POLITECHNIKA POZNAŃSKA

WYDZIAŁ AUTOMATYKI, ROBOTYKI I ELEKTROTECHNIKI
INSTYTUT ROBOTYKI I INTELIGENCJI MASZYNOWEJ
ZAKŁAD STEROWANIA I ELEKTRONIKI PRZEMYSŁOWEJ



SPRAWOZDANIE

Systemy Mikroprocesorowe (Laboratorium)
[WARIE_2021-22_AIR_Dz_1_5_D_LUCZAK_21/22]

WEJŚCIA/WYJŚCIA CYFROWE (GPIO, OBSŁUGA PRZERWAŃ, LED, PRZYCISKI MONOSTABILNE, IMPULSATOR OBROTOWY)

(Temat zajęć)

KAROL DĘBSKI

(AUTOR I: KAROL.DEBSKI@STUDENT.PUT.POZNAN.PL)

FORMA ZAJĘĆ: LABORATORIUM

PROWADZĄCY:
DR INŻ. DOMINIK ŁUCZAK
DOMINIK.LUCZAK@PUT.POZNAN.PL

POZNAŃ *11-10-2021* 09-45 (DATA I GODZINA ZAJĘĆ)

S	pis t	reści	
1	Zac	lanie #1	3
	1.1	Specyfikacja	3
	1.2	Implemetacja	3
	1.3	Wyniki testów	3
	1.4	Wnioski	3
2 Zadanie #2		lanie #2	4
	2.1	Specyfikacja	4
	2.2	Implemetacja	4
	2.3	Wyniki testów	4
	2.4	Wnioski	4
3	Zac	lanie #3_i_4	5
	3.1	Specyfikacja	5
	3.2	Implemetacja	5
	3.3	Wyniki testów	5
	3.4	Wnioski	5
4	Zac	lanie #5	6
	4.1	Specyfikacja	6
	4.2	Implemetacja	6
	4.3	Wyniki testów	6
	4.4	Wnioski	6
5	Poo	Isumowanie	7

Zadanie #1

1.1 Specyfikacja

Program włącza LED, odczekuje 100 ms, zgasza ją a następnie zapala kolejną LED. Cały proces jest odtwarzany w pętli. Do weryfikacja działania programu zostanie użyte narzędzie SWV.

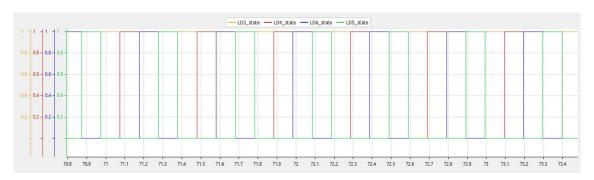
1.2 Implementacja

Listing 1 Główna pętla programu

```
while (1)
           HAL GPIO WritePin(LD3 GPIO Port,LD3 Pin,GPIO PIN SET);
           LD3 state=HAL GPIO ReadPin(LD3 GPIO Port, LD3 Pin);
           HAL Delay(100);
           HAL_GPIO_WritePin(LD3_GPIO_Port,LD3_Pin,GPIO_PIN_RESET);
           LD3 state=HAL GPIO ReadPin(LD3 GPIO Port, LD3 Pin);
           HAL GPIO WritePin(LD4 GPIO Port,LD4 Pin,GPIO PIN SET);
           LD4 state=HAL GPIO ReadPin(LD4 GPIO Port, LD4 Pin);
           HAL Delay(100);
           HAL GPIO WritePin(LD4 GPIO Port,LD4 Pin,GPIO PIN RESET);
           LD4 state=HAL GPIO ReadPin(LD4 GPIO Port, LD4 Pin);
           HAL GPIO WritePin(LD6 GPIO Port, LD6 Pin, GPIO PIN SET);
           LD6 state=HAL GPIO ReadPin(LD6 GPIO Port, LD6 Pin);
           HAL Delay(100);
           HAL GPIO WritePin(LD6 GPIO Port, LD6 Pin, GPIO PIN RESET);
           LD6 state=HAL GPIO ReadPin(LD6 GPIO Port, LD6 Pin);
           HAL GPIO WritePin(LD5 GPIO Port,LD5 Pin,GPIO PIN SET);
           LD5 state=HAL GPIO ReadPin(LD5 GPIO Port, LD5 Pin);
           HAL Delay(100);
           HAL GPIO WritePin(LD5 GPIO Port,LD5 Pin,GPIO PIN RESET);
           LD5 state=HAL GPIO ReadPin(LD5 GPIO Port, LD5 Pin);
    /* USER CODE END WHILE
   MX USB HOST Process();
      USER CODE BEGIN 3 */
```

Najpierw zostaje włączona dioda LD3 poprzez wygenerowaniu stanu wysokiego na pinie z nią połączonym. Potem następuje odczekanie 100 ms, diodą jest wyłączana poprzez wygenerowanie stanu niskiego na pinie z nią połączonego. Kolejno zapala się kolejna dioda i proces się powtarza.

1.3 Wynik testów



Rys. 1 Podgląd SWV dla stanu 4 diod

1.4 Wnioski

Podgląd SWV wykazał że wartości stanu diod się zmieniają co oznacza że w istocie diody są włączane/wyłączane w pętli. Do weryfikacja działania programu zostanie użyte narzędzie SWV.

Zadanie #2

1.1 Specyfikacja

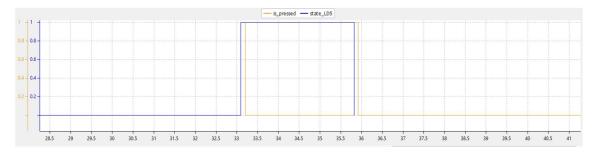
Program przy naciśnięciu przycisku zmienia obecny stan diody na przeciwny.

1.2 Implementacja

Listing 2 Główna pętla programu

By wykryć zbocze narastające na przycisku program najpierw sprawdza stan przycisku i go zapamiętuje. Następnie odczekiwane jest 100 ms by użytkownik zdążył podnieść palec z przycisku. W kolejnym kroku sprawdzany jest ponownie stan. Jeśli przycisk był wciśnięty to zmienia się stan diody na przeciwny do poprzedniego.

1.3 Wynik testów



Rys. 2 Podgląd SWV dla stanu przycisku a także dla stanu LED

1.4 Wnioski

Podgląd SWV wykazał że impuls 'is_pressed' zmienia stan diody na przeciwny.

Zadanie #3_i_4

1.1 Specyfikacja

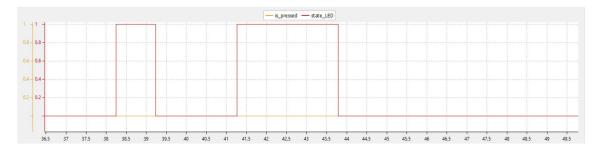
Program zmienia stan diody na przeciwny do obecnego z wykorzystaniem przerwania przypisanego do przycisku. Do weryfikacja działania programu zostanie użyte narzędzie SWV.

1.2 Implementacja

Listing 3 Funkcja przerwania

Po wykryciu zbocza narastającego sprawdzane jest to czy to dotyczy pinu "Button". Jeśli tak to zmieniany jest stan LED na przeciwny od obecnego.

1.3 Wynik testów



Rys. 3 Podgląd stanu wciśnięcia przycisku i stanu LED

1.4 Wnioski

Podgląd SWV wykazał że LED zaczyna świecić gdy przycisk jest wciśnięty.

Zadanie #5

1. Specyfikacja

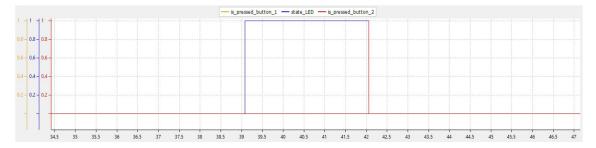
Program zapala LED gdy pierwszy przycisk zostanie wciśnięty. Gdy drugi przycisk zostanie wciśnięty gasi LED. Do weryfikacja działania programu zostanie użyte narzędzie SWV.

2. Implementacja

Listing 4 Funkcja przerwania

Po wykryciu zbocza opadającego aktywowane jest przerwanie. Jeśli pierwszy przycisk został wciśnięty to LED się zapala. Odczytywany jest stan diody do wykresu w SWV a także zapisywana jest informacja o wciśnięciu przycisku pierwszego. Gdy przycisk drugi został wciśnięty to LED gaśnie i ponownie jest sprawdzany stan LED do wykresu SWV a także zapisywana jest informacja o wciśnięciu przycisku drugiego.

3. Wynik testów



Rys. 4 Podgląd stanu przycisku pierwszego i drugiego a także stanu LED

4. Wnioski

Podgląd SWV wykazał że LED się zapala gdy przycisk pierwszy jest wciśnięty a gaśnie gdy przycisk drugi jest wciśnięty.

Podsumowanie

Zadanie 3 i 4 zostało połączone ze sobą ze względu na to że początek zadania 4 jest zadaniem 3. Nie zostało ukończone zadanie 5 podpunkt d, ponieważ nie do końca rozumiem pojęcia konfiguracji sprzętowej. Zadanie 6 nie zostało ukończone ze względu na to, że nie posiadam impulsatora obrotowego. Wykresy zmiennych w SWV, w zadaniu 3, 4 i 5, nie są jednoznaczne – linie nachodzą na siebie.