

File: RBELEVE.h, Date: 06/02/2011, Time: 14:47:18

/\*-----\*/

Nom du fichier: RBELEVE.h

Auteur: Philippe MARIANO

Projet: PPE Robot suiveur de ligne

Rôle: Fichier d'en-tête utilisé par la librairie MrLineTiny.lib

Créé le: 25/04/2010

Dernière révision le:

Cross compilateur utilisé: CodeVisionAVR V2

Composant cible : Atiny26 (Robot MrLineTiny)

Remarque: Ce fichier est destiné à un projet CVAVR V2 utilisant le

Robot MrLineTiny. Il doit être placé dans le répertoire du projet

-----\*/

#ifndef \_RBELEVE\_INCLUDED

#define \_RBELEVE\_INCLUDED

//-----

// Connexions des LED Visu et IR au port A

//-----

// Del\_D reliée à PA3 (D1) E\_D\_IR reliée à PA0 (DIR1)

// Del\_C reliée à PA4 (D2) E\_C\_IR reliée à PA1 (DIR2)

// Del\_G reliée à PA5 (D3) E\_G\_IR reliée à PA2 (DIR3)

// Mots de commande des LED Visu (- => Del éteinte \* => Del éclairée)

//-----

// Etat des Dels de visualisation

//-----

// Del\_G | Del\_C | Del\_D VisuPosition(16) Remarque

//-----

#define Visu\_Hors\_ligne 0b00111111 // off | off | off 3F - - -

#define Visu\_Droite\_Plus 0b00011111 // on | off | off 1F \* - -

#define Visu\_Centrel 0b00101111 // off | on | off 2F - \* -

#define Visu\_Droite 0b00001111 // on | on | off 0F \* \* -

#define Visu\_Gauche\_Plus 0b00110111 // off | off | on 37 - - \*

#define Visu\_Centre2 0b00010111 // on | off | on 17 \* - \*

#define Visu\_Gauche 0b00100111 // off | on | on 27 - \* \*

#define Visu\_Centre3 0b00000111 // on | on | on 07 \* \* \*

//-----

// Valeurs représentatives du rapport cyclique du signal

// de commande des moteurs (OC1A et OC1B non inversés)

// A COMPLETER

//-----

#define \_0PC 255 // 0%

#define \_10PC // 10%

File: RBELVE.h, Date: 06/02/2011, Time: 14:47:18

```
#define _20PC          // 20%
#define _30PC          // 30%
#define _40PC          // 40%
#define _50PC          // 50%
#define _60PC          // 60%
#define _70PC          // 70%
#define _80PC          // 80%
#define _90PC          // 90%
//-----
#endif
```