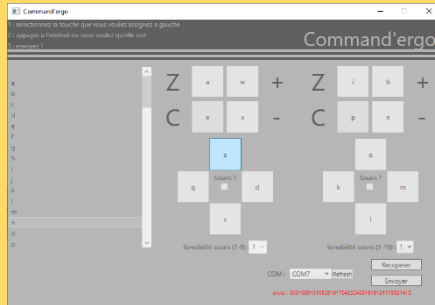


Communication Application → Arduino

1. Sélectionnez les touches choisies dans l'application puis envoyez



2. L'application va convertir les valeurs sélectionnées en nombre dans un ordre précis :

21 valeurs : 00 01 00 01 01 05 26 19 17 04 23 24 09 16 15 12 11 13 02 14 13

- 01 ou 00 en fonction de l'activation du mode souris pour le joystick
- 01 à 09 en fonction de la sensibilité sélectionner pour la souris
- 00 à 80 en fonction des touches sélectionnées et leur numéros attribuer dans le tableau « correspondant » (a:01 ; b:02 ; ... ; f12:80) voir annexe « correspondant de l'application »
- 00 à 99 fait la somme des 20 numéros précédant et garde les deux derniers chiffres de cette somme (dizaine, unité) (213 → 13) permet d'assurer que le message a été transmis intégralement (l'Arduino le recalcul ensuite, si le checksum est mauvais la transmission c'est mal passé et il l'ignore)

3. Communication série

4. L'Arduino recalcule le checksum



S'il est mauvais il l'ignore

S'il est bon il continue

5. Découpage chaîne + distribution

L'Arduino se charge donc de découper et placer chaque nombre de la chaîne de caractère reçu dans un tableau local (1 cellule, 1 valeur)

6. Sauvegarde dans l'EEPROM

Ensuite le tableau est retransmis dans la mémoire EEPROM ce qui permet que lorsque on rallume la commande les valeurs sont sauvegardés.

7. Interpréter les valeurs

Lorsqu'un bouton ou un joystick est actionné envoyer l'ordre d'écrire une touche en prenant la valeur correspondante en hexadécimal dans le tableau correspondant de l'Arduino (voir annexe « correspondant de l'Arduino » Pour écrire a : 61444 ; b : 61445).