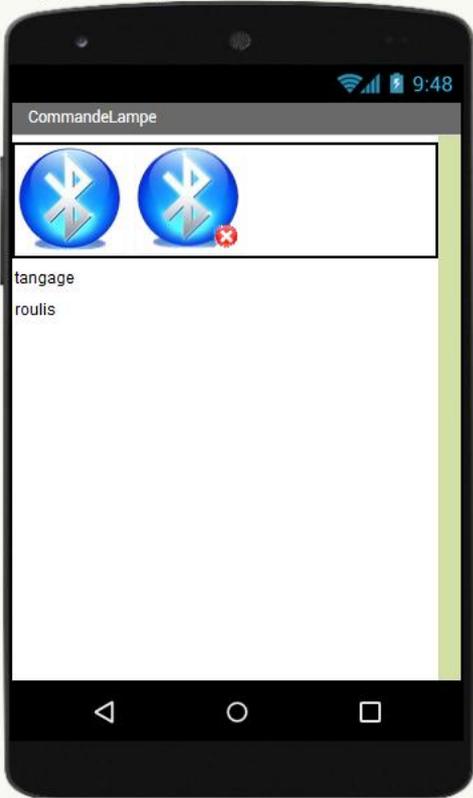


Display hidden components in Viewer



Non-visible components

   
BluetoothClient1 OrientationSensor1

### Components

- Screen1
  - ConnexionBT
    - BTon
    - BToff
  - tangage
  - roulis
  - BluetoothClient1
  - OrientationSensor1

```
when BTon .BeforePicking
do set BTon . Elements to BluetoothClient1 . AddressesAndNames
```

```
when BTon .AfterPicking
do set BTon . Enabled to call BluetoothClient1 . Connect
address BTon . Selection
```

```
when BToff .Click
do call BluetoothClient1 . Disconnect
```

```
when OrientationSensor1 .OrientationChanged
azimuth pitch roll
do if BluetoothClient1 . IsConnected and OrientationSensor1 . Enabled
then set tangage . Text to join " Tangage "
get pitch
set roulis . Text to join " roulis "
get roll
call BluetoothClient1 . SendText
text join round get pitch
";
round get roll
";
```

```

//Définition des entrées sorties

#include "SoftwareSerial.h"

//Déclaration des variables
int pitch, roll;

SoftwareSerial HC05(2, 3); // les broches TX, RX de la carte bluetooth sont raccordées sur les bornes 2 et 3
//Initialisation des E/S et communication
void setup()
{
Serial.begin(9600); //vitesse de transmission
HC05.begin(9600);

}
//Programme principal
void loop()
{
  if (HC05.available())
  {
    // Si le buffer série reçoit des données : on lit le buffer série
    // Exemple buffer = "10;25; +LF"
    delay(100); // Attendre la fin de transmission

    pitch=HC05.parseInt(); // pitch = 10 reste ds le buffer :";25; +LF"
    roll=HC05.parseInt();// roll = 25 reste ds le buffer :"; +LF"

    while (HC05.available()) HC05.read(); // Vider le buffer Serial s'il reste des caractères...

    Serial.print("Tangage= "); Serial.println(pitch); // Afficher le résultat sur le moniteur série
    Serial.print("Roulis = "); Serial.println(roll);

    } // fin de if (Serial.available())
}
//The end

```