

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

void Actions::run()
{
    vitesse = 30;
    avancer();
    sleep(2);
    for (int i=0; i<3; i++)
    {
        quartDeTourGauche();
        avancer();
        sleep(2);
    }
    arreter();
}

void Actions::avancer()
{
    demarrerMoteur(MoteurA, vitesse);
    demarrerMoteur(MoteurC, vitesse);
}

void Actions::reculer()
{
    demarrerMoteur(MoteurA, -vitesse);
    demarrerMoteur(MoteurC, -vitesse);
}

void Actions::arreter()
{
    arreterMoteur(MoteurA);
    arreterMoteur(MoteurC);
}

void Actions::tournerAdroite()
{
    demarrerMoteur(MoteurA, vitesse / 3);
    demarrerMoteur(MoteurC, vitesse);
}

void Actions::tournerAGauche()
{
    demarrerMoteur(MoteurA, vitesse);
    demarrerMoteur(MoteurC, vitesse / 3);
}

void Actions::quartDeTourDroite()
{
    const int TEMPS = 110000 / vitesse;
    arreterMoteur(MoteurA);
    demarrerMoteur(MoteurC, vitesse);
    msleep(TEMPS);
}

void Actions::quartDeTourGauche()
{
    const int TEMPS = 110000 / vitesse;
    demarrerMoteur(MoteurA, vitesse);
    arreterMoteur(MoteurC);
    msleep(TEMPS);
}
```