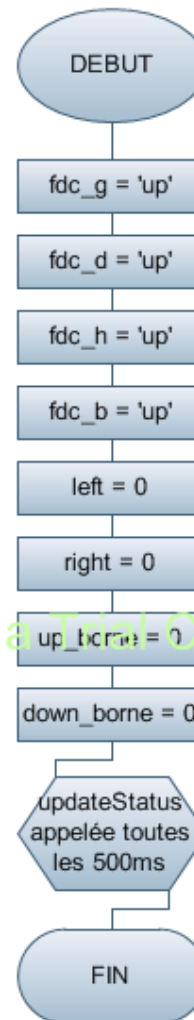


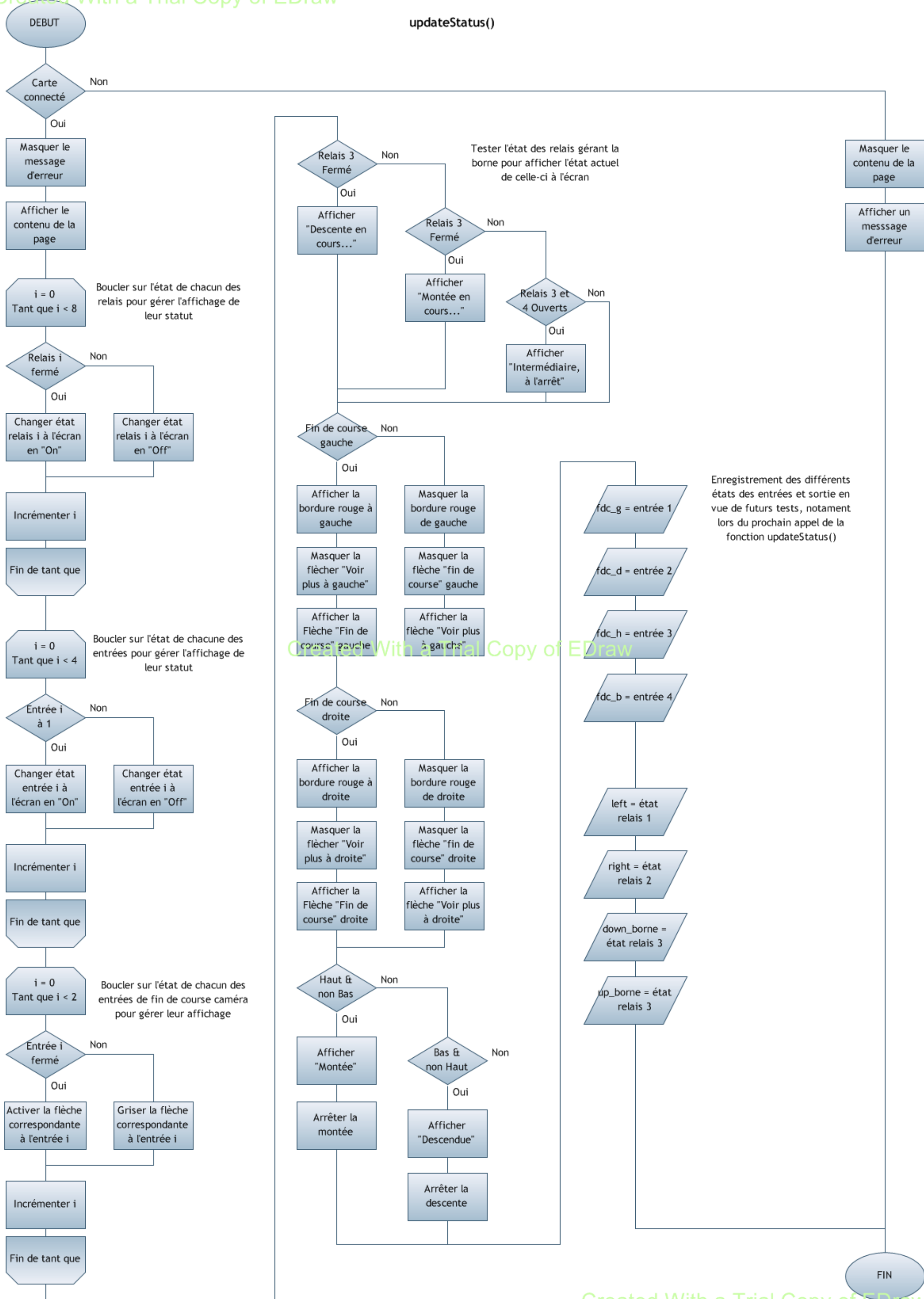
Principal



Déclaration des variables et définition des valeurs par défauts de celles-ci

Interruption toutes les 500ms pour executer la fonction updateStatus et ainsi mettre l'affichage à jour ainsi que les différents tests de sécurité de fin de course.

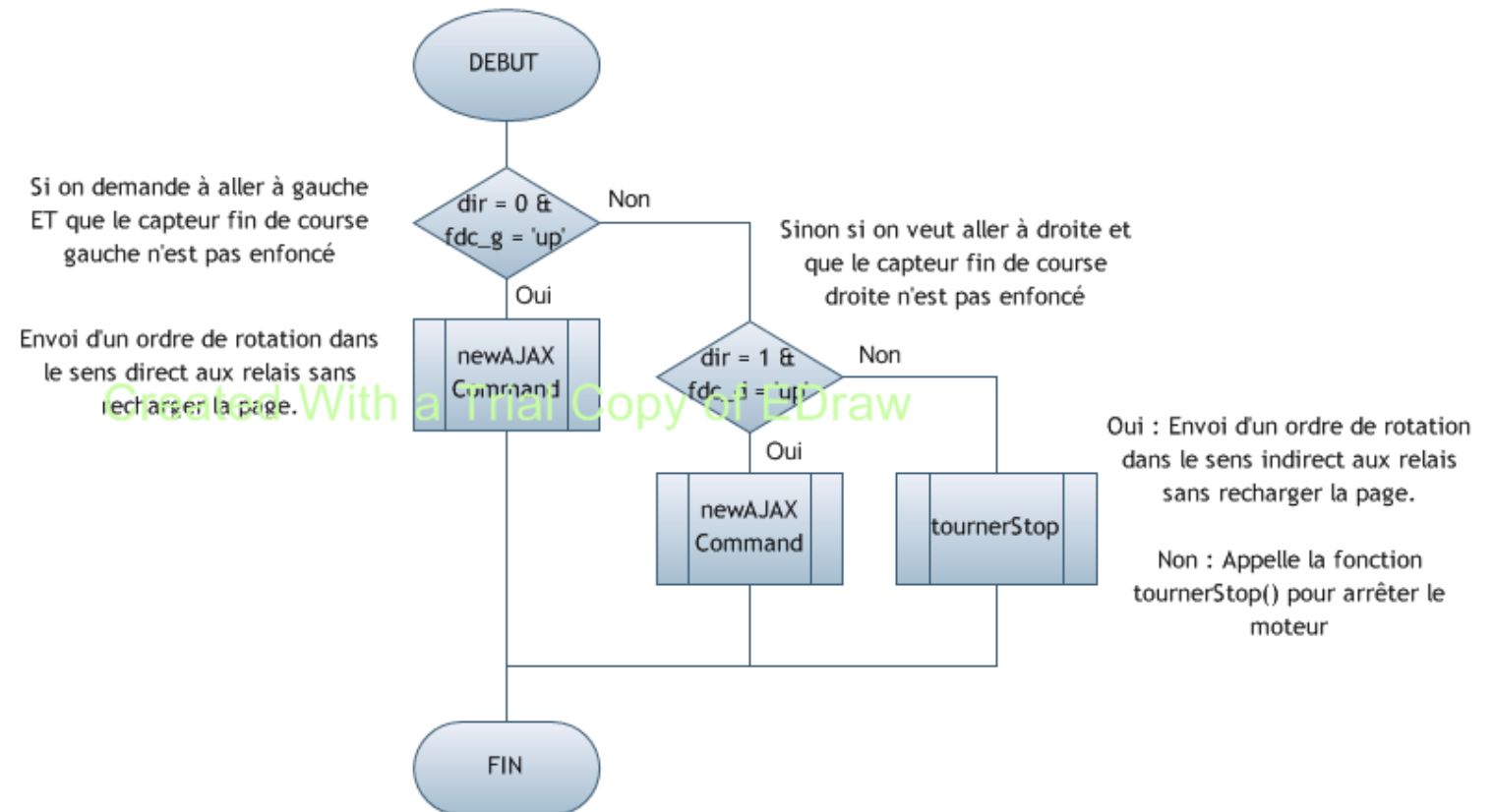
Created With a Trial Copy of EDraw



tourner(dir)

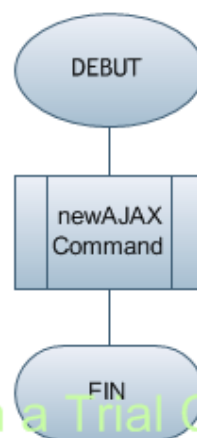
dir est le paramètre passé à la fonction lors de son appel.
Il peut valoir 0 ou 1

Cette fonction permet de faire tourner la caméra dans le sens indiqué par le paramètre dir. La sécurité via les différents tests est géré en interne par la fonction ce qui simplifie la gestion de la rotation de la caméra dans le reste du code.



tournerStop()

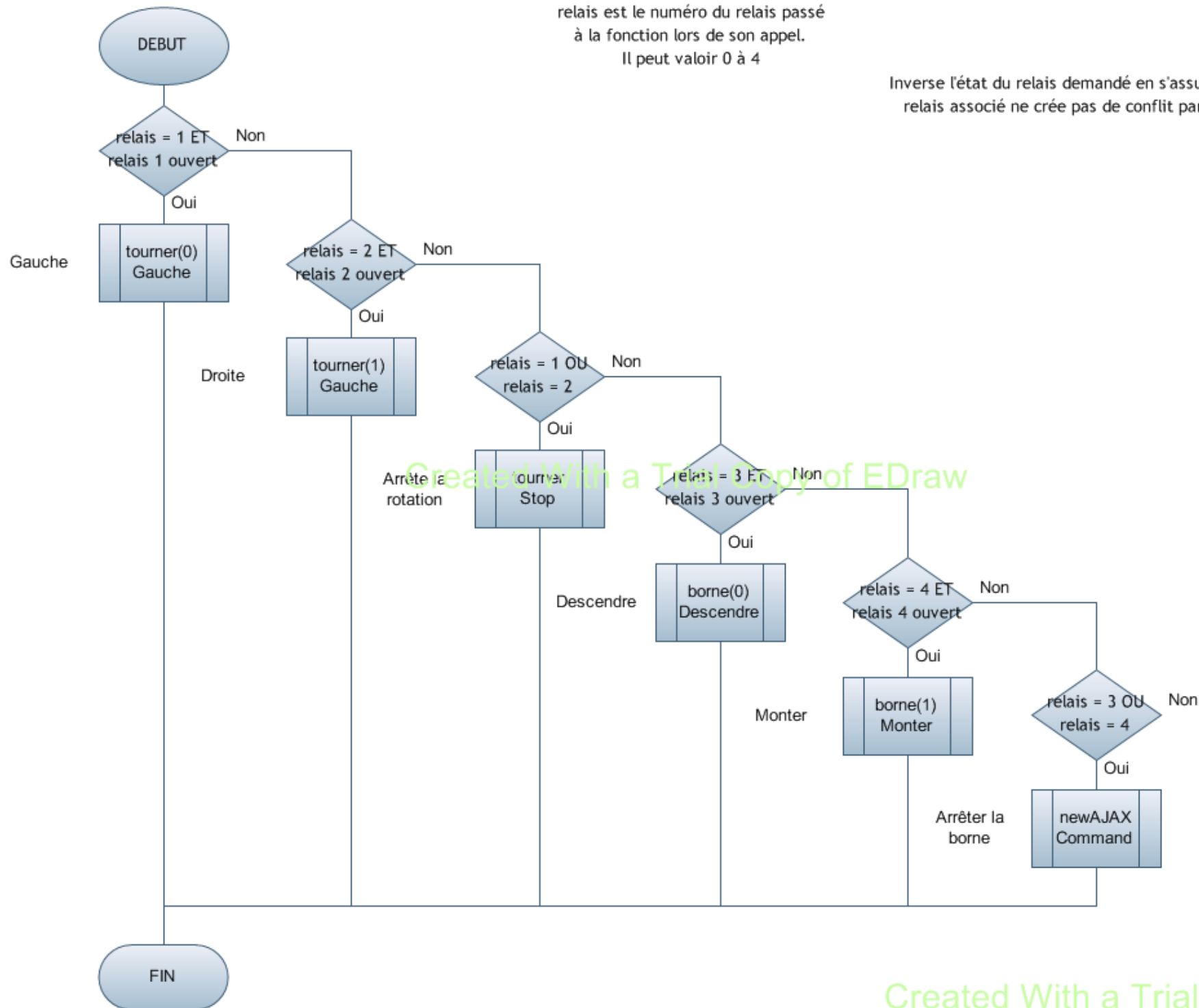
Fonction arrêtant la rotation du moteur via une demande d'ouverture des relais sans rechargement de page



inverser(relais)

relais est le numéro du relais passé
à la fonction lors de son appel.
Il peut valoir 0 à 4

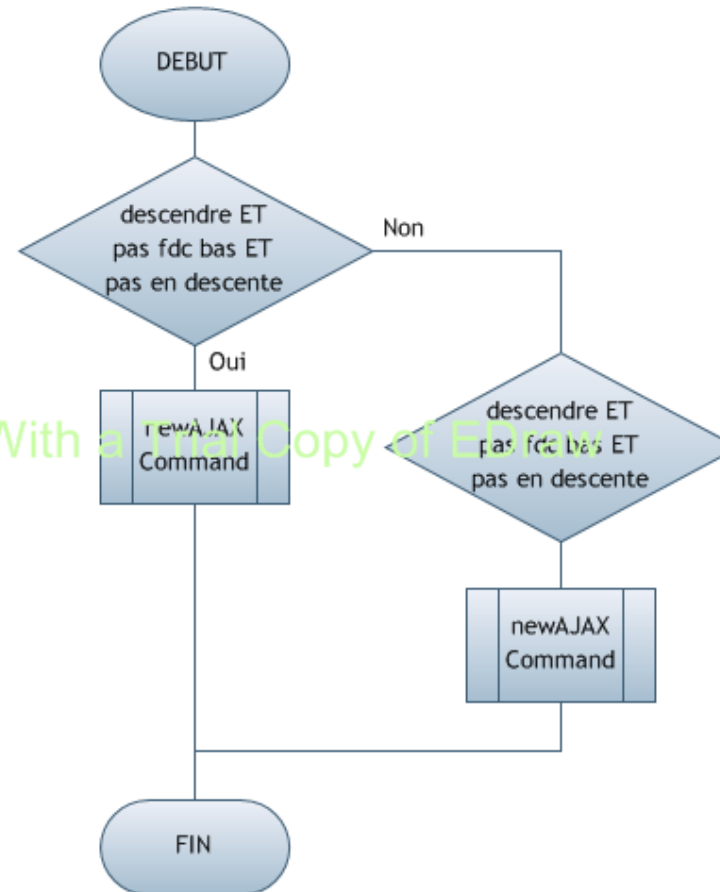
Inverse l'état du relais demandé en s'assurant que le
relais associé ne crée pas de conflit par la suite.



borne(dir)

dir est le paramètre passé à la
fonction lors de son appel.
Il peut valoir 0 ou 1

Cette fonction permet de faire translater verticalement
la borne dans le sens indiqué par le paramètre dir. La
sécurité via les différents tests est géré en interne par la
fonction ce qui simplifie la gestion de la translation de la
borne dans le reste du code.



Created With a Trial Copy of EDraw