

TX	global.h	Page 1/2
	<pre> /** @file * * @brief Définitions globales * @date 2003-2004 * @author L'équipe Unitec, http://ae.utbm.fr/unitec/ * @note Code réalisé pour la Coupe de France de Robotique 2004 */ #ifndef __GLOBAL_H__ #define __GLOBAL_H__ /** La fameuse constante pi ;-) */ #define PI 3.1415926535 /** Constante définissant le rouge pour la fonction camera_track_color. * @see camera.c */ #define RED_COLOR 1 /** Constante définissant le vert pour la fonction camera_track_color. * @see camera.c */ #define GREEN_COLOR 2 /** Constante définissant le noir pour la fonction camera_track_color. * @see camera.c */ #define BLACK_COLOR 3 /** Constante définissant une vitesse de rotation normale pour la * fonction Initialisation_asservissement. * @see asserv.c */ #define ROTATION_VITESSE_NORMALE 1000 /** Constante définissant une vitesse de rotation normale pour la * fonction Initialisation_asservissement. * @see asserv.c */ #define ROTATION_VITESSE_LENTE 300 /* Fonctions définies dans camera.c */ void serial_port_init(void); int serial_command_wait(void); int serial_receive_m_command(int *x, int *y, int *confidence); void camera_track_color(int color); void camera_pm_mode(int mode); void camera_led_change_mode(int mode); void camera_reset(void); void camera_settings(void); /* Fonctions définies dans telem.c */ void init_telemetre(void); int valeur_telemetre(void); /** État de l'asservissement : le robot est bloqué * * @see asserv.c */ #define ASSERV_BLOCK (-1) </pre>	

TX	global.h	Page 2/2
	<pre> /** État de l'asservissement : le robot est à l'arrêt * * @see asserv.c */ #define ASSERV_IDLE (0) /** État de l'asservissement : le robot est en cours de déplacement. * * @see asserv.c */ #define ASSERV_RUNNING (1) #endif </pre>	