code stm :

bras : automatisations des mouvements et de captations de données en parallele

ecran : ajouter des annimations pour le demarrage de l’ecran et pour le demarrage du robot

affichage du nom du projet, ajouter photo robot et tous les angles en fonction d’une trame recu du python

ring led : chenillard avec une couleur specifique

bouton : reset

uart : faire une fonction de reinitialisation en cas de commande non recu pour le pc et le le moteur.

gpio\_input : power off du robot; automatisation d’une remise a zero

gpio\_output : couper l’alimentation moteur et mettre en noir le le screen et metrre a rgb 0 0 0 la couleur du ring led. led du bouton.

carte :