

D:\Mallette magiqueC\Sample Documents\picaxe\5servoIR20m2potv2.bas

```
1 '5servoIR20m2.bas programme en cours (vitesse)
2 #picaxe 20M2 'c.6 toujours en entrée
3 'recepteur IR commande servo
4 'configuration 1=sortie 0=entrée
5 dirsb=%11110000 'port b 1 = sortie
6 dirsc=%00000000 'port c en entrée
7
8 symbol servoa = pinb.7 'sortie vers servoa
9 symbol servob = pinb.6
10 symbol servoc = pinb.5
11 symbol servod = pinb.4
12 symbol servoe = pinb.3
13 symbol temps = b1
14 symbol cpt = b3
15 symbol code = b4
16 symbol pot1=b5 'en b.1 position1 des servo
17 symbol pot2=b6 'en b.2 position2 des servo
18 symbol pot0=b7 'en b.0 pvitesse servo
19 symbol tempo=b8 'en b.0 pvitesse servo
20 symbol pas=b9 'variable vitesse
21 symbol posa=b10 'position servo a
22 symbol posb=b11 'position servo b
23 symbol posc=b12 'position servo c
24 symbol posd=b13 'position servo d
25 symbol pose=b14 'position servo e
26
27 posa=150 'position milieu
28 posb=150 'position milieu
29 posc=150 'position milieu
30 posd=150 'position milieu
31 pose=150 'position milieu
32 'le code infrarouge est celui d'une t
33 'telecommande de tele sony décalé de 1
34 'touche code 0 ,touche 2 code 1...
35
36 'initialisation des variables
37 '147 position médiane du servo
38 '960 valeur extreme droite
39 '197 valeur extreme gauche
40 'il existe un écart entre la valeur
41 'émise et réelle de 30µS environ
42 'adcsetup =%0000000000000111
43 'toute les entrees sont au niveau haut
44 'pullup c.7...c.0 b.7 ..b.0
45 pullup %1111111111111111
46
47
48 debut :
49 code=0
50 pas=1
51 'attente d'un signal infrarouge
52 'si pas de signal apres 100 ms
53 'retourner au debut
54 'le code reçu est stocké dans code
55 irin [100,debut],c.7,code
56
```

```
57   readadc b.1,pot1'lecture  entre 0 et 255
58   pot1=pot1/10'variation de 0 à 25ms
59   pot1=150-pot1'entre 1,3 et 1,72ms
60   'si on souhaite gérer une amplitude
61   ' plus grande on modifie le calcul
62   'par exemple
63   'pot1=pot1/3 'variation 0,85ms
64   'pot1=100+pot1'variation entre 1 et 1,85ms
65   'attention de restez entre 1 et 2ms
66
67   readadc b.2,pot2
68   pot2=pot2/10
69   pot2=150+pot2
70   'en fonction du  code reçu on
71   'execute le sous programme
72   'correspondant
73   readadc b.0,pot0'lecture  entre 0 et 255
74   tempo=pot0
75   'aiguillage a
76   if code=1 then
77     gosub agad
78   endif
79   if code=2  then
80     gosub agag
81   endif
82   'aiguillage b
83   if code=3 then
84     gosub agbd
85   endif
86   if code=4 then
87     gosub agbg
88   endif
89   'aiguillage c
90   if code=5 then
91     gosub agcd
92   endif
93   if code=6 then
94     gosub agcg
95   endif
96   'aiguillage d
97   if code=7 then
98     gosub agdd
99   endif
100  if code=8 then
101    gosub agdg
102  endif
103  'aiguillage e
104  if code=9 then
105    gosub aged
106  endif
107  if code=10 then
108    gosub ageg
109  endif
110  goto debut
111  end
112  agad:
```

```
113 do while posa<pot2
114   posa=posa+pas
115   pause tempo
116   for cpt=1 to 3
117     pulsout b.7,posa
118     pause 17 '19,9ms réel
119   next cpt
120 loop
121 return
```

```
122 agag:
123 do while posa>pot1
124   posa=posa-pas
125   pause tempo
126   for cpt=1 to 3
127     pulsout b.7,posa
128     pause 17 '19,9ms réel
129   next cpt
130 loop
131 return
```

```
132 agbd:
133 do while posb<pot2
134   posb=posb+pas
135   pause tempo
136   for cpt=1 to 3
137     pulsout b.6,posb
138     pause 17 '19,9ms réel
139   next cpt
140 loop
141 return
```

```
142 agbg:
143 do while posb>pot1
144   posb=posb-pas
145   pause tempo
146   for cpt=1 to 3
147     pulsout b.6,posb
148     pause 17 '19,9ms réel
149   next cpt
150 loop
151 return
```

```
152 agcd:
153 do while posc<pot2
154   posc=posc+pas
155   pause tempo
156   for cpt=1 to 10
157     pulsout b.5,posc
158     pause 17 '19,9ms réel
159   next cpt
160 loop
161 return
```

```
162
163 agcg:
164 do while posc>pot1
165   posc=posc-pas
166   pause tempo
167   for cpt=1 to 10
168     pulsout b.5,posc
```

```
169   pause 15 '19,9ms réel
170   next cpt
171   loop
172   return
```

```
173
174
175   agdd:
176   do while posd<pot2
177   posd=posd+pas
178   for cpt=1 to 10
179   pulsout b.4,posd
180   pause 15 '19,9ms réel
181   next cpt
182   loop
183   return
```

```
184
185   agdg:
186   do while posd>pot1
187   posd=posd-pas
188   for cpt=1 to 10
189   pulsout b.4,posd
190   pause 15 '19,9ms réel
191   next cpt
192   loop
193   return
```

```
194
195   aged:
196   do while pose<pot2
197   pose=pose+pas
198   for cpt=1 to 10
199   pulsout b.3,pose
200   pause 17 '19,9ms réel
201   next cpt
202   loop
203   return
```

```
204
205   ageg:
206   do while pose>pot1
207   pose=pose-pas
208   for cpt=1 to 10
209   pulsout b.3,pose
210   pause 17 '19,9ms réel
211   next cpt
212   loop
213   return
```

```
214
215
```