|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 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 participés 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*](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 µcontrôleur utilisé :

* #\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ <\_\_\_.h>
* #\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_ FOSC = \_\_\_\_, WDTEN = \_\_\_\_\_ , \_\_\_\_\_\_ = OFF

Les 3 plus importantes sont dans l’utilisation des GPIOs ( \_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_ ) :

1. \_\_\_\_\_\_\_\_x -> Définir si la patte du µcontrôleur est une entrée ou une sortie.

(IO signifie Input Output, IO est aussi écrit « 10 » -> 1 = \_\_\_\_\_\_\_\_ et 0 = \_\_\_\_\_\_\_\_, *c’est malin*)

1. \_\_\_\_\_\_\_\_x -> Définir l’état logique de la patte (*de* \_\_\_\_\_\_\_\_) : 1 = 5V ; 0 = 0V
2. \_\_\_\_\_\_\_\_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)*