THS – Algorithme WWW

// Constantes mettre dans l’eeprom

Nb\_Capteurs = x

Nb\_Val = 10

// Variables locales (loop)

Static ind\_moy // initialisée à 0

Struct Capteurs Nb\_erreur

Struct Capteurs Moy\_gliss[Nb\_Val]

// PROCEDURE LECTURE(POINTEUR\_TABLEAU , POINTEUR\_ERREURS)

Lecture(\*Tab\_Val, \*Erreurs)

Float Mesure, Erreur

Pour chaque capteur i

{

Mesure = 0

Erreur = Lecture\_capteur(&Mesure,i) // Pour le moment, une fonction simulera la lecture du capteur à l’aide d’une valeur aléatoire

Si Erreur Alors

(Erreurs🡪i)++

Sinon

Add\_Val(Tab\_Val,Mesure)

}

---------------------------------------------------------

// PROCEDURE ADD\_VAL(POINTEUR\_TABLEAU , VALEUR)

Add\_Val(\*Tab\_Moy,Val)

Tab\_Moy[ind\_moy] = Val

Si ind\_moy >= Nb\_Val – 1 Alors

ind\_moy = 0

Sinon

ind\_moy++

---------------------------------------------