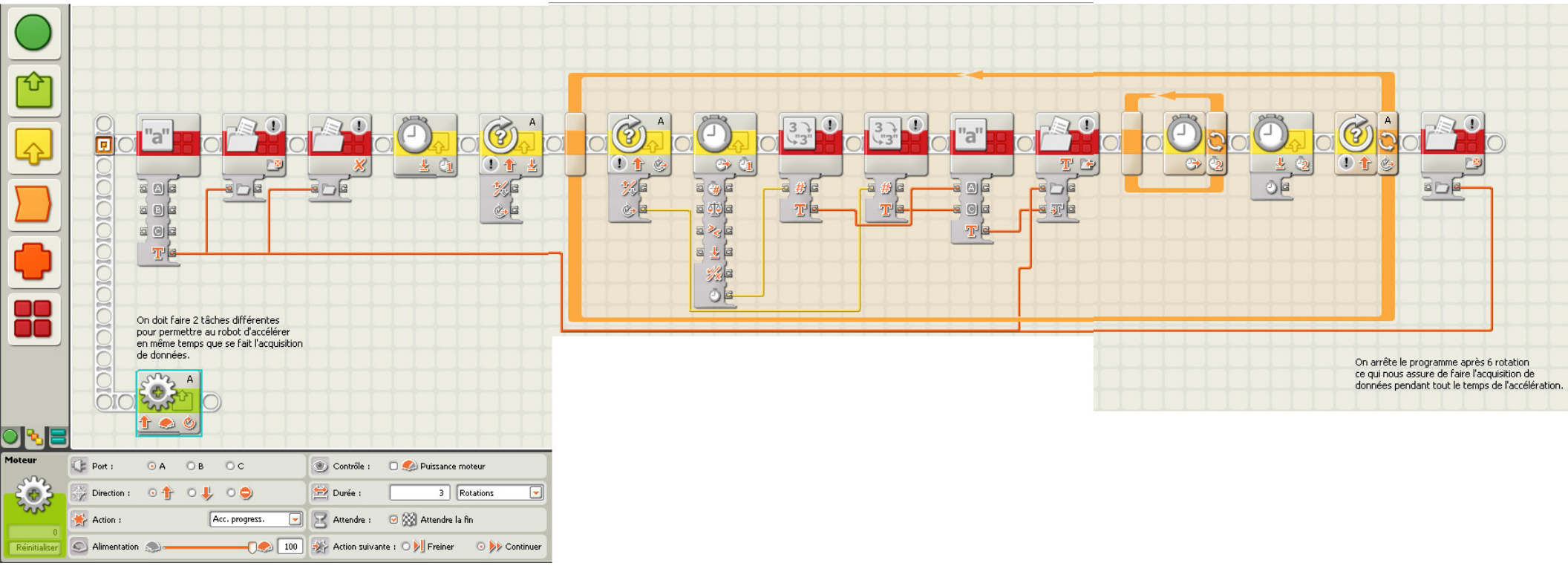
On doit faire 2 tâches différentes
pour permettre au robot d'accélérer
en même temps que se fait l'acquisition
de données.
On arrête le programme après 6 rotation
ce qui nous assure de faire l'acquisition de
données pendant tout le temps de l'accélération.
Moteur
Port : A B C
Contrôle : Puissance moteur
Direction :
Durée : 3 Rotations
Action : Acc. progress.
Attendre : Attendre la fin
Alimentation 100
Action suivante : Freiner Continuer
Réinitialiser