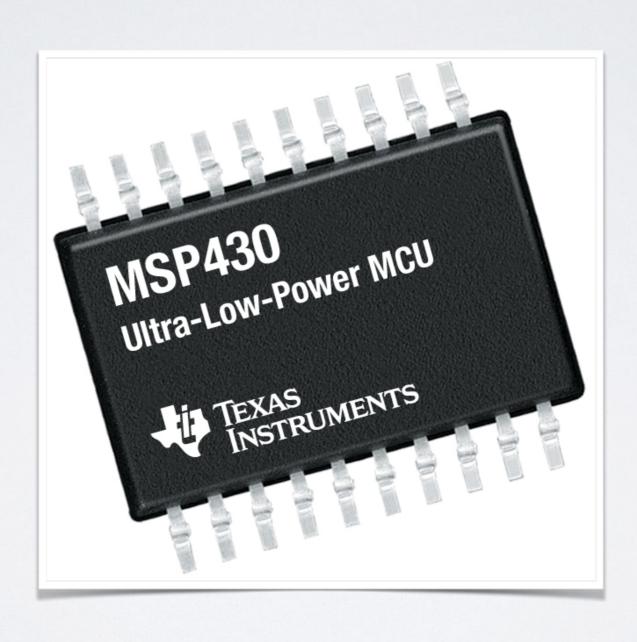
MICROPROCESSADORES E MICROCONTROLADORES



SAÍDAS DIGITAIS

Preste atenção à corrente fornecida os circuitos conectados ao MSP430.

SAÍDAS DIGITAIS

O datasheet do MSP430G2553 recomenda uma corrente máxima de +/- 6mA por pino digital, e +/-48mA total. Assim, evita-se quedas consideráveis na tensão digital de saída.

Outputs, Ports Px

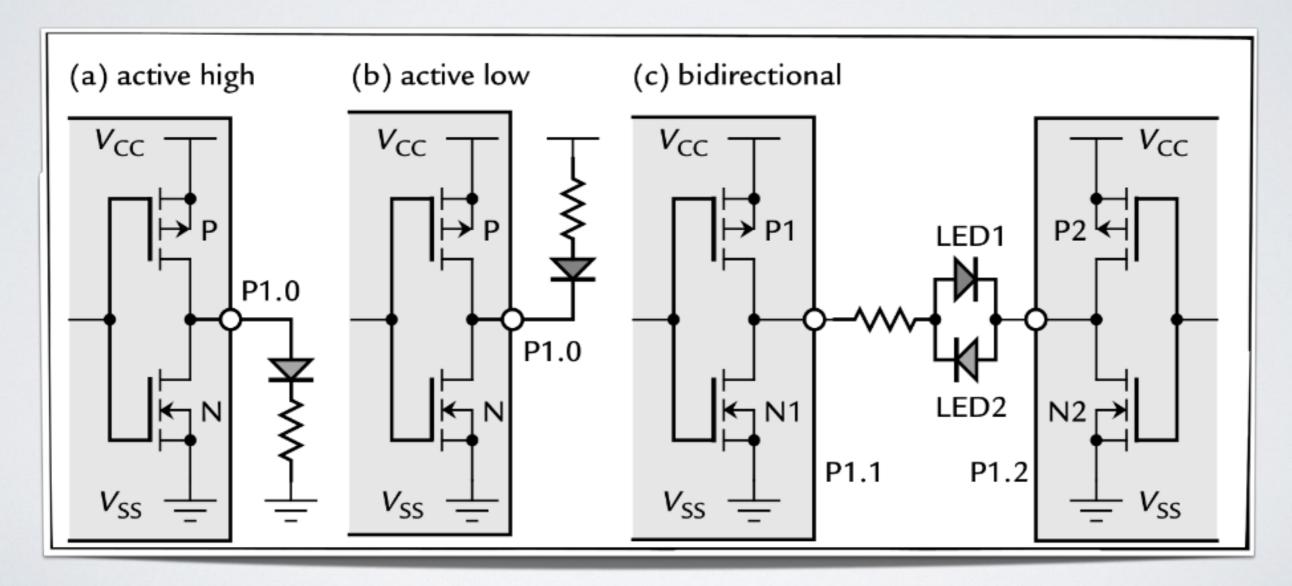
over recommended ranges of supply voltage and operating free-air temperature (unless otherwise noted)

	PARAMETER	TEST CONDITIONS	V _{cc}	MIN TYP	MAX	UNIT
V _{OH}	High-level output voltage	$I_{(OHmax)} = -6 \text{ mA}^{(1)}$	3 V	$V_{CC} - 0.3$		V
V _{OL}	Low-level output voltage	I _(OLmax) = 6 mA ⁽¹⁾	3 V	V _{SS} + 0.3		V

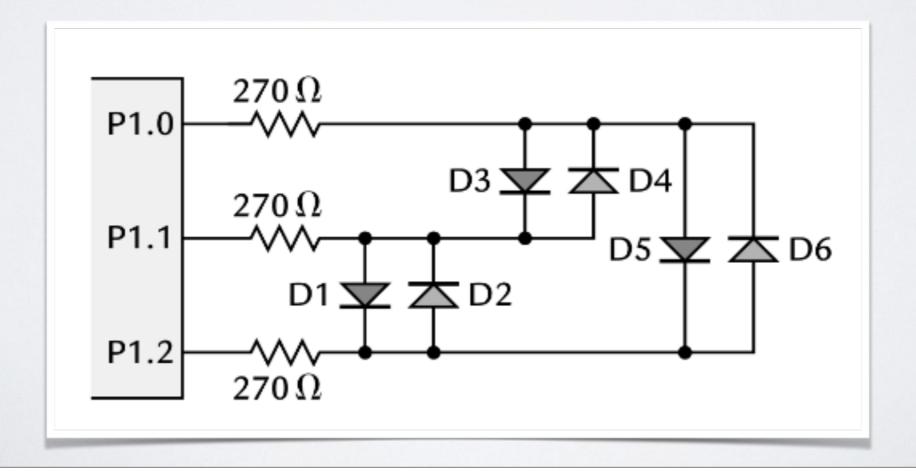
The maximum total current, I_(OHmax) and I_(OLmax), for all outputs combined should not exceed ±48 mA to hold the maximum voltage drop specified.

SAÍDAS DIGITAIS

Algumas conexões possíveis para LEDs

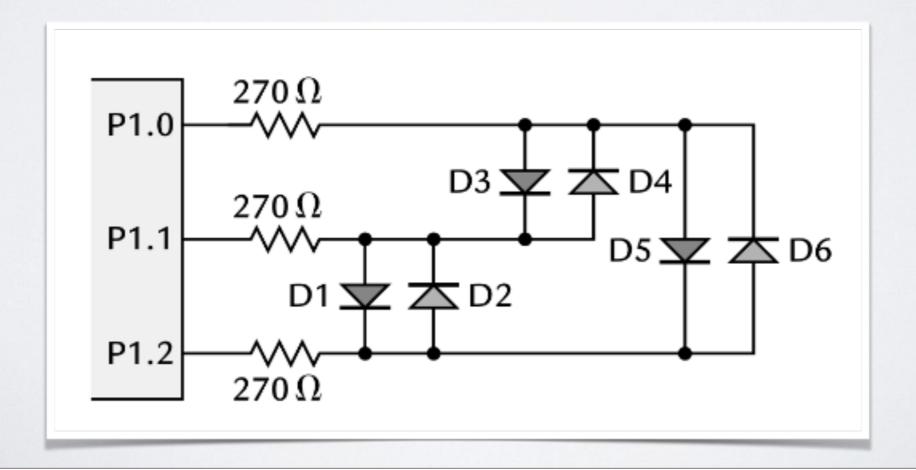


Charlieplexing

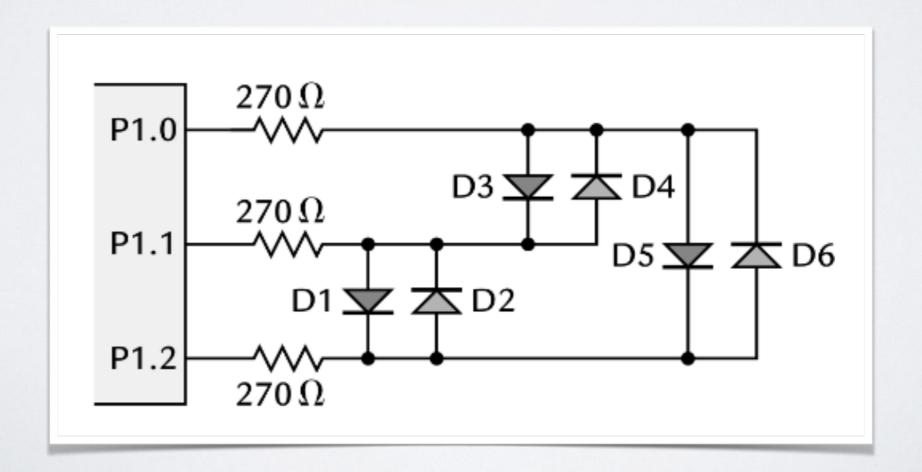


Charlieplexing

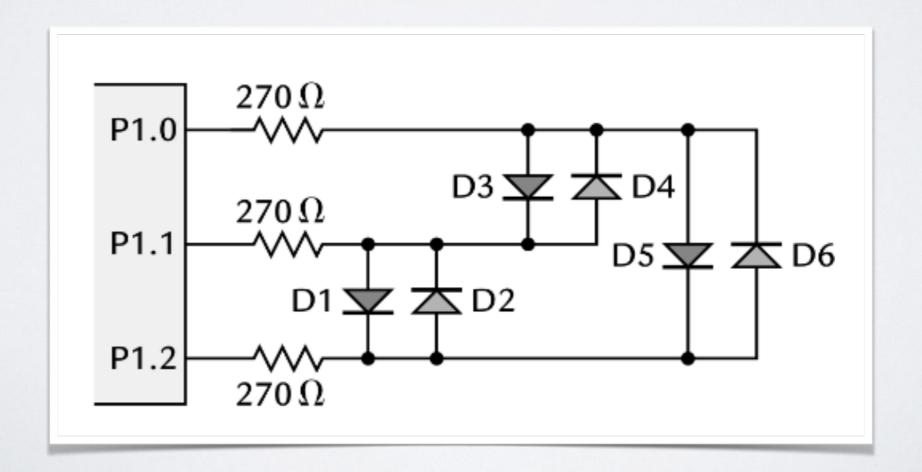
Com N pinos, controla-se N(N-I) LEDs.



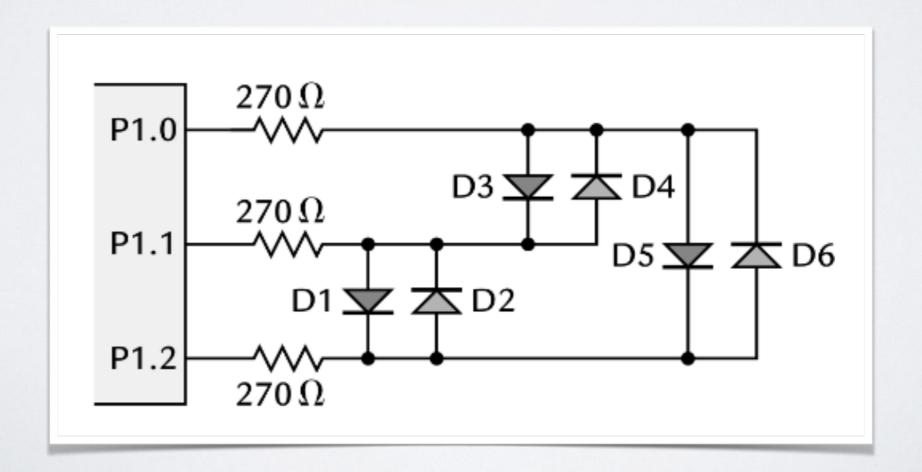
Para acender DI, faça PI.I=I, PI.2=0 e PI.0 como entrada digital.



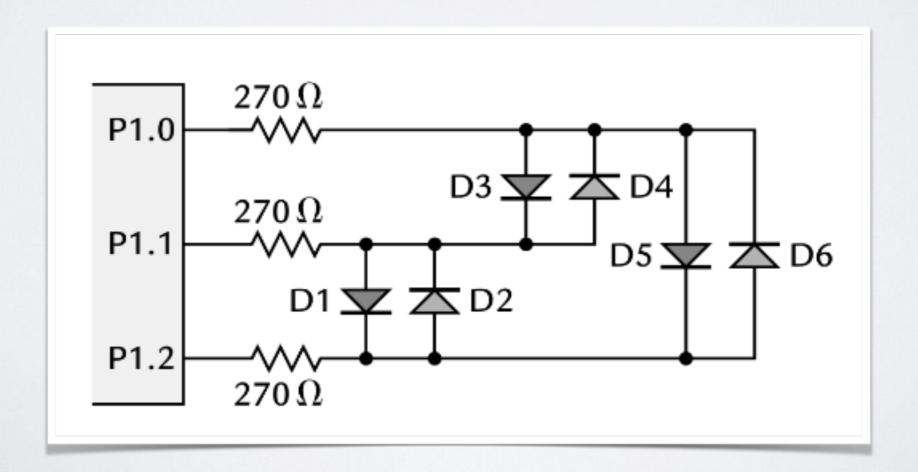
Para acender D2, faça P1.1=0, P1.2=1 e P1.0 como entrada digital.



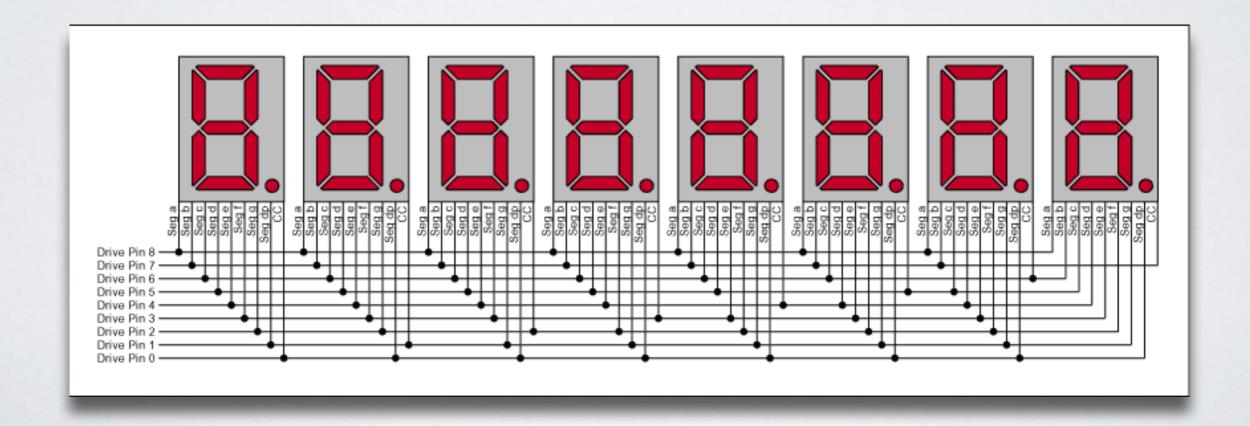
Para acender D6, faça P1.0=0, P1.2=1 e P1.1 como entrada digital.



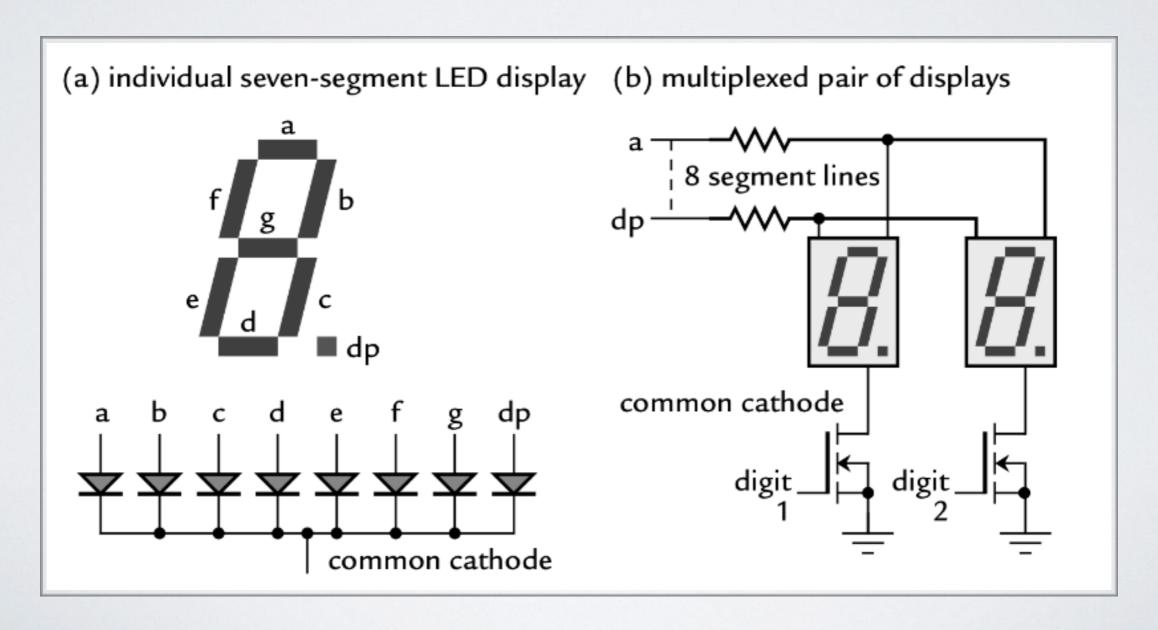
Somente I LED é aceso por vez. Se o sistema for suficientemente rápido, o usuário não verá os LEDs piscando.



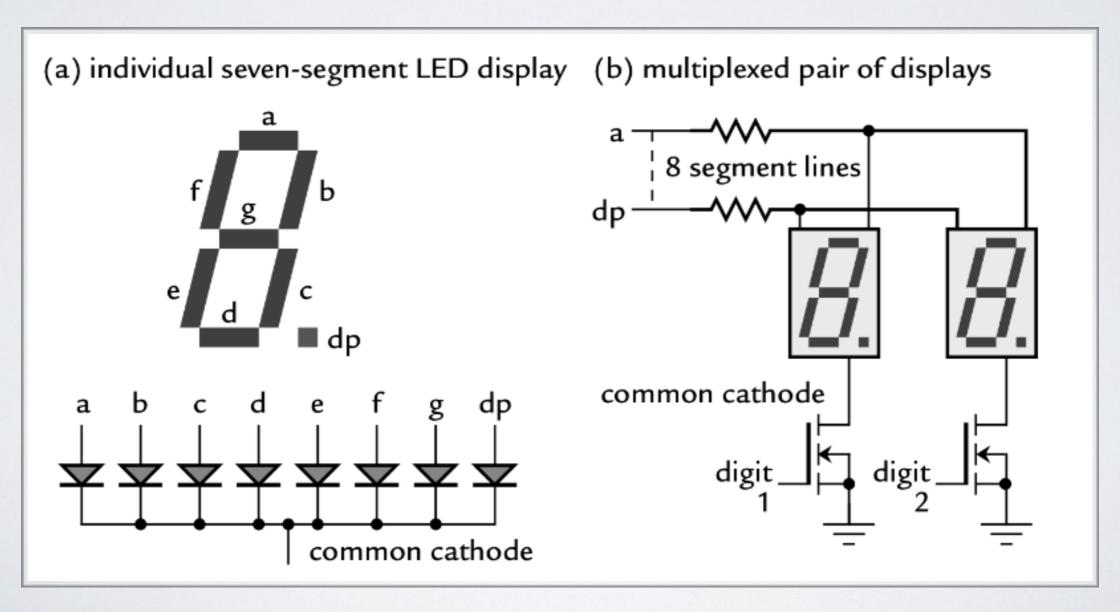
Charlieplexing de 8 displays de 7 segmentos



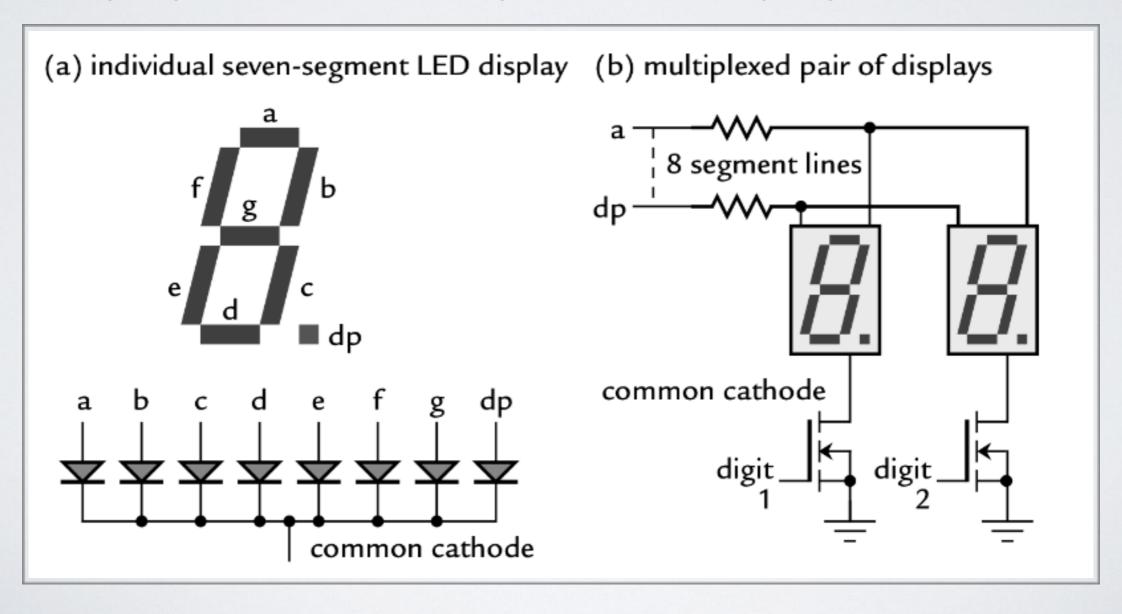
Displays de 7 segmentos multiplexados



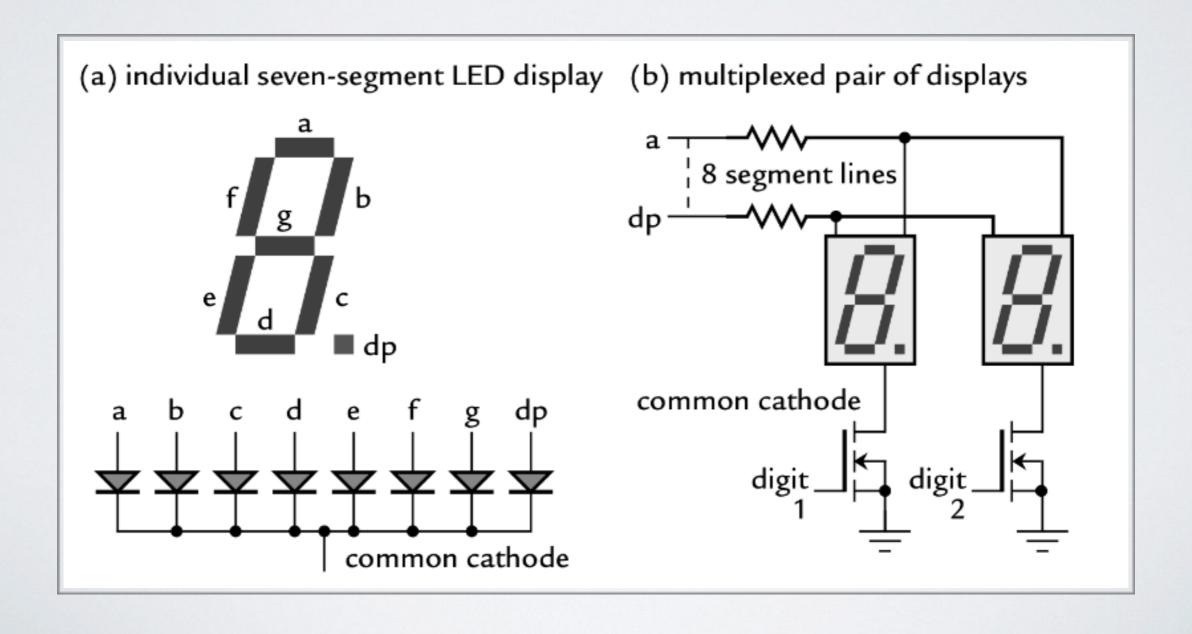
As conexões aos anodos a, b, ..., g, dp vão para todos os displays.

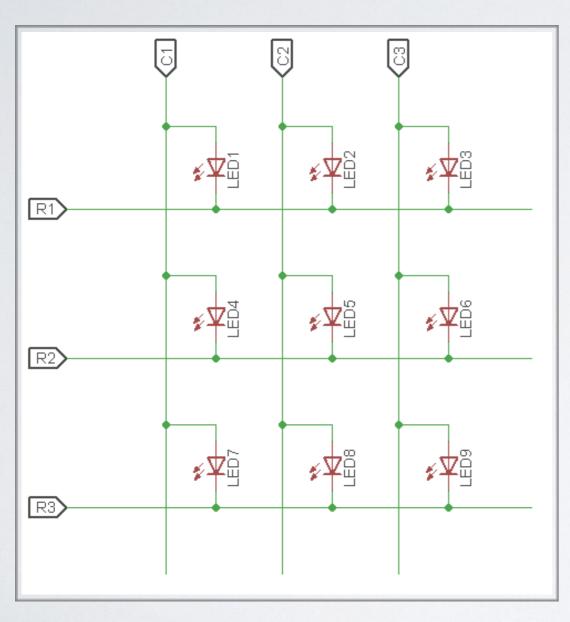


Conexões individuais aos catodos de cada display controlam qual dos displays é aceso.

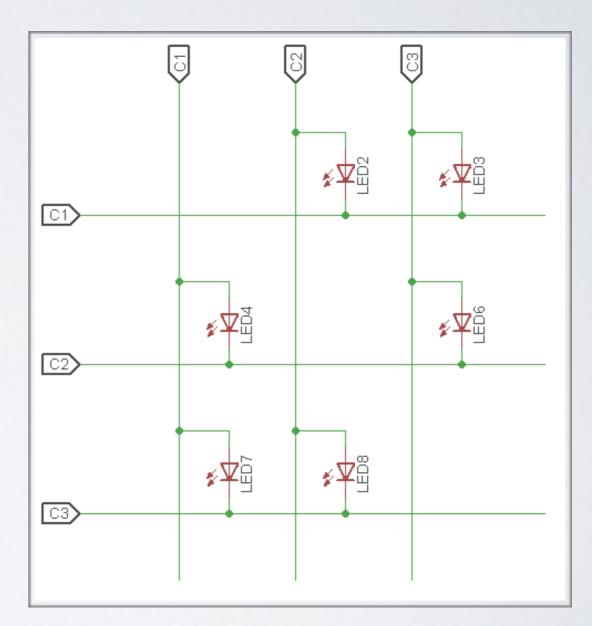


Um display é aceso por vez.

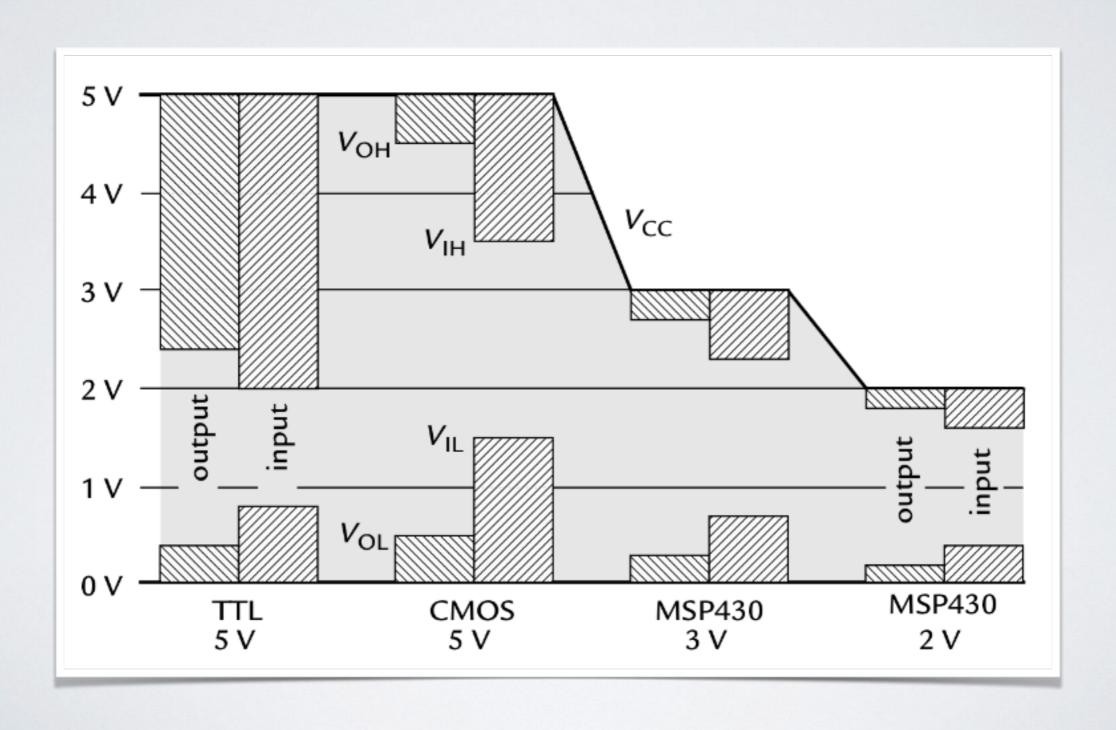


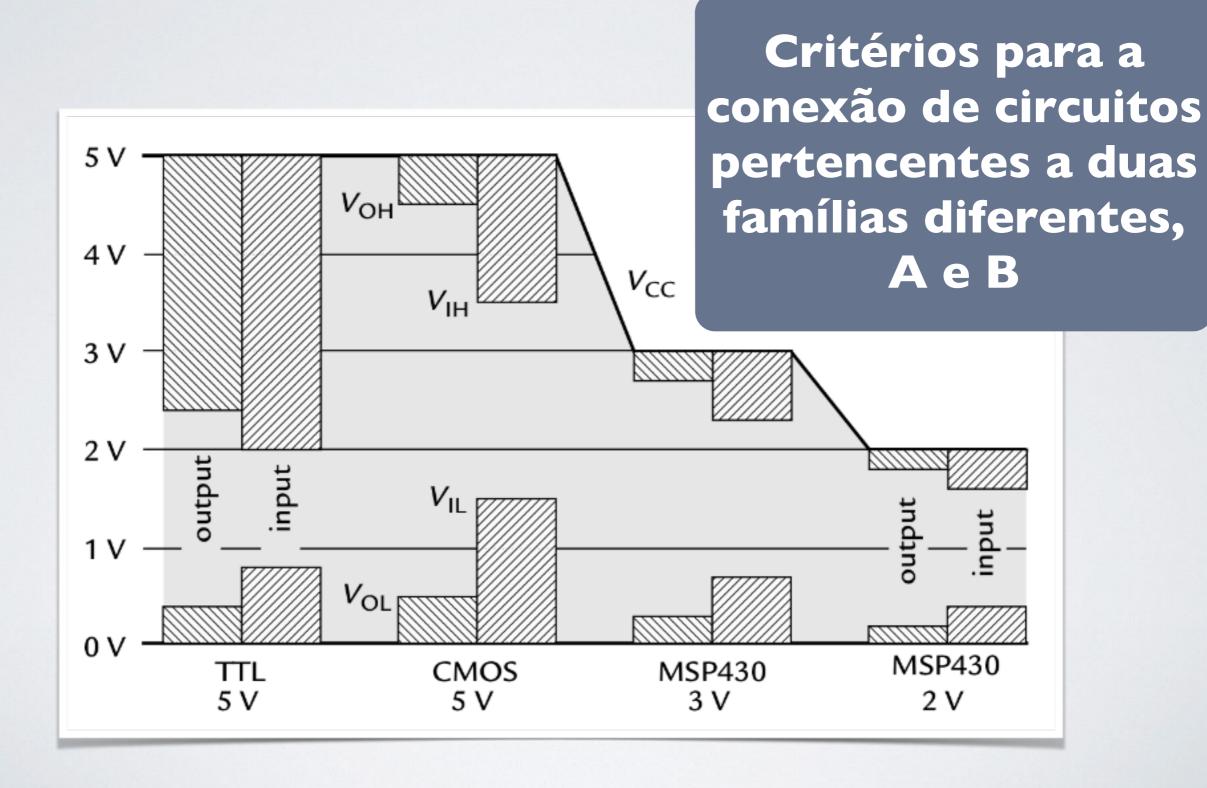


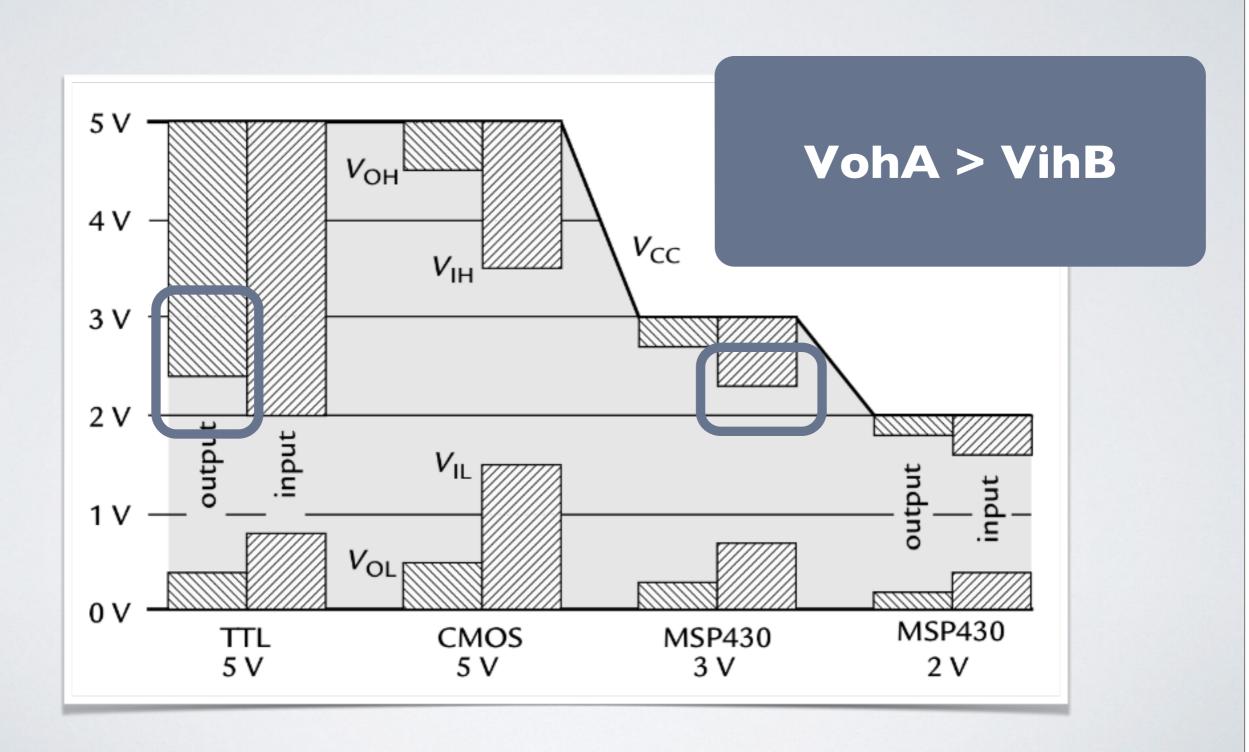
LEDs multiplexados

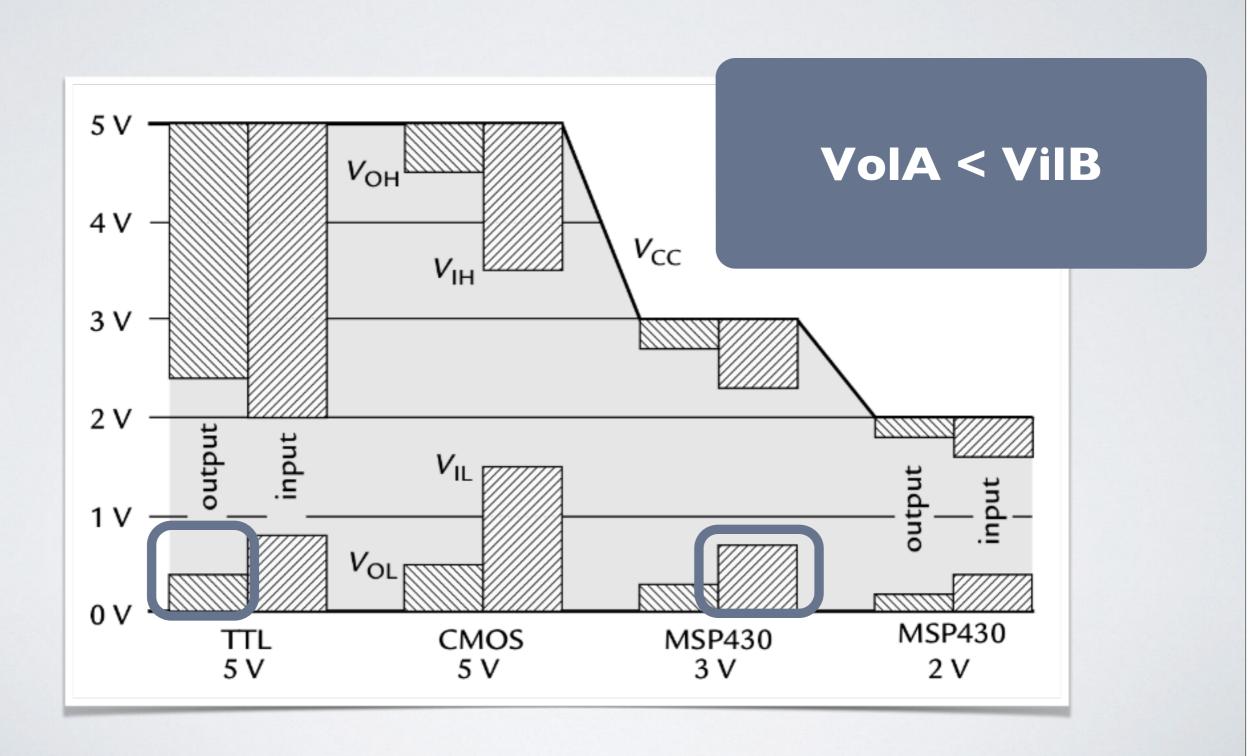


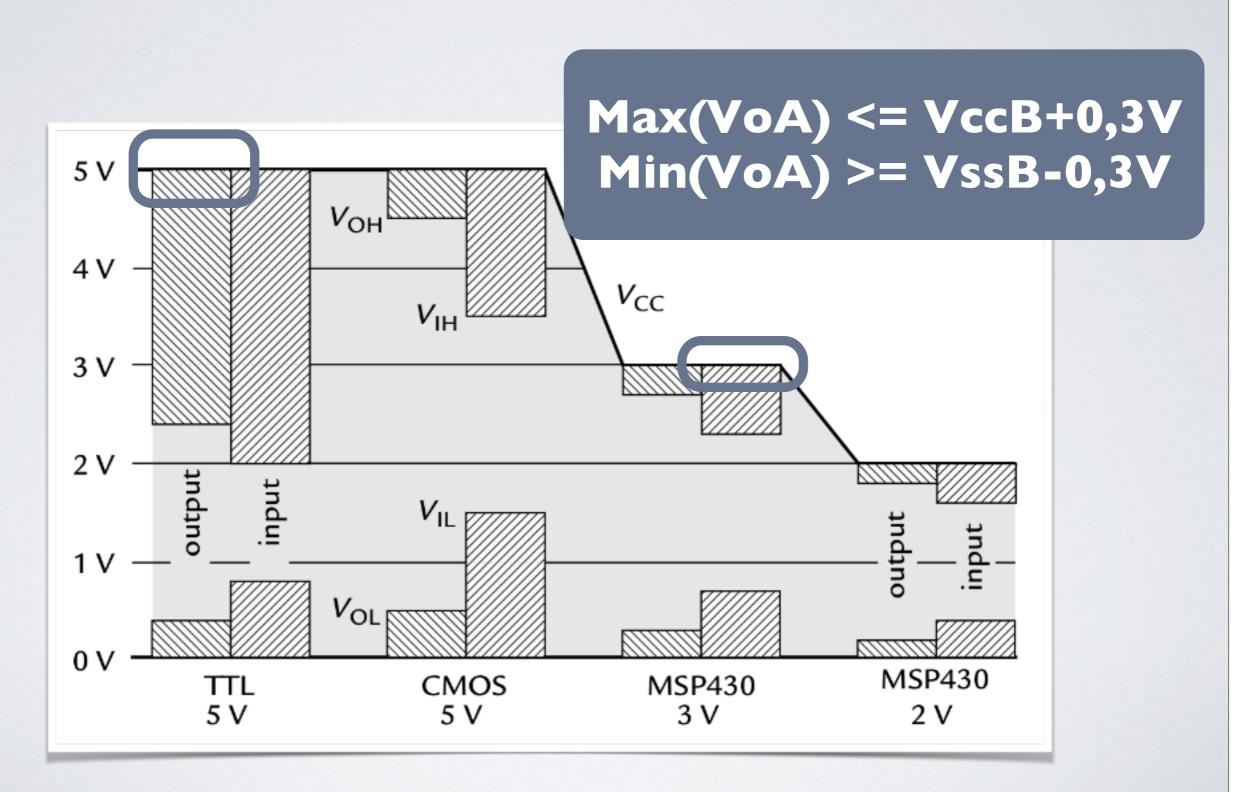
LEDs com charlieplexing

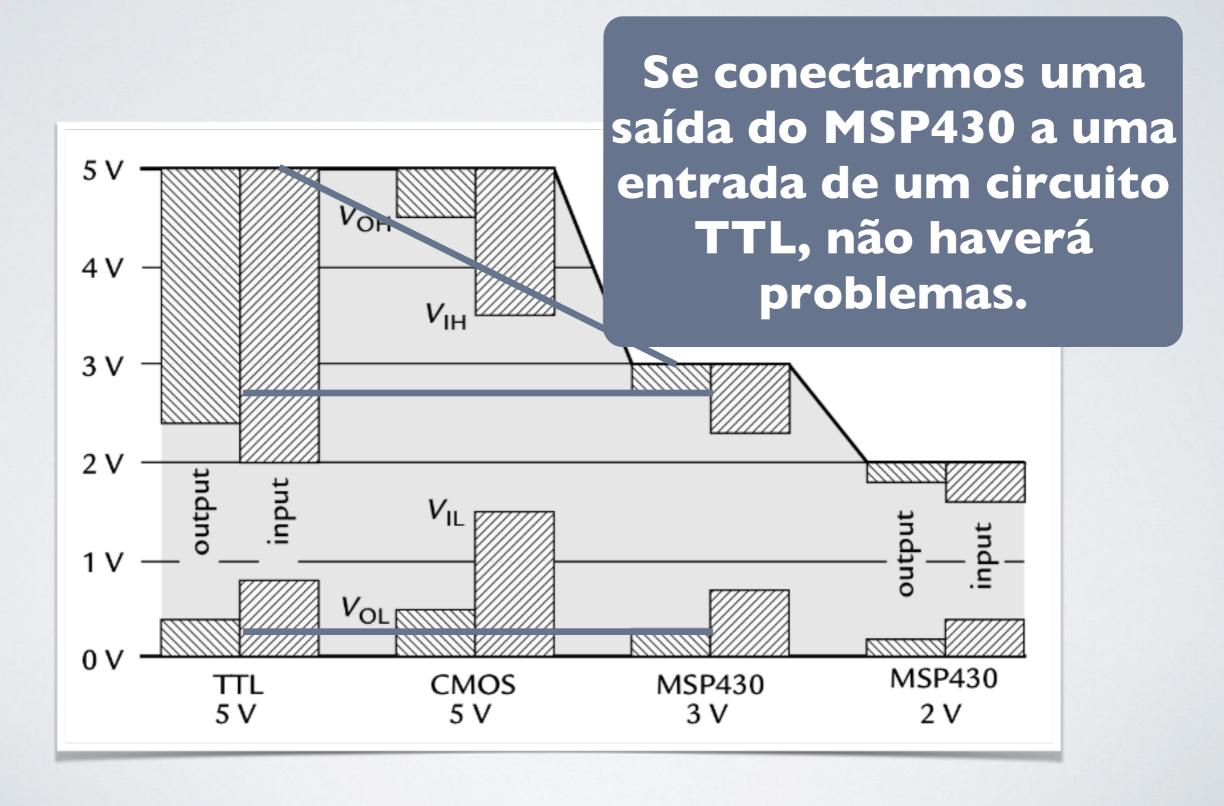


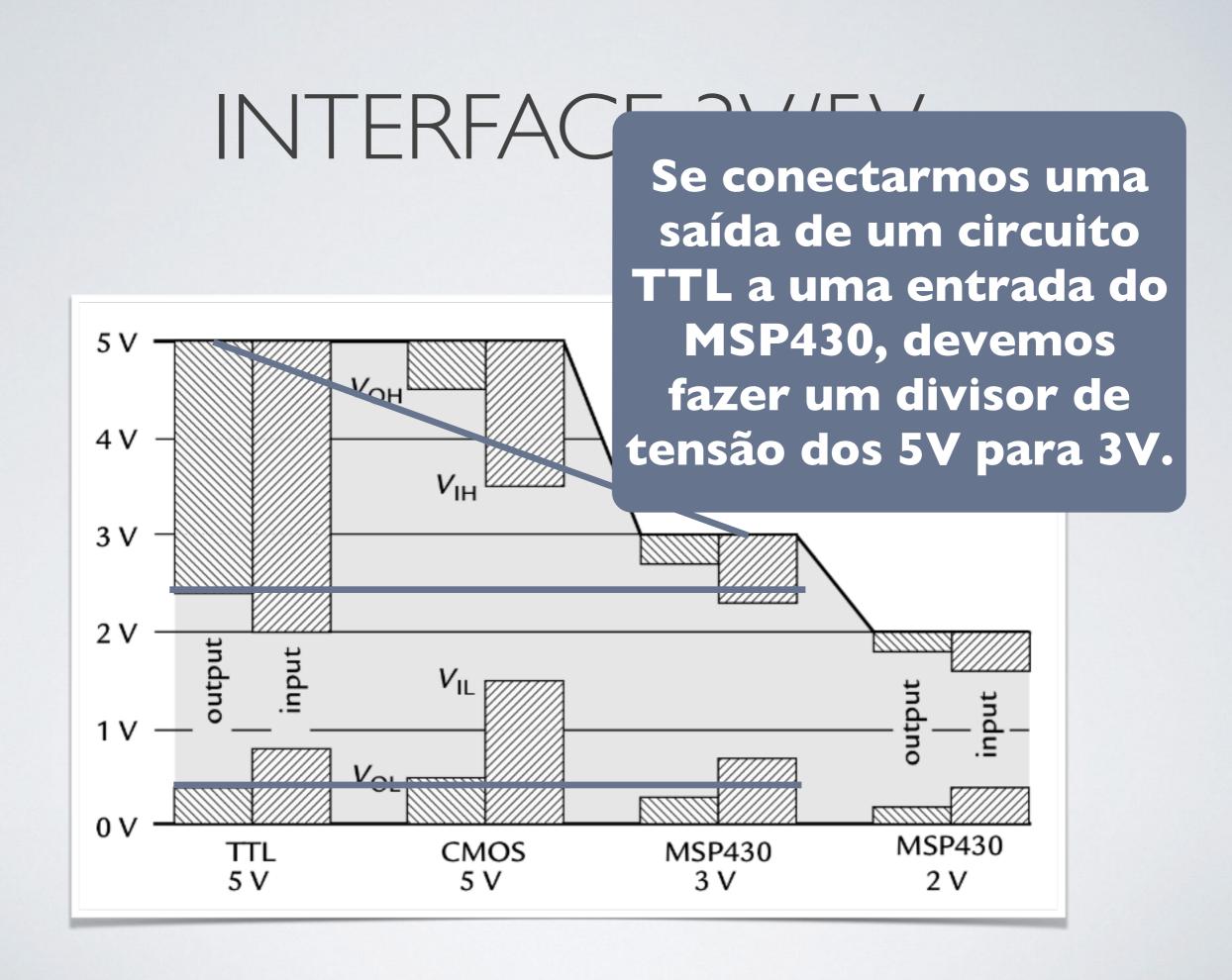


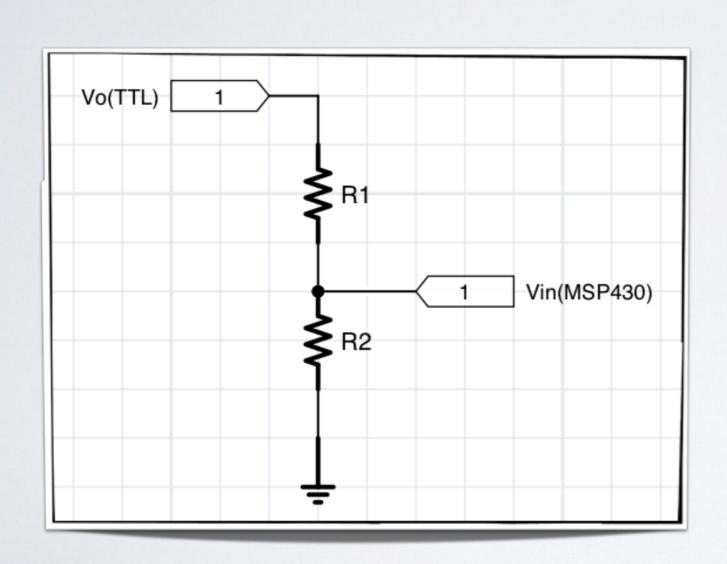










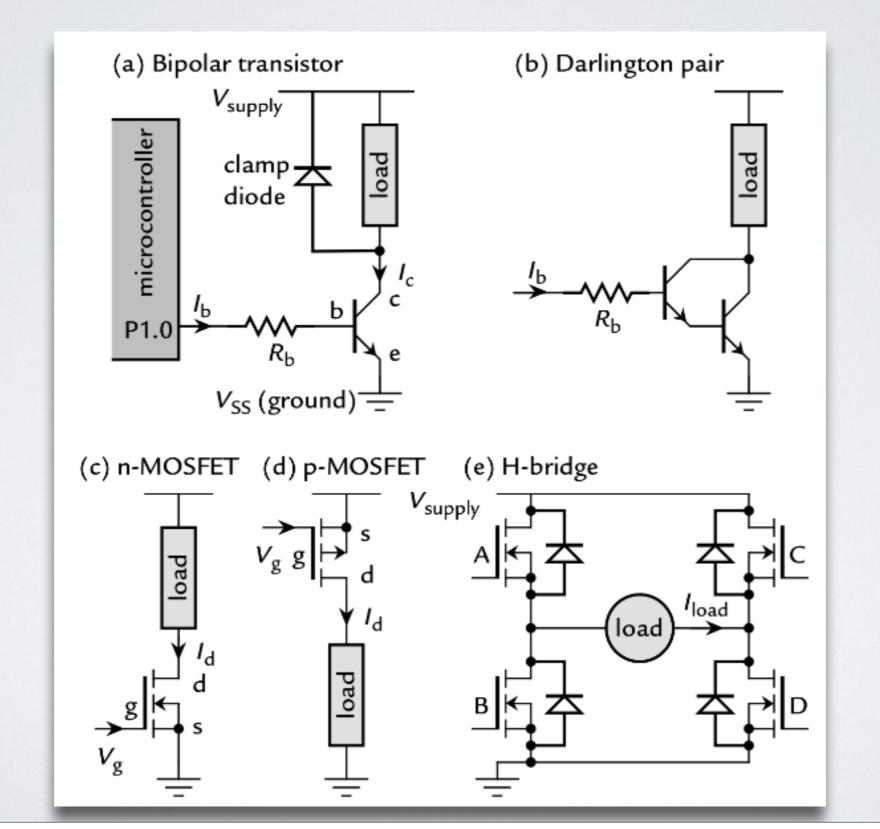


```
Vin/Vo = 3,0/5,0 = R2/(R1+R2)
```

$$R2 = 1,5 RI$$

$$RI = 10 \text{ kOhm}$$

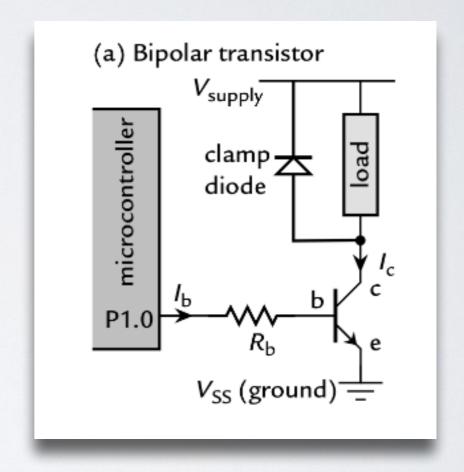
$$R2 = 15 \text{ kOhm}$$



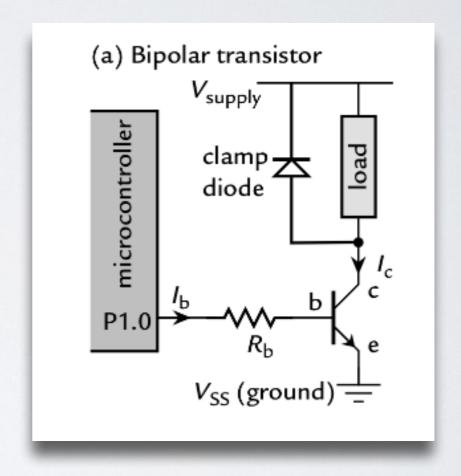
Descubra a corrente que a carga (load) necessita.

Por exemplo, 500mA

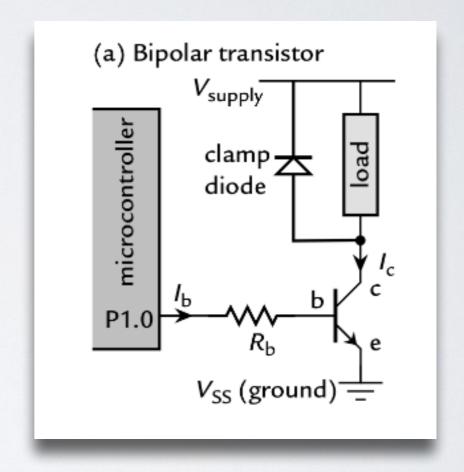
(lc = 500mA).



Obtenha um transistor que aguente esta corrente de coletor, lc.

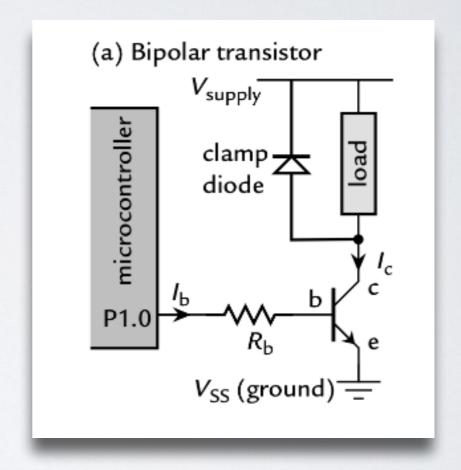


Descubra o beta típico do transistor (também conhecido como hfe), onde lc = beta lb.

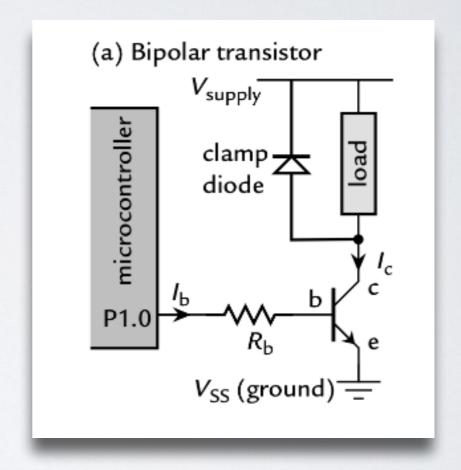


Sabendo que Vbe = 0,7V, calcule o valor de Rb:

Rb = (Vcc-Vbe)/lb = (Vcc-Vbe)*beta/lc



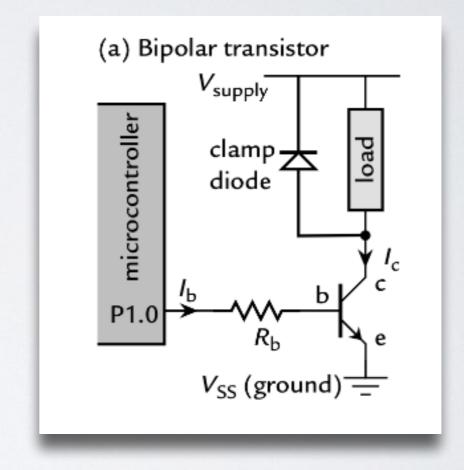
Por exemplo, para fornecer uma corrente de 50 mA a uma carga utilizando um transistor com beta = 50, temos:



Rb = (3-0.7)*50/0.050

= 2300 Ohms.

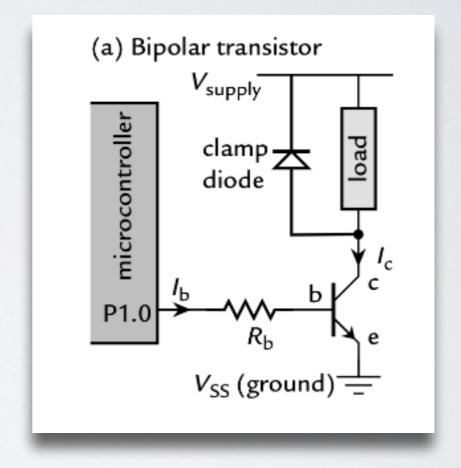
Repare que o MSP430 não pode fornecer 50mA, mas com este circuito, ele fornece lb = lc / beta = lmA.



E se a carga necessitar de 500mA?

1b = 0.5/50 = 10mA

Ib é maior do que o recomendado para portas digitais do MSP430.

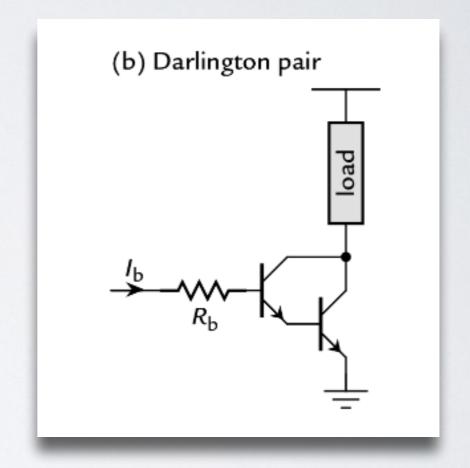


Solução: par Darlington

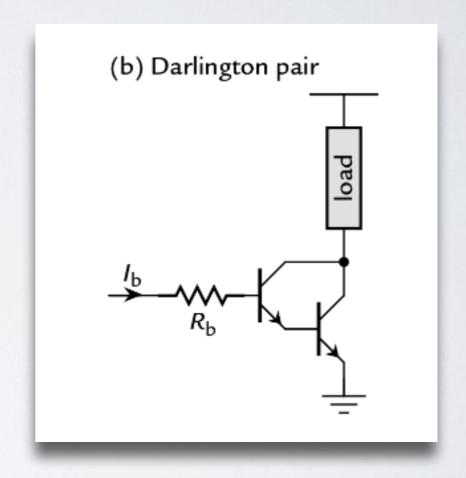
 $lc = lb * beta^2$

Rb = (Vcc-2*Vbe)/Ib

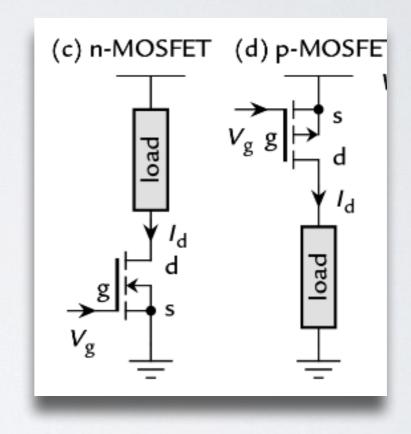
= $(Vcc-2*Vbe)/lb*beta^2$



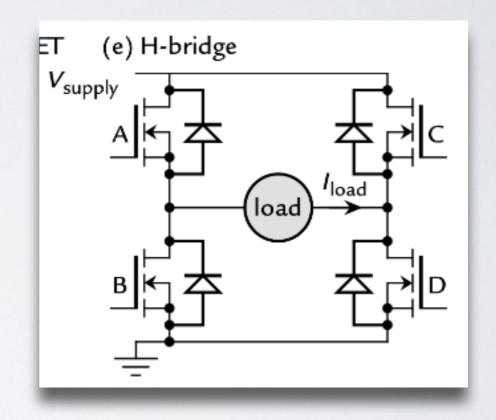
Se Ic = 500mA, Ib = 0.5/50/50 = 200uA Rb = (3-2*0.7)/0.0002= 8 kOhm



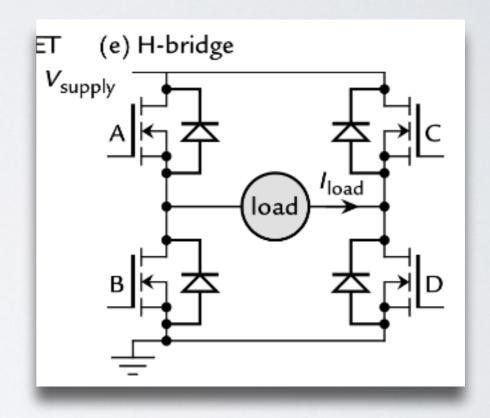
Com MOSFETs de potência, não é necessário utilizar resistores.



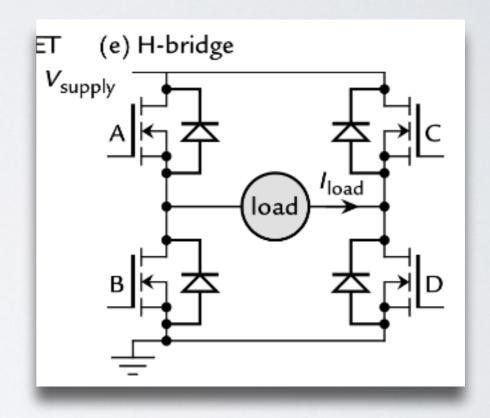
A ponte H utiliza 4 pinos digitais, permitindo controlar a direção em que um motor gira.

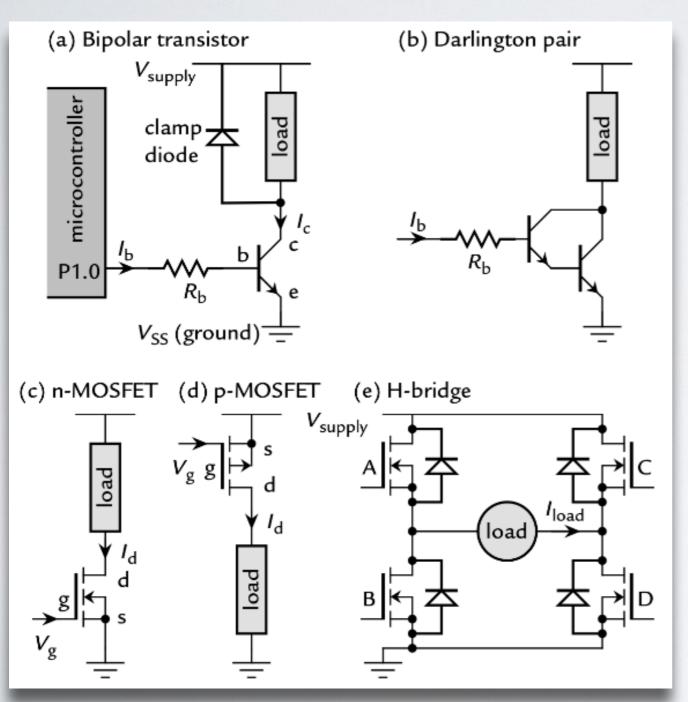


Se os transistores A e D conduzirem, e os transistores B e C não conduzirem, o motor gira em um sentido.



Se os transistores B e C conduzirem, e os transistores A e D não conduzirem, o motor gira no outro sentido.





Os diodos são incluídos quando a carga é indutiva, protegendo os componentes eletrônicos dos circuitos quando estas cargas são desligadas.

O acionamento de circuitos em corrente alternada com o MSP430 pode ser feito com outros componentes, tais como relés, TRIACs, SCRs, transformadores, entre outros.