BILAN ENTREES /SORTIES processeur : module Infrarouge Receiver (IR)

Processeur(s) concerné(s) : **B**ase / **R**obot / **P**oste de travail

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nom du signal, + numéro si bus  acronyme, mot  (être le plus explicite possible) | Entrée ou sortie,  de **B/R/P**  ex : IN B | type d'information importante:  état, valeur analogique, événement, durée écoulée depuis un autre événement, communication (protocole)  tout type de commentaire permettant d'établir le type de périphérique **de la colonne suivante** | **Périphérique :**  **ADC, DAC, Capture, PWM, sortie Match,**  **GPIO**  **UART(rx ou tx),**  **SPI, I2C, I2S, ....** | patte **Px.y**  choisie | indication sur le traitement mis en œuvre pour lire ou actualiser la patte :  scrutation ou interruption (dire l'évènement)  préciser si c'est quelque chose de périodique, s'il y a une fonction à écrire pour gérer, les variables utiles mises à jour ... |
| IR\_Rec | OUT R | Etat (Information sur niveau logique) | PWM |  | Train d’impulsion IR émise par le robot pour s’identifier aux postes. (Trame de 16 bits émise 3 fois de suite suivie d’un blanc, le début de chaque trame est identifier par un entête) (3τ pour l’envoie d’une trame) |
|  |  |  |  |  |  |