

WYDZIAŁ ELEKTROTECHNIKI, AUTOMATYKI I INFORMATYKI

INSTYTUT AUTOMATYKI KIERUNEK AUTOMATYKA I ROBOTYKA STUDIA NIESTACJONARNE I STOPNIA

<u>LABORATORIUM</u> - GRUPA L1

TECHNIKA MIKROPROCESOROWA

ĆWICZENIE 1.

Mruganie lampek sygnalizacyjnych mikrokontrolera MSP430

Wykonali:

95687 – Dawid Geschlecht 94911 – Łukasz Hanusiak

Prowadzący:

Mgr. Inż. Andreas Kowol

1. CEL I ZAKRES ĆWICZENIA

Celem ćwiczenia było napisanie kodu, który miał sterować mruganiem diod kontrolnych.

2. WSTĘP TEORETYCZNY

Jednym z jezyków którymi można programować mikroprocesory jest język C. Klasyfikuje się go jako język wysokiego poziomu do programowania systemów operacyjnych i innych zadań niskiego poziomu. Jego zaletą jest szybkość wczytywania się kodu i realizacji zadania. Kolejnym plusem jest stosunkowo małowymagającym językiem jeżeli chodzi o pamięć.

Zapis skrótowy

```
int a = 1;
a += 5;    /* to samo, co a = a + 5;    */
a /= a + 2; /* to samo, co a = a / (a + 2); */
a %= 2;    /* to samo, co a = a % 2;    */
```

W języku C stosuje się zapis skrótowy, który początkującym może niewiele mówić, lecz gdy się do niego przyzwyczaimy staje się ten zapis bardzo sympatyczny.

Operatory bitowe

- negacja bitowa (NOT)(" ~ "),
- koniunkcja bitowa (AND)(" & "),
- alternatywa bitowa (OR)(" | ")
- alternatywa rozłączna (XOR) (" ^ ").

"~" a	"&" a b	" " a b	"^" a b
0 1	0 0 0	0 0 0	0 0 0
1 0	1 1 1 0 0 1	1 1 1 1 0 1	0 1 1 1 0 1
	0 1 0	1 1 0	1 1 0

• Operacje na 4 bitach

3. Kod programu

```
1 #include <msp430.h>
3 #define SW BIT3
                                     // Switch -> P1.3
 4 #define RED BIT0
                                       // Red LED -> P1.0
5 #define GREEN BIT6
                                          // Red LED -> P1.0
 6 #define Time 1000
7 void main(void) {
      WDTCTL = WDTPW | WDTHOLD;
                                      // Stop watchdog timer
10
     P1DIR |= RED+GREEN;
                                          // Set LED pin -> Output
     P1DIR &= ~SW;
                                       // Set SW pin -> Input
11
12
     P1REN |= SW;
                                       // Enable Resistor for SW pin
13
     P10UT |= SW;
     P10UT &= ~GREEN;
14
15
      P10UT &= ~RED;// Select Pull Up for SW pin
16
      unsigned int flag = 0;
17
      while(1)
18
           if(!(P1IN & SW))
19
                                    // If SW is Pressed
20
21
       flag ++;
22
        __delay_cycles(320000);
23
24
25
          switch (flag)
26
          case 1:
27
          {
28
29
                   P10UT |=RED;
30
                  P10UT &=~GREEN;
31
                    __delay_cycles(Time);
                   break;
32
33
              };
34
              case 2:
35
              {
36
                   P10UT &=~RED;
37
                  P10UT |=GREEN;
38
                    _delay_cycles(Time);
39
                  break;
40
              };
41
              case 3:
42
                  P10UT |=RED;
P10UT |=GREEN;
43
44
45
                    _delay_cycles(Time);
46
                   break;
47
              };
48
              case 4:
49
              {
50
                   P10UT &=~RED;
51
                  P1OUT &=~GREEN;
52
                    _delay_cycles(Time);
53
                   break;
54
              };
55
              default :
56
57
                   flag=0;
58
                   __delay_cycles(Time);
59
60
          }
      }
61
62 }
```

4. Wnioski i spostrzeżenia

Z powodu zaistniałej sytuacji, kod powstał przy współpracy z grupą, ponieważ nie posiadamy mikrokontrolera MSP430 w domu. Kod działa tak, że po pierwszym przyciśnięciu przycisku zapali się pierwsza dioda (zielona), następnie zgaśnie zielona i zapali się sama czerwona. Kolejne czyli trzecie przyciśnięcie zapali wszystkie diody naraz (zielona, czerwona). Czwarte przyciśnięcie zgasi obie diody.