

들어가기 전에...

## <기본 설명>

ADC 는 무엇인가?



아날로그-디지털 변환회로는 A/D 컨버터(Analog-to-digital converter) 또는 간단하게 ADC라 하며, 아날로그 전기 신호를 디지털 전기 신호로 변환하는 전자 회로이다.

아날로그 신호는 저장이나 조작의 편리성이 디지털 신호보다 어렵기 때문에, 초기의 전자공학과는 달리 현재는 디지털화를 많이 한다.

신호전송 시, 일반적으로 아날로그 신호를 디지털 신호로 변환되면 신호의 잡음등에 유리하다. 단지 변환 시 생기는 왜곡은 감수해야 한다. 따라서 아날로그를 디지털화하여 신호를 조작하고 다시 디지털-아날로그 변환회로(DAC)을 통해 아날로그로 변환한다.

예를 들어 초기의 전화기는 아날로그방식으로 신호를 전송하였다. 교환망이 진화하면서 음성신호를 PCM방식으로 디지털화 하고 이것을 전송하고 수신측에서 다시 아날로그로 디코딩 한다.

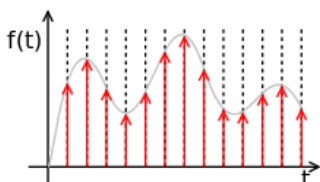
## <보충 설명>

펄스 부호 변조(Pulse-code modulation, 줄여서 PCM)는 아날로그 신호의 디지털 표현으로, 신호 등급을 균일한 주기로 표본화한 다음 디지털 (이진) 코드로 양자화 처리된다.

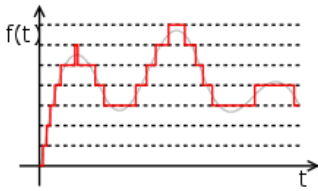
샘플링(표본화) : 신호 처리에서 표본화(標本化) 또는 샘플링(sampling)은 연속 신호(유동적인 신호)를 이산 신호(수치화된 신호)로 감소시키는 것을 말한다. 이를테면 파동 (연속 시간 신호)을 일련의 표본(이산 시간 신호)으로 바꾸는 것을 들 수 있다.

표본은 시간 및 공간의 한 점의 값이나 값들의 모임을 가리킨다

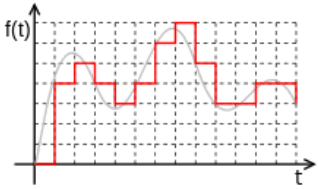
양자화 : 수학과 디지털 신호 처리에서 양자화는 유한 집합에 대량의 입력값을 매핑하는 과정을 말한다.(예를 들어 반올림값을 정밀 단위로) 좀더 구체적으로는 샘플링한 PAM신호(아날로그 데이터)를 이산적인 값(디지털 데이터)으로 바꾸어 표시하는 것을 말한다. -> 밑에 와 같은 양자화 과정을 거친다.



샘플링 된 신호



양자화된 신호



완성된 디지털 신호

펄스 부호 변조 - 위키백과, 우리 모두의 백과사전

펄스 부호 변조 위키백과, 우리 모두의 백과사전. ( PCM 에서 넘어옴) ...

[ko.wikipedia.org](https://ko.wikipedia.org)

#### -> 마지막 요약

(아날로그 신호를 MCU가 받으려면 디지털로 받아야 처리가 쉽다.

그렇기 때문에 위의 설명들에 따른 과정을 거쳐야 한다.

하지만 ADC 라는 MCU 내부에 구현되어 있는 전용 PIN이 있기 때문에 핀에 아날로그 신호를 입력 주어 사용 하면 된다.)

## <조도 센서 (입력) 회로 선택>

### 1. 풀다운 저항 Vs 풀업 저항

내 식견의 경우로 설명하자면... (틀린생각일 수도 있음)

- 풀업이나 풀다운으로 쓸 저항: 10K

- 조도 센서의 밝을 때의 저항: 1.7K

- 조도 센서의 어두울 때의 저항: 10K

풀다운 저항 으로 했을 때 전압 범위 : 4.275 ~ 2.5 V

풀업 저항 으로 했을 때 전압 범위 : 2.5V ~ 0.725V

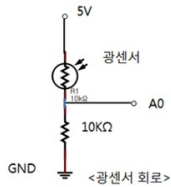
위의 상황으로 보아

풀 다운 저항으로 써야 더 입력에서 제대로 된 전압 범위에서 인지가 가능하다고 생각이 든다.

### • 광센서 회로 구성은 어떻게 할까요?

- 아날로그 단자에 연결

- 10K $\Omega$  저항 사용



※ A0단자에서 측정되는 전압

- 빛의 밝기에 따라 달라진다.

- 식 )  $\frac{10K\Omega}{\text{광센서 내부 저항} + 10K\Omega} \times 5V$

- 광센서의 내부 저항 크기가 외부 빛의 양에 따라 변하면, 위의 식 저항 비율에 따라 A0전압이 달라진다.

※ 10k $\Omega$ 저항 용도

- 빛이 너무 밝아 광센서의 저항이 0이 되어도 과도한 전류가 흐르지 않도록 하고
- 외부 빛의 양에 따라 A0의 전압을 아날로그 신호로 읽기 위함 (0~5V까지 선형적으로 변화)

## CORTEX -R5 (TMS570LC43XX)

### Analog To Digital Converter (ADC) Module - PDF

이 마이크로 컨트롤러는 최대 2 개의 ADC 모듈 인스턴스를 구현합니다.

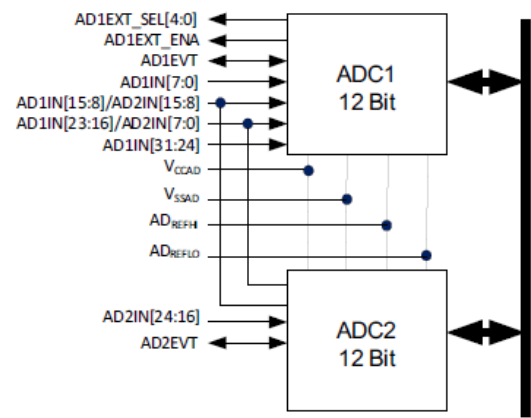
ADC의 주요 특징 모듈은 다음과 같습니다.

- 선택 가능한 10 비트 또는 12 비트 해상도
- 연속 근사 - 레지스터 아키텍처
- 3 개의 변환 그룹 - 그룹 1, 그룹 2 및 이벤트 그룹
- 세 개의 변환 그룹을 모두 하드웨어 트리거되도록 구성 할 수 있습니다. group1과 group2는 또한 소프트웨어에 의해 촉발된다.
- 변환 결과는 64 워드 메모리 (SRAM) -이 64 단어는 세 개의 변환 그룹으로 나뉘며 소프트웨어별로 구성 할 수 있습니다 - 변환 결과 RAM에 대한 액세스는 패리티로 보호됩니다.
- 변환 결과 전송을위한 DMA 요청 생성을위한 유연한 옵션
- 선택 가능한 채널 변환 순서 - 채널 번호의 오름차순 순차 변환, 또는 - 항상된 채널 선택 모드로 사용자 정의 채널 변환 순서 • 항상된 채널 선택 모드는 AD C1에서만 사용할 수 있습니다.
- 단일 또는 연속 변환 모드
- 입력 채널 오류 감지를위한 내장 된 자체 테스트 로직 (전원에 대한 개방 / 단락 / 접지에 대한 단락)
- 오프셋 오류 보정을위한 내장 보정 로직 • 강화 된 파워 다운 모드
- 변환을 트리거하는 외부 이벤트 핀 (ADEVT) - ADEVT는 범용 I / O로 프로그래밍 가능 • 하드웨어 이벤트 8 개로 변환 실행

마이크로 컨트롤러에있는 12 비트 ADC 모듈의 두 인스턴스는 16 개의 아날로그 입력 채널을 공유합니다. 그만큼 연결은 그림 2 2-1에 나와 있습니다.

- ADC1은 32 채널을 지원합니다.
- ADC2는 25 개 채널을 지원하며 그 중 16 개 채널이 ADC1과 공유됩니다.
- 공유 채널에서 ADC1과 ADC2를 모두 사용하는 경우 샘플 윈도우는 동일해야 합니다 샘플 윈도우가 서로 완전히 일치하거나 최소 2 개의 ADC와 겹치지 않음 하나의 ADC 샘플 윈도우의 끝과 다른 ADC의 샘플 윈도우의 시작 사이의 사이클 버퍼.
- 동작 전압과 동작 전압은 2 개의 ADC 코어간에 공유된다.

Figure 22-1. Channel Assignments of Two ADC Cores

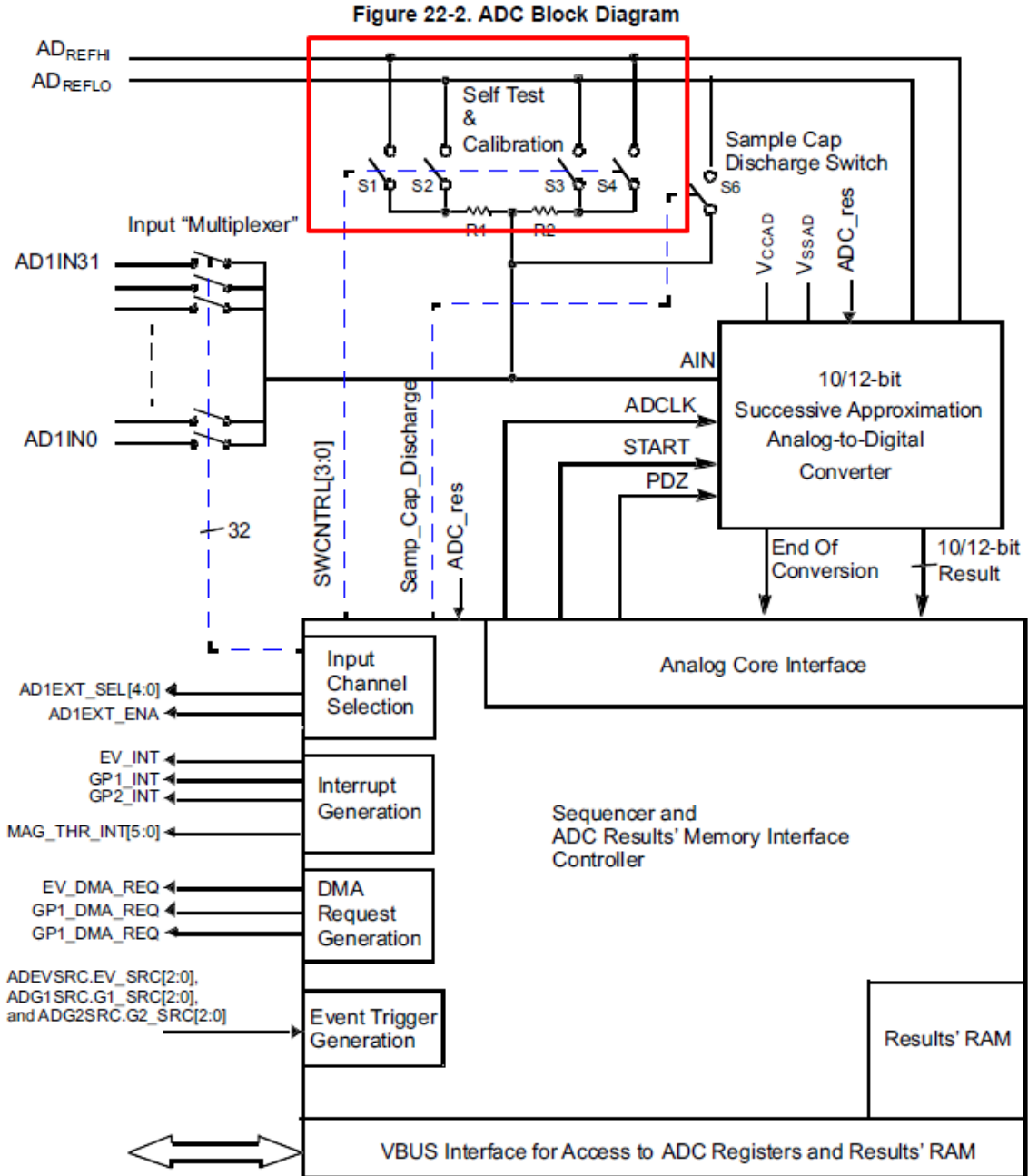


그림을 보면 2개의 핀(16개의 BIT) 가 공유되고 있다

< ADC 내부 회로 Block Diagram >

### 22.1.1 Introduction

This section presents a brief functional description of the analog-to-digital converter (ADC) module. Figure 22-2 shows the components of the ADC module.



빨간 부분을 보면 어디서 캘리브레이션 하는지 알 수 있다.

#### < Input Multiplexor >

- 입력 멀티플렉서 (MUX)는 선택된 입력 채널을 ADC 코어의 AIN 입력에 연결합니다.
- ADC1 모듈은 그림 22-2와 같이 최대 32 개의 입력을 지원합니다. ADC2 모듈은 최대 25 개의 입력을 지원합니다.
- 시퀀서는 변환 할 채널을 선택합니다. 향상된 채널 선택 모드를 활성화하면 하나 이상의 아날로그 입력 채널을 외부 아날로그 스위치 또는 멀티플렉서의 출력에 연결할 수 있습니다.

#### < Self-Test and Calibration Cell >

- ADC는 소프트웨어 알고리즘이 ADC 아날로그 입력에서 개방 / 단락을 감지 할 수있게하는 특정 하드웨어를 포함합니다. 또한 응용 프로그램이 ADC를 조정할 수 있도록합니다.



## < Sequencer >

시퀀서는 입력 멀티플렉서, **ADC 코어** 및 ADC 코어를 포함하여 **ADC의 동작을 조정**합니다. 결과 메모리, 또한 시퀀서의 논리는 변환이 진행 중이거나 중지되거나 완료 될 때 상태 레지스터 플래그를 설정합니다. 시퀀서의 모든 기능은 이 문서의 다음 섹션에서 자세히 설명합니다.

## < Conversion Groups >

ADC 모듈은 이 목적을 위해 3 개의 변환 그룹,  
즉 Group1, Group2 및 이벤트 그룹, 으로 나뉘어 있다.

### ● Basic Operation( 기본 옵션 )

#### 1. How to Select Between 12-bit and 10-bit Resolutions

ADC 동작 모드 제어 레지스터 (ADOPMODECR)의 10\_12\_BIT 필드는 ADC를 구성한다

10 비트 또는 12 비트 해상도 모드 일 때 :

- 10\_12\_BIT = 0이면 모듈은 10 비트 해상도 모드입니다. 이것은 기본 작동 모드입니다.
- 10\_12\_BIT = 1이면 모듈은 12 비트 해상도 모드입니다.

#### 2. How to Set Up the ADCLK Speed

ADC 시퀀서는 ADC 코어에 대한 클럭 인 ADCLK를 생성한다. ADC 코어는 타이밍을 위해 ADCLK 신호를 사용한다. ADCLK는 입력 클럭을 ADC 모듈 (VBUS P 인터페이스 클럭, VCLK)으로 분할하여 생성된다. ADC 클럭 제어 레지스터 (ADCLOCKCR)의 5 비트 필드 (PS)는 VCLK를 1에서 32로 나누기 위해 사용된다. ADCLK 유효 주파수 범위는 디바이스 데이터 시트에 명시되어있다.

$$f_{ADCLK} = f_{VCLK} / (PS + 1)$$

ADCLK의 최대 주파수는 장치 데이터 시트에 지정됩니다.

#### 3. How to Set Up the Input Channel Acquisition Time

각 그룹의 신호 획득 시간은 ADG1SAMP [11 : 0], ADG2SAMP [11 : 0] 및 ADEVSAMP [11 : 0] 레지스터를 사용하여 개별적으로 구성 할 수 있습니다.

획득 시간은 **ADCLK 사이클을 기준으로 지정되며 최소 2 ADCLK 사이클에서 최대 4098 ADCLK 사이클까지의 범위**입니다.

예를 들어 Group1 수집 시간 인 tACQ<sub>G1</sub> = G1SAMP [11 : 0] + 2가 ADCLK 사이클에서 발생합니다.

최소 수집 시간은 장치 데이터 시트에 명시되어 있습니다. 이 시간은 변환되는 아날로그 입력 채널에 연결된 회로의 임피던스에 따라 달라집니다. Hercules™ ARM® Safety MCU 용 ADC 소스 임피던스 Application Report (SPNA118)를 참조하십시오.

#### 4. How to Select an Input Channel for Conversion

- 변환을위한 입력 채널을 선택하기 전에 먼저 ADC 모듈을 활성화해야 합니다.
- ADC 작동 모드 제어 레지스터 (ADOPMODECR)에서 ADC\_EN 비트를 설정하여 ADC 모듈을 활성화 할 수 있다.
- 다중 입력 채널은 각 그룹에서 변환을 위해 선택 될 수 있습니다. 한 번에 하나의 입력 채널 만 변환됩니다.
- 변환 될 채널은 3 개 변환 그룹의 채널 선택 레지스터 중 하나 이상에서 구성됩니다.
- Group1에서 변환 될 채널은 Group1 채널 선택 레지스터 (ADG1SEL)에 구성되고 Group2에서 변환 될 채널은 Group2 채널 선택 레지스터 (ADG2SEL)에 구성되며 이벤트 그룹에서 변환 될 채널은 이벤트 그룹 채널 선택 레지스터 (ADEVSEL).
- 이 섹션의 설명은 고급 채널 선택 모드가 활성화되지 않은 경우를 나타냅니다.

향상된 채널 선택 모드의 입력 채널 선택은 22.2.2 절에 정의되어 있습니다.

#### 5. How to Select Between Single Conversion Sequence or Continuous Conversions

각 그룹에는 자체 모드 제어 레지스터가 있습니다.

이 제어 레지스터의 MODE 필드는 애플리케이션이 **단일 변환 시퀀스** 또는 **연속 변환 모드** 중에서 선택할 수 있도록 합니다.

##### 세 그룹 모두에 대해 연속 변환 모드 선택

세 개의 변환 그룹을 모두 연속 변환 모드로 구성 할 수 없습니다. 응용 프로그램이 그룹 모드 제어 레지스터를 구성하여 세 그룹 모두에 대해 연속 변환 모드를 활성화하면 Group2가 자동으로 단일 변환 시퀀스 모드로 구성됩니다.

연속 변환 모드에서 변환이 진행중인 경우 그룹의 MODE 필드가 지워지면 해당 그룹은 단일 변환 순서 모드로 전환됩니다.

## 6. How to Start a Conversion

변환 그룹 Group1 및 Group2는 기본적으로 소프트웨어 트리거됩니다. 이 그룹의 변환은 각 채널 선택 레지스터에 원하는 채널을 쓰는 것만으로 시작할 수 있습니다.

예를 들어 Group1의 채널 0, 1, 2 및 3과 Group2의 채널 8, 9, 10 및 11을 변환하려면 응용 프로그램이 ADG1SEL에 0x0000000F를 입력하고 ADG2SEL에 0x00000F00을 씁니다. ADC 모듈은 먼저 트리거된 그룹인 Group1에 서비스를 제공함으로써 시작됩니다.

모든 그룹에 대한 전환은 채널 번호의 오름차순으로 수행됩니다. Group1의 경우 전환은 채널 0, 채널 1, 채널 2 순으로 순서대로 수행됩니다.

Group2 변환은 채널 8, 9, 10 및 11의 순서로 수행됩니다.

이벤트 그룹은 하드웨어로 트리거됩니다. ADC 모듈에 대해 정의된 최대 8 개의 하드웨어 이벤트 트리거 소스가 있습니다. 이 8 가지 하드웨어 트리거 옵션의 전체 목록은 장치 데이터 시트를 확인하십시오.

사용되는 트리거 소스는 ADEVSRC 레지스터에서 구성해야 합니다. Group1 및 Group2에 대해서도 유사한 레지스터가 존재하므로 이벤트 트리거되도록 구성할 수 있습니다.

이벤트 트리거의 극성도 구성 가능하며, 하강 에지가 기본값입니다.

이 그룹에서 변환을 위해 하나 이상의 채널이 선택되고 정의된 이벤트 트리거가 발생할 때 이벤트 그룹 변환이 시작됩니다.

변환 그룹이 연속 변환 모드로 구성된 경우에는 한 번만 트리거해야 합니다. 해당 그룹에서 변환을 위해 선택된 모든 채널이 반복적으로 변환됩니다.

## 7. How to Know When the Group Conversion is Completed

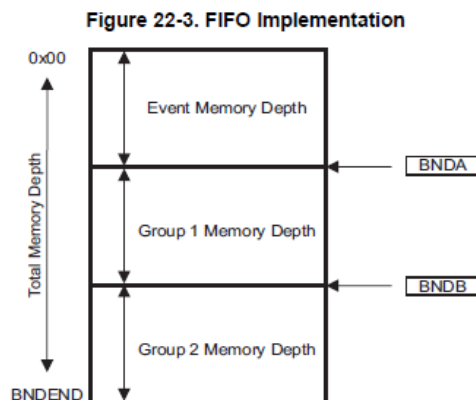
각 전환 그룹에는 전환이 종료된 시점을 나타내는 상태 플래그가 있습니다. ADEVSR, ADG1SR 및 ADG2SR을 참조하십시오. 이 비트는 그룹에 대한 변환 순서가 끝나면 설정됩니다. 그룹이 연속 변환으로 구성된 경우 이 비트는 항상 설정됩니다.

## 8. How Results are Stored in the Results' Memory

ADC는 각 그룹에 대해 하나의 영역인 ADC 결과의 RAM에 3 개의 개별 메모리 영역에 변환 결과를 저장합니다. 각 메모리 영역은 하나의 변환 결과를 보유할 수 있는 버퍼의 스택입니다. 각 그룹에 할당된 버퍼 수는 ADC 모듈 레지스터 ADBNDCR 및 ADBNDEND를 구성하여 프로그래밍합니다.

ADBNDCR에는 두 개의 9 비트 포인터 BNDA와 BNDB가 있습니다. BNDA, BNDB 및 BNDEND는 그림 22-3과 같이 사용 가능한 총 메모리를 세 개의 메모리 영역으로 분할하는 데 사용됩니다. BNDA와 BNDB는 모두 결과의 메모리 시작에서 참조되는 포인터입니다. BNDA는 이벤트 그룹 변환 결과에 할당된 버퍼 수를 두 개의 버퍼 단위로 지정합니다. BNDB는 이벤트 그룹에 할당된 버퍼 수와 Group1을 두 개의 버퍼 단위로 지정합니다. ADC 결과 메모리 구성에 대한 자세한 내용은 22.3.23 절을 참조하십시오.

ADBNDEND에는 사용 가능한 총 메모리를 구성하는 BNDEND라는 3 비트 필드가 들어 있습니다. ADC 모듈은 최대 1024 개의 버퍼를 지원할 수 있습니다. 이 소자는 두 ADC 모듈 모두를 위해 최대 64 개의 버퍼를 지원한다.



- Number of buffers for Event Group =  $2 \times \text{BNDA}$
- Number of buffers for Group1 =  $2 \times (\text{BNDB} - \text{BNDA})$
- Number of buffers for Group2 = Total number of buffers -  $2 \times \text{BNDB}$

### <How to Read the Results from the Results' Memory>

CPU는 다음 두 가지 방법 중 하나로 변환 결과를 읽을 수 있습니다.

1. 변환 결과 메모리를 FIFO 대기열로 사용합니다.
2. 변환 결과 메모리에 직접 액세스 합니다.



## 9. How to Stop a Conversion

그룹의 채널 선택 레지스터를 지우면 그룹의 변환을 중지 할 수 있습니다.

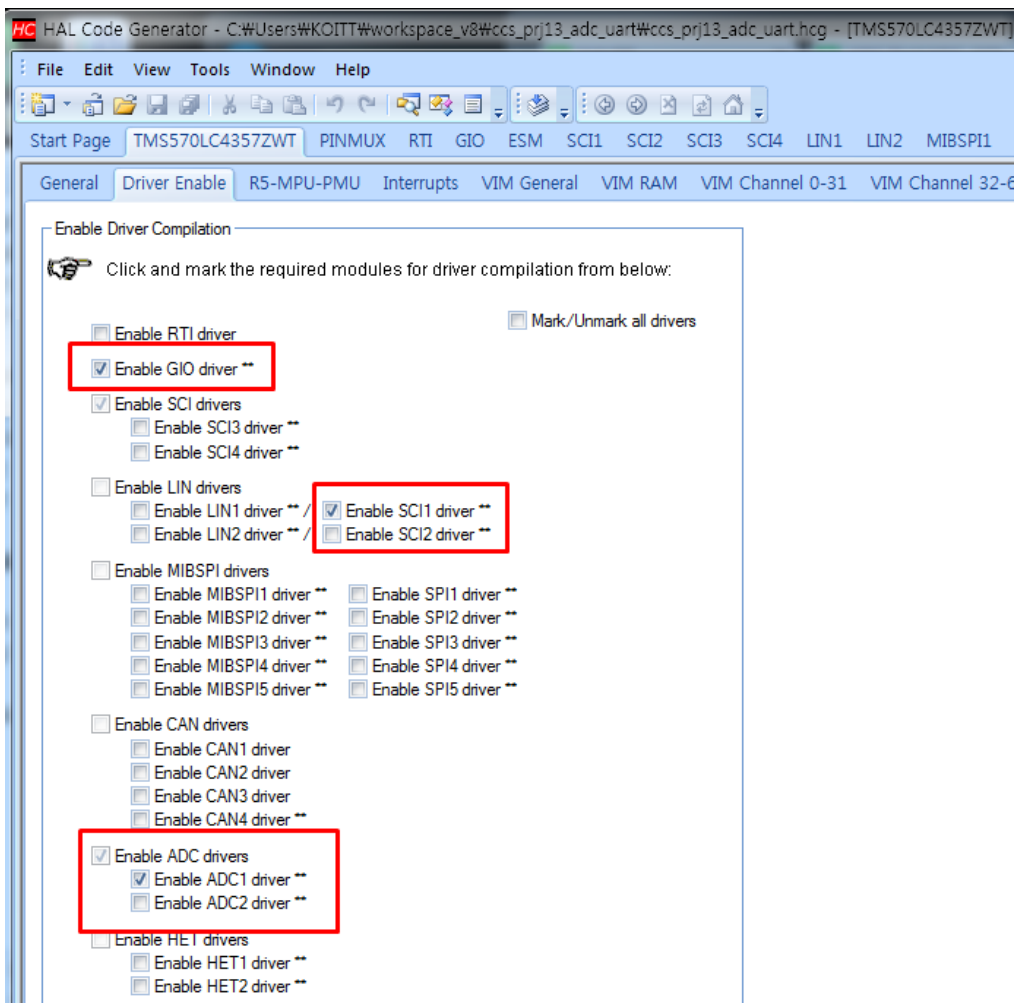
## < 조도센서, ADC \_ UART 통신하기 >

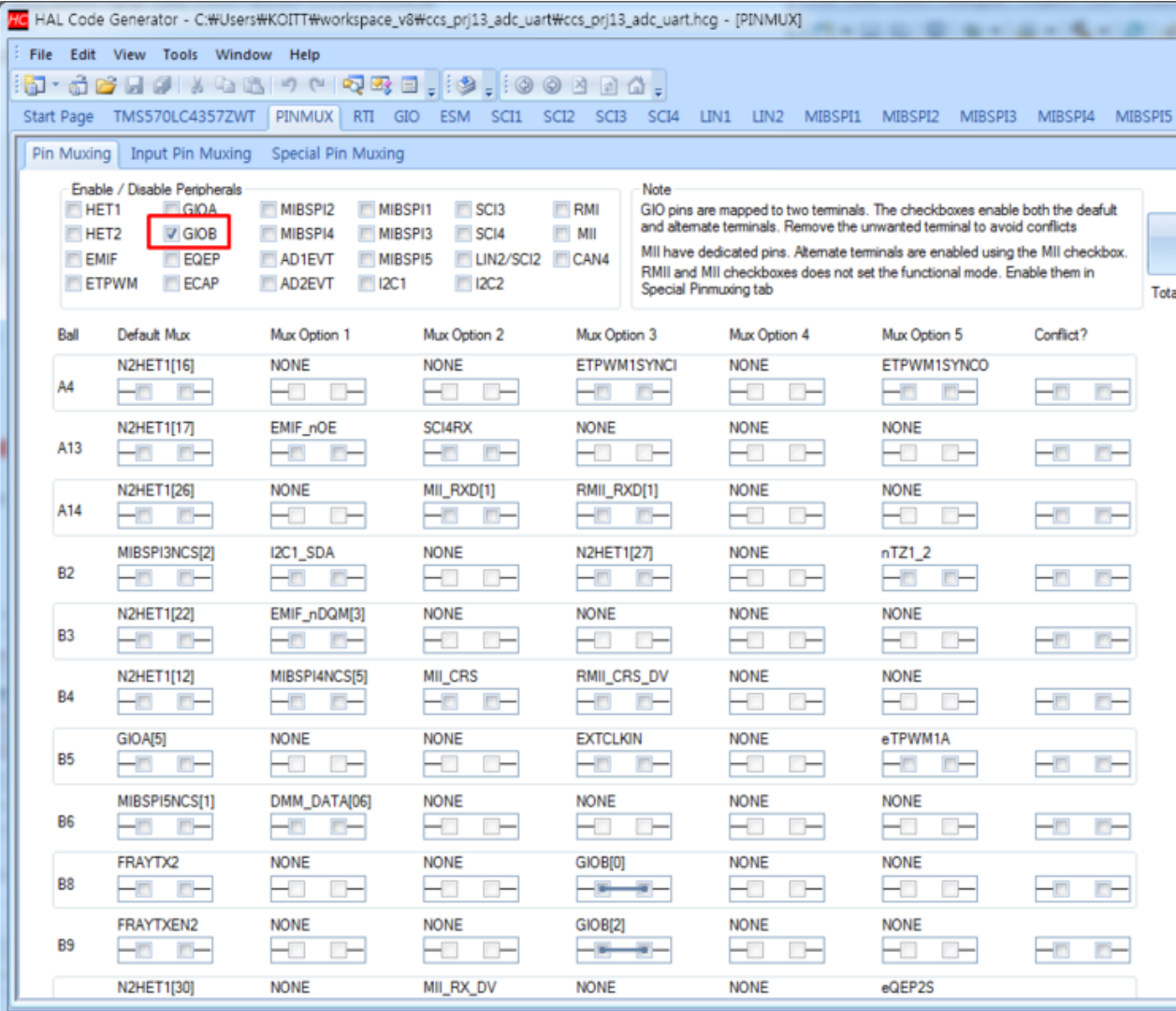
### 1) HALCoGen 설정.

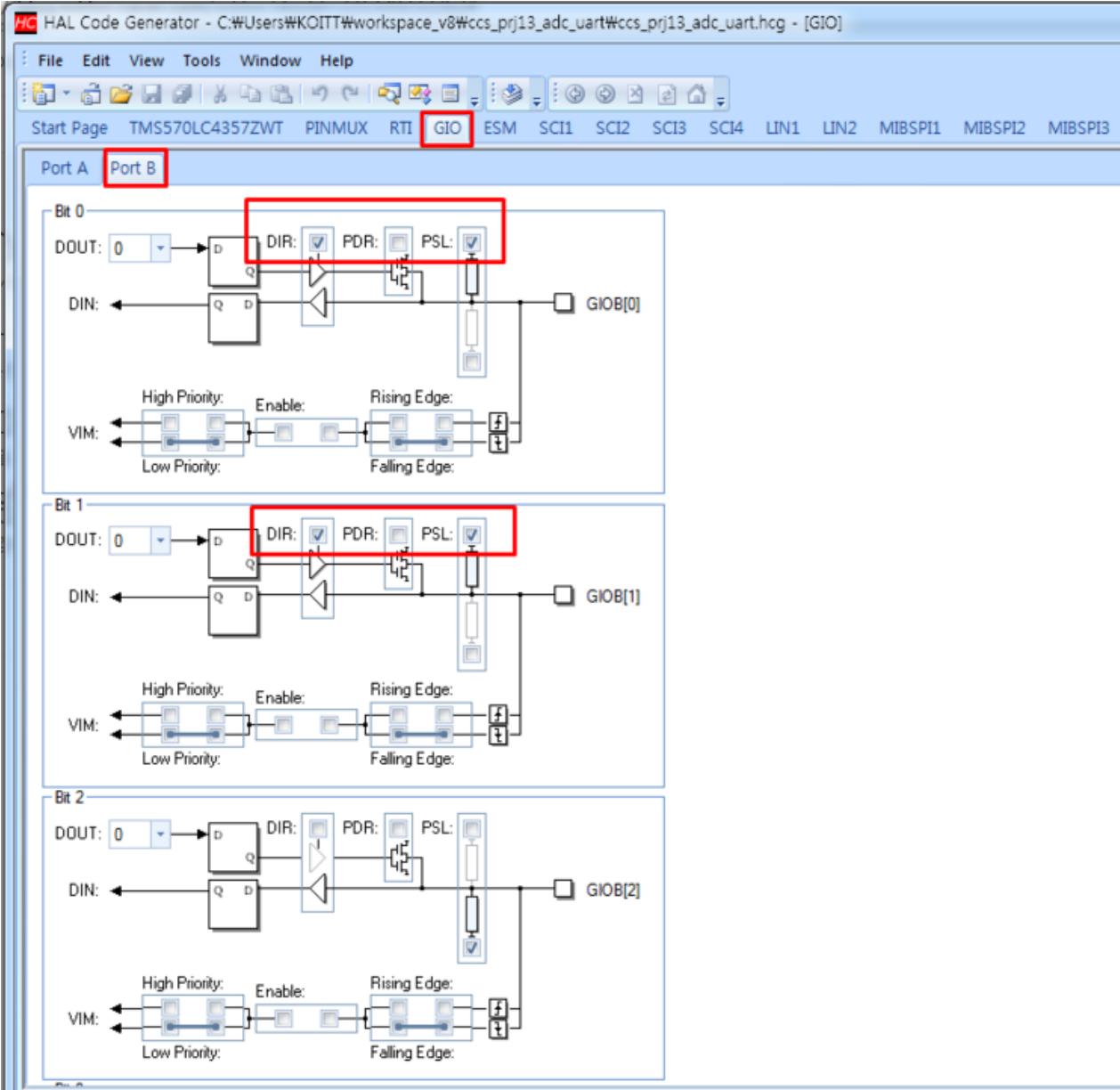
- 일단 GPIO, SCI, ADC 를 켜준다.

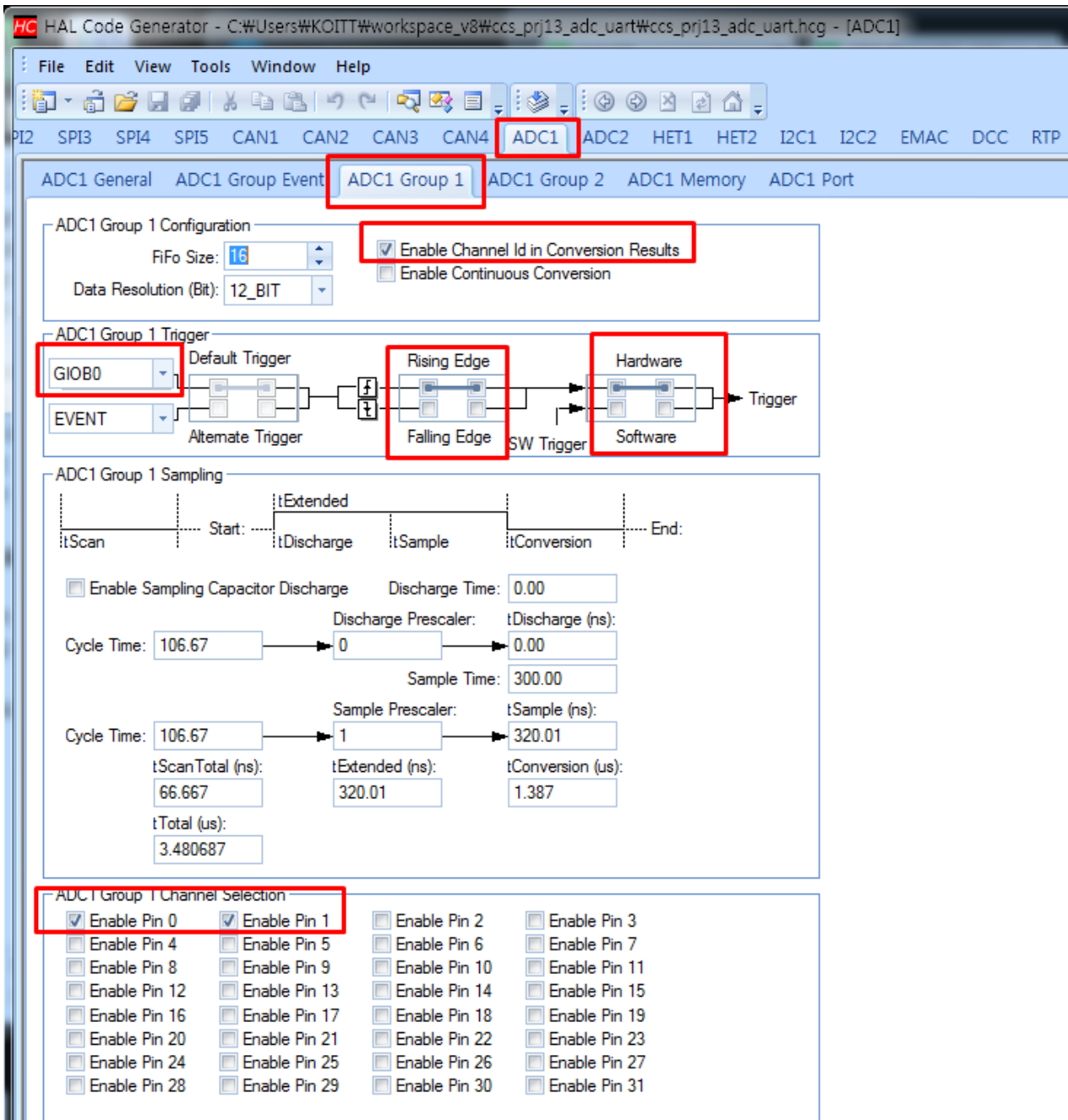
- GPIO로 LED TRIGGER.

- ADC 값을 SCI로 출력.









## 2) CCS 프로그래밍 하기

```

/* USER CODE BEGIN (0) */
/* USER CODE END */

/* Include Files */

#include <include/HL_adc.h>
#include <include/HL_gio.h>
#include <include/HL_hal_stdtypes.h>
#include <include/HL_reg_sci.h>
#include <include/HL_sci.h>
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>

```

```

/* USER CODE BEGIN (1) */

```

```

int idx = 0;
uint8 data_buffer[] = " ";

adcData_t adc_data[2];

/* USER CODE BEGIN (2) */
void rtiNo()
{

}

void delay(uint32 time)
{
    while (time--)
        ;
}

/* USER CODE END */

int main(void)
{
/* USER CODE BEGIN (3) */

    uint8 msg[] = {0};

    gpioInit();
    sciInit();

    // 할코젠에서 설정한 setting들을 설정해준다.
    adcInit();
    // adc 입력으로 들어오는 값들의 변화능 ≒ 시작해 준다. (ADC1의 adcGROUP1의 녀석이 가지고 있는 BIT의 컨버전을 시작한다.)
    adcStartConversion(adcREG1, adcGROUP1);

    // 트리거를 해줄 포트 B를 0으로 기본설정 해준다.
    gpioSetBit(gioPORTB, 0, 0);

    while(1)
    {
        // 할코젠에서 하이 엣지 트리거로 설정을 했기 때문에 직접 1이라는 값을 준다.
        // 포트 B의 0번 핀이 SET이 되면 트리거에 의해 입력 값이 들어와 컨버전을 시작한다.
        gpioSetBit(gioPORTB, 0, 1);

        // ADC의 컨버전이 완료가 되면 트리거에서 8이라는 값을 리턴한다. 준비되어 있지 않으면 0 값을 리턴한다.
        while((adcIsConversionComplete(adcREG1, adcGROUP1)) == 0)
            ;
        // 준비가 완료 되면 ADC 값을 내가 만든 ADC 구조체인 adc_data 라는 박스로 가져온다.
        // -> 여기서 주의 할 점은 배열로 32개 까지 받아 쓸 수 있고
        // 배열의 index 값에 따라서 pin의 값이 들어간다.
        adcGetData(adcREG1, adcGROUP1, adc_data);

        // ADC 구조체인 adcData_t 속에는 ( value , id ) 가 들어 있다. value 값을 출력하면 변환된 값을 볼 수 있다.
        sprintf((char *)msg, "value0 = %d\r\n", adc_data[0].value);

```

```

sciSend(sciREG1, strlen((const char *)msg), msg);

sprintf((char *)msg, "value1 = %d\r\n\n", adc_data[1].value);

sciSend(sciREG1, strlen((const char *)msg), msg);

delay(5000000);

// 마지막으로 중요한 트리거를 0으로 다운 시키는 부분이다.

// 이 녀석을 해주면서 pin의 현재 값을 0으로 해주어야 다시 rising edge 값을 받을 준비를 할 수 있다.

gioSetBit(gioPORTB, 0, 0);

}

/* USER CODE END */

return 0;

}

/* USER CODE BEGIN (4) */

/* USER CODE END */

```

### 3) 코드 분석

#### 〈ADC에서 쓰는 기본 함수들 모음〉

```

/* ADC Interface Functions */

void adcInit(void);
void adcStartConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group);
void adcStopConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group);
void adcResetFifo(adcBASE_t *adc, uint32 group);
uint32 adcGetData(adcBASE_t *adc, uint32 group, adcData_t *data);
uint32 adcIsFifoFull(adcBASE_t *adc, uint32 group);
uint32 adcIsConversionComplete(adcBASE_t *adc, uint32 group);
void adcEnableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group);
void adcDisableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group);
void adcCalibration(adcBASE_t *adc);
uint32 adcMidPointCalibration(adcBASE_t *adc);
void adcSetEVTpin(adcBASE_t *adc, uint32 value);
uint32 adcGetEVTpin(adcBASE_t *adc);

/** @fn void adcNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Group notification
 * @param[in] adc Pointer to ADC node:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group number of ADC node:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * @note This function has to be provide by the user.
 */
void adcNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group);

void adcStartConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)

```

: 하드웨어 그룹의 변환을 시작하는 기능이다. ( 하드웨어적으로 들어오는 adc 값을 변환해 준다. )

```

/** @fn void adcStartConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Starts an ADC conversion
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * This function starts a conversion of the ADC hardware group.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_002 */
/* DesignId : ADC_DesignId_002 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR3 */
void adcStartConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    uint32 index = (adc == adcREG1) ? 0U : 1U;

    /* USER CODE BEGIN (7) */
    /* USER CODE END */

    /** - Setup FiFo size */
    adc->GxINTCR[group] = s_adcFiFoSize[index][group];

    /** - Start Conversion */
    adc->GxSEL[group] = s_adcSelect[index][group];

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */
}
/* USER CODE BEGIN (8) */
/* USER CODE END */
}

```

```
void adcStopConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)
```

: 하드웨어 그룹의 변환을 중지하는기능이다.

```

/** @fn void adcStopConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Stops an ADC conversion
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * This function stops a conversion of the ADC hardware group.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_003 */
/* DesignId : ADC_DesignId_003 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR4 */
void adcStopConversion(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    /* USER CODE BEGIN (10) */
    /* USER CODE END */

    /** - Stop Conversion */
    adc->GxSEL[group] = 0U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */

    /* USER CODE BEGIN (11) */
    /* USER CODE END */
}

```

```
uint32 adcGetData(adcBASE_t *adc, uint32 group, adcData_t * data)
```

: 이 함수는 adc값이 변환 되어 온 값을 adc message 를 adc box에 저장 한다.

```

/** @fn uint32 adcGetData(adcBASE_t *adc, uint32 group, adcData_t * data)
 * @brief Gets converted a ADC values
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 * @param[out] data Pointer to store ADC converted data
 * @return The function will return the number of converted values copied into data buffer:
 *
 * This function writes a ADC message into a ADC message box.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_005 */
/* DesignId : ADC_DesignId_005 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR6 */
uint32 adcGetData(adcBASE_t *adc, uint32 group, adcData_t * data)
{
    uint32 i;
    uint32 buf;
    uint32 mode;
    uint32 index = (adc == adcREG1) ? 0U : 1U;

    uint32 intcr_reg = adc->GxINTCR[group];
    uint32 count = (intcr_reg >= 256U) ? s_adcFifoSize[index][group] : (s_adcFifoSize[index][group] - (uint32)(intcr_reg & 0xFFU));
    adcData_t *ptr = data;

/* USER CODE BEGIN (16) */
/* USER CODE END */

    mode = (adc->OPMODECR & ADC_12_BIT_MODE);

    if(mode == ADC_12_BIT_MODE)
    {
        /** - Get conversion data and channel/pin id */
        for (i = 0U; i < count; i++)
        {
            buf = adc->GxBUF[group].BUF0;
            /*SAFETYMCUSW 45 D MR:21.1 <APPROVED> "Valid non NULL input parameters are only allowed in this driver" */
            ptr->value = (uint16)(buf & 0xFFU);
            ptr->id = (uint32)((buf >> 16U) & 0x1FU);
            /*SAFETYMCUSW 567 S MR:17.1,17.4 <APPROVED> "Pointer increment needed" */
            ptr++;
        }
    }
    else
    {
        /** - Get conversion data and channel/pin id */
        for (i = 0U; i < count; i++)
        {
            buf = adc->GxBUF[group].BUF0;
            /*SAFETYMCUSW 45 D MR:21.1 <APPROVED> "Valid non NULL input parameters are only allowed in this driver" */
            ptr->value = (uint16)(buf & 0x3FFU);
            ptr->id = (uint32)((buf >> 10U) & 0x1FU);
            /*SAFETYMCUSW 567 S MR:17.1,17.4 <APPROVED> "Pointer increment needed" */
            ptr++;
        }
    }

    adc->GxINTFLG[group] = 9U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used.\n
     * The user is responsible to initialize the message box.
     */

/* USER CODE BEGIN (17) */
/* USER CODE END */

    return count;
}

void adcResetFifo(adcBASE_t *adc, uint32 group)

```

: adc FIFO의 read 와 right 포인터를 리셋을 해준다.



```

/** @fn void adcResetFiFo(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Resets FiFo read and write pointer.
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * This function resets the FiFo read and write pointers.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_004 */
/* DesignId : ADC_DesignId_004 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR5 */
void adcResetFiFo(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
/* USER CODE BEGIN (13) */
/* USER CODE END */

    /** - Reset FiFo */
    adc->GxFIFORESETCR[group] = 1U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used.\n
     * the conversion should be stopped before calling this function.
     */

/* USER CODE BEGIN (14) */
/* USER CODE END */
}

```

```
uint32 adcIsFifoFull(adcBASE_t *adc, uint32 group)
```

: FIFO 의 buffer 상태를 리턴해 준다.

3가지의 상태를 볼수 있다.

- \* @return The function will return:
- \* - 0: When FiFo buffer is not full
- \* - 1: When FiFo buffer is full
- \* - 3: When FiFo buffer overflow occurred

```

/** @fn uint32 adcIsFifoFull(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Checks if FiFo buffer is full
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 * @return The function will return:
 * - 0: When FiFo buffer is not full
 * - 1: When FiFo buffer is full
 * - 3: When FiFo buffer overflow occurred
 *
 * This function checks FiFo buffer status.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_006 */
/* DesignId : ADC_DesignId_006 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR7 */
uint32 adcIsFifoFull(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    uint32 flags;

    /* USER CODE BEGIN (19) */
    /* USER CODE END */

    /** - Read FiFo flags */
    flags = adc->GxINTFLG[group] & 3U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */

    /* USER CODE BEGIN (20) */
    /* USER CODE END */

    return flags;
}

uint32 adcIsConversionComplete(adcBASE_t *adc, uint32 group)

```

: adc 의 변환이 완료되면 , 완료된 flag 값을 리턴해 준다.

- \* @return The function will return:
- \* - 0: When is not finished
- \* - 8: When conversion is complete

```

/** @fn uint32 adcIsConversionComplete(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Checks if Conversion is complete
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 * @return The function will return:
 * - 0: When is not finished
 * - 8: When conversion is complete
 *
 * This function checks if conversion is complete.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_007 */
/* DesignId : ADC_DesignId_007 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR8 */
uint32 adcIsConversionComplete(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    uint32 flags;

/* USER CODE BEGIN (22) */
/* USER CODE END */

    /** - Read conversion flags */
    flags = adc->GxINTFLG[group] & 8U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */

/* USER CODE BEGIN (23) */
/* USER CODE END */

    return flags;
}

void adcCalibration(adcBASE_t *adc)

```

: 이 함수는 보정 모드를 사용하여 오프셋 오류를 계산합니다.

```

/* USER CODE BEGIN (24) */
/* USER CODE END */

/** @fn void adcCalibration(adcBASE_t *adc)
 * @brief Computes offset error using Calibration mode
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * This function computes offset error using Calibration mode
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_008 */
/* DesignId : ADC_DesignId_010 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR11 */
void adcCalibration(adcBASE_t *adc)
{
/* USER CODE BEGIN (25) */
/* USER CODE END */

    uint32 conv_val[5U]={0U,0U,0U,0U,0U};
    uint32 loop_index=0U;
    uint32 offset_error=0U;
    uint32 backup_mode;

    /** - Backup Mode before Calibration */
    backup_mode = adc->OPMODECR;

    /** - Enable 12-BIT ADC */
    adc->OPMODECR |= 0x80000000U;

    /** Disable all channels for conversion */
    adc->GxSEL[0U]=0x00U;
    adc->GxSEL[1U]=0x00U;
    adc->GxSEL[2U]=0x00U;

```

```

for(loop_index=0U;loop_index<4U;loop_index++)
{
    /* Disable Self Test and Calibration mode */
    adc->CALCR=0x00U;

    switch(loop_index)
    {
        case 0U :    /* Test 1 : Bride En = 0 , HiLo =0 */
                      adc->CALCR=0x00U;
                      break;

        case 1U :    /* Test 1 : Bride En = 0 , HiLo =1 */
                      adc->CALCR=0x0100U;
                      break;

        case 2U :    /* Test 1 : Bride En = 1 , HiLo =0 */
                      adc->CALCR=0x0200U;
                      break;

        case 3U :    /* Test 1 : Bride En = 1 , HiLo =1 */
                      adc->CALCR=0x0300U;
                      break;

        default :
                      break;
    }

    /* Enable Calibration mode */
    adc->CALCR|=0x1U;

    /* Start calibration conversion */
    adc->CALCR|=0x00010000U;

    /* Wait for calibration conversion to complete */
    /*SAFETYMCUSW 28 D MR:NA <APPROVED> "Hardware status bit read check" */
    while((adc->CALCR & 0x00010000U)==0x00010000U)
    {
        /* Wait */
    }

    /* Read converted value */
    conv_val[loop_index]= adc->CALR;
}

/* Disable Self Test and Calibration mode */
adc->CALCR=0x00U;

/* Compute the Offset error correction value */
conv_val[4U]=conv_val[0U]+ conv_val[1U] + conv_val[2U] + conv_val[3U];

conv_val[4U]=(conv_val[4U]/4U);

offset_error=conv_val[4U]-0x7FFU;

/*Write the offset error to the Calibration register */
/* Load 2;s complement of the computed value to ADCALR register */
offset_error=~offset_error;
offset_error=offset_error & 0xFFFFU;
offset_error=offset_error+1U;

adc->CALR = offset_error;

/** - Restore Mode after Calibration */
adc->OPMODECR = backup_mode;

/** @note The function adcInit has to be called before using this function. */

/* USER CODE BEGIN (26) */
/* USER CODE END */
}

uint32 adcMidPointCalibration(adcBASE_t *adc)

```

: 이 함수는 중간 pointer 교정 모드를 사용하여 오프셋 오류를 계산합니다.

```

/** @fn void adcMidPointCalibration(adcBASE_t *adc)
 * @brief Computes offset error using Mid Point Calibration mode
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @return This function will return offset error using Mid Point Calibration mode
 *
 * This function computes offset error using Mid Point Calibration mode
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_009 */
/* DesignId : ADC_DesignId_011 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR12 */
uint32 adcMidPointCalibration(adcBASE_t *adc)
{
    /* USER CODE BEGIN (27) */
    /* USER CODE END */

    uint32 conv_val[3U]={0U,0U,0U};
    uint32 loop_index=0U;
    uint32 offset_error=0U;
    uint32 backup_mode;

    /** - Backup Mode before Calibration */
    backup_mode = adc->OPMODECR;

    /** - Enable 12-BIT ADC */
    adc->OPMODECR |= 0x80000000U;

    /** Disable all channels for conversion */
    adc->GxSEL[0U]=0x00U;
    adc->GxSEL[1U]=0x00U;
    adc->GxSEL[2U]=0x00U;

    for(loop_index=0U;loop_index<2U;loop_index++)
    {
        /* Disable Self Test and Calibration mode */
        adc->CALCR=0x00U;

        switch(loop_index)
        {
            case 0U : /* Test 1 : Bride En = 0 , HiLo =0 */
                adc->CALCR=0x00U;
                break;

            case 1U : /* Test 1 : Bride En = 0 , HiLo =1 */
                adc->CALCR=0x0100U;
                break;
        }
    }
}

```

```

        default :
            break;
    }

    /* Enable Calibration mode */
    adc->CALCR|=0x1U;

    /* Start calibration conversion */
    adc->CALCR|=0x00010000U;

    /* Wait for calibration conversion to complete */
    /*SAFETYMCUSW 28 D MR:NA <APPROVED> "Hardware status bit read check" */
    while((adc->CALCR & 0x00010000U)==0x00010000U)
    {
    } /* Wait */

    /* Read converted value */
    conv_val[loop_index]= adc->CALR;
}

/* Disable Self Test and Calibration mode */
adc->CALCR=0x0U;

/* Compute the Offset error correction value */
conv_val[2U]=(conv_val[0U])+( conv_val[1U]);

conv_val[2U]=(conv_val[2U]/2U);

offset_error=conv_val[2U]-0x7FFU;

/* Write the offset error to the Calibration register */
/* Load 2's complement of the computed value to ADCALR register */
offset_error=~offset_error;
offset_error=offset_error+1U;
offset_error=offset_error & 0xFFFFU;

adc->CALR = offset_error;

/** - Restore Mode after Calibration */
adc->OPMODECR = backup_mode;

return(offset_error);

/** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */

/* USER CODE BEGIN (28) */
/* USER CODE END */
}

```

```
void adcEnableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
```

: 이 기능은 conversion의 notification 함수를 사용 가능하게합니다.  
변환 완료를위한 단일 변환 모드와 Fifo 버퍼가 가득 차면 연속 변환 모드.

```

/** @fn void adcEnableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Enable notification
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * This function will enable the notification of a conversion.
 * In single conversion mode for conversion complete and
 * in continuous conversion mode when the Fifo buffer is full.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_010 */
/* DesignId : ADC_DesignId_008 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR9 */
void adcEnableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    uint32 notif = (((uint32)(adc->GxMODECR[group]) & 2U) == 2U) ? 1U : 8U;

    /* USER CODE BEGIN (30) */
    /* USER CODE END */

    adc->GxINTENA[group] = notif;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used.\n
     * This function should be called before the conversion is started
     */

    /* USER CODE BEGIN (31) */
    /* USER CODE END */
}

```

```
void adcDisableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
```

:이 기능은 conversion의 notification 함수를 사용 불가 하게 합니다.

```

/** @fn void adcDisableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
 * @brief Disable notification
 * @param[in] adc Pointer to ADC module:
 * - adcREG1: ADC1 module pointer
 * - adcREG2: ADC2 module pointer
 * @param[in] group Hardware group of ADC module:
 * - adcGROUP0: ADC event group
 * - adcGROUP1: ADC group 1
 * - adcGROUP2: ADC group 2
 *
 * This function will disable the notification of a conversion.
 */
/* SourceId : ADC_SourceId_011 */
/* DesignId : ADC_DesignId_008 */
/* Requirements : HL_CONQ_ADC_SR9 */
void adcDisableNotification(adcBASE_t *adc, uint32 group)
{
    /* USER CODE BEGIN (33) */
    /* USER CODE END */

    adc->GxINTENA[group] = 0U;

    /** @note The function adcInit has to be called before this function can be used. */

    /* USER CODE BEGIN (34) */
    /* USER CODE END */
}

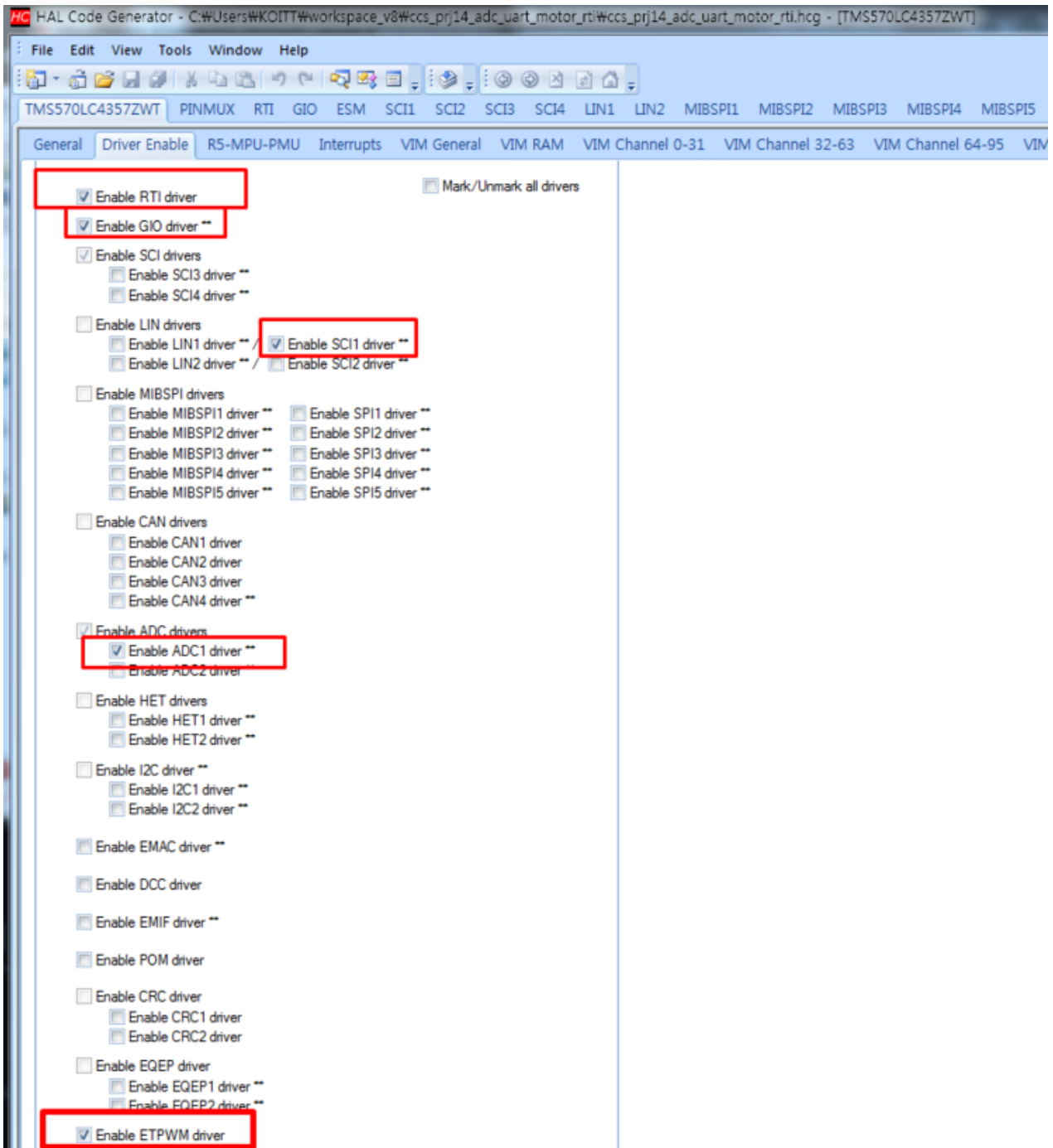
```

< 조도센서, ADC \_ UART 통신하며, ADC\_MOTOR, 트리거는 RTI로 돌리기 >

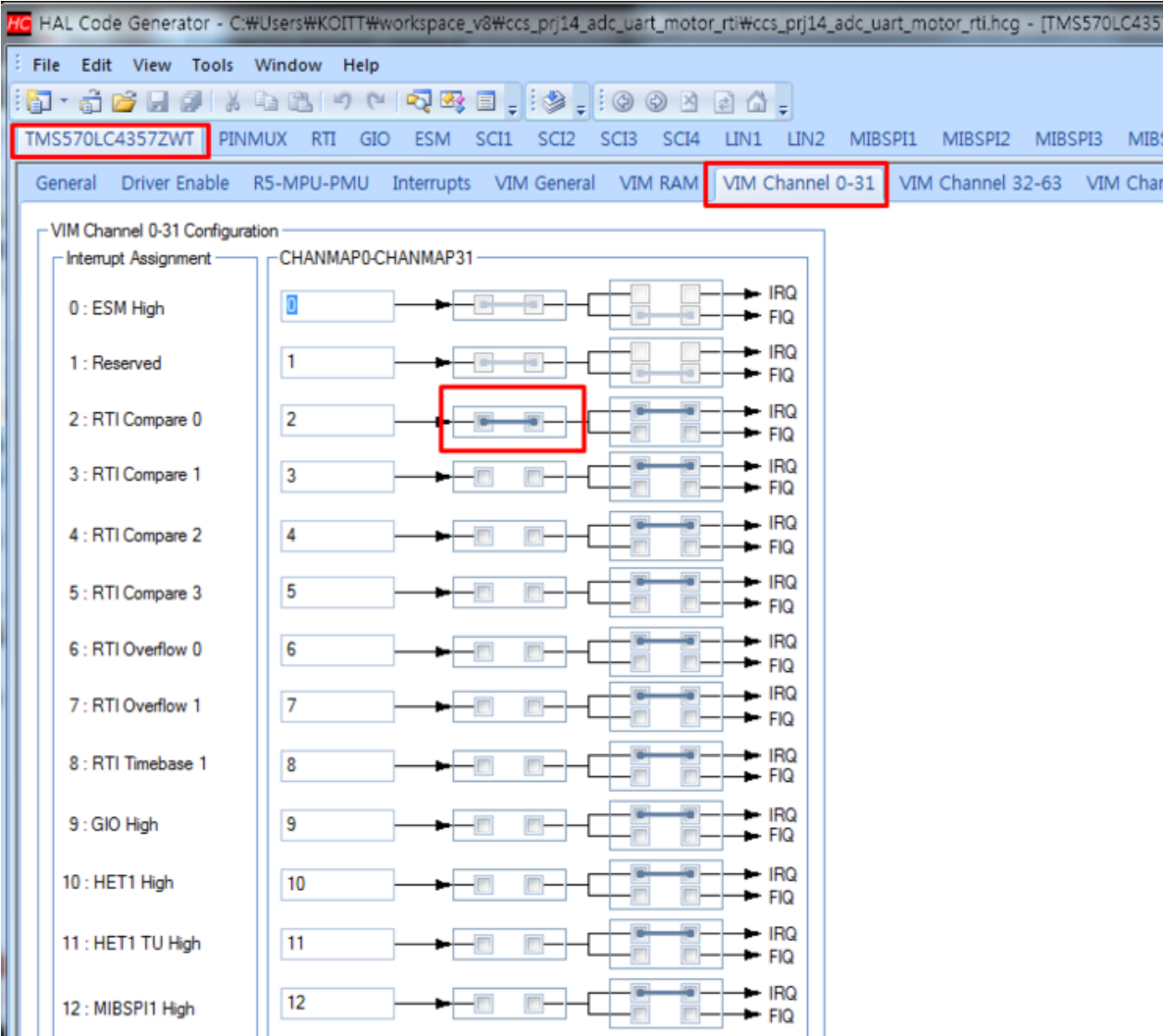
### 1) HALCoGen 설정.

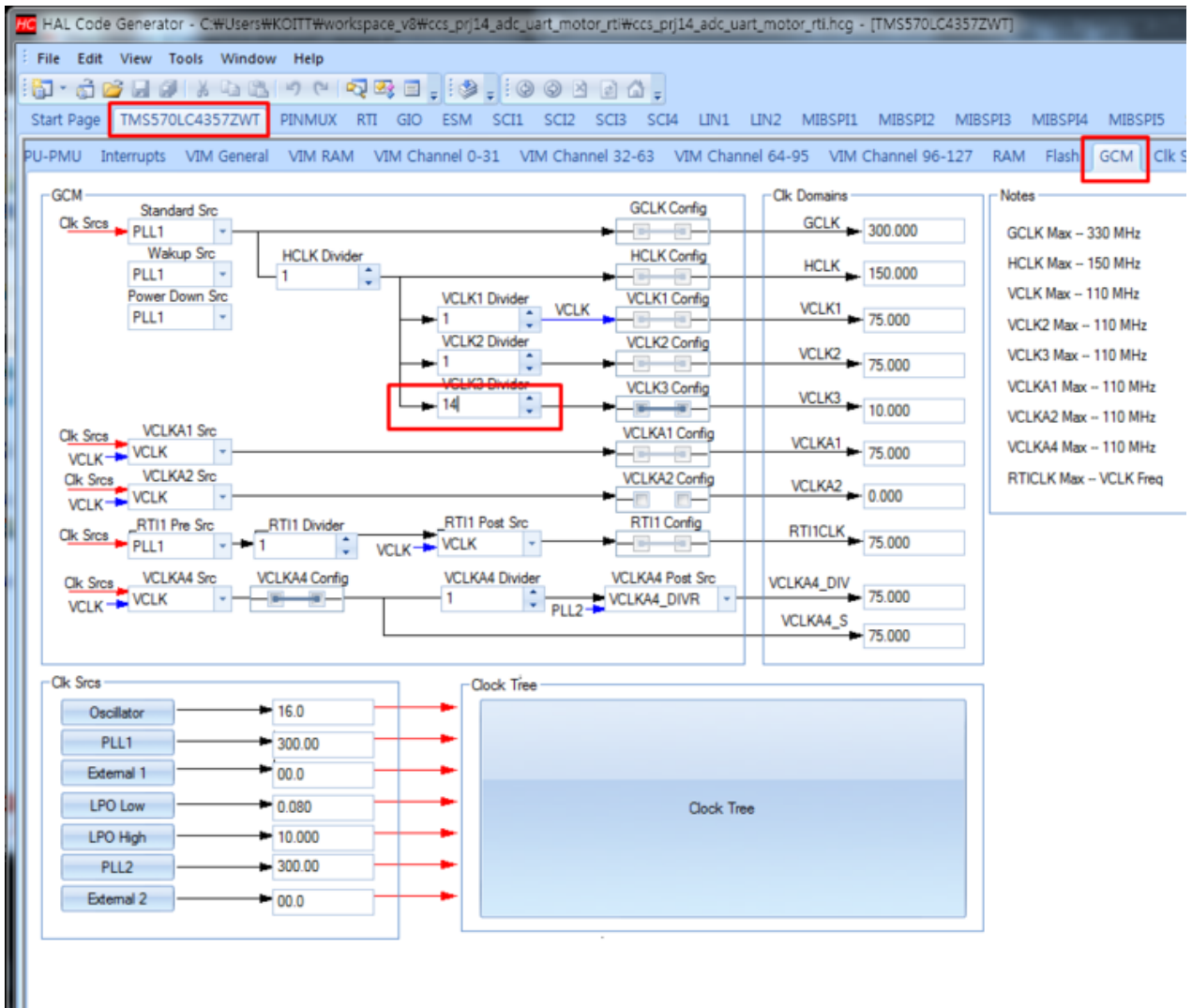
- 일단 GPIO, SCI, ADC, RTI 를 켜준다.
- GPIO로 LED TRRIGER.
- ADC 값을 SCI로 출력.
- ADC 값을 이용해서 MOTOR 제어

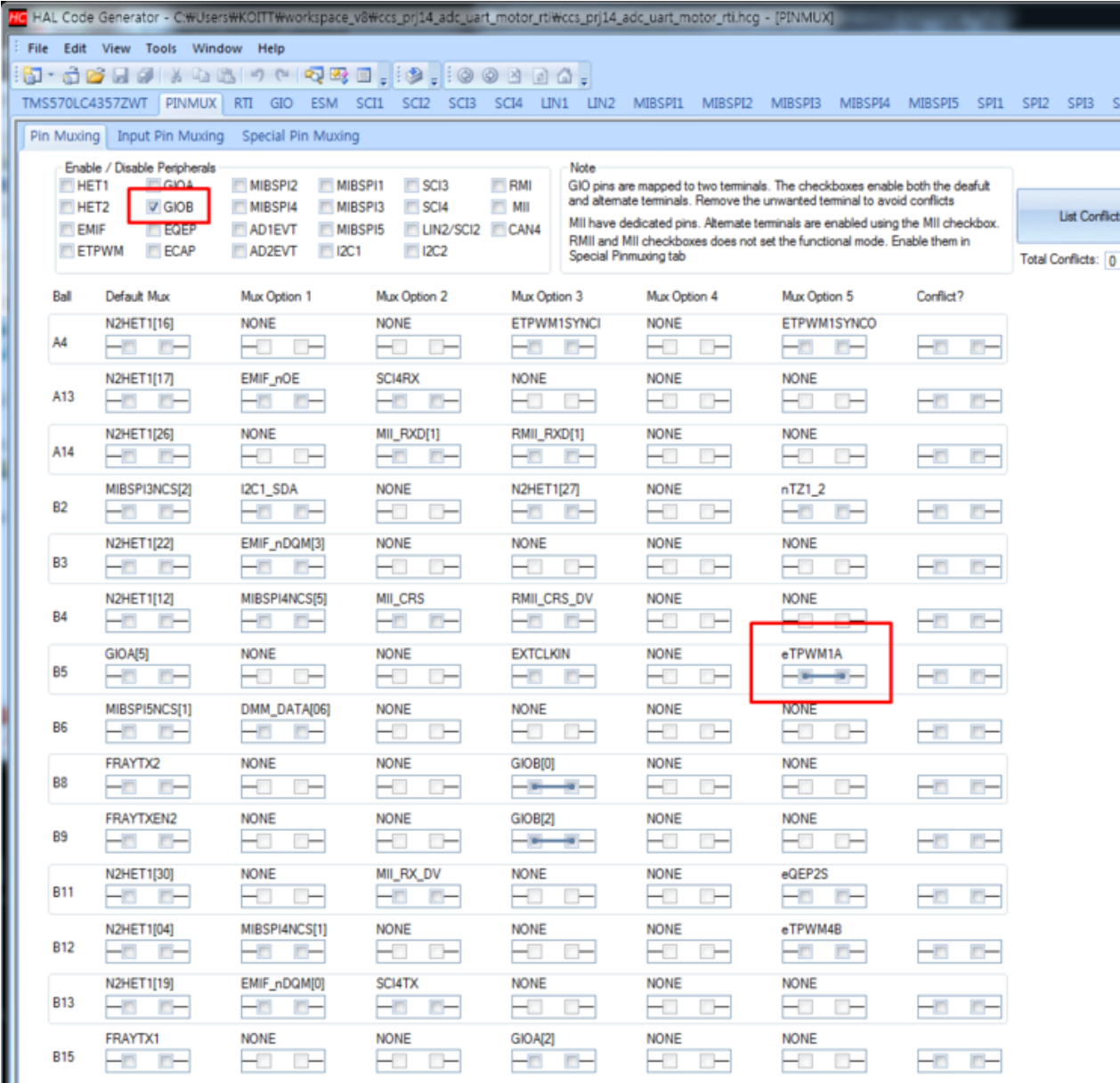
- RTI로 LED 트리거 돌리기.
- etpwm으로 servo motor 돌리기.

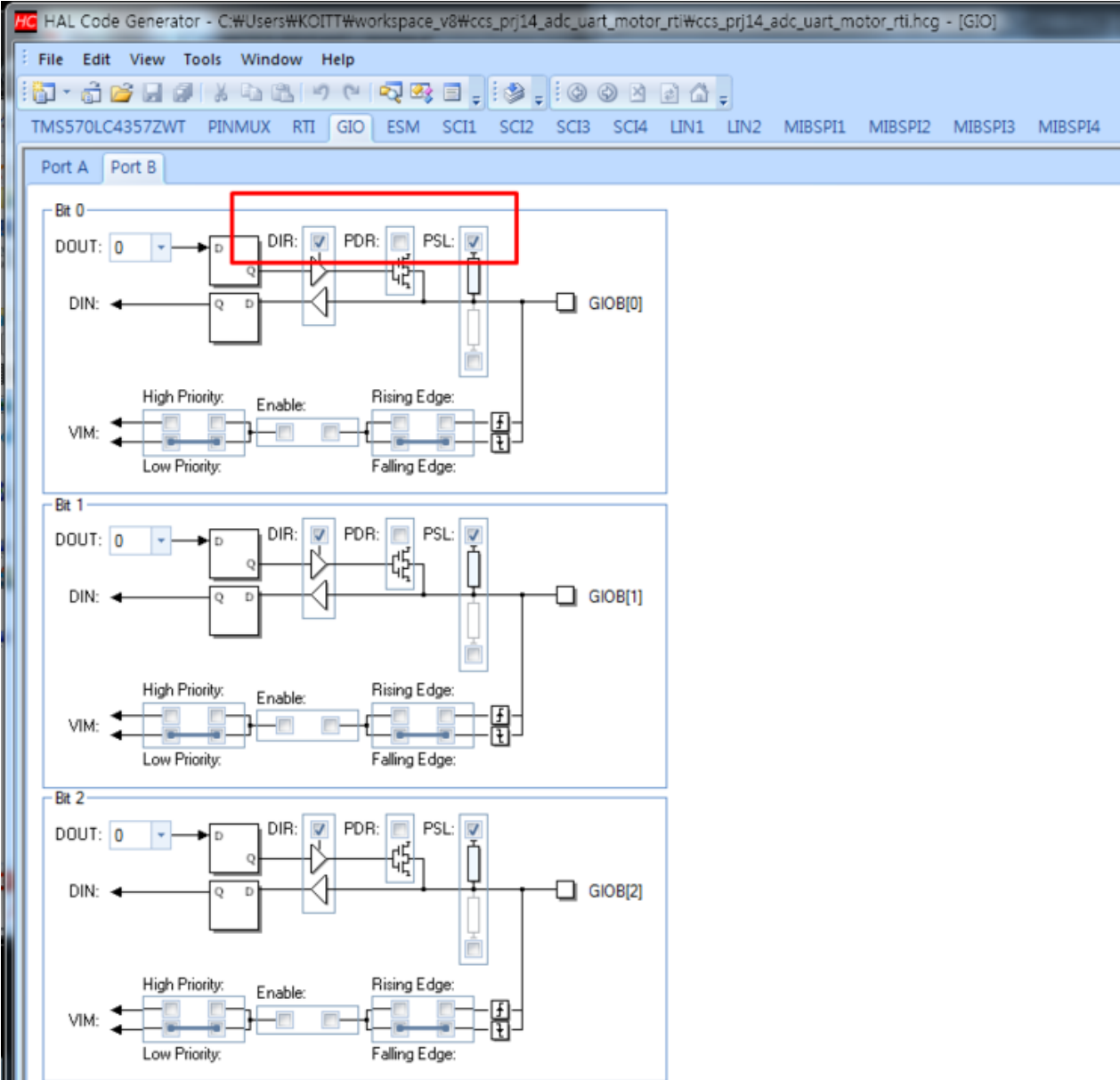


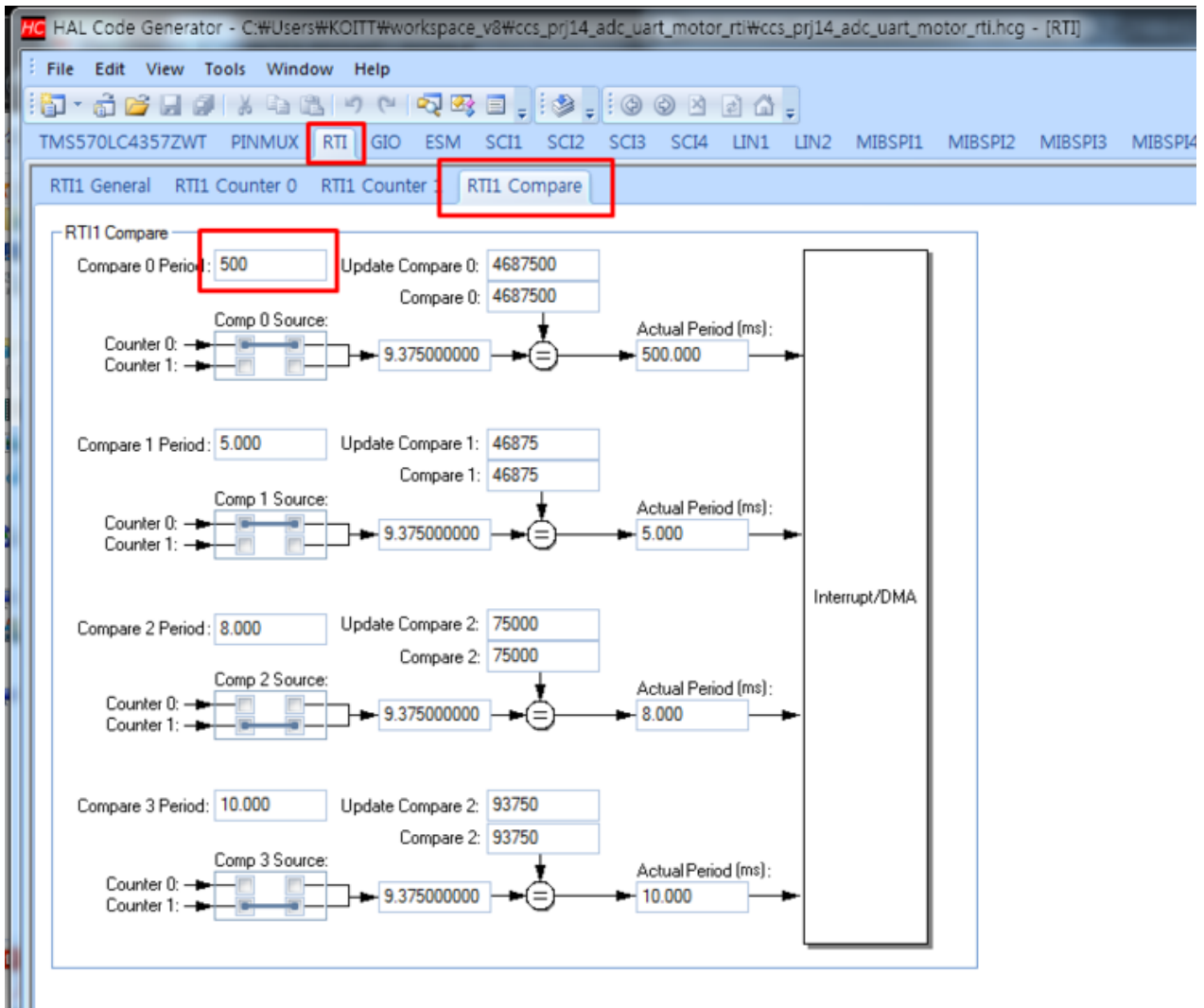


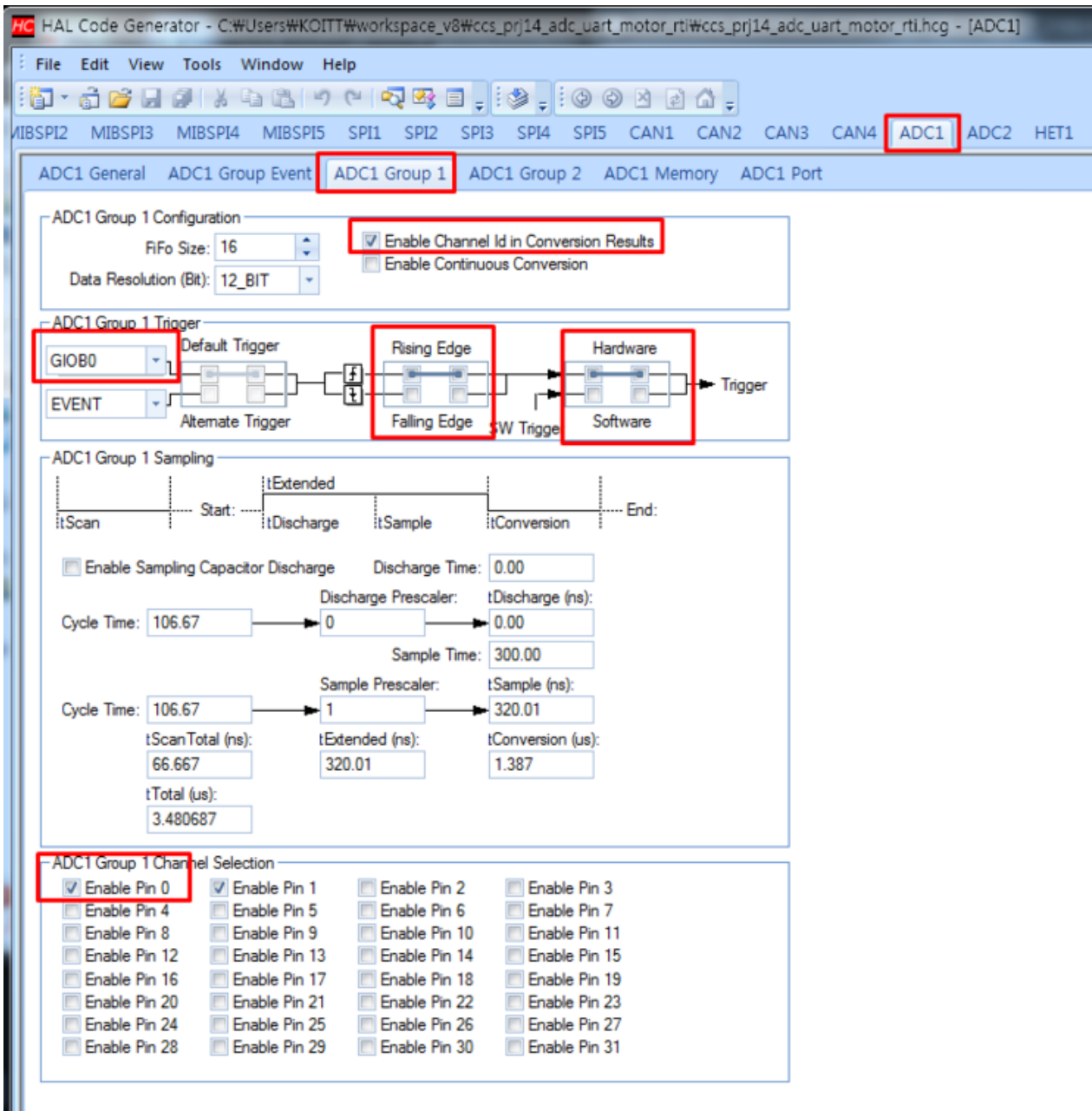


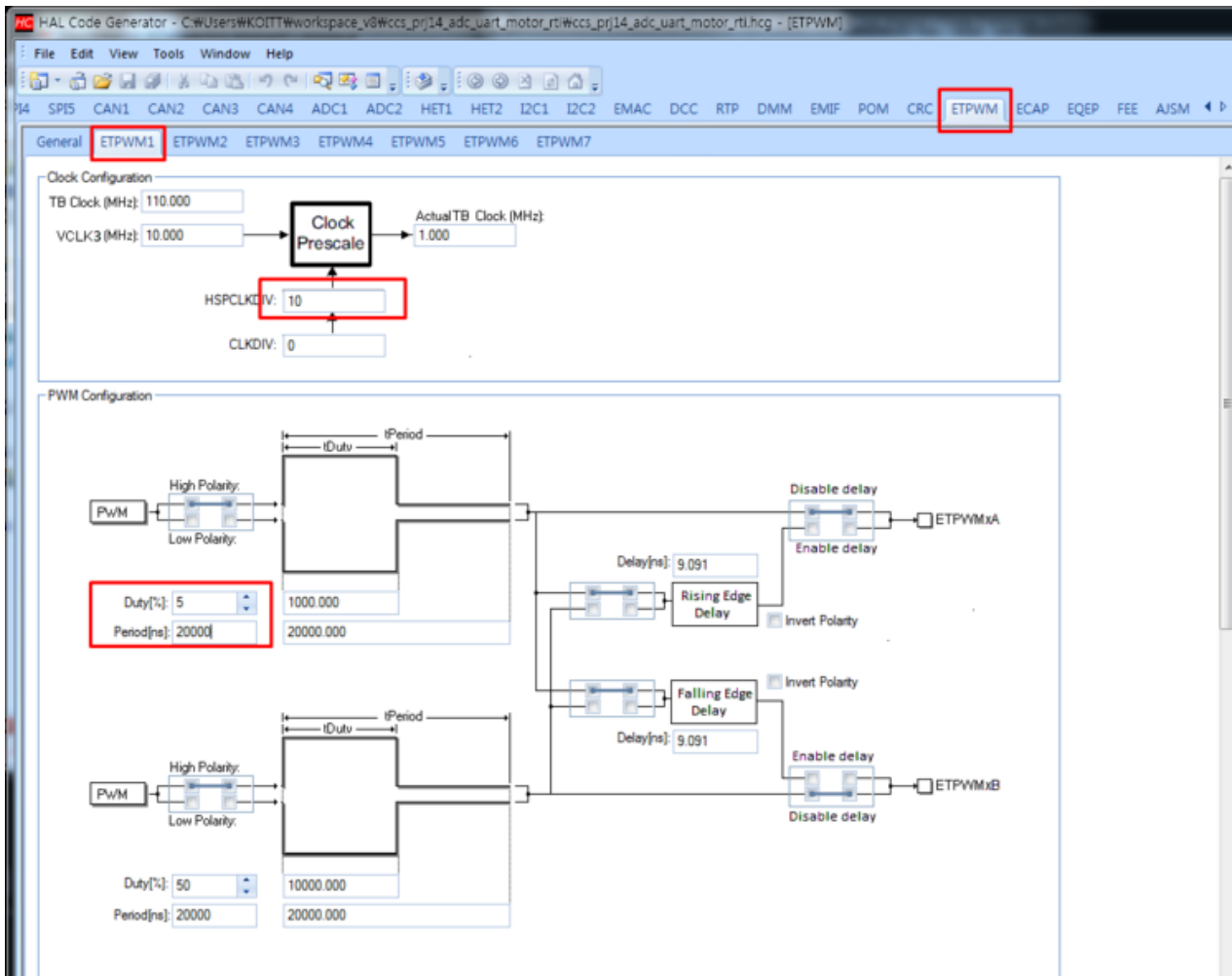












## 2) CCS 프로그래밍 하기

< 코드 1번 > - 이렇게 해보니 단점이 있었다.

- 왜 인지 모르게 while문에 delay 외의 어떤 동작을 넣던 멈춘다.
- 원래 목적에 맞게는 잘 구동된다.

```

/* USER CODE BEGIN (0) */
/* USER CODE END */

/* Include Files */

#include <HL_adc.h>
#include <HL_etpwm.h>
#include <HL_gio.h>
#include <HL_hal_stdtypes.h>
#include <HL_reg_adc.h>
#include <HL_reg_etpwm.h>
#include <HL_reg_gio.h>
#include <HL_reg_rti.h>
#include <HL_reg_sci.h>
#include <HL_rti.h>
#include <HL_sci.h>
#include <HL_sys_core.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>

```

```

#include <stdio.h>

void check_msg();

int idx = 0;
uint8 data_buffer[] = " ";
uint8 msg[] = {0};
adcData_t adc_data[2];

/* USER CODE BEGIN (2) */
void delay(uint32 time)
{
    while (time--)
        ;
}

void rtiNotification(rtiBASE_t *rtiREG, uint32 notification)
{
    //rtiStopCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    if(notification == 1U){
        gpioSetBit(gioPORTB, 0, 1);

        while((adcIsConversionComplete(adcREG1, adcGROUP1)) == 0)
            ;
        adcGetData(adcREG1, adcGROUP1, adc_data);
        delay(500);

        check_msg();
        sprintf((char *)msg, "value0 = %d\r\n\n", adc_data[0].value);
        sciSend(sciREG1, strlen((const char *)msg), msg);

        delay(500);

        gpioSetBit(gioPORTB, 0, 0);
    }
    //rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
}

void check_msg()
{
    rtiStopCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    if(adc_data[0].value > 0 && adc_data[0].value < 300){
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 22, "\r\n Very Darkness \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1, 500);
    }

    else if(adc_data[0].value >= 300 && adc_data[0].value < 1000)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 22, "\r\n little Darkness \r\n");
    }
}

```



```

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1400);
    }
    else if(adc_data[0].value >= 1000 && adc_data[0].value < 1800)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 11, "\r\n good \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1200);
    }
    ////////////////////////////////////////////
    // 2 수동으로 동작하는 부분 //
    else if(adc_data[0].value >= 1800 && adc_data[0].value < 2500)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 20, "\r\n little bright \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1900);
    }
    else if(adc_data[0].value >= 2500)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 18, "\r\n Very bright \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,2500);
    }

    rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);

}

/* USER CODE END */

int main(void)
{
    /* USER CODE BEGIN (3) */

    gpioInit();
    sciInit();
    rtiInit();
    adcInit();
    etpwmInit();

    rtiEnableNotification(rtiREG1, rtiNOTIFICATION_COMPARE0);

    // adc 입력으로 들어오는 값들의 변화능 ≒ 시작해 준다. (ADC1의 adcGROUP1의 녀석이 가지고 있는 BIT의 컨버전을 시작한다.)
    adcStartConversion(adcREG1, adcGROUP1);
    rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    etpwmStartTBCLK();

    // _disable_IRQ_interrupt();
    _enable_IRQ_interrupt();

    // 트리거를 해줄 포트 B를 0으로 기본설정 해준다.
    gpioSetBit(gioPORTB, 0, 0);

```

```

        while(1)
        {

        }

/* USER CODE END */

        return 0;
}

/* USER CODE BEGIN (4) */
/* USER CODE END */

```

### < 코드 2번 > - 원인을 알 수 있었다.

- **rti** 안에서는 **printf** 함수 계열을 쓸 수 없다는 것을 알았다.

아마도 **rti**나 인터럽트에서 무언가 함수를 빠져 나가게 하는 요소 등으로 꼬이는 것 같다.

```

/* USER CODE BEGIN (0) */
/* USER CODE END */

/* Include Files */

#include <HL_adc.h>
#include <HL_etpwm.h>
#include <HL_gio.h>
#include <HL_hal_stdtypes.h>
#include <HL_reg_adc.h>
#include <HL_reg_etpwm.h>
#include <HL_reg_gio.h>
#include <HL_reg_rti.h>
#include <HL_reg_sci.h>
#include <HL_rti.h>
#include <HL_sci.h>
#include <HL_sys_core.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <errno.h>
#include <stdarg.h>

void check_msg();

int idx = 0;
uint8 data_buffer[] = " ";
uint8 msg[] = {0};
adcData_t adc_data[2]={0};

/* USER CODE BEGIN (2) */

```

```

void delay(uint32 time)
{
    while (time--)
        ;
}

void rtiNotification(rtiBASE_t *rtiREG,uint32 notification)
{
    //rtiStopCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    if(notification == 1U){
        gpioSetBit(gioPORTB, 0, 1);

        while((adcIsConversionComplete(adcREG1, adcGROUP1)) == 0)
            ;
        adcGetData(adcREG1, adcGROUP1, adc_data);
        delay(500);

        check_msg();

        delay(500);

        gpioSetBit(gioPORTB, 0, 0);
    }
    //rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
}

void check_msg()
{
    //    rtiStopCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    if(adc_data[0].value > 0 && adc_data[0].value < 300){
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 22, "\r\n Very Darkness \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,500);
    }

    else if(adc_data[0].value >= 300 && adc_data[0].value < 1000)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 22, "\r\n little Darkness \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1400);
    }
    else if(adc_data[0].value >= 1000 && adc_data[0].value < 1800)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 11, "\r\n good \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1200);
    }
    //////////////////////////////////////
    // 2 수동으로 동작하는 부분 //
    else if(adc_data[0].value >= 1800 && adc_data[0].value < 2500)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 20, "\r\n little bright \r\n");
    }
}

```

```

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,1900);
    }
    else if(adc_data[0].value >= 2500)
    {
        sciSend(sciREG1, 2, "\r\n");
        sciSend(sciREG1, 18, "\r\n Very bright \r\n");

        etpwmSetCmpA(etpwmREG1,2500);
    }

//    rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);

}

/* USER CODE END */

int main(void)
{
    /* USER CODE BEGIN (3) */

    gpioInit();
    sciInit();
    rtiInit();
    adcInit();
    etpwmInit();

    rtiEnableNotification(rtiREG1, rtiNOTIFICATION_COMPARE0);

    // adc 입력으로 들어오는 값들의 변화능 ≒시작해 준다. (ADC1의 adcGROUP1의 녀석이 가지고 있는 BIT의 컨버전을 시작한다.)
    adcStartConversion(adcREG1, adcGROUP1);
    rtiStartCounter(rtiREG1, rtiCOUNTER_BLOCK0);
    etpwmStartTBCLK();

//    _disable_IRQ_interrupt_();
//    _enable_IRQ_interrupt_();

    // 트리거를 해줄 포트 B를 0으로 기본설정 해준다.
    gpioSetBit(gioPORTB, 0, 0);
    while(1)
    {
        sprintf((char *)msg, "value0 = %d\r\n\n", adc_data[0].value);
        sciSend(sciREG1, strlen((const char *)msg), msg);
        delay(5000000);
    }

/* USER CODE END */

    return 0;
}

```

```
/* USER CODE BEGIN (4) */  
/* USER CODE END */
```