



HAL Layer

Led.h

```
enu_ledError_t HLed_Init(enu_pin en_pinx);  
enu_ledError_t HLed_on(enu_pin en_pinx);  
enu_ledError_t HLed_off(enu_pin en_pinx);  
enu_ledError_t HLed_toggle(enu_pin  
en_pinx);
```

Button.h

```
enu_buttonError_t HButton_Init(enu_pin  
en_pinx);  
enu_buttonError_t HButton_getPinVal(enu_pin  
en_pinx, Uint8_t* pu8_refVal );
```

Motor.h

```
enu_motorError_t HMotor_Init(void);  
enu_motorError_t HMotor_moveForward(void);  
enu_motorError_t HMotor_moveBackward(void);  
enu_motorError_t HMotor_moveRight(void);  
enu_motorError_t HMotor_moveLeft(void);
```

MCAL Layer

DIO.h

```
Sint8_t DIO_s8SETPortDir(enu_port  
enPortCopy, enu_dir enPortDir);
```

```
Sint8_t DIO_s8SETPortVal(enu_port  
enPortCopy, Uint8_t u8PortVal);
```

```
Sint8_t DIO_s8GETPortVal(enu_port  
enPortCopy, Uint8_t* pu8Val);
```

```
Sint8_t DIO_s8SETPinDir (enu_pin enPinCopy,  
enu_dir enPortDir);
```

```
Sint8_t DIO_s8SETPinVal (enu_pin enPinCopy,  
enu_val enPortVal);
```

```
Sint8_t DIO_s8GETPinVal (enu_pin enPinCopy,  
Uint8_t* pu8Val);
```

TIMER.h

```
enu_timerStatus_t enuTimer0_init  
(enu_timerMode_t);
```

```
enu_timerStatus_t  
u8Timer0_setPrescallar(enu_timerPrescalar_t  
);
```

```
enu_timerStatus_t  
vidTimer0_OvfIrqEnable(void);
```

```
enu_timerStatus_t  
vidTimer0_OvfIrqDisable(void);
```

```
enu_timerStatus_t vidTimer0_start(void);
```

```
enu_timerStatus_t vidTimer0_stop(void);
```

```
enu_timerStatus_t  
u8Timer0_setTime_ms(Uint32_t u32_time_ms);
```

```
enu_timerStatus_t  
enuFastPWM0_init(enu_pwmMode_t  
,enu_timerPrescalar_t );
```

```
enu_timerStatus_t  
vidPWM0_Generate(Uint8_t);
```

```
void vidTimer0_setcbf_OVF(cbf_t cbf);
```

EXTINT.h

```
Uint8_t vidExtInt_init(enu_int_type_t,  
enu_sns_ctrl_t);
```

```
void vidCallBackFunc(ptr_func);
```