**TESTS CODE PROPULSION 2012**

# Test 1

Description : Faire un rectangle autour du terrain (Δy = 1700mm X Δx = 1300mm) - Instructions à la fin du buffer – en mode multipoint – en données relatives – Translation vitesse lente

Faire un set Position 0 0 0 avant de commencer  
01 01 55 31 00 00 06 A4 01 00 00 08 04 Translation y += 1700mm (0x6A4)   
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 05 14 00 00 01 00 00 08 04 Translation x += 1300mm (0x514)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 00 00 F9 5C 01 00 00 08 04 Translation y -= 1700mm (0xF95C)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 FA EC 00 00 01 00 00 08 04 Translation x -= 1300mm (0xFAEC)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo

Test fait le :

Observations :

# Test2

Description : Faire un rectangle autour du terrain (Δy = 1700mm X Δx = 1300mm) - Instructions à la fin du buffer – en mode multipoint – en données relatives – Translation vitesse **rapide**

Faire un set Position 0 0 0 avant de commencer  
01 01 55 31 00 00 06 A4 00 00 00 08 04 Translation y += 1700mm (0x6A4)   
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 05 14 00 00 00 00 00 08 04 Translation x += 1300mm (0x514)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 00 00 F9 5C 00 00 00 08 04 Translation y -= 1700mm (0xF95C)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 31 FA EC 00 00 00 00 00 08 04 Translation x -= 1300mm (0xFAEC)  
01 01 77 31 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo

Test fait le :

Observations :

# Test3

Description : Faire un rectangle autour du terrain (Δy = 1700mm X Δx = 1300mm) - Instructions à la fin du buffer – en mode multipoint – en données **absolue** – Translation vitesse rapide

Faire un set Position 0 0 0 avant de commencer  
01 01 55 30 00 00 06 A4 00 00 00 08 04 Translation x= 0 y=1700 (0x6A4)   
01 01 77 30 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 30 05 14 06 A4 00 00 00 08 04 Translation x= 1300(0x514) y=1700 (0x6A4)  
01 01 77 30 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 30 05 14 00 00 00 00 00 08 04 Translation x= 1300(0x514) y=0  
01 01 77 30 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo  
01 01 55 30 00 00 00 00 00 00 00 08 04 Translation x= 0 y=0  
01 01 77 30 19 21 00 00 00 00 00 08 04 Rotation π/2 sens trigo

Test fait le :

Observations :

# Test 4

Description : Vérification du mode **Maintenant**

Faire un set Position 0 0 0 avant de commencer.  
Commencer à faire une translation …  
01 01 55 20 00 00 06 A4 00 00 00 08 04 Translation x= 0 y=1700 (0x6A4)   
  
… Rebrousser chemin avant la fin de la translation  
01 01 55 20 00 00 06 A4 00 00 00 08 04 Translation x= 0 y=0

Test fait le :

Observations :