

File "/Blink_Program/main.cpp" printed from os.mbed.com on 06/04/2022

```
1 #include "mbed.h"
2 //Cette fonction est destinée à la carte nucléo connecté à l'interface Python. Cette ne traite aucune donnée du robot, ni aucune action demandée par l
3 //cette carte nucléo ne sert qu'à transmettre des caractères (un par un) entre l'interface python et la seconde carte nucléo commandant le robot.
4 //Les seules ports utilisés pour la cartes sont ceux pour le module RF et la liaison microUSB/USB avec l'ordinateur
5 //Pour plus d'information sur la liaison RF, voir le tuto sur le lense ("Configurer une communication point à point de type RS232")
6
7 DigitalIn test(USER_BUTTON);
8 Serial RF(A0, A1); //Ports connectés au module RF
9 Serial interface(USBTX, USBRX); //Liaison série avec l'interface python
10
11 char info; //ce qu'il reçoit du robot
12 void get_data(void); //fonction d'interruption quand il reçoit une commande du pc à envoyer vers le robot
13 char commande; //caractère à envoyer vers le robot
14
15 int main() {
16
17 interface.attach(&get_data); //s'il reçoit quelque chose du pc
18
19 interface.baud(115200);
20 RF.baud(19200);
21 interface.printf("START\n\r ");
22
23 while (1)
24 {
25
26
27 if(RF.readable()) //Test en permanence s'il reçoit un caractère du robot, auquel cas il l'envoie au pc
28 {
29 info=RF.getc(); //
30 interface.printf("%c",info);
31
32
33 }
34
35 }
36 }
37
38 void get_data() { //description de la fonction d'interruption, lorsque la nucléo reçoit un caractère venant de l'ordinateur, il
39
40 commande=interface.getc();
41 interface.printf("y"); //Cette commande sert à l'interface python pour vérifier la bonne communication avec la nucléo, l'interface attend
42 RF.putc(commande);
43
44
45
46
47 }
```

File "/Blink_Program/main.cpp" printed from os.mbed.com on 06/04/2022