

# Notes de communication

---

## 1. Notes I2C

---

- envois sur adresse paire
- receptions sur adresse impaire

## Capteurs

I2C de la carte capteur => carte mère (adresse 11):

- envoi des valeurs des capteurs ir et us (5 + 4 = 9 fois (10 s'ils fonctionnent tous))

## Gyroscope

Gyro => carte mère (adresse 68/69):

- envoi angle pour le connaître en temps réel (1 donnée: angle selon z)

## Carte mère

carte mère => carte asservissement (adresse 6):

- envoi angle pour stopper rotation quand angle est bien
- envoi ordre de déplacement du robot avec distance et vitesse: 1<sup>er</sup> octet correspond à l'ordre, 2<sup>ème</sup> à la partie entière de la consigne de distance, 3<sup>ème</sup> à la partie entière de la consigne de distance, 4<sup>ème</sup> à la partie entière de la consigne de vitesse, 5<sup>ème</sup> octet correspond à la partie décimale

carte mère => pince (adresse 8):

- envoi ordre à déclencher (y'en a 3)

## 2. Notes SPI

---

### Ecran

ecran => carte mère:

- envoi de la stratégie
- envoi de la couleur

## 3. Autre

---

### funny action

funny action :

- carte mère envoie un état haut à la nano qui commence à compter 90" et déclenche la funny action à la fin