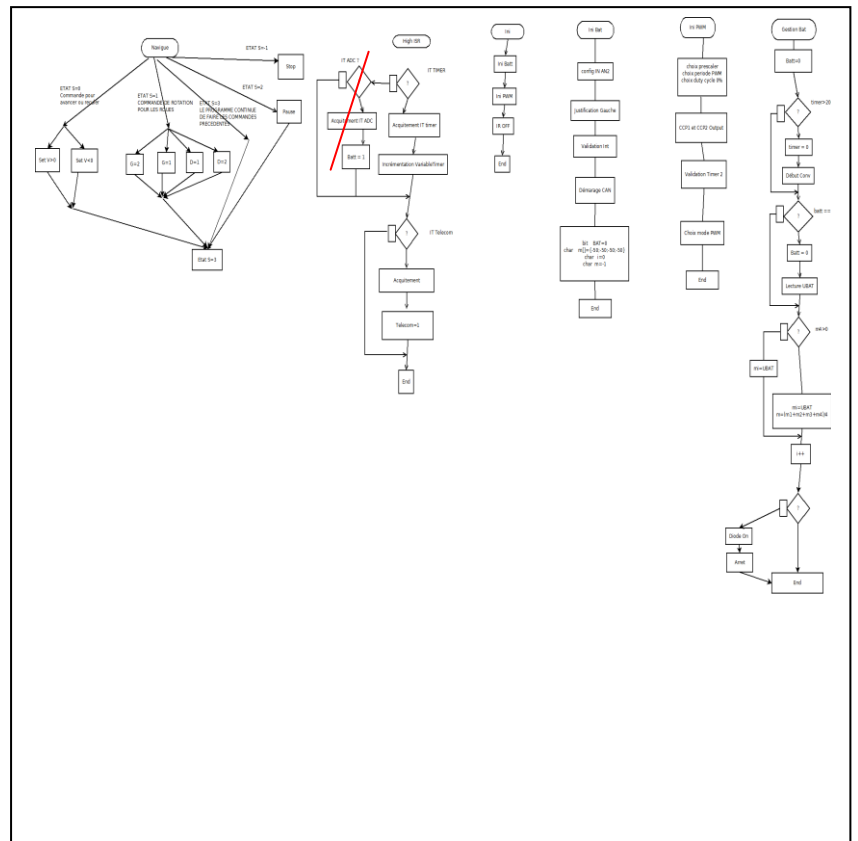
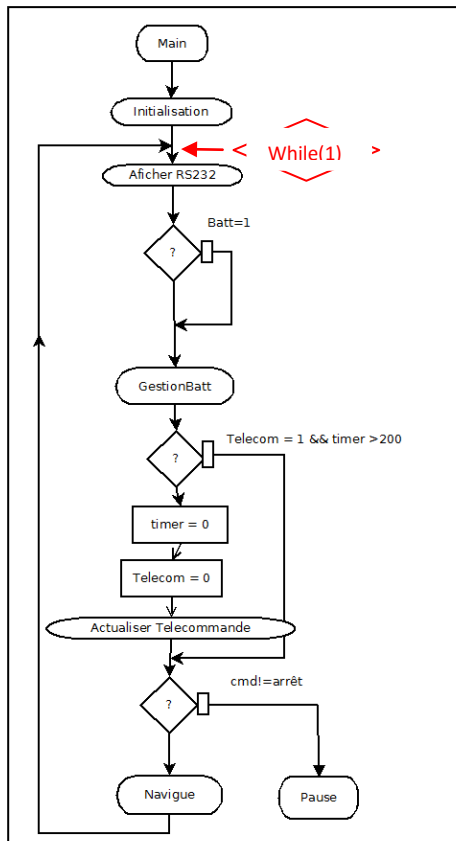
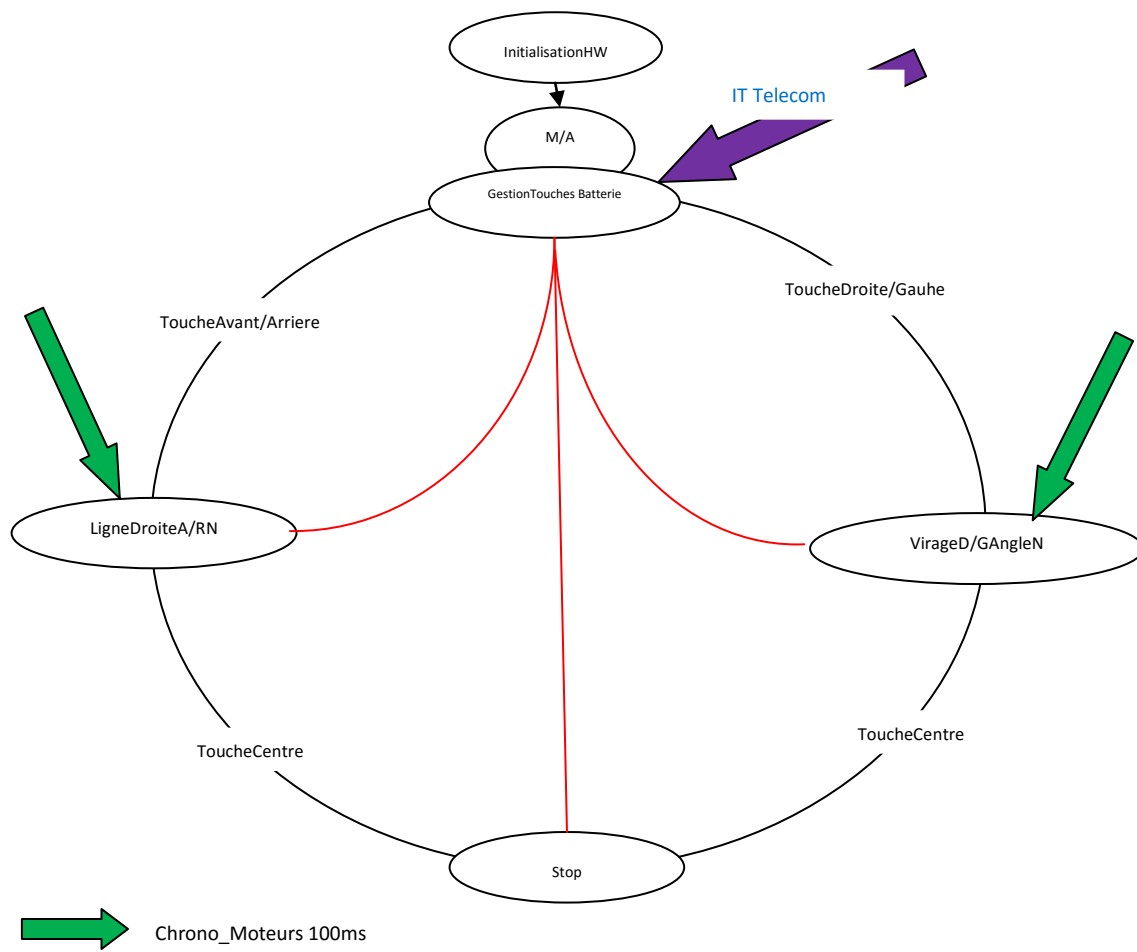


Compte Rendu ROBOT2 Phase 1

Vos organigrammes



La Machine d'Etat du Contrat 6



Mes remarques

main() Gestion Tâche de fond

- L'implémentation de votre tâche de fond est incorrecte while(1) !!!!
- La mesure de Vbat n'est à faire que toutes les secondes voire 2s, activer un flag2s dans votre SP Interruption construit à partir des IT Timer2
- Comment gérez-vous l'auto répétition des codes de la télécommande à 100ms ?
- N'oubliez pas affichage RS232 en mode DEBUG en fin d'Init

SPNavigation()

- Je ne comprends pas l'implémentation
- Inspirez-vous du diagramme d'états ci-avant.

SP Interrupt() sous programme d'interruption

- Interruption sur ADC ne se justifie pas
- Ne vous manque-t-il pas une chronométrie pour naviguer à 100ms par exemple.
- Comment allez vous régler les vitesses des moteurs.

Description des interfaces

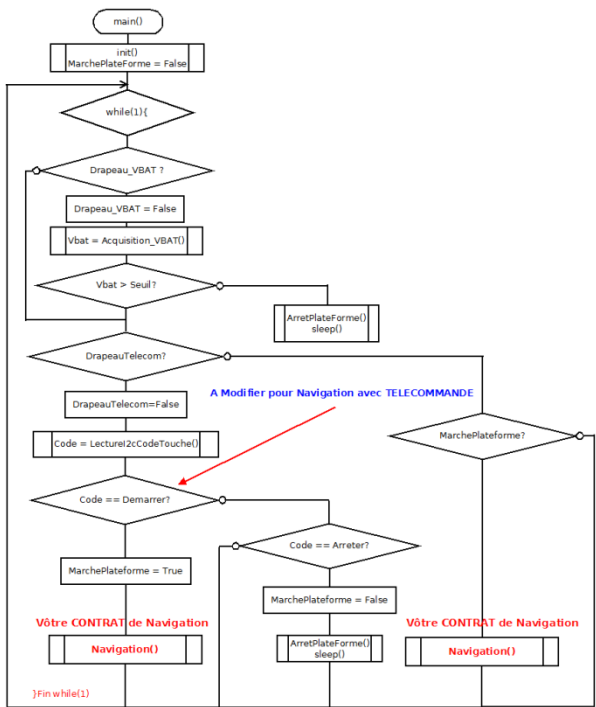
A compléter, vous ne décrivez pas si vos signaux doivent être en entrée ou en sortie impérativement avant de démarrer le codage de la phase d'initialisation de votre programme.

Conclusion

Il vous faut revoir votre analyse fonctionnelle.

Pour vous aider voyez le document exemple joint inspirez-vous en.

Organigramme Exemple Tâche de Fond



Organigramme Exemple Interruptions INT0, TMR2 ovf 10ms

