Univerzitet u Sarajevu Elektrotehnički fakultet Ugradbeni sistemi 2023/24

## Izvještaj za laboratorijsku vježbu br. 5

Analogni izlazi i širinsko-impulsna modulacija (PWM)

Ime i prezime: Mirza Mahmutović

Broj index-a: 19320

# Sadržaj

1	Pseu	ıdokod i/ili dijagram toka	1
	1.1	Zadatak 1	1
	1.2	Zadatak 2	1
	1.3	Zadatak 3	2
2	Ana	liza programskog rješenja	4
	2.1	Zadatak 1	4
	2.2	Zadatak 2	4
	2.3	Zadatak 3	4
3	Kor	išteni hardverski resursi	6
4	Zak	ljučak	8
5	Prilo	og	8
	5.1	Zadatak 1/izvorni kod	8
	5.2	Zadatak 2/izvorni kod	9
	5.3	Zadatak 3/izvorni kod	. 11

## 1 Pseudokod i/ili dijagram toka

```
1.1 Zadatak 1
AnalogIn pot()
PwmOut led()
led.period(T)
while (true) do
      led = pot
      wait()
end while
1.2 Zadatak 2
photoRes = ADC(Pin())
leds = [PWM(Pin()),...,PWM(Pin())]
leds.setFrequency(10000)
delta = int(65535/8)
duty = [delta, 2*delta, 3*delta, 4*delta, 5*delta, 6*delta, 7*delta, 65535]
update_leds(n_leds)
      for(i = 0; i < 7; i++) do</pre>
            if(i < n leds) then
                   leds[i].duty() = duty[i]
            else
                   leds[i].duty() = +
            end_if
      end for
scaleVoltage(readVoltage):
      k = 64000/(64000-47900)
      return int(k*readVoltage - 47900*k)
while(true) do
      lum = scaleVoltage(photoRes.read())
      if(lum < 0) then</pre>
            update leds(-1)
            sleep()
```

else\_if(lum >= 0 and lum < delta) then</pre>

```
update leds(0)
             sleep()
      else if(lum >= delta and lum < 2*delta) then</pre>
             update_leds(1)
             sleep()
      else_if(lum >= 2*delta and lum < 3*delta) then</pre>
             update leds(2)
             sleep()
      else_if(lum >= 3*delta and lum < 4*delta) then</pre>
             update leds(3)
             sleep()
      else_if(lum >= 4*delta and lum < 5*delta) then</pre>
             update_leds(4)
             sleep()
      else_if(lum >= 5*delta and lum < 6*delta) then</pre>
             update leds(5)
             sleep()
      else if(lum >= 6*delta and lum <= 7*delta) then</pre>
             update leds(6)
             sleep()
      else_if(lum >= 7*delta and lum < 8*delta) then</pre>
             update_leds(7)
             sleep()
      else
             update leds(8)
             sleep()
      end if
      sleep()
end while
1.3 Zadatak 3
AnalogOut signal()
float i=0
const float incr=1./50
double fi=0
const float inc sin=2*PI/50
float signals[13]
```

```
int count = 0
for(float i = PI/6; i<=PI/2; i += float((PI/2-PI/6)/12)) do</pre>
      signals[count++] = sin(i);
end_for
while(true) do
      //SIGNAL 1
      for (int i=0; i<13; ++i) do</pre>
            signal = signals[i];
            wait_us(21);
      end_for
      for(int i=12; i>0; --i) do
            signal = signals[i];
            wait_us(21);
      end_for
      for(int i=0; i<13; ++i) do</pre>
            signal = 1.0-signals[i];
            wait_us(21);
      do
      for(int i=12; i>0; --i) do
            signal = 1.0-signals[i];
            wait_us(21);
      end_for
      //SIGNAL 2
      signal = i
      wait_ns(16000)
      i += incr
      if(i>1) then
            i=0
      end_if
end_while
```

### 2 Analiza programskog rješenja

#### 2.1 Zadatak 1

Zadatak 1 predstavlja prvi zadatak u radu sa PWM-om. Fokus ovog zadatka je više na razumijevanju perioda i duty cycle-a PWM-a. Potrebno je deklarisati PWM izlaz, te odgovarajući analogni ulaz koji će upravljati duty cycle-om PWM-a. Pored toga potrebno je upaliti enable signal da bi se program ispravno izvršavao na LPC1114ETF sistemu. Prije ulaska u beskonačnu petlju se postavlja period PWM izlaza, a onda se u petlji očitava vrijednost analognog ulaza, i njegova vrijednost postavlja kao vrijednost duty cycle-a. Postoji više metoda za postavljanje perioda PWM signala, dok su u zadatku korištene metode *period\_us()* i *period\_ms()*. Korištenjem prve metode se period postavljao na 50 mikrosekundi. Ovo omogućava da se intenzitet svjetla mijenja sa manjim promjenama položaja potenciometra u odnosu na period od 500ms koji se postavljao korištenjem druge metode..

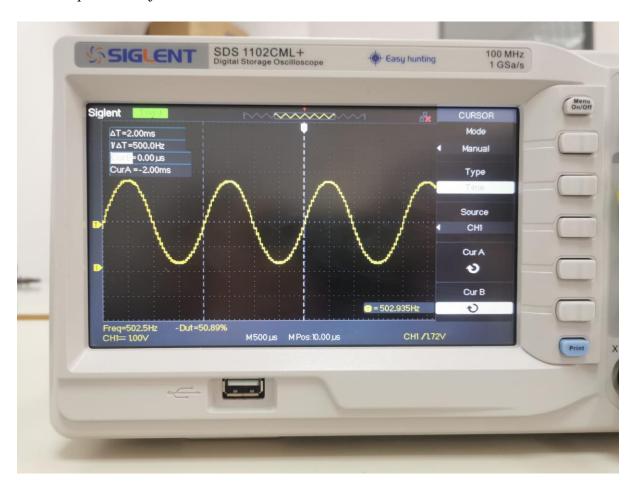
#### 2.2 Zadatak 2

U drugom zadatku je potrebno na sistem povezati fotootpornik preko kojeg će se upravljati sa intenzitetom svjetla svih 8 LED dioda sistema. Diode LED1 do LED6 se postepeno uključuju kako se smanjuje osvjetljenost fotootpornika, dok se za potpunu zatamnjenost fotootpornika pale sve diode. U kodu se prvo deklariše odgovarajući analogni ulaz za fotootpornik, te niz PWM izlaza za 8 LED dioda sistema. Postavlja se frekvencija (period) signala na ovim izlazima, te se računa različit duty cycle za svaku od dioda u nizu. S ovim se postiže razlika u intenzitetu svjetlosti na diodama. U zadatku se koriste i dvije metode *scaleVoltage()* i *update\_leds()*. Metoda *scaleVoltage()* se koristi za skaliranje napona na analognom ulazu fotootpornika. Ovo se radi da bi se fotootpornik prilagodio okruženju u kojem se nalazi, jer napon na ulazu fotootpornika nikad nije 0V. Metoda *update\_leds()* služi da bi se na osnovu skalirane vrijednosti napona na fotootporniku upalio potrebni broj dioda, postavljanjem njihovih duty cycle-a na odgovarajuće vrijednosti. U beskonačnoj petlji se pomoću metode *scaleVoltage()* računa skalirana vrijednost napona, te na osnovu nje metodi *update\_leds()* prosljeđuje broj dioda koje se trebaju upaliti (0 znači da se treba upaliti 1 dioda).

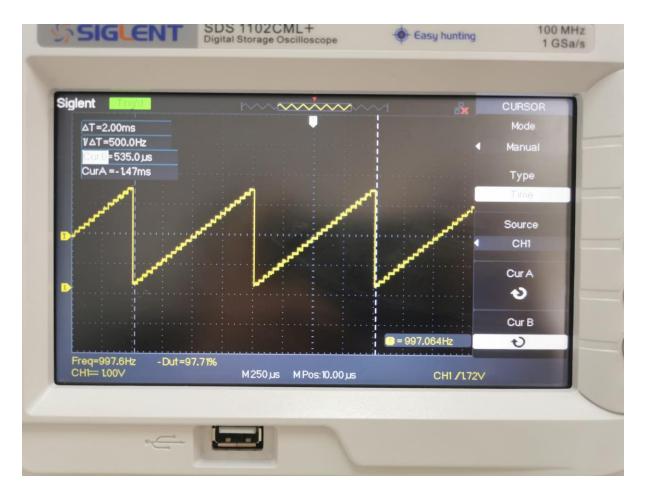
#### 2.3 Zadatak 3

U trećem zadatku je korištenjem analognom izlaza bilo potrebno realizovati jedan od ponuđenih signala. U ovom rješenju su realizovana prva dva signala. Potrebno je prvo deklarisati analogni izlaz, a zatim za realizaciju prvog signala je potrebno izračunati 12 vrijednosti funkcije sin(x) i spremiti ih u niz. U beskonačnoj petlji je dovoljno samo čitati te

vrijednosti korištenjem 4 for petlje jer je sin(x) periodična funkcija. U prvoj petlji se vrijednosti čitaju u uzlaznoj putanji, zatim u drugoj u silaznoj putanji. U trećoj petlji se vrijednosti čitaju u uzlaznoj putanji, međutim uzimaju se njihove komplementarne vrijednosti  $(1.0 - \sin(x))$ , dok se u četvrtoj petlji vrijednosti ponovo čitaju u silaznoj putanji uzimanjem njihovih komplementarnih vrijednosti. Što se tiče drugog signala, potrebno je prije beskonačne petlje postaviti početnu vrijednost signala (0.0), te korak inkrementacije (1.5). Zatim se u beskonačnoj petlji vrijednost signala povećava dok ne dostigne vrijednost 1, kada se resetuje nazad na početnu vrijednost.



Slika 1: Generisani 1. signal



Slika 2: Generisani 2. signal

### 3 Korišteni hardverski resursi

Na ovoj vježbi su korišteni sljedeći razvojni sistemi:

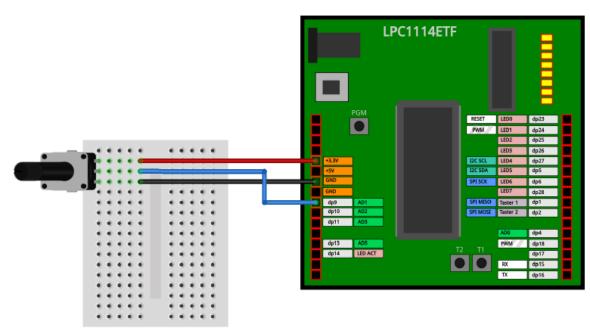
- LPC1114ETF, baziran na mikrokontroleru NXP LPC1114FN28
- *picoETF*, baziran na mikrokontroleru *RP2040*
- FRDM-KL25Z
- potenciometar
- fotootpornik
- osciloskop

Na sistemu *LPC1114ETF* su za ovu vježbu korišteni sljedeći elementi:

• 1x LED dioda

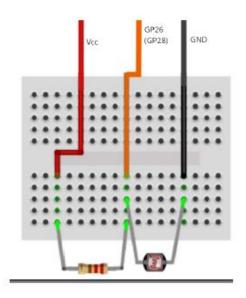
Na sistemu *picoETF* su za ovu vježbu korišteni sljedeći elementi:

8x LED dioda

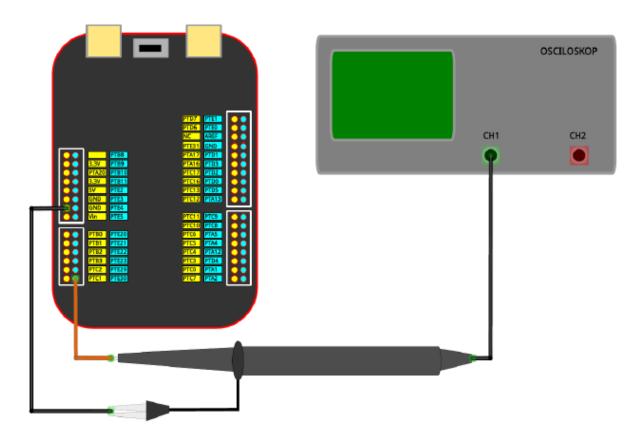


fritzing

Slika 3: Povezivanje potenciometra na LPC1114ETF sistem



Slika 4: Povezivanje fotootpornika na picoETF sistem



Slika 5: Povezivanje osciloskopa na FRDM-KL25Z sistem

## 4 Zaključak

Ova vježba je za cilj imala da se studenti upoznaju sa načinom korištenja analognih izlaza i PWM izlaza. Kroz ove zadatke upoznali smo se sa pojmom "duty cycle", te kako se pomoću njega može upravljati izlaznim naponom. Upoznali smo se i sa periodom (frekvencijom) PWM signala. U ovim konkretnim zadacima smo ova dva pojma koristili za upravljanje intenzitetom osvjetljenja LED dioda. Pored toga, u 3. zadatku smo se upoznali i sa principima rada sa analognim izlazima i konstrukcijom signala uz pomoć istih. Nakon uspješno odrađenih postavljenih zadataka, cilj vježbe je postignut.

### 5 Prilog

#### 5.1 Zadatak 1/izvorni kod

```
#include "mbed.h"
#include "lpc1114etf.h"
AnalogIn pot(AD1);
```

```
PwmOut led(LED1);
BusOut leds(LEDO, LED2, LED3, LED4, LED5, LED6, LED7);
DigitalOut E(LED ACT);
int main() {
    E=0;
    leds = 0;
    //led.period_ms(500);
    led.period us(50);
    while (1) {
        led.write(pot.read());
        printf("%f \n",pot.read());
        wait us(10000);
    }
}
5.2 Zadatak 2/izvorni kod
from machine import Pin, PWM, ADC
from time import sleep
sleep(0.1) # Wait for USB
# Initialize the photoresistor
photoRes = ADC(Pin(28))
# Initialize the LEDs as PWM outputs
leds = [PWM(Pin(i)) for i in range(4, 12)]
# Set the PWM frequency, 1kHz should do
for led in leds:
    led.freq(10000)
# 1/8 of the max duty cycle
delta = int(65535/8)
# Set the duty cycle values for LEDs (gradient)
```

```
duty = [delta, 2*delta, 3*delta, 4*delta, 5*delta, 6*delta, 7*delta, 65535]
# For good measure
print(duty)
# Turn on as many LEDs as necessary
def update leds(n leds):
  for i in range (0, 8):
    if i <= n leds:</pre>
      leds[i].duty_u16(duty[i])
    else:
      leds[i].duty u16(0)
# Scale the input voltage.
\# The voltage drop across the photoresistor is never OV
# so it needs to be scaled accordingly. Performs a linear transformation.
def scaleVoltage(readVoltage):
  k = 64000/(64000-47900)
  return int(k*readVoltage - 47900*k)
while True:
  # Read off the voltage from the photoresistor,
  # scale it and print it for reference
  lum = scaleVoltage(photoRes.read u16())
  print(lum)
  # Depending on the voltage, turn on as many LEDs as necessary:
  if lum < 0:
    update leds(-1)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 0 and lum < delta:
    update leds(0)
    sleep(0.1)
  elif lum >= delta and lum < 2*delta:
    update leds(1)
    sleep(0.1)
```

```
elif lum >= 2*delta and lum < 3*delta:
    update leds(2)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 3*delta and lum < 4*delta:
    update_leds(3)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 4*delta and lum < 5*delta:
    update_leds(4)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 5*delta and lum < 6*delta:
    update leds(5)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 6*delta and lum <= 7*delta:
    update_leds(6)
    sleep(0.1)
  elif lum >= 7*delta and lum < 8*delta:
    update_leds(7)
    sleep(0.1)
  else :
    update leds(8)
    sleep(0.1)
  sleep(0.01)
5.3 Zadatak 3/izvorni kod
#include "mbed.h"
#define PI 4*atan(1)
AnalogOut signal(PTE30);
int main(){
    float i=0;
    const float incr=1./25;
    double fi=0;
    const float inc sin=2*PI/50;
    float signals[13];
```

```
int count = 0;
for(float i = PI/6; i \le PI/2; i + float((PI/2-PI/6)/12))
    signals[count++] = sin(i);
while(true) {
    for(int i=0; i<13; ++i) {
        signal = signals[i];
       wait us(21);
    }
    for(int i=12; i>0; --i){
        signal = signals[i];
       wait us(21);
    }
    for(int i=0; i<13; ++i) {
        signal = 1.0-signals[i];
        wait_us(21);
    for(int i=12; i>0; --i) {
        signal = 1.0-signals[i];
       wait_us(21);
    }
    //SIGNAL 2
    //inicijalizirati i na 0 prije petlje
    //increment na 1./50
    /*signal = i;
    wait_ns(16000);
    i+=incr;
```

```
if(i>1) i=0;*/
}
```