

```

Orion - générer le code
mettre seuil_lumiere à 700
répéter indéfiniment
  sur le 7 segments du Port 6 afficher luminosité mesurée sur le Port 8
  si luminosité mesurée sur le Port 8 < seuil_lumiere alors
    Eclairage_fort
  sinon
    Eclairage_eteint
  ↵

définir Eclairage_fort
régler la DEL sur Port 3 n° tout en rouge 60 vert 60 bleu 60
régler la DEL sur Port 4 n° tout en rouge 60 vert 60 bleu 60
régler la DEL sur Port 7 n° tout en rouge 60 vert 60 bleu 60

définir Eclairage_eteint
régler la DEL sur Port 3 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0
régler la DEL sur Port 4 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0
régler la DEL sur Port 7 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0

```

```

Orion - générer le code
régler le servomoteur du Port 6 Slot 2 à un angle de 180 °
répéter indéfiniment
  si distance mesurée par le capteur ultrasons du Port 3 < 15 alors
    fermer_barriere
    passage
  sinon
    ouvrir_barriere
    rien
  ↵

définir fermer_barriere
régler le servomoteur du Port 6 Slot 2 à un angle de 90 °

définir ouvrir_barriere
régler le servomoteur du Port 6 Slot 2 à un angle de 180 °

définir passage
régler la DEL sur Port 8 n° 2 en rouge 150 vert 0 bleu 0
attendre 0.5 secondes
régler la DEL sur Port 8 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0
régler la DEL sur Port 8 n° 4 en rouge 150 vert 0 bleu 0
attendre 0.5 secondes
régler la DEL sur Port 8 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0

définir rien
régler la DEL sur Port 8 n° 1 en rouge 150 vert 60 bleu 0
attendre 0.2 secondes
régler la DEL sur Port 8 n° tout en rouge 0 vert 0 bleu 0
attendre 1 secondes

```

Orion - générer le code

mettre taille poubelle à 30

répéter indéfiniment

mettre distance dechets à distance mesurée par le capteur ultrasons du Port 3

si distance dechets > taille poubelle / 2 alors

régler la DEL sur Port 4 n° tout en rouge 0 vert 20 bleu 0

sinon

si distance dechets < 10 alors

régler la DEL sur Port 4 n° tout en rouge 20 vert 0 bleu 0

sinon

régler la DEL sur Port 4 n° tout en rouge 60 vert 20 bleu 0

