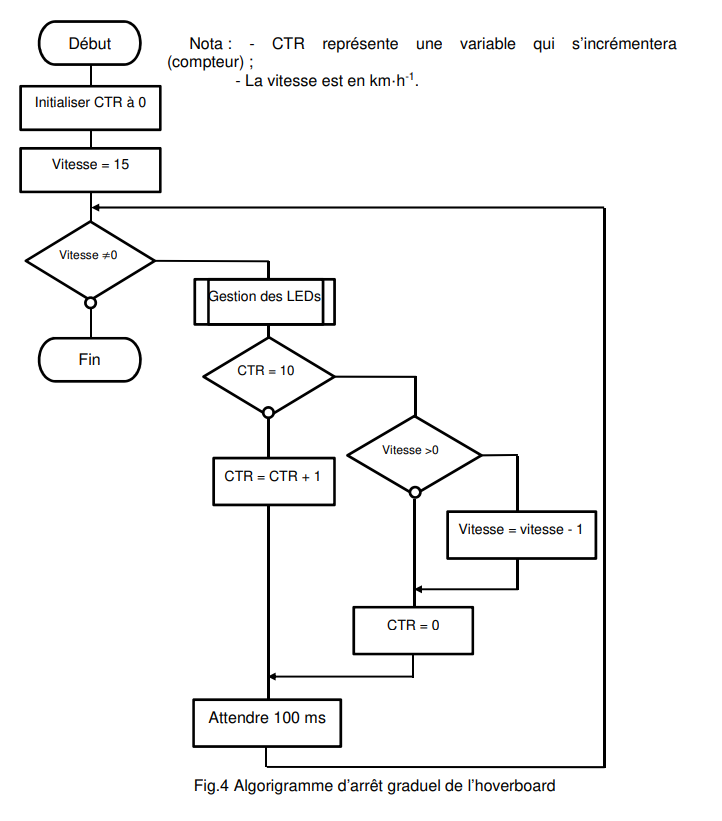
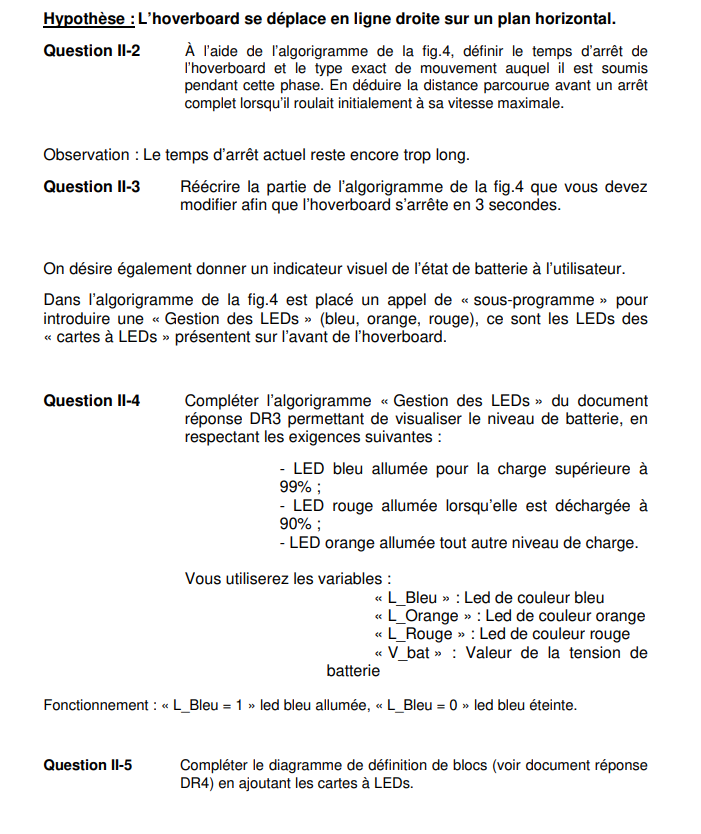


**U99%=35.75V**

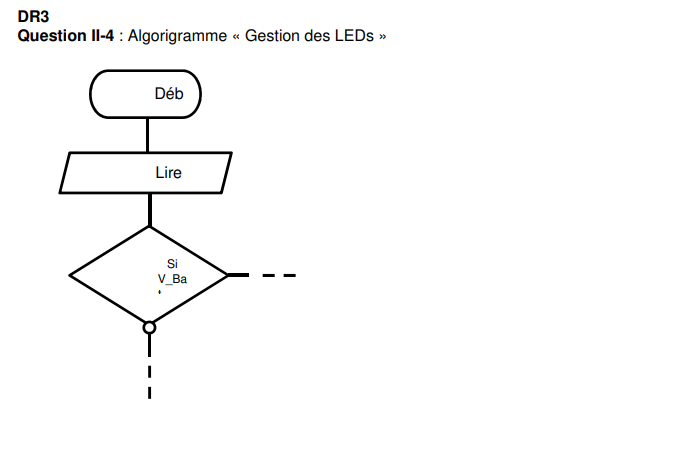
**U10%=34.2V**





Il suffit de remplacer la temporisation de 100ms par 20ms pour effectuer un arrêt en 3s

La variable CTR permet la gestion du temps de décélération, en effet l’Hoverboard décélère d’ 1Km.h-1 toutes les secondes, donc pour 15 km.h-1 il faut 15s jusqu’à l’arrêt. Le mouvement est un mouvement de translation uniformément varié.



L\_Bleu = 0, L\_Rouge = 1, L\_Orange = 0

L\_Bleu = 1, L\_Rouge = 0, L\_Orange = 0

Si V\_bat <= 34.2

Si V\_bat >= 35.75

Lire V\_bat

Début

Si V\_bat >= 34.2 et V\_bat <= 35.75

L\_Bleu = 0, L\_Rouge = 0, L\_Orange = 1