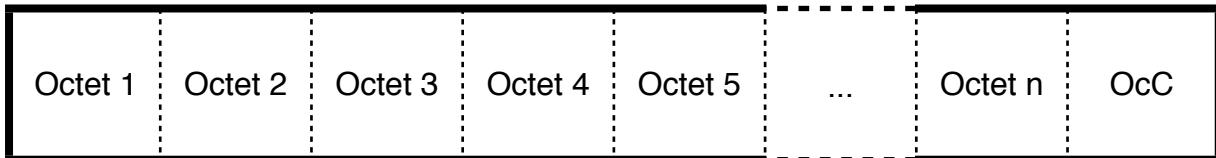


# Spécification du protocole asservissement - stratégie

## 1. Avant propos

Chaque bloc représente un octet de la trame de données. Une trame de n+1 octets est représentée comme suit :

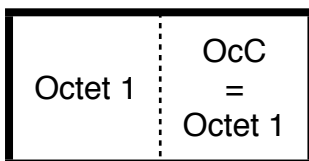


L'octet de contrôle est calculé à partir du «xor» («ou exclusif») de chaque octet. Il est placé dans le dernier octet de chaque trame.

Dans l'exemple précédent :

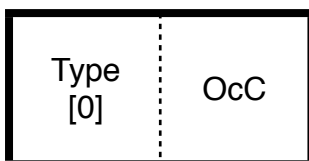
$$\text{OcC} = \text{Octet 1} \text{ xor Octet 2 xor Octet 3 xor Octet 4 xor Octet 5 xor ... xor ... xor Octet n}$$

Dans le cas où la trame ne contient que 2 octets, l'octet de contrôle est une duplication du premier octet. Par exemple :

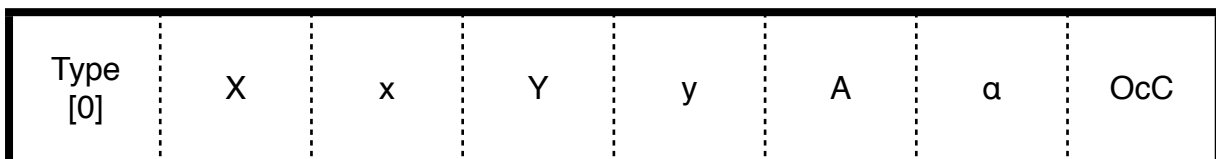


## 2. Obtenir l'état courant du robot

Stratégie → asservissement



Stratégie ← asservissement



## 3. Asservissement

### 3.1. Asservissement en position

Stratégie → asservissement

Type [1]	X	x	Y	y	OcC
-------------	---	---	---	---	-----

### 3.2. Asservissement en rotation

Stratégie → asservissement

Type [2]	A	α	OcC
-------------	---	---	-----

### 3.3. Asservissement en vitesse

Stratégie → asservissement

Type [3]	Speed	OcC
-------------	-------	-----

## 4. Arrêt et reprise du déplacement du robot

### 4.1. Pause

Stratégie → asservissement

Type [4]	OcC
-------------	-----

### 4.2. Reprise

Stratégie → asservissement

Type [5]	OcC
-------------	-----

## 5. Réinitialisation des ordres

Stratégie → asservissement

Type [6]	OcC
-------------	-----

## 6. Recalage sur bordure

### 6.1. Recalage à gauche

Stratégie → asservissement

Type [7]	OcC
-------------	-----

### 6.2. Recalage à droite

Stratégie → asservissement

Type [8]	OcC
-------------	-----

## 7. Recalage manuel

### 7.1. Recalage de la position sur X

Stratégie → asservissement

Type [9]	X	x	OcC
-------------	---	---	-----

### 7.2. Recalage de la position sur Y

Stratégie → asservissement

Type [10]	Y	y	OcC
--------------	---	---	-----