

//Exemples de procédures LOGO destinées à piloter au clavier un bras-robot. //

```
pour décode_canal :l
donne "sélection :l donne "sél "
répète 8 donne "sél mot :sél item :sélection boucle
donne "i 1 tantque ((item :sél :i) = 0) donne "i :i + 1
donne "s "
répète 9 - :i [ donne "s mot :s item :sél :i donne "i :i + 1 ]
donne "sél nombre :s
rends translate :sél (-2)
fin
```

efftxt effl connecte 0 // La carte K8055 doit être connectée. //

```
pour ferme_pinces :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 1 0 0 0 0 0 1 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour ouvre_pinces :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 0 0 0 0 0 0 1 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour lève_avant-bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 1 0 0 0 0 1 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour baisse_avant-bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 0 0 0 0 0 1 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour monte_poignet :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 1 0 0 0 1 0 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour baisse_poignet :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 0 0 0 0 1 0 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour lève_bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 1 0 0 1 0 0 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour baisse_bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 0 0 0 1 0 0 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour tournegauche_bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 1 0 1 0 0 0 0 ]
attends :durée
fixecanaux_l translate 0 (-2)
fin
```

```
pour tournedroite_bras :durée
fixecanaux_l décode_canal [ 0 0 0 1 0 0 0 0 ]
```

attends :durée
fixecanaux_I translate 0 (-2)
fin