Arduino Nano

Répartition des taches de la Arduino Nano en 3 taches :

* Gestion du servo moteur bouche & Syncro vocal.
* Gestion Néo pixels estomac
* Réception des ordres et décodages des trames RS

struct Neo\_Pixel\_Info\_s

{

    byte  func = 0;

    byte  animation = 0;

    byte  red = 0;

    byte  green = 0;

    byte  blue = 0;

    int   speed = 0;

    byte  position = 1;

    byte  count = 0;

    bool  off = false;

    byte  direction = 1;

    byte  step = 1;

    byte  alpha = 50;

    bool  newData = true;

};

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_NO\_ANIMATION 0

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_STOP 1

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_COLOR\_WIPE 2

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_LARSON\_SCANNER 3

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_THEATER\_CHASE 4

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_THEATER\_CHASE\_RAINBOW 5

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_RAINBOW 6

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_RAINBOW\_CYCLE 7

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_FLASH\_RANDOM 8

#define NEOPIXEL\_ANIMATION\_IRONMAN 9