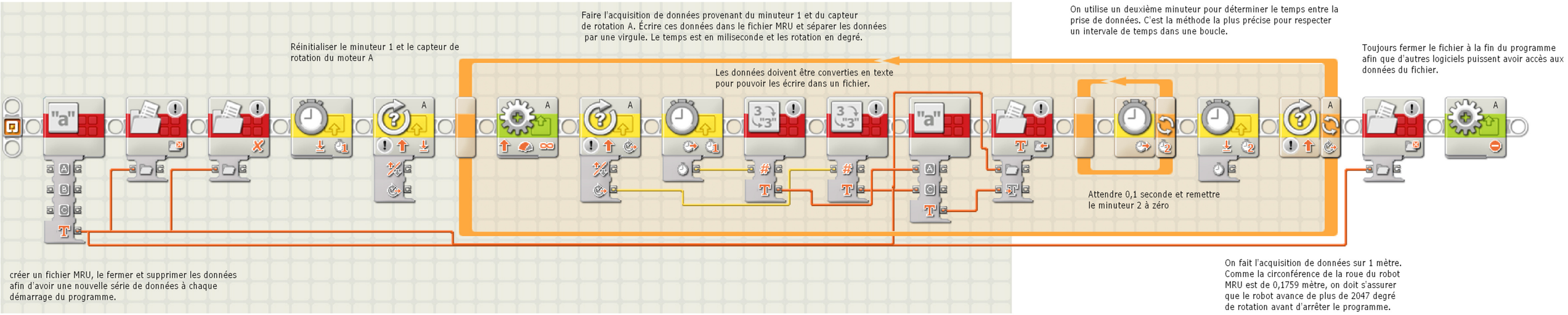
Réinitialiser le minuteur 1 et le capteur de rotation du moteur A
Faire l'acquisition de données provenant du minuteur 1 et du capteur de rotation A. Écrire ces données dans le fichier MRU et séparer les données par une virgule. Le temps est en miliseconde et les rotation en degré.
Les données doivent être converties en texte pour pouvoir les écrire dans un fichier.
On utilise un deuxième minuteur pour déterminer le temps entre la prise de données. C'est la méthode la plus précise pour respecter un intervale de temps dans une boucle.
Toujours fermer le fichier à la fin du programme afin que d'autres logiciels puissent avoir accès aux données du fichier.
Attendre 0,1 seconde et remettre le minuteur 2 à zéro
créer un fichier MRU, le fermer et supprimer les données afin d'avoir une nouvelle série de données à chaque démarrage du programme.
On fait l'acquisition de données sur 1 mètre. Comme la circonférence de la roue du robot MRU est de 0,1759 mètre, on doit s'assurer que le robot avance de plus de 2047 degré de rotation avant d'arrêter le programme.