



Simulateur des boutons embarqués sur la robot (arrêt urgence,colis enlevé,disponible)

Le fichier .ini du simulateur :

```
SIGNAL void boutons(unsigned char config)

    {switch(config)
        {case 0: PORT2= PORT2 ^1; //ARRET
URGENCE

            break; //arrêt d'urgence

        case 1:  PORT2&= ~(1<<2);  PORT2|= (1<<1);
        break; //Colis enleve

        case 2:  PORT2|= (1<<2) ; PORT2&= ~(1<<1);
        break; //Disponible
    }

    swatch(0.01);
    PORT2&= ~( 1<<2|1<<1);
    swatch(0.005);
    _break_=1; // Arrêt de la simulation
}

KILL BUTTON 1 ;KILL BUTTON 1 ;KILL BUTTON 1 ;
DEFINE BUTTON "Arrêt d'urgence/ON", "bouttons(0);G"
DEFINE BUTTON "colis pris", "bouttons (1);G"
DEFINE BUTTON "disponible", "bouttons (2);G"
```

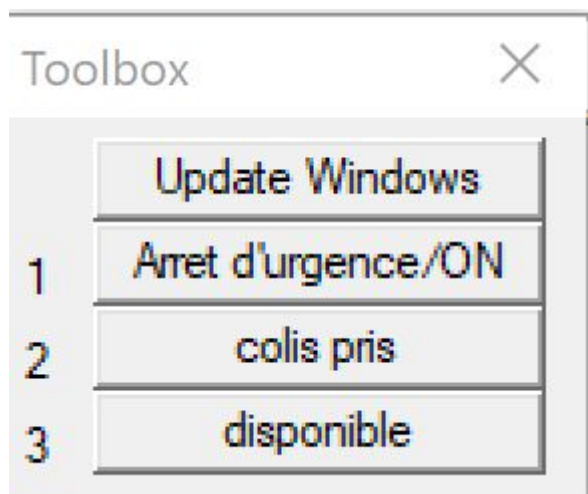
Explication du code :

la fonction "SIGNAL void boutons" nous permet de décrire le fonctionnement des trois boutons du robot : "arrêt d'urgence, disponible, colis enlevé" qu'on a configuré sur les trois premiers bits du port 2

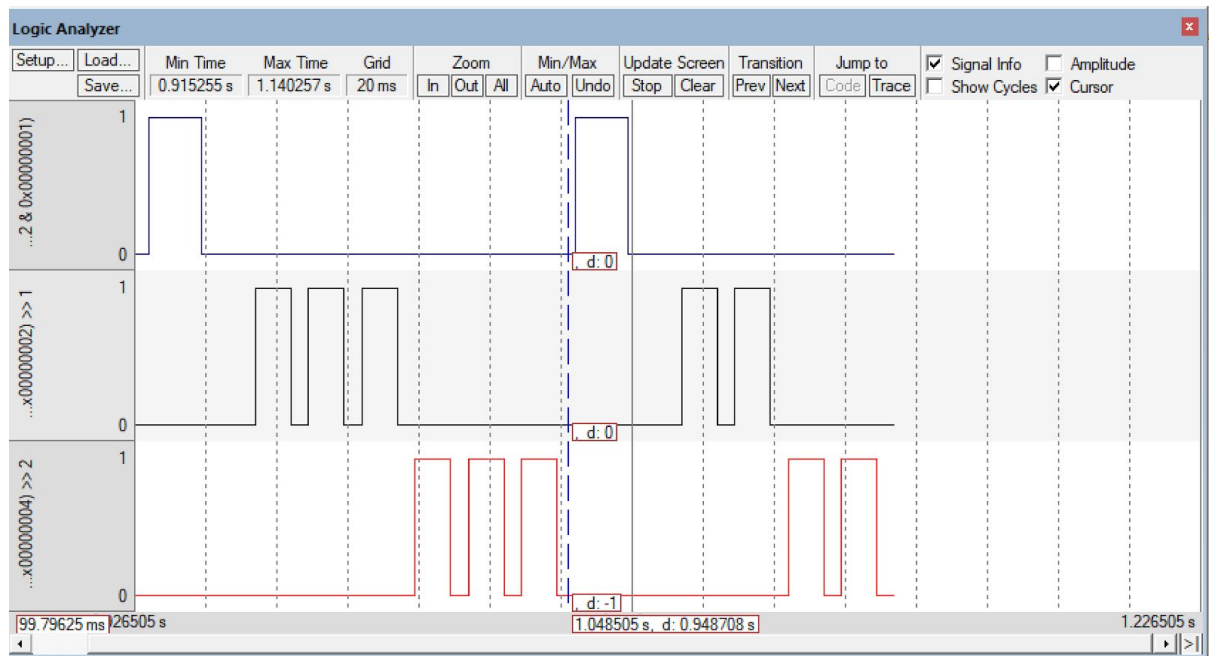
Swatch(0.01) : un appuie éphémère de 10 ms

```
DEFINE BUTTON "Arret d'urgence/ON", "bouttons(0);G"  
DEFINE BUTTON "colis pris", "bouttons (1);G"  
DEFINE BUTTON "disponible", "bouttons (2);G"  
:
```

Création des boutons dans le toolbox, l'appuie sur l'un de ses boutons déclenche le processus nommé "bouttons"



Après simulation on aura les chronogrammes des trois boutons :



Le premier chronogramme représente le bouton d'arrêt d'urgence configuré sur le PORT 2.0

le deuxième représente le bouton colis enlevé configuré sur le PORT2.1

et le troisième représente le bouton disponible qui configuré sur le PORT2.2