Universidade Federal de Ouro Preto

Instituto de Ciência Exatas e Aplicadas

Departamento de Engenharia Elétrica

Laboratório de Microprocessadores e Microcontroladores - CEA580

Prática 3

Alunos: Matheus Fernandes Gomes e Graziele de Cassia Rodrigues

Matrículas: 17.2.5941 e 21.1.8120

Objetivos

Compreender o princípio de funcionamento das instruções lógicas, de deslocamento e de salto.

Referências

Mazidi and Naimi "The STM32F103 Arm Microcontroller and Embedded Systems", Cap. 3 e 4.

Installing the Keil for STM32F10x step by step tutorial

STM32 Assembly Programming in Keil step by step tutorial

Lista de Materiais

Hardware

Item	Descrição	Quantidade
1	STM32F103C8 Blue Pill	1
2	ST-Link V2	1
3	Protoboard	1
4	Push-Button	4
5	Resistor 1k	2
6	Led	2
7	Cabos para conexão	

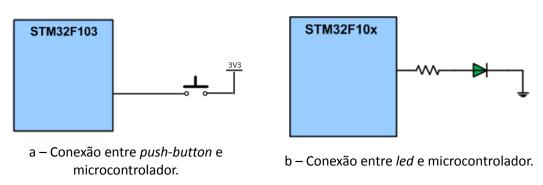
Software

Descrição	Link para download	
Keil IDE - MDK-ARM	http://www.keil.com/	
Keil.STM32F1xx_DFP.2.4.0.pack	https://www.keil.com/dd2/pack/	

Conexões elétricas

A Figura 1 apresenta o esquema de ligação que deverá ser utilizado para conexão entre microcontrolador, chaves e leds.

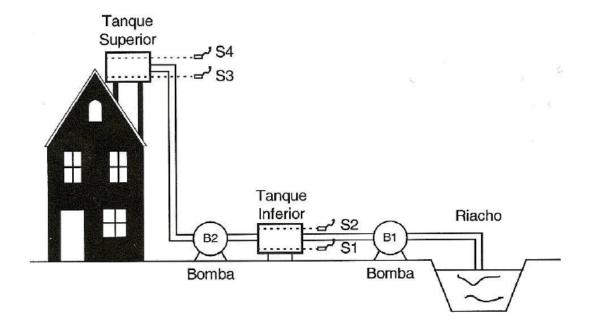
Figura 1 – Conexão entre microcontrolador, chaves e leds.



Problema

A Figura 1 apresenta o modelo de um sistema hidráulico utilizado por uma empresa de abastecimento de água. O sistema apresentado é utilizado para bombear água de um riacho até a caixa d'água de um edifício.

Figura 1 – Sistema hidráulico utilizado para enviar água até a caixa d'água de um edifício.



Especificações do sistema hidráulico

Bombeamento de água

O sistema utiliza duas bombas hidráulicas:

- Bomba B1: bombeia água do riacho até o tanque inferior;
- Bomba B2: bombeia água do tanque inferior até o tanque superior.

Sensores de nível

O sistema possui dois sensores de nível para cada tanque:

- S1 e S2: tanque inferior
- S3 e S4: tanque superior.

Cada sensor apresenta dois níveis lógicos de saída:

- 0: nível de água baixo;
- 1: nível de água alto.

Condições de operação dos tanques

Tanque inferior

- S1 = 0 e S2 = 0: tanque com nível baixo;
- S1 = 1 e S2 = 0: tanque com nível intermediário;
- S1 = 1 e S2 = 1: tanque com nível alto;

Tanque superior

- S3 = 0 e S4 = 0: tanque com nível baixo;
- S3 = 1 e S4 = 0: tanque com nível intermediário;
- S3 = 1 e S4 = 1: tanque com nível alto;

Condições de operação das bombas

Bomba 1

- ON: sempre que o nível do tanque inferior for baixo;
- OFF: somente quando o nível do tanque inferior for alto.

Bomba 2

- ON: sempre que o nível do tanque superior for baixo, desde que o nível do tanque inferior seja intermediário ou máximo;
- OFF: somente quando o nível do tanque superior for alto.

Especificações do projeto

Para resolver as atividades apresentadas na sequência, deve-se utilizar instruções lógicas, de deslocamento e de salto. Além disso, deve-se realizar as conexões elétricas listadas abaixo:

Sensores

- Chave S1: Conectar ao pino PA0
- Chave S2: Conectar ao pino PA1
- Chave S3: Conectar ao pino PA2
- Chave S4: Conectar ao pino PA3

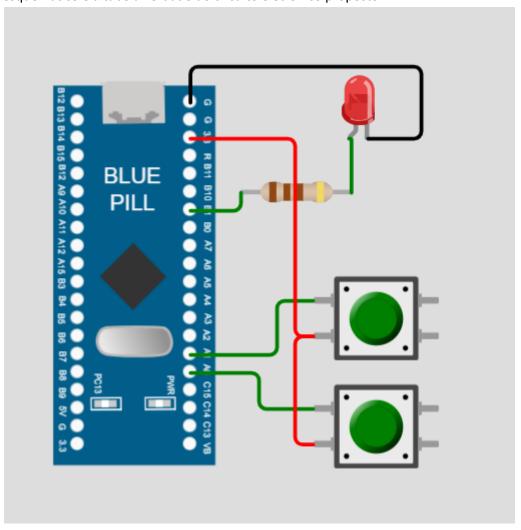
Bombas

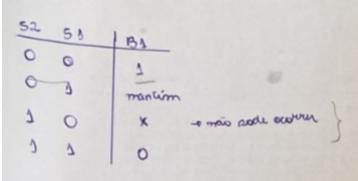
- Bomba 1: conectar led vermelho ao pino PBO
- Bomba 2: conectar led verde ao pino PB1

Atividades

1 – Controle da bomba B1

a) Projete um circuito digital para controlar a bomba B1. Apresente o diagrama esquemático e a tabela verdade do circuito eletrônico proposto.





B1 = S2'S1' + S2S1B1_antes

 Escreva um algoritmo usando instruções em Assembly para implementar a função lógica que representa o circuito projetado. Apresente o algoritmo desenvolvido, comentando as partes principais.

```
CONTROLE_BOMBA1

AND R5, R1, R2 ;quando S1 e S2 pressionados R5 é 1

CMP R5, #1 ;se R5 é 1 tanque inferior está cheio

BEQ DESLIGA_BOMBA1 ;desliga_bomba1

B LIGA_BOMBA1 ;liga bomba_1

DESLIGA_BOMBA1

MOV R11, #0

MOV R9, R11

B BOMBA2

LIGA_BOMBA1

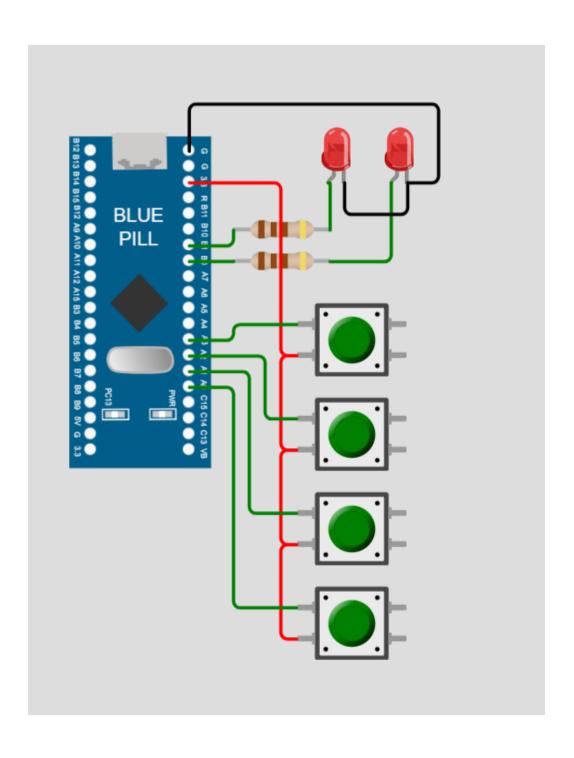
MOV R11, #1

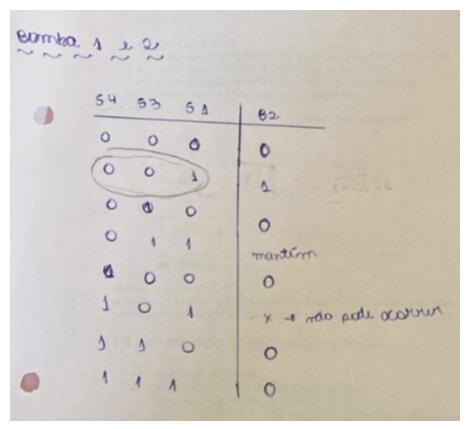
MOV R9, R11

B CONTROLE_BOMBA1
```

2 - Controle das bombas B1 e B2

a) Projete um circuito digital para controlar as bombas B1 e B2. Apresente o diagrama esquemático e a tabela verdade do circuito eletrônico proposto.





 $B2 = (S4' S3'S1) + (S4'S3S1B2_antes)$

 Escreva um algoritmo usando instruções em Assembly para implementar a função lógica que representa o circuito projetado. Apresenta o algoritmo desenvolvido, comentando as partes principais.

```
RCC_APB2ENR EQU 0x40021018
GPIOA_CRL
             EQU 0x40010800
GPIOA CRH
             EQU 0x40010804
GPIOA_IDR
             EQU 0x40010808
GPIOA_ODR
             EQU 0x4001080C
GPIOB CRL
             EQU 0x40010C00
GPIOB_CRH
             EQU 0x40010C04
GPIOB_IDR
             EQU 0x40010C08
GPIOB_ODR
             EQU 0x40010C0C
      EXPORT main
      AREA MAIN, CODE, READONLY
 main
             R1,=RCC_APB2ENR
      LDR
      LDR R0,[R1]
      ORR RO,RO,#0xFC
                                 ;enable the clocks for GPIOs
      STR R0,[R1]
```

```
LDR R1,=GPIOB CRL
       LDR R0,=0x33333333
       STR R0,[R1]
                                     ;PBO to PB7 as outputs
       LDR R1,=GPIOB CRH
       LDR R0,=0x33333333
       STR R0,[R1]
                                     ;PB8 to PB15 as outputs
       LDR R1,=GPIOA_CRL
       LDR R0,=0x88888888
       STR R0,[R1]
                                     ;PAO to PA7 as inputs
       LDR R1,=GPIOA_CRH
       LDR R0,=0x88888888
       STR R0,[R1]
                                     ;PA8 to PA15 as inputs
       LDR R1,=GPIOA_ODR
       LDR R0,=0x0000
       STR R0,[R1]
                                     ;PA0 to PA15 pull-down
LOOP
       ; LEITURA DOS SENSORES
               R10,=GPIOA_IDR
       LDR
       LDR
              R0,[R10]
                                     ;R0 = value of GPIOA_IDR
       ;SENSORES
       ; R1 = S1
       AND R1,R0,#0x01
       ; R2 = S2
                                     ;Logical Shift Right
       LSR R0,R0,#0x01
       AND R2,R0,#0x01
       ; R3 = S3
       LSR R0,R0,#0x01
                                     ;Logical Shift Right
       AND R3,R0,#0x01
       ; R4 = S4
       LSR R0,R0,#0x01
                                     ;Logical Shift Right
       AND R4,R0,#0x01
       ; Inicio do algoritmo de controle
       ;Inicio B2
       AND R5, R1, R2
       CMP R5, #1
       BEQ DESLIGA
       MOV R11, #1
       MOV R9, R11
       BB2
DESLIGA
       MOV R11, #0
```

```
MOV R9, R11
В2
       ;INICIO B2
       MVN R6, R4
       MVN R7, R3
       AND R8, R6,R7
       AND R6, R8, R1
       CMP R6, #1
       BEQ LIGA
       MOV R12, #0
       B FIM
LIGA
       MOV R12, #1
FIM
       ; Fim do algoritmo de controle
       ; BOMBAS
       ; R11 = BOMBA 1
       ;MOV R11,R1 ; Bomba 1 = S1
       ; R12 = BOMBA 2
       ;MOV R12,R2 ; Bomba 2 = S2
       ; CONCATENA RESPOSTA EM R12
       LSL R12,R12,#0x01
       ORR
              R12,R12,R11
       ; LIGA/DESLIGA BOMBAS
       LDR R10,=GPIOB_ODR
       STR R12,[R10]
                                   ;GPIOB_ODR = R12
       B LOOP
       END
```