



# **Architecture des ordinateurs : Arduino**

**Nicolas Garric**

# Problèmes de la fonction delay

- Si on souhaite commander le Raptor et :
  - Chaque seconde faire clignoter une LED
- Si on met une fonction delay() dans le loop()...
- ... on ne contrôle plus le Raptor avec le gyroscope dont on a besoin de lire les valeurs en permanence

# Utilisation d'un Timer

```
#include <TimerOne.h>

const int led = 4; // LED sur la broche 4
volatile int etatLed = LOW; // etat de LED = allumé ou etteint

void setup(void)
{
    pinMode(led, OUTPUT);
    Timer1.initialize(150000);
    Timer1.attachInterrupt(clignote); //clignote sera appelée chaque 0,15s
}

void clignote(void)
{
    if (etatLed == LOW) {
        etatLed = HIGH;
    } else {
        etatLed = LOW;
    }
    digitalWrite(led, etatLed);
}

void loop(void)
{
    ;
}
```