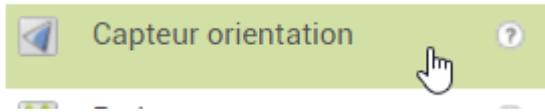


# Boussole

Il faut utiliser le capteur orientation :



L'azimut permet de connaître l'orientation : 0 degré quand le haut de l'appareil pointe au nord, 90 degrés quand il pointe à l'est, 180 degrés quand il pointe au sud, 270 degré quand il pointe à l'ouest ...

A chaque fois que l'azimut change, on affiche la valeur



On peut mettre une image de boussole qui va s'orienter selon l'azimut.

From:  
<https://www.physix.fr/dokuwikieleves/> - **Programmation**

Permanent link:  
<https://www.physix.fr/dokuwikieleves/doku.php?id=boussole>

Last update: **2017/03/01 15:54**

