

Exemple : Test10Serial

Matériel

- Carte Arduino 2560
- Carte Tinkerkit Mega
- Interface Rb-Dfr-142
- Alimentation continue 9V 1A
- Servomoteur Dynamixel AX12+
- Clavier 4 touches Digilent Pmod Button Header
- Module USB/RS232 Digilent PMODRS232
- Adaptateur USB/RS232

Logiciel

Algorithme Prog_princ

```
// variables
position : entier positif codé sur 16 bits initialisé à 0

début
    lire(position)
    si (position ≤ 1023) alors début
        Exécuter Graphe d'état
        Transmettre la position
    sinon rien
    fin si
    Attendre(n) // Règle la période d'échantillonnage n en millisecondes
fin
```

Algorithme SP_Interruption

```
// variables
EtatID18 : booléen initialisé à faux

début
    si (EtatID18 = faux)
        alors début
            activer servomoteur
            EtatID18 ← vrai
        fin
    sinon début
        désactiver servomoteur
        EtatID18 ← faux
    fin
fin
fin
```

Note : le sous-programme d'interruption est exécuté sur le ↑ de BTN3 (bouton-poussoir du clavier 4 touches)

Graphe d'états

