## 2020 Spring 微處理機 LAB 7 ADC

Due: 2020/05/27 早上8:00

PART 1. (10%) 實作題

Lab 7.1 ADC:

請完成實驗 錄影或拍照紀錄實驗結果並附上程式碼(main.c 及 include 之.h, .c 檔案)

·不使用 SysTick 中斷,單純執行一次 ADC 取樣光敏電阻値,並把取樣結果顯示在 7-segmemt  $\bot$ 。

·調慢 ADC 取樣間隔到每秒取樣做 ADC 一次,不可改變 sys\_clk,然後把取樣結果顯示在 7-segmemt 上。

PART 2. (40%) 實作題

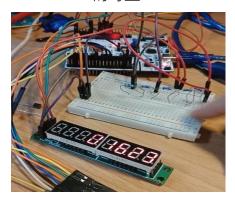
Lab 7.2: ADC 變壓輸入:

請完成實驗 錄影紀錄實驗結果

- 選用三個不同電阻取代光敏電阻,計算出這三個電阻跨壓,不可高於 5V,用 ADC 分別讀取這三個跨壓,,然後把取樣結果顯示在 7- segmemt 上。
- 計算出電阻値與 ADC 讀値的轉換關係式並寫入程式中,按按鍵(blue button)切換顯示電阻值與 ADC 讀值。

這裡我用 220, 1k, 10k Ohms 來取代光敏電阻, 電壓為 3.3 V V=IR 3.3=I\*(220+1000+10k) I=0.29m A

220 Ohms 的跨壓= 220\*0.29m= 0.0638 V 1k Ohms 的跨壓= 1000\*0.29m= 0.29 V 10k Ohms 的跨壓= 10k\*0.29m= 2.9 V



## PART 3. (50%) 實作題

Lab 7.3: 練習馬達控制

請完成實驗 錄影及截圖紀錄實驗結果並附上程式碼(main.c 及 include 之.h, .c 檔案)

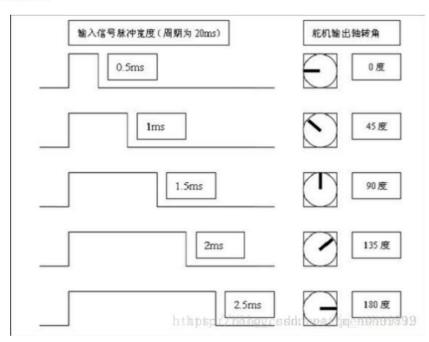
利用 SysTick timer 和 SG90 伺服馬達,每 1 秒順時鐘轉動 45 度,4 秒達到 180 度後,停頓一秒後每秒往逆時鐘方向旋轉 45 度直到回到原點。

a period of 20ms and a duty cycle between 1ms and 2ms is needed.

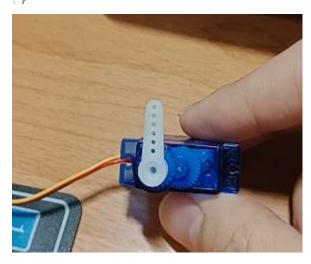
本作業參考自: DCP1155 Microprocessor System Lab 2016 曹孝櫟教授 國立交通大學 資訊工程學系 Lab7

## 原理:

IEHTURO VH I EHO



```
pint main(){
     FPU_init();
     GPIO_init_AF();
     //Enable timer
     timer_enable(TIM2);
     //Init the timer
     timer_init(TIM2,799,99); //4M/2/21 <--- period
     timer start(TIM2);
     while(1){}
         PWM_channel_init(5); //45 degree duty cycle =5%; period=20 ms, ccr=5
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(7.5); //90
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(10); //135
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(12.5);//180
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM channel_init(12.5);//180
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(10); //135
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(7.5); //90
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         PWM_channel_init(5); //45 degree duty cycle =5%; period=20 ms, ccr=5
         delay_without_interrupt(1000); //delay 1s
         // timer_disable(TIM2);
```



4 MHz 是系統的頻率, PSC 設為 799, ARR 設為 99, 這樣可以達到 20 ms 的週期。(servo motor 的要求)
Period = (ARR+1)\*(PSC+1)/Fclk

如果按照原理, 2.5/20 的 duty cycle 是 12.5% 就可以轉到 180 度, 但是在跑程式碼的時候卻發現馬達無法做到 180 度, 可能有兩種原因, 第一種概率比較小, 就是馬達本身的問題; 第二種可能是程式碼有粗心的地方(檢查幾次了)公式:

Duty cycle =  $\frac{CCR}{ARR+1}$