

Wydział Elektrotechniki, Automatyki i Informatyki

Technika mikroprocesorowa - laboratorium

Sprawozdanie 2

Wacławczyk Michał Kaczmarczyk Marek Woźnica Dariusz

kierunek: Automatyka i Robotyka studia stacjonarne I stopnia

1.Opis programu

Edycja naszego pierwszego projektu

Program wykonuje się w pętli, domyślnie miga dioda czerwona, po naciśnięciu dioda czerwona gaśnie i zaczyna migać dioda zielona. Po kolejnym naciśnięciu zaczyna migać dioda czerwona.

Dodaliśmy przerwanie które zmienia flagę odpowiadająca za kolor diody która miga. Gdy funkcja obsłuży przerwanie, następuje powrót do programu i wznowienie jego działania od miejsca w którym został przerwany.

2. Kod

```
#include <msp430.h>
#define SW
                  BIT3
                                                      // przycisk -> P1.3
#define RED
                  BITO.
                                                      // czerwony led -> P1.0
#define GREEN
                                                      // zielony led -> P1.6
                  BIT6
void main(void)
  WDTCTL = WDTPW | WDTHOLD;
                                                // Stop watchdog timer
  P1DIR |= RED+GREEN;
                                                // Set LED pins -> Output
  P1DIR &= ~SW;
                                                // Set SW pin -> Input
  P1REN |= SW;
                                                // Włączenie rezystora dla
wejścia tact switcha
  P10UT |= SW;
                                                // Pull up dla pinu switch (
switch przełącza do 0V)
  volatile unsigned int flag = 0;//zmienna do stanu
      volatile unsigned long i = 0;//zmienna do timera
      // przerwanie
  P1IES &= ~SW;
                                                // Wybor przerwania na
zbocze narastające sygnalu
```

```
// Włączenie
  P1IE |= SW;
przerwania na przycisk (tactswicht)
  __bis_SR_register(LPM4_bits + GIE); // LPM4 oraz dodanie flagi
przerwania procesora
  while(1)
  {
            if(flag)
      {
      P1OUT |= BIT0;
                                          //czerwony LED -> ON
      for(i = 0; i < 10000; i++); //opoznienie
      P1OUT &= ~BITO;
                                          //czerwony LED -> OFF
      for(i = 0; i<10000; i++); //opoznienie
                  } else {
      P10UT |= BIT6;
                                          //zielony LED -> ON
      for(i = 0; i<10000; i++); //opoznienie
      P1OUT &= ~BIT6;
                                          //zielony LED -> OFF
      for(i = 0; i < 10000; i++); //opoznienie
      }
  }
}
            // część programu wywoływana nacisnięciem przycisku
            #pragma vector=PORT1 VECTOR
__interrupt void Port_1(void)
{
                                                                         //
                                _delay_cycles(20000);
odczekanie 20ms (drgania styku)
                              flag = !flag;
                                                                         //
negacja zmiennej odpowiadajacej za kolor migajacej diody
```

```
P1IFG &= ~SW; // kasowanie flagi przerwania }
```