

5. Le montage 2 du tutoriel	<p>(a) doit être préféré au montage 1</p> <p>comprend une résistance R_{LED} que (b) l'on peut calculer par la même formule que lors du montage 1.</p> <p>permet d'allumer la LED quand une (c) tension de 0V est appliquée à la broche D10</p>
Dans le montage 1 du tutoriel, on souhaite limiter le courant à 20 mA. La LED possède un seuil de 2.3V.	<p>(a) inférieure à 10kΩ</p> <p>(b) supérieure à 10Ω</p> <p>(c) supérieure à 50Ω</p>
6. On doit donc choisir une valeur R_{LED}	

2. Connaître la valeur d'une variable entière interne au microcontrôleur, à un instant donné :	<p>(a) n'est pas possible.</p> <p>est possible en utilisant un ordinateur (b) relié au microcontrôleur par une liaison série.</p> <p>est réalisable en utilisant un oscilloscope. (c)</p>
3. Le logiciel TeraTerm :	<p>(a) établit une communication de protocole RS232 côté microcontrôleur.</p> <p>(b) établit une communication de protocole RS232 côté ordinateur.</p> <p>(c) est conçu pour fonctionner avec la carte NucLeo seulement.</p>

4 Déboguer son programme et utiliser l'affichage série

On souhaite mesurer le temps d'exécution d'une série d'instruction à l'oscilloscope en affichant l'évolution de la tension aux bornes d'une broche.	
1. Pour cela il faut ajouter des commandes du type :	<p>(a) <code>yourtest = 1; avant le code des instructions et yourtest = 0; après.</code></p> <p>(b) <code>yourtest = 0; avant le code des instructions et yourtest = 1; après.</code></p> <p>(c) <code>char c = 300;</code></p> <p>à la suite du programme</p> <p><code>DigitalOut yourtest(PA_4,0);</code></p> <p>(d) dans la partie initialisation du programme</p>