Vega López Amós Manuel

Laboratorio de Microcomputadoras

Reporte de la Práctica No. 7: Puerto Serie SCI (Asíncrono)

Objetivo: Familiarizar al alumno en el uso de una Interfaz de Comunicación Serie Asíncrona de un microcontrolador.

Desarrollo:

1.- Utilizando el programa resuelto en la práctica No. 3, ejercicio 2 (Control de acciones), realizar las modificaciones necesarias para que ahora se controle por medio del teclado de su PC, el cuál transmitirá el comando de la acción a ejecutar.

Equipo: 4

Grupo: 2

TECLA	ACCION		
	Puerto B		
0	Todos los bits del puerto apagados		
1	Todos los bits del puerto encendidos		
2	Corrimiento del bit más significativo hacia		
	la derecha		
3	Corrimiento del bit menos significativo		
	hacia la izquierda		
4	Corrimiento del bit más significativo hacia		
	la derecha y a la izquierda		
5	Apagar y encender todos los bits.		

Propuesta de solución:

Para este ejercicio retomamos un programa previamente elaborado en la practica 3, pero realizando comunicación serie asíncrona a través de la terminal virtual que nos permite integrar Proteus Isis, a través de la cual, configurándola correctamente, ingresábamos por teclado los valores numéricos de 0 a 5, realizando las mismas secuencias que ese ejercicio.

```
INICIO:
       PORTC //ENTRADA
       PORTB //SALIDA
       //inicio de lógica de programa
       //Realizamos la configuración para la comunicación serie
Loop:
       W := PORTC //Leemos PORTC
       SI W = 0 ENTONCES
              PORTB := b'00000000'
       FIN SI
       SI W = 1 ENTONCES
              PORTB := b'111111111'
       FIN ST
       SI W = 2 ENTONCES
              PORTB := b'10000000'
               //Recorremos el 1 a la derecha de PORTB hasta que se repita el proceso
       FIN SI
       SIW = 3ENTONCES
               PORTB := b'00000001'
               //Recorremos el 1 a la izquierda de PORTB hasta que se repita el proceso
       FIN ST
       SIW = 4ENTONCES
              PORTB := b'10000000'
               //Recorremos el 1 a la derecha y después a la izquierda de PORTB hasta que se repita el proceso
       FIN ST
       SI W = 5 ENTONCES
              PORTB := b'00000000'
               //Llamamos Espera
              PORTB := b'111111111'
               //Llamamos espera
       FIN SI
FIN Loop
```

Código:

FIN PROGRAMA

```
include<p16f877.inc>
valor1 equ h'21'
                                       ; registros a ocupar para la subrutina de retardo
valor2 equ h'22'
valor3 equ h'23'
cte1 equ 0XD7
cte2 equ 50h
cte3 equ 60h
DATO EQU 25H ; LA DIRECCION SERVIRA COMO VARIABLE PARA LEER EL DATO A RECIBIR REG_CORRIMIENTO EQU 26H ; VALOR DEL REGISTRO DE CORRIMIENTO PARA LA SECUENCIA SENTIDO_ROTACION EQU 27H ; NOS INDICARA EL SENTIDO DE LA SECUENCIA (IZQUIERDA/DERECHA)
          ORG 0
         GOTO INICIO
         ORG 5
TNTCTO
         BSF STATUS, RPO
                                                 ;1. CAMBIO AL BANCO 1 RAM
         CLRF TRISB
          BSF TXSTA, BRGH
                                               ;2. SELECCIONA ALTA VELOCIDAD (TXSTA.BRG = 1)
         MOVLW .64
         MOVWF SPBRG
                                                            ;3. VELOCIDAD DE 19200 BAUDS (0.16% ERROR)
         ### SPBRG ### 73. VELOCIDAD DE 19200 BAODS (U.16% ERROR)

BCF TXSTA, SYNC ### 74. MODO ASINCRONO SELECCIONADO (TXSTA.SYNC = 0)

BSF TXSTA, TXEN ### 75. HABILITA LA TRANSMICION (TXSTA.TXEN = 1)

BCF STATUS, RPO ### 76. REGRESO AL BANCO 0 DE RAM

BSF RCSTA, CREN ### 77. HABILITA LA RECEPCION DE DATOS (RCSTA, CREN = 1)

BSF RCSTA, SPEN ### 78. HABILITA EL PUERTO SERIE (RCSTA.SPEN = 1)
          CLRF PORTB
         MOVLW 0X80
         MOVWF REG_CORRIMIENTO
         MOVIJW 1
         MOVWF SENTIDO ROTACION
LOOP
         BTFSS PIR1, RCIF
                                               ;9. ESPERAR A QUE EL BUFER DE RECEPCION DEL USART ESTE LLENO
         GOTO CONTINUA
CAMBIA DATO
         MOVF RCREG, W
                                                 ; LEO EL DATO RECIBIDO
         MOVWF DATO
CONTINUA
         MOVLW '0'
          SUBWF DATO, W
                                                ; W = DATO - '0'
         BTFSC STATUS, Z
          GOTO APAGADOS
         MOVLW '1'
          SUBWF DATO, W
                                                 ; W = DATO - '1'
          BTFSC STATUS, Z
          GOTO ENCENDIDOS
         MOVLW '2'
                                                  ; W = DATO - '2'
          SUBWF DATO, W
          BTFSC STATUS, Z
          GOTO DERECHA
         MOVLW '3'
                                                  ; W = DATO - '3'
          SUBWF DATO, W
         BTFSC STATUS, Z
         GOTO IZQUIERDA
         MOVLW '4'
          SUBWF DATO, W
                                                  ; W = DATO - '4'
          BTFSC STATUS, Z
          GOTO REBOTA
          MOVIW '5'
          SUBWF DATO, W
                                                 ; W = DATO - '5'
         BTFSC STATUS, Z
         GOTO BLINK
APAGADOS
         CLRF PORTB
         GOTO LOOP
ENCENDIDOS
         MOVLW .255
         MOVWF PORTB
```

processor 16f877

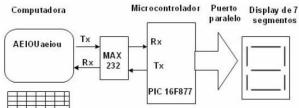
GOTO LOOP

DERECHA

```
BCF STATUS, C
                                    ; SECUENCIA HACIA LA DERECHA
       MOVF REG CORRIMIENTO, W
       MOVWF PORTB
       CALL RETARDO
       RRF REG CORRIMIENTO, F
       BTFSS STATUS, C
       GOTO LOOP
       MOVLW 0X80
       MOVWF REG CORRIMIENTO
       GOTO LOOP
IZQUIERDA
                                   ; SECUENCIA HACIA LA IZQUIERDA
       BCF STATUS, C
       MOVF REG CORRIMIENTO, W
       MOVWF PORTB
       CALL RETARDO
       RLF REG CORRIMIENTO, F
       BTFSS STATUS, C
       GOTO LOOP
       MOVLW 0X01
       MOVWF REG CORRIMIENTO
       GOTO LOOP
REBOTA
       BCF STATUS, C
       MOVF REG CORRIMIENTO, W
       MOVWF PORTB
       CALL RETARDO
       MOVF SENTIDO ROTACION, W
       BTFSS STATUS, Z
       GOTO SENT_DER
                                    ; SENTIDO ROTACION = 1: DERECHA
SENT_IZQ
                                    ; SENTIDO ROTACION = 0: IZQUIERDA
       RLF REG_CORRIMIENTO, F
       BTFSS STATUS, C
       GOTO LOOP
                                   ; C=0
       MOVLW 0X80
                                    ; C=1
       MOVWF REG CORRIMIENTO
       MOVLW 1
       MOVWF SENTIDO ROTACION
       GOTO LOOP
SENT DER
       RRF REG CORRIMIENTO, F
       BTFSS STATUS, C
       GOTO LOOP
                                   ; C=0
       MOVLW 0X01
                                    ; C=1
       MOVWF REG_CORRIMIENTO
       MOVLW 0
       MOVWF SENTIDO_ROTACION
       GOTO LOOP
BLINK
       MOVLW .255
       MOVWF PORTB
       CALL RETARDO
       CLRF PORTB
       CALL RETARDO
RETARDO:
                                    ; Rutina que genera un Retardo
      movlw ctel
       movwf valor1
tres
       movlw cte2
       movwf valor2
dos
       movlw cte3
       movwf valor3
uno
       decfsz valor3
       goto uno
       decfsz valor2
       goto dos
       decfsz valor1
       goto tres
                                            ; fin de la subrutina de retardo
       return
```

END

2. Realizar un programa que muestre las vocales (mayúsculas y minúsculas en un display de 7 segmentos, las cuales serán enviadas vía serie a través del teclado de la PC.



Para este problema partíamos con la misma terminal virtual del inciso anterior con la diferencia de que en esta ocasión, no dependeríamos de los números del 0 al 5, si no de las vocales, siendo sensibles a mayúsculas y minúsculas, para que, de esa forma, mandemos por salida a través de PORTB una cadena de 8 bits, con la cual encenderemos los segmentos correspondientes para representar la letra ingresada en la terminal virtual en el display de 7 segmentos. Cabe aclarar que en este caso se ocupó la combinación para cátodo, pero se incluye de igual forma la configuración para ánodo

Propuesta de solución

```
INICIO:
       PORTC //ENTRADA
       PORTB //SALIDA
       //inicio de lógica de programa
       //Realizamos la configuración para la comunicación serie
Loop:
       W := PORTC //Leemos PORTC
       SI W = a ENTONCES
              PORTB := b'01011111'
       FIN ST
       SI W = e ENTONCES
              PORTB := b'01111011'
       FIN SI
       SI W = i ENTONCES
              PORTB := b'00010000'
       FIN SI
       SI W = O ENTONCES
              PORTB := b'11011100'
       FIN ST
       SI W = U ENTONCES
              PORTB := b'00011100'
       FIN SI
       SI W = A ENTONCES
              PORTB := b'01110111'
       FIN SI
       ST W = E ENTONCES
              PORTB := b'01111001'
       FIN ST
       SI W = I ENTONCES
              PORTB := b'00110000'
       FIN ST
       SI W = O ENTONCES
              PORTB := b'00111111'
       FIN SI
       SI W = U ENTONCES
              PORTB := b'001111110'
       FIN SI
FIN Loop
FIN PROGRAMA
Código:
       processor 16f877
       include<p16f877.inc>
#DEFINE BANCO 0 BCF STATUS, RP0
#DEFINE BANCO 1 BSF STATUS, RP0
DATO EQU 0X20
              F
                           D
                                     С
; DP
      G
                     E
                                            В
;7
                             3
; CATODO COMUN
_A_ EQU B'01110111'
                          ; Codigos binarios
                            ; para iluminar las
   EQU B'01111001'
_I_ EQU B'00110000'
                            ; letras
```

```
; 1 encendido
O EQU B'00111111'
_U_ EQU B'00111110'
                             ; 0 apagado
_a_ EQU B'01011111'
_e_ EQU B'01111011'
_i_ EQU B'00010000'
                              ;
_o_ EQU B'11011100'
_u_ EQU B'00011100'
; ANODO COMUN
_A EQU B'10001000'
                            ; 0 encendido
_E EQU B'10000110'
                              ; 1 apagado
_I EQU B'11001111'
_O EQU B'11000000'
_U EQU B'11000001'
_a EQU B'10100000'
                              ;
_e EQU B'10000100'
_i EQU B'11101111'
                             ;
o EQU B'00100011'
_u EQU B'11100011'
        ORG 0H
       GOTO INICIO
       ORG 5H
INICIO
       BANCO 1
                              ; 1 PASIS PARA LA RECEPCION DE DATOS MEDIANTE EL PUERTO SERIE
       CLRF TRISB
        BSF TXSTA, BRGH
       MOVLW .64
       MOVWF SPBRG
       BCF TXSTA, SYNC
       BSF TXSTA, TXEN
       BANCO 0
        BSF RCSTA, CREN
       BSF RCSTA, SPEN
       CLRF PORTB
PRINCIPAL
                           ; CHECA EL BUFFER DE RECEPCION ; SI NO HAY DATO LISTO ESPERA
       BTFSS PIR1, RCIF
       GOTO PRINCIPAL
       MOVF RCREG, W
                             ; SI HAY DATO LO LEE
       MOVWF DATO
        SUBLW 'A'
       BTFSC STATUS, Z
       GOTO LETRA A
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'E'
       BTFSC STATUS, Z
       GOTO LETRA E
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'I'
        BTFSC STATUS, Z
       GOTO LETRA I
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'O'
       BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA O
       MOVF DATO, W
       SUBLW 'U'
       BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA U
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'a'
       BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA a
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'e'
        BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA e
       MOVF DATO, W
       SUBLW 'i'
        BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA i
       MOVF DATO, W
        SUBLW 'o'
        BTFSC STATUS, Z
        GOTO LETRA o
       MOVF DATO, W
```

```
SUBLW 'u'
       BTFSC STATUS, Z
       GOTO LETRA u
       GOTO PRINCIPAL
LETRA_A
                              : CARGA EN W LA CONSTANTE CORRESONDIENTE
       MOVLW A
       GOTO ENVIA
LETRA E
       MOVLW E
       GOTO ENVIA
LETRA I
       MOVLW I
       GOTO ENVIA
LETRA O
       MOVLW O
       GOTO ENVIA
LETRA U
       MOVIJW U
       GOTO ENVIA
LETRA a
       MOVLW a
       GOTO ENVIA
LETRA e
       MOVLW e
       GOTO ENVIA
LETRA i
       MOVLW i
       GOTO ENVIA
LETRA o
       MOVLW o
       GOTO ENVIA
LETRA u
       MOVLW u
       GOTO ENVIA
ENVIA
       MOVWF PORTB
       GOTO PRINCIPAL
```

3. Empleando el programa No. 3 de la práctica 6 (convertidor analógico digital), realizar las modificaciones necesarias para desplegar el número de canal, de valor mayor a las otras entradas, en el monitor de la PC.

Por último, necesitamos realizar una comparativa a través de las tres señales analógicas de entrada, conectando tres potenciómetros por PORTA, y resolver cuál de las tres señales que nos mandan los potenciómetros es mayor a las otras, mostrando el resultado a través de los leds de salida conectados en PORTB, y adicionalmente indicar con número, cual es el mayor a través de la terminal virtual, siendo en este caso de lugar de usarla como entrada, usarla como salida.

Propuesta de solución

```
INICIO:

PORTA //ENTRADA
PORTB //SALIDA
PORTC //SALIDA
//inicio de lógica de programa
//Realizamos la configuración para la comunicación serie

Loop:

GO/DONE := 1 //Iniciamos la conversión
// Esperamos a que se realice la conversión
Si GO/DONE := 0 ENTONCES //Termino la conversión
W := PORTC //Leemos PORTC
Si Voltaje 1 en PORTA > Voltaje 2 en PORTA Y Voltaje 1 en PORTA > Voltaje 3
PORTB := 001
//Mostramos 0 en la terminal virtual
FIN SI
```

```
Si Voltaje 2 en PORTA > Voltaje 1 en PORTA Y Voltaje 2 en PORTA > Voltaje 3
                      PORTB := 011
                      //Mostramos 1 en la terminal virtual
               Si Voltaje 3 en PORTA > Voltaje 1 en PORTA Y Voltaje 3 en PORTA > Voltaje 2
                      PORTB := 111
                      //Mostramos 2 en la terminal virtual
              FIN SI
       FIN SI
FIN Loop
FIN PROGRAMA
```

Código:

; PROGRAMA QUE COMPARA LOS VOLTAJES DE TRES POTENCIOMETROS CONECTADOS A LOS CANALES AO, A1, A2 ; RESPECTIVAMENTE CON LAS SALIDAS EN EL PUERTO B QUE SE MUESTRAN:

;				
;	SEÑAL	PB2	PB1	PB0
;				
;	VAR1 > VAR2 Y VAR3	0	0	1
;	VAR2 > VAR1 Y VAR3	0	1	1
;	VAR3 > VAR1 Y VAR2	1	1	1
;				

```
processor 16f877
        include<p16f877.inc>
; Variables para el DELAY
valor1 equ h'21'
valor2 equ h'22'
valor3 equ h'23'
ctel equ 10h
cte2 equ 50h
cte3 equ 60h
PDELO EQU 0X24
VAR1 EQU 0X25
                               ; VARIABLES PARA ALMACENAR LOS RESULTADOS DEL CAD
VAR2 EQU 0X26
VAR3 EQU 0X27
TEMP EQU 0X28
       ORG 0000H
       GOTO INICIO
        ORG 0005H
TNTCTO
                           ; 1. LIMPIA EL PUERTO A
; 2. CAMBIA AL BANCO 1
; 3. CONFIGURA EL PUERTO A COMO ENTRADAS ANALOGICAS
       CLRF PORTA
        BSF STATUS, RPO
       CLRF ADCON1
       CLRF TRISB
                               ; PUERTO B COMO SALIDAS
       BSF TXSTA, BRGH
       MOVLW .64
        MOVWF SPBRG
```

BCF TXSTA, SYNC BSF TXSTA, TXEN

BCF STATUS, RPO ; REGRESA AL BANCO 0

BSF RCSTA, CREN BSF RCSTA, SPEN CLRF PORTB

MOVLW B'1000001'

MOVLW '0'

MOVWF ADCON0 ; 4. SELECCIONA LA FUENTE DE RELOJ, CANAL Y ENCIENDE EL CAD

LOOP

MOVWF TEMP BCF ADCON0,3 BCF ADCON0,4 ; SELECIONO EL CANAL 0 CALL retardo ; ESPERO 20 MICROSEGUNDOS CALL retardo

```
BSF ADCON0,2
                            ; 5. GO, COMIENZA LA CONVERSION DE AD
ESPERA
       BTFSC ADCON0,2
                            ; 6. ESPERA A QUE TERMINE LA CONVERSION
       GOTO ESPERA
       MOVF ADRESH, W
                            ; 7. LEER EL RESULDADO DE LA CONVERSION
                             ; GUARDA EL VALOR EN VAR1
       MOVWF VAR1
       BSF ADCON0,3
                             ; CAMBIA AL CANAL 1
                            ; ESPERO 20 MICROSEGUNDOS
       CALL retardo
       CALL retardo
BSF ADCON0,2 ; GO, COMIENZA CON LA CONVERSION AD
ESPERA2
       BTFSC ADCON0,2
                            ; ESPERA A QUE TERMINE LA CONVERSION
       GOTO ESPERA2
       MOVF ADRESH, W
       MOVWF VAR2
                            ; GUARDA EL VALOR EN VAR2
       BCF ADCON0,3
       BSF ADCON0,4
                            ; CAMBIA AL CANAL 2
       CALL retardo
       CALL retardo
       BSF ADCON0,2
                            ; GO
ESPERA3
       BTFSC ADCON0,2 ; ESPERA A QUE TERMINE LA CONVERSION
       GOTO ESPERA3
       MOVF ADRESH, W
       MOVWF VAR3
                             ; GUARDA EL VALOR EN VAR3
       MOVF VAR2,W
       SUBWF VAR1,W
                            ; W = VAR1 - VAR2
       BTFSS STATUS,C ;¿VAR1 >= VAR2?, ; C= 1?
       GOTO _V2_V3_
MOVF VAR3,W
                             ; NO
                            ; SI
       MOVF VAR3,W ; SI
SUBWF VAR1,W ; W = VAR1 - VAR3
BTFSS STATUS,C ; VAR1 >= VAR3?, ; C= 1?
GOTO W_ES_7 ; NO
       MOVLW 1
                             ; SI
       GOTO ENVIA
_V2_V3_
MOVF VAR3,W
                         ; W = VAR2 - VAR3
; ¿ VAR2 >= VAR3 ?, ¿ C = 1 ?
; NO
       SUBWF VAR2,W
       BTFSS STATUS, C
       GOTO W ES 7
       MOVLW A'1
       MOVWF TEMP
       MOVLW 3
       GOTO ENVIA
W_ES_7
       MOVLW A'2'
       MOVWF TEMP
       MOVLW 7
ENVIA
       MOVWF PORTB
       MOVF TEMP, W
       MOVWF TXREG
       BSF STATUS, RPO
ESPERA ENVIO
       BTFSS TXSTA, TRMT
       GOTO ESPERA ENVIO
       BCF STATUS, RPO
       CALL retardo
       GOTO LOOP
retardo movlw ctel
                        ; Rutina que genera un DELAY
   movwf valor1
tres movwf cte2
    movwf valor2
dos movlw cte3
    movwf valor3
uno decfsz valor3
    goto uno
    decfsz valor2
    goto dos
    decfsz valor1
     goto tres
```

return

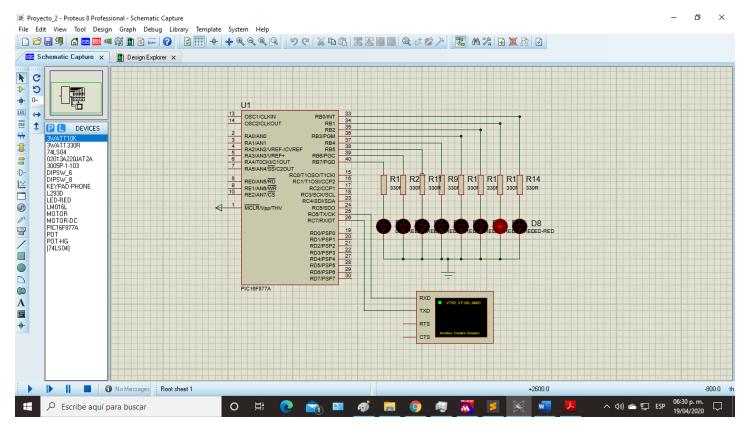
end

ENI

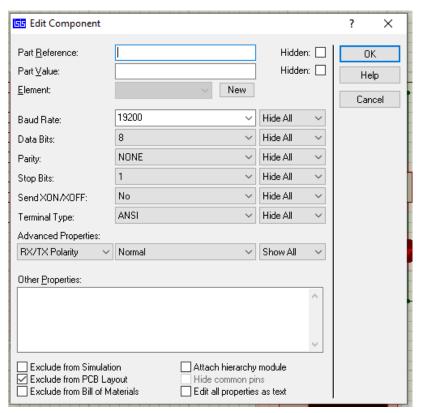
Análisis de resultados: La práctica nos enseña a partir de estos tres ejercicios con los cuales ya estábamos familiarizados debido a que fueron ejercicios de practicas pasadas, la forma en que debemos trabajar con la comunicación serie con el PIC de siempre, lo cual nos ayuda ya no a limitarnos a simples entradas de 1 y 0 con dipswitch, si no que podemos disponer, como en ese caso, de todo el teclado, con lo cual, nos da una gran posibilidad de opciones dependiendo del carácter ingresado. Posiblemente esto nos sea de ayuda para diversas aplicaciones futuras, pero de momento es una buena forma de familiarizarse con esta nueva forma de comunicación.

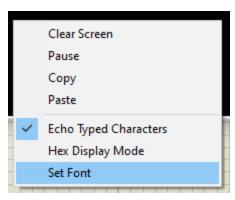
Capturas de pantalla

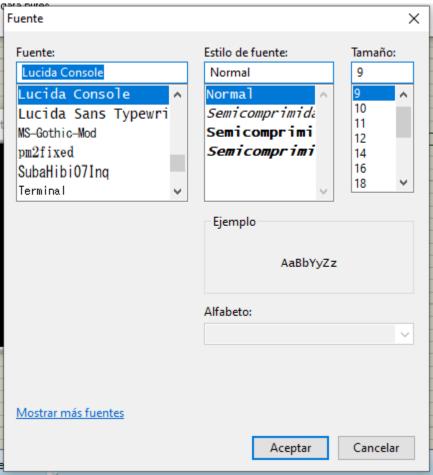
Circuito 1



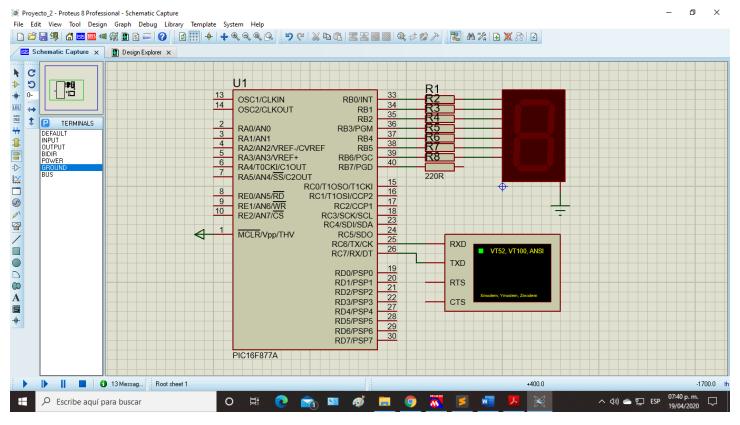
Configuración de la terminal virtual:



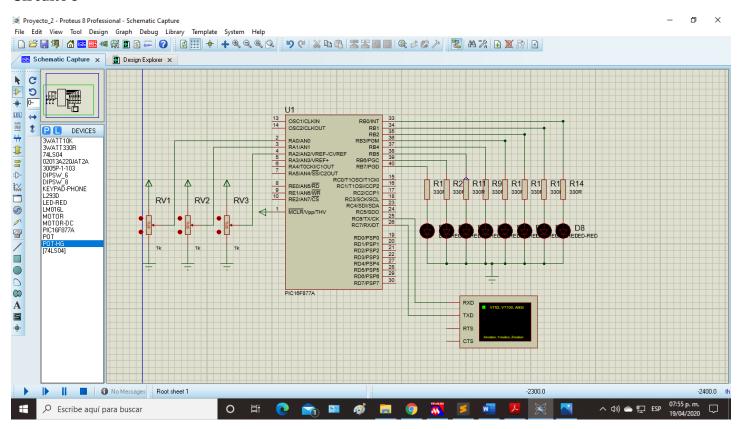




Circuito 2

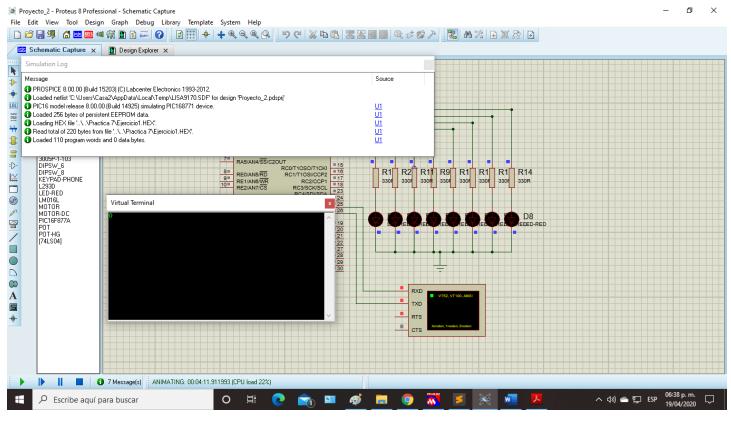


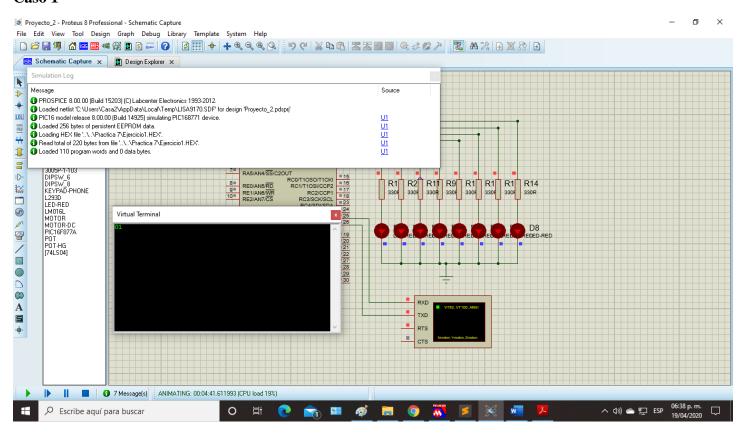
Circuito 3

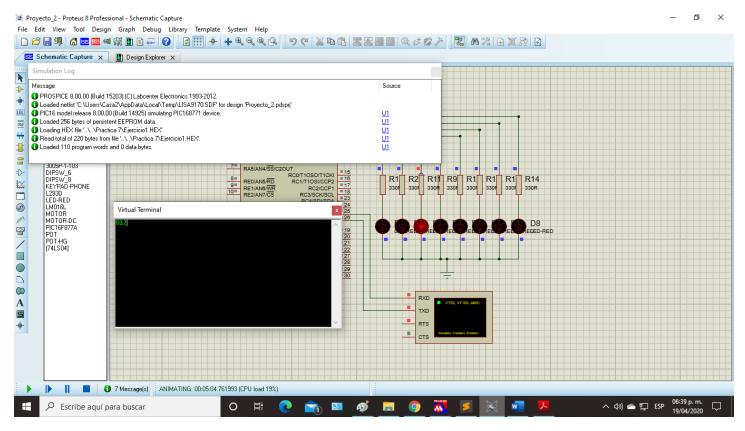


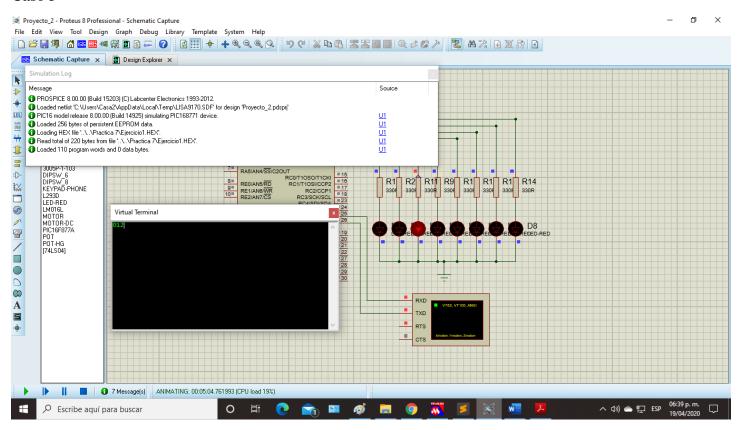
EJERCICIO 1

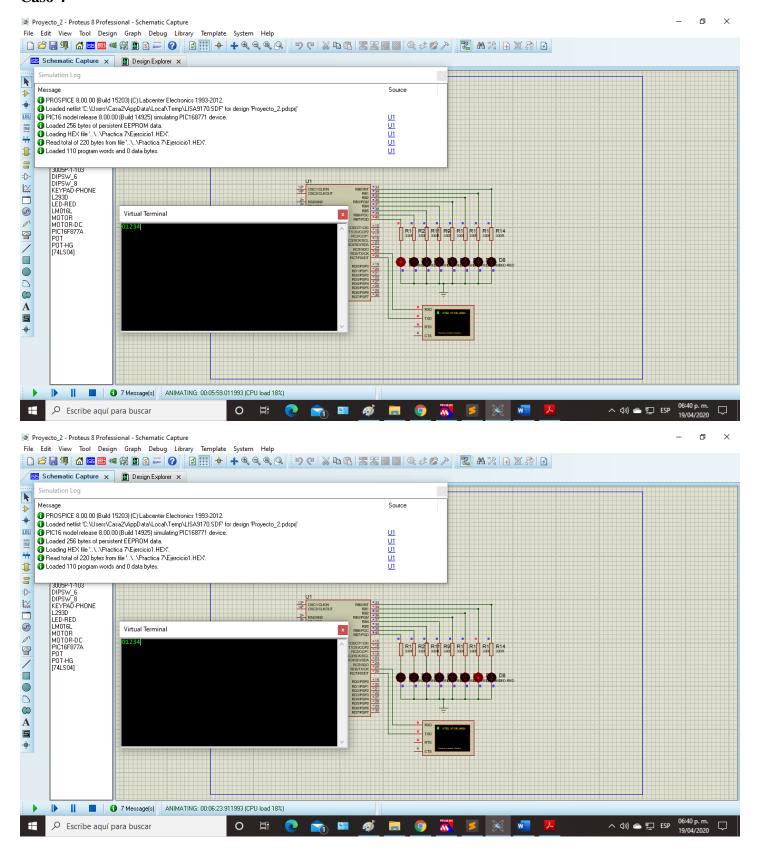
Caso 0

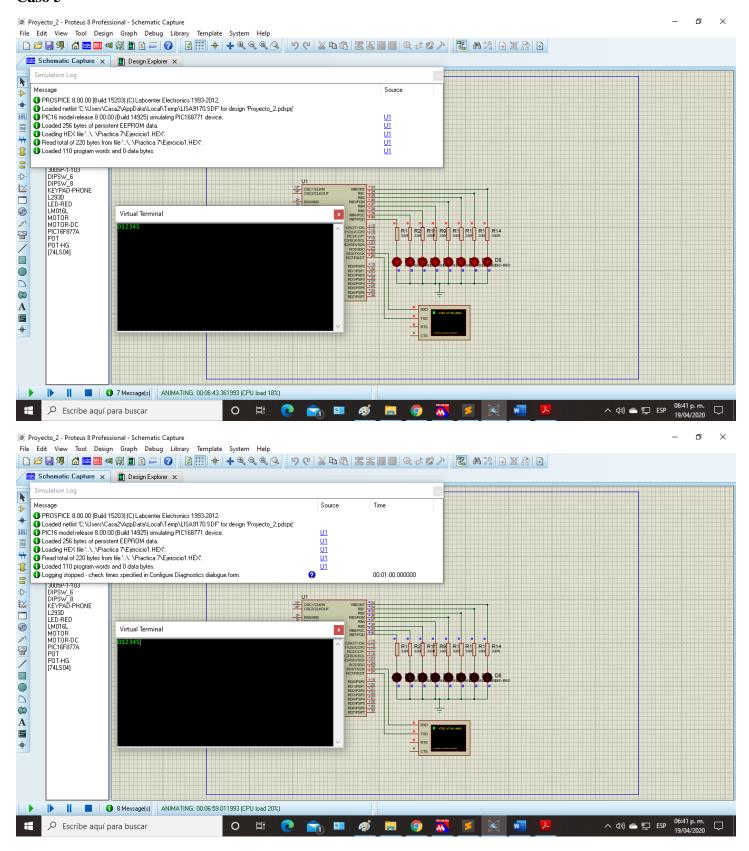






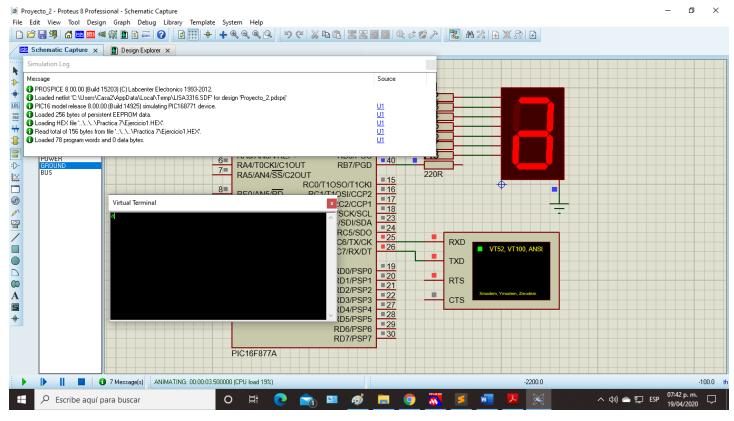


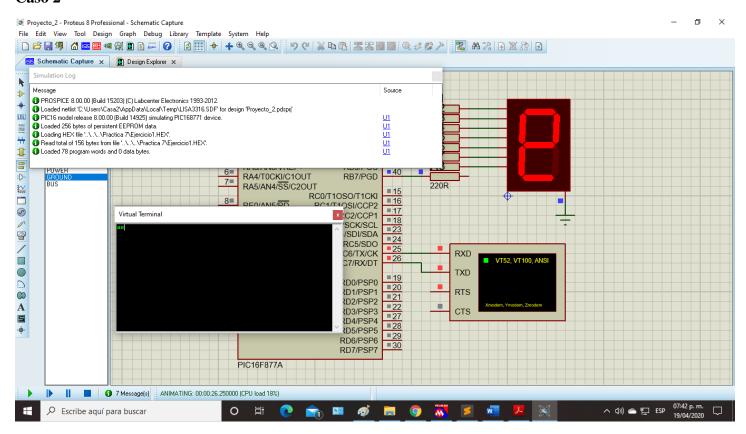


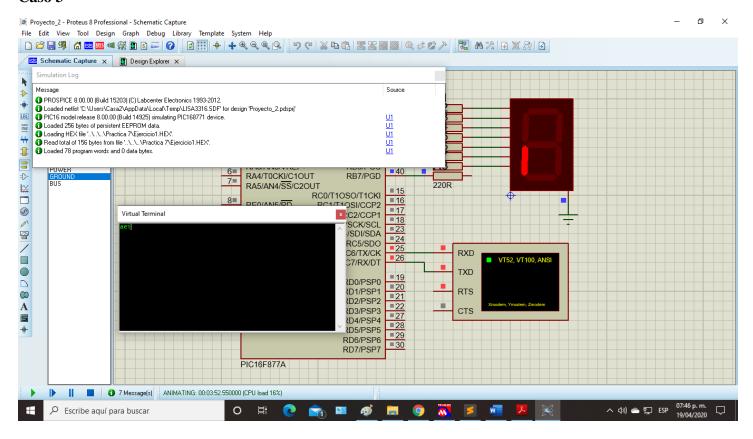


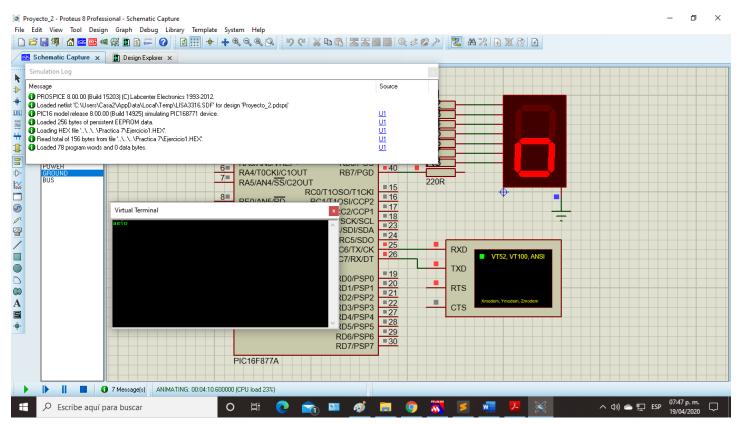
EJERCICIO 2

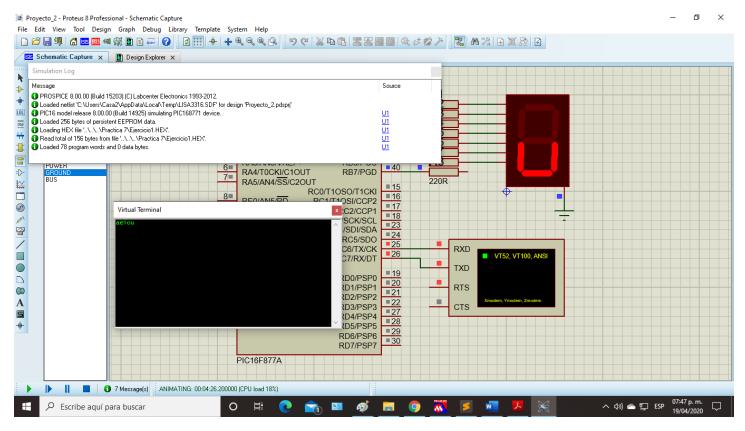
Caso 1

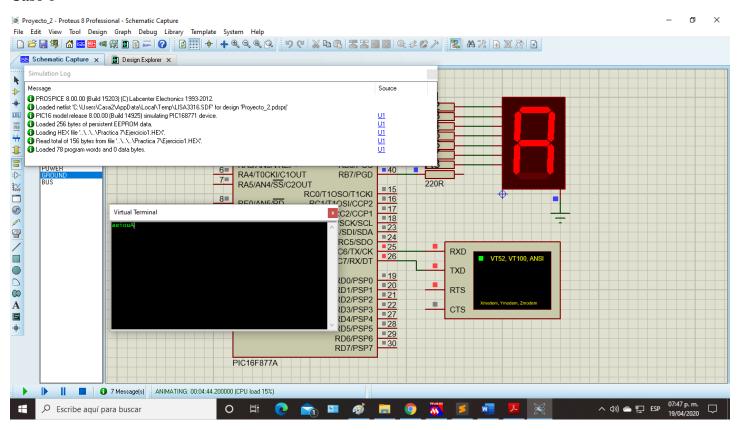


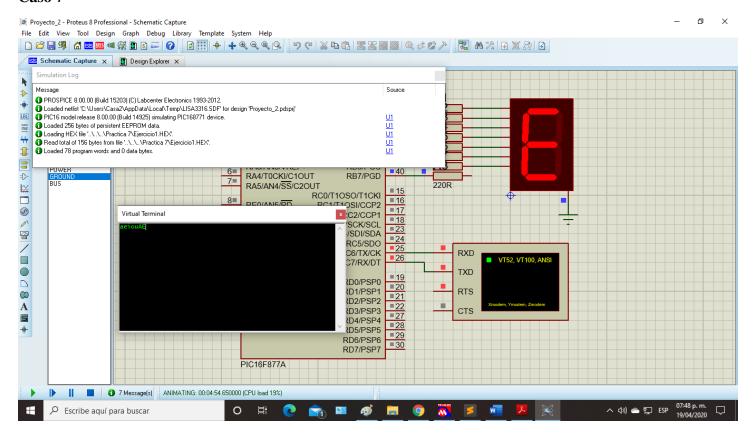


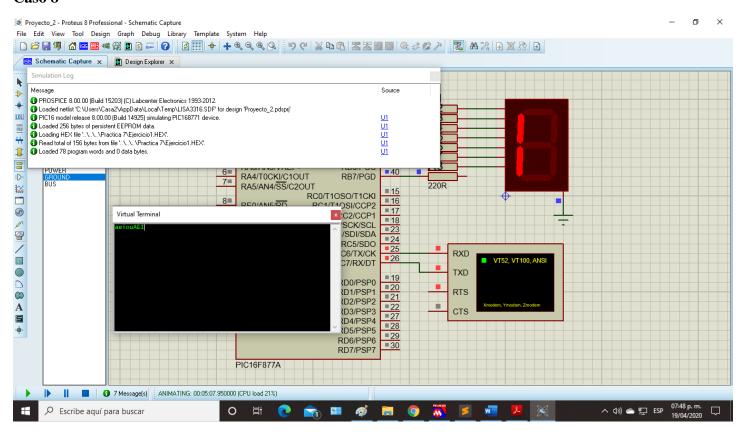


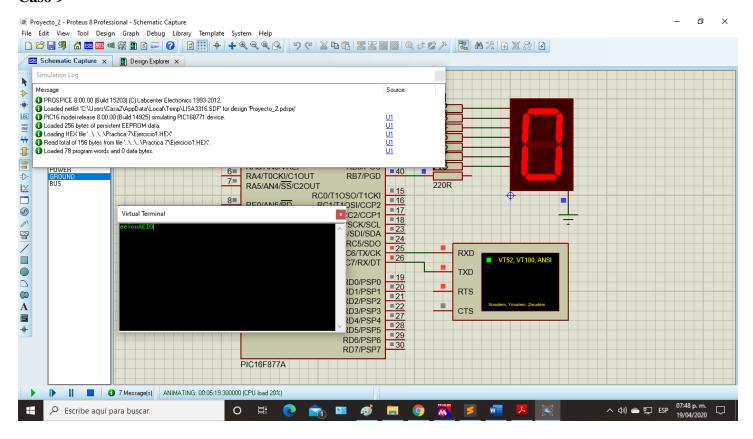


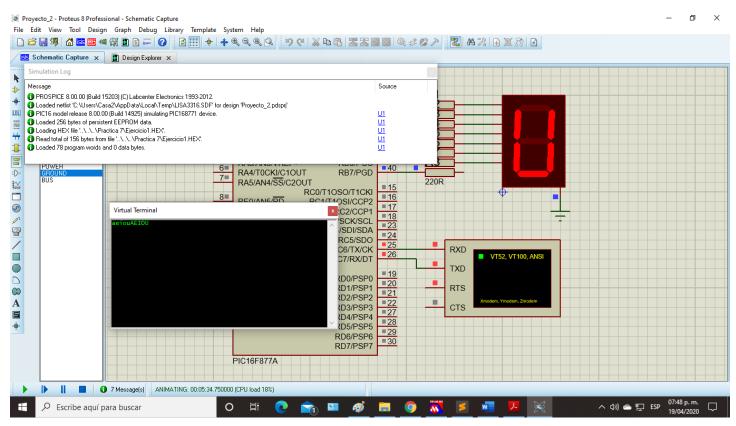












EJERCICIO 3

Caso 1

