

## BILAN ENTREES /SORTIES

du point de vue du micro-contrôleur BASE

Module	Nom ou acronyme	Entree ou Sortie	Périphérique mis en oeuvre	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)
<b>Communication_poste_de_travail</b>	-Interrogation_poste	S	-I2C	-Interrogation des poste de travail numéroté de 01 à 99 en envoyant une notification @Pnn par liaison série.
	-Reponse_poste	E	-I2C	-Réponse du poste de travail par liaison série (06 caractères) en envoyant les numéros des derniers robot passés ainsi que les messages d'attributions
<b>Communication_opérateur</b>	-messages_opérateurs	S	-UART	Le rôle de ce signal est de transmettre les messages venant des postes de travail par une liaison série EX: PxxRyyV
	-missions_consignes_vitesses	E	-UART	-Le signal va contenir les consignes de vitesses RxxVyy ainsi que les messages d'attribution RxxPssPdd
<b>Communication_robot</b>	numérique_16	S	-PWM	-Le rôle de ce signal est d'interrompre le robot pour lui envoyer des ordres de missions et des consignes de vitesses,le signal est un signal numérique sur 16 bits,le message est sous la forme <b>E 001 xxxxx yyyyyyy</b>
<b>DIP SWITCH</b>	-Nombre-robot	E	-GPIO	-Gestion des nombres de robots disponibles
	-Nombre_p_travail	E	-GPIO	-Gestion de nombres de postes de travaux disponibles