

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 |
| SetOption 65 | | | |
| 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 |



Si votre réseau électrique est faible ou si des coupures de courant sont fréquentes, il est préférable de désactiver cette fonctionnalité immédiatement, **SetOption65 1** sinon vous vous retrouverez avec des périphériques par défaut du micrologiciel après une coupure de courant.

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 | 0 = stop active buzzer cycle | <count>,<beep>,<silence>,<tune> = read more...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 règles dans Tasmota](#)

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

[La doc sur les règles 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. BREAK arrêtera l'exécution des règles restantes qui suivent cette règle dans l'ensemble de règles. Si une règle qui se termine par BREAK est 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..Var16 et Mem1..Mem16. Ils fournissent un moyen de stocker le déclencheur %value% à utiliser dans n'importe quelle règle. Toutes Var seront des chaînes vides au démarrage du programme. La valeur de all Mem persiste 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%
%zbgroupe%
%zbcluster%
%zpoint 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:

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

Permanent link:

<http://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:esp32:tasmota:liste&rev=1713160832>

Last update: **2024/04/15 08:00**

