

RADAR DE RECUL Programme 1 :

Répéter indéfiniment

affecter à Distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove] distance (cm) sur la broche D8

si Distance ≤ alors

[LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D4

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D3

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D2



Capteur à ultrason
branché sur D8

si Distance et Distance alors

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D4

[LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D3

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D2

Led rouge
branchée sur D4



si Distance et Distance alors

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D4

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D3

[LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D2



Led orange
branchée sur D3

si Distance > alors

[LED] contrôler la LED à l'état BAS (0) sur la broche D4

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D3

[LED] contrôler la LED à l'état sur la broche D2

attendre 0.1 seconde(s)



Led verte
branchée sur D2

RADAR DE RECUL Programme 2 :

```
graph TD
    Start([Répéter indéfiniment]) --> Assign[affecter à Distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove ] distance (cm) sur la broche D8]
    Assign --> If1[si Distance > 0 alors]
    If1 --> LED2[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D2]
    If1 --> LED3[LED contrôler la LED à l'état BAS (0) sur la broche D3]
    If1 --> LED4[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D4]
    If1 --> Buzzer6[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If1 --> Else1[si non]
    Else1 --> If2[si Distance < 1 et Distance < 2 alors]
    If2 --> LED2_1[LED contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D2]
    If2 --> LED3_1[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D3]
    If2 --> LED4_1[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D4]
    If2 --> Buzzer6_1[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If2 --> Wait1[attendre 1 seconde(s)]
    If2 --> Buzzer6_2[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If2 --> Wait2[attendre 1 seconde(s)]
    If2 --> Else2[si non]
    Else2 --> If3[si Distance < 3 et Distance < 4 alors]
    If3 --> LED2_2[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D2]
    If3 --> LED3_2[LED contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D3]
    If3 --> LED4_2[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D4]
    If3 --> Buzzer6_3[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If3 --> Wait3[attendre 1 seconde(s)]
    If3 --> Buzzer6_4[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If3 --> Wait4[attendre 1 seconde(s)]
    If3 --> Else3[si non]
    Else3 --> If4[si Distance < 5 alors]
    If4 --> LED2_3[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D2]
    If4 --> LED3_3[LED contrôler la LED à l'état sur la broche D3]
    If4 --> LED4_3[LED contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D4]
    If4 --> Buzzer6_5[Buzzer/Speaker contrôler à l'état sur la broche D6]
    If4 --> Wait5[attendre 0.1 seconde(s)]
```



Capteur à ultrason
branché sur D8

Led rouge
branchée sur D4



Led verte
branchée sur D2



Led orange
branchée sur D3



Buzzer
branché sur D6

RADAR DE RECUL Programme 3 :

```

    Répéter indéfiniment
    si [Module bouton] état sur la broche D7 = [ ] alors
        affecter à Distance la valeur [Capteur à ultrasons Grove ] distance (cm) sur la broche D8
        si Distance > [ ] alors
            [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D2
            [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D3
            [LED] contrôler la LED à l'état BAS (0) sur la broche D4
            [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
        sinon
            si Distance < [ ] et Distance < [ ] alors
                [LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D2
                [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D3
                [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D4
                [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
                attendre [ ] seconde(s)
                [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
                attendre [ ] seconde(s)
            sinon
                si Distance < [ ] et Distance < [ ] alors
                    [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D2
                    [LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D3
                    [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D4
                    [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
                    attendre [ ] seconde(s)
                    [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
                    attendre [ ] seconde(s)
                sinon
                    si Distance < [ ] alors
                        [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D2
                        [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D3
                        [LED] contrôler la LED à l'état HAUT (1) sur la broche D4
                        [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
                        attendre 0.1 seconde(s)
                    sinon
                        [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D2
                        [LED] contrôler la LED à l'état [ ] sur la broche D3
                        [LED] contrôler la LED à l'état BAS (0) sur la broche D4
                        [Buzzer/Speaker] contrôler à l'état [ ] sur la broche D6
    
```



Capteur à ultrason
branché sur **D8**

Led rouge
branchée sur **D4**



Led verte
branchée sur **D2**



Led orange
branchée sur **D3**



Bouton poussoir
branché sur **D7**



Buzzer
branché sur **D6**