

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

void Actions::run()
{
    int mesure, vitesse;

    do {
        mesure = distance();
        if (mesure >= 50) vitesse = 50;
        else vitesse = mesure;
        msleep(50);
        demarrerMoteur(MoteurA, vitesse);
        demarrerMoteur(MoteurC, vitesse);
    }
    while (mesure > 20);
    arreterMoteur(MoteurA);
    arreterMoteur(MoteurC);
}
```