noms, Nom	DNI
Tota respost	ta sense justificar es considerarà nul·la !
de pujada a cada volta del motor. Co flanc ascendent. Sabem que Fosc=8N	citat de rotació d'un motor incorporem un sensor que produirà un flanc connectarem aquest flanc a un CCP configurat en mode capture cada MHz i T1CON=0x03 i que tot el necessari està ben configurat. PM (Revolucions per Minut) que podem capturar si no controlem els
P2. (1.5 punts) Quin és el període n	màxim i mínim de PWM que podem generar amb el módul CCP del
	s duty cycles diferents podem crear quan configurem el módul amb el
Indica amb una X quina de les afirmad	ols de comunicacions: UART, SPI, I2C. icions és certa per cada plantejament (sols hi ha una correcta). Encert afecta. En aquesta pregunta, no cal justificar les respostes.
3.1 El bus 1-wire és	
sèrie asíncron full-duplex	
sèrie asíncron half-duplex	
sèrie síncron full-duplex	
sèrie síncron half-duplex	

3.2 El bus i2c és

sèrie asíncron full-duplex
sèrie asíncron half-duplex
sèrie síncron full-duplex
sèrie síncron half-duplex

3.3 El bus spi és

sèrie asíncron full-duplex
sèrie asíncron half-duplex
sèrie síncron full-duplex
sèrie síncron half-duplex

3.4 La técnica de bit-banging consisteix en

En la transmissió d'informació entre dispositius utilitzant perifèrics específics
En la transmissió d'informació per programari enlloc d'utilitzar un maquinari dedicat
Generar un clock fent servir algun dels timers present al microcontrolador
Demanar a una IA que ens doni el codi per programar el nostre microcontrolador

P4. (1 punts) En una transmissió de dades USB 1.1 calcula quant triga a enviar-se un data packet si volem enviar 100 Bytes de dades i el bus és Low Speed (1.5Mb/s)

DATA (Data to be sent/received)

SOP	DATA0/1	DATA	CRC	EOP	
8b	8b	0 a 1203B	16b	2b	

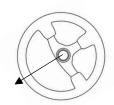
Cognoms, Nom	DN	

Tota resposta sense justificar es considerarà nul·la!

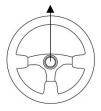
P5. (1 punts) Una marca de cotxes vol llegir el gir del volant usant un potenciòmetre. Amb el volant girat al màxim a l'esquerra (-120°) el pote donarà 1V. Girant al màxim a la dreta (+120°) donarà 4V.

Volem llegir els graus de gir del volant amb una resolució de 0.2º.

Quants bits haurà de tenir el nostre conversor A/D com a mínim per complir amb els requeriments? Les tensions de referència del ADC seran VREF.=0V i VREF.+5V.



Volant màxim esquerra (-120°) Pote = 1V



Volant centrat



Volant màxim dreta (+120°) Pote = 4V

P6. (1 punts) El registre ADCON2 del ADC del micro està configurat al valor hexadecimal 0xAA. El nostre PIC treballa amb una Fosc=8 MHz.

P6.1. Quin és el temps total de mostreig d'una senyal d'entrada analògica?

P6.2. Amb aquest temps de mostreig, quina serà la freqüència màxima que podrem convertir amb l'ADC sense tenir problemes d'aliasing?

P7. (2 punts) Necessitem usar el perifèric UART del PIC18F45K22 per tal de transmetre dades sèrie en mode asíncron, sense paritat, amb 8 bits de dades, 1 bit d'stop i amb Baudrate=57600. La Fosc és de 4MHz. Configura els bits necessaris dels registres TXSTA, RCSTA, BAUDCON, SPBRGH i SPBRG per a que funcioni la transmissió correctament. Especifica clarament els càlculs que justifiquen les teves decisions i el % d'error que cometem en el Baudrate amb la configuració triada.
P8. (1 punts) Contesta breument les següents preguntes sobre la línia sèrie UART.
1) Disposa la línia sèrie d'algun sistema de detecció d'errors en els bits de dades? Si existeix aquest sistema, ¿està implementat en el perifèric del nostre PIC18F45K22?
2) Volem connectar dos PIC parlant entre ells per línia sèrie (es transmetran dades en els dos sentits). Especifica les connexions que haurem de fer entre els dos micros.
3) Què significa que la línia sèrie sigui un protocol de comunicacions Full-Duplex?
4) Quan es transmet la informació per línia sèrie, quin bit de les dades comença a enviar-se primer: el LSbit o el MSbit?
5) Quants bits en total s'envien en una trama de línia sèrie, necessaris per enviar 1 byte de dades?