|  |  |
| --- | --- |
| Facultad de Ingeniería - Universidad Nacional de Cuyo **TRABAJO PRÁCTICO: MICROCONTROLADORES – Partes 1 a 4** | |
| **Asignatura:** | **Microcontroladores y Electrónica de Potencia** |
| **Carrera:** | Ingeniería Mecatrónica |
| **Año: 2023** | **UNIDAD 3:**  **MICROCONTROLADORES Y OTROS SISTEMAS EMBEBIDOS** |

**Parte 1: Manipulación de bits** *(ver en página de asignatura las diapositivas 27 y 28 de la* [*presentación U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65576) *y leer el* [*apunte*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65579) *de operaciones bit a bit).*

Objetivo: Familiarizarse con la manipulación de bits y la notación específica.

**Ej 1.1** Exprese el valor de A en binario y en notación hexadecimal:

A = (1<<3); Rta: A = 0b00001000; A = 0x08;

A = (1<<1)|(1<<3);

A = ~(1<<4);

A = ~((1<<0)|(1<<5));

A = (7<<2);

**Ej 1.2** Exprese en notación de operadores y en notación hexadecimal

A = 0b01000001; Rta: A = (1<<6)|(1<<0); A = 0x41;

A = 0b01010000;

A = 0b11101001;

A = 0b01110111;

A = 0b00100110;

**Ej 1.3** Exprese qué le sucede a la variable **A**

A |=(1<<4); *//equivale a A = A|(1<<4);* Rta: Su bit 4 se pone a 1

A &=(1<<3);

A &=~(1<<3);

A ^=(1<<3);

A &=~(7<<3);

A &=(7<<3);

#define PULS 3; A |=(1<<PULS);

**Ej 1.4** Manipular los bits solicitados (sin alterar el resto de los bits)

1. Poner en ‘1’ el bit 4 de una variable PuertoB Rta: PuertoB |= (1<<4);
2. Invertir el bit 4 de una variable PuertoA
3. Poner en ‘0’ el bit 3 de una variable PuertoD
4. Verificar con un “if” si el bit 3 de una variable PuertoA es ‘1’ o ‘0’
5. Poner en ‘1’ los bits 2, 3 y 5 de una variable PuertoC
6. Colocar en “110” los bits consecutivos 6,5,4 de una variable PuertoA

**Parte 2: Configuración y uso de GPIO –** *Ver diapositivas 30 a 33 de la* [*presentación U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65576) *y la sección 3.2 en el* [*apunte U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65577) *“Programación de Microcontroladores”.*

**Objetivo:** Introducir al manejo de periféricos mediante manipulación de registros. Observar las limitaciones en la respuesta y en la precisión temporal.

**Ej 2.1** Realizar un programa en ATmega328P con salida en PB5. La salida PB5 debe producir una señal cuadrada de 2 Hz permanente.

**Ej 2.2** Realizar un programa en ATmega328P con dos salidas en PB5 y PB2, entrada en PB3. La salida PB5 debe producir una señal cuadrada de 1 Hz permanente, y la salida en PB2 debe iniciar en ‘0’ e invertirse cada vez que se pulse PB3.

**Ej 2.3** Realizar un programa en ATmega328P con salida en PB5, y dos entradas en **PD2** y **PB4**.

El autómata tendrá dos estados, Activado y Desactivado. Inicialmente estará Activado, y en este estado deberá producir una señal de 0,5Hz, Duty Cycle 70% en PB5. Al pulsar PB4 debe pasar a modo Desactivado, y en tal estado poner la salida en 0. Al pulsar **PD2** debe volver al estado Activado y generar la señal de 1Hz.

Representar el funcionamiento (Ejs 2.1, 2.2 y 2.3) mediante diagramas temporales mostrando las señales PB3/PB4/PB5 según corresponda

**Parte 3: Interrupciones de pines.** - *Ver diapositivas 33 a 42 de la* [*presentación U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65576) *y las secciones 5 a 5.4 en el* [*apunte U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65577) *“Programación de Microcontroladores” (pasar por alto lo relacionado con microcontroladores PIC).*

**Objetivo:** Introducirel concepto de *interrupción* y de *rutina de servicio* *de interrupción* *ISR*. Aprender a configurar los subsistemas de interrupciones de pines del AVR. Observar la diferencia de respuesta obtenida por el uso de interrupciones de pines con respecto al *polling* de pines de entrada.

**Ej 3.1** Realizar el mismo ejemplo 2.2, pero con **PD2** leída por interrupción.

**Ej 3.2** Realizar el mismo ejemplo 2.3, pero con **PD2** y **PB4** leídas por interrupción.

**Ej 3.3** Realizar un programa en ATmega328P con tres salidas: PB5, PB2 y PB1, y 2 entradas en PB3/PCINT3 y en PD2/PCINT18/INT0.

Cada salida será manejada por una tarea distinta.

La salida PB5 será manejada en la tarea principal y oscilará permanentemente a 1 Hz.

La salida PB2 será manejada por una rutina de servicio de interrupción del tipo PCI (Pin Change Interrupt), que producirá 10 ciclos a 2 Hz.

La salida PB1 será manejada por una rutina de servicio de interrupción del tipo *External INT,* que producirá 15 ciclos a 2 Hz.

Esta interrupción deberá tendrá prioridad sobre la anterior.

Representar el funcionamiento (Ejs 3.1, 3.2 y 3.3) mediante diagramas temporales mostrando las señales PB3/PB4/PB5 según corresponda

**Parte 4: UART.** - *Ver diapositivas 45 a 62 de la* [*presentación U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65576) *y la sección 6 en el* [*apunte U3*](https://aulaabierta.ingenieria.uncuyo.edu.ar/mod/resource/view.php?id=65577) *“Programación de Microcontroladores” (pasar por alto, por ahora, lo relacionado con microcontroladores PIC y ARM).*

**Objetivo:** Programar una UART para establecer una comunicación serie asíncrona en el microcontrolador. Experimentar concepto de baudrate y error de baudrate, interrupciones de UART, intérprete de comandos, protocolo de comunicaciones, *driver*, *buffer* de comunicación y variables de tipo *volatile*.

**Ej 4.1** Realizar un oscilador con semiperíodo ajustable por consignas por UART de tipo “:Txx”, con xx tiempo en ms de 1 a 30000, como “cadena decimal”. La recepción de datos no debe detener el funcionamiento del oscilador.

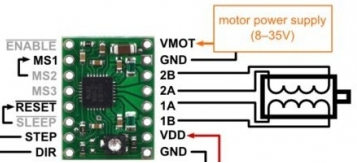
**Ej 4.2** Realizar el siguiente automatismo supervisado:

Control Pulso-Dirección de un driver de motor PaP o servomotor, mediante 2 pines de PORTB.

Recibe consigna de posición P(0 a 30000 pulsos) y de período T(100 a 30000 µs) como cadenas decimales. Debe aceptar modificación de la consigna durante el movimiento.

*Si no cuenta con driver y motor, experimentar con leds en las salidas de “Pulso” y “Dirección” generadas por el microcontrolador. No olvidar conectar a través de resistencias de 1k aproximadamente. En este caso* ***utilizar tiempos mayores*** *(T de 10 a 3000 milisegundos) para poder apreciar visualmente el parpadeo del led.*

*Si no cuenta con placa de microcontrolador, comprobar funcionamiento en simulador.*



UART

PC

ATmegaxxx

GND

Solo en A4988

**No** en DRV8825

5V