Dans ce tp, le but de donner un angle du une console putty pour l’appliquer sur un servo moteur

On commence par activer l’USART (comme au tp 3) et définie le timer 5 :

Une image contenant texte

Description générée automatiquement Pour la communication, on réutilisera les fonction ecris\_char, ecrit\_txt et lis\_txt du tp 3

Une image contenant texte

Description générée automatiquement

On démarre le timer avec HAL\_TIM\_PWM\_Start, puis au début de notre boucle while on va demander à l’utilisateur de choisir une valeur hexadécimale entre 0 et A, chaque valeur correspondant à un angle, on effectue un if pour voir si une autre valeur n’est pas saisie, si la valeur est égale à A, on l’affecte directement à 100 sinon on multiplie le nombre par 10 (ce qui nous donne un pourcentage) ; on ajoute à cette valeur 25 pour obtenir l’angle désiré, et on l’envoie sur la console putty, si le servo moteur est brancher correctement, l’information lui sera envoyer et ce dernier bougera dans l’angle voulu.