

TP N° 4 : UTILISER UN TIMER

1- Déplacement d'une LED avec un Timer

En utilisant un Timer (cf cours sur moodle), faire se déplacer une LED chaque seconde dans le sens des aiguilles d'une montre (pendant ce temps le raptor doit être commandable par infrarouge ou bluetooth)

Attention : pour le raptor le Timer1 est en conflit avec le moteur, il faut donc utiliser le Timer3.

2- Affichage de déplacements avec un Timer

Implémentez alors le comportement suivant :

- lorsque le robot va tout droit toutes les LEDs clignent en blanc
- lorsque le robot fait un demi tour, la moitié des LEDs (4 à 9) clignote en bleu
- lorsque le robot fait un quart de tour à gauche, la moitié des LEDs (1 à 6) clignote en rouge
- lorsque le robot fait un quart de tour à droite, la moitié des LEDs (7 à 12) clignote en vert

3- Buzzer avec un Timer

Modifier le programme de façon à ce que lorsque le robot fait un demi tour, le buzzer fasse bi-bip-bip-...

Chaque bip étant espacé de 0,1s