

BILAN ENTRÉES /SORTIES processeur : module Base

Fil d'émission

Nom du signal, + numéro si bus acronyme, mot (être le plus explicite possible)	Entrée ou sortie, de B/R/P ex : IN B	type d'information importante: état, valeur analogique, événement, durée écoulée depuis un autre événement, communication (protocole) tout type de commentaire permettant d'établir le type de périphérique de la colonne suivante	Périphérique : ADC, DAC, Capture, PWM, sortie Match, GPIO UART(rx ou tx), SPI, I2C, I2S,	patte Px.y choisie	indication sur le traitement mis en œuvre pour lire ou actualiser la patte : scrutation ou interruption (dire l'événement) préciser si c'est quelque chose de périodique, s'il y a une fonction à écrire pour gérer, les variables utiles mises à jour ...
Signal_Induction	OUT B	signal carré Période 50Khz rapport cyclique 50%	PWM	P2.5	une émission sans arrêt d'un signal de base sur le fil. On superpose l'information (en code morse) sur le signal de base. Un séquençement bien précis permet de distinguer le '1' du '0' et de l'entête
Chip_select	OUT B	État 3.3V pour un État Haut 0V pour un État Bas	GPIO	P0.0	la patte sera baisser pour afficher l'information envoyée dans l'oscilloscope

Interface homme-machine (IHM) Base

Nom du signal, + numéro si bus acronyme, mot (être le plus explicite possible)	Entrée ou sortie, de B/R/P ex : IN B	type d'information importante: état, valeur,analogique, événement, durée écoulée depuis un autre événement, communication (protocole) tout type de commentaire permettant d'établir le type de périphérique de la colonne suivante	Périphérique : ADC,DAC ,Capture,P WM,sortie ,Match, GPIO UART(rx ou tx), SPI, I2C, I2S, ...	patte Px.y choisie	indication sur le traitement mis en œuvre pour lire ou actualiser la patte : scrutation ou interruption (dire l'événement) préciser si c'est quelque chose de périodique, s'il y a une fonction à écrire pour gérer, les variables utiles mises à jour ...
N_Poste (5 bits)	IN B	État État Haut: 3.3V> Entré >2.4V État bas: 0.8 V> Entré >0V	GPIO	P2.9 P2.10 P2.11 P2.12 P2.13	Des entrées en niveau Haut indique un 1 Des entrées en niveau Haut indique un 0 la combinaison des 5 entrée donne le code binaire du nombre de poste
N_Robot (4 bits)	IN B	État État Haut: 3.3V> Entré >2.4V État bas: 0.8 V> Entré >0V	GPIO	P1.24 P1.25 P1.26 P1.27	Des entrées en niveau Haut indique un 1 Des entrées en niveau Haut indique un 0 la combinaison des 4 entrée donne le code binaire du nombre de robots présents
LS_BS (base supervision)	OUT B	État	UART Tx	P2.0	- 1 Octet d'information est envoyée à la fois avec 1 bit de start pour signaler le début de transmission et 1 bit de stop pour signaler la fin de transmission

LS_SB(supervision base)	IN B	État État Haut: 3.3V> Entré >2.4V État bas: 0.8 V> Entré >0V	UART Rx	P2.1	- 1 Octet d'information est envoyée à la fois avec 1 bit de start pour signaler le début de transmission et 1 bit de stop pour signaler la fin de transmission - Une interruption est activé dès la réception du bit de start
-------------------------	------	--	---------	------	--

Interface Base_Poste

Nom du signal, + numéro si bus acronyme, mot (être le plus explicite possible)	Entrée ou sortie, de B/R/P ex : IN B	type d'information importante: état, valeur,analogique, événement, durée écoulée depuis un autre événement, communication (protocole) tout type de commentaire permettant d'établir le type de périphérique de la colonne suivante	Périphérique : ADC,DAC ,Capture,PWM,sortie ,Match, GPIO UART(rx ou tx), SPI, I2C, I2S,	patte Px.y choisie	indication sur le traitement mis en œuvre pour lire ou actualiser la patte : scrutation ou interruption (dire l'événement) préciser si c'est quelque chose de périodique, s'il y a une fonction à écrire pour gérer, les variables utiles mises à jour ...
LS_BP (base poste)	OUT B	État	UART Tx	P2.8	- 1 Octet d'information est envoyée à la fois avec 1 bit de start pour signaler le début de transmission et 1 bit de stop pour signaler la fin de transmission
LS_PB (posté base)	IN B	État État Haut: 3.3V> Entré >2.4V État bas: 0.8 V> Entré >0V	UART Rx	P2.9	- 1 Octet d'information est envoyée à la fois avec 1 bit de start pour signaler le début de transmission et 1 bit de stop pour signaler la fin de transmission - Une interruption est activé dès la réception du bit de start

Bilan des pins: 9 GPIO, 4 UART et 1 PWM.