

```
#include "actions.h"
#include <unistd.h>
#include <QThread>

void Actions::run()
{
    // demarrerMoteur(MoteurA, 50);
    // alerte("Démarrage moteur droit");
    // sleep(2);
    // arreterMoteur(MoteurA);
    // alerte("Arrêt moteur droit");
    // sleep(1);
    // demarrerMoteur(MoteurA, -80);
    // alerte("Démarrage moteur droit à l'envers");
    // sleep(2);
    // arreterMoteur(MoteurA);
    // alerte("Arrêt moteur droit");
    // alerte(finDeCourse() ? "oui" : "non");
    // sleep(3);
    alerte(QString("%1").arg(distance()));
    sleep(3);
    alerte(QString("%1").arg(distance()));
    sleep(3);
    alerte(QString("%1").arg(distance()));
    sleep(3);
    alerte(finDeCourse() ? "oui" : "non");
    sleep(3);
    alerte(finDeCourse() ? "oui" : "non");
    sleep(3);
}
```