CODE LAB 4

import machine

import utime

# Initialisation de l'UART

uart = machine.UART(0, baudrate=9600, tx=machine.Pin(0), rx=machine.Pin(1))

# Initialisation des LEDs

led\_rouge = machine.Pin(18, machine.Pin.OUT)

led\_jaune = machine.Pin(19, machine.Pin.OUT)

led\_verte = machine.Pin(20, machine.Pin.OUT)

# Fonction pour changer l'état des LEDs

def set\_lights(rouge, jaune, vert):

led\_rouge.value(rouge)

led\_jaune.value(jaune)

led\_verte.value(verte)

# Si j’envoie le message voici ma boucle au picot récepteur de mon message . Tant que la condition sera vérifiée

while True:

# Feu vert pendant 5 secondes

set\_lights(0, 0, 1)

uart.write('VERT\n')

utime.sleep(5)

# Feu jaune pendant 3 secondes

set\_lights(0, 1, 0)

uart.write('JAUNE\n')

utime.sleep(3)

# Feu rouge pendant 5 secondes

set\_lights(1, 0, 0)

uart.write('ROUGE\n')

utime.sleep(5)

# Si je reçois le message de la part d’un autre pico voici ma boucle qui viendra vérifier s’il y’a bien un message et s’il y en a un le lire, puis le décoder

while True:

if uart.any():

message = uart.read().decode('utf-8').strip()

if message == 'VERT':

set\_lights(0, 0, 1) # Feu vert

elif message == 'JAUNE':

set\_lights(0, 1, 0) # Feu jaune

elif message == 'ROUGE':

set\_lights(1, 0, 0) # Feu rouge

utime.sleep(1)