# Sistemes Digitals i µProcessadors

Curs 2020-2021

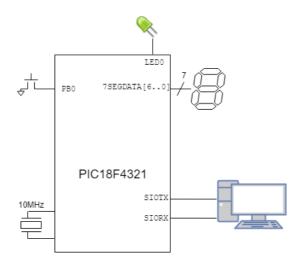
# Sessió 1. Be cooperative my friend

### Objectius de la sessió

- 1. Aprendre a utilitzar el TAD Timer.
- 2. Aprendre a programar un microcontrolador en C.

#### Enunciat

Tenim un PIC18F4321 amb el següent *hardware* connectat:



Cal que el microcontrolador realitzi les següents operacions:

- En un primer moment, el display de 7segments mostrarà un "0". Cada vegada que es premi un polsador (amb rebots de 20 ms.), caldrà incrementar el nombre mostrat en una unitat i, quan s'arribi al número "9" es tornarà a mostrar el número "0".
- Paral·lelament a tot això, el LEDO haurà d'estar mostrant un PWM de freqüència igual a 50Hz i duty cycle proporcional al nombre que es mostra en el display (cal tenir una resolució de 2ms).
- A més a més, el microcontrolador estarà connectat a un ordinador mitjançant el canal sèrie i escoltant fins a rebre el caràcter 'R' o el caràcter 'M' (qualsevol altre caràcter s'haurà d'ignorar). Quan es rebi el caràcter 'R', el microcontrolador haurà d'emmagatzemar el valor que s'està mostrant actualment en el display de 7 segments i s'haurà de tornar a mostrar la combinació "0" pel display. En canvi, quan es rebi el caràcter 'M', s'hauran d'enviar des del microcontrolador els últims 10 números emmagatzemats separats per un guió (-) i, finalment, la mitjana geomètrica d'aquests valors. Cal que tots els valors enviats pel canal sèrie estiguin en ASCII.



## Sistemes Digitals i µProcessadors Sessió 1 Curs 2020-2021

A continuació es mostra un exemple de la trama que hauria d'enviar el microcontrolador si les últimes dades emmagatzemades fossin 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 0, 9:

"1-2-3-4-5-6-7-8-0-9-0" (En ASCII)

El baudrate del sistema haurà de ser de 9600 bauds, podeu escollir la freqüència del mateix.

#### Passos a realitzar

- 1- Diagrama de TADs del sistema.
- 2- Diccionari.
- 3- Diagrama de tots els motors del sistema.
- 4- Implementació de tots els .c i .h del problema, comprovant que funcionin fent servir la placa de test.
- 5- Mesura la incertesa cooperativa del teu sistema (temps que hi ha entre dues crides consecutives del mateix motor).