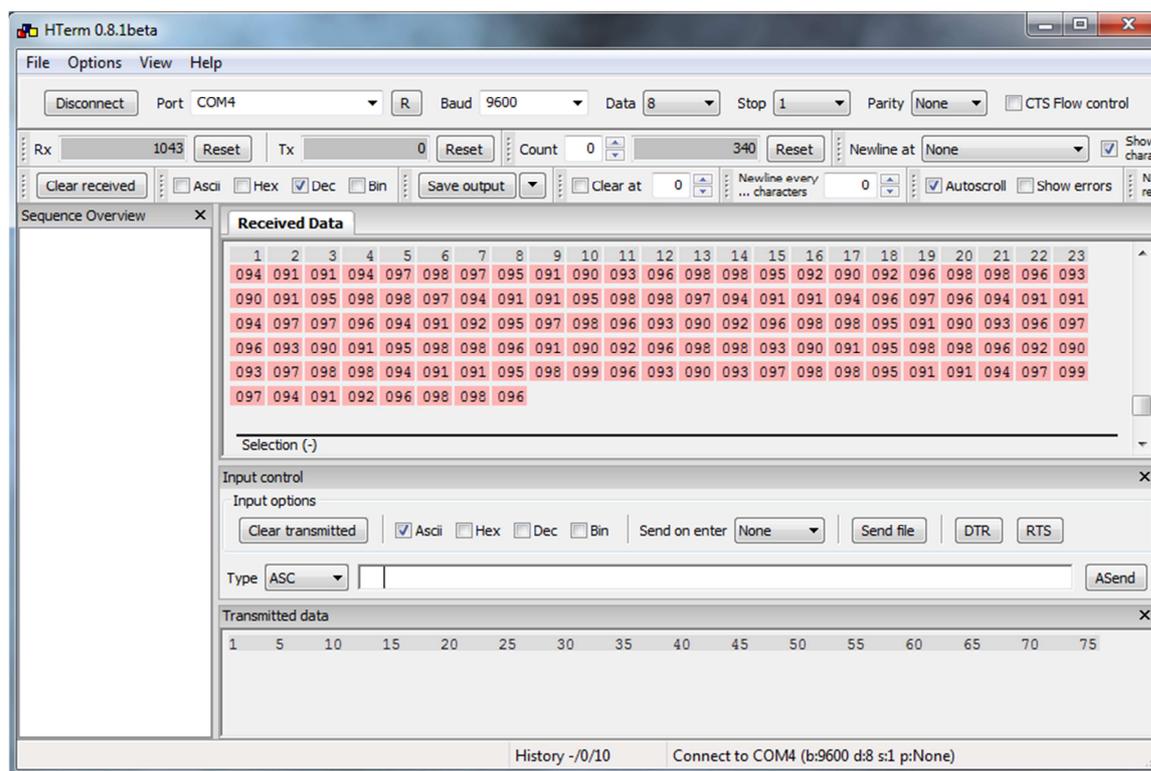


Utilisation de Hterm

Hterm est un programme permettant d'envoyer et de recevoir des informations directement depuis PRisme. Il est très utile pour connaître la valeur reçue par un capteur en direct. Il utilise le protocole de communication UART.

Il se trouve dans le dossier Robopoly Setup. Il est également disponible pour Windows et Linux ici : <http://www.der-hammer.info/terminal/>.



Fenêtre principale de Hterm

Pour les réglages, il faut mettre le port sur COM4 et le Baud rate sur 9600. Pour recevoir les données, il faut connecter le programme, avec le bouton en haut à gauche (là où il y a Disconnect).

Attention : pour pouvoir flasher le microcontrôleur il faut déconnecter le programme !

Pour plus de renseignements, lire le document sur la librairie C de Robopoly.

Fonctions de la librairie du PRisme :

uartSendByte(*variable*) : Cette fonction envoie une variable à l'ordinateur.

uartGetByte() : Cette fonction reçoit une valeur depuis l'ordinateur.

uartSendString(*chaine*) : Cette fonction envoie une chaîne de caractères à l'ordinateur.

Exemple de code :

```
int main (void)
{
    int capteur = 0;
    while(1)
    {
        capteur = analogReadPortA(0);
        uartSendByte(capteur);
        waitms(100) ;
    }
    return 0;
}
```