

la base des subsystemes

quand on créer un subsysteme le programme de base est celui-ci:

```
// Copyright (c) FIRST and other WPILib contributors.  
// Open Source Software; you can modify and/or share it under the terms of  
// the WPILib BSD license file in the root directory of this project.
```

```
package frc.robot.subsystems;  
  
import edu.wpi.first.wpilibj2.command.SubsystemBase;  
  
public class Bougie extends SubsystemBase {  
    /** Creates a new Bougie. */  
    public Bougie() {}  
}  
@Override  
public void periodic() {  
    // This method will be called once per scheduler run  
}  
}
```

la section import est l'endroit ou tu mets tes codes préfait

dans le public class Bougie extends SubsystemBase {} tu met tes moteur que tu créé et en dessous de public Bougie() {} tu mets tes fonction(une fonction voir plus bas)

dans le périodic tu mes une action qui ce fera en permanance. C'est une boucle

une fonction

une fonction est une action préfait qui fera tous ce que tu a coder a l'interieur chaque fois que tu l'utilise dans une commande

exmple de fonction:

```
public void balaye(double vitesse){  
    balaye.set(vitesse);  
}
```

chaque fois que tu veux utiliser un moteur par exemple tu appelles la fonction. dans cette exemple on lui dit de tourner et ensuite on définie ça vitesse en %.

