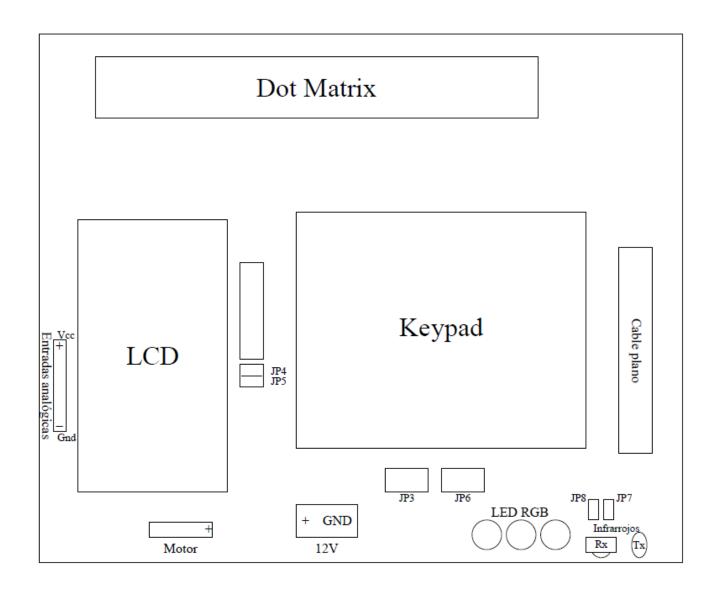
# Placa de expansión



# Placa de expansión







- Un LCD (Liquid Crystal Display) es un dispositivo de bajo coste capaz de mostrar texto y/o gráficos. Incorpora:
  - o el propio display de cristal líquido.
  - o una **memoria de patrones** que almacena el mapa de bits de los caracteres imprimibles.
  - o una **memoria de refresco**.
  - o un **microcontrolador** que simplifica al máximo la circuitería de interfaz y que genera las señales eléctricas necesarias para el refresco de la información.
- Un LCD de matriz de puntos alfanumérico típico:
  - o está formado por 2 filas de 8 caracteres cada una.
  - o cada carácter se muestra sobre una matriz de 5x8 puntos.
  - o internamente almacena el patrón de 208 caracteres diferentes (seleccionables por su código ASCII).
  - o permite la definición por el usuario del patrón de hasta 8 caracteres.
  - o tiene facilidades para el manejo de cursor y la inicialización del LCD.
  - utiliza para comunicarse un protocolo tipo strobe con señales:
    - de selección operación (lectura/escritura)
    - de selección de registro (instrucción-estado/datos)
    - paralela de datos (8 bits).





#### Memorias de caracteres y refresco

- o *CGROM* (Character Generation ROM): almacena los patrones de 5×8 puntos de los 204 caracteres fijos.
- CGRAM (Character Generation RAM):almacena los patrones de 5x8 puntos de los 8 caracteres programables.
- DDRAM (Display Data RAM): almacena los códigos de los caracteres que se muestran en el LCD (2 filas de 40).

#### Registros arquitectónicos:

- o IR (Instruction Register) 8 bits: almacena órdenes para el LCD.
- o BS (Busy Flag) 1 bit: indica que una orden se está procesando.
- AR (Address Counter) 7 bits: registro que se autoincrementa/decrementa por cada acceso a DR, y que contiene direcciones de la DD/CGRAM.
- o DR (Data Register) 8 bits: registro intermendio para la transmisión con la DD/CGRAM.

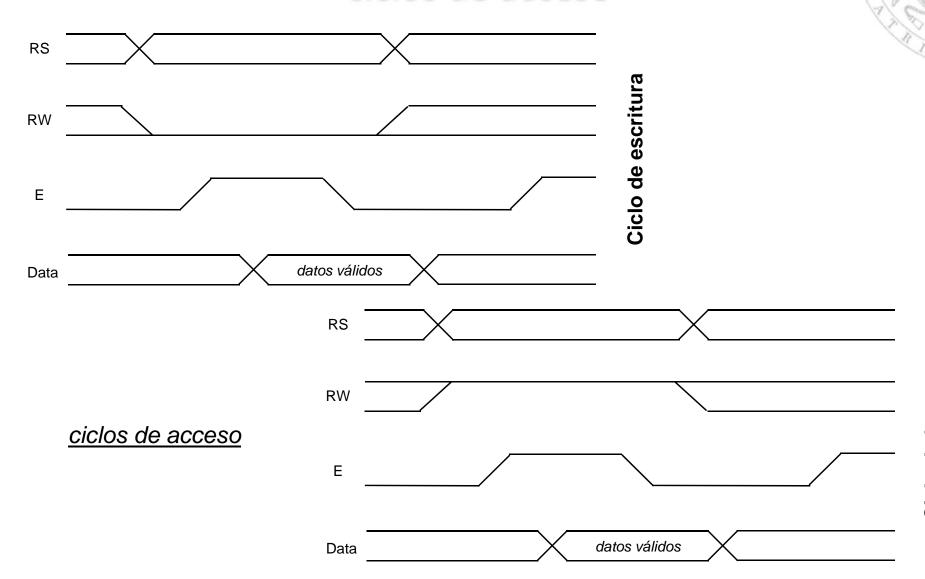
#### Líneas de comunicación:

- Líneas de datos: D0-D7, para la transferencia bidireccional de datos/instrucciones entre el sistema y el LCD.
- Línea de control: RS (Register Select) y RW (Read/Write).
  - RS=0, RW=0: escritura de IR.
  - RS=0, RW=1: lectura de estado (BS & AR).
  - RS=1, RW=X: escritura (RW=0) o lectura (RW=1) de DR.
- o Línea de protocolo: E (Enable), para indicar la validez de las anteriores líneas (protocolo tipo strobe asíncrono).

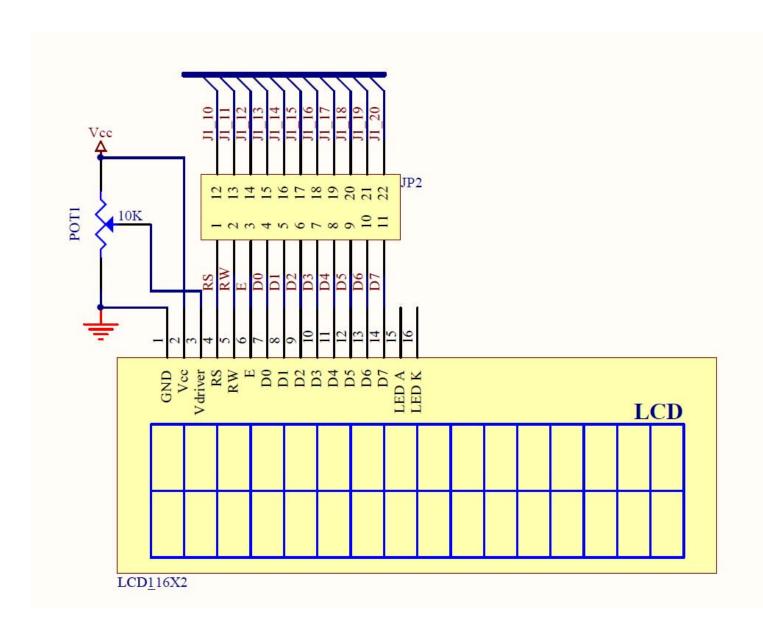
# Ciclo de lectura

## LCD

## ciclos de acceso





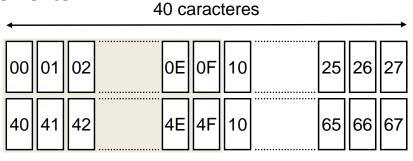




## instrucciones



- **Establecimiento del modo de funcionamiento** (001*dnf*xx)
  - o d=1: transmisión de 8 bits, d=0: transmisión 4 bits
  - o *n*=1: display de 2 líneas, *n*=0: display de 1 línea.
  - o f=1: caracteres de 5×11 puntos, f=0: caracteres de 5×8 puntos.
- **Establecimiento del modo de entrada** (000001*cs*)
  - o s=0: a cada escritura del DR, el cursor se mueve hacia la derecha (c=1) o a la izquierda (c=0). AR se actualiza convenientemente.
  - o s=1: a cada escritura del DR, la ventana visible se desplaza a la derecha (c=1) o a la izquierda (c=0). AR se actualiza convenientemente.



- Inicialización del display (0000001)
- 16 caracteres
- o borra el contenido de DDRAM, inicializa AC a 0, retorna el cursor a la esquina superior izquierda, y entra en modo de funcionamiento con cursor y autocincremento de AR.





#### Control de ON/OF (00001*dcb*)

- o d=1: enciende el display, d=0: apaga el display.
- o *c*=1: enciende el cursor, *c*=0: apaga el cursor.
- o b=1: el cursor parpadea, b=0: el cursor no parpadea.

### Fijar dirección de CGRAM (01xxxxxx)

- o Carga AR con una dirección, e indica que direccione la CGRAM
- Fijar dirección de DDRAM (1xxxxxxxx)
  - O Carga AR con una dirección, e indica que direccione la DDRAM

### Desplazamiento (0001csxx)

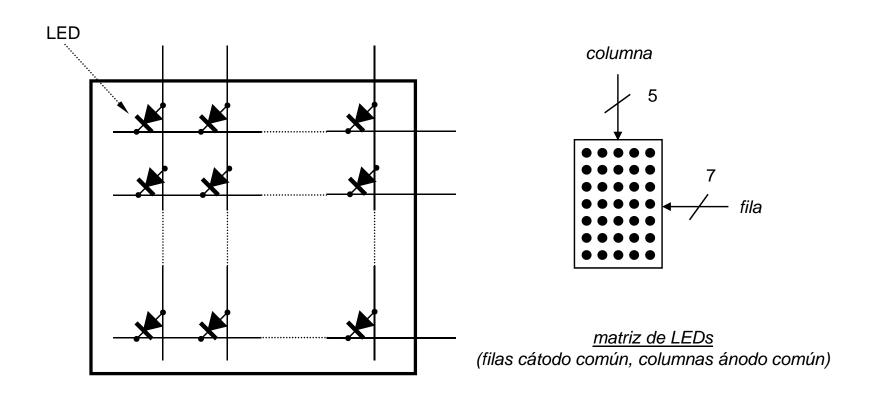
- o s=0: desplaza el cursor a la derecha y AR se incrementa (c=1) o desplaza el cursor a la izquierda y AR se decrementa (c=0).
- o s=1: desplaza la ventana visible a la derecha (c=1) o a la izquierda (c=0).

### Vuelta a casa (0000001x)

Manteniendo el contenido de la DDRAM, inicializa AC a 0, retorna el cursor a la esquina superior izquierda, y desplaza la ventana visible a la izquierda.

# Matriz de puntos

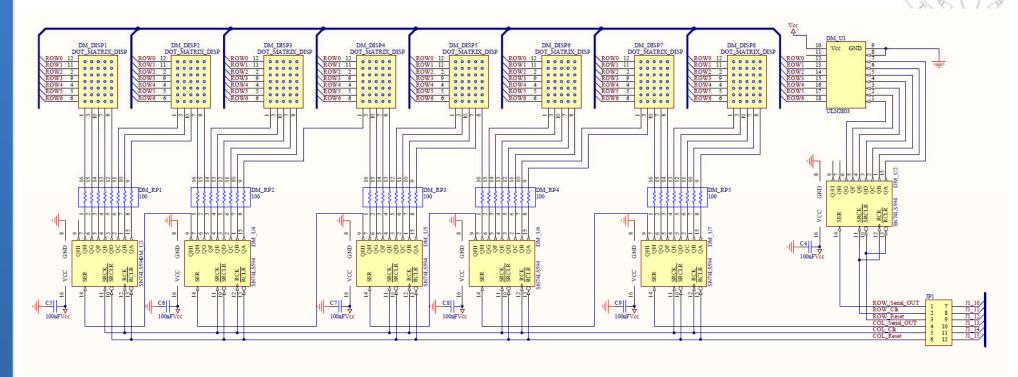
- Una matriz de LEDs es una colección de LEDs dispuestos en filas y en columnas con acceso multiplexado.
  - todo LED comparte un terminal con todos sus vecinos de fila y el otro terminal con todos sus vecinos de columna.

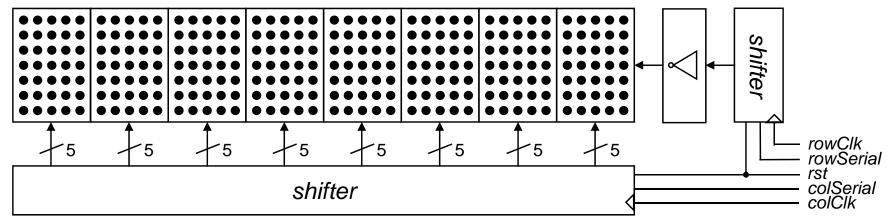


# Matriz de puntos

- Cuando el número de LEDs es elevado, el acceso a los mismos suele multiplexarse para reducir el pinout y el consumo.
- Cuando un banco de LEDs se multiplexa, en todo momento sólo un LED está encendido por lo que la información que muestra debe refrescarse periódicamente.
  - o Frecuencia de refresco: frecuencia a la que un LED se selecciona
    - el ojo humano detecta como parpadeo frecuencias inferiores a 50 Hz (periodo 20 ms)
  - o **Tiempo de persistencia**: tiempo durante el cual un LED está seleccionado
    - conforme disminuye la persistencia, disminuye la luminosidad.
  - En diseño HW, la frecuencia de refresco y la persistencia están relacionadas según el grado de multiplexación.
    - (tiempo persistencia) × (num. elementos a refrescar) = (periodo de refresco)

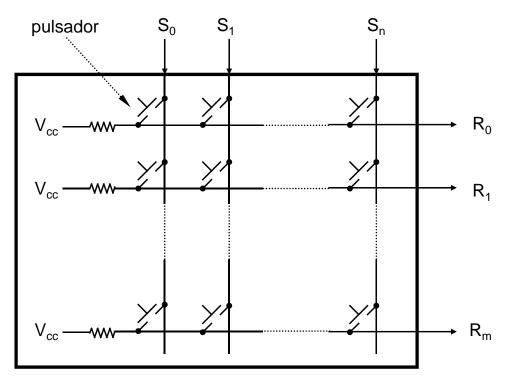


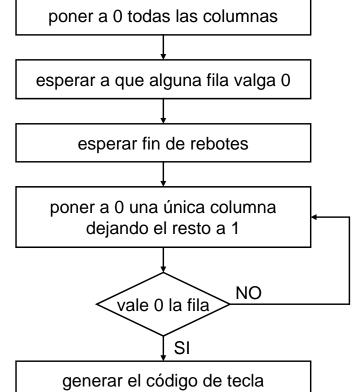




## Teclado matricial

- Un teclado es una colección de pulsadores cuyo estado puede ser conocido individualmente
- La configuraciones mas comunes son:
  - o **teclados lineales**: cada pulsador tiene una línea dedicada para conocer su estado
  - o **teclados matriciales**: los pulsadores se disponen en filas y columnas, de manera que los pulsadores de la misma fila compartan la línea que permite conocer su estado



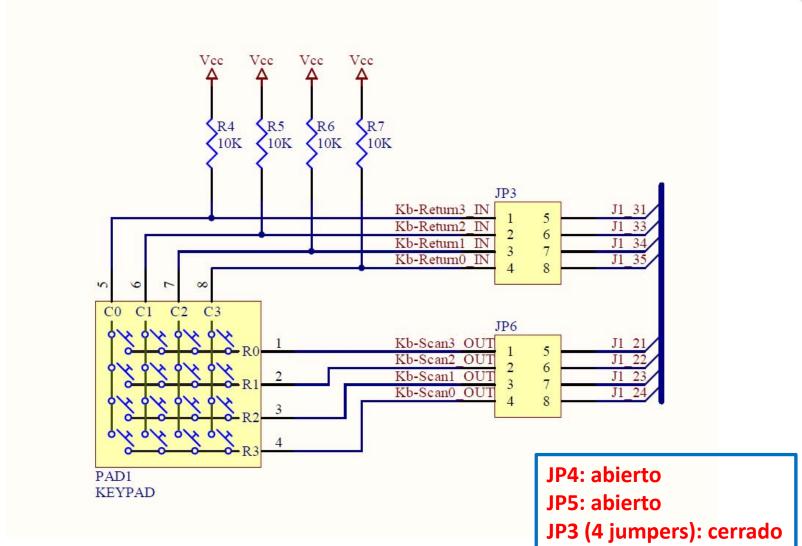


SE

Algoritmo de detección de pulsaciones

## Teclado matricial





# Altavoz / zumbador

- ALINA THE TENTH OF THE PARTY OF
- Un altavoz, es un transductor capaz de generar una onda sonora análoga (en frecuencia y amplitud) a una señal eléctrica dada.
- Se compone de una membrana elástica unida a una bobina móvil que se monta dentro del campo magnético de un imán permanente.
  - o La fuerza de atracción entre la bobina y el imán es función de la intensidad y el sentido de la corriente que circule por la bobina.
  - o Cambios en la corriente, provocan movimientos en la bobina que se traducen en vibraciones de la membrana. Si estas vibraciones tienen la frecuencia adecuada, se escucha un sonido.
- Dado que un sistema digital puede generar una señal digital periódica a través de uno de sus pines, puede producir sonidos si dicho pin se conecta un altavoz.
  - O Si se desea generar un sonido complejo, se debe generar por separado cada uno de sus armónicos y sumarlos para generar una única señal.
- Un zumbador es un pequeño altavoz conectado a un oscilador de frecuencia fija.
  - o desde un sistema digital solo puede controlarse si suena o no

# Altavoz / zumbador

- Un sonido es una onda longitudinal mecánica con una frecuencia comprendida entre 20 y 20000 Hz.
  - o **Tono**: percepción humana de la frecuencia de una onda
  - Volumen: percepción humana de la intensidad de una onda que depende principalmente de su amplitud.
  - o **Timbre**: percepción humana de la forma de la onda.
- Un altavoz, es un transductor capaz de generar una onda sonora análoga (en frecuencia y amplitud) a una señal eléctrica dada.
  - Se compone de una membrana elástica unida a una bobina móvil que se monta dentro del campo magnético de un imán permanente.
  - Dado que un sistema digital puede generar una señal digital periódica a través de uno de sus pines, puede producir sonidos si dicho pin se conecta un altavoz.
- Un zumbador es un pequeño altavoz conectado a un oscilador de frecuencia fija.
  - o desde un sistema digital solo puede controlarse si suena o no

# Altavoz /zumbador

- Una escala uniformemente temperada incluye 13 notas por octava cuyas frecuencias están uniformemente espaciadas
  - cualesquiera 2 notas consecutivas difieren entre sí en un semitono, y sus frecuencias siempre guardan una relación de  $\sqrt[12]{2}$
  - Este hecho permite calcular la frecuencia absoluta de cualquier nota a partir de la frecuencia de una de ellas según la fórmula

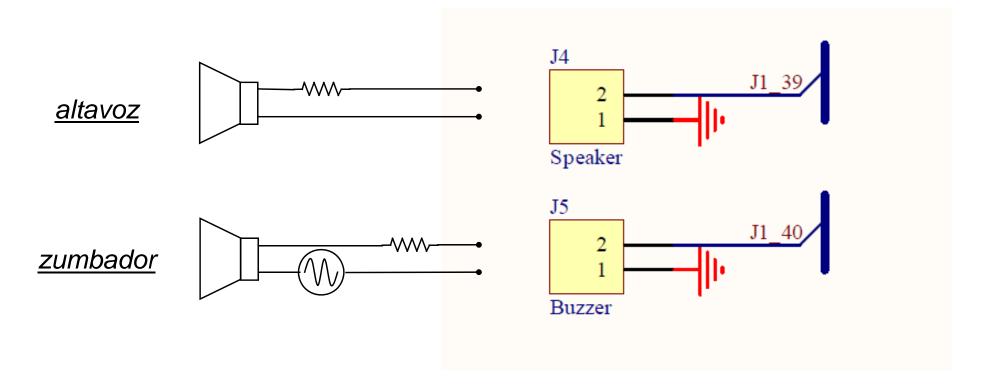
$$f_{nota} = f_{LA} \cdot \sqrt[12]{2^n} = 440 \cdot \sqrt[12]{2^n} \approx 440 \cdot 1.06^n$$

donde *n* es el número de notas de separación respecto del LA (negativo hacia la izquierda).

		DO#		RE#				F/	<b>\</b> #	SOL#		LA#			
12/2		277.2 Hz		311.1 Hz				370.	0 Hz	415.	3 Hz	466.	.2 Hz		
	DO central		RE		MI		FA		SOL		LA		SI		DO
•••	261.	261.6 Hz		293.7 Hz		329.6 Hz		349.2 Hz		392.0 Hz		440 Hz		9 Hz	523.3 Hz
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$														2	

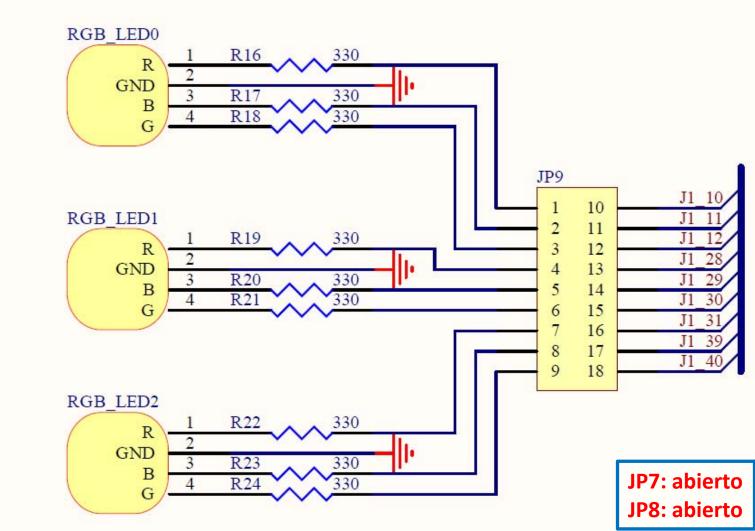
# Altavoz / zumbador





## **Leds RGB**



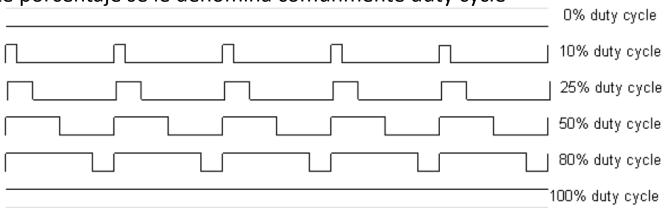






- Pulse Width Modulation es una técnica de modulación de ondas cuadradas que determina la anchura de los pulsos transmitidos.
  - O Determina qué porcentaje del período de oscilación que la señal vale 1.

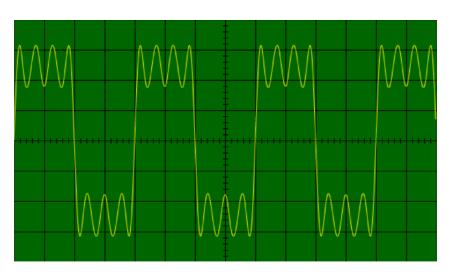
A este porcentaje se le denomina comúnmente duty cycle



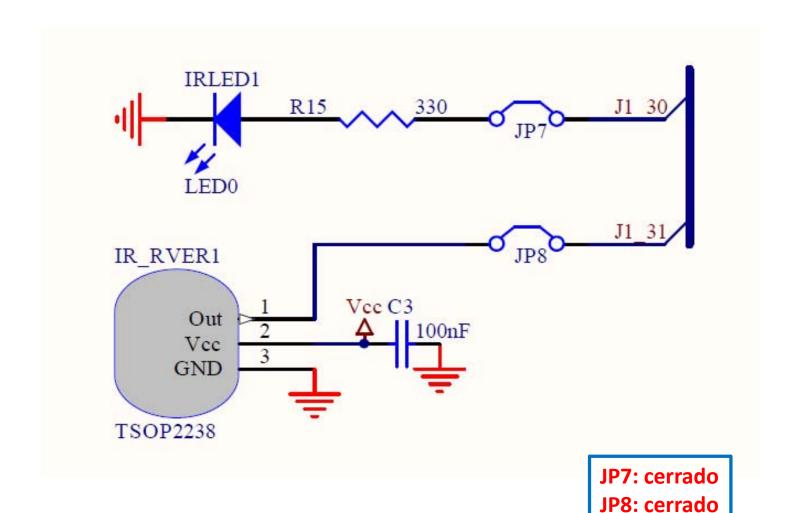
- Una señal PWM se puede utilizar para controlar la intensidad de encendido de un LED.
  - Si la frecuencia de esta señal es lo suficientemente alta, el ojo no detectará que el LED realmente está parpadeando, con lo que únicamente apreciará que éste se enciende con más o menos intensidad.
  - Si se controla por separado las intensidades relativas de un led RGB, puede visualizarse cualquier color.

# Emisor / transmisor infrarrojos

- Un emisor de infrarrojos es un LED que emite luz infrarroja.
- Un receptor de infrarrojos es un dispositivo capaz de capturar códigos enviados a través de luz infrarroja.
  - Estos dispositivos solo detectan señales infrarrojas emitidas dentro de una cierta frecuencia portadora, en nuestro caso 38 KHz
  - La frecuencia portadora debe ser mucho mayor que la frecuencia de transmisión de datos y sirve para modular los datos de modo que ocupen un cierto ancho de banda alrededor de la frecuencia portadora.

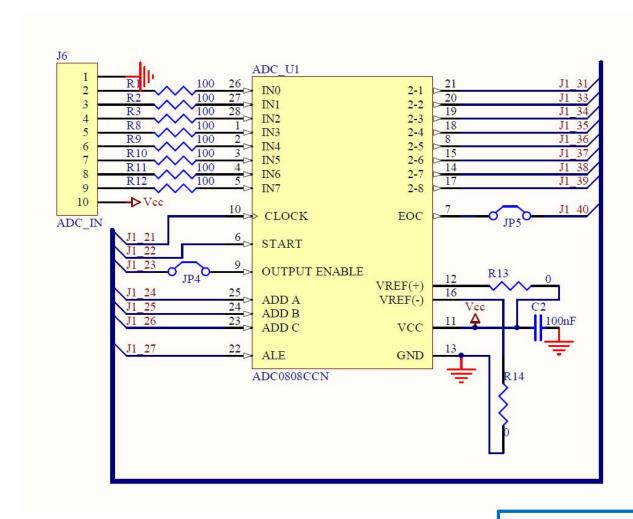


# Emisor / transmisor infrarojos



## **Conversor ADC**





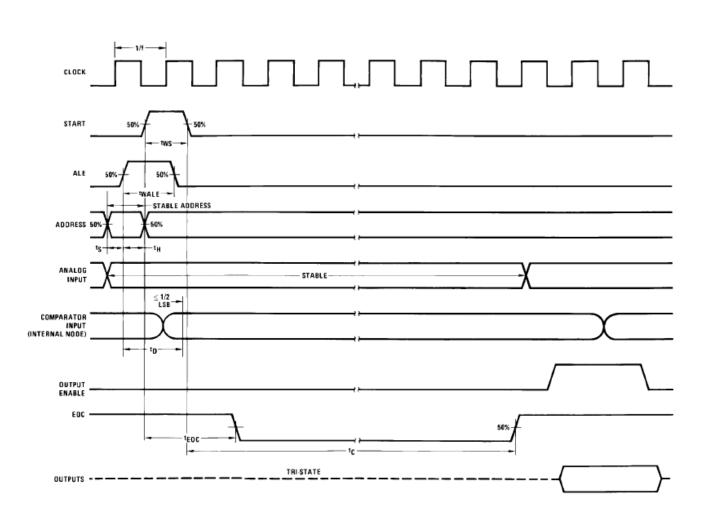
JP4: cerrado

JP5: cerrado

JP3 (4 jumpers): abierto

## **Conversor ADC**

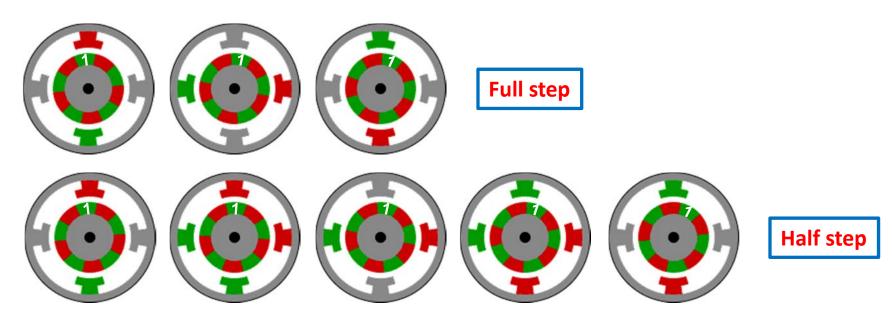




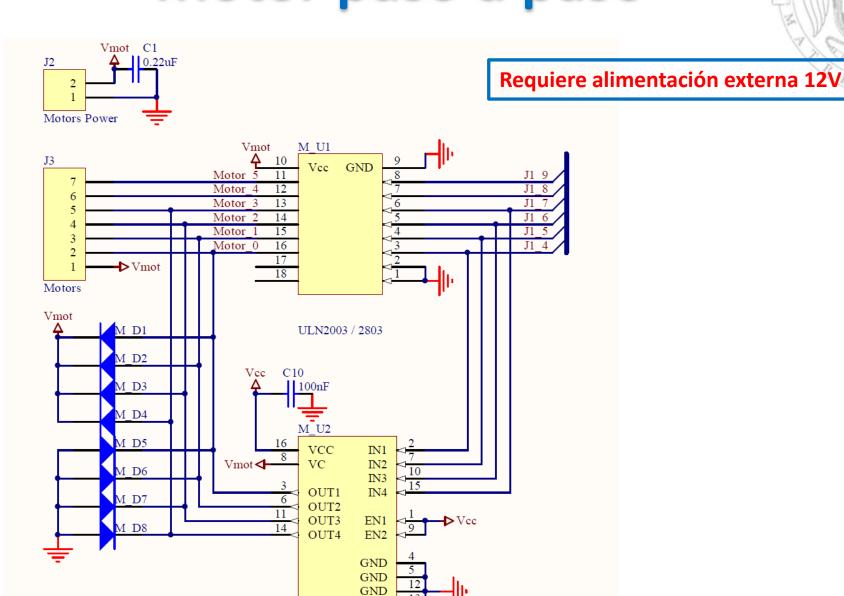
# Motores paso a paso



- Un motor paso a paso está formado por:
  - Un rotor, que generalmente es un imán permanente.
  - Un estator, formado por varias bobinas.
- Cuando la corriente circula por una de las bobinas, se crea un campo magnético que hace girar el rotor hasta alinearse con aquél.
  - Activando las bobinas del estator en la secuencia adecuada, puede conseguirse que el rotor gire en cada momento un ángulo determinado.



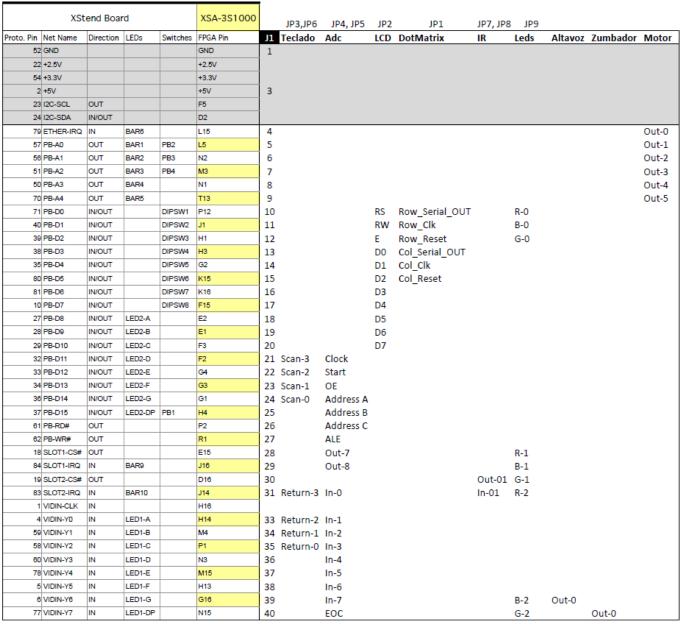
# Motor paso a paso



GND

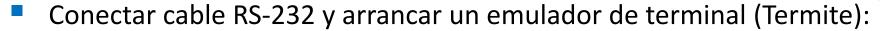
L293B







## Prueba



o Velocidad: 9600 bps

o Bits de datos: 8

o Bits de stop: 1

o Paridad: none

o Control de flujo: none

- Ajustar los jumpers cuando corresponda
- Descargar el test correspondiente