

# Trasmissione seriale su Arduino

*Scopo di questa attività è analizzare la struttura di un segnale seriale*

## Fase 1: analisi del segnale con oscilloscopio (in coppia)

*Analizzare il segnale prodotto da Arduino mediante un print*

- a) Sviluppare un semplice programma su Arduino che scriva su seriale (a velocità 300 bps) un singolo carattere (sempre lo stesso) ogni mezzo secondo; verificarne il funzionamento con la finestra del monitor seriale
- b) Analizzare il contenuto della pagina <https://www.vincenzov.net/tutorial/rs232/seriale.htm>
- c) Analizzare con l'oscilloscopio il segnale presente sul piedino **tx**

## Fase 2: ricezione del segnale seriale da programma Arduino (in coppia)

*Sviluppare una coppia di programmi, uno che occupi dell'invio e l'altro della ricezione*

### a) Invio

1. il programma di invio in realtà si occupa di ricevere un dato da PC via seriale e reinviarlo sulla seriale stessa, alla quale sarà però connesso un secondo Arduino
2. per inviare un dato da PC ad Arduino si può usare una qualsiasi delle applicazioni di lettura/scrittura su seriale, ad esempio *Putty* o lo stesso monitor seriale all'interno dell'IDE di Arduino. (vedi a titolo di esempio [Serial.read\(\)](#))
3. il dato letto e reinviato dovrà essere un singolo carattere non seguito da alcun *newline* o *carriage return* (selezionare l'opzione opportuna sul monitor seriale)
4. la velocità consigliata di trasmissione è 1200 bps
5. connettere (oltre a *GND*) il piedino **tx** dell'Arduino dove gira il programma di invio con un input digitale del secondo Arduino dove girerà il programma di ricezione

### b) Ricezione

1. Il programma di ricezione dovrà monitorare in continuazione l'input digitale al quale è connesso il **tx** dell'Arduino di invio
2. La linea è normalmente nello stato alto
3. Il *bit di start* è un bit a 0, quindi appena viene monitorato tale bit significa che a partire da quel momento stanno iniziando ad arrivare gli 8 bit del dato preceduti appunto dal *bit di start*
4. A partire da tale momento il programma inizierà a campionare la linea per leggere il valore degli 1+8 bit in arrivo (il primo sempre a zero)
5. Conviene effettuare il campionamento al centro di ciascun bit per essere certi di non trovarsi su di un fronte
6. Il calcolo delle temporizzazioni deve essere effettuato in modo preciso: usare [delayMicroseconds](#)
7. Memorizzare il valore dei bit ricevuti all'interno di un array e procedere alla stampa una volta che tutto il byte è stato ricevuto: prestare attenzione al fatto che i bit vengono inviati a partire dal bit più basso (destra)