



## Bibliothèque et boucle

<code>from microbit import *</code>	→ importe la bibliothèque Micro:bit
<code>while True:</code>	→ boucle infinie (qui ne se termine jamais)

## Gestion des DEL de la matrice d'affichage

<code>display.set_pixel(x,y,v)</code>	→ allume la Del en position (x,y) à une intensité v (entre 0 et 9)
<code>display.clear()</code>	→ éteint toutes les DEL
<code>display.scroll("message")</code>	→ fait défiler un message sur les Del
<code>display.show(Image)</code>	→ Affiche une image sur les Del

## Gestion des boutons programmables A et B

<code>button_a.is_pressed()</code>	→ retourne vrai si le bouton « A » est pressé au moment de l'appel
<code>button_a.was_pressed()</code>	→ retourne vrai si le bouton « A » a été pressé depuis le dernier appel

## Gestion des capteurs

<code>temperature()</code>	→ récupère la température de la carte
<code>compass.calibrate()</code>	→ fonction de calibration du compas
<code>compass.heading()</code>	→ retourne le cap dans lequel est orientée la carte de 0 (Nord) à 360
<code>accelerometer.get_x()</code>	→ donne l'accélération selon l'axe x (fonctionne aussi pour y et z)
<code>accelerometer.get_values()</code>	→ retourne les valeurs d'accélération dans un tuple de trois valeur (x, y, z)
<code>display.get_pixel(x, y)</code>	→ retourne l'intensité lumineuse captée sur la led (x, y)

## Gestion de la fonction radio

<code>import radio</code>	→ importe les fonctions pour la radio
<code>radio.on()</code>	→ allume la radio
<code>radio.off()</code>	→ éteint la radio
<code>radio.send("A")</code>	→ envoie le message texte « A »
<code>radio.receive()</code>	→ réception d'un message



## Gestion des connecteurs externes (broches)

<code>pin0.read_digital()</code>	→ renvoie la valeur 0 ou 1 de la broche 0
<code>pin0.write_digital(n)</code>	→ écrit la valeur logique « n » (0 ou 1) sur la broche 0
<code>pin0.read_analog()</code>	→ mesure la tension sur la broche et retourne un entier entre 0 et 1023 proportionnel à la tension mesurée
<code>pin0.write_analog(y)</code>	→ génère un signal proportionnel à la valeur y (compris entre 0 et 1023)
<code>pin0.set_analog_period(x)</code>	→ définit la période du signal généré sur le pin analogique 0
<code>pin0.set_pull(pin0.PULL_UP)</code>	→ Configure le pin 0 en Pull Up
<code>pin0.set_pull(pin0.PULL_DOWN)</code>	→ Configure le pin 0 en Pull Down

## Neopixel

<code>import neopixel</code>	→ importe la bibliothèque neopixel
<code>np = neopixel.NeoPixel( pin , n )</code>	→ initialise une nouvelle bande de nombre de n LEDs neopixels contrôlées via une broche pin.
<code>np.clear( )</code>	→ efface tous les pixels.
<code>np.show( )</code>	→ affiche les pixels. Doit être appelé pour que les mises à jour deviennent visibles.
<code>np[n] = (R, G, B)</code>	→ met le pixel n à une couleur RGB

## Fonctions de contrôle

<code>sleep(n)</code>	→ suspend le programme pendant n millisecondes (ms)
<code>running_time()</code>	→ retourne le temps en ms depuis le démarrage de la carte