گزارش سوال 2 تمرین سری 7

سوال2)

الف)

ابتدا با توجه به خواسته سوال یک پروژه در platform io با بورد main.cpp با بورد میدهیم :

```
@ main.cpp
          X
                ≡ firmware.hex
                                  blatformio.ini
P7-A-O0 > src > € main.cpp > ...
       unsigned long previousMillisReadings = 0;
       unsigned long previousMillisMotor = 0;
       const long intervalReadings = 500;
       const long intervalMotor = 100;
       void initialize() {
         Serial.begin(9600);
         pinMode(GAS_SENSOR, INPUT);
442
         pinMode(MOTOR_IN1, OUTPUT);
         pinMode(MOTOR_IN2, OUTPUT);
         pinMode(TRIGGER_PIN, OUTPUT);
         pinMode(ECHO PIN, INPUT);
       int readDistance() {
         digitalWrite(TRIGGER_PIN, LOW);
452
         delayMicroseconds(2);
         digitalWrite(TRIGGER_PIN, HIGH);
         delayMicroseconds(10);
         digitalWrite(TRIGGER PIN, LOW);
457
         long duration = pulseIn(ECHO PIN, HIGH);
```

```
UNTITLED (WORKSPACE)
∨ P7-A-O0
  ∨ .pio\build
   ∨ megaatmega2560
      > FrameworkArduino
      > src

≡ .sconsign39.dblite

■ .sconsign39.dblite

≡ firmware.elf

    ■ firmware.hex

     {} idedata.ison

    IibFrameworkArd...

    IibFrameworkArd...

    IibFrameworkArd...

    IibFrameworkArd...

    IibFrameworkArd...

    IibFrameworkArd...
   ≡ project.checksum
  > .vscode
  > include
  > lib

✓ src

   @ main.cpp
  > test
  .gitignore
 b platformio.ini
```

حال در قسمت کد جنریت شده یک setup میسازیم که در آن برنامه را 100 بار در یک لوپ ران گرفته و مجموع تایم و میانگین را بدست میاوریم:

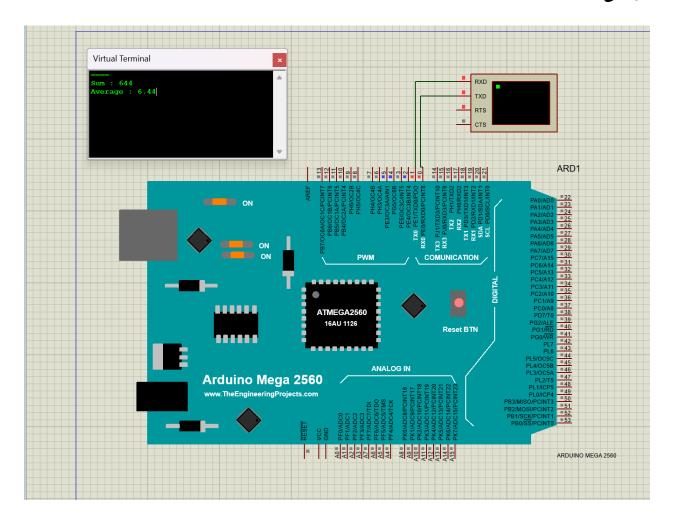
```
void setup() {
 // put your setup code here, to run once:
 initialize();
 float sum = 0;
 int count = 100;
 for (int i = 1; i \le count; ++i)
   unsigned long start = micros();
   step();
   unsigned long end = micros();
   unsigned long delta = end - start;
   sum += delta;
 double avg = sum / count;
 Serial.println("====");
 Serial.print("Sum : ");
 Serial.println(int(sum));
 Serial.print("Average : ");
 Serial.print((avg));
```

حال در فایل platformio.ini میاییم و برای کدمان هربار سطح کامپایلر را انتخاب میکنیم :

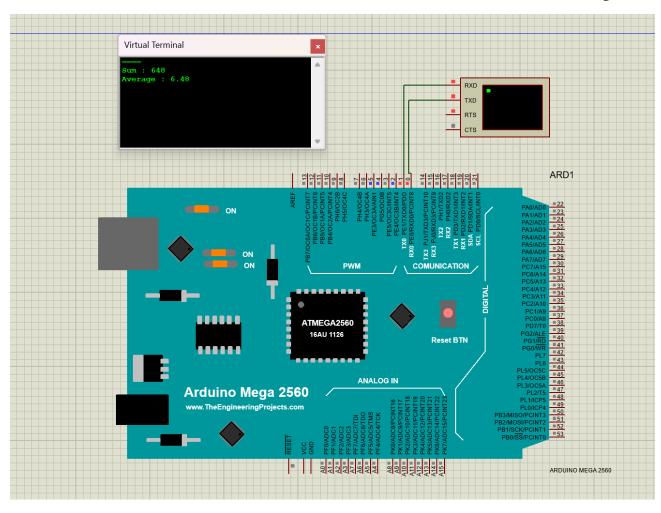
```
[env:megaatmega2560]
platform = atmelavr
board = megaatmega2560
framework = arduino
build_flags = -00
build_unflags = -0s
```

در ادامه بیلد گرفته و فایل hex. را در proteus به یک بورد Arduino با یک خروجی دیجیتال وصل میکنیم.

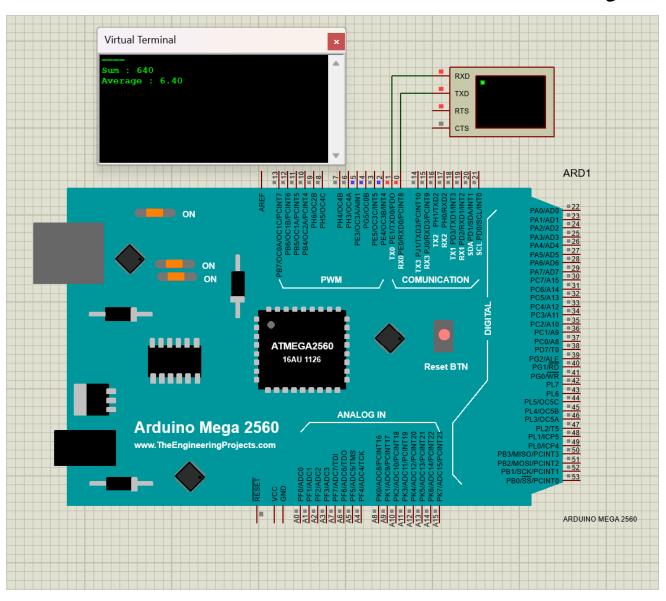
خروجي 00- :



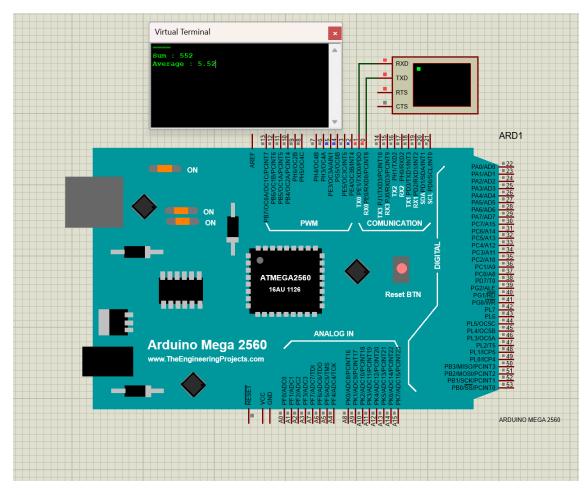
خروجى 01-:



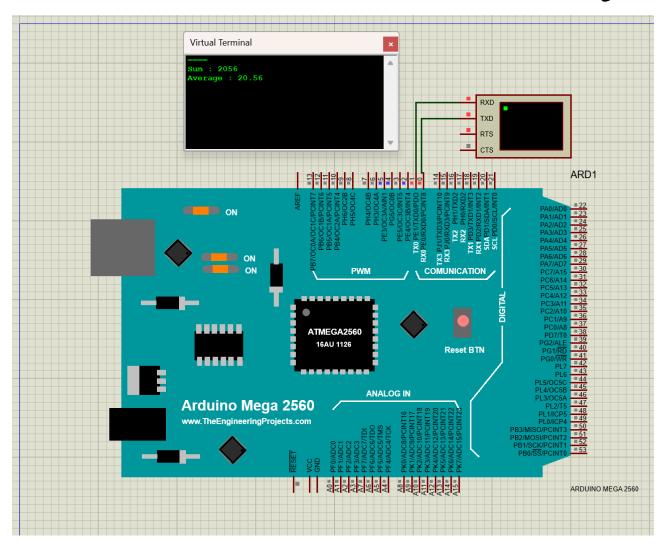
خروجي 02-:



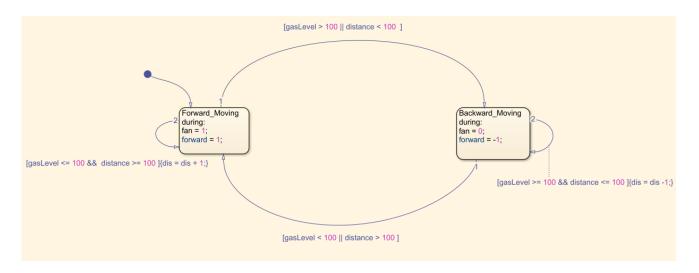
خروجي 03-:



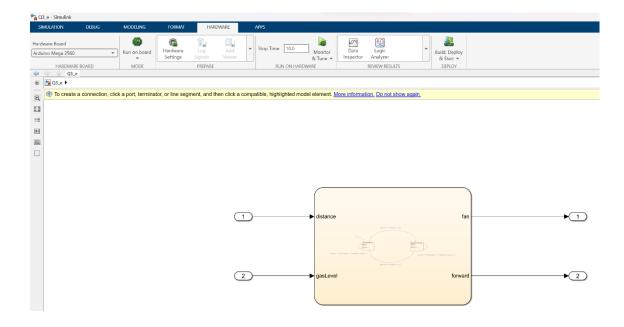
خروجي 03-:

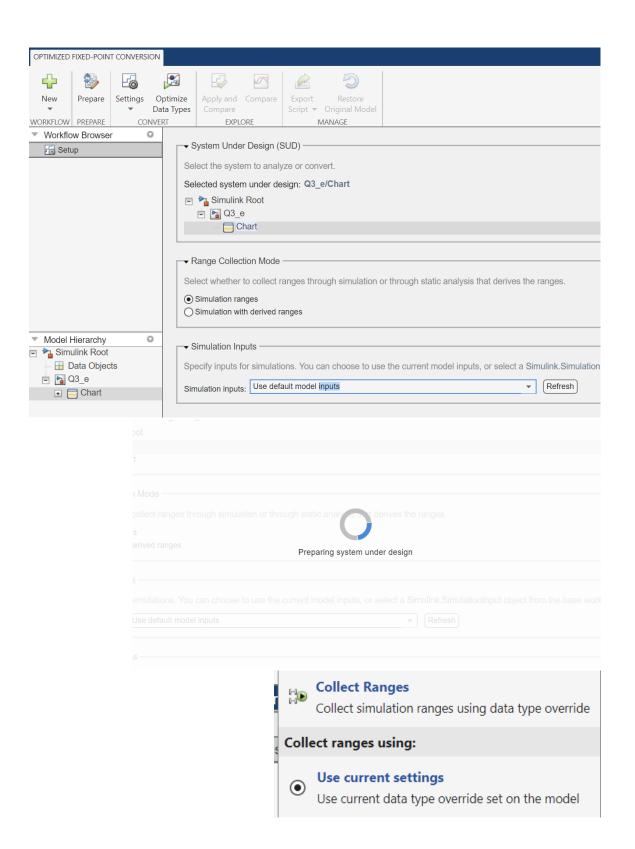


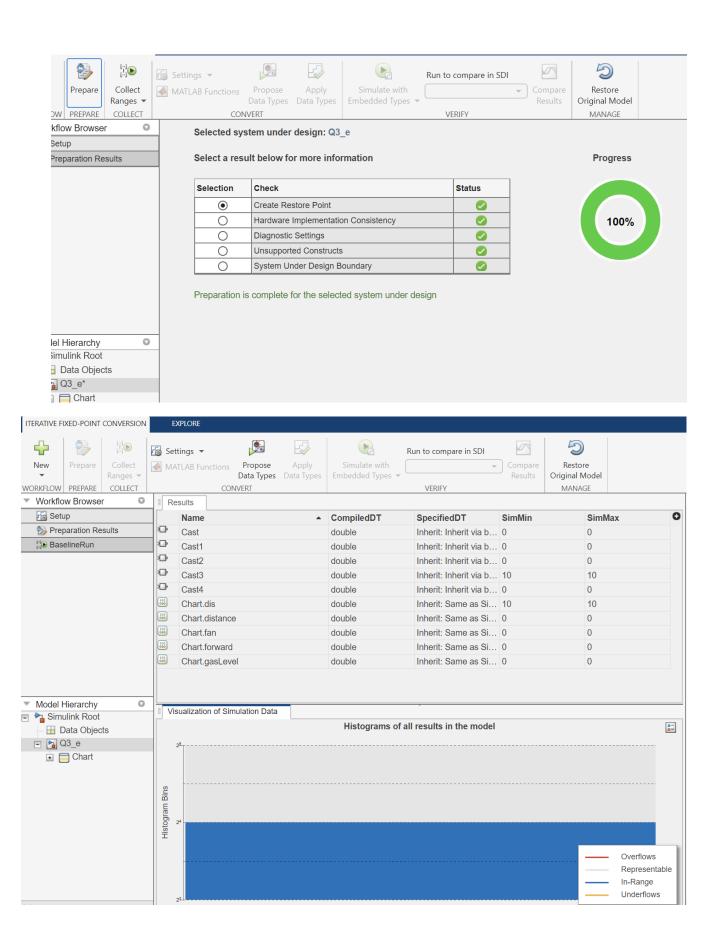
حال میاییم stateflow ای که در تمرین 5 زده بودیم را بهینه سازی کرده و به صورت زیر پیاده سازی میکنیم :

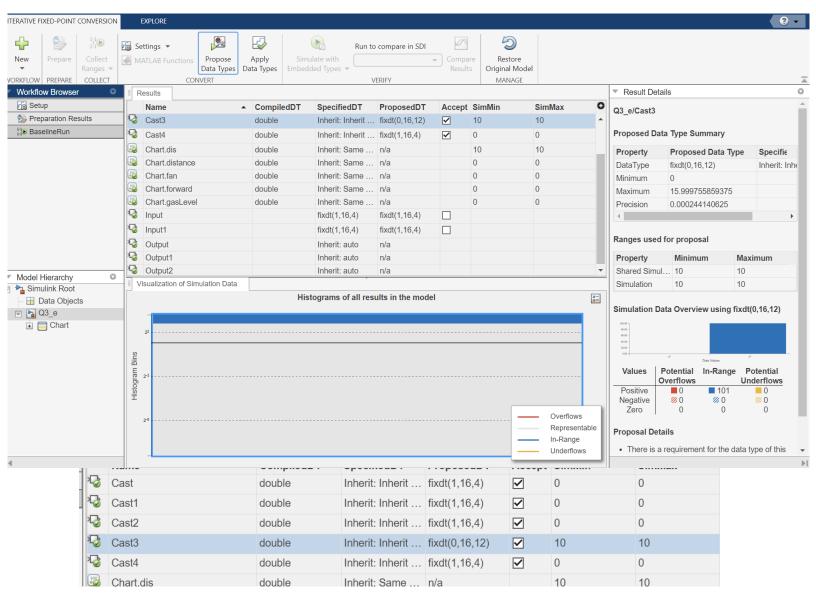


در ادامه از ابزار fixed-point designer برای تبدیل ممیز شناور به ممیز ثابت استفاده میکنیم و مراحل به صورت زیر است:

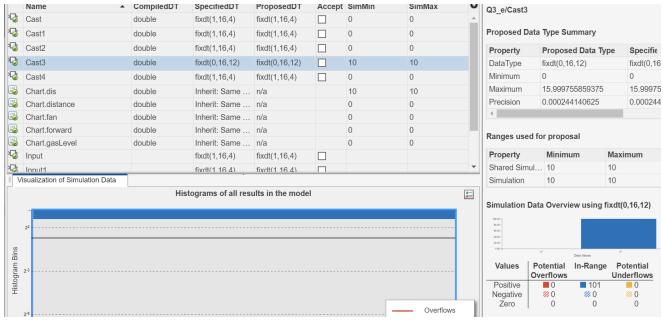


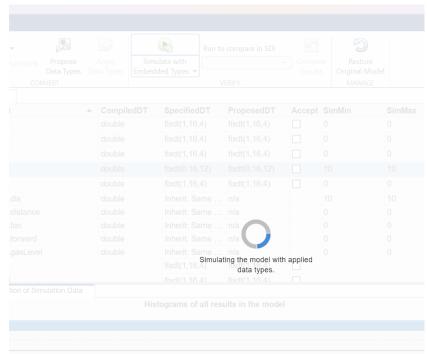


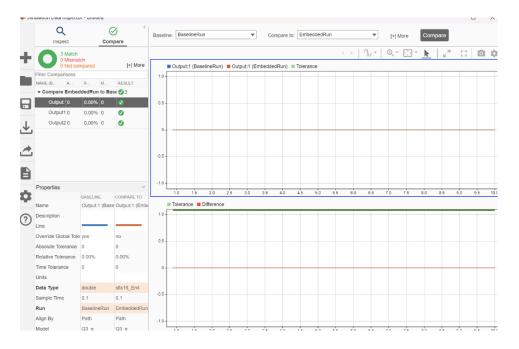








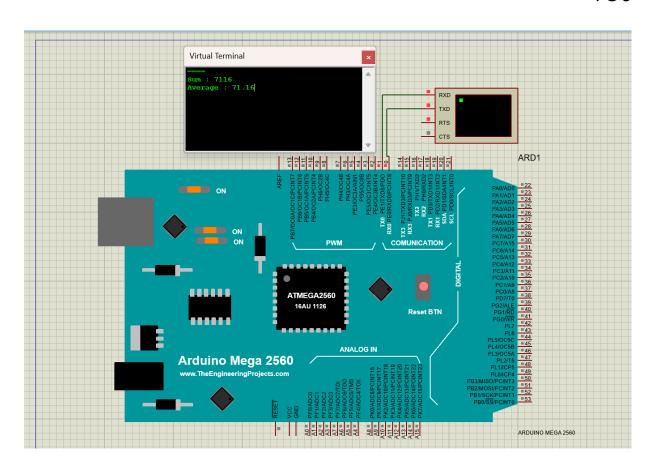


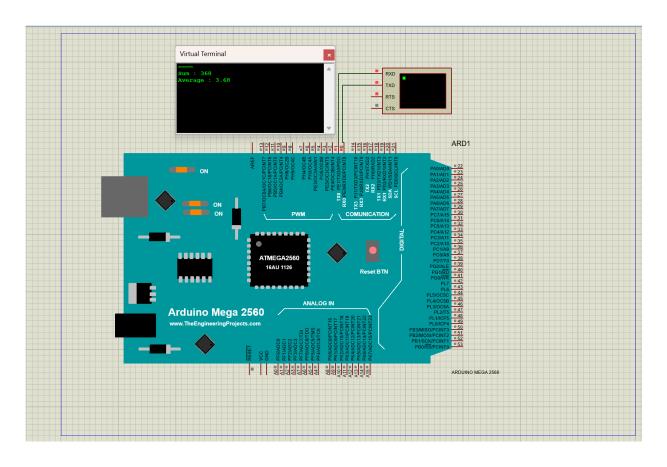


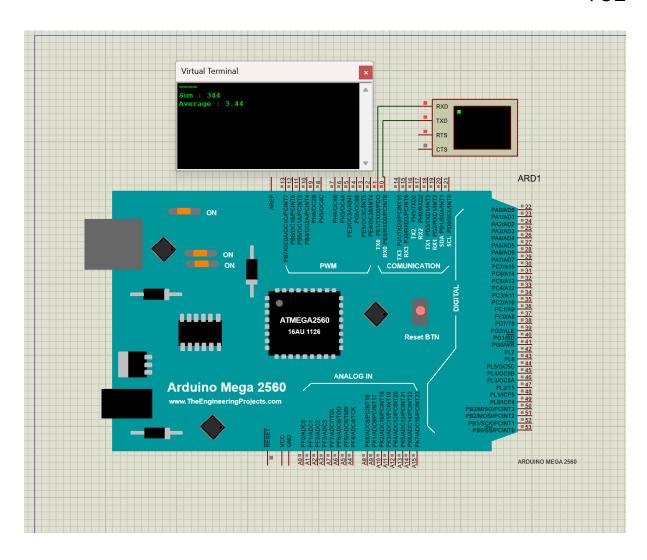
حال تبديل انجام شد.

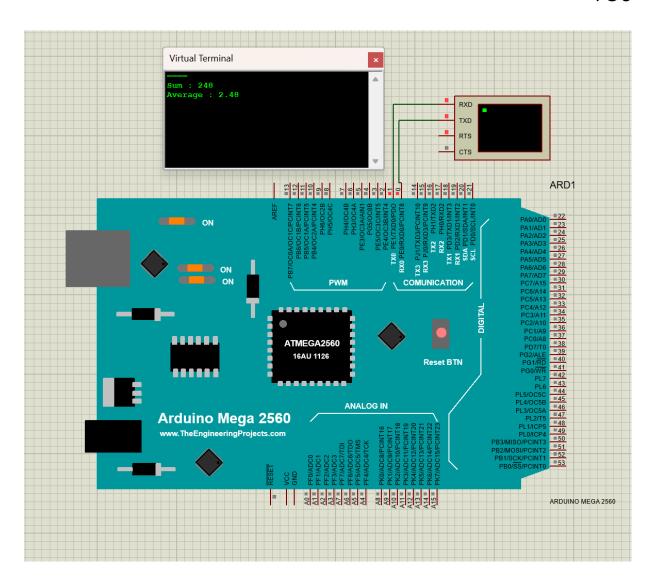
مانند مرحله الف كد جديد جنريت شده را براى هر كامپايلر كامپايل ميكنيم:

: O0









: Os

