# Tesina N.16

#### **Descrizione tesina:**

Si realizzi un firmware che riceva dal PC tramite interfaccia seriale (EUSART) due comandi per regolare la luminosità dei LED della scheda. La luminosità può essere controllata accendendo e spegnendo i LED con un duty-cycle variabile.

#### **Descrizione hardware:**

Hardware: PIC16F887 (clock interno 4 MHz)

Scheda Cedar Pic Board

Ambiente di sviluppo: Microchip MPLAB X IDE

• Linguaggio: Assembly

LED: RD0

Porta seriale: EUSART

### **Descrizione software:**

- Ricezione dati tramite EUSART
- Comandi:
  - o (+) aumenta luminosità
  - o (-) diminuisci luminosità
- Generazione manuale della PWM con TIMER1per regolare luminosità
- Microcontrollore in SLEEP quando possibile
- Risveglio dallo SLEEP: break sulla seriale
- Ricezione dati: gestita tramite polling
- Overflow timer1: gestito tramite interrupt

## Impostazioni timer1:

- Sorgente esterna  $\rightarrow$  F = 32768 Hz
- *Modulo* → 2^16=65536
- Prescaler → da 1:1 a 1:8 → scelgo PS=1

$$F_{tick} = F/PS = 32768 \text{ Hz}$$

T\_tick = 1/F\_tick = 30,512 us (tempo di un singolo incremento)

 $T_{\text{ineconteggio}} = \text{modulo*}T_{\text{tick}} = 2^16*30,512 \text{ us} = 2s \text{ (tempo max con PS} = 1)$ 

Il periodo totale necessario affinché il lampeggio non venga percepito è T=20ms (led ON 10ms + LED off 10ms)

Questo vuol dire che i led devono lampeggiare ad una frequenza di almeno 50Hz (=1/20ms).

Il valore iniziale del periodo di accensione è t\_on=10ms

1 tick: 
$$30,512us = 10ms$$
: x   
 $\Rightarrow$  x=  $10ms/30,512us = 327$  tick  $\Rightarrow$  t\_on = (.65536 - .327)

Divido il t\_on in "4 segmenti" e ad ogni comando ricevuto viene incrementato o decrementato di *delta=2,5ms*.

Raggiunto il limite inferiore o superiore, il t\_on viene ripristinato a 10ms e il timer viene ricaricato con il valore iniziale.

```
1 tick: 30,512us = 2,5ms: x

→ x= 2,5ms/30,512us = 82 tick → delta = (.65536 - .82)
```

