Politechnika Opolska



LABORATORIUM

Przedmiot:	Techr	nika mik	kropr	ocesorowa			
KIERUNEK STUDIÓW	v: 	lutomaty	⁄ka i F	Robotyka	Ro	K STUDIÓW:	<i>III</i>
SPECJALNOŚĆ	5 :		-				
	₹:	VI		ROK AKADEMIO	CKI: _	2019/20	20
Nr ćwiczenia:	1	_					
Temat ćwiczenia:							
	O	bsługa po	ortów	- MSP430.			
Ćwiczenie wykonali	<u>i:</u>						
Nazwisko:		<u>lmię:</u>		Nazwisko:		<u>lmię:</u>	
1. Dziembowski	Mateus	SZ	2.				
٥			_				
3			4.			1011011011010101010101010101010101010101	
Uwagi:		Data:		Ocena za sprawozd	anie:		
					<u> </u>		

1. Założenia

Wykorzystując zestaw MSP-EXP430G2 produkcji Texas Instruments, napisać program realizujący sygnalizator optyczny reagujący na kolejne naciśnięcia przycisku. Stan programu (numer kolejnego naciśnięcia przycisku S2) odzwierciedlany będzie zachowaniem pokładowych diod świetlnych (LED1, LED2) w konfiguracji podanej w tabeli *1.1* poniżej:

stan programu	LED1 czerwona	LED2 zielona		
uruchomienie	OFF	OFF		
pierwsze naciśnięcie przycisku S2	OFF	ON		
drugie naciśnięcie przycisku S2	ON	ON		
trzecie naciśnięcie przycisku S2	OFF	OFF		
czwarte naciśnięcie przycisku S2	OFF	PULS		
piąte naciśnięcie przycisku S2	PULS	OFF		
	PULS	PULS		
szóste naciśnięcie przycisku S2	synchro	synchronicznie		
	PULS	PULS		
siódme naciśnięcie przycisku S2	naprzei	naprzemiennie		
form a mostfatoria de comociales C2	OFF	OFF		
ósme naciśnięcie przycisku S2	kasacja	kasacja zliczania		

Tabela 1-1 Tabela stanów sygnalizatora optycznego

Ponadto, w programie zawarty zostanie fragment odpowiedzialny za reagowanie tylko na zadaną długość czasu naciśnięcia przycisku. Krótkie naciśnięcia przycisku S2 (fałszywe alarmy) nie będą zmieniały stanu programu.

2. Opis kodu programu

W linii nr 6 programu głównego, włączany jest *Stop Watchdog Timer*. Następnie w liniach 7 i 8 następuje ustawienie portu nr 1 Bit0 oraz Bit6 jako wyjście (P1.0 – LED1, P1.6 – LED2) oraz w liniach 9 i 10 ustawienie wyjść na off. Linie 11-13 dotyczą przycisku S2 podłączonego do P1.3, zadeklarowania wejścia oraz włączenia rezystora podciągającego. Opisywany fragment znajduje się poniżej:

```
4 int main(void)
     WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD;
     P1DIR |= BIT0;
                                      // ustawienie P1.0 (czerwona-LED) jako wyjście
7
8
9
     P1DIR |= BIT6:
                                      // ustawienie
                                                    P1.6 (zielona-LED) jako wyjście
     P10UT &= ~BIT6;
                                      // ustawienie P1.6 na off
     P10UT &= ~BIT0;
                                      // ustawienie P1.0 na off
                                      // ustawienie P1.3 (przycisk S2) jako wejście
     P1DIR &= ~BIT3;
     P1REN |= BIT3;
                                      // wlaczenie rezystora pull-up na P1.3 (przycisk S2)
                                      // gdy przycisk jest w górze
     P10UT |= BIT3;
```

Następnie zadeklarowano kilka zmiennych w typie *integer* wykorzystywanych pomocniczo w dalszych częściach programu. Zmienna *czulosc* odpowiada za ustalenie minimalnej długości czasu naciśnięcia przycisku S2. Podlegające możliwym zmianom są również zmienne *t_on* oraz *t_off* odpowiadające za przebieg pulsacji.

```
int a=0; // zmienna pomocnicza
int b=0; // zmienna pomocnicza
int i; // zmienna pomocnicza
int j; // zmienna pomocnicza
int j; // zmienna pomocnicza
int czulosc=1000; // ustalenie dlugosci nacisniecia przycisku do dzialania
int t on=30000; // czas stanu wysokiego w pulsach
int t off=30000; // czas stanu niskiego w pulsach
```

Program wykonywany jest w pętli *while* zadeklarowanej w linii 23. Następnie w pętli *do-while* w liniach 28-39 z warunkiem naruszenia przycisku S2 inkrementowana jest zmienna **a** tak długo jak długo naciśnięty jest włącznik. Z chwilą gdy inkrementowane **a** zrówna się ustawionej czułości (linia 32) następuje zwiększenie zmiennej **b** o 1 co narzuci wykonanie danego kroku w dalszej części . Opisywany fragment poniżej :

```
while(1)
24
      {
25
26
             ----- petla do-while -----
         pomocniczo do interpretacji nacisniecia i jego dlugosci na s2
27
28
        do
29
30
        {
                                          // gdy S2 wcisniety gdy bit 3 == 0
            if( (P1IN & BIT3 ) == 0)
                                          // inkrementacja zmiennej a gdy wcisniety s2
                a = a+1;
32
33
                  if (a==czulosc)
                                         // zwiększanie wartości zmiennej b gdy inkrementowane a
                      {b=b+1;}
                                                 jest równe ustawionej czulosci
35
36
            else
37
                  a=0; }
                                // wyzerowanie a , gdy s2 nie jest wcisniety
38
39
        while((P1IN & BIT3 ) == 0);
40
```

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=1** wówczas nastąpi załączenie LED2 :

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=2** wówczas nastąpi załączenie LED1 (LED2 pozostaje włączone z poprzedniego kroku) :

```
45 if (b==2) // <u>drugie nacisniecie</u> - <u>dioda</u> 1 on
46 { P10UT |=BIT0; }
```

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=3** wówczas nastąpi wyłączenie obu diod :

```
47 if (b==3) // trzecie nacisniecie - obie diody off i przypisanie b=0;
48 { P1OUT &= ~BIT6; P1OUT &= ~BIT0; }
```

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=4** wówczas nastąpi pulsowanie diody LED2. Pulsowanie w liniach 52-55 wykonane jest w oparciu o pętle *for* liczące do nastaw zmiennych **t_on** i **t_off**. W komentarzu (linie 57-60) zawarto alternatywny sposób rozwiązania problemu z wykorzystaniem *delay_cyclec*. Opisywany fragment poniżej:

```
i=0;
49
50
           j=0;
                                            // czwarte nacisniecie - pulsowanie diody 2 (zielona)
52
53
               for(i;i<t on;i++)</pre>
                                           // czas wlaczenia
                {P10UT |=BIT6;}
                                           // czas wylaczenia
54
                for(j;j<t_off;j++)</pre>
55
56
57
                {P10UT &= ~BIT6;}
                /*P10UT |=BIT6;
58
                 delay cycles(300000);
59
                P10UT &= ~BIT6;
                delay_cycles(300000);*/
60
61
62
           }
```

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=5** wówczas nastąpi pulsowanie diody LED1 :

Jeżeli zmienna ${\bf b}$ przyjmie wartość ${\bf b}{=}{\bf 6}$ wówczas nastąpi pulsowanie synchroniczne obu diod LED :

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=7** wówczas nastąpi pulsowanie naprzemienne obu diod LED:

Jeżeli zmienna **b** przyjmie wartość **b=8** wówczas nastąpi wyłaczenie obu diod LED i przypisanie zmiennej b wartości **b=0**:

3. Pełen kod programu

```
/* PROGRAM SYGNALIZATORA OPTYCZNEGO 04032020*/
/* AiR ns 2019/2020 */
/* Mateusz Dziembowski */
#include <msp430.h>
int main(void)
  WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD;
  P1DIR |= BITO;
                             // ustawienie P1.0 (czerwona-LED) jako wyjście
                             // ustawienie P1.6 (zielona-LED) jako wyjście
// ustawienie P1.6 na off
  P1DIR I= BIT6:
  P1OUT &= ~BIT6;
P1OUT &= ~BIT0;
                               // ustawienie P1.0 na off
// ustawienie P1.3 (przycisk S2) jako wejście
  P1DIR &= ~BIT3;
  P1REN |= BIT3;
                              // wlaczenie rezystora pull-up na P1.3 (przycisk S2)
                         // gdy przycisk jest w górze
// zmienna pomocnicza
  P1OUT |= BIT3;
   int a=0;
   int b=0;
                          // zmienna pomocnicza
                       // zmienna pomocnicza
    int i;
                       // zmienna pomocnicza
    int j;
   int czulosc=1000;
int t_on=30000;
                               // ustalenie dlugosci nacisniecia przycisku do dzialania
// czas stanu wysokiego w pulsach
   int t_off=30000;
                              // czas stanu niskiego w pulsach
  while(1)
    pomocniczo do interpretacji nacisniecia i jego dlugosci na s2
      if( (P1IN & BIT3 ) == 0) // gdy S2 wcisniety gdy bit 3 == 0
       { a = a+1; // inkrementacja zmiennej a gdy wcisniety s2 if (a==czulosc)
            {b=b+1;} // zwiększanie wartości zmiennej b gdy inkrementowane a
// jest równe ustawionej czulosci
      else
                     // wyzerowanie a , gdy s2 nie jest wcisniety
      { a=0; }
   .
while((P1IN & BIT3 ) == 0);
    /*-----warunki i akcje
                         // pierwsze nacisniecie - dioda 2 on
     { P1OUT |=BIT6; }
                         // drugie nacisniecie - dioda 1 on
    i=0:
                          // czwarte nacisniecie - pulsowanie diody 2 (zielona)
    { /*for(i;i<t_on;i++) // czas wlaczenia
{P1OUT |=BIT6;} // czas wylaczenia
       for(j;j<t_off;j++)
{P1OUT &= ~BIT6;}*/
       P1OUT |=BIT6;
        _delay_cycles(300000);
       P10UT &= ~BIT6:
       _delay_cycles(300000);
     if (b==5)
                         // piate nacisniecie - pulsowanie diody 1 (czerwona)
     { for(i;i<t_on;i++) // czas wlaczenia
       {P1OUT |=BIT0;}
       for(j;j<t_off;j++) // czas wylaczenia
{P1OUT &= ~BIT0;}
       (b==6) // szóste nacisniecie - pulsowanie obu diód synchronicznie for(i;i<t_on;i++) // czas wlaczenia 
{P1OUT |=BIT6;P1OUT |=BIT0;} 
for(j;j<t_off;j++) // czas wylaczenia
       {P1OUT &= ~BIT6;P1OUT &= ~BIT0;}
    if (b==7) // siódme nacisniecie - pulsowanie obu diód naprzemiennie { for(i;i<t_on;i++) // czas wlaczenia {P1OUT |=BIT6;P1OUT &= ~BIT0;}
       for(j;j<t_off;j++) // czas wylaczenia
{P1OUT &= ~BIT6;P1OUT |=BIT0;}
    return 0:
```