# 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 consigne de vitesse: 1er octet correspond à la partie entière de la consigne de vitesse, le 2ème 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