

Tutorat Informatique Embarquée

Cheatsheet n°1

Sydney ROBAUX

Document de
révision 1

07/02/2022

Nom Prénom : _____

Remarque :

Ce document ainsi que les codes sources sont réservés aux élèves ayant participé à la séance de tutorat numéro 1 d'informatique embarquée.

Ces derniers sont disponibles le repository Github du tutorat d'info embarquée :

<https://github.com/RobauxSydney/tutorat2022>

Objectif :

Ce document a pour but de regrouper quelques commandes principales en Informatique Embarquée avec MPLAB X.

Les commandes :

Il faut ajouter les commandes relatives au μ contrôleur utilisé :

- #_____ <_.h>
- #_____ FOSC = ___, WDTEN = ___, _____ = OFF

Les 3 plus importantes sont dans l'utilisation des GPIOs (_____) :

1. _____x -> Définir si la patte du μ contrôleur est une entrée ou une sortie.
(IO signifie Input Output, IO est aussi écrit « IO » -> 1 = _____ et 0 = _____, *c'est malin*)
2. _____x -> Définir l'état logique de la patte (*de* _____) : 1 = 5V ; 0 = 0V
3. _____x -> Lire l'état logique de la patte (*d'*_____) : 1 >= 2.5V ; 0 <= 2.5

Lancer la boucle infinie :

- _____ (_____){
 Le reste du programme
}

Inverser un bit :

- _____ MaVariableBinaire = _____;
- MaVariableBinaire = _____ MaVariableBinaire ; <- (*Elle vaut maintenant 0*)