

BILAN ENTREES /SORTIES

du point de vue du micro-contrôleur **POSTE OUVRIER**

Module	Nom ou acronyme	Entrée ou Sortie	Périphérique mis en œuvre	Rôle du signal (seul ou associé à d'autres), commentaires décrire le caractère d'urgence, de la précision temporelle de la mise à jour du signal (sortie) ou des informations liées au signal (entrée)
Récepteur TSOP2236 « Récepteur IR » Robot/Poste	Trames Infrarouge IR	Entrée	Capture (lie à un timer)	Le robot émet en permanence des trames infrarouges de taille de 12 bits afin de communiquer avec le poste pour lui transmettre ses identifiants “ informations sur son numéro et son statut”.
récepteur Base/Poste	notification @Pnn	Entrée	I2C	Le poste reçoit des interrogations de la base sous forme d’une notification @Pnn par liaison série.
Emetteur Poste/Base	clavier Réponse_poste 6 caractères	Sortie	I2C	chaque poste compare le numéro indiqué par la base à son propre numéro qu'il lit sur des entrées GPIO Si c’est son tour, le poste envoie une réponse (6 caractères) à la base «les numéros des derniers robots passés ainsi que les demandes d'acheminement »
DTMF Poste/robot	Haut-parleur « fréquence sonores F_S »	Sortie	GPIO	Convertir (codage/décodage) des touches de clavier d'un téléphone à une liste de fréquences sonores. Cette liste de fréquences sonores est envoyée au robot via un haut-parleur afin qu’il puisse identifier le numéro de poste.