Poti

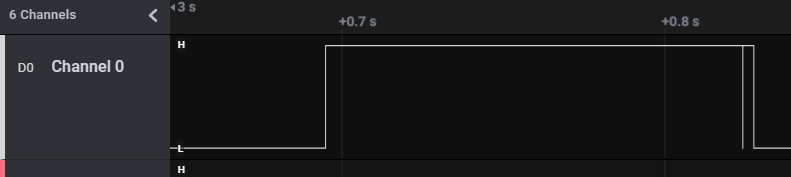
Read out without DMA because it’s not necessary. At this moment, no other process will be running at the same time.

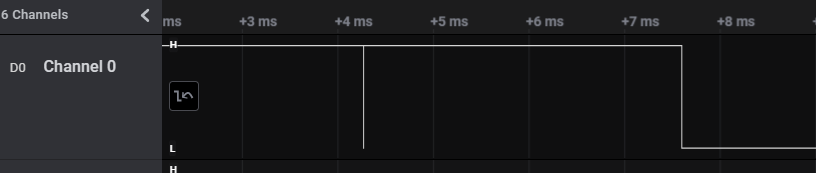
ADC1:

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

De-bouncing

When pressing the joystick, there is a button bounce: 



I used the exit interrupt to detect a rising edge. Code:

**void** **HAL\_GPIO\_EXTI\_Callback**(uint16\_t GPIO\_Pin){

**if**(GPIO\_Pin == GPIO\_PIN\_5){ // Check pin

step ++;

HAL\_Delay(10);

}

}

Changed to sampling based on a timer interrupt

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

SPI : LCD

I2C:

Weighing scale:

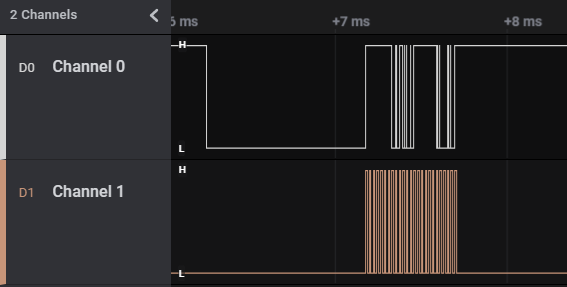
https://github.com/nimaltd/HX711

Ein Bild, das Tisch enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung



Calibration by weighing 1 kg

3290 == 1kg; 0 == 0g

🡪

answer = (answer - 2333.4)\*(-1);

answer = answer/3.29;