

Listes des commandes Tasmota FR

Liste des commandes

Avertissement



Si vous utilisez des versions de Tasmota antérieures à la version actuelle, certaines commandes peuvent ne pas fonctionner. La disponibilité de certaines fonctionnalités et de leurs commandes associées dépend de la version du micrologiciel. Veuillez consulter le tableau des versions pour connaître les fonctionnalités disponibles pour chaque variante de micrologiciel.

Noter



Presque tous les paramètres utilisant des paramètres de chaîne (sauf Ruleet MqttFingerprint) partagent une zone commune avec un maximum de 698 caractères, c'est-à-dire que la longueur totale de tous ces paramètres est limitée à cette taille (vous serez noté si cette limite est dépassée).

Options utilisées :

Options	Objets	Desactivée	Activée
SetOption1	Set button multipress mode	0 = allow all button actions (default)	1 = restrict to single to penta press and hold actions (i.e., disable inadvertent reset due to long press)
SetOption53	Display hostname and IP address in GUI	0 = disable (default)	1 = enable
SetOption73	Detach buttons from relays and send multi-press and hold MQTT messages instead	0 = disable (default)	1 = enable
SetOption74	Enable internal pullup for single DS18x20 sensor	0 = disable (default)	1 = internal pullup enabled
SetOption80	Blinds and shutters support	0 = disable blinds and shutters support (default)	1 = enable blinds and shutters support
SetOption87	PWM Dimmer only! Turn red LED on when powered off	0 = disable (default)	1 = enable
SetOption111	use frequency output for buzzer pin instead of on/off signal, for piezo buzzers	0 = (default)	1 = enable

Options	Objets	Desactivée	Activée
SetOption146	display of ESP32 internal temperature	0	1 = enable
ntpServer3 0.pool.ntp.org	Serveur NTP		
timezone	Pour le fuseau horaire	2 H+2 Ete	1 H+1 Hiver

Commandes utilisées

Noms	Valeurs	Objets
I2CScan		Scanner le bus I 2 C et afficher les adresses des appareils trouvés
TelePeriod	10 - 3600	To change the update interval of MQTT messages Default interval is 300 seconds
WcResolution	0 = 96×96 (96×96)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	1 = QQVGA2 (128×160)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	2 = QCIF (176×144)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	3 = HQVGA (240×176)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	4 = QVGA (320×240)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	5 = CIF (400×296)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	6 = VGA (640×480)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	7 = SVGA (800×600)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	8 = XGA (1024×768)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	9 = SXGA (1280×1024)	Reglage resolutions de la Camera
WcResolution	10 = UXGA (1600×1200)	Reglage resolutions de la Camera
Shuttermode	5	Enable Shutter mode for servo.
PWMfrequency	240	Global variable for all Servos pour le servo de 35 kg Pour le servo de 80 kg PWMfrequency 50 (50 Hz correspond à 20 ms)
buzzer		

2,3 = Beep twice with 300 milliseconds duration and 100 milliseconds pause 2,3,4 = Beep twice with 300 milliseconds duration and 400 milliseconds pause 1,2,3,0xF54 (0000 0000 0000 0000 0000 1111 0101 0100). Each 1 bit beeps for 200 milliseconds and each bounded 0 bit pauses for 300 milliseconds -1 = infinite mode -2 = follow LED mode|

La programmation dans Tasmota à l aide de règles

[Un exemple de regles dans Tasmota](#)

[un autre exemple , un peu plus compliqué ... FR](#)

[La doc sur les regles dans tasmota EN](#)

Quelques définitions en introduction

Syntaxe de définition de règle

ON <trigger> DO <command> [ENDON | BREAK]

- ON- marque le début d'une règle
- <trigger>- quelle condition doit se produire pour que la règle se déclenche
- DO- déclaration marquant la fin du déclencheur et le début de la partie commande
- <command>- commande exécutée si la <trigger>condition est remplie
- ENDON- marque la fin d'une règle. Elle peut être suivie d'une autre règle.
- BREAK- marque la fin d'une règle. BREAKarrêtera l'exécution des règles restantes qui suivent cette règle dans l'ensemble de règles. Si une règle qui se termine par BREAKest déclenchée, les règles suivantes de cet ensemble de règles ne seront pas exécutées. Cela permet aux règles de simuler quelque peu une instruction "IF/ELSE".

Les ensembles de règles sont définis à l'aide de la Rule<x>commande. Après avoir défini un ensemble de règles, vous devez l'activer (l'activer) à l'aide de Rule<x> 1. De même, vous pouvez désactiver le jeu de règles à l'aide de Rule<x> 0.

Variables de règle

Il y a trente-deux (32) variables disponibles (réels simple précision) dans Tasmota : Var1..Var16et Mem1..Mem16. Ils fournissent un moyen de stocker le déclencheur %value%à utiliser dans n'importe quelle règle. Toutes Varseront des chaînes vides au démarrage du programme. La valeur de all Mempersiste après un redémarrage.

La valeur de a Var<x>et Mem<x>peut être :

```
n'importe quel chiffre
n'importe quel texte
%var1% à %var16%
%mem1% à %mem16%
%couleur%
%Reference de l'appareil%
%macaddr%
%lever du soleil%
%coucher de soleil%
%temps%
%timer1% à %timer16%
%horodatage%
%sujet%
%temps de disponibilité%
%utctime%
%zbdevice%
%zbgroup%
%zbcluster%
%zbpoint de courbure%
```

Pour définir la valeur de Var<x>et Mem<x>utiliser la commande

Var<x> <value>

Mem<x> <value>

Principales caractéristiques

- Prise en charge SI, ELSEIF, ELSE
- Support pour <comparison>et <logical expression>comme condition
- Prise en charge de l'exécution de plusieurs commandes
- La RAM libre disponible est la seule limite pour les opérateurs logiques et les parenthèses.

From:

<https://www.fablab37110.chanterie37.fr/> - **Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault**

Permanent link:

<https://www.fablab37110.chanterie37.fr/doku.php?id=start:esp32:tasmota:liste&rev=1702239753>

Last update: **2023/12/10 21:22**

