointeur de position courante dans le flux de donnée à la valeur spécifiée.

```
def read_seek( rxCountVal)
```

Cette fonction n'a pas d'effet sur le module, elle ne fait que changer la valeur stockée dans l'objet YSerialPort qui sera utilisée pour les prochaines opérations de lecture.

Paramètres :

rxCountVal l'index de position absolue (valeur de rxCount) pour les opérations de lecture suivantes.

Retourne :

rien du tout.

**serialport→registerValueCallback()
serialport.registerValueCallback()****YSerialPort**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

serialport→reset()serialport.reset()

YSerialPort

Remet à zéro tous les compteurs et efface les tampons.

```
def reset( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→set_RTS()**YSerialPort****serialport→setRTS()serialport.set_RTS()**

Change manuellement l'état de la ligne RTS.

```
def set_RTS( val)
```

Cette fonction n'a pas d'effet lorsque le contrôle du flux par CTS/RTS est actif, car la ligne RTS est alors pilotée automatiquement.

Paramètres :

val 1 pour activer la ligne RTS, 0 pour la désactiver

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→set_logicalName()
serialport→setLogicalName()
serialport.set_logicalName()

YSerialPort

Modifie le nom logique du port série.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du port série.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→set_protocol()**YSerialPort****serialport→setProtocol()serialport.set_protocol()**

Modifie le type de protocol utilisé sur la communication série.

```
def set_protocol( newval)
```

Les valeurs possibles sont "Line" pour des messages ASCII séparés par des retours de ligne, "Frame:[timeout]ms" pour des messages binaires séparés par une temporisation, "Modbus-ASCII" pour des messages MODBUS en mode ASCII, "Modbus-RTU" pour des messages MODBUS en mode RTU, "Char" pour un flux ASCII continu ou "Byte" pour un flux binaire continue.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le type de protocol utilisé sur la communication série

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→set_serialMode()
serialport→setSerialMode()
serialport.set_serialMode()

YSerialPort

Modifie les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1".

```
def set_serialMode( newval )
```

La chaîne contient le taux de transfert, le nombre de bits de données, la parité parité et le nombre de bits d'arrêt. Un suffixe supplémentaire optionnel peut être inclus pour activer une option de contrôle de flux: "CtsRts" pour le contrôle de flux matériel, "XOnXOff" pour le contrôle de flux logique et "Simplex" pour l'utilisation du signal RTS pour l'acquisition d'un bus partagé (tel qu'utilisé pour certains adaptateurs RS485 par exemple).

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant les paramètres de communication du port, sous forme d'une chaîne de caractères du type "9600,8N1"

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→set(userData)**YSerialPort****serialport→setUserData()serialport.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData) data
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

serialport→writeArray()serialport.writeArray()**YSerialPort**

Envoie une séquence d'octets (fournie sous forme d'une liste) sur le port série.

```
def writeArray( byteList)
```

Paramètres :

byteList la liste d'octets à envoyer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→writeBin()serialport.writeBin()**YSerialPort**

Envoie un objet binaire tel quel sur le port série.

```
def writeBin( buff)
```

Paramètres :

buff l'objet binaire à envoyer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→writeHex()serialport.writeHex()

YSerialPort

Envoie une séquence d'octets (fournie sous forme de chaîne hexadécimale) sur le port série.

```
def writeHex( hexString)
```

Paramètres :

hexString la chaîne hexadécimale à envoyer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→writeLine()serialport.writeLine()**YSerialPort**

Envoie une chaîne de caractères sur le port série, suivie d'un saut de ligne (CR LF).

```
def writeLine( text)
```

Paramètres :

text la chaîne de caractères à envoyer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→writeMODBUS()**YSerialPort**

Envoie une commande MODBUS (fournie sous forme de chaîne hexadécimale) sur le port série.

```
def writeMODBUS( hexString )
```

Le message doit commencer par l'adresse de destination. Le CRC (ou LRC) MODBUS est ajouté automatiquement par la fonction. Cette fonction n'attend pas de réponse.

Paramètres :

hexString le message à envoyer, en hexadécimal, sans le CRC/LRC

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

serialport→writeStr()serialport.writeStr()**YSerialPort**

Envoie une chaîne de caractères telle quelle sur le port série.

```
def writeStr( text)
```

Paramètres :

text la chaîne de caractères à envoyer

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.41. Interface de la fonction Servo

La librairie de programmation Yoctopuce permet non seulement de déplacer le servo vers une position donnée, mais aussi de spécifier l'intervalle de temps dans lequel le mouvement doit être fait, de sorte à pouvoir synchroniser un mouvement sur plusieurs servos.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_servo.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YServo = yoctolib.YServo;
php require_once('yocto_servo.php');
cpp #include "yocto_servo.h"
m #import "yocto_servo.h"
pas uses yocto_servo;
vb yocto_servo.vb
cs yocto_servo.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YServo;
py from yocto_servo import *

```

Fonction globales

yFindServo(func)

Permet de retrouver un servo d'après un identifiant donné.

yFirstServo()

Commence l'énumération des servo accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YServo

servo→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du servo au format TYPE(NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

servo→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du servo (pas plus de 6 caractères).

servo→get_enabled()

Retourne l'état de fonctionnement du \$FUNCTION\$.

servo→get_enabledAtPowerOn()

Retourne l'état du générateur de signal de commande du servo au démarrage du module.

servo→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du servo.

servo→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du servo.

servo→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du servo au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

servo→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

servo→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du servo, sans référence au module.

servo→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du servo au format SERIAL.FUNCTIONID.

servo→get_logicalName()

Retourne le nom logique du servo.

`servo→get_module()`

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

`servo→get_module_async(callback, context)`

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

`servo→get_neutral()`

Retourne la durée en microsecondes de l'impulsion correspondant au neutre du servo.

`servo→get_position()`

Retourne la position courante du servo.

`servo→get_positionAtPowerOn()`

Retourne la position du servo au démarrage du module.

`servo→get_range()`

Retourne la plage d'utilisation du servo.

`servo→get_userData()`

Retourne le contenu de l'attribut `userData`, précédemment stocké à l'aide de la méthode `set(userData)`.

`servo→isOnline()`

Vérifie si le module hébergeant le servo est joignable, sans déclencher d'erreur.

`servo→isOnline_async(callback, context)`

Vérifie si le module hébergeant le servo est joignable, sans déclencher d'erreur.

`servo→load(msValidity)`

Met en cache les valeurs courantes du servo, avec une durée de validité spécifiée.

`servo→load_async(msValidity, callback, context)`

Met en cache les valeurs courantes du servo, avec une durée de validité spécifiée.

`servo→move(target, ms_duration)`

Déclenche un mouvement à vitesse constante vers une position donnée.

`servo→nextServo()`

Continue l'énumération des servo commencée à l'aide de `yFirstServo()`.

`servo→registerValueCallback(callback)`

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

`servo→set_enabled(newval)`

Démarre ou arrête le \$FUNCTION\$.

`servo→set_enabledAtPowerOn(newval)`

Configure l'état du générateur de signal de commande du servo au démarrage du module.

`servo→set_logicalName(newval)`

Modifie le nom logique du servo.

`servo→set_neutral(newval)`

Modifie la durée de l'impulsion correspondant à la position neutre du servo.

`servo→set_position(newval)`

Modifie immédiatement la consigne de position du servo.

`servo→set_positionAtPowerOn(newval)`

Configure la position du servo au démarrage du module.

`servo→set_range(newval)`

Modifie la plage d'utilisation du servo, en pourcents.

`servo→set_userData(data)`

Enregistre un contexte libre dans l'attribut `userData` de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode `get(userData)`.

`servo→wait_async(callback, context)`

3. Reference

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YServo.FindServo()

YServo

yFindServo()YServo.FindServo()

Permet de retrouver un servo d'après un identifiant donné.

```
def FindServo( func )
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le servo soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YServo.isOnline()` pour tester si le servo est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le servo sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YServo` qui permet ensuite de contrôler le servo.

YServo.FirstServo() yFirstServo()YServo.FirstServo()

YServo

Commence l'énumération des servo accessibles par la librairie.

```
def FirstServo( )
```

Utiliser la fonction YServo.nextServo() pour itérer sur les autres servo.

Retourne :

un pointeur sur un objet YServo, correspondant au premier servo accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de servo disponibles.

servo→describe()servo.describe()**YServo**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du servo au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le servo (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

servo→get_advertisedValue() YServo
servo→advertisedValue()servo.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du servo (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du servo (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

servo→get_enabled()**YServo****servo→enabled()servo.get_enabled()**

Retourne l'état de fonctionnement du \$FUNCTION\$.

```
def get_enabled( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE, selon l'état de fonctionnement du \$FUNCTION\$

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLED_INVALID.

servo→get_enabledAtPowerOn()
servo→enabledAtPowerOn()
servo.get_enabledAtPowerOn()

YServo

Retourne l'état du générateur de signal de commande du servo au démarrage du module.

```
def get_enabledAtPowerOn( )
```

Retourne :

soit Y_ENABLEDATPOWERON_FALSE, soit Y_ENABLEDATPOWERON_TRUE, selon l'état du générateur de signal de commande du servo au démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ENABLEDATPOWERON_INVALID.

servo→getErrorMessage()**YServo****servo→errorMessage()servo.getErrorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du servo.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du servo.

servo→get_errorType()
servo→errorType()servo.get_errorType()

YServo

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du servo.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du servo.

servo→get_friendlyName()**YServo****servo→friendlyName()servo.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du servo au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne retournée utilise soit les noms logiques du module et du servo si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du servo (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le servo en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

servo→get_functionDescriptor()
servo→functionDescriptor()
servo.get_functionDescriptor()

YServo

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

servo→get_functionId()**YServo****servo→functionId()servo.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du servo, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le servo (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

servo→get_hardwareId()

YServo

servo→hardwareId()servo.get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du servo au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du servo (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le servo (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

servo→get_logicalName()**YServo****servo→logicalName()servo.get_logicalName()**

Retourne le nom logique du servo.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du servo.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

servo→get_module()

YServo

servo→module()servo.get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

servo→get_neutral()**YServo****servo→neutral()servo.get_neutral()**

Retourne la durée en microsecondes de l'impulsion correspondant au neutre du servo.

```
def get_neutral( )
```

Retourne :

un entier représentant la durée en microsecondes de l'impulsion correspondant au neutre du servo

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_NEUTRAL_INVALID.

servo→get_position()
servo→position()servo.get_position()

YServo

Retourne la position courante du servo.

```
def get_position( )
```

Retourne :

un entier représentant la position courante du servo

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POSITION_INVALID.

servo→get_positionAtPowerOn()
servo→positionAtPowerOn()
servo.get_positionAtPowerOn()

YServo

Retourne la position du servo au démarrage du module.

```
def get_positionAtPowerOn( )
```

Retourne :

un entier représentant la position du servo au démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POSITIONATPOWERON_INVALID.

servo→get_range()

YServo

servo→range()servo.get_range()

Retourne la plage d'utilisation du servo.

```
def get_range( )
```

Retourne :

un entier représentant la plage d'utilisation du servo

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RANGE_INVALID.

servo→get(userData)**YServo****servo→userData()servo.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

servo→isOnline()servo.isOnline()**YServo**

Vérifie si le module hébergeant le servo est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du servo sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le servo est joignable, false sinon

servo→load()servo.load()**YServo**

Met en cache les valeurs courantes du servo, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→move()servo.move()**YServo**

Déclenche un mouvement à vitesse constante vers une position donnée.

```
def move( target, ms_duration )
```

Paramètres :

target nouvelle position à la fin du mouvement

ms_duration durée totale du mouvement, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→nextServo()servo.nextServo()**YServo**

Continue l'énumération des servo commencée à l'aide de `yFirstServo()`.

```
def nextServo( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YServo` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**servo→registerValueCallback()
servo.registerValueCallback()****YServo**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

servo→set_enabled()**YServo****servo→setEnabled()servo.set_enabled()**

Démarre ou arrête le \$FUNCTION\$.

```
def set_enabled( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_ENABLED_FALSE, soit Y_ENABLED_TRUE

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set_enabledAtPowerOn()
servo→setEnabledAtPowerOn()
servo.set_enabledAtPowerOn()

YServo

Configure l'état du générateur de signal de commande du servo au démarrage du module.

```
def set_enabledAtPowerOn( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval soit Y_ENABLEDATPOWERON_FALSE, soit Y_ENABLEDATPOWERON_TRUE

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set_logicalName()	YServo
servo→setLogicalName()servo.set_logicalName()	

Modifie le nom logique du servo.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du servo.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**servo→set_neutral()
servo→setNeutral()servo.set_neutral()****YServo**

Modifie la durée de l'impulsion correspondant à la position neutre du servo.

```
def set_neutral( newval )
```

La durée est spécifiée en microsecondes, et la valeur standard est 1500 [us]. Ce réglage permet de décaler la plage d'utilisation du servo. Attention, l'utilisation d'une plage supérieure aux caractéristiques du servo risque fortement d'endommager le servo.

Paramètres :

newval un entier représentant la durée de l'impulsion correspondant à la position neutre du servo

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set_position()**YServo****servo→setPosition()servo.set_position()**

Modifie immédiatement la consigne de position du servo.

```
def set_position( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant immédiatement la consigne de position du servo

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set_positionAtPowerOn()
servo→setPositionAtPowerOn()
servo.set_positionAtPowerOn()

YServo

Configure la position du servo au démarrage du module.

```
def set_positionAtPowerOn( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set_range()**YServo****servo→setRange()servo.set_range()**

Modifie la plage d'utilisation du servo, en pourcents.

```
def set_range( newval )
```

La valeur 100% correspond à un signal de commande standard, variant de 1 [ms] à 2 [ms]. Pour les servos supportent une plage double, de 0.5 [ms] à 2.5 [ms], vous pouvez utiliser une valeur allant jusqu'à 200%. Attention, l'utilisation d'une plage supérieure aux caractéristiques du servo risque fortement d'endommager le servo.

Paramètres :

newval un entier représentant la plage d'utilisation du servo, en pourcents

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

servo→set(userData())
servo→setUserData()servo.set(userData())**YServo**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.42. Interface de la fonction Temperature

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_temperature.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YTemperature = yoctolib.YTemperature;
php require_once('yocto_temperature.php');
cpp #include "yocto_temperature.h"
m #import "yocto_temperature.h"
pas uses yocto_temperature;
vb yocto_temperature.vb
cs yocto_temperature.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YTemperature;
py from yocto_temperature import *

```

Fonction globales

yFindTemperature(func)

Permet de retrouver un capteur de température d'après un identifiant donné.

yFirstTemperature()

Commence l'énumération des capteurs de température accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YTemperature

temperature→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

temperature→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de température au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

temperature→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de température (pas plus de 6 caractères).

temperature→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule.

temperature→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la température, en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule.

temperature→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de température.

temperature→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de température.

temperature→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de température au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

temperature→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

temperature→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de température, sans référence au module.

3. Reference

temperature→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de température au format SERIAL.FUNCTIONID.

temperature→get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la température depuis le démarrage du module.

temperature→get_logFrequency()

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

temperature→get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur de température.

temperature→get_lowestValue()

Retourne la valeur minimale observée pour la température depuis le démarrage du module.

temperature→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

temperature→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

temperature→get_recordedData(startTime, endTime)

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

temperature→get_reportFrequency()

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

temperature→get_resolution()

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

temperature→get_sensorType()

Retourne le type de capteur de température utilisé par le module

temperature→get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la température est exprimée.

temperature→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

temperature→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant le capteur de température est joignable, sans déclencher d'erreur.

temperature→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant le capteur de température est joignable, sans déclencher d'erreur.

temperature→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes du capteur de température, avec une durée de validité spécifiée.

temperature→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

temperature→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes du capteur de température, avec une durée de validité spécifiée.

temperature→nextTemperature()

Continue l'énumération des capteurs de température commencée à l'aide de yFirstTemperature().

temperature→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

temperature→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

temperature→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

temperature→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

temperature→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de température.

temperature→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

temperature→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

temperature→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

temperature→set_sensorType(newval)

Change le type de senseur utilisé par le module.

temperature→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

temperature→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YTemperature.FindTemperature()**YTemperature****yFindTemperature()YTemperature.FindTemperature()**

Permet de retrouver un capteur de température d'après un identifiant donné.

```
def FindTemperature( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de température soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YTemperature.isOnline()` pour tester si le capteur de température est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de température sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YTemperature` qui permet ensuite de contrôler le capteur de température.

YTemperature.FirstTemperature()**YTemperature****yFirstTemperature()YTemperature.FirstTemperature()**

Commence l'énumération des capteurs de température accessibles par la librairie.

```
def FirstTemperature( )
```

Utiliser la fonction `YTemperature.nextTemperature()` pour itérer sur les autres capteurs de température.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YTemperature`, correspondant au premier capteur de température accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de température disponibles.

**temperature→calibrateFromPoints()
temperature.calibrateFromPoints()****YTemperature**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→describe()temperature.describe()**YTemperature**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de température au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur de température (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

temperature→get_advertisedValue()
temperature→advertisedValue()
temperature.get_advertisedValue()

YTemperature

Retourne la valeur courante du capteur de température (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de température (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID**.

temperature→get_currentRawValue()
temperature→currentRawValue()
temperature.get_currentRawValue()**YTemperature**

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

temperature→get_currentValue()
temperature→currentValue()
temperature.get_currentValue()

YTemperature

Retourne la valeur actuelle de la température, en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la température, en degrés Celsius, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

temperature→getErrorMessage()
temperature→errorMessage()
temperature.getErrorMessage()

YTemperature

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de température.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de température.

temperature→get_errorType()
temperature→errorType()
temperature.get_errorType()

YTemperature

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de température.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de température.

temperature→get_friendlyName()
temperature→friendlyName()
temperature.get_friendlyName()

YTemperature

Retourne un identifiant global du capteur de température au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de température si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de température (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de température en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

temperature→get_functionDescriptor()
temperature→functionDescriptor()
temperature.get_functionDescriptor()

YTemperature

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

temperature→get_functionId()	YTemperature
temperature→functionId()	
temperature.get_functionId()	

Retourne l'identifiant matériel du capteur de température, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de température (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

temperature→get_hardwareId()
temperature→hardwareId()
temperature.get_hardwareId()

YTemperature

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de température au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de température (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de température (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

temperature→get_highestValue()
temperature→highestValue()
temperature.get_highestValue()

YTemperature

Retourne la valeur maximale observée pour la température depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la température depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

temperature→get_logFrequency()
temperature→logFrequency()
temperature.get_logFrequency()

YTemperature

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

temperature→get_logicalName()
temperature→logicalName()
temperature.get_logicalName()

YTemperature

Retourne le nom logique du capteur de température.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de température.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

temperature→get_lowestValue()
temperature→lowestValue()
temperature.get_lowestValue()

YTemperature

Retourne la valeur minimale observée pour la température depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la température depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

temperature→get_module()**YTemperature****temperature→module()temperature.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

temperature→get_recordedData()
temperature→recordedData()
temperature.get_recordedData()

YTemperature

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

temperature→get_reportFrequency()
temperature→reportFrequency()
temperature.get_reportFrequency()

YTemperature

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

temperature→get_resolution()
temperature→resolution()
temperature.get_resolution()

YTemperature

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

temperature→get_sensorType()
temperature→sensorType()
temperature.get_sensorType()

YTemperature

Retourne le type de capteur de température utilisé par le module

```
def get_sensorType( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_SENSORTYPE_DIGITAL, Y_SENSORTYPE_TYPE_K,
Y_SENSORTYPE_TYPE_E, Y_SENSORTYPE_TYPE_J, Y_SENSORTYPE_TYPE_N,
Y_SENSORTYPE_TYPE_R, Y_SENSORTYPE_TYPE_S, Y_SENSORTYPE_TYPE_T,
Y_SENSORTYPE_PT100_4WIRES, Y_SENSORTYPE_PT100_3WIRES et
Y_SENSORTYPE_PT100_2WIRES représentant le type de capteur de température utilisé par le module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SENSORTYPE_INVALID.

temperature→get_unit()

YTemperature

temperature→unit()temperature.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la température est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la température est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

temperature→get(userData)**YTemperature****temperature→userData()temperature.get(userData)**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

temperature→isOnline()**YTemperature**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de température est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de température sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de température est joignable, false sinon

temperature→load()temperature.load()**YTemperature**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de température, avec une durée de validité spécifiée.

def load(msValidity)

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→loadCalibrationPoints()
temperature.loadCalibrationPoints()**YTemperature**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**temperature→nextTemperature()
temperature.nextTemperature()****YTemperature**

Continue l'énumération des capteurs de température commencée à l'aide de `yFirstTemperature()`.

```
def nextTemperature( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YTemperature` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**temperature→registerTimedReportCallback()
temperature.registerTimedReportCallback()****YTemperature**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**temperature→registerValueCallback()
temperature.registerValueCallback()****YTemperature**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

temperature→set_highestValue()
temperature→setHighestValue()
temperature.set_highestValue()

YTemperature

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_logFrequency()
temperature→setLogFrequency()
temperature.set_logFrequency()

YTemperature

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_logicalName()
temperature→setLogicalName()
temperature.set_logicalName()

YTemperature

Modifie le nom logique du capteur de température.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de température.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_lowestValue()
temperature→setLowestValue()
temperature.set_lowestValue()

YTemperature

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_reportFrequency()
temperature→setReportFrequency()
temperature.set_reportFrequency()

YTemperature

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_resolution()
temperature→setResolution()
temperature.set_resolution()

YTemperature

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

def set_resolution(newval)

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set_sensorType()
temperature→setSensorType()
temperature.set_sensorType()

YTemperature

Change le type de senseur utilisé par le module.

```
def set_sensorType( newval )
```

Cette fonction sert à spécifier le type de thermocouple (K,E, etc..) raccordé au module. Cette fonction n'aura pas d'effet si le module utilise un capteur digital. N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_SENSORTYPE_DIGITAL, Y_SENSORTYPE_TYPE_K, Y_SENSORTYPE_TYPE_E, Y_SENSORTYPE_TYPE_J, Y_SENSORTYPE_TYPE_N, Y_SENSORTYPE_TYPE_R, Y_SENSORTYPE_TYPE_S, Y_SENSORTYPE_TYPE_T, Y_SENSORTYPE_PT100_4WIRES, Y_SENSORTYPE_PT100_3WIRES et Y_SENSORTYPE_PT100_2WIRES

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

temperature→set(userData)
temperature→setUserData()
temperature.set(userData)

YTemperature

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData) data
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.43. Interface de la fonction Tilt

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_tilt.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YTilt = yoctolib.YTilt;
php require_once('yocto_tilt.php');
cpp #include "yocto_tilt.h"
m #import "yocto_tilt.h"
pas uses yocto_tilt;
vb yocto_tilt.vb
cs yocto_tilt.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YTilt;
py from yocto_tilt import *

```

Fonction globales

yFindTilt(func)

Permet de retrouver un inclinomètre d'après un identifiant donné.

yFirstTilt()

Commence l'énumération des inclinomètres accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YTilt

tilt→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

tilt→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'inclinomètre au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

tilt→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'inclinomètre (pas plus de 6 caractères).

tilt→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule.

tilt→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de l'inclinaison, en degrés, sous forme de nombre à virgule.

tilt→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

tilt→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

tilt→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'inclinomètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

tilt→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

tilt→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'inclinomètre, sans référence au module.

tilt→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'inclinomètre au format SERIAL.FUNCTIONID.
tilt→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module.
tilt→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
tilt→get_logicalName() Retourne le nom logique de l'inclinomètre.
tilt→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module.
tilt→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
tilt→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
tilt→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
tilt→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
tilt→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
tilt→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle l'inclinaison est exprimée.
tilt→get(userData) Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
tilt→isOnline() Vérifie si le module hébergeant l'inclinomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
tilt→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant l'inclinomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.
tilt→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes de l'inclinomètre, avec une durée de validité spécifiée.
tilt→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues) Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
tilt→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes de l'inclinomètre, avec une durée de validité spécifiée.
tilt→nextTilt() Continue l'énumération des inclinomètres commencée à l'aide de yFirstTilt().
tilt→registerTimedReportCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
tilt→registerValueCallback(callback) Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
tilt→set_highestValue(newval) Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
tilt→set_logFrequency(newval)

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

tilt→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'inclinomètre.

tilt→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

tilt→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

tilt→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

tilt→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

tilt→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YTilt.FindTilt()**YTilt****yFindTilt()YTilt.FindTilt()**

Permet de retrouver un inclinomètre d'après un identifiant donné.

```
def FindTilt( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'inclinomètre soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YTilt.isOnline()` pour tester si l'inclinomètre est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'inclinomètre sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YTilt` qui permet ensuite de contrôler l'inclinomètre.

YTilt.FirstTilt()

YTilt

yFirstTilt()YTilt.FirstTilt()

Commence l'énumération des inclinomètres accessibles par la librairie.

```
def FirstTilt( )
```

Utiliser la fonction YTilt.nextTilt() pour itérer sur les autres inclinomètres.

Retourne :

un pointeur sur un objet YTilt, correspondant au premier inclinomètre accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de inclinomètres disponibles.

tilt→calibrateFromPoints()tilt.calibrateFromPoints()**YTilt**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

def calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→describe()tilt.describe()**YTilt**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'inclinomètre au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant l'inclinomètre (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

tilt→get_advertisedValue()**YTilt****tilt→advertisedValue()tilt.get_advertisedValue()**

Retourne la valeur courante de l'inclinomètre (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'inclinomètre (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

tilt→get_currentRawValue()	YTilt
tilt→currentRawValue()tilt.get_currentRawValue()	

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en degrés, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

tilt→get_currentValue()**YTilt****tilt→currentValue()tilt.get_currentValue()**

Retourne la valeur actuelle de l'inclinaison, en degrés, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de l'inclinaison, en degrés, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

tilt→getErrorMessage()	YTilt
tilt→errorMessage()tilt.getErrorMessage()	

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

```
def getErrorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

tilt→get_errorType()**YTilt****tilt→errorType()tilt.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'inclinomètre.

tilt→get_friendlyName()	YTilt
tilt→friendlyName()tilt.get_friendlyName()	

Retourne un identifiant global de l'inclinomètre au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'inclinomètre si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'inclinomètre (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'inclinomètre en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

tilt→get_functionDescriptor()**YTilt****tilt→functionDescriptor()tilt.get_functionDescriptor()**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

tilt→get_functionId()

YTilt

tilt→functionId()tilt.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'inclinomètre, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'inclinomètre (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

tilt→get_hardwareId()**YTilt****tilt→hardwareId()tilt.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'inclinomètre au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'inclinomètre (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'inclinomètre (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

tilt→get_highestValue()

YTilt

tilt→highestValue()tilt.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

tilt→get_logFrequency()**YTilt****tilt→logFrequency()tilt.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

tilt→get_logicalName()	YTilt
tilt→logicalName()tilt.get_logicalName()	

Retourne le nom logique de l'inclinomètre.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'inclinomètre.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

tilt→get_lowestValue()**YTilt****tilt→lowestValue()tilt.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour l'inclinaison depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

tilt→get_module()
tilt→module()tilt.get_module()

YTilt

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

tilt→get_recordedData()

YTilt

tilt→recordedData() (tilt.get_recordedData())

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime )
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

tilt→get_reportFrequency()	YTilt
tilt→reportFrequency()tilt.get_reportFrequency()	

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

tilt→get_resolution()**YTilt****tilt→resolution()tilt.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

tilt→get_unit()
tilt→unit()tilt.get_unit()

YTilt

Retourne l'unité dans laquelle l'inclinaison est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle l'inclinaison est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

tilt→get(userData)

YTilt

tilt→userData()tilt.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

tilt→isOnline()tilt.isOnline()**YTilt**

Vérifie si le module hébergeant l'inclinomètre est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'inclinomètre sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si l'inclinomètre est joignable, `false` sinon

tilt→load()tilt.load()**YTilt**

Met en cache les valeurs courantes de l'inclinomètre, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**tilt→loadCalibrationPoints()
tilt.loadCalibrationPoints()****YTilt**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→nextTilt()tilt.nextTilt()**YTilt**

Continue l'énumération des inclinomètres commencée à l'aide de `yFirstTilt()`.

```
def nextTilt( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YTilt` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**tilt→registerTimedReportCallback()
tilt.registerTimedReportCallback()****YTilt**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**tilt→registerValueCallback()
tilt.registerValueCallback()**

YTilt

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

tilt→set_highestValue() YTilt
tilt→setHighestValue()tilt.set_highestValue()

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set_logFrequency()

YTilt

tilt→setLogFrequency()tilt.set_logFrequency()

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set_logicalName()	YTilt
tilt→setLogicalName()tilt.set_logicalName()	

Modifie le nom logique de l'inclinomètre.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'inclinomètre.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set_lowestValue()

YTilt

tilt→setLowestValue()tilt.set_lowestValue()

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set_reportFrequency()	YTilt
tilt→setReportFrequency()tilt.set_reportFrequency()	

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval)
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set_resolution()

YTilt

tilt→setResolution()tilt.set_resolution()

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

tilt→set(userData) YTilt
tilt→setUserData()tilt.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.44. Interface de la fonction Voc

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrémas atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_voc.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YVoc = yoctolib.YVoc;
php	require_once('yocto_voc.php');
cpp	#include "yocto_voc.h"
m	#import "yocto_voc.h"
pas	uses yocto_voc;
vb	yocto_voc.vb
cs	yocto_voc.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YVoc;
py	from yocto_voc import *

Fonction globales

yFindVoc(func)

Permet de retrouver un capteur de Composés Organiques Volatils d'après un identifiant donné.

yFirstVoc()

Commence l'énumération des capteurs de Composés Organiques Volatils accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YVoc

voc→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

voc→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de Composés Organiques Volatils au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

voc→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de Composés Organiques Volatils (pas plus de 6 caractères).

voc→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule.

voc→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du taux de VOC estimé, en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule.

voc→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de Composés Organiques Volatils.

voc→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de Composés Organiques Volatils.

voc→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de Composés Organiques Volatils au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

voc→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

voc→get_functionId()

3. Reference

Retourne l'identifiant matériel du capteur de Composés Organiques Volatils, sans référence au module.
voc→get_hardwareId() Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de Composés Organiques Volatils au format SERIAL.FUNCTIONID.
voc→get_highestValue() Retourne la valeur maximale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module.
voc→get_logFrequency() Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
voc→get_logicalName() Retourne le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.
voc→get_lowestValue() Retourne la valeur minimale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module.
voc→get_module() Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
voc→get_module_async(callback, context) Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
voc→get_recordedData(startTime, endTime) Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
voc→get_reportFrequency() Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
voc→get_resolution() Retourne la résolution des valeurs mesurées.
voc→get_unit() Retourne l'unité dans laquelle le taux de VOC estimé est exprimée.
voc→get(userData) Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
voc→isOnline() Vérifie si le module hébergeant le capteur de Composés Organiques Volatils est joignable, sans déclencher d'erreur.
voc→isOnline_async(callback, context) Vérifie si le module hébergeant le capteur de Composés Organiques Volatils est joignable, sans déclencher d'erreur.
voc→load(msValidity) Met en cache les valeurs courantes du capteur de Composés Organiques Volatils, avec une durée de validité spécifiée.
voc→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues) Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
voc→load_async(msValidity, callback, context) Met en cache les valeurs courantes du capteur de Composés Organiques Volatils, avec une durée de validité spécifiée.
voc→nextVoc() Continue l'énumération des capteurs de Composés Organiques Volatils commencée à l'aide de yFirstVoc().
voc→registerTimedReportCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

voc→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

voc→set_highestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

voc→set_logFrequency(newval)

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

voc→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.

voc→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

voc→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

voc→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

voc→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

voc→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YVoc.FindVoc() yFindVoc()YVoc.FindVoc()

YVoc

Permet de retrouver un capteur de Composés Organiques Volatils d'après un identifiant donné.

```
def FindVoc( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de Composés Organiques Volatils soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode YVoc.isOnline() pour tester si le capteur de Composés Organiques Volatils est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence le capteur de Composés Organiques Volatils sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe YVoc qui permet ensuite de contrôler le capteur de Composés Organiques Volatils.

YVoc.FirstVoc()**YVoc****yFirstVoc()YVoc.FirstVoc()**

Commence l'énumération des capteurs de Composés Organiques Volatils accessibles par la librairie.

```
def FirstVoc( )
```

Utiliser la fonction `YVoc.nextVoc()` pour itérer sur les autres capteurs de Composés Organiques Volatils.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YVoc`, correspondant au premier capteur de Composés Organiques Volatils accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de capteurs de Composés Organiques Volatils disponibles.

voc→calibrateFromPoints()|voc.calibrateFromPoints()**YVoc**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→describe()voc.describe()**YVoc**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de Composés Organiques Volatils au format TYPE (NAME) =SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le capteur de Composés Organiques Volatils (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYLO1-123456.relay1)

voc→get_advertisedValue()

YVoc

voc→advertisedValue()voc.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de Composés Organiques Volatils (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de Composés Organiques Volatils (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

voc→get_currentRawValue()**YVoc****voc→currentRawValue()voc.get_currentRawValue()**

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

voc→get_currentValue()

YVoc

voc→currentValue()voc.get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle du taux de VOC estimé, en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle du taux de VOC estimé, en ppm (vol), sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

voc→get_errorMessage()**YVoc****voc→errorMessage()voc.get_errorMessage()**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de Composés Organiques Volatils.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de Composés Organiques Volatils.

**voc→get_errorType()
voc→errorType()voc.get_errorType()****YVoc**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de Composés Volatils.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de Composés Volatils.

voc→get_friendlyName()**YVoc****voc→friendlyName()voc.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global du capteur de Composés Organiques Volatils au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de Composés Organiques Volatils si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de Composés Organiques Volatils (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de Composés Organiques Volatils en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

voc->get_functionDescriptor()
voc->functionDescriptor()
voc.get_functionDescriptor()

YVoc

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

voc→get_functionId()**YVoc****voc→functionId()voc.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du capteur de Composés Organiques Volatils, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de Composés Organiques Volatils (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

voc→get_hardwareId()**YVoc****voc→hardwareId()voc.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de Composés Organiques Volatils au format SERIAL.FUNCTIONID.

def get_hardwareId()

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de Composés Organiques Volatils (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de Composés Organiques Volatils (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

voc→get_highestValue()**YVoc****voc→highestValue()voc.get_highestValue()**

Retourne la valeur maximale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

voc→get_logFrequency()

YVoc

voc→logFrequency()voc.get_logFrequency()

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

voc→get_logicalName()**YVoc****voc→logicalName()voc.get_logicalName()**

Retourne le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

voc→get_lowestValue()

YVoc

voc→lowestValue()voc.get_lowestValue()

Retourne la valeur minimale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour le taux de VOC estimé depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

voc→get_module()**YVoc****voc→module()voc.get_module()**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

voc→get_recordedData() YVoc
voc→recordedData()voc.get_recordedData()

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

voc→get_reportFrequency()**YVoc****voc→reportFrequency()voc.get_reportFrequency()**

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

voc→get_resolution()
voc→resolution()voc.get_resolution()

YVoc

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

voc→get_unit()**YVoc****voc→unit()voc.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle le taux de VOC estimé est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle le taux de VOC estimé est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

voc→get(userData)

YVoc

voc→userData()voc.get(userData())

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

voc→isOnline()voc.isOnline()**YVoc**

Vérifie si le module hébergeant le capteur de Composés Organiques Volatils est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de Composés Organiques Volatils sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de Composés Organiques Volatils est joignable, false sinon

voc→load()voc.load()**YVoc**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de Composés Organiques Volatils, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity )
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**voc→loadCalibrationPoints()
voc.loadCalibrationPoints()****YVoc**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→nextVoc()voc.nextVoc()

YVoc

Continue l'énumération des capteurs de Composés Organiques Volatils commencée à l'aide de `yFirstVoc()`.

```
def nextVoc( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet YVoc accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

voc→registerTimedReportCallback()
voc.registerTimedReportCallback()**YVoc**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appelés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

**voc→registerValueCallback()
voc.registerValueCallback()****YVoc**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

voc→set_highestValue()**YVoc****voc→setHighestValue()voc.set_highestValue()**

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→set_logFrequency() YVoc
voc→setLogFrequency()voc.set_logFrequency()

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

```
def set_logFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→set_logicalName()**YVoc****voc→setLogicalName()voc.set_logicalName()**

Modifie le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.

```
def set_logicalName( newval )
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de Composés Organiques Volatils.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→set_lowestValue()

YVoc

voc→setLowestValue()|voc.set_lowestValue()

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval)
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→set_reportFrequency()
voc→setReportFrequency()
voc.set_reportFrequency()

YVoc

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

def set_reportFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**voc→set_resolution()
voc→setResolution()voc.set_resolution()****YVoc**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval)
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voc→set(userData)**YVoc****voc→setUserData()|voc.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.45. Interface de la fonction Voltage

La librairie de programmation Yoctopuce permet lire une valeur instantanée du capteur, ainsi que les extrêmes atteints.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_voltage.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YVoltage = yoctolib.YVoltage;
php require_once('yocto_voltage.php');
cpp #include "yocto_voltage.h"
m #import "yocto_voltage.h"
pas uses yocto_voltage;
vb yocto_voltage.vb
cs yocto_voltage.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YVoltage;
py from yocto_voltage import *

```

Fonction globales

yFindVoltage(func)

Permet de retrouver un capteur de tension d'après un identifiant donné.

yFirstVoltage()

Commence l'énumération des capteurs de tension accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YVoltage

voltage→calibrateFromPoints(rawValues, refValues)

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

voltage→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de tension au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

voltage→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

voltage→get_currentRawValue()

Retourne la valeur brute retournée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule.

voltage→get_currentValue()

Retourne la valeur actuelle de la tension, en Volt, sous forme de nombre à virgule.

voltage→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

voltage→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

voltage→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de tension au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

voltage→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

voltage→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de tension, sans référence au module.

voltage→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de tension au format SERIAL.FUNCTIONID.
voltage→get_highestValue()
Retourne la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module.
voltage→get_logFrequency()
Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.
voltage→get_logicalName()
Retourne le nom logique du capteur de tension.
voltage→get_lowestValue()
Retourne la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module.
voltage→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
voltage→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
voltage→get_recordedData(startTime, endTime)
Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.
voltage→get_reportFrequency()
Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.
voltage→get_resolution()
Retourne la résolution des valeurs mesurées.
voltage→get_unit()
Retourne l'unité dans laquelle la tension est exprimée.
voltage→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
voltage→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.
voltage→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.
voltage→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.
voltage→loadCalibrationPoints(rawValues, refValues)
Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.
voltage→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.
voltage→nextVoltage()
Continue l'énumération des capteurs de tension commencée à l'aide de yFirstVoltage().
voltage→registerTimedReportCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.
voltage→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
voltage→set_highestValue(newval)
Modifie la mémoire de valeur maximale observée.
voltage→set_logFrequency(newval)

3. Reference

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

voltage→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du capteur de tension.

voltage→set_lowestValue(newval)

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

voltage→set_reportFrequency(newval)

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

voltage→set_resolution(newval)

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

voltage→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

voltage→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YVoltage.FindVoltage()**YVoltage****yFindVoltage()YVoltage.FindVoltage()**

Permet de retrouver un capteur de tension d'après un identifiant donné.

```
def FindVoltage( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le capteur de tension soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YVoltage.isOnLine()` pour tester si le capteur de tension est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le capteur de tension sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YVoltage` qui permet ensuite de contrôler le capteur de tension.

YVoltage.FirstVoltage() yFirstVoltage()YVoltage.FirstVoltage()

YVoltage

Commence l'énumération des capteurs de tension accessibles par la librairie.

```
def FirstVoltage( )
```

Utiliser la fonction YVoltage.nextVoltage() pour itérer sur les autres capteurs de tension.

Retourne :

un pointeur sur un objet YVoltage, correspondant au premier capteur de tension accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de capteurs de tension disponibles.

voltage→calibrateFromPoints()
voltage.calibrateFromPoints()**YVoltage**

Enregistre des points de correction de mesure, typiquement pour compenser l'effet d'un boîtier sur les mesures rendues par le capteur.

```
def calibrateFromPoints( rawValues, refValues)
```

Il est possible d'enregistrer jusqu'à cinq points de correction. Les points de correction doivent être fournis en ordre croissant, et dans la plage valide du capteur. Le module effectue automatiquement une interpolation linéaire de l'erreur entre les points spécifiés. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Pour plus de plus amples possibilités d'appliquer une surcalibration aux capteurs, veuillez contacter support@yoctopuce.com.

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs brutes rendues par le capteur pour les points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, correspondant aux valeurs corrigées désirées pour les points de correction.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→describe()voltage.describe()**YVoltage**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du capteur de tension au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomeName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le capteur de tension (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

voltage→get_advertisedValue()
voltage→advertisedValue()
voltage.get_advertisedValue()**YVoltage**

Retourne la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du capteur de tension (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

voltage→get_currentRawValue()	YVoltage
voltage→currentRawValue()	
voltage.get_currentRawValue()	

Retourne la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentRawValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur brute renvoyée par le capteur (sans arrondi ni calibration), en Volt, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTRAWVALUE_INVALID.

voltage→get_currentValue()	YVoltage
voltage→currentValue()voltage.get_currentValue()	

Retourne la valeur actuelle de la tension, en Volt, sous forme de nombre à virgule.

```
def get_currentValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur actuelle de la tension, en Volt, sous forme de nombre à virgule

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CURRENTVALUE_INVALID.

voltage→get_errorMessage()

YVoltage

voltage→errorMessage()voltage.get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de tension.

voltage→get_errorType()**YVoltage****voltage→errorType()voltage.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du capteur de tension.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du capteur de tension.

voltage→get_friendlyName() **YVoltage**
voltage→friendlyName()voltage.get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du capteur de tension au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du capteur de tension si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du capteur de tension (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

voltage→get_functionDescriptor()
voltage→functionDescriptor()
voltage.get_functionDescriptor()

YVoltage

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

voltage→get_functionId()

YVoltage

voltage→functionId()voltage.get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du capteur de tension, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

voltage→get_hardwareId()**YVoltage****voltage→hardwareId()voltage.get_hardwareId()**

Retourne l'identifiant matériel unique du capteur de tension au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du capteur de tension (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le capteur de tension (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

voltage→get_highestValue()

YVoltage

voltage→highestValue()voltage.get_highestValue()

Retourne la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module.

```
def get_highestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur maximale observée pour la tension depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HIGHESTVALUE_INVALID.

voltage→get_logFrequency()**YVoltage****voltage→logFrequency()voltage.get_logFrequency()**

Retourne la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données.

```
def get_logFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger, ou "OFF" si les mesures ne sont pas stockées dans la mémoire de l'enregistreur de données

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGFREQUENCY_INVALID.

voltage→get_logicalName()

YVoltage

voltage→logicalName()voltage.get_logicalName()

Retourne le nom logique du capteur de tension.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de tension.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

voltage→get_lowestValue()**YVoltage****voltage→lowestValue()voltage.get_lowestValue()**

Retourne la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module.

```
def get_lowestValue( )
```

Retourne :

une valeur numérique représentant la valeur minimale observée pour la tension depuis le démarrage du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOWESTVALUE_INVALID.

voltage→get_module()

YVoltage

voltage→module()voltage.get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de YModule retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de YModule

voltage→get_recordedData()**YVoltage****voltage→recordedData()voltage.get_recordedData()**

Retourne un objet DataSet représentant des mesures de ce capteur précédemment enregistrées à l'aide du DataLogger, pour l'intervalle de temps spécifié.

```
def get_recordedData( startTime, endTime)
```

Veuillez vous référer à la documentation de la classe DataSet pour plus plus d'informations sur la manière d'obtenir un aperçu des mesures pour la période, et comment charger progressivement une grande quantité de mesures depuis le dataLogger.

Cette méthode ne fonctionne que si le module utilise un firmware récent, car les objets DataSet ne sont pas supportés par les firmwares antérieurs à la révision 13000.

Paramètres :

startTime le début de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite sur le début des mesures.

endTime la fin de l'intervalle de mesure désiré, c'est à dire en nombre de secondes depuis le 1er janvier 1970 UTC. La valeur 0 peut être utilisée pour ne poser aucune limite de fin.

Retourne :

une instance de YDataSet, dont les méthodes permettent de d'accéder aux données historiques souhaitées.

voltage→get_reportFrequency()
voltage→reportFrequency()
voltage.get_reportFrequency()

YVoltage

Retourne la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction.

```
def get_reportFrequency( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées, ou "OFF" si les notifications périodiques sont désactivées pour cette fonction

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REPORTFREQUENCY_INVALID.

voltage→get_resolution()**YVoltage****voltage→resolution()voltage.get_resolution()**

Retourne la résolution des valeurs mesurées.

```
def get_resolution( )
```

La résolution correspond à la précision numérique de la représentation des mesures. Elle n'est pas forcément identique à la précision réelle du capteur.

Retourne :

une valeur numérique représentant la résolution des valeurs mesurées

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RESOLUTION_INVALID.

voltage→get_unit()

YVoltage

voltage→unit()voltage.get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la tension est exprimée.

```
def get_unit( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la tension est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

voltage→get(userData)**YVoltage****voltage→userData()voltage.get(userData())**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData( )
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

voltage→isOnline()voltage.isOnline()

YVoltage

Vérifie si le module hébergeant le capteur de tension est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du capteur de tension sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le capteur de tension est joignable, false sinon

voltage→load()voltage.load()**YVoltage**

Met en cache les valeurs courantes du capteur de tension, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→loadCalibrationPoints()**YVoltage****voltage.loadCalibrationPoints()**

Récupère les points de correction de mesure précédemment enregistrés à l'aide de la méthode calibrateFromPoints.

```
def loadCalibrationPoints( rawValues, refValues)
```

Paramètres :

rawValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs brutes des points de correction.

refValues tableau de nombres flottants, qui sera rempli par la fonction avec les valeurs désirées des points de correction.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→nextVoltage()voltage.nextVoltage()**YVoltage**

Continue l'énumération des capteurs de tension commencée à l'aide de `yFirstVoltage()`.

```
def nextVoltage( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YVoltage` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**voltage→registerTimedReportCallback()
voltage.registerTimedReportCallback()****YVoltage**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque notification périodique.

```
def registerTimedReportCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callbacks peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callbacks ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et un objet `YMeasure` décrivant la nouvelle valeur publiée.

voltage→registerValueCallback()
voltage.registerValueCallback()**YVoltage**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

voltage→set_highestValue()
voltage→setHighestValue()
voltage.set_highestValue()

YVoltage

Modifie la mémoire de valeur maximale observée.

```
def set_highestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur maximale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set_logFrequency()
voltage→setLogFrequency()
voltage.set_logFrequency()

YVoltage

Modifie la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger.

def set_logFrequency(newval)

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver l'enregistrement des mesures de cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence d'enregistrement des mesures dans le datalogger

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set_logicalName()	YVoltage
voltage→setLogicalName()voltage.set_logicalName()	

Modifie le nom logique du capteur de tension.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du capteur de tension.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set_lowestValue()	YVoltage
voltage→setLowestValue()voltage.set_lowestValue()	

Modifie la mémoire de valeur minimale observée.

```
def set_lowestValue( newval )
```

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la mémoire de valeur minimale observée

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set_reportFrequency()
voltage→setReportFrequency()
voltage.set_reportFrequency()

YVoltage

Modifie la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées.

```
def set_reportFrequency( newval )
```

La fréquence peut être spécifiée en mesures par secondes, en mesures par minutes (par exemple "15/m") ou en mesures par heure (par exemple "4/h"). Pour désactiver les notifications périodiques pour cette fonction, utilisez la valeur "OFF".

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant la fréquence de notification périodique des valeurs mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set_resolution()**YVoltage****voltage→setResolution()voltage.set_resolution()**

Modifie la résolution des valeurs physique mesurées.

```
def set_resolution( newval )
```

La résolution correspond à la précision de l'affichage des mesures. Elle ne change pas la précision de la mesure elle-même.

Paramètres :

newval une valeur numérique représentant la résolution des valeurs physique mesurées

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

voltage→set(userData)

YVoltage

voltage→setUserData()|voltage.set(userData())

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.46. Interface de la fonction Source de tension

La librairie de programmation Yoctopuce permet de commander la tension de sortie du module. Vous pouvez affecter une valeur fixe, ou faire des transitions de voltage.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_vsource.js'></script>
php	require_once('yocto_vsource.php');
cpp	#include "yocto_vsource.h"
m	#import "yocto_vsource.h"
pas	uses yocto_vsource;
vb	yocto_vsource.vb
cs	yocto_vsource.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YVSource;
py	from yocto_vsource import *

Fonction globales

yFindVSource(func)

Permet de retrouver une source de tension d'après un identifiant donné.

yFirstVSource()

Commence l'énumération des sources de tension accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YVSource

vsource→describe()

Retourne un court texte décrivant la fonction au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

vsource→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

vsource→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la fonction.

vsource→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la fonction.

vsource→get_extPowerFailure()

Rend TRUE si le voltage de l'alimentation externe est trop bas.

vsource→get_failure()

Indique si le module est en condition d'erreur.

vsource→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de la fonction au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

vsource→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

vsource→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de la fonction, sans référence au module.

vsource→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de la fonction au format SERIAL . FUNCTIONID.

vsource→get_logicalName()

Retourne le nom logique de la source de tension.

vsource→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

vsource→get_module_async(callback, context)

3. Reference

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

vsouce→get_overCurrent()

Rend TRUE si l'appareil connecté à la sortie du module consomme trop de courant.

vsouce→get_overHeat()

Rend TRUE si le module est en surchauffe.

vsouce→get_overLoad()

Rend TRUE si le module n'est pas capable de tenir la tension de sortie demandée.

vsouce→get_regulationFailure()

Rend TRUE si le voltage de sortie de trop élevé par rapport à la tension demandée demandée.

vsouce→get_unit()

Retourne l'unité dans laquelle la tension est exprimée.

vsouce→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

vsouce→get_voltage()

Retourne la valeur de la commande de tension de sortie en mV

vsouce→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant la fonction est joignable, sans déclencher d'erreur.

vsouce→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant la fonction est joignable, sans déclencher d'erreur.

vsouce→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de la fonction, avec une durée de validité spécifiée.

vsouce→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de la fonction, avec une durée de validité spécifiée.

vsouce→nextVSource()

Continue l'énumération des sources de tension commencée à l'aide de yFirstVSource().

vsouce→pulse(voltage, ms_duration)

Active la sortie à une tension donnée, et pour durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément à zéro volt.

vsouce→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

vsouce→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de la source de tension.

vsouce→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

vsouce→set_voltage(newval)

Règle la tension de sortie du module (en millivolts).

vsouce→voltageMove(target, ms_duration)

Déclenche une variation constante de la sortie vers une valeur donnée.

vsouce→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

yFindVSource() —**YVSource****YVSource.FindVSource()YVSource.FindVSource()**

Permet de retrouver une source de tension d'après un identifiant donné.

```
def FindVSource( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que la source de tension soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YVSource.isOnline()` pour tester si la source de tension est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence la source de tension sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YVSource` qui permet ensuite de contrôler la source de tension.

yFirstVSource() —

YVSource

YVSource.FirstVSource()YVSource.FirstVSource()

Commence l'énumération des sources de tension accessibles par la librairie.

def FirstVSource()

Utiliser la fonction `YVSource.nextVSource()` pour itérer sur les autres sources de tension.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YVSource`, correspondant à la première source de tension accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de sources de tension disponibles.

vsource→get_advertisedValue()
vsource→advertisedValue()
vsource.get_advertisedValue()

YVSource

Retourne la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

def get_advertisedValue()

vsource→get_advertisedValue()
vsource→advertisedValue()vsource.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères).

js	function get_advertisedValue()
php	function get_advertisedValue()
cpp	string get_advertisedValue()
m	-(NSString*) advertisedValue
pas	function get_advertisedValue(): string
vb	function get_advertisedValue() As String
cs	string get_advertisedValue()
java	String get_advertisedValue()
py	def get_advertisedValue()
cmd	YVSource target get_advertisedValue

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de la source de tension (pas plus de 6 caractères)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

vsouce→getErrorMessage()
vsouce→errorMessage()
vsouce.getErrorMessage()

YVSource

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la fonction.

def getErrorMessage()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la fonction

vsource→get_errorType()**YVSource****vsource→errorType()vsource.get_errorType()**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de la fonction.

def get_errorType()

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de la fonction

vsource→get_extPowerFailure()
vsource→extPowerFailure()
vsource.get_extPowerFailure()

YVSource

Rend TRUE si le voltage de l'alimentation externe est trop bas.

def **get_extPowerFailure()**

vsource→get_extPowerFailure()
vsource→extPowerFailure()vsource.get_extPowerFailure()

Rend TRUE si le voltage de l'alimentation externe est trop bas.

js function **get_extPowerFailure()**
php function **get_extPowerFailure()**
cpp Y_EXTPOWERFAILURE_enum **get_extPowerFailure()**
m -(Y_EXTPOWERFAILURE_enum) extPowerFailure
pas function **get_extPowerFailure(): Integer**
vb function **get_extPowerFailure() As Integer**
cs int **get_extPowerFailure()**
java int **get_extPowerFailure()**
py def **get_extPowerFailure()**
cmd YVSource target **get_extPowerFailure**

Retourne :

soit Y_EXTPOWERFAILURE_FALSE, soit Y_EXTPOWERFAILURE_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_EXTPOWERFAILURE_INVALID.

vsource→get_failure()
vsource→failure()vsource.get_failure()

Indique si le module est en condition d'erreur.

```
def get_failure( )
```

vsource→get_failure()
vsource→failure()vsource.get_failure()

Indique si le module est en condition d'erreur.

```
js function get_failure( )
php function get_failure( )
cpp Y_FAILURE_enum get_failure( )
m -(Y_FAILURE_enum) failure
pas function get_failure( ): Integer
vb function get_failure( ) As Integer
cs int get_failure( )
java int get_failure( )
py def get_failure( )
cmd YVSource target get_failure
```

Il possible de savoir de quelle erreur il s'agit en testant get_overheat, get_overcurrent etc... Lorsqu'un condition d'erreur est rencontrée, la tension de sortie est mise à zéro et ne peut pas être changée tant la fonction reset() n'aura pas appellée.

Retourne :

soit Y_FAILURE_FALSE, soit Y_FAILURE_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FAILURE_INVALID.

YVSource

vsouce→get_functionDescriptor()
vsouce→functionDescriptor()
vsouce.get_vsouceDescriptor()

YVSource

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR. Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

vsource→get_logicalName()**YVSource****vsource→logicalName()vsource.get_logicalName()**

Retourne le nom logique de la source de tension.

```
def get_logicalName( )
```

vsource→get_logicalName()**vsource→logicalName()vsource.get_logicalName()**

Retourne le nom logique de la source de tension.

```
js function get_logicalName( )
php function get_logicalName( )
cpp string get_logicalName( )
m -(NSString*) logicalName
pas function get_logicalName( ): string
vb function get_logicalName( ) As String
cs string get_logicalName( )
java String get_logicalName( )
py def get_logicalName( )
cmd YVSource target get_logicalName
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de la source de tension

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

vsouce→get_module()

YVSource

vsouce→module()vsouce.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

def get_module()

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

vsource→get_overCurrent()**YVSource****vsource→overCurrent()vsource.get_overCurrent()**

Rend TRUE si l'appareil connecté à la sortie du module consomme trop de courant.

```
def get_overCurrent( )
```

vsource→get_overCurrent()**vsource→overCurrent()vsource.get_overCurrent()**

Rend TRUE si l'appareil connecté à la sortie du module consomme trop de courant.

```
js function get_overCurrent( )
php function get_overCurrent( )
cpp Y_OVERCURRENT_enum get_overCurrent( )
m -(Y_OVERCURRENT_enum) overCurrent
pas function get_overCurrent( ): Integer
vb function get_overCurrent( ) As Integer
cs int get_overCurrent( )
java int get_overCurrent( )
py def get_overCurrent( )
cmd YVSource target get_overCurrent
```

Retourne :

soit Y_OVERCURRENT_FALSE, soit Y_OVERCURRENT_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OVERCURRENT_INVALID.

vsouce→get_overHeat() YVSource
vsouce→overHeat()|vsouce.get_overHeat()

Rend TRUE si le module est en surchauffe.

```
def get_overHeat( )
```

vsouce→get_overHeat()
vsouce→overHeat()|vsouce.get_overHeat()

Rend TRUE si le module est en surchauffe.

```
js   function get_overHeat( )
php  function get_overHeat( )
cpp  Y_OVERHEAT_enum get_overHeat( )
m    -(Y_OVERHEAT_enum) overHeat
pas   function get_overHeat( ): Integer
vb    function get_overHeat( ) As Integer
cs    int get_overHeat( )
java  int get_overHeat( )
py    def get_overHeat( )
cmd   YVSource target get_overHeat
```

Retourne :

soit Y_OVERHEAT_FALSE, soit Y_OVERHEAT_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OVERHEAT_INVALID.

vsource→get_overLoad()**YVSource****vsource→overLoad()vsource.get_overLoad()**

Rend TRUE si le module n'est pas capable de tenir la tension de sortie demandée.

```
def get_overLoad( )
```

vsource→get_overLoad()**vsource→overLoad()vsource.get_overLoad()**

Rend TRUE si le module n'est pas capable de tenir la tension de sortie demandée.

```
js function get_overLoad( )  
php function get_overLoad( )  
cpp Y_OVERLOAD_enum get_overLoad( )  
m -(Y_OVERLOAD_enum) overLoad  
pas function get_overLoad( ): Integer  
vb function get_overLoad( ) As Integer  
cs int get_overLoad( )  
java int get_overLoad( )  
py def get_overLoad( )  
cmd YVSource target get_overLoad
```

Retourne :

soit Y_OVERLOAD_FALSE, soit Y_OVERLOAD_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OVERLOAD_INVALID.

vsOURCE→get_regulationFailure()	YVSource
vsOURCE→regulationFailure()	
vsOURCE.get_regulationFailure()	

Rend TRUE si le voltage de sortie de trop élevé par report à la tension demandée demandée.

```
def get_regulationFailure( )
```

vsOURCE→get_regulationFailure()
vsOURCE→regulationFailure()vsOURCE.get_regulationFailure()

Rend TRUE si le voltage de sortie de trop élevé par report à la tension demandée demandée.

js	function get_regulationFailure()
php	function get_regulationFailure()
cpp	Y_REGULATIONFAILURE_enum get_regulationFailure()
m	-(Y_REGULATIONFAILURE_enum) regulationFailure
pas	function get_regulationFailure(): Integer
vb	function get_regulationFailure() As Integer
cs	int get_regulationFailure()
java	int get_regulationFailure()
py	def get_regulationFailure()
cmd	YVSource target get_regulationFailure

Retourne :

soit Y_REGULATIONFAILURE_FALSE, soit Y_REGULATIONFAILURE_TRUE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_REGULATIONFAILURE_INVALID.

vsource→get_unit()**YVSource****vsource→unit()vsource.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle la tension est exprimée.

```
def get_unit( )
```

vsource→get_unit()**vsource→unit()vsource.get_unit()**

Retourne l'unité dans laquelle la tension est exprimée.

```
js function get_unit( )
```

```
php function get_unit( )
```

```
cpp string get_unit( )
```

```
m -(NSString*) unit
```

```
pas function get_unit( ): string
```

```
vb function get_unit( ) As String
```

```
cs string get_unit( )
```

```
java String get_unit( )
```

```
py def get_unit( )
```

```
cmd YVSource target get_unit
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant l'unité dans laquelle la tension est exprimée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_UNIT_INVALID.

vsouce→get(userData)

YVSource

vsouce→userData()|vsouce.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

vsource→get_voltage()**YVSource****vsource→voltage()vsource.get_voltage()**

Retourne la valeur de la commande de tension de sortie en mV

```
def get_voltage( )
```

Retourne :

un entier représentant la valeur de la commande de tension de sortie en mV

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_VOLTAGE_INVALID.

vsource→isOnline()vsource.isOnline()

YVSource

Vérifie si le module hébergeant la fonction est joignable, sans déclencher d'erreur.

def isOnline()

Si les valeurs des attributs en cache de la fonction sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si la fonction est joignable, `false` sinon

vsource→load()vsource.load()**YVSource**

Met en cache les valeurs courantes de la fonction, avec une durée de validité spécifiée.

def load(msValidity)

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

vsource→nextVSource()vsource.nextVSource()

YVSource

Continue l'énumération des sources de tension commencée à l'aide de `yFirstVSource()`.

```
def nextVSource( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YVSource` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

vsourcē→pulse()**YVSource**

Active la sortie à une tension donnée, et pour durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément à zéro volt.

```
def pulse( voltage, ms_duration)
```

vsourcē→pulse()

Active la sortie à une tension donnée, et pour durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément à zéro volt.

js	function pulse(voltage, ms_duration)
php	function pulse(\$voltage, \$ms_duration)
cpp	int pulse(int voltage, int ms_duration)
m	-(int) pulse : (int) voltage : (int) ms_duration
pas	function pulse(voltage: integer, ms_duration: integer): integer
vb	function pulse(ByVal voltage As Integer, ByVal ms_duration As Integer) As Integer
cs	int pulse(int voltage, int ms_duration)
java	int pulse(int voltage, int ms_duration)
py	def pulse(voltage, ms_duration)
cmd	YVSource target pulse voltage ms_duration

Paramètres :

voltage tension demandée, en millivolts

ms_duration durée de l'impulsion, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**vsource→registerValueCallback()
vsource.registerValueCallback()****YVSource**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

vsource→registerValueCallback()vsource.registerValueCallback()

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
js function registerValueCallback( callback)
php function registerValueCallback( $callback)
cpp void registerValueCallback( YDisplayUpdateCallback callback)
pas procedure registerValueCallback( callback: TGenericUpdateCallback)
vb procedure registerValueCallback( ByVal callback As GenericUpdateCallback)
cs void registerValueCallback( UpdateCallback callback)
java void registerValueCallback( UpdateCallback callback)
py def registerValueCallback( callback)
m -(void) registerValueCallback : (YFunctionUpdateCallback) callback
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

vsouce→set_logicalName()
vsouce→setLogicalName()
vsouce.set_logicalName()

YVSource

Modifie le nom logique de la source de tension.

def **set_logicalName(newval)**

vsouce→set_logicalName()
vsouce→setLogicalName()vsouce.set_logicalName()

Modifie le nom logique de la source de tension.

js	function set_logicalName(newval)
php	function set_logicalName(\$newval)
cpp	int set_logicalName(const string& newval)
m	- (int) setLogicalName : (NSString*) newval
pas	function set_logicalName(newval: string): integer
vb	function set_logicalName(ByVal newval As String) As Integer
cs	int set_logicalName(string newval)
java	int set_logicalName(String newval)
py	def set_logicalName(newval)
cmd	YVSource target set_logicalName newval

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de la source de tension

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

vsouce→set(userData)

YVSource

vsouce→setUserData()|vsouce.set(userData)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

vsouce→set_voltage()**YVSource****vsouce→setVoltage()vsouce.set_voltage()**

Règle la tension de sortie du module (en millivolts).

```
def set_voltage( newval)
```

vsouce→set_voltage()**vsouce→setVoltage()vsouce.set_voltage()**

Règle la tension de sortie du module (en millivolts).

```
[js] function set_voltage( newval)
```

```
[php] function set_voltage( $newval)
```

```
[cpp] int set_voltage( int newval)
```

```
[m] -(int) setVoltage : (int) newval
```

```
[pas] function set_voltage( newval: LongInt): integer
```

```
[vb] function set_voltage( ByVal newval As Integer) As Integer
```

```
[cs] int set_voltage( int newval)
```

```
[java] int set_voltage( int newval)
```

```
[py] def set_voltage( newval)
```

```
[cmd] YVSource target set_voltage newval
```

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

vsOURCE→voltageMove()vsOURCE.voltageMove()**YVSource**

Déclenche une variation constante de la sortie vers une valeur donnée.

```
def voltageMove( target, ms_duration)
```

vsOURCE→voltageMove()vsOURCE.voltageMove()

Déclenche une variation constante de la sortie vers une valeur donnée.

```
js function voltageMove( target, ms_duration)
php function voltageMove( $target, $ms_duration)
cpp int voltageMove( int target, int ms_duration)
m -(int) voltageMove : (int) target : (int) ms_duration
pas function voltageMove( target: integer, ms_duration: integer): integer
vb function voltageMove( ByVal target As Integer,
                           ByVal ms_duration As Integer) As Integer
cs int voltageMove( int target, int ms_duration)
java int voltageMove( int target, int ms_duration)
py def voltageMove( target, ms_duration)
cmd YVSource target voltageMove target ms_duration
```

Paramètres :

target nouvelle valeur de sortie à la fin de la transition, en milliVolts.

ms_duration durée de la transition, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.47. Interface de la fonction WakeUpMonitor

La fonction WakeUpMonitor prend en charge le contrôle global de toutes les sources de réveil possibles ainsi que les mises en sommeil automatiques.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_wakeupmonitor.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YWakeUpMonitor = yoctolib.YWakeUpMonitor;
php require_once('yocto_wakeupmonitor.php');
cpp #include "yocto_wakeupmonitor.h"
m #import "yocto_wakeupmonitor.h"
pas uses yocto_wakeupmonitor;
vb yocto_wakeupmonitor.vb
cs yocto_wakeupmonitor.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YWakeUpMonitor;
py from yocto_wakeupmonitor import *

```

Fonction globales

yFindWakeUpMonitor(func)

Permet de retrouver un moniteur d'après un identifiant donné.

yFirstWakeUpMonitor()

Commence l'énumération des Moniteurs accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YWakeUpMonitor

wakeupmonitor→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du moniteur au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

wakeupmonitor→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du moniteur (pas plus de 6 caractères).

wakeupmonitor→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moniteur.

wakeupmonitor→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moniteur.

wakeupmonitor→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du moniteur au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

wakeupmonitor→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

wakeupmonitor→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du moniteur, sans référence au module.

wakeupmonitor→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du moniteur au format SERIAL . FUNCTIONID.

wakeupmonitor→get_logicalName()

Retourne le nom logique du moniteur.

wakeupmonitor→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

wakeupmonitor→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

3. Reference

wakeupmonitor→get_nextWakeUp()	Retourne la prochaine date/heure de réveil agendée (format UNIX)
wakeupmonitor→get_powerDuration()	Retourne le temp d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement.
wakeupmonitor→get_sleepCountdown()	Retourne le temps avant le prochain sommeil.
wakeupmonitor→get_userData()	Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
wakeupmonitor→get_wakeUpReason()	Renvoie la raison du dernier réveil.
wakeupmonitor→get_wakeUpState()	Revoie l'état actuel du moniteur
wakeupmonitor→isOnline()	Vérifie si le module hébergeant le moniteur est joignable, sans déclencher d'erreur.
wakeupmonitor→isOnline_async(callback, context)	Vérifie si le module hébergeant le moniteur est joignable, sans déclencher d'erreur.
wakeupmonitor→load(msValidity)	Met en cache les valeurs courantes du moniteur, avec une durée de validité spécifiée.
wakeupmonitor→load_async(msValidity, callback, context)	Met en cache les valeurs courantes du moniteur, avec une durée de validité spécifiée.
wakeupmonitor→nextWakeUpMonitor()	Continue l'énumération des Moniteurs commencée à l'aide de yFirstWakeUpMonitor().
wakeupmonitor→registerValueCallback(callback)	Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
wakeupmonitor→resetSleepCountDown()	Réinitialise le compteur de mise en sommeil.
wakeupmonitor→set_logicalName(newval)	Modifie le nom logique du moniteur.
wakeupmonitor→set_nextWakeUp(newval)	Modifie les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu.
wakeupmonitor→set_powerDuration(newval)	Modifie le temps d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement.
wakeupmonitor→set_sleepCountdown(newval)	Modifie le temps avant le prochain sommeil .
wakeupmonitor→set_userData(data)	Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).
wakeupmonitor→sleep(secBeforeSleep)	Déclenche une mise en sommeil jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.
wakeupmonitor→sleepFor(secUntilWakeUp, secBeforeSleep)	Déclenche une mise en sommeil pour un temps donné ou jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.
wakeupmonitor→sleepUntil(wakeUpTime, secBeforeSleep)	Déclenche une mise en sommeil jusqu'à une date donnée ou jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.
wakeupmonitor→wait_async(callback, context)	

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

wakeupmonitor→wakeUp()

Force un réveil.

YWakeUpMonitor.FindWakeUpMonitor() yFindWakeUpMonitor() YWakeUpMonitor.FindWakeUpMonitor()

YWakeUpMonitor

Permet de retrouver un moniteur d'après un identifiant donné.

```
def FindWakeUpMonitor( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le moniteur soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YWakeUpMonitor.isOnline()` pour tester si le moniteur est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguité lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le moniteur sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YWakeUpMonitor` qui permet ensuite de contrôler le moniteur.

YWakeUpMonitor.FirstWakeUpMonitor()
yFirstWakeUpMonitor()
YWakeUpMonitor.FirstWakeUpMonitor()

YWakeUpMonitor

Commence l'énumération des Moniteurs accessibles par la librairie.

```
def FirstWakeUpMonitor( )
```

Utiliser la fonction `YWakeUpMonitor.nextWakeUpMonitor()` pour itérer sur les autres Moniteurs.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWakeUpMonitor`, correspondant au premier moniteur accessible en ligne, ou null si il n'y a pas de Moniteurs disponibles.

wakeupmonitor→describe()
wakeupmonitor.describe()**YWakeUpMonitor**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du moniteur au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

def describe()

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le moniteur (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

wakeupmonitor→get_advertisedValue()
wakeupmonitor→advertisedValue()
wakeupmonitor.get_advertisedValue()

YWakeUpMonitor

Retourne la valeur courante du moniteur (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du moniteur (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

wakeupmonitor→get_errorMessage()
wakeupmonitor→errorMessage()
wakeupmonitor.get_errorMessage()

YWakeUpMonitor

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moniteur.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du moniteur.

wakeupmonitor→get_errorType()
wakeupmonitor→errorType()
wakeupmonitor.get_errorType()**YWakeUpMonitor**

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du moniteur.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du moniteur.

wakeupmonitor→get_friendlyName()
wakeupmonitor→friendlyName()
wakeupmonitor.get_friendlyName()

YWakeUpMonitor

Retourne un identifiant global du moniteur au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du moniteur si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du moniteur (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moniteur en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

wakeupmonitor→get_functionDescriptor()
wakeupmonitor→functionDescriptor()
wakeupmonitor.get_functionDescriptor()

YWakeUpMonitor

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

def get_functionDescriptor()

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur retournée sera
Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

wakeupmonitor→get_functionId()
wakeupmonitor→functionId()
wakeupmonitor.get_functionId()

YWakeUpMonitor

Retourne l'identifiant matériel du moniteur, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple relay1.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moniteur (ex: relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FUNCTIONID_INVALID.

wakeupmonitor→get_hardwareId()
wakeupmonitor→hardwareId()
wakeupmonitor.get_hardwareId()

YWakeUpMonitor

Retourne l'identifiant matériel unique du moniteur au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du moniteur (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le moniteur (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

wakeupmonitor→get_logicalName()
wakeupmonitor→logicalName()
wakeupmonitor.get_logicalName()

YWakeUpMonitor

Retourne le nom logique du moniteur.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du moniteur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

wakeupmonitor→get_module()
wakeupmonitor→module()
wakeupmonitor.get_module()**YWakeUpMonitor**

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

wakeupmonitor→get_nextWakeUp()
wakeupmonitor→nextWakeUp()
wakeupmonitor.get_nextWakeUp()

YWakeUpMonitor

Retourne la prochaine date/heure de réveil agendée (format UNIX)

```
def get_nextWakeUp( )
```

Retourne :

un entier représentant la prochaine date/heure de réveil agendée (format UNIX)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_NEXTWAKEUP_INVALID.

wakeupmonitor→get_powerDuration()
wakeupmonitor→powerDuration()
wakeupmonitor.get_powerDuration()

YWakeUpMonitor

Retourne le temp d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement.

```
def get_powerDuration( )
```

Retourne :

un entier représentant le temp d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_POWERDURATION_INVALID.

wakeupmonitor→get_sleepCountdown()
wakeupmonitor→sleepCountdown()
wakeupmonitor.get_sleepCountdown()

YWakeUpMonitor

Retourne le temps avant le prochain sommeil.

```
def get_sleepCountdown( )
```

Retourne :

un entier représentant le temps avant le prochain sommeil

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SLEEP_COUNTDOWN_INVALID.

wakeupmonitor→get(userData)
wakeupmonitor→userData()
wakeupmonitor.get(userData)

YWakeUpMonitor

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData) :
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :
l'objet stocké précédemment par l'appelant.

wakeupmonitor→get_wakeUpReason()
wakeupmonitor→wakeUpReason()
wakeupmonitor.get_wakeUpReason()

YWakeUpMonitor

Renvoie la raison du dernier réveil.

```
def get_wakeUpReason( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_WAKEUPREASON_USBPOWER, Y_WAKEUPREASON_EXTPOWER,
Y_WAKEUPREASON_ENDOFSLEEP, Y_WAKEUPREASON_EXTSIG1,
Y_WAKEUPREASON_SCHEDULE1 et Y_WAKEUPREASON_SCHEDULE2

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_WAKEUPREASON_INVALID.

wakeupmonitor→get_wakeUpState()
wakeupmonitor→wakeUpState()
wakeupmonitor.get_wakeUpState()

YWakeUpMonitor

Revoie l'état actuel du moniteur

```
def get_wakeUpState( )
```

Retourne :

soit Y_WAKEUPSTATE_SLEEPING, soit Y_WAKEUPSTATE_AWAKE

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_WAKEUPSTATE_INVALID.

wakeupmonitor→isOnline()wakeupmonitor.isOnline()**YWakeUpMonitor**

Vérifie si le module hébergeant le moniteur est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du moniteur sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le moniteur est joignable, false sinon

wakeupmonitor→load()wakeupmonitor.load()**YWakeUpMonitor**

Met en cache les valeurs courantes du moniteur, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→nextWakeUpMonitor()
wakeupmonitor.nextWakeUpMonitor()

YWakeUpMonitor

Continue l'énumération des Moniteurs commencée à l'aide de `yFirstWakeUpMonitor()`.

```
def nextWakeUpMonitor( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWakeUpMonitor` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**wakeupmonitor→registerValueCallback()
wakeupmonitor.registerValueCallback()****YWakeUpMonitor**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

wakeupmonitor→resetSleepCountDown()
wakeupmonitor.resetSleepCountDown()

YWakeUpMonitor

Réinitialise le compteur de mise en sommeil.

```
def resetSleepCountDown( )
```

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur. En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→set_logicalName()
wakeupmonitor→setLogicalName()
wakeupmonitor.set_logicalName()

YWakeUpMonitor

Modifie le nom logique du moniteur.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du moniteur.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→set_nextWakeUp()
wakeupmonitor→setNextWakeUp()
wakeupmonitor.set_nextWakeUp()

YWakeUpMonitor

Modifie les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu.

```
def set_nextWakeUp( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→set_powerDuration()
wakeupmonitor→setPowerDuration()
wakeupmonitor.set_powerDuration()

YWakeUpMonitor

Modifie le temps d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement.

def set_powerDuration(newval)

Paramètres :

newval un entier représentant le temps d'éveil maximal en secondes avant de retourner en sommeil automatiquement

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→set_sleepCountdown()
wakeupmonitor→setSleepCountdown()
wakeupmonitor.set_sleepCountdown()

YWakeUpMonitor

Modifie le temps avant le prochain sommeil .

```
def set_sleepCountdown( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant le temps avant le prochain sommeil

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→set(userData())
wakeupmonitor→setUserData()
wakeupmonitor.set(userData())**YWakeUpMonitor**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

wakeupmonitor→sleep()wakeupmonitor.sleep()**YWakeUpMonitor**

Déclenche une mise en sommeil jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.

```
def sleep( secBeforeSleep)
```

Paramètres :

secBeforeSleep nombre de seconde avant la mise en sommeil

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**wakeupmonitor→sleepFor()
wakeupmonitor.sleepFor()****YWakeUpMonitor**

Déclenche une mise en sommeil pour un temps donné ou jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.

```
def sleepFor( secUntilWakeUp, secBeforeSleep)
```

Le compte à rebours avant la mise en sommeil peut être annulé grâce à resetSleepCountDown.

Paramètres :

secUntilWakeUp nombre de secondes avant le prochain réveil

secBeforeSleep nombre de secondes avant la mise en sommeil

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

**wakeupmonitor→sleepUntil()
wakeupmonitor.sleepUntil()****YWakeUpMonitor**

Déclenche une mise en sommeil jusqu'à une date donnée ou jusqu'à la prochaine condition de réveil, l'heure du RTC du module doit impérativement avoir été réglée au préalable.

```
def sleepUntil( wakeUpTime, secBeforeSleep)
```

Le compte à rebours avant la mise en sommeil peut être annulé grâce à resetSleepCountDown.

Paramètres :

wakeUpTime date/heure du réveil (format UNIX)

secBeforeSleep nombre de secondes avant la mise en sommeil

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupmonitor→wakeupmonitor.wakeUp()**YWakeUpMonitor**

Force un réveil.

```
def wakeUp( )
```

3.48. Interface de la fonction WakeUpSchedule

La fonction WakeUpSchedule implémente une condition de réveil. Le réveil est spécifiée par un ensemble de mois et/ou jours et/ou heures et/ou minutes où il doit se produire.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_wakeupschedule.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YWakeUpSchedule = yoctolib.YWakeUpSchedule;
require_once('yocto_wakeupschedule.php');
#include "yocto_wakeupschedule.h"
m #import "yocto_wakeupschedule.h"
pas uses yocto_wakeupschedule;
vb yocto_wakeupschedule.vb
cs yocto_wakeupschedule.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YWakeUpSchedule;
py from yocto_wakeupschedule import *

```

Fonction globales

yFindWakeUpSchedule(func)

Permet de retrouver un réveil agendé d'après un identifiant donné.

yFirstWakeUpSchedule()

Commence l'énumération des réveils agendés accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YWakeUpSchedule

wakeupschedule→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du réveil agendé au format TYPE (NAME)=SERIAL . FUNCTIONID.

wakeupschedule→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du réveil agendé (pas plus de 6 caractères).

wakeupschedule→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du réveil agendé.

wakeupschedule→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du réveil agendé.

wakeupschedule→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du réveil agendé au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

wakeupschedule→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

wakeupschedule→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du réveil agendé, sans référence au module.

wakeupschedule→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique du réveil agendé au format SERIAL . FUNCTIONID.

wakeupschedule→get_hours()

Retourne les heures où le réveil est actif..

wakeupschedule→get_logicalName()

Retourne le nom logique du réveil agendé.

wakeupschedule→get_minutes()

Retourne toutes les minutes de chaque heure où le réveil est actif.

wakeupschedule→get_minutesA()

Retourne les minutes de l'intervalle 00-29 de chaque heure où le réveil est actif.
wakeupschedule→get_minutesB()
Retourne les minutes de l'intervalle 30-59 de chaque heure où le réveil est actif.
wakeupschedule→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
wakeupschedule→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
wakeupschedule→get_monthDays()
Retourne les jours du mois où le réveil est actif..
wakeupschedule→get_months()
Retourne les mois où le réveil est actif..
wakeupschedule→get_nextOccurrence()
Retourne la date/heure de la prochaine occurrence de réveil
wakeupschedule→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
wakeupschedule→get_weekDays()
Retourne les jours de la semaine où le réveil est actif..
wakeupschedule→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le réveil agendé est joignable, sans déclencher d'erreur.
wakeupschedule→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le réveil agendé est joignable, sans déclencher d'erreur.
wakeupschedule→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du réveil agendé, avec une durée de validité spécifiée.
wakeupschedule→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du réveil agendé, avec une durée de validité spécifiée.
wakeupschedule→nextWakeUpSchedule()
Continue l'énumération des réveils agendés commencée à l'aide de yFirstWakeUpSchedule().
wakeupschedule→registerValueCallback(callback)
Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.
wakeupschedule→set_hours(newval, newval)
Modifie les heures où un réveil doit avoir lieu
wakeupschedule→set_logicalName(newval)
Modifie le nom logique du réveil agendé.
wakeupschedule→set_minutes(bitmap)
Modifie toutes les minutes où un réveil doit avoir lieu
wakeupschedule→set_minutesA(newval, newval)
Modifie les minutes de l'intervalle 00-29 où un réveil doit avoir lieu
wakeupschedule→set_minutesB(newval)
Modifie les minutes de l'intervalle 30-59 où un réveil doit avoir lieu.
wakeupschedule→set_monthDays(newval, newval)
Modifie les jours du mois où un réveil doit avoir lieu
wakeupschedule→set_months(newval, newval)
Modifie les mois où un réveil doit avoir lieu
wakeupschedule→set_userData(data)

3. Reference

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

wakeupschedule→set_weekDays(newval, newval)

Modifie les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu

wakeupschedule→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YWakeUpSchedule.FindWakeUpSchedule() yFindWakeUpSchedule() YWakeUpSchedule.FindWakeUpSchedule()

YWakeUpSchedule

Permet de retrouver un réveil agendé d'après un identifiant donné.

```
def FindWakeUpSchedule( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le réveil agendé soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YWakeUpSchedule.isOnLine()` pour tester si le réveil agendé est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

func une chaîne de caractères qui référence le réveil agendé sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YWakeUpSchedule` qui permet ensuite de contrôler le réveil agendé.

YWakeUpSchedule.FirstWakeUpSchedule()

YWakeUpSchedule

yFirstWakeUpSchedule()

YWakeUpSchedule.FirstWakeUpSchedule()

Commence l'énumération des réveils agendés accessibles par la librairie.

```
def FirstWakeUpSchedule( )
```

Utiliser la fonction `YWakeUpSchedule.nextWakeUpSchedule()` pour itérer sur les autres réveils agendés.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWakeUpSchedule`, correspondant au premier réveil agendé accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de réveils agendés disponibles.

wakeupschedule→describe()
wakeupschedule.describe()**YWakeUpSchedule**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du réveil agendé au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un débuggeur.

Retourne :

```
une chaîne de caractères décrivant le réveil agendé (ex:  
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)
```

wakeupschedule→get_advertisedValue()

YWakeUpSchedule

wakeupschedule→advertisedValue()

wakeupschedule.get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du réveil agendé (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du réveil agendé (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID.

**wakeupschedule→get_errorMessage()
wakeupschedule→errorMessage()
wakeupschedule.get_errorMessage()****YWakeUpSchedule**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du réveil agendé.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du réveil agendé.

wakeupschedule→get_errorType()
wakeupschedule→errorType()
wakeupschedule.get_errorType()

YWakeUpSchedule

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du réveil agendé.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du réveil agendé.

wakeupschedule→get_friendlyName()
wakeupschedule→friendlyName()
wakeupschedule.get_friendlyName()

YWakeUpSchedule

Retourne un identifiant global du réveil agendé au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

def get_friendlyName()

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du réveil agendé si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du réveil agendé (par exemple: MyCustomName . relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le réveil agendé en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName . relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

wakeupschedule→get_functionDescriptor()
wakeupschedule→functionDescriptor()
wakeupschedule.get_functionDescriptor()**YWakeUpSchedule**

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

wakeupschedule→get_functionId()
wakeupschedule→functionId()
wakeupschedule.get_functionId()

YWakeUpSchedule

Retourne l'identifiant matériel du réveil agendé, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le réveil agendé (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

wakeupschedule→get_hardwareId()
wakeupschedule→hardwareId()
wakeupschedule.get_hardwareId()

YWakeUpSchedule

Retourne l'identifiant matériel unique du réveil agendé au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hardwareId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du réveil agendé (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le réveil agendé (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

wakeupschedule→get_hours()
wakeupschedule→hours()
wakeupschedule.get_hours()

YWakeUpSchedule

Retourne les heures où le réveil est actif..

```
def get_hours( )
```

Retourne :

un entier représentant les heures où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HOURS_INVALID.

wakeupschedule→get_logicalName()
wakeupschedule→logicalName()
wakeupschedule.get_logicalName()

YWakeUpSchedule

Retourne le nom logique du réveil agendé.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du réveil agendé.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

wakeupschedule→get_minutes()
wakeupschedule→minutes()
wakeupschedule.get_minutes()

YWakeUpSchedule

Retourne toutes les minutes de chaque heure où le réveil est actif.

```
def get_minutes( )
```

wakeupschedule→get_minutesA()
wakeupschedule→minutesA()
wakeupschedule.get_minutesA()

YWakeUpSchedule

Retourne les minutes de l'intervalle 00-29 de chaque heures où le réveil est actif.

```
def get_minutesA( )
```

Retourne :

un entier représentant les minutes de l'intervalle 00-29 de chaque heures où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MINUTESA_INVALID.

wakeupschedule→get_minutesB()
wakeupschedule→minutesB()
wakeupschedule.get_minutesB()

YWakeUpSchedule

Retourne les minutes de l'intervalle 30-59 de chaque heure où le réveil est actif.

```
def get_minutesB( )
```

Retourne :

un entier représentant les minutes de l'intervalle 30-59 de chaque heure où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MINUTESB_INVALID.

wakeupschedule→get_module()
wakeupschedule→module()
wakeupschedule.get_module()

YWakeUpSchedule

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

wakeupschedule→get_monthDays()**YWakeUpSchedule****wakeupschedule→monthDays()****wakeupschedule.get_monthDays()**

Retourne les jours du mois où le réveil est actif..

```
def get_monthDays( )
```

Retourne :

un entier représentant les jours du mois où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MONTHDAYS_INVALID.

wakeupschedule→get_months()

YWakeUpSchedule

wakeupschedule→months()

wakeupschedule.get_months()

Retourne les mois où le réveil est actif..

```
def get_months( )
```

Retourne :

un entier représentant les mois où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MONTHS_INVALID.

wakeupschedule→get_nextOccurence()
wakeupschedule→nextOccurence()
wakeupschedule.get_nextOccurence()

YWakeUpSchedule

Retourne la date/heure de la prochaine occurence de réveil

```
def get_nextOccurence( )
```

Retourne :

un entier représentant la date/heure de la prochaine occurence de réveil

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_NEXTOCCURENCE_INVALID.

wakeupschedule→get(userData)

YWakeUpSchedule

wakeupschedule→userData()

wakeupschedule.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

wakeupschedule→get_weekDays()
wakeupschedule→weekDays()
wakeupschedule.get_weekDays()

YWakeUpSchedule

Retourne les jours de la semaine où le réveil est actif..

```
def get_weekDays( )
```

Retourne :

un entier représentant les jours de la semaine où le réveil est actif

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_WEEKDAYS_INVALID.

wakeupschedule→isOnline()
wakeupschedule.isOnline()

YWakeUpSchedule

Vérifie si le module hébergeant le réveil agendé est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du réveil agendé sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si le réveil agendé est joignable, false sinon

wakeupschedule→load()wakeupschedule.load()**YWakeUpSchedule**

Met en cache les valeurs courantes du réveil agendé, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→nextWakeUpSchedule()
wakeupschedule.nextWakeUpSchedule()

YWakeUpSchedule

Continue l'énumération des réveils agendés commencée à l'aide de `yFirstWakeUpSchedule()`.

```
def nextWakeUpSchedule( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWakeUpSchedule` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**wakeupschedule→registerValueCallback()
wakeupschedule.registerValueCallback()****YWakeUpSchedule**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

wakeupschedule→set_hours()
wakeupschedule→setHours()
wakeupschedule.set_hours()

YWakeUpSchedule

Modifie les heures où un réveil doit avoir lieu

```
def set_hours( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant les heures où un réveil doit avoir lieu

newval un entier

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_logicalName()
wakeupschedule→setLogicalName()
wakeupschedule.set_logicalName()

YWakeUpSchedule

Modifie le nom logique du réveil agendé.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du réveil agendé.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_minutes()
wakeupschedule→setMinutes()
wakeupschedule.set_minutes()

YWakeUpSchedule

Modifie toutes les minutes où un réveil doit avoir lieu

```
def set_minutes( bitmap)
```

Paramètres :

bitmap Minutes 00-59 de chaque heure où le réveil est actif.

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_minutesA()
wakeupschedule→setMinutesA()
wakeupschedule.set_minutesA()

YWakeUpSchedule

Modifie les minutes de l'intervalle 00-29 où un réveil doit avoir lieu

def set_minutesA(newval)

Paramètres :

newval un entier représentant les minutes de l'intervalle 00-29 où un réveil doit avoir lieu

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_minutesB()
wakeupschedule→setMinutesB()
wakeupschedule.set_minutesB()

YWakeUpSchedule

Modifie les minutes de l'intervalle 30-59 où un réveil doit avoir lieu.

```
def set_minutesB( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant les minutes de l'intervalle 30-59 où un réveil doit avoir lieu

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_monthDays()
wakeupschedule→setMonthDays()
wakeupschedule.set_monthDays()

YWakeUpSchedule

Modifie les jours du mois où un réveil doit avoir lieu

```
def set_monthDays( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant les jours du mois où un réveil doit avoir lieu

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set_months()
wakeupschedule→setMonths()
wakeupschedule.set_months()

YWakeUpSchedule

Modifie les mois où un réveil doit avoir lieu

```
def set_months( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant les mois où un réveil doit avoir lieu

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wakeupschedule→set(userData)
wakeupschedule→setUserData()
wakeupschedule.set(userData)

YWakeUpSchedule

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData) data
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

wakeupschedule→set_weekDays()
wakeupschedule→setWeekDays()
wakeupschedule.set_weekDays()

YWakeUpSchedule

Modifie les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu

```
def set_weekDays( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant les jours de la semaine où un réveil doit avoir lieu

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

3.49. Interface de la fonction Watchdog

La fonction WatchDog est gérée comme un relais qui couperait brièvement l'alimentation d'un appareil après un d'attente temps donné afin de provoquer une réinitialisation complète de cet appareil. Il suffit d'appeler le watchdog à intervalle régulier pour l'empêcher de provoquer la réinitialisation. Le watchdog peut aussi être piloté directement à l'aide des méthodes *pulse* et *delayedpulse* pour éteindre un appareil pendant un temps donné.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

js	<script type='text/javascript' src='yocto_watchdog.js'></script>
node.js	var yoctolib = require('yoctolib');
	var YWatchdog = yoctolib.YWatchdog;
php	require_once('yocto_watchdog.php');
cpp	#include "yocto_watchdog.h"
m	#import "yocto_watchdog.h"
pas	uses yocto_watchdog;
vb	yocto_watchdog.vb
cs	yocto_watchdog.cs
java	import com.yoctopuce.YoctoAPI.YWatchdog;
py	from yocto_watchdog import *

Fonction globales

yFindWatchdog(func)

Permet de retrouver un watchdog d'après un identifiant donné.

yFirstWatchdog()

Commence l'énumération des watchdog accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YWatchdog

watchdog->delayedPulse(ms_delay, ms_duration)

Pré-programme une impulsion

watchdog->describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du watchdog au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

watchdog->get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante du watchdog (pas plus de 6 caractères).

watchdog->get_autoStart()

Retourne l'état du watchdog à la mise sous tension du module.

watchdog->get_countdown()

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse().

watchdog->get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du watchdog.

watchdog->get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du watchdog.

watchdog->get_friendlyName()

Retourne un identifiant global du watchdog au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

watchdog->get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

watchdog->get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel du watchdog, sans référence au module.
watchdog→get_hardwareId()
Retourne l'identifiant matériel unique du watchdog au format SERIAL . FUNCTIONID.
watchdog→get_logicalName()
Retourne le nom logique du watchdog.
watchdog→get_maxTimeOnStateA()
Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.
watchdog→get_maxTimeOnStateB()
Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.
watchdog→get_module()
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
watchdog→get_module_async(callback, context)
Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.
watchdog→get_output()
Retourne l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.
watchdog→get_pulseTimer()
Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée.
watchdog→get_running()
Retourne l'état du watchdog.
watchdog→get_state()
Retourne l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif).
watchdog→get_stateAtPowerOn()
Retourne l'état du watchdog au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).
watchdog→get_triggerDelay()
Retourne le délai d'attente avant qu'un reset ne soit automatiquement généré par le watchdog, en millisecondes.
watchdog→get_triggerDuration()
Retourne la durée d'un reset généré par le watchdog, en millisecondes.
watchdog→get(userData)
Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).
watchdog→isOnline()
Vérifie si le module hébergeant le watchdog est joignable, sans déclencher d'erreur.
watchdog→isOnline_async(callback, context)
Vérifie si le module hébergeant le watchdog est joignable, sans déclencher d'erreur.
watchdog→load(msValidity)
Met en cache les valeurs courantes du watchdog, avec une durée de validité spécifiée.
watchdog→load_async(msValidity, callback, context)
Met en cache les valeurs courantes du watchdog, avec une durée de validité spécifiée.
watchdog→nextWatchdog()
Continue l'énumération des watchdog commencée à l'aide de yFirstWatchdog().
watchdog→pulse(ms_duration)
Commute le relais à l'état B (actif) pour un durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément vers l'état A (état de repos).

watchdog->registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

watchdog->resetWatchdog()

Réinitialise le WatchDog.

watchdog->set_autoStart(newval)

Modifie l'état du watching au démarrage du module.

watchdog->set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique du watchdog.

watchdog->set_maxTimeOnStateA(newval)

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.

watchdog->set_maxTimeOnStateB(newval)

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

watchdog->set_output(newval)

Modifie l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

watchdog->set_running(newval)

Modifie manuellement l'état de fonctionnement du watchdog.

watchdog->set_state(newval)

Modifie l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

watchdog->set_stateAtPowerOn(newval)

Pré-programme l'état du watchdog au démarrage du module(A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

watchdog->set_triggerDelay(newval)

Modifie le délai d'attente avant qu'un reset ne soit généré par le watchdog, en millisecondes.

watchdog->set_triggerDuration(newval)

Modifie la durée des resets générés par le watchdog, en millisecondes.

watchdog->set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

watchdog->wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YWatchdog.FindWatchdog() yFindWatchdog()YWatchdog.FindWatchdog()

YWatchdog

Permet de retrouver un watchdog d'après un identifiant donné.

```
def FindWatchdog( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que le watchdog soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YWatchdog.isOnLine()` pour tester si le watchdog est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence le watchdog sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YWatchdog` qui permet ensuite de contrôler le watchdog.

YWatchdog.FirstWatchdog()**YWatchdog****yFirstWatchdog()YWatchdog.FirstWatchdog()**

Commence l'énumération des watchdog accessibles par la librairie.

```
def FirstWatchdog( )
```

Utiliser la fonction `YWatchdog.nextWatchdog()` pour itérer sur les autres watchdog.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWatchdog`, correspondant au premier watchdog accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de watchdog disponibles.

watchdog→delayedPulse() watchdog.delayedPulse()

YWatchdog

Pré-programme une impulsion

```
def delayedPulse( ms_delay, ms_duration)
```

Paramètres :

ms_delay délai d'attente avant l'impulsion, en millisecondes

ms_duration durée de l'impulsion, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→describe()watchdog.describe()**YWatchdog**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance du watchdog au format TYPE (NAME)=SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisée dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant le watchdog (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

watchdog→get_advertisedValue()
watchdog→advertisedValue()
watchdog.get_advertisedValue()

YWatchdog

Retourne la valeur courante du watchdog (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante du watchdog (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_ADVISEDVALUE_INVALID.

watchdog→get_autoStart()**YWatchdog****watchdog→autoStart()watchdog.get_autoStart()**

Retourne l'état du watchdog à la mise sous tension du module.

```
def get_autoStart( )
```

Retourne :

soit Y_AUTOSTART_OFF, soit Y_AUTOSTART_ON, selon l'état du watchdog à la mise sous tension du module

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_AUTOSTART_INVALID.

watchdog→get_countdown()

YWatchdog

watchdog→countdown()watchdog.get_countdown()

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse().

```
def get_countdown( )
```

Si aucune impulsion n'est programmée, retourne zéro.

Retourne :

un entier représentant le nombre de millisecondes restantes avant le déclenchement d'une impulsion préprogrammée par un appel à delayedPulse()

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_COUNTDOWN_INVALID.

watchdog→get_errorMessage()
watchdog→errorMessage()
watchdog.get_errorMessage()**YWatchdog**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du watchdog.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du watchdog.

watchdog→get_errorType()

YWatchdog

watchdog→errorType()watchdog.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation du watchdog.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation du watchdog.

watchdog→get_friendlyName()
watchdog→friendlyName()
watchdog.get_friendlyName()**YWatchdog**

Retourne un identifiant global du watchdog au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et du watchdog si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel du watchdog (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le watchdog en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

watchdog→get_functionDescriptor()
watchdog→functionDescriptor()
watchdog.get_functionDescriptor()

YWatchdog

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

watchdog→get_functionId()**YWatchdog****watchdog→functionId()watchdog.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel du watchdog, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le watchdog (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

watchdog→get_hwId()

YWatchdog

watchdog→hardwareId()watchdog.get_hwId()

Retourne l'identifiant matériel unique du watchdog au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwId( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel du watchdog (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant le watchdog (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

**watchdog→get_logicalName()
watchdog→logicalName()
watchdog.get_logicalName()****YWatchdog**

Retourne le nom logique du watchdog.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique du watchdog.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

watchdog→get_maxTimeOnStateA()
watchdog→maxTimeOnStateA()
watchdog.get_maxTimeOnStateA()

YWatchdog

Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.

```
def get_maxTimeOnStateA( )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Retourne :

un entier représentant le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MAXTIMEONSTATEA_INVALID.

watchdog→get_maxTimeOnStateB()
watchdog→maxTimeOnStateB()
watchdog.get_maxTimeOnStateB()**YWatchdog**

Retourne le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

```
def get_maxTimeOnStateB( )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Retourne :

un entier représentant le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MAXTIMEONSTATEB_INVALID.

watchdog→get_module() **YWatchdog**
watchdog→module()watchdog.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

watchdog→get_output()**YWatchdog****watchdog→output()watchdog.get_output()**

Retourne l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

```
def get_output( )
```

Retourne :

soit Y_OUTPUT_OFF, soit Y_OUTPUT_ON, selon l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_OUTPUT_INVALID.

watchdog→get_pulseTimer() **YWatchdog**
watchdog→pulseTimer()watchdog.get_pulseTimer()

Retourne le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée.

```
def get_pulseTimer( )
```

Si aucune impulsion n'est en cours, retourne zéro.

Retourne :

un entier représentant le nombre de millisecondes restantes avant le retour à la position de repos (état A), durant la génération d'une impulsion mesurée

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_PULSETIMER_INVALID.

watchdog→get_running()**YWatchdog****watchdog→running()watchdog.get_running()**

Retourne l'état du watchdog.

```
def get_running( )
```

Retourne :

soit Y_RUNNING_OFF, soit Y_RUNNING_ON, selon l'état du watchdog

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_RUNNING_INVALID.

watchdog→get_state()

YWatchdog

watchdog→state()watchdog.get_state()

Retourne l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

```
def get_state( )
```

Retourne :

soit Y_STATE_A, soit Y_STATE_B, selon l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STATE_INVALID.

watchdog→get_stateAtPowerOn()
watchdog→stateAtPowerOn()
watchdog.get_stateAtPowerOn()

YWatchdog

Retourne l'état du watchdog au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

```
def get_stateAtPowerOn( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_STATEATPOWERON_UNCHANGED, Y_STATEATPOWERON_A et Y_STATEATPOWERON_B représentant l'état du watchdog au démarrage du module (A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_STATEATPOWERON_INVALID.

watchdog→get_triggerDelay()
watchdog→triggerDelay()
watchdog.get_triggerDelay()

YWatchdog

Retourne le délai d'attente avant qu'un reset ne soit automatiquement généré par le watchdog, en millisecondes.

```
def get_triggerDelay( )
```

Retourne :

un entier représentant le délai d'attente avant qu'un reset ne soit automatiquement généré par le watchdog, en millisecondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_TRIGGERDELAY_INVALID.

watchdog→get_triggerDuration()
watchdog→triggerDuration()
watchdog.get_triggerDuration()**YWatchdog**

Retourne la durée d'un reset généré par le watchdog, en millisecondes.

```
def get_triggerDuration( )
```

Retourne :

un entier représentant la durée d'un reset généré par le watchdog, en millisecondes

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_TRIGGER_DURATION_INVALID.

watchdog→get(userData)

YWatchdog

watchdog→userData()watchdog.get(userData)

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData):
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

watchdog→isOnline()watchdog.isOnline()**YWatchdog**

Vérifie si le module hébergeant le watchdog est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache du watchdog sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

`true` si le watchdog est joignable, `false` sinon

watchdog→load()watchdog.load()**YWatchdog**

Met en cache les valeurs courantes du watchdog, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→nextWatchdog()
watchdog.nextWatchdog()**YWatchdog**

Continue l'énumération des watchdog commencée à l'aide de `yFirstWatchdog()`.

```
def nextWatchdog( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWatchdog` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

watchdog→pulse()watchdog.pulse()**YWatchdog**

Commute le relais à l'état B (actif) pour un durée spécifiée, puis revient ensuite spontanément vers l'état A (état de repos).

```
def pulse( ms_duration )
```

Paramètres :

ms_duration durée de l'impulsion, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→registerValueCallback()
watchdog.registerValueCallback()**YWatchdog**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

watchdog→resetWatchdog()
watchdog.resetWatchdog()

YWatchdog

Réinitialise le WatchDog.

```
def resetWatchdog( )
```

Quand le watchdog est en fonctionnement cette fonction doit être appelée à interval régulier, pour empêcher que le watdog ne se déclenche

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_autoStart()**YWatchdog****watchdog→setAutoStart()watchdog.set_autoStart()**

Modifie l'état du watching au démarrage du module.

```
def set_autoStart( newval)
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

newval soit `Y_AUTOSTART_OFF`, soit `Y_AUTOSTART_ON`, selon l'état du watching au démarrage du module

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_logicalName()
watchdog→setLogicalName()
watchdog.set_logicalName()

YWatchdog

Modifie le nom logique du watchdog.

```
def set_logicalName( newval)
```

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique du watchdog.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_maxTimeOnStateA()
watchdog→setMaxTimeOnStateA()
watchdog.set_maxTimeOnStateA()

YWatchdog

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état A avant de basculer automatiquement dans l'état B.

```
def set_maxTimeOnStateA( newval)
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_maxTimeOnStateB()
watchdog→setMaxTimeOnStateB()
watchdog.set_maxTimeOnStateB()

YWatchdog

Règle le temps maximal (en ms) pendant lequel le watchdog peut rester dans l'état B avant de basculer automatiquement dans l'état A.

```
def set_maxTimeOnStateB( newval )
```

Zéro signifie qu'il n'y a pas de limitation

Paramètres :

newval un entier

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_output()**YWatchdog****watchdog→setOutput()watchdog.set_output()**

Modifie l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur.

```
def set_output( newval )
```

Paramètres :

newval soit Y_OUTPUT_OFF, soit Y_OUTPUT_ON, selon l'état de la sortie du watchdog, lorsqu'il est utilisé comme un simple interrupteur

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_running()

YWatchdog

watchdog→setRunning()watchdog.set_running()

Modifie manuellement l'état de fonctionnement du watchdog.

```
def set_running( newval )
```

Paramètres :

newval soit Y_RUNNING_OFF, soit Y_RUNNING_ON, selon manuellement l'état de fonctionnement du watchdog

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_state()**YWatchdog****watchdog→setState()watchdog.set_state()**

Modifie l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif).

```
def set_state( newval)
```

Paramètres :

newval soit Y_STATE_A, soit Y_STATE_B, selon l'état du watchdog (A pour la position de repos, B pour l'état actif)

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_stateAtPowerOn()
watchdog→setStateAtPowerOn()
watchdog.set_stateAtPowerOn()

YWatchdog

Pré-programme l'état du watchdog au démarrage du module(A pour la position de repos, B pour l'état actif, UNCHANGED pour aucun changement).

```
def set_stateAtPowerOn( newval )
```

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() du module sinon la modification n'aura aucun effet.

Paramètres :

newval une valeur parmi Y_STATEATPOWERON_UNCHANGED, Y_STATEATPOWERON_A et
Y_STATEATPOWERON_B

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_triggerDelay()
watchdog→setTriggerDelay()
watchdog.set_triggerDelay()**YWatchdog**

Modifie le délai d'attente avant qu'un reset ne soit généré par le watchdog, en millisecondes.

```
def set_triggerDelay( newval )
```

Paramètres :

newval un entier représentant le délai d'attente avant qu'un reset ne soit généré par le watchdog, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set_triggerDuration()
watchdog→setTriggerDuration()
watchdog.set_triggerDuration()

YWatchdog

Modifie la durée des resets générés par le watchdog, en millisecondes.

```
def set_triggerDuration( newval)
```

Paramètres :

newval un entier représentant la durée des resets générés par le watchdog, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

watchdog→set(userData)**YWatchdog****watchdog→setUserData()watchdog.set(userData)**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

3.50. Interface de la fonction Wireless

La fonction YWireless permet de configurer et de contrôler la configuration du réseau sans fil sur les modules Yoctopuce qui en sont dotés.

Pour utiliser les fonctions décrites ici, vous devez inclure:

```

js <script type='text/javascript' src='yocto_wireless.js'></script>
nodejs var yoctolib = require('yoctolib');
var YWireless = yoctolib.YWireless;
require_once('yocto_wireless.php');
#include "yocto_wireless.h"
m #import "yocto_wireless.h"
pas uses yocto_wireless;
vb yocto_wireless.vb
cs yocto_wireless.cs
java import com.yoctopuce.YoctoAPI.YWireless;
py from yocto_wireless import *

```

Fonction globales

yFindWireless(func)

Permet de retrouver une interface réseau sans fil d'après un identifiant donné.

yFirstWireless()

Commence l'énumération des interfaces réseau sans fil accessibles par la librairie.

Méthodes des objets YWireless

wireless→adhocNetwork(ssid, securityKey)

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour créer un réseau sans fil sans point d'accès, en mode "ad-hoc".

wireless→describe()

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'interface réseau sans fil au format TYPE (NAME) = SERIAL . FUNCTIONID.

wireless→get_advertisedValue()

Retourne la valeur courante de l'interface réseau sans fil (pas plus de 6 caractères).

wireless→get_channel()

Retourne le numéro du canal 802.11 utilisé, ou 0 si le réseau sélectionné n'a pas été trouvé.

wireless→get_detectedWlans()

Retourne une liste d'objets objet YFileRecord qui décrivent les réseaux sans fils détectés.

wireless→get_errorMessage()

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

wireless→get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

wireless→get_friendlyName()

Retourne un identifiant global de l'interface réseau sans fil au format NOM_MODULE . NOM_FONCTION.

wireless→get_functionDescriptor()

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

wireless→get_functionId()

Retourne l'identifiant matériel de l'interface réseau sans fil, sans référence au module.

wireless→get_hardwareId()

Retourne l'identifiant matériel unique de l'interface réseau sans fil au format SERIAL.FUNCTIONID.

wireless→get_linkQuality()

Retourne la qualité de la connection, exprimée en pourcents.

wireless→get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'interface réseau sans fil.

wireless→get_message()

Retourne le dernier message de diagnostique de l'interface au réseau sans fil.

wireless→get_module()

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

wireless→get_module_async(callback, context)

Retourne l'objet YModule correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

wireless→get_security()

Retourne l'algorithme de sécurité utilisé par le réseau sans-fil sélectionné.

wireless→get_ssid()

Retourne le nom (SSID) du réseau sans-fil sélectionné.

wireless→get_userData()

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

wireless→isOnline()

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau sans fil est joignable, sans déclencher d'erreur.

wireless→isOnline_async(callback, context)

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau sans fil est joignable, sans déclencher d'erreur.

wireless→joinNetwork(ssid, securityKey)

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour se connecter à un point d'accès sans fil existant (mode "infrastructure").

wireless→load(msValidity)

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau sans fil, avec une durée de validité spécifiée.

wireless→load_async(msValidity, callback, context)

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau sans fil, avec une durée de validité spécifiée.

wireless→nextWireless()

Continue l'énumération des interfaces réseau sans fil commencée à l'aide de yFirstWireless().

wireless→registerValueCallback(callback)

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

wireless→set_logicalName(newval)

Modifie le nom logique de l'interface réseau sans fil.

wireless→set_userData(data)

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

wireless→softAPNetwork(ssid, securityKey)

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour créer un pseudo point d'accès sans fil ("Soft AP").

wireless→wait_async(callback, context)

Attend que toutes les commandes asynchrones en cours d'exécution sur le module soient terminées, et appelle le callback passé en paramètre.

YWireless.FindWireless() yFindWireless()YWireless.FindWireless()

YWireless

Permet de retrouver une interface réseau sans fil d'après un identifiant donné.

```
def FindWireless( func)
```

L'identifiant peut être spécifié sous plusieurs formes:

- NomLogiqueFonction
- NoSerieModule.IdentifiantFonction
- NoSerieModule.NomLogiqueFonction
- NomLogiqueModule.IdentifiantMatériel
- NomLogiqueModule.NomLogiqueFonction

Cette fonction n'exige pas que l'interface réseau sans fil soit en ligne au moment où elle est appelée, l'objet retourné sera néanmoins valide. Utiliser la méthode `YWireless.isOnline()` pour tester si l'interface réseau sans fil est utilisable à un moment donné. En cas d'ambiguïté lorsqu'on fait une recherche par nom logique, aucune erreur ne sera notifiée: la première instance trouvée sera renvoyée. La recherche se fait d'abord par nom matériel, puis par nom logique.

Paramètres :

`func` une chaîne de caractères qui référence l'interface réseau sans fil sans ambiguïté

Retourne :

un objet de classe `YWireless` qui permet ensuite de contrôler l'interface réseau sans fil.

YWireless.FirstWireless()**YWireless****yFirstWireless()YWireless.FirstWireless()**

Commence l'énumération des interfaces réseau sans fil accessibles par la librairie.

```
def FirstWireless( )
```

Utiliser la fonction `YWireless.nextWireless()` pour itérer sur les autres interfaces réseau sans fil.

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWireless`, correspondant à la première interface réseau sans fil accessible en ligne, ou `null` si il n'y a pas de interfaces réseau sans fil disponibles.

wireless→adhocNetwork()wireless.adhocNetwork()**YWireless**

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour créer un réseau sans fil sans point d'accès, en mode "ad-hoc".

```
def adhocNetwork( ssid, securityKey)
```

Sur le YoctoHub-Wireless-g, il est recommandé d'utiliser de préférence la fonction softAPNetwork() qui crée un pseudo point d'accès, plus efficace et mieux supporté qu'un réseau ad-hoc.

Si une clef d'accès est configurée pour un réseau ad-hoc, le réseau sera protégé par une sécurité WEP40 (5 caractères ou 10 chiffres hexadécimaux) ou WEP128 (13 caractères ou 26 chiffres hexadécimaux). Pour réduire les risques d'intrusion, il est recommandé d'utiliser une clé WEP128 basée sur 26 chiffres hexadécimaux provenant d'une bonne source aléatoire.

N'oubliez pas d'appeler la méthode saveToFlash() et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

ssid nom du réseau sans fil à créer

securityKey clé d'accès de réseau, sous forme de chaîne de caractères

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wireless→describe()wireless.describe()**YWireless**

Retourne un court texte décrivant de manière non-ambigüe l'instance de l'interface réseau sans fil au format TYPE (NAME) =SERIAL.FUNCTIONID.

```
def describe( )
```

Plus précisément, TYPE correspond au type de fonction, NAME correspond au nom utilisé lors du premier accès à la fonction, SERIAL correspond au numéro de série du module si le module est connecté, ou "unresolved" sinon, et FUNCTIONID correspond à l'identifiant matériel de la fonction si le module est connecté. Par exemple, La méthode va retourner Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1 si le module est déjà connecté ou Relay(BadCustomName.relay1)=unresolved si le module n'est pas déjà connecté. Cette méthode ne déclenche aucune transaction USB ou TCP et peut donc être utilisé dans un debuggeur.

Retourne :

une chaîne de caractères décrivant l'interface réseau sans fil (ex:
Relay(MyCustomName.relay1)=RELAYL01-123456.relay1)

wireless→get_advertisedValue()
wireless→advertisedValue()
wireless.get_advertisedValue()

YWireless

Retourne la valeur courante de l'interface réseau sans fil (pas plus de 6 caractères).

```
def get_advertisedValue( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant la valeur courante de l'interface réseau sans fil (pas plus de 6 caractères).

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne **Y_ADVERTISEDVALUE_INVALID**.

wireless→get_channel()**YWireless****wireless→channel()wireless.get_channel()**

Retourne le numéro du canal 802.11 utilisé, ou 0 si le réseau sélectionné n'a pas été trouvé.

```
def get_channel( )
```

Retourne :

un entier représentant le numéro du canal 802.11 utilisé, ou 0 si le réseau sélectionné n'a pas été trouvé

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_CHANNEL_INVALID.

wireless→get_detectedWlans()	YWireless
wireless→detectedWlans()	
wireless.get_detectedWlans()	

Retourne une liste d'objets objet YFileRecord qui décrivent les réseaux sans fils détectés.

```
def get_detectedWlans( )
```

La liste n'est pas mise à jour quand le module est déjà connecté à un accès sans fil (mode "infrastructure"). Pour forcer la détection des réseaux sans fil, il faut appeler addhocNetwork() pour se déconnecter du réseau actuel. L'appelant est responsable de la désallocation de la liste retournée.

Retourne :

une liste d'objets YWlanRecord, contenant le SSID, le canal, la qualité du signal, et l'algorithme de sécurité utilisé par le réseau sans-fil

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne une liste vide.

wireless→get_errorMessage()
wireless→errorMessage()
wireless.get_errorMessage()**YWireless**

Retourne le message correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

```
def get_errorMessage( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

une chaîne de caractères correspondant au message de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

wireless→get_errorType()

YWireless

wireless→errorType()wireless.get_errorType()

Retourne le code d'erreur correspondant à la dernière erreur survenue lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

```
def get_errorType( )
```

Cette méthode est principalement utile lorsque la librairie Yoctopuce est utilisée en désactivant la gestion des exceptions.

Retourne :

un nombre correspondant au code de la dernière erreur qui s'est produit lors de l'utilisation de l'interface réseau sans fil.

wireless→get_friendlyName()**YWireless****wireless→friendlyName()wireless.get_friendlyName()**

Retourne un identifiant global de l'interface réseau sans fil au format NOM_MODULE.NOM_FONCTION.

```
def get_friendlyName( )
```

Le chaîne renvoyée utilise soit les noms logiques du module et de l'interface réseau sans fil si ils sont définis, soit respectivement le numéro de série du module et l'identifiant matériel de l'interface réseau sans fil (par exemple: MyCustomName.relay1)

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau sans fil en utilisant les noms logiques (ex: MyCustomName.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_FRIENDLYNAME_INVALID.

wireless→get_functionDescriptor()
wireless→functionDescriptor()
wireless.get_functionDescriptor()

YWireless

Retourne un identifiant unique de type YFUN_DESCR correspondant à la fonction.

```
def get_functionDescriptor( )
```

Cet identifiant peut être utilisé pour tester si deux instance de YFunction référencent physiquement la même fonction sur le même module.

Retourne :

un identifiant de type YFUN_DESCR.

Si la fonction n'a jamais été contactée, la valeur renournée sera Y_FUNCTIONDESCRIPTOR_INVALID

wireless→get_functionId()**YWireless****wireless→functionId()wireless.get_functionId()**

Retourne l'identifiant matériel de l'interface réseau sans fil, sans référence au module.

```
def get_functionId( )
```

Par exemple `relay1`.

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau sans fil (ex: `relay1`)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne `Y_FUNCTIONID_INVALID`.

wireless→get_hwrid()**YWireless****wireless→hardwareId()wireless.get_hwrid()**

Retourne l'identifiant matériel unique de l'interface réseau sans fil au format SERIAL.FUNCTIONID.

```
def get_hwrid( )
```

L'identifiant unique est composé du numéro de série du module et de l'identifiant matériel de l'interface réseau sans fil (par exemple RELAYL01-123456.relay1).

Retourne :

une chaîne de caractères identifiant l'interface réseau sans fil (ex: RELAYL01-123456.relay1)

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_HARDWAREID_INVALID.

wireless→get_linkQuality()**YWireless****wireless→linkQuality()wireless.get_linkQuality()**

Retourne la qualité de la connection, exprimée en pourcents.

```
def get_linkQuality( )
```

Retourne :

un entier représentant la qualité de la connection, exprimée en pourcents

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LINKQUALITY_INVALID.

wireless→get_logicalName()

YWireless

wireless→logicalName()wireless.get_logicalName()

Retourne le nom logique de l'interface réseau sans fil.

```
def get_logicalName( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'interface réseau sans fil.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_LOGICALNAME_INVALID.

wireless→get_message()**YWireless****wireless→message()wireless.get_message()**

Retourne le dernier message de diagnostique de l'interface au réseau sans fil.

```
def get_message( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le dernier message de diagnostique de l'interface au réseau sans fil

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_MESSAGE_INVALID.

wireless→get_module()

YWireless

wireless→module()wireless.get_module()

Retourne l'objet `YModule` correspondant au module Yoctopuce qui héberge la fonction.

```
def get_module( )
```

Si la fonction ne peut être trouvée sur aucun module, l'instance de `YModule` retournée ne sera pas joignable.

Retourne :

une instance de `YModule`

wireless→get_security()**YWireless****wireless→security()wireless.get_security()**

Retourne l'algorithme de sécurité utilisé par le réseau sans-fil sélectionné.

```
def get_security( )
```

Retourne :

une valeur parmi Y_SECURITY_UNKNOWN, Y_SECURITY_OPEN, Y_SECURITY_WEP, Y_SECURITY_WPA et Y_SECURITY_WPA2 représentant l'algorithme de sécurité utilisé par le réseau sans-fil sélectionné

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SECURITY_INVALID.

wireless→get_ssid()

YWireless

wireless→ssid()wireless.get_ssid()

Retourne le nom (SSID) du réseau sans-fil sélectionné.

```
def get_ssid( )
```

Retourne :

une chaîne de caractères représentant le nom (SSID) du réseau sans-fil sélectionné

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne Y_SSID_INVALID.

wireless→get(userData)**YWireless****wireless→userData()wireless.get(userData())**

Retourne le contenu de l'attribut userData, précédemment stocké à l'aide de la méthode set(userData).

```
def get(userData( )
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Retourne :

l'objet stocké précédemment par l'appelant.

wireless→isOnline()wireless.isOnline()**YWireless**

Vérifie si le module hébergeant l'interface réseau sans fil est joignable, sans déclencher d'erreur.

```
def isOnline( )
```

Si les valeurs des attributs en cache de l'interface réseau sans fil sont valides au moment de l'appel, le module est considéré joignable. Cette fonction ne cause en aucun cas d'exception, quelle que soit l'erreur qui pourrait se produire lors de la vérification de joignabilité.

Retourne :

true si l'interface réseau sans fil est joignable, false sinon

wireless→joinNetwork()wireless.joinNetwork()**YWireless**

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour se connecter à un point d'accès sans fil existant (mode "infrastructure").

def joinNetwork(ssid, securityKey)

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :

ssid nom du réseau sans fil à utiliser

securityKey clé d'accès au réseau, sous forme de chaîne de caractères

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wireless→load()|wireless.load()**YWireless**

Met en cache les valeurs courantes de l'interface réseau sans fil, avec une durée de validité spécifiée.

```
def load( msValidity)
```

Par défaut, lorsqu'on accède à un module, tous les attributs des fonctions du module sont automatiquement mises en cache pour la durée standard (5 ms). Cette méthode peut être utilisée pour marquer occasionnellement les données cachées comme valides pour une plus longue période, par exemple dans le but de réduire le trafic réseau.

Paramètres :

msValidity un entier correspondant à la durée de validité attribuée aux les paramètres chargés, en millisecondes

Retourne :

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wireless→nextWireless()wireless.nextWireless()**YWireless**

Continue l'énumération des interfaces réseau sans fil commencée à l'aide de `yFirstWireless()`.

```
def nextWireless( )
```

Retourne :

un pointeur sur un objet `YWireless` accessible en ligne, ou `null` lorsque l'énumération est terminée.

**wireless→registerValueCallback()
wireless.registerValueCallback()****YWireless**

Enregistre la fonction de callback qui est appelée à chaque changement de la valeur publiée.

```
def registerValueCallback( callback)
```

Ce callback n'est appelé que durant l'exécution de `ySleep` ou `yHandleEvents`. Cela permet à l'appelant de contrôler quand les callback peuvent se produire. Il est important d'appeler l'une de ces deux fonctions périodiquement pour garantir que les callback ne soient pas appellés trop tard. Pour désactiver un callback, il suffit d'appeler cette méthode en lui passant un pointeur nul.

Paramètres :

callback la fonction de callback à rappeler, ou un pointeur nul. La fonction de callback doit accepter deux arguments: l'object fonction dont la valeur a changé, et la chaîne de caractère décrivant la nouvelle valeur publiée.

wireless→set_logicalName()
wireless→setLogicalName()
wireless.set_logicalName()

YWireless

Modifie le nom logique de l'interface réseau sans fil.

def set_logicalName(newval)

Vous pouvez utiliser `yCheckLogicalName()` pour vérifier si votre paramètre est valide. N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` du module si le réglage doit être préservé.

Paramètres :

newval une chaîne de caractères représentant le nom logique de l'interface réseau sans fil.

Retourne :

`YAPI_SUCCESS` si l'appel se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

wireless→set(userData)**YWireless****wireless→setUserData(wireless.set(userData))**

Enregistre un contexte libre dans l'attribut userData de la fonction, afin de le retrouver plus tard à l'aide de la méthode get(userData).

```
def set(userData( data)
```

Cet attribut n'est pas utilisé directement par l'API. Il est à la disposition de l'appelant pour stocker un contexte.

Paramètres :

data objet quelconque à mémoriser

wireless→softAPNetwork()wireless.softAPNetwork()**YWireless**

Modifie la configuration de l'interface réseau sans fil pour créer un pseudo point d'accès sans fil ("Soft AP").

def softAPNetwork(ssid, securityKey)

Cette fonction ne fonctionne que sur le YoctoHub-Wireless-g.

Si une clef d'accès est configurée pour un réseau SoftAP, le réseau sera protégé par une sécurité WEP40 (5 caractères ou 10 chiffres hexadécimaux) ou WEP128 (13 caractères ou 26 chiffres hexadécimaux). Pour réduire les risques d'intrusion, il est recommandé d'utiliser une clé WEP128 basée sur 26 chiffres hexadécimaux provenant d'une bonne source aléatoire.

N'oubliez pas d'appeler la méthode `saveToFlash()` et de redémarrer le module pour que le paramètre soit appliqué.

Paramètres :**ssid** nom du réseau sans fil à créer**securityKey** clé d'accès de réseau, sous forme de chaîne de caractères**Retourne :**

YAPI_SUCCESS si l'opération se déroule sans erreur.

En cas d'erreur, déclenche une exception ou retourne un code d'erreur négatif.

Index

A

Accelerometer 32
adhocNetwork, YWireless 1763
Alimentation 495
Altitude 74
AnButton 116

B

Blueprint 10
brakingForceMove, YMotor 880
Brute 357

C

calibrate, YLightSensor 743
calibrateFromPoints, YAccelerometer 36
calibrateFromPoints, YAltitude 78
calibrateFromPoints, YCarbonDioxide 158
calibrateFromPoints, YCompass 226
calibrateFromPoints, YCurrent 266
calibrateFromPoints, YGenericSensor 552
calibrateFromPoints, YGyro 601
calibrateFromPoints, YHumidity 677
calibrateFromPoints, YLightSensor 744
calibrateFromPoints, YMagnetometer 785
calibrateFromPoints, YPower 1001
calibrateFromPoints, YPressure 1044
calibrateFromPoints, YPwmInput 1083
calibrateFromPoints, YQt 1192
calibrateFromPoints,YSensor 1330
calibrateFromPoints, YTemperature 1461
calibrateFromPoints, YTilt 1502
calibrateFromPoints, YVoc 1541
calibrateFromPoints, YVoltage 1580
callbackLogin, YNetwork 922
cancel3DCalibration, YRefFrame 1258
CarbonDioxide 154
checkFirmware, YModule 833
CheckLogicalName, YAPI 12
clear, YDisplayLayer 464
clearConsole, YDisplayLayer 465
ColorLed 193
Compass 222
Configuration 1254
consoleOut, YDisplayLayer 466
Contrôle 4, 5, 495, 829, 974
copyLayerContent, YDisplay 420
Current 262

D

DataLogger 301
delayedPulse, YDigitalIO 376
delayedPulse, YRelay 1294

delayedPulse, YWatchdog 1719
describe, YAccelerometer 37
describe, YAltitude 79
describe, YAnButton 120
describe, YCarbonDioxide 159
describe, YColorLed 196
describe, YCompass 227
describe, YCurrent 267
describe, YDataLogger 305
describe, YDigitalIO 377
describe, YDisplay 421
describe, YDualPower 498
describe, YFiles 523
describe, YGenericSensor 553
describe, YGyro 602
describe, YHubPort 651
describe, YHumidity 678
describe, YLed 715
describe, YLightSensor 745
describe, YMagnetometer 786
describe, YModule 834
describe, YMotor 881
describe, YNetwork 923
describe, YOsControl 977
describe, YPower 1002
describe, YPressure 1045
describe, YPwmInput 1084
describe, YPwmOutput 1131
describe, YPwmPowerSource 1168
describe, YQt 1193
describe, YRealTimeClock 1230
describe, YRefFrame 1259
describe, YRelay 1295
describe, YSensor 1331
describe, YSerialPort 1370
describe, YServo 1426
describe, YTemperature 1462
describe, YTilt 1503
describe, YVoc 1542
describe, YVoltage 1581
describe, YWakeUpMonitor 1647
describe, YWakeUpSchedule 1682
describe, YWatchdog 1720
describe, YWireless 1764
DigitalIO 372
DisableExceptions, YAPI 13
Display 416
DisplayLayer 463
Données 335, 345, 357
download, YFiles 524
download, YModule 835
drawBar, YDisplayLayer 467
drawBitmap, YDisplayLayer 468
drawCircle, YDisplayLayer 469
drawDisc, YDisplayLayer 470

drawImage, YDisplayLayer 471
drawPixel, YDisplayLayer 472
drawRect, YDisplayLayer 473
drawText, YDisplayLayer 474
drivingForceMove, YMotor 882
dutyCycleMove, YPwmOutput 1132
Dynamique 3

E

EnableExceptions, YAPI 14
Enregistrées 345, 357
Erreurs 7

F

fade, YDisplay 422
Fichiers 3
Files 520
FindAccelerometer, YAccelerometer 34
FindAltitude, YAltitude 76
FindAnButton, YAnButton 118
FindCarbonDioxide, YCarbonDioxide 156
FindColorLed, YColorLed 194
FindCompass, YCompass 224
FindCurrent, YCurrent 264
FindDataLogger, YDataLogger 303
FindDigitalIO, YDigitalIO 374
FindDisplay, YDisplay 418
FindDualPower, YDualPower 496
FindFiles, YFiles 521
FindGenericSensor, YGenericSensor 550
FindGyro, YGyro 599
FindHubPort, YHubPort 649
FindHumidity, YHumidity 675
FindLed, YLed 713
FindLightSensor, YLightSensor 741
FindMagnetometer, YMagnetometer 783
FindModule, YModule 831
FindMotor, YMotor 878
FindNetwork, YNetwork 920
FindOsControl, YOsControl 975
FindPower, YPower 999
FindPressure, YPressure 1042
FindPwmInput, YPwmInput 1081
FindPwmOutput, YPwmOutput 1129
FindPwmPowerSource, YPwmPowerSource 1166
FindQt, YQt 1190
FindRealTimeClock, YRealTimeClock 1228
FindRefFrame, YRefFrame 1256
FindRelay, YRelay 1292
FindSensor, YSensor 1328
FindSerialPort, YSerialPort 1368
FindServo, YServo 1424
FindTemperature, YTemperature 1459
FindTilt, YTilt 1500
FindVoc, YVoc 1539
FindVoltage, YVoltage 1578
FindVSource, YVSource 1616

FindWakeUpMonitor, YWakeUpMonitor 1645
FindWakeUpSchedule, YWakeUpSchedule 1680
FindWatchdog, YWatchdog 1717
FindWireless, YWireless 1761
FirstAccelerometer, YAccelerometer 35
FirstAltitude, YAltitude 77
FirstAnButton, YAnButton 119
FirstCarbonDioxide, YCarbonDioxide 157
FirstColorLed, YColorLed 195
FirstCompass, YCompass 225
FirstCurrent, YCurrent 265
FirstDataLogger, YDataLogger 304
FirstDigitalIO, YDigitalIO 375
FirstDisplay, YDisplay 419
FirstDualPower, YDualPower 497
FirstFiles, YFiles 522
FirstGenericSensor, YGenericSensor 551
FirstGyro, YGyro 600
FirstHubPort, YHubPort 650
FirstHumidity, YHumidity 676
FirstLed, YLed 714
FirstLightSensor, YLightSensor 742
FirstMagnetometer, YMagnetometer 784
FirstModule, YModule 832
FirstMotor, YMotor 879
FirstNetwork, YNetwork 921
FirstOsControl, YOsControl 976
FirstPower, YPower 1000
FirstPressure, YPressure 1043
FirstPwmInput, YPwmInput 1082
FirstPwmOutput, YPwmOutput 1130
FirstPwmPowerSource, YPwmPowerSource 1167
FirstQt, YQt 1191
FirstRealTimeClock, YRealTimeClock 1229
FirstRefFrame, YRefFrame 1257
FirstRelay, YRelay 1293
FirstSensor, YSensor 1329
FirstSerialPort, YSerialPort 1369
FirstServo, YServo 1425
FirstTemperature, YTemperature 1460
FirstTilt, YTilt 1501
FirstVoc, YVoc 1540
FirstVoltage, YVoltage 1579
FirstVSource, YVSource 1617
FirstWakeUpMonitor, YWakeUpMonitor 1646
FirstWakeUpSchedule, YWakeUpSchedule 1681
FirstWatchdog, YWatchdog 1718
FirstWireless, YWireless 1762
Fonctions 11, 1326
forgetAllDataStreams, YDataLogger 306
format_fs, YFiles 525
Forme 335
FreeAPI, YAPI 15
functionCount, YModule 836
functionId, YModule 837
functionName, YModule 838
functionValue, YModule 839

G

GenericSensor 548
get_3DCalibrationHint, YRefFrame 1260
get_3DCalibrationLogMsg, YRefFrame 1261
get_3DCalibrationProgress, YRefFrame 1262
get_3DCalibrationStage, YRefFrame 1263
get_3DCalibrationStageProgress, YRefFrame 1264
get_adminPassword, YNetwork 924
get_advertisedValue, YAccelerometer 38
get_advertisedValue, YAltitude 80
get_advertisedValue, YAnButton 121
get_advertisedValue, YCarbonDioxide 160
get_advertisedValue, YColorLed 197
get_advertisedValue, YCompass 228
get_advertisedValue, YCurrent 268
get_advertisedValue, YDataLogger 307
get_advertisedValue, YDigitalIO 378
get_advertisedValue, YDisplay 423
get_advertisedValue, YDualPower 499
get_advertisedValue, YFiles 526
get_advertisedValue, YGenericSensor 554
get_advertisedValue, YGyro 603
get_advertisedValue, YHubPort 652
get_advertisedValue, YHumidity 679
get_advertisedValue, YLed 716
get_advertisedValue, YLightSensor 746
get_advertisedValue, YMagnetometer 787
get_advertisedValue, YMotor 883
get_advertisedValue, YNetwork 925
get_advertisedValue, YOsControl 978
get_advertisedValue, YPower 1003
get_advertisedValue, YPressure 1046
get_advertisedValue, YPwmInput 1085
get_advertisedValue, YPwmOutput 1133
get_advertisedValue, YPwmPowerSource 1169
get_advertisedValue, YQt 1194
get_advertisedValue, YRealTimeClock 1231
get_advertisedValue, YRefFrame 1265
get_advertisedValue, YRelay 1296
get_advertisedValue, YSensor 1332
get_advertisedValue, YSerialPort 1372
get_advertisedValue, YServo 1427
get_advertisedValue, YTemperature 1463
get_advertisedValue, YTilt 1504
get_advertisedValue, YVoc 1543
get_advertisedValue, YVoltage 1582
get_advertisedValue, YVSource 1618
get_advertisedValue, YWakeUpMonitor 1648
get_advertisedValue, YWakeUpSchedule 1683
get_advertisedValue, YWatchdog 1721
get_advertisedValue, YWireless 1765
get_allSettings, YModule 840
get_analogCalibration, YAnButton 122
get_autoStart, YDataLogger 308
get_autoStart, YWatchdog 1722
get_averageValue, YDataRun 335
get_averageValue, YDataStream 358

get_averageValue, YMeasure 823
get_baudRate, YHubPort 653
get_beacon, YModule 841
get_beaconDriven, YDataLogger 309
get_bearing, YRefFrame 1266
get_bitDirection, YDigitalIO 379
get_bitOpenDrain, YDigitalIO 380
get_bitPolarity, YDigitalIO 381
get_bitState, YDigitalIO 382
get_blinking, YLed 717
get_brakingForce, YMotor 884
get_brightness, YDisplay 424
get_calibratedValue, YAnButton 123
get_calibrationMax, YAnButton 124
get_calibrationMin, YAnButton 125
get_callbackCredentials, YNetwork 926
get_callbackEncoding, YNetwork 927
get_callbackMaxDelay, YNetwork 928
get_callbackMethod, YNetwork 929
get_callbackMinDelay, YNetwork 930
get_callbackUrl, YNetwork 931
get_channel, YWireless 1766
get_columnCount, YDataStream 359
get_columnNames, YDataStream 360
get_cosPhi, YPower 1004
get_countdown, YRelay 1297
get_countdown, YWatchdog 1723
get_CTS, YSerialPort 1371
get_currentRawValue, YAccelerometer 39
get_currentRawValue, YAltitude 81
get_currentRawValue, YCarbonDioxide 161
get_currentRawValue, YCompass 229
get_currentRawValue, YCurrent 269
get_currentRawValue, YGenericSensor 555
get_currentRawValue, YGyro 604
get_currentRawValue, YHumidity 680
get_currentRawValue, YLightSensor 747
get_currentRawValue, YMagnetometer 788
get_currentRawValue, YPower 1005
get_currentRawValue, YPressure 1047
get_currentRawValue, YPwmInput 1086
get_currentRawValue, YQt 1195
get_currentRawValue, YSensor 1333
get_currentRawValue, YTemperature 1464
get_currentRawValue, YTilt 1505
get_currentRawValue, YVoc 1544
get_currentRawValue, YVoltage 1583
get_currentRunIndex, YDataLogger 310
get_currentValue, YAccelerometer 40
get_currentValue, YAltitude 82
get_currentValue, YCarbonDioxide 162
get_currentValue, YCompass 230
get_currentValue, YCurrent 270
get_currentValue, YGenericSensor 556
get_currentValue, YGyro 605
get_currentValue, YHumidity 681
get_currentValue, YLightSensor 748
get_currentValue, YMagnetometer 789
get_currentValue, YPower 1006

get_currentValue, YPressure 1048
get_currentValue, YPwmInput 1087
get_currentValue, YQt 1196
get_currentValue, YSensor 1334
get_currentValue, YTemperature 1465
get_currentValue, YTilt 1506
get_currentValue, YVoc 1545
get_currentValue, YVoltage 1584
get_cutOffVoltage, YMotor 885
get_data, YDataStream 361
get_dataRows, YDataStream 362
get_dataSamplesIntervalMs, YDataStream 363
get_dataSets, YDataLogger 311
get_dataStreams, YDataLogger 312
get_dateTime, YRealTimeClock 1232
get_detectedWlans, YWireless 1767
get_discoverable, YNetwork 932
get_display, YDisplayLayer 475
get_displayHeight, YDisplay 425
get_displayHeight, YDisplayLayer 476
get_displayLayer, YDisplay 426
get_displayType, YDisplay 427
get_displayWidth, YDisplay 428
get_displayWidth, YDisplayLayer 477
get_drivingForce, YMotor 886
get_duration, YDataRun 336
get_duration, YDataStream 364
get_dutyCycle, YPwmInput 1088
get_dutyCycle, YPwmOutput 1134
get_dutyCycleAtPowerOn, YPwmOutput 1135
get_enabled, YDisplay 429
get_enabled, YHubPort 654
get_enabled, YPwmOutput 1136
get_enabled, YServo 1428
get_enabledAtPowerOn, YPwmOutput 1137
get_enabledAtPowerOn, YServo 1429
get_endTimeUTC, YDataSet 346
get_endTimeUTC, YMeasure 824
get_errCount, YSerialPort 1373
get_errorMessage, YAccelerometer 41
get_errorMessage, YAltitude 83
get_errorMessage, YAnButton 126
get_errorMessage, YCarbonDioxide 163
get_errorMessage, YColorLed 198
get_errorMessage, YCompass 231
get_errorMessage, YCurrent 271
get_errorMessage, YDataLogger 313
get_errorMessage, YDigitalIO 383
get_errorMessage, YDisplay 430
get_errorMessage, YDualPower 500
get_errorMessage, YFiles 527
get_errorMessage, YGenericSensor 557
get_errorMessage, YGyro 606
get_errorMessage, YHubPort 655
get_errorMessage, YHumidity 682
get_errorMessage, YLed 718
get_errorMessage, YLightSensor 749
get_errorMessage, YMagnetometer 790
get_errorMessage, YModule 842
get_errorMessage, YMotor 887
get_errorMessage, YNetwork 933
get_errorMessage, YOsControl 979
get_errorMessage, YPower 1007
get_errorMessage, YPressure 1049
get_errorMessage, YPwmInput 1089
get_errorMessage, YPwmOutput 1138
get_errorMessage, YPwmPowerSource 1170
get_errorMessage, YQt 1197
get_errorMessage, YRealTimeClock 1233
get_errorMessage, YRefFrame 1267
get_errorMessage, YRelay 1298
get_errorMessage, YSensor 1335
get_errorMessage, YSerialPort 1374
get_errorMessage, YServo 1430
get_errorMessage, YTemperature 1466
get_errorMessage, YTilt 1507
get_errorMessage, YVoc 1546
get_errorMessage, YVoltage 1585
get_errorMessage, YVSource 1619
get_errorMessage, YWakeUpMonitor 1649
get_errorMessage, YWakeUpSchedule 1684
get_errorMessage, YWatchdog 1724
get_errorMessage, YWireless 1768
get_errorType, YAccelerometer 42
get_errorType, YAltitude 84
get_errorType, YAnButton 127
get_errorType, YCarbonDioxide 164
get_errorType, YColorLed 199
get_errorType, YCompass 232
get_errorType, YCurrent 272
get_errorType, YDataLogger 314
get_errorType, YDigitalIO 384
get_errorType, YDisplay 431
get_errorType, YDualPower 501
get_errorType, YFiles 528
get_errorType, YGenericSensor 558
get_errorType, YGyro 607
get_errorType, YHubPort 656
get_errorType, YHumidity 683
get_errorType, YLed 719
get_errorType, YLightSensor 750
get_errorType, YMagnetometer 791
get_errorType, YModule 843
get_errorType, YMotor 888
get_errorType, YNetwork 934
get_errorType, YOsControl 980
get_errorType, YPower 1008
get_errorType, YPressure 1050
get_errorType, YPwmInput 1090
get_errorType, YPwmOutput 1139
get_errorType, YPwmPowerSource 1171
get_errorType, YQt 1198
get_errorType, YRealTimeClock 1234
get_errorType, YRefFrame 1268
get_errorType, YRelay 1299
get_errorType, YSensor 1336
get_errorType, YSerialPort 1375
get_errorType, YServo 1431

get_errorType, YTemperature 1467
get_errorType, YTilt 1508
get_errorType, YVoc 1547
get_errorType, YVoltage 1586
get_errorType, YVSource 1620
get_errorType, YWakeUpMonitor 1650
get_errorType, YWakeUpSchedule 1685
get_errorType, YWatchdog 1725
get_errorType, YWireless 1769
get_extPowerFailure, YVSource 1621
get_extVoltage, YDualPower 502
get_failSafeTimeout, YMotor 889
get_failure, YVSource 1622
get_filesCount, YFiles 529
get_firmwareRelease, YModule 844
get_freeSpace, YFiles 530
get_frequency, YMotor 890
get_frequency, YPwmInput 1091
get_frequency, YPwmOutput 1140
get_friendlyName, YAccelerometer 43
get_friendlyName, YAltitude 85
get_friendlyName, YAnButton 128
get_friendlyName, YCarbonDioxide 165
get_friendlyName, YColorLed 200
get_friendlyName, YCompass 233
get_friendlyName, YCurrent 273
get_friendlyName, YDataLogger 315
get_friendlyName, YDigitalIO 385
get_friendlyName, YDisplay 432
get_friendlyName, YDualPower 503
get_friendlyName, YFiles 531
get_friendlyName, YGenericSensor 559
get_friendlyName, YGyro 608
get_friendlyName, YHubPort 657
get_friendlyName, YHumidity 684
get_friendlyName, YLed 720
get_friendlyName, YLightSensor 751
get_friendlyName, YMagnetometer 792
get_friendlyName, YMotor 891
get_friendlyName, YNetwork 935
get_friendlyName, YOsControl 981
get_friendlyName, YPower 1009
get_friendlyName, YPressure 1051
get_friendlyName, YPwmInput 1092
get_friendlyName, YPwmOutput 1141
get_friendlyName, YPwmPowerSource 1172
get_friendlyName, YQt 1199
get_friendlyName, YRealTimeClock 1235
get_friendlyName, YRefFrame 1269
get_friendlyName, YRelay 1300
get_friendlyName, YSensor 1337
get_friendlyName, YSerialPort 1376
get_friendlyName, YServo 1432
get_friendlyName, YTemperature 1468
get_friendlyName, YTilt 1509
get_friendlyName, YVoc 1548
get_friendlyName, YVoltage 1587
get_friendlyName, YWakeUpMonitor 1651
get_friendlyName, YWakeUpSchedule 1686
get_friendlyName, YWatchdog 1726
get_friendlyName, YWireless 1770
get_functionDescriptor, YAccelerometer 44
get_functionDescriptor, YAltitude 86
get_functionDescriptor, YAnButton 129
get_functionDescriptor, YCarbonDioxide 166
get_functionDescriptor, YColorLed 201
get_functionDescriptor, YCompass 234
get_functionDescriptor, YCurrent 274
get_functionDescriptor, YDataLogger 316
get_functionDescriptor, YDigitalIO 386
get_functionDescriptor, YDisplay 433
get_functionDescriptor, YDualPower 504
get_functionDescriptor, YFiles 532
get_functionDescriptor, YGenericSensor 560
get_functionDescriptor, YGyro 609
get_functionDescriptor, YHubPort 658
get_functionDescriptor, YHumidity 685
get_functionDescriptor, YLed 721
get_functionDescriptor, YLightSensor 752
get_functionDescriptor, YMagnetometer 793
get_functionDescriptor, YMotor 892
get_functionDescriptor, YNetwork 936
get_functionDescriptor, YOsControl 982
get_functionDescriptor, YPower 1010
get_functionDescriptor, YPressure 1052
get_functionDescriptor, YPwmInput 1093
get_functionDescriptor, YPwmOutput 1142
get_functionDescriptor, YPwmPowerSource 1173
get_functionDescriptor, YQt 1200
get_functionDescriptor, YRealTimeClock 1236
get_functionDescriptor, YRefFrame 1270
get_functionDescriptor, YRelay 1301
get_functionDescriptor, YSensor 1338
get_functionDescriptor, YSerialPort 1377
get_functionDescriptor, YServo 1433
get_functionDescriptor, YTemperature 1469
get_functionDescriptor, YTilt 1510
get_functionDescriptor, YVoc 1549
get_functionDescriptor, YVoltage 1588
get_functionDescriptor, YVSource 1623
get_functionDescriptor, YWakeUpMonitor 1652
get_functionDescriptor, YWakeUpSchedule 1687
get_functionDescriptor, YWatchdog 1727
get_functionDescriptor, YWireless 1771
get_functionId, YAccelerometer 45
get_functionId, YAltitude 87
get_functionId, YAnButton 130
get_functionId, YCarbonDioxide 167
get_functionId, YColorLed 202
get_functionId, YCompass 235
get_functionId, YCurrent 275
get_functionId, YDataLogger 317
get_functionId, YDataSet 347
get_functionId, YDigitalIO 387
get_functionId, YDisplay 434
get_functionId, YDualPower 505
get_functionId, YFiles 533
get_functionId, YGenericSensor 561

get_functionId, YGyro 610
get_functionId, YHubPort 659
get_functionId, YHumidity 686
get_functionId, YLed 722
get_functionId, YLightSensor 753
get_functionId, YMagnetometer 794
get_functionId, YMotor 893
get_functionId, YNetwork 937
get_functionId, YOsControl 983
get_functionId, YPower 1011
get_functionId, YPressure 1053
get_functionId, YPwmInput 1094
get_functionId, YPwmOutput 1143
get_functionId, YPwmPowerSource 1174
get_functionId, YQt 1201
get_functionId, YRealTimeClock 1237
get_functionId, YRefFrame 1271
get_functionId, YRelay 1302
get_functionId, YSensor 1339
get_functionId, YSerialPort 1378
get_functionId, YServo 1434
get_functionId, YTemperature 1470
get_functionId, YTilt 1511
get_functionId, YVoc 1550
get_functionId, YVoltage 1589
get_functionId, YWakeUpMonitor 1653
get_functionId, YWakeUpSchedule 1688
get_functionId, YWatchdog 1728
get_functionId, YWireless 1772
get_hardwareId, YAccelerometer 46
get_hardwareId, YAltitude 88
get_hardwareId, YAnButton 131
get_hardwareId, YCarbonDioxide 168
get_hardwareId, YColorLed 203
get_hardwareId, YCompass 236
get_hardwareId, YCurrent 276
get_hardwareId, YDataLogger 318
get_hardwareId, YDataSet 348
get_hardwareId, YDigitalIO 388
get_hardwareId, YDisplay 435
get_hardwareId, YDualPower 506
get_hardwareId, YFiles 534
get_hardwareId, YGenericSensor 562
get_hardwareId, YGyro 611
get_hardwareId, YHubPort 660
get_hardwareId, YHumidity 687
get_hardwareId, YLed 723
get_hardwareId, YLightSensor 754
get_hardwareId, YMagnetometer 795
get_hardwareId, YModule 845
get_hardwareId, YMotor 894
get_hardwareId, YNetwork 938
get_hardwareId, YOsControl 984
get_hardwareId, YPower 1012
get_hardwareId, YPressure 1054
get_hardwareId, YPwmInput 1095
get_hardwareId, YPwmOutput 1144
get_hardwareId, YPwmPowerSource 1175
get_hardwareId, YQt 1202
get_hardwareId, YRealTimeClock 1238
get_hardwareId, YRefFrame 1272
get_hardwareId, YRelay 1303
get_hardwareId, YSensor 1340
get_hardwareId, YSerialPort 1379
get_hardwareId, YServo 1435
get_hardwareId, YTemperature 1471
get_hardwareId, YTilt 1512
get_hardwareId, YVoc 1551
get_hardwareId, YVoltage 1590
get_hardwareId, YWakeUpMonitor 1654
get_hardwareId, YWakeUpSchedule 1689
get_hardwareId, YWatchdog 1729
get_hardwareId, YWireless 1773
get_heading, YGyro 612
get_highestValue, YAccelerometer 47
get_highestValue, YAltitude 89
get_highestValue, YCarbonDioxide 169
get_highestValue, YCompass 237
get_highestValue, YCurrent 277
get_highestValue, YGenericSensor 563
get_highestValue, YGyro 613
get_highestValue, YHumidity 688
get_highestValue, YLightSensor 755
get_highestValue, YMagnetometer 796
get_highestValue, YPower 1013
get_highestValue, YPressure 1055
get_highestValue, YPwmInput 1096
get_highestValue, YQt 1203
get_highestValue, YSensor 1341
get_highestValue, YTemperature 1472
get_highestValue, YTilt 1513
get_highestValue, YVoc 1552
get_highestValue, YVoltage 1591
get_hours, YWakeUpSchedule 1690
get_hslColor, YColorLed 204
get_icon2d, YModule 846
get_ipAddress, YNetwork 939
get_isPressed, YAnButton 132
get_lastLogs, YModule 847
get_lastMsg, YSerialPort 1380
get_lastTimePressed, YAnButton 133
get_lastTimeReleased, YAnButton 134
get_layerCount, YDisplay 436
get_layerHeight, YDisplay 437
get_layerHeight, YDisplayLayer 478
get_layerWidth, YDisplay 438
get_layerWidth, YDisplayLayer 479
get_linkQuality, YWireless 1774
get_list, YFiles 535
get_logFrequency, YAccelerometer 48
get_logFrequency, YAltitude 90
get_logFrequency, YCarbonDioxide 170
get_logFrequency, YCompass 238
get_logFrequency, YCurrent 278
get_logFrequency, YGenericSensor 564
get_logFrequency, YGyro 614
get_logFrequency, YHumidity 689
get_logFrequency, YLightSensor 756

get_logFrequency, YMagnetometer 797
get_logFrequency, YPower 1014
get_logFrequency, YPressure 1056
get_logFrequency, YPwmInput 1097
get_logFrequency, YQt 1204
get_logFrequency, YSensor 1342
get_logFrequency, YTTemperature 1473
get_logFrequency, YTilt 1514
get_logFrequency, YVoc 1553
get_logFrequency, YVoltage 1592
get_logicalName, YAccelerometer 49
get_logicalName, YAltitude 91
get_logicalName, YAnButton 135
get_logicalName, YCarbonDioxide 171
get_logicalName, YColorLed 205
get_logicalName, YCompass 239
get_logicalName, YCurrent 279
get_logicalName, YDataLogger 319
get_logicalName, YDigitalIO 389
get_logicalName, YDisplay 439
get_logicalName, YDualPower 507
get_logicalName, YFiles 536
get_logicalName, YGenericSensor 565
get_logicalName, YGyro 615
get_logicalName, YHubPort 661
get_logicalName, YHumidity 690
get_logicalName, YLed 724
get_logicalName, YLightSensor 757
get_logicalName, YMagnetometer 798
get_logicalName, YModule 848
get_logicalName, YMotor 895
get_logicalName, YNetwork 940
get_logicalName, YOsControl 985
get_logicalName, YPower 1015
get_logicalName, YPressure 1057
get_logicalName, YPwmInput 1098
get_logicalName, YPwmOutput 1145
get_logicalName, YPwmPowerSource 1176
get_logicalName, YQt 1205
get_logicalName, YRealTimeClock 1239
get_logicalName, YRefFrame 1273
get_logicalName, YRelay 1304
get_logicalName, YSensor 1343
get_logicalName, YSerialPort 1381
get_logicalName,YServo 1436
get_logicalName, YTTemperature 1474
get_logicalName, YTilt 1515
get_logicalName, YVoc 1554
get_logicalName, YVoltage 1593
get_logicalName, YVSource 1624
get_logicalName, YWakeUpMonitor 1655
get_logicalName, YWakeUpSchedule 1691
get_logicalName, YWatchdog 1730
get_logicalName, YWireless 1775
get_lowestValue, YAccelerometer 50
get_lowestValue, YAltitude 92
get_lowestValue, YCarbonDioxide 172
get_lowestValue, YCompass 240
get_lowestValue, YCurrent 280
get_lowestValue, YGenericSensor 566
get_lowestValue, YGyro 616
get_lowestValue, YHumidity 691
get_lowestValue, YLightSensor 758
get_lowestValue, YMagnetometer 799
get_lowestValue, YPower 1016
get_lowestValue, YPressure 1058
get_lowestValue, YPwmInput 1099
get_lowestValue, YQt 1206
get_lowestValue, YSensor 1344
get_lowestValue, YTTemperature 1475
get_lowestValue, YTilt 1516
get_lowestValue, YVoc 1555
get_lowestValue, YVoltage 1594
get_luminosity, YLed 725
get_luminosity, YModule 849
get_macAddress, YNetwork 941
get_magneticHeading, YCompass 241
get_maxTimeOnStateA, YRelay 1305
get_maxTimeOnStateA, YWatchdog 1731
get_maxTimeOnStateB, YRelay 1306
get_maxTimeOnStateB, YWatchdog 1732
get_maxValue, YDataRun 337
get_maxValue, YDataStream 365
get_maxValue, YMeasure 825
get_measureNames, YDataRun 338
get_measures, YDataSet 349
get_measureType, YLightSensor 759
get_message, YWireless 1776
get_meter, YPower 1017
get_meterTimer, YPower 1018
get_minutes, YWakeUpSchedule 1692
get_minutesA, YWakeUpSchedule 1693
get_minutesB, YWakeUpSchedule 1694
get_minValue, YDataRun 339
get_minValue, YDataStream 366
get_minValue, YMeasure 826
get_module, YAccelerometer 51
get_module, YAltitude 93
get_module, YAnButton 136
get_module, YCarbonDioxide 173
get_module, YColorLed 206
get_module, YCompass 242
get_module, YCurrent 281
get_module, YDataLogger 320
get_module, YDigitalIO 390
get_module, YDisplay 440
get_module, YDualPower 508
get_module, YFiles 537
get_module, YGenericSensor 567
get_module, YGyro 617
get_module, YHubPort 662
get_module, YHumidity 692
get_module, YLed 726
get_module, YLightSensor 760
get_module, YMagnetometer 800
get_module, YMotor 896
get_module, YNetwork 942
get_module, YOsControl 986

get_module, YPower 1019
get_module, YPressure 1059
get_module, YPwmInput 1100
get_module, YPwmOutput 1146
get_module, YPwmPowerSource 1177
get_module, YQt 1207
get_module, YRealTimeClock 1240
get_module, YRefFrame 1274
get_module, YRelay 1307
get_module, YSensor 1345
get_module, YSerialPort 1382
get_module,YServo 1437
get_module, YTemperature 1476
get_module, YTilt 1517
get_module, YVoc 1556
get_module, YVoltage 1595
get_module, YVSource 1625
get_module, YWakeUpMonitor 1656
get_module, YWakeUpSchedule 1695
get_module, YWatchdog 1733
get_module, YWireless 1777
get_monthDays, YWakeUpSchedule 1696
get_months, YWakeUpSchedule 1697
get_motorStatus, YMotor 897
get_mountOrientation, YRefFrame 1275
get_mountPosition, YRefFrame 1276
get_msgCount, YSerialPort 1383
get_neutral, YServo 1438
get_nextOccurrence, YWakeUpSchedule 1698
get_nextWakeUp, YWakeUpMonitor 1657
get_orientation, YDisplay 441
get_output, YRelay 1308
get_output, YWatchdog 1734
get_outputVoltage, YDigitalIO 391
get_overCurrent, YVSource 1626
get_overCurrentLimit, YMotor 898
get_overHeat, YVSource 1627
get_overLoad, YVSource 1628
get_period, YPwmInput 1101
get_period, YPwmOutput 1147
get_persistentSettings, YModule 850
get_pitch, YGyro 618
get_poeCurrent, YNetwork 943
get_portDirection, YDigitalIO 392
get_portOpenDrain, YDigitalIO 393
get_portPolarity, YDigitalIO 394
get_portSize, YDigitalIO 395
get_portState, YDigitalIO 396
get_portState, YHubPort 663
get_position, YServo 1439
get_positionAtPowerOn, YServo 1440
get_power, YLed 727
get_powerControl, YDualPower 509
get_powerDuration, YWakeUpMonitor 1658
get_powerMode, YPwmPowerSource 1178
get_powerState, YDualPower 510
get_preview, YDataSet 350
get_primaryDNS, YNetwork 944
get_productId, YModule 851
get_productName, YModule 852
get_productRelease, YModule 853
get_progress, YDataSet 351
get_protocol, YSerialPort 1384
get_pulseCounter, YAnButton 137
get_pulseCounter, YPwmInput 1102
get_pulseDuration, YPwmInput 1103
get_pulseDuration, YPwmOutput 1148
get_pulseTimer, YAnButton 138
get_pulseTimer, YPwmInput 1104
get_pulseTimer, YRelay 1309
get_pulseTimer, YWatchdog 1735
get_pwmReportMode, YPwmInput 1105
get_qnh, YAltitude 94
get_quaternionW, YGyro 619
get_quaternionX, YGyro 620
get_quaternionY, YGyro 621
get_quaternionZ, YGyro 622
get_range, YServo 1441
get_rawValue, YAnButton 139
get_readiness, YNetwork 945
get_rebootCountdown, YModule 854
get_recordedData, YAccelerometer 52
get_recordedData, YAltitude 95
get_recordedData, YCarbonDioxide 174
get_recordedData, YCompass 243
get_recordedData, YCurrent 282
get_recordedData, YGenericSensor 568
get_recordedData, YGyro 623
get_recordedData, YHumidity 693
get_recordedData, YLightSensor 761
get_recordedData, YMagnetometer 801
get_recordedData, YPower 1020
get_recordedData, YPressure 1060
get_recordedData, YPwmInput 1106
get_recordedData, YQt 1208
get_recordedData, YSensor 1346
get_recordedData, YTemperature 1477
get_recordedData, YTilt 1518
get_recordedData, YVoc 1557
get_recordedData, YVoltage 1596
get_recording, YDataLogger 321
get_regulationFailure, YVSource 1629
get_reportFrequency, YAccelerometer 53
get_reportFrequency, YAltitude 96
get_reportFrequency, YCarbonDioxide 175
get_reportFrequency, YCompass 244
get_reportFrequency, YCurrent 283
get_reportFrequency, YGenericSensor 569
get_reportFrequency, YGyro 624
get_reportFrequency, YHumidity 694
get_reportFrequency, YLightSensor 762
get_reportFrequency, YMagnetometer 802
get_reportFrequency, YPower 1021
get_reportFrequency, YPressure 1061
get_reportFrequency, YPwmInput 1107
get_reportFrequency, YQt 1209
get_reportFrequency, YSensor 1347
get_reportFrequency, YTemperature 1478

get_reportFrequency, YTilt 1519
get_reportFrequency, YVoc 1558
get_reportFrequency, YVoltage 1597
get_resolution, YAccelerometer 54
get_resolution, YAltitude 97
get_resolution, YCarbonDioxide 176
get_resolution, YCompass 245
get_resolution, YCurrent 284
get_resolution, YGenericSensor 570
get_resolution, YGyro 625
get_resolution, YHumidity 695
get_resolution, YLightSensor 763
get_resolution, YMagnetometer 803
get_resolution, YPower 1022
get_resolution, YPressure 1062
get_resolution, YPwmInput 1108
get_resolution, YQt 1210
get_resolution, YSensor 1348
get_resolution, YTemperature 1479
get_resolution, YTilt 1520
get_resolution, YVoc 1559
get_resolution, YVoltage 1598
get_rgbColor, YColorLed 207
get_rgbColorAtPowerOn, YColorLed 208
get_roll, YGyro 626
get_router, YNetwork 946
getRowCount, YDataStream 367
get_runIndex, YDataStream 368
get_running, YWatchdog 1736
get_rxCount, YSerialPort 1385
get_secondaryDNS, YNetwork 947
get_security, YWireless 1778
get_sensitivity, YAnButton 140
get_sensorType, YTemperature 1480
get_serialMode, YSerialPort 1386
get_serialNumber, YModule 855
get_shutdownCountdown, YOsControl 987
get_signalBias, YGenericSensor 571
get_signalRange, YGenericSensor 572
get_signalUnit, YGenericSensor 573
get_signalValue, YGenericSensor 574
get_sleepCountdown, YWakeUpMonitor 1659
get_ssid, YWireless 1779
get_starterTime, YMotor 899
get_startTime, YDataStream 369
get_startTimeUTC, YDataRun 340
get_startTimeUTC, YDataSet 352
get_startTimeUTC, YDataStream 370
get_startTimeUTC, YMeasure 827
get_startupSeq, YDisplay 442
get_state, YRelay 1310
get_state, YWatchdog 1737
get_stateAtPowerOn, YRelay 1311
get_stateAtPowerOn, YWatchdog 1738
get_subnetMask, YNetwork 948
get_summary, YDataSet 353
get_timeSet, YRealTimeClock 1241
get_timeUTC, YDataLogger 322
get_triggerDelay, YWatchdog 1739
get_triggerDuration, YWatchdog 1740
get_txCount, YSerialPort 1387
get_unit, YAccelerometer 55
get_unit, YAltitude 98
get_unit, YCarbonDioxide 177
get_unit, YCompass 246
get_unit, YCurrent 285
get_unit, YDataSet 354
get_unit, YGenericSensor 575
get_unit, YGyro 627
get_unit, YHumidity 696
get_unit, YLightSensor 764
get_unit, YMagnetometer 804
get_unit, YPower 1023
get_unit, YPressure 1063
get_unit, YPwmInput 1109
get_unit, YQt 1211
get_unit, YSensor 1349
get_unit, YTemperature 1481
get_unit, YTilt 1521
get_unit, YVoc 1560
get_unit, YVoltage 1599
get_unit, YVSource 1630
get_unixTime, YRealTimeClock 1242
get_upTime, YModule 856
get_usbCurrent, YModule 857
get_userData, YAccelerometer 56
get_userData, YAltitude 99
get_userData, YAnButton 141
get_userData, YCarbonDioxide 178
get_userData, YColorLed 209
get_userData, YCompass 247
get_userData, YCurrent 286
get_userData, YDataLogger 323
get_userData, YDigitalIO 397
get_userData, YDisplay 443
get_userData, YDualPower 511
get_userData, YFiles 538
get_userData, YGenericSensor 576
get_userData, YGyro 628
get_userData, YHubPort 664
get_userData, YHumidity 697
get_userData, YLed 728
get_userData, YLightSensor 765
get_userData, YMagnetometer 805
get_userData, YModule 858
get_userData, YMotor 900
get_userData, YNetwork 949
get_userData, YOsControl 988
get_userData, YPower 1024
get_userData, YPressure 1064
get_userData, YPwmInput 1110
get_userData, YPwmOutput 1149
get_userData, YPwmPowerSource 1179
get_userData, YQt 1212
get_userData, YRealTimeClock 1243
get_userData, YRefFrame 1277
get_userData, YRelay 1312
get_userData, YSensor 1350

get(userData, YSerialPort 1388
get(userData, YServo 1442
get(userData, YTemperature 1482
get(userData, YTilt 1522
get(userData, YVoc 1561
get(userData, YVoltage 1600
get(userData, YVSource 1631
get(userData, YWakeUpMonitor 1660
get(userData, YWakeUpSchedule 1699
get(userData, YWatchdog 1741
get(userData, YWireless 1780
get(userPassword, YNetwork 950
get(userVar, YModule 859
get_utcOffset, YRealTimeClock 1244
get_valueCount, YDataRun 341
get_valueInterval, YDataRun 342
get_valueRange, YGenericSensor 577
get_voltage, YVSource 1632
get_wakeUpReason, YWakeUpMonitor 1661
get_wakeUpState, YWakeUpMonitor 1662
get_weekDays, YWakeUpSchedule 1700
get_wwwWatchdogDelay, YNetwork 951
get_xValue, YAccelerometer 57
get_xValue, YGyro 629
get_xValue, YMagnetometer 806
get_yValue, YAccelerometer 58
get_yValue, YGyro 630
get_yValue, YMagnetometer 807
get_zValue, YAccelerometer 59
get_zValue, YGyro 631
get_zValue, YMagnetometer 808
GetAPIVersion, YAPI 16
GetTickCount, YAPI 17
Gyro 597

H

HandleEvents, YAPI 18
hide, YDisplayLayer 480
Horloge 1227
hslMove, YColorLed 210
Humidity 673

I

InitAPI, YAPI 19
Interface 32, 74, 116, 154, 193, 222, 262, 301, 372, 416, 463, 495, 520, 548, 597, 648, 673, 712, 739, 781, 829, 876, 917, 997, 1040, 1079, 1127, 1165, 1188, 1227, 1290, 1326, 1365, 1422, 1457, 1498, 1537, 1576, 1615, 1643, 1678, 1715, 1760
Introduction 1
isOnline, YAccelerometer 60
isOnline, YAltitude 100
isOnline, YAnButton 142
isOnline, YCarbonDioxide 179
isOnline, YColorLed 211
isOnline, YCompass 248
isOnline, YCurrent 287

isOnline, YDataLogger 324
isOnline, YDigitalIO 398
isOnline, YDisplay 444
isOnline, YDualPower 512
isOnline, YFiles 539
isOnline, YGenericSensor 578
isOnline, YGyro 632
isOnline, YHubPort 665
isOnline, YHumidity 698
isOnline, YLed 729
isOnline, YLightSensor 766
isOnline, YMagnetometer 809
isOnline, YModule 860
isOnline, YMotor 901
isOnline, YNetwork 952
isOnline, YOsControl 989
isOnline, YPower 1025
isOnline, YPressure 1065
isOnline, YPwmInput 1111
isOnline, YPwmOutput 1150
isOnline, YPwmPowerSource 1180
isOnline, YQt 1213
isOnline, YRealTimeClock 1245
isOnline, YRefFrame 1278
isOnline, YRelay 1313
isOnline, YSensor 1351
isOnline, YSerialPort 1389
isOnline, YServo 1443
isOnline, YTTemperature 1483
isOnline, YTilt 1523
isOnline, YVoc 1562
isOnline, YVoltage 1601
isOnline, YVSource 1633
isOnline, YWakeUpMonitor 1663
isOnline, YWakeUpSchedule 1701
isOnline, YWatchdog 1742
isOnline, YWireless 1781

J

joinNetwork, YWireless 1782

K

keepALive, YMotor 902

L

Librairie 3
LightSensor 739
lineTo, YDisplayLayer 481
load, YAccelerometer 61
load, YAltitude 101
load, YAnButton 143
load, YCarbonDioxide 180
load, YColorLed 212
load, YCompass 249
load, YCurrent 288
load, YDataLogger 325
load, YDigitalIO 399

load, YDisplay 445
load, YDualPower 513
load, YFiles 540
load, YGenericSensor 579
load, YGyro 633
load, YHubPort 666
load, YHumidity 699
load, YLed 730
load, YLightSensor 767
load, YMagnetometer 810
load, YModule 861
load, YMotor 903
load, YNetwork 953
load, YOsControl 990
load, YPower 1026
load, YPressure 1066
load, YPwmInput 1112
load, YPwmOutput 1151
load, YPwmPowerSource 1181
load, YQt 1214
load, YRealTimeClock 1246
load, YRefFrame 1279
load, YRelay 1314
load,YSensor 1352
load, YSerialPort 1390
load, YServo 1444
load, YTemperature 1484
load, YTilt 1524
load, YVoc 1563
load, YVoltage 1602
load, YVSource 1634
load, YWakeUpMonitor 1664
load, YWakeUpSchedule 1702
load, YWatchdog 1743
load, YWireless 1783
loadCalibrationPoints, YAccelerometer 62
loadCalibrationPoints, YAltitude 102
loadCalibrationPoints, YCarbonDioxide 181
loadCalibrationPoints, YCompass 250
loadCalibrationPoints, YCurrent 289
loadCalibrationPoints, YGenericSensor 580
loadCalibrationPoints, YGyro 634
loadCalibrationPoints, YHumidity 700
loadCalibrationPoints, YLightSensor 768
loadCalibrationPoints, YMagnetometer 811
loadCalibrationPoints, YPower 1027
loadCalibrationPoints, YPressure 1067
loadCalibrationPoints, YPwmInput 1113
loadCalibrationPoints, YQt 1215
loadCalibrationPoints, YSensor 1353
loadCalibrationPoints, YTemperature 1485
loadCalibrationPoints, YTilt 1525
loadCalibrationPoints, YVoc 1564
loadCalibrationPoints, YVoltage 1603
loadMore, YDataSet 355

M

Magnetometer 781
Mesurée 823

Mise 335
modbusReadBits, YSerialPort 1391
modbusReadInputBits, YSerialPort 1392
modbusReadInputRegisters, YSerialPort 1393
modbusReadRegisters, YSerialPort 1394
modbusWriteAndReadRegisters, YSerialPort 1395
modbusWriteBit, YSerialPort 1396
modbusWriteBits, YSerialPort 1397
modbusWriteRegister, YSerialPort 1398
modbusWriteRegisters, YSerialPort 1399
Module 5, 829
more3DCalibration, YRefFrame 1280
Motor 876
move, YServo 1445
moveTo, YDisplayLayer 482

N

Network 917
newSequence, YDisplay 446
nextAccelerometer, YAccelerometer 63
nextAltitude, YAltitude 103
nextAnButton, YAnButton 144
nextCarbonDioxide, YCarbonDioxide 182
nextColorLed, YColorLed 213
nextCompass, YCompass 251
nextCurrent, YCurrent 290
nextDataLogger, YDataLogger 326
nextDigitalIO, YDigitalIO 400
nextDisplay, YDisplay 447
nextDualPower, YDualPower 514
nextFiles, YFiles 541
nextGenericSensor, YGenericSensor 581
nextGyro, YGyro 635
nextHubPort, YHubPort 667
nextHumidity, YHumidity 701
nextLed, YLed 731
nextLightSensor, YLightSensor 769
nextMagnetometer, YMagnetometer 812
nextModule, YModule 862
nextMotor, YMotor 904
nextNetwork, YNetwork 954
nextOsControl, YOsControl 991
nextPower, YPower 1028
nextPressure, YPressure 1068
nextPwmInput, YPwmInput 1114
nextPwmOutput, YPwmOutput 1152
nextPwmPowerSource, YPwmPowerSource 1182
nextQt, YQt 1216
nextRealTimeClock, YRealTimeClock 1247
nextRefFrame, YRefFrame 1281
nextRelay, YRelay 1315
nextSensor, YSensor 1354
nextSerialPort, YSerialPort 1400
nextServo, YServo 1446
nextTemperature, YTemperature 1486
nextTilt, YTilt 1526
nextVoc, YVoc 1565

nextVoltage, YVoltage 1604
nextVSource, YVSource 1635
nextWakeUpMonitor, YWakeUpMonitor 1665
nextWakeUpSchedule, YWakeUpSchedule 1703
nextWatchdog, YWatchdog 1744
nextWireless, YWireless 1784

O

Objets 463

P

pauseSequence, YDisplay 448
ping, YNetwork 955
playSequence, YDisplay 449
Port 648
Power 997
PreregisterHub, YAPI 20
Pressure 1040
pulse, YDigitalIO 401
pulse, YRelay 1316
pulse, YVSource 1636
pulse, YWatchdog 1745
pulseDurationMove, YPwmOutput 1153
PwmInput 1079
PwmPowerSource 1165
Python 3

Q

Quaternion 1188
queryLine, YSerialPort 1401
queryMODBUS, YSerialPort 1402

R

read_seek, YSerialPort 1407
readHex, YSerialPort 1403
readLine, YSerialPort 1404
readMessages, YSerialPort 1405
readStr, YSerialPort 1406
Real 1227
reboot, YModule 863
Reference 10
Référentiel 1254
registerAnglesCallback, YGyro 636
RegisterDeviceArrivalCallback, YAPI 21
RegisterDeviceRemovalCallback, YAPI 22
RegisterHub, YAPI 23
RegisterHubDiscoveryCallback, YAPI 24
registerLogCallback, YModule 864
RegisterLogFunction, YAPI 25
registerQuaternionCallback, YGyro 637
registerTimedReportCallback, YAccelerometer 64
registerTimedReportCallback, YAltitude 104
registerTimedReportCallback, YCarbonDioxide 183
registerTimedReportCallback, YCompass 252
registerTimedReportCallback, YCurrent 291

registerTimedReportCallback, YGenericSensor 582
registerTimedReportCallback, YGyro 638
registerTimedReportCallback, YHumidity 702
registerTimedReportCallback, YLightSensor 770
registerTimedReportCallback, YMagnetometer 813
registerTimedReportCallback, YPower 1029
registerTimedReportCallback, YPressure 1069
registerTimedReportCallback, YPwmInput 1115
registerTimedReportCallback, YQt 1217
registerTimedReportCallback, YSensor 1355
registerTimedReportCallback, YTemperature 1487
registerTimedReportCallback, YTilt 1527
registerTimedReportCallback, YVoc 1566
registerTimedReportCallback, YVoltage 1605
registerValueCallback, YAccelerometer 65
registerValueCallback, YAltitude 105
registerValueCallback, YAnButton 145
registerValueCallback, YCarbonDioxide 184
registerValueCallback, YColorLed 214
registerValueCallback, YCompass 253
registerValueCallback, YCurrent 292
registerValueCallback, YDataLogger 327
registerValueCallback, YDigitalIO 402
registerValueCallback, YDisplay 450
registerValueCallback, YDualPower 515
registerValueCallback, YFiles 542
registerValueCallback, YGenericSensor 583
registerValueCallback, YGyro 639
registerValueCallback, YHubPort 668
registerValueCallback, YHumidity 703
registerValueCallback, YLed 732
registerValueCallback, YLightSensor 771
registerValueCallback, YMagnetometer 814
registerValueCallback, YMotor 905
registerValueCallback, YNetwork 956
registerValueCallback, YOsControl 992
registerValueCallback, YPower 1030
registerValueCallback, YPressure 1070
registerValueCallback, YPwmInput 1116
registerValueCallback, YPwmOutput 1154
registerValueCallback, YPwmPowerSource 1183
registerValueCallback, YQt 1218
registerValueCallback, YRealTimeClock 1248
registerValueCallback, YRefFrame 1282
registerValueCallback, YRelay 1317
registerValueCallback, YSensor 1356
registerValueCallback, YSerialPort 1408
registerValueCallback, YServo 1447
registerValueCallback, YTemperature 1488
registerValueCallback, YTilt 1528
registerValueCallback, YVoc 1567
registerValueCallback, YVoltage 1606
registerValueCallback, YVSource 1637
registerValueCallback, YWakeUpMonitor 1666
registerValueCallback, YWakeUpSchedule 1704
registerValueCallback, YWatchdog 1746

registerValueCallback, YWireless 1785
Relay 1290
remove, YFiles 543
reset, YDisplayLayer 483
reset, YPower 1031
reset, YSerialPort 1409
resetAll, YDisplay 451
resetCounter, YAnButton 146
resetCounter, YPwmInput 1117
resetSleepCountDown, YWakeUpMonitor 1667
resetStatus, YMotor 906
resetWatchdog, YWatchdog 1747
revertFromFlash, YModule 865
rgbMove, YColorLed 215

S

save3DCalibration, YRefFrame 1283
saveSequence, YDisplay 452
saveToFlash, YModule 866
SelectArchitecture, YAPI 26
selectColorPen, YDisplayLayer 484
selectEraser, YDisplayLayer 485
selectFont, YDisplayLayer 486
selectGrayPen, YDisplayLayer 487
Senseur 1326
Séquence 335, 345, 357
SerialPort 1365
Servo 1422
set_adminPassword, YNetwork 957
set_allSettings, YModule 867
set_analogCalibration, YAnButton 147
set_autoStart, YDataLogger 328
set_autoStart, YWatchdog 1748
set_beacon, YModule 868
set_beaconDriven, YDataLogger 329
set_bearing, YRefFrame 1284
set_bitDirection, YDigitalIO 403
set_bitOpenDrain, YDigitalIO 404
set_bitPolarity, YDigitalIO 405
set_bitState, YDigitalIO 406
set_blinking, YLed 733
set_brakingForce, YMotor 907
set_brightness, YDisplay 453
set_calibrationMax, YAnButton 148
set_calibrationMin, YAnButton 149
set_callbackCredentials, YNetwork 958
set_callbackEncoding, YNetwork 959
set_callbackMaxDelay, YNetwork 960
set_callbackMethod, YNetwork 961
set_callbackMinDelay, YNetwork 962
set_callbackUrl, YNetwork 963
set_currentValue, YAltitude 106
set_cutOffVoltage, YMotor 908
set_discoverable, YNetwork 964
set_drivingForce, YMotor 909
set_dutyCycle, YPwmOutput 1155
set_dutyCycleAtPowerOn, YPwmOutput 1156
set_enabled, YDisplay 454
set_enabled, YHubPort 669

set_enabled, YPwmOutput 1157
set_enabled,YServo 1448
set_enabledAtPowerOn, YPwmOutput 1158
set_enabledAtPowerOn,YServo 1449
set_failSafeTimeout, YMotor 910
set_frequency, YMotor 911
set_frequency, YPwmOutput 1159
set_highestValue, YAccelerometer 66
set_highestValue, YAltitude 107
set_highestValue, YCarbonDioxide 185
set_highestValue, YCompass 254
set_highestValue, YCurrent 293
set_highestValue, YGenericSensor 584
set_highestValue, YGyro 640
set_highestValue, YHumidity 704
set_highestValue, YLightSensor 772
set_highestValue, YMagnetometer 815
set_highestValue, YPower 1032
set_highestValue, YPressure 1071
set_highestValue, YPwmInput 1118
set_highestValue, YQt 1219
set_highestValue, YSensor 1357
set_highestValue, YTemperature 1489
set_highestValue, YTilt 1529
set_highestValue, YVoc 1568
set_highestValue, YVoltage 1607
set_hours, YWakeUpSchedule 1705
set_hslColor, YColorLed 216
set_logFrequency, YAccelerometer 67
set_logFrequency, YAltitude 108
set_logFrequency, YCarbonDioxide 186
set_logFrequency, YCompass 255
set_logFrequency, YCurrent 294
set_logFrequency, YGenericSensor 585
set_logFrequency, YGyro 641
set_logFrequency, YHumidity 705
set_logFrequency, YLightSensor 773
set_logFrequency, YMagnetometer 816
set_logFrequency, YPower 1033
set_logFrequency, YPressure 1072
set_logFrequency, YPwmInput 1119
set_logFrequency, YQt 1220
set_logFrequency, YSensor 1358
set_logFrequency, YTemperature 1490
set_logFrequency, YTilt 1530
set_logFrequency, YVoc 1569
set_logFrequency, YVoltage 1608
set_logicalName, YAccelerometer 68
set_logicalName, YAltitude 109
set_logicalName, YAnButton 150
set_logicalName, YCarbonDioxide 187
set_logicalName, YColorLed 217
set_logicalName, YCompass 256
set_logicalName, YCurrent 295
set_logicalName, YDataLogger 330
set_logicalName, YDigitalIO 407
set_logicalName, YDisplay 455
set_logicalName, YDualPower 516
set_logicalName, YFiles 544

set_logicalName, YGenericSensor 586
set_logicalName, YGyro 642
set_logicalName, YHubPort 670
set_logicalName, YHumidity 706
set_logicalName, YLed 734
set_logicalName, YLightSensor 774
set_logicalName, YMagnetometer 817
set_logicalName, YModule 869
set_logicalName, YMotor 912
set_logicalName, YNetwork 965
set_logicalName, YOsControl 993
set_logicalName, YPower 1034
set_logicalName, YPressure 1073
set_logicalName, YPwmInput 1120
set_logicalName, YPwmOutput 1160
set_logicalName, YPwmPowerSource 1184
set_logicalName, YQt 1221
set_logicalName, YRealTimeClock 1249
set_logicalName, YRefFrame 1285
set_logicalName, YRelay 1318
set_logicalName,YSensor 1359
set_logicalName, YSerialPort 1411
set_logicalName, YServo 1450
set_logicalName, YTemperature 1491
set_logicalName, YTilt 1531
set_logicalName, YVoc 1570
set_logicalName, YVoltage 1609
set_logicalName, YVSource 1638
set_logicalName, YWakeUpMonitor 1668
set_logicalName, YWakeUpSchedule 1706
set_logicalName, YWatchdog 1749
set_logicalName, YWireless 1786
set_lowestValue, YAccelerometer 69
set_lowestValue, YAltitude 110
set_lowestValue, YCarbonDioxide 188
set_lowestValue, YCompass 257
set_lowestValue, YCurrent 296
set_lowestValue, YGenericSensor 587
set_lowestValue, YGyro 643
set_lowestValue, YHumidity 707
set_lowestValue, YLightSensor 775
set_lowestValue, YMagnetometer 818
set_lowestValue, YPower 1035
set_lowestValue, YPressure 1074
set_lowestValue, YPwmInput 1121
set_lowestValue, YQt 1222
set_lowestValue, YSensor 1360
set_lowestValue, YTemperature 1492
set_lowestValue, YTilt 1532
set_lowestValue, YVoc 1571
set_lowestValue, YVoltage 1610
set_luminosity, YLed 735
set_luminosity, YModule 870
set_maxTimeOnStateA, YRelay 1319
set_maxTimeOnStateA, YWatchdog 1750
set_maxTimeOnStateB, YRelay 1320
set_maxTimeOnStateB, YWatchdog 1751
set_measureType, YLightSensor 776
set_minutes, YWakeUpSchedule 1707
set_minutesA, YWakeUpSchedule 1708
set_minutesB, YWakeUpSchedule 1709
set_monthDays, YWakeUpSchedule 1710
set_months, YWakeUpSchedule 1711
set_mountPosition, YRefFrame 1286
set_neutral, YServo 1451
set_nextWakeUp, YWakeUpMonitor 1669
set_orientation, YDisplay 456
set_output, YRelay 1321
set_output, YWatchdog 1752
set_outputVoltage, YDigitalIO 408
set_overCurrentLimit, YMotor 913
set_period, YPwmOutput 1161
set_portDirection, YDigitalIO 409
set_portOpenDrain, YDigitalIO 410
set_portPolarity, YDigitalIO 411
set_portState, YDigitalIO 412
set_position, YServo 1452
set_positionAtPowerOn, YServo 1453
set_power, YLed 736
set_powerControl, YDualPower 517
set_powerDuration, YWakeUpMonitor 1670
set_powerMode, YPwmPowerSource 1185
set_primaryDNS, YNetwork 966
set_protocol, YSerialPort 1412
set_pulseDuration, YPwmOutput 1162
set_pwmReportMode, YPwmInput 1122
set_qnh, YAltitude 111
set_range, YServo 1454
set_recording, YDataLogger 331
set_reportFrequency, YAccelerometer 70
set_reportFrequency, YAltitude 112
set_reportFrequency, YCarbonDioxide 189
set_reportFrequency, YCompass 258
set_reportFrequency, YCurrent 297
set_reportFrequency, YGenericSensor 588
set_reportFrequency, YGyro 644
set_reportFrequency, YHumidity 708
set_reportFrequency, YLightSensor 777
set_reportFrequency, YMagnetometer 819
set_reportFrequency, YPower 1036
set_reportFrequency, YPressure 1075
set_reportFrequency, YPwmInput 1123
set_reportFrequency, YQt 1223
set_reportFrequency, YSensor 1361
set_reportFrequency, YTemperature 1493
set_reportFrequency, YTilt 1533
set_reportFrequency, YVoc 1572
set_reportFrequency, YVoltage 1611
set_resolution, YAccelerometer 71
set_resolution, YAltitude 113
set_resolution, YCarbonDioxide 190
set_resolution, YCompass 259
set_resolution, YCurrent 298
set_resolution, YGenericSensor 589
set_resolution, YGyro 645
set_resolution, YHumidity 709
set_resolution, YLightSensor 778
set_resolution, YMagnetometer 820

set_resolution, YPower 1037
set_resolution, YPressure 1076
set_resolution, YPwmInput 1124
set_resolution, YQt 1224
set_resolution, YSensor 1362
set_resolution, YTemperature 1494
set_resolution, YTilt 1534
set_resolution, YVoc 1573
set_resolution, YVoltage 1612
set_rgbColor, YColorLed 218
set_rgbColorAtPowerOn, YColorLed 219
set_RTS, YSerialPort 1410
set_running, YWatchdog 1753
set_secondaryDNS, YNetwork 967
set_sensitivity, YAnButton 151
set_sensorType, YTemperature 1495
set_serialMode, YSerialPort 1413
set_signalBias, YGenericSensor 590
set_signalRange, YGenericSensor 591
set_sleepCountdown, YWakeUpMonitor 1671
set_starterTime, YMotor 914
set_startupSeq, YDisplay 457
set_state, YRelay 1322
set_state, YWatchdog 1754
set_stateAtPowerOn, YRelay 1323
set_stateAtPowerOn, YWatchdog 1755
set_timeUTC, YDataLogger 332
set_triggerDelay, YWatchdog 1756
set_triggerDuration, YWatchdog 1757
set_unit, YGenericSensor 592
set_unixTime, YRealTimeClock 1250
set_userData, YAccelerometer 72
set_userData, YAltitude 114
set_userData, YAnButton 152
set_userData, YCarbonDioxide 191
set_userData, YColorLed 220
set_userData, YCompass 260
set_userData, YCurrent 299
set_userData, YDataLogger 333
set_userData, YDigitalIO 413
set_userData, YDisplay 458
set_userData, YDualPower 518
set_userData, YFiles 545
set_userData, YGenericSensor 593
set_userData, YGyro 646
set_userData, YHubPort 671
set_userData, YHumidity 710
set_userData, YLed 737
set_userData, YLightSensor 779
set_userData, YMagnetometer 821
set_userData, YModule 871
set_userData, YMotor 915
set_userData, YNetwork 968
set_userData, YOsControl 994
set_userData, YPower 1038
set_userData, YPressure 1077
set_userData, YPwmInput 1125
set_userData, YPwmOutput 1163
set_userData, YPwmPowerSource 1186
set_userData, YQt 1225
set_userData, YRealTimeClock 1251
set_userData, YRefFrame 1287
set_userData, YRelay 1324
set_userData, YSensor 1363
set_userData, YSerialPort 1414
set_userData, YServo 1455
set_userData, YTemperature 1496
set_userData, YTilt 1535
set_userData, YVoc 1574
set_userData, YVoltage 1613
set_userData, YVSource 1639
set_userData, YWakeUpMonitor 1672
set_userData, YWakeUpSchedule 1712
set_userData, YWatchdog 1758
set_userData, YWireless 1787
set_userPassword, YNetwork 969
set_userVar, YModule 872
set_utcOffset, YRealTimeClock 1252
set_valueInterval, YDataRun 343
set_valueRange, YGenericSensor 594
set_voltage, YVSource 1640
set_weekDays, YWakeUpSchedule 1713
set_wwwWatchdogDelay, YNetwork 970
setAntialiasingMode, YDisplayLayer 488
setConsoleBackground, YDisplayLayer 489
setConsoleMargins, YDisplayLayer 490
setConsoleWordWrap, YDisplayLayer 491
setLayerPosition, YDisplayLayer 492
shutdown, YOsControl 995
Sleep, YAPI 27
sleep, YWakeUpMonitor 1673
sleepFor, YWakeUpMonitor 1674
sleepUntil, YWakeUpMonitor 1675
softAPNetwork, YWireless 1788
Source 1615
Sources 3
start3DCalibration, YRefFrame 1288
stopSequence, YDisplay 459
swapLayerContent, YDisplay 460

T

Temperature 1457
Temps 1227
Tension 1615
Tilt 1498
toggle_bitState, YDigitalIO 414
triggerFirmwareUpdate, YModule 873
TriggerHubDiscovery, YAPI 28
Type 1326

U

unhide, YDisplayLayer 493
UnregisterHub, YAPI 29
UpdateDeviceList, YAPI 30
updateFirmware, YModule 874
upload, YDisplay 461
upload, YFiles 546

useDHCP, YNetwork 971
useStaticIP, YNetwork 972

V

Valeur 823
Voltage 1576
voltageMove, YVSource 1641

W

wakeUp, YWakeUpMonitor 1676
WakeUpMonitor 1643
WakeUpSchedule 1678
Watchdog 1715
Wireless 1760
writeArray, YSerialPort 1415
writeBin, YSerialPort 1416
writeHex, YSerialPort 1417
writeLine, YSerialPort 1418
writeMODBUS, YSerialPort 1419
writeStr, YSerialPort 1420

Y

YAccelerometer 34-72
YAltitude 76-114
YAnButton 118-152
YAPI 12-30
YCarbonDioxide 156-191
yCheckLogicalName 12
YColorLed 194-220
YCompass 224-260
YCurrent 264-299
YDataLogger 303-333
YDataRun 335-343
YDataSet 346-355
YDataStream 358-370
YDigitalIO 374-414
yDisableExceptions 13
YDisplay 418-461
YDisplayLayer 464-493
YDualPower 496-518
yEnableExceptions 14
YFiles 521-546
yFindAccelerometer 34
yFindAltitude 76
yFindAnButton 118
yFindCarbonDioxide 156
yFindColorLed 194
yFindCompass 224
yFindCurrent 264
yFindDataLogger 303
yFindDigitalIO 374
yFindDisplay 418
yFindDualPower 496
yFindFiles 521
yFindGenericSensor 550
yFindGyro 599
yFindHubPort 649

yFindHumidity 675
yFindLed 713
yFindLightSensor 741
yFindMagnetometer 783
yFindModule 831
yFindMotor 878
yFindNetwork 920
yFindOsControl 975
yFindPower 999
yFindPressure 1042
yFindPwmInput 1081
yFindPwmOutput 1129
yFindPwmPowerSource 1166
yFindQt 1190
yFindRealTimeClock 1228
yFindRefFrame 1256
yFindRelay 1292
yFindSensor 1328
yFindSerialPort 1368
yFindServo 1424
yFindTemperature 1459
yFindTilt 1500
yFindVoc 1539
yFindVoltage 1578
yFindVSource 1616
yFindWakeUpMonitor 1645
yFindWakeUpSchedule 1680
yFindWatchdog 1717
yFindWireless 1761
yFirstAccelerometer 35
yFirstAltitude 77
yFirstAnButton 119
yFirstCarbonDioxide 157
yFirstColorLed 195
yFirstCompass 225
yFirstCurrent 265
yFirstDataLogger 304
yFirstDigitalIO 375
yFirstDisplay 419
yFirstDualPower 497
yFirstFiles 522
yFirstGenericSensor 551
yFirstGyro 600
yFirstHubPort 650
yFirstHumidity 676
yFirstLed 714
yFirstLightSensor 742
yFirstMagnetometer 784
yFirstModule 832
yFirstMotor 879
yFirstNetwork 921
yFirstOsControl 976
yFirstPower 1000
yFirstPressure 1043
yFirstPwmInput 1082
yFirstPwmOutput 1130
yFirstPwmPowerSource 1167
yFirstQt 1191
yFirstRealTimeClock 1229

yFirstRefFrame 1257
yFirstRelay 1293
yFirstSensor 1329
yFirstSerialPort 1369
yFirstServo 1425
yFirstTemperature 1460
yFirstTilt 1501
yFirstVoc 1540
yFirstVoltage 1579
yFirstVSource 1617
yFirstWakeUpMonitor 1646
yFirstWakeUpSchedule 1681
yFirstWatchdog 1718
yFirstWireless 1762
yFreeAPI 15
YGenericSensor 550-595
yGetAPIVersion 16
yGetTickCount 17
YGyro 599-646
yHandleEvents 18
YHubPort 649-671
YHumidity 675-710
yInitAPI 19
YLed 713-737
YLightSensor 741-779
YMagnetometer 783-821
YMeasure 823-827
YModule 831-874
YMotor 878-915
YNetwork 920-972
Yocto-Demo 3
Yocto-hub 648
YOscControl 975-995
YPower 999-1038
yPreregisterHub 20
YPressure 1042-1077
YPwmInput 1081-1125
YPwmOutput 1129-1163
YPwmPowerSource 1166-1186
YQt 1190-1225
YRealTimeClock 1228-1252
YRefFrame 1256-1288
yRegisterDeviceArrivalCallback 21
yRegisterDeviceRemovalCallback 22
yRegisterHub 23
yRegisterHubDiscoveryCallback 24
yRegisterLogFunction 25
YRelay 1292-1324
ySelectArchitecture 26
YSensor 1328-1363
YSerialPort 1368-1420
YServo 1424-1455
ySleep 27
YTemperature 1459-1496
YTilt 1500-1535
yTriggerHubDiscovery 28
yUnregisterHub 29
yUpdateDeviceList 30
YVoc 1539-1574
YVoltage 1578-1613
YVSource 1616-1641
YWakeUpMonitor 1645-1676
YWakeUpSchedule 1680-1713
YWatchdog 1717-1758
YWireless 1761-1788

Z

zeroAdjust, YGenericSensor 595