

TX	telem.c	Page 1/1
<pre> /** @file * * @brief Fonctions de gestion du télémètre * @date 2003-2004 * @author L'équipe Unitec, http://ae.utbm.fr/unitec/ * @note Code réalisé pour la Coupe de France de Robotique 2004 */ #include "x24x_inc.h" #include "global.h" /** Initialisation du télémètre * * Cette fonction initialise le télémètre et la conversion * analogique/numérique nécessaire à la conversion des valeurs reçues * de celui-ci. */ void init_telemetre(void) { SCSR1 = SCSR1 0x80; /* Reset convertisseur analogique numérique */ ADCTRL1 = 0x4000; /* Mise en marche */ ADCTRL1 = 0x3000; /* Nombre max de conversion analog => numérique */ MAXCONV = 0x7; /* Choix de la voie de conversion */ CHSELSEQ1 = 0x1; ADCTRL2 = 0x4000; } /** Récupération d'une valeur du télémètre * * Cette fonction lance une conversion analogique/numérique de la * valeur courante du télémètre et la retourne * * @return La valeur entière reçue par le télémètre */ int valeur_telemetre(void) { int val; /* Demande de conversion */ ADCTRL2 = 0x2000; /* Attente de la conversion */ while(ADCTRL2 & 0x1000); /* Récupération du résultat */ val = RESULT0; /* La valeur est stockée dans les 10 bits de poids fort de la valeur sur 16 bits renvoyée par le convertisseur A/N */ val = val >> 6; return val; } </pre>		