

UNIVERSIDAD DE COSTA RICA

IE-0624 LABORATORIO DE MICROCONTROLADORES

Laboratorio # 2

Freddy Zúñiga Cerdas

A45967

Profesor

MARCO VILLALTA FALLAS

May 11, 2022

1 Introducción

En el presente trabajo se creó un circuito capaz de emular el funcionamiento de un semáforo vehicular y un semáforo peatonal, para ello se usaron componentes eléctricos y un microcontrolador ATTiny4313.

El circuito final se compone de tres partes fundamentales, el circuito de entrada, creado para evitar picos de tensión propios de los interruptores, el microcontrolador que lleva cargado un programa desarrollado en C para controlar los LEDs que representan a los semáforos según lo que indique el pulsador y finalmente el circuito de salida que se compone de resistencias y los LEDs que deben ser controlados.

Con la implementación propuesta se logró hacer funcionar el circuito según las especificaciones, los valores calculados teóricamente fueron alcanzados según como se muestra en los resultados finales.

En el siguiente repositorio de Github puede verse el avance realizado tanto en este pdf, como en el código C creado:

<https://github.com/DarkgamblerMaster/laboratorio02Microcontroladores>

2 Nota Teórica

En este apartado se mostrarán algunas características del microcontrolador así como la justificación de la utilización de los componentes externos y el diagrama de flujo del firmware creado para el microcontrolador.

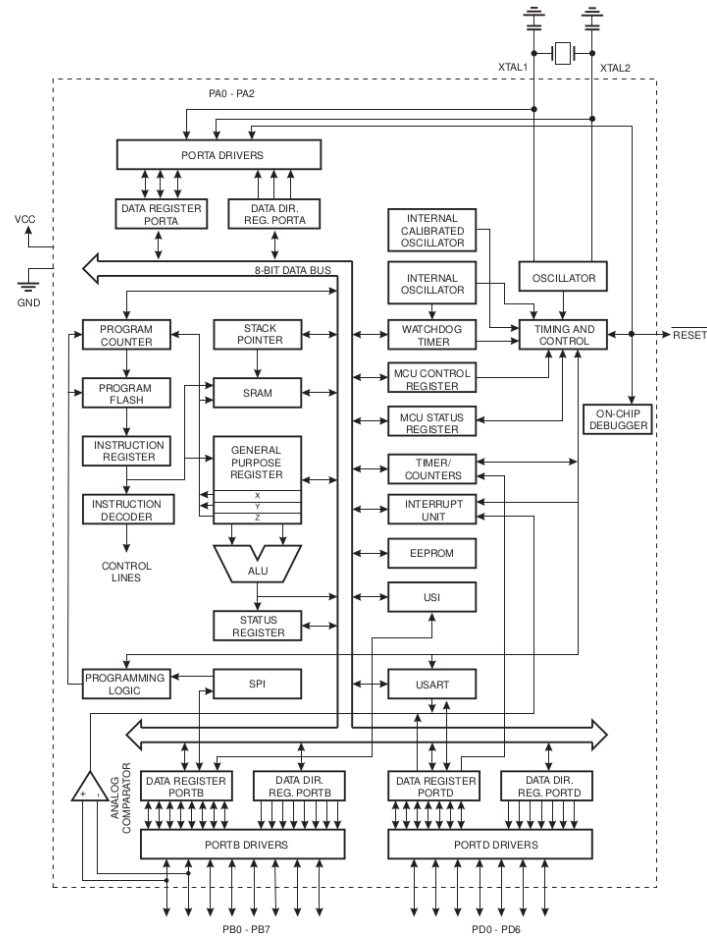
2.1 Microcontrolador ATtiny4313

2.1.1 Características Generales

El microcontrolador ATTiny4313 cuenta con las siguientes características generales:

- Microcontrolador AVR de 8 bits.
- Arquitectura RISC/Harvard.
- 2/4Kb Flash, 128/258 bytes de SRAM y 128/258 bytes de EEPROM.
- 18 GPIOs agrupados en 3 puertos.
- Timer/Counters de 8 y 16 bits.
- 4 canales PWM y comparador analógico.
- USI, USART.

En la Figura 1 se muestra en detalle el diagrama de bloques del microcontrolador.



2.1.3 Diagrama de Pines

En la Figura 2 se muestra el diagrama de pines del microcontrolador.

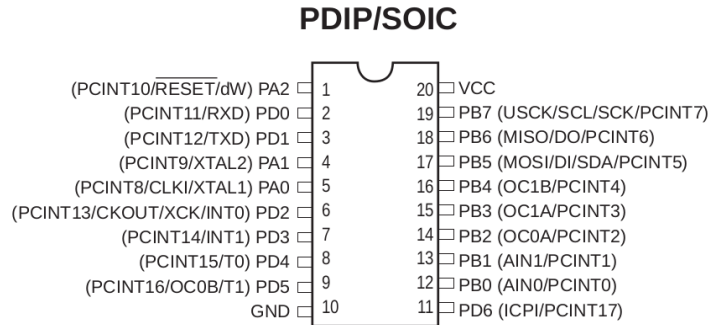


Figura 2: Diagrama de Pines del ATtiny4313 [1]

2.1.4 Características Eléctricas

En la Figura 3 se muestran las características eléctricas del microcontrolador.

Operating Temperature	-55°C to +125°C
Storage Temperature	-65°C to +150°C
Voltage on any Pin except $\overline{\text{RESET}}$ with respect to Ground	-0.5V to $V_{CC}+0.5V$
Voltage on $\overline{\text{RESET}}$ with respect to Ground	-0.5V to +13.0V
Maximum Operating Voltage	6.0V
DC Current per I/O Pin	40.0 mA
DC Current V_{CC} and GND Pins	200.0 mA

Figura 3: Características Eléctricas del ATtiny4313 [1]

2.2 Firmware del Circuito

En la Figura 4 se muestra el diagrama de flujo para la máquina de estados que se ideó para resolver este laboratorio. El nombre de los estados significa lo siguiente, el primer color corresponde al color del semáforo vehicular, mientras que el segundo color corresponde al semáforo peatonal, de tal manera que un estado como "RED_GREEN" quiere decir luz roja del semáforo vehicular encendida y luz verde del semáforo peatonal encendida. Las letras únicas en mayúscula (A, B, ... F) quieren decir que se cumplió el tiempo máximo de permanencia en el estado, mientras que "flag" es una variable que es activada por la interrupción y es desactivada cuando la máquina está en el estado "RED_GREEN".

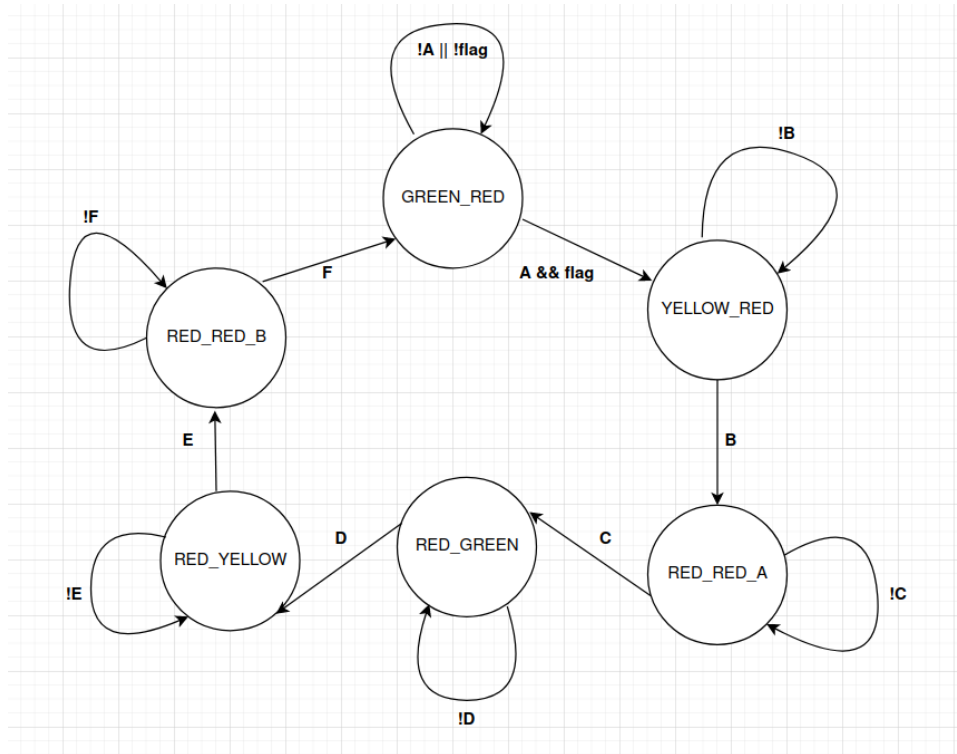


Figura 4: Diagrama de flujo del firmware [imagen propia]

2.3 Componentes Electrónicos Complementarios

El sistema que resuelve el problema planteado para este proyecto requiere de componentes electrónicos complementarios, estos se muestran en la siguiente tabla junto con el componente principal, que es el microcontrolador.

Código	Tipo	Característica	Cantidad	Precio	Subsistema
ATtiny4313	Microcontrolador	-	1	1669	Microcontrolador
-	Capacitor	10 μ F	1	190	Entrada
-	Pulsador	-	1	99	Entrada
-	Resistencia	100 Ω	1	199	Entrada
-	Resistencia	240 Ω	1	199	Entrada
-	Resistencia	150 Ω	6	199	Salida
-	LED 5mm	2.1 V , 15 mA	6	55	Salida

Tabla 1: Información de los componentes utilizados

2.4 Diseño de los circuito Complementarios

Los dos circuitos complementarios serán explicados en detalle a continuación, mientras que el diseño del firmware se explicará en la siguiente sección.

2.4.1 Circuito de Entrada

El circuito de entrada se compone de un pulsador y un circuito RC para controlar los picos de tensión al accionar el pulsador. El RC es un poco más complejo debido a que el microcontrolador requiere una resistencia de pull down. Para este circuito se debía determinar el valor de dos resistencias y un capacitor conociendo ciertos datos:

- La tensión de entrada al PIN 6 del microcontrolador debe ser superior a 3 V ya que es suficiente tensión para que el microcontrolador reconozca como un valor en alto.
- El capacitor debe cargarse a su valor final en un tiempo no mayor a 5 ms, un tiempo mucho menor a la velocidad de reacción que puede tener un ser humano al pulsar un botón.

En la Figura 5 se muestra el esquemático del circuito de entrada, con este y un poco de cálculo se obtendrán los valores para las resistencias y la capacitancia.

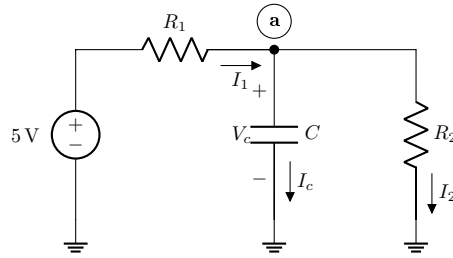


Figura 5: Esquemático del Circuito entrada [imagen propia]

Aplicando Ley de Corrientes de Kirchhoff en el nodo a, obtenemos que:

$$\frac{5 - V_c}{R_1} = C \frac{dV_c}{dt} + \frac{V_c}{R_2} \quad (1)$$

Reacomodando la ecuación llegamos a:

$$\frac{dV_c}{dt} + \frac{R_1 + R_2}{CR_1 R_2} \cdot V_c = \frac{5}{CR_1} \quad (2)$$

sea $a = \frac{R_1 + R_2}{CR_1 R_2}$ y $b = \frac{5}{CR_1}$ tenemos que:

$$\frac{dV_c}{dt} + aV_c = b \quad (3)$$

Claramente el factor integrante para resolver este problema será: e^{at} , multiplicando esto a ambos lados de (3) y luego agrupando tenemos que:

$$\begin{aligned} e^{at} \frac{dV_c}{dt} + aV_c e^{at} &= b e^{at} \\ \frac{d}{dt} [e^{at} V_c] &= b e^{at} \\ d[e^{at} V_c] &= b e^{at} dt \end{aligned}$$

Integrando a ambos lados y luego despejando:

$$e^{at}V_c = \frac{b}{a}e^{at} + k$$

$$V_c = \frac{b}{a} + ke^{-at}$$

Suponiendo que en $t = 0$, $V_c(0) = 0$ (capacitor está descargado en el tiempo 0) entonces $k = -\frac{b}{a}$, por lo que:

$$\boxed{V_c = \frac{b}{a} [1 - e^{-at}]}$$
 (4)

Sabemos por tanto que b/a es el valor de la tensión en régimen permanente, y fijaremos tal valor en 3.5 V :

$$\frac{b}{a} = \frac{5R_2}{R_1 + R_2} = 3.5$$

manipulando la ecuación se obtiene la relación entre las resistencias:

$$\boxed{R_2 = \frac{7}{3}R_1}$$
 (5)

Por otro lado sabemos por los requerimientos mencionados antes que $5\tau \leq 5 \text{ ms}$

$$5\tau = \frac{5}{a} = \frac{5CR_1}{R_1 + R_2}$$
 (6)

Utilizando la relación de las resistencias obtenida anteriormente tenemos que:

$$5\tau = \frac{7CR_1}{2} \leq 5 \times 10^{-3}$$
 (7)

despejando C obtenemos finalmente la relación entre C y R_1 :

$$\boxed{C \leq \frac{1}{700R_1}}$$
 (8)

Por lo que tomando un R_1 definimos ya todos los valores:

$$\boxed{R_1 = 100 \Omega, R_2 = 233.33 \Omega, C = 10 \mu\text{F} \leq 14.29 \mu\text{F}}$$
 (9)

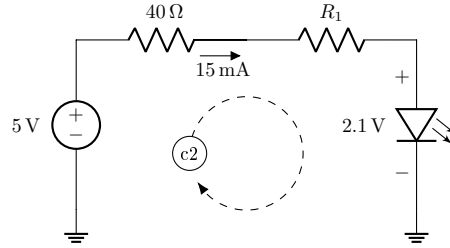


Figura 6: Esquemático del Circuito de línea que maneja 1 LED [imagen propia]

2.4.2 Circuito de Salida

El circuito de salida está compuesto por 6 resistencias y 6 LEDs, que componen 6 circuitos independientes conectados a 6 pines del microcontrolador, cada circuito consta de una resistencia y un LED. Para las características de fábrica de los componentes se pueden calcular los valores requeridos para las resistencias y los LEDs. La resistencia de 40Ω obedece a una medida empírica en el microcontrolador que al manejar una carga actúa como una fuente ideal en serie con una resistencia.

Aplicando LTK en c2 y despejando R_1

$$-5 + 40 \cdot 15 \times 10^{-3} + R_1 \cdot 15 \times 10^{-3} + 2.1 = 0 \Rightarrow \quad (10)$$

$$R_1 = \frac{5 - 40 \cdot 15 \times 10^{-3} - 2.1}{15 \times 10^{-3}} \Rightarrow \quad (11)$$

$$\boxed{R_1 = \frac{460}{3} \approx 153.33\Omega} \quad (12)$$

Bibliografía

- [1] ATMEL Corporation, *8-bit AVR Microcontroller with 2/4K Bytes In-System Programmable Flash ATtiny2313A ATtiny4313*, 2011.