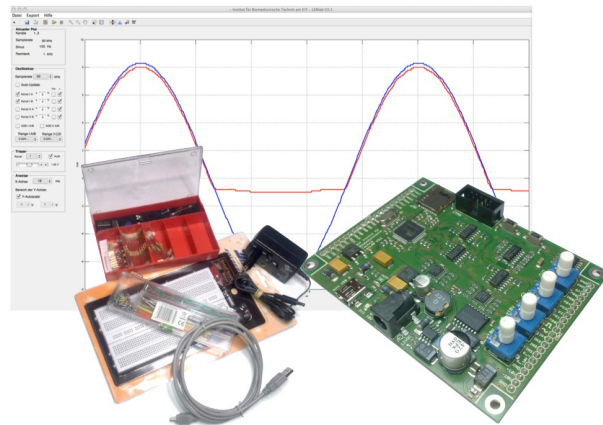


Kurs 4
Digitale Signalverarbeitung



Gruppe 89

Vorname	Nachname	Matrikel-Nr.	u-Account	E-Mail
Max	Themistocli	2159422	uztld	uztld@student.kit.edu
Jan	Rösler	2096188	uclrb	uclrb@student.kit.edu
David	Ackermann	2121813	uepar	uepar@student.kit.edu

18. November 2018

Inhaltsverzeichnis

1	Interrupts	3
2	Diskretisierung	3
3	Erstes Programm	3
3.1	Blinklicht	3
3.2	RGB LED	3
4	Verwenden des TivaWare-Framework	4
4.1	GPIO-Blinklicht	4
4.2	Externe LED Schaltung	5
5	Warteschleifen und Taktfrequenz	8
6	Digitale Eingänge	10
6.1	Taster	10
6.2	Externer Interrupt	14
7	Analog-Digital-Umsetzer	16
7.1	A/D-Umsetzer	16
7.2	Widerstandsmessung	17
8	Lautstärkepegel	17
8.1	Lautstärkepegel	17
8.2	Eigene Verbesserungen	17

Abbildungsverzeichnis

1	Schalbild des Spannungsteilers zur Spannungsmessung	16
---	---	----

Tabellenverzeichnis

1	Flimmerverschmelzungsfrequenz	10
2	Widerstandswerte und dazugehörige Spannungen	16

1 Interrupts

Ein Interrupt im Allgemeinen ist eine Unterbrechung eines laufenden Prozesses um zeitkritische Prozesse direkt abarbeiten zu können. Sie sind nicht Bestandteil des laufenden Programmes, sondern werden durch asynchrone, externe Ereignisse ausgelöst und benötigen eine extra Hardware. So wird beispielsweise bei einem Druck einer Taste einer Tastatur ein Interrupt ausgelöst um den jeweiligen Befehl direkt ausführen zu können. Eine Sonderklasse der Interrupts sind die non maskable Interrupts, kurz NMI. Diese sind höhergestellt als normale Interrupts und werden mit höchster Priorität direkt abgearbeitet und können nicht von dem Prozessor abgelehnt werden. Im Falle eines Stromausfalles greifen diese ein und sichern wichtige Daten bevor es zum Absturz kommt. Grundsätzlich unterscheidet man Interrupts weiter in Hardware, Software, präzise und unpräzise Interrupts. Hardware Interrupts sind hierbei Interrupts die von einer angeschlossenen Hardware an die CPU weitergeleitet werden. Dem entgegen stehen die Software Interrupts, welche wie ein Hardware Interrupt wirken, jedoch von einem Programm aufgerufen werden. Der Ablauf von Interruptzyklen sieht folgendermaßen aus: Wenn kein NMI vorliegt wird bei einem Interrupt bis Ende des Befehls gewartet. Nach abarbeiten des Befehls wird der Interruptzyklus der CPU gestartet. Hierbei liest der Datenbus den Interruptvektor und sperrt den maskierten Interrupteingang um ein überschneiden mehrerer Interrupts zu verhindern. Um im Anschluss wieder nahtlos das Programm fortführen zu können speichert die CPU den Befehlszähler im Stack ab. Mit Hilfe des Interruptvektors und einer Interrupttabelle kann der Interruptzeiger bestimmt werden. Anschließend läuft die Interrupt-Service-Routine ab. Hierbei ist zu beachten, dass alle Daten des vorherigen Programms zuvor in den Stack kopiert werden und nach Ablauf des Programms ebenfalls wieder zurück kopiert werden.

2 Diskretisierung

Ein Musiksignal wird mit einer Frequenz von 44,1 kHz abgetastet und hat eine Auflösung von 16 bit. Mit Gleichung 1 benötigt ein 10 s Musiksignal 7,056 Mbit Speicherplatz.

$$44,1\text{kHz} \cdot 10\text{s} \cdot 16\text{bit} = 7,056\text{Mbit} \quad (1)$$

3 Erstes Programm

3.1 Blinklicht

3.2 RGB LED

3.2.1

Um die Hexadecimalzahl zu einer Binärzahl umzuwandeln wird diese durch 2 geteilt und der Rest notiert bis Null durch Zwei geteilt wird. Der Rest der ersten Division entspricht dem least

significant bit (LSB) und der Rest der letzten Division entspricht dem most significant bit (MSB). Dieser Vorgang wird in Gleichung 2 verdeutlicht.

$$\frac{4}{2} = 2, R = 0; \quad \frac{2}{2} = 1, R = 0; \quad \frac{1}{2} = 0, R = 1 \quad \rightarrow 0x04 = 0b100 \quad (2)$$

Port F hat eine Basis-Adresse von 0x4002.5000 und das Direction Register hat eine Offset-Adresse von 0x400. Das Setzen eines Bits in dem Direction Register konfiguriert den jeweiligen Pin als einen Output. Die Addition der Basis- und Offset-Adressen führt zu einer Adresse, bei der nun die Pins für Port F konfiguriert werden können. Durch das Beschreiben dieses Registers mit 0x04, wird Pin PF2, die blaue LED, als Output konfiguriert.

3.2.2

Sodass die grüne LED blinkt, muss Port PF3 als Output konfiguriert werden. Wie zuvor müssen die Offset- und Basis-Adresse addiert werden und darauf hin Pin PF3 als Output definiert werden. PF3 entspricht Bit-Nummer 3 und kann mit dem Wert 0b00001000 beschrieben werden, um dies zu bewirken. Der äquivalente Hexadezimalwert wäre 0x08.

3.2.3

Zurzeit wird nur die LED an PF2 zum blinken gebracht, indem der Inhalt von Register GPIO DATA auf 0x04 gesetzt wird. Um die LED an PF3 zum blinken zu bringen, muss, wie in der letzten Aufgabe gezeigt, der Inhalt des GPIO DATA Registers auf 0x08 gesetzt werden. Sodass beide gleichzeitig an gehen, müssen die oben genannten Inhalte addiert werden. Dies würde einem Wert von 0x0C oder 0b00001100 entsprechen. Der Hexadezimalcode ist hier kürzer, aber bei dem Binären Code kann man sofort sehen, welche Bits gesetzt sind und man kann diese sofort ändern, ohne Berechnungen durchführen zu müssen, wenn man ein zusätzliches Bit setzen bzw. löschen will.

4 Verwenden des TivaWare-Framework

4.1 GPIO-Blinklicht

```
1  #include <stdint.h>
2  #include <stdbool.h> // definition of type "bool"
3  #include "inc/hw_memmap.h" // definition of memory addresses
4  #include "inc/hw_types.h" // definition of framework macros
5  #include "driverlib/gpio.h"
6  #include "driverlib/sysctl.h"
7
8  // Delay-Funktion
9
10 void delay(void)
```

```

11 {
12     uint32_t i=80000;
13     while(i) {i--;}
14 }
15
16 int main(void){
17     SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOF);           //Port F aktivieren
18     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_1);    //Pin 1 bis 3 ←
19     //initialisieren
20     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_2);
21     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_3);
22
23     while(1)          //unendliche Schleife fuer flimmern der LED in weiss
24     {
25         delay();
26         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_1, 0xFF);
27         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_2, 0xFF);
28         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_3, 0xFF);
29         delay();
30         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_1, 0x00);
31         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_2, 0x00);
32         GPIOPinWrite(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_3, 0x00);
33     }
34     return 0;
35 }

```

4.2 Externe LED Schaltung

4.2.1

```

1  /**
2   * main.c
3   */
4  #include <stdint.h>
5  #include <stdbool.h>           // definition ←
6  // of type "bool"
7  #include "inc/hw_memmap.h"    // definition ←
8  // of memory addresses
9  #include "inc/hw_types.h"     // definition ←
10 // of framework makros
11 #include "driverlib/gpio.h"
12 #include "driverlib/sysctl.h"
13
14 void delay(void)
15 {
16     uint32_t i=100000;
17     while(i) {i--;}
18 }
19

```

```

17 int main(void) {
18     SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);           // GPIO Port B ←
        aktivieren
19     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0);    // GPIO Port B ←
        Pin 0–7 aktivieren
20     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
21     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
22     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
23     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
24     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);
25     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
26     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
27
28     while(1)
29     {
30         delay();
31         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0xFF);    // GPIO Pins ←
            auf High stellen
32         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0xFF);
33         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0xFF);
34         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0xFF);
35         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0xFF);
36         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0xFF);
37         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0xFF);
38         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0xFF);
39         delay();
40         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0x00);    // GPIO Pins ←
            auf Low stellen
41         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0x00);
42         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0x00);
43         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0x00);
44         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0x00);
45         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0x00);
46         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0x00);
47         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0x00);
48
49     }
50     return 0;
51 }

```

4.2.2

```

1 /**
2  * main.c
3  */
4 #include <stdint.h>
5 #include <stdbool.h>           // definition ←
    of type "bool"

```

```

6  #include "inc/hw_memmap.h"           // definition ←
    of memory addresses
7  #include "inc/hw_types.h"           // definition ←
    of framework makros
8  #include "driverlib/gpio.h"
9  #include "driverlib/sysctl.h"
10
11 void delay(void)                     // Blinklicht ←
    Delay
12 {
13     uint32_t i=1000;
14     while(i) {i--;}
15 }
16
17 void delayPWM(void)                 // PWM Delay (←
    Hoher Wert → Helle LED)
18 {
19     uint32_t i=8000;
20     while(i) {i--;}
21 }
22
23 int main(void){
24     SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);           // GPIO Port B ←
        aktivieren
25     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0);   // GPIO Port B ←
        Pin 0–7 aktivieren
26     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
27     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
28     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
29     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
30     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);
31     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
32     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
33
34     while(1)
35     {
36         delay();
37
38         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0xFF);   // GPIO Pins ←
            0–7 auf High stellen
39         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0xFF);
40         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0xFF);
41         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0xFF);
42         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0xFF);
43         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0xFF);
44         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0xFF);
45         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0xFF);
46
47         delayPWM();
48

```

```
49  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0x00);           // GPIO Pins ←  
    0–7 auf Low stellen  
50  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0x00);  
51  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0x00);  
52  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0x00);  
53  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0x00);  
54  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0x00);  
55  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0x00);  
56  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0x00);  
57  
58  }  
59  return 0;  
60 }
```

5 Warteschleifen und Taktfrequenz

5.1

Der Mikrokontroller besitzt einen 16 MHz Quarz, welcher mit Hilfe der PLL 400 MHz erreicht. Durch den Divisor Div_5 wird die gegebene Frequenz noch durch 5 dividiert wird. Somit ergibt sich mit der internen Halbierung eine Frequenz von 40 MHz. Die Berechnung ist in Gleichung 3 gezeigt.

$$\frac{400 \text{ MHz}}{2 \times 5} = 40 \text{ MHz} \quad (3)$$

5.2

```
1  #include <stdint.h>  
2  #include <stdbool.h>  
3  #include "inc/hw_ints.h"  
4  #include "inc/hw_memmap.h"  
5  #include "inc/hw_types.h"  
6  #include "driverlib/gpio.h"  
7  #include "driverlib/sysctl.h"  
8  #include "driverlib/timer.h"  
9  #include "driverlib/interrupt.h"  
10  
11 // stores ms since startup  
12 volatile uint32_t systemTime_ms = 0;  
13  
14 void InterruptHandlerTimer0A (void)  
15 {  
16     // Clear the timer interrupt to prevent the interrupt function from ←  
        immediately being called again on exit  
17     TimerIntClear(TIMER0_BASE, TIMER_TIMA_TIMEOUT);
```



```

18 // count up one ms
19 systemTime_ms++;
20 }
21
22 void clockSetup(void)
23 {
24     uint32_t timerPeriod;
25     //Configure clock
26     SysCtlClockSet(SYSCTL_SYSDIV_5|SYSCTL_USE_PLL|SYSCTL_XTAL_16MHZ|↵
        SYSCTL_OSC_MAIN);
27     //enable peripheral for timer
28     SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_TIMER0);
29     //configure timer as 32 bit timer in periodic mode
30     TimerConfigure(TIMER0_BASE, TIMER_CFG_PERIODIC);
31     //set timerPeriod to number of periods needed to generate a timeout with a ↵
        frequency of 1kHz (every 1ms)
32     timerPeriod = (SysCtlClockGet()/1000);
33     //set TIMER-0-A to generate a timeout after timerPeriod-1 cycles
34     TimerLoadSet(TIMER0_BASE, TIMER_A, timerPeriod-1);
35     //Register the function InterruptHandlerTimer0A to be called when an ↵
        interrupt from TIMER-0-A occurs
36     TimerIntRegister(TIMER0_BASE, TIMER_A, &(InterruptHandlerTimer0A));
37     //Enable the interrupt for TIMER-0-A
38     IntEnable(INT_TIMER0A);
39     //generate an interrupt, when TIMER-0-A sends a timeout
40     TimerIntEnable(TIMER0_BASE, TIMER_TIMA_TIMEOUT);
41     //master interrupt enable for all interrupts
42     IntMasterEnable();
43     //Enable the timer to start counting
44     TimerEnable(TIMER0_BASE, TIMER_A);
45 }
46
47 void delay_ms(uint32_t waitTime)
48 {
49     uint32_t t = systemTime_ms;
50     while (systemTime_ms - t < waitTime);
51 }
52
53 int main(void)
54 {
55     clockSetup();
56     SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB); // GPIO Port↵
        B aktivieren
57     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0); // GPIO↵
        Port B Pin 0-7 aktivieren
58     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
59     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
60     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
61     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
62     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);

```

```
63     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
64     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
65
66     bool state = 0;
67     //Verbesserte Variante des Codes der GPIO-Steuerung aus Aufgabe 4
68     while (1)
69     {
70         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, GPIO_PIN_0*state) ←
71         ;
72         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, GPIO_PIN_1*state) ←
73         ;
74         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, GPIO_PIN_2*state) ←
75         ;
76         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, GPIO_PIN_3*state) ←
77         ;
78         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, GPIO_PIN_4*state) ←
79         ;
80         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, GPIO_PIN_5*state) ←
81         ;
82         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, GPIO_PIN_6*state) ←
83         ;
84         GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, GPIO_PIN_7*state) ←
85         ;
86
87         state = !state;
88         delay_ms(500/2);
89     }
90 }
```

5.3

Tabelle 1: Flimmerverschmelzungsfrequenz

Name	Frequenz [Hz]
David	50
Jan	47,6
Max	45

6 Digitale Eingänge

6.1 Taster

6.1.1

```

1  /**
2   * main.c
3   */
4   #include <stdint.h>
5   #include <stdbool.h>                                // definition ←
6   #include "inc/hw_memmap.h"                          // definition ←
7   #include "inc/hw_types.h"                          // definition ←
8   #include "driverlib/gpio.h"
9   #include "driverlib/sysctl.h"
10
11  void delay(void)                                    // Blinklicht ←
12  {
13      uint32_t i=500000;
14      while(i) {i--;}
15  }
16
17  void delayPWM(void)                                // PWM Delay (←
18  {
19      uint32_t i=10000;
20      while(i) {i--;}
21  }
22
23  int main(void){
24      SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);    // GPIO Port B ←
25      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0); // GPIO Port B ←
26      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
27      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
28      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
29      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
30      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);
31      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
32      GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
33
34      GPIOPinTypeGPIOInput(GPIO_PORTC_BASE, GPIO_PIN_7); // Schalter ←
35      GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTC_BASE, GPIO_PIN_7, GPIO_STRENGTH_2MA, ←
36      GPIO_PIN_TYPE_STD_WPU);
37
38      while(1)
39      {
40          delay();
41          if (GPIOPinRead(GPIO_PORTC_BASE, GPIO_PIN_7)==0) {

```

```

41  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0xFF);           // GPIO Pins ↵
    0-7 auf High stellen
42  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0xFF);
43  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0xFF);
44  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0xFF);
45  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0xFF);
46  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0xFF);
47  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0xFF);
48  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0xFF);
49  }
50  else
51  {
52  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, 0x00);           // GPIO Pins ↵
    0-7 auf Low stellen
53  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, 0x00);
54  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, 0x00);
55  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, 0x00);
56  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, 0x00);
57  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, 0x00);
58  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, 0x00);
59  GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, 0x00);
60  }
61  }
62  return 0;
63  }

```

6.1.2

```

1  /**
2   * main.c
3   */
4  #include <stdint.h>
5  #include <stdbool.h>           // definition ↵
    of type "bool"
6  #include "inc/hw_memmap.h"     // definition ↵
    of memory addresses
7  #include "inc/hw_types.h"      // definition ↵
    of framework makros
8  #include "driverlib/gpio.h"
9  #include "driverlib/sysctl.h"
10
11 void delay(void)
12 {
13     uint32_t i=200000;
14     while(i) {i--;}
15 }
16
17 int main(void){

```

```

18 SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOF);           // Port F ←
    Aktivieren
19 GPIOPinTypeGPIOInput(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);     // PF4 als ←
    Input definieren
20 GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4, GPIO_STRENGTH_2MA, ←
    GPIO_PIN_TYPE_STD_WPU);
21 // Bei der der Unteraufgabe 6.1.2 muesste der der Port C und Pin 7 gewaehlt ←
    werden
22
23 SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);           // GPIO Port B ←
    aktivieren
24 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0);    // GPIO Port B ←
    Pin 0–7 aktivieren
25 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
26 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
27 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
28 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
29 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);
30 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
31 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
32
33 bool state = 0;
34
35 while(1)
36 {
37     delay();
38
39     if (GPIOPinRead(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4) == 0) // Wenn ←
        Schalter geschlossen
40     {
41         state = !state; // State ←
        wird gewechselt
42     }
43
44     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0, GPIO_PIN_0*state); // GPIO ←
        Output wird auf jeweiligen State geschaltet
45     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1, GPIO_PIN_1*state);
46     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2, GPIO_PIN_2*state);
47     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3, GPIO_PIN_3*state);
48     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4, GPIO_PIN_4*state);
49     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5, GPIO_PIN_5*state);
50     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6, GPIO_PIN_6*state);
51     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7, GPIO_PIN_7*state);
52 }
53 return 0;
54 }

```

6.1.3

Der Code ist der selbe wie bei Aufgabenteil 6.1.2 nur, dass der Port C und Pin 7 gewählt werden müssten, statt Pin 4 vom Port F.

6.2 Externer Interrupt

```
1 #include <stdint.h>
2 #include <stdbool.h>
3 #include "inc/hw_ints.h"
4 #include "inc/hw_memmap.h"
5 #include "inc/hw_types.h"
6 #include "driverlib/gpio.h"
7 #include "driverlib/sysctl.h"
8 #include "driverlib/timer.h"
9 #include "driverlib/interrupt.h"
10 // Adresse zum ansteuern der jeweiligen LED
11 volatile uint32_t LED = 1;
12
13 //Delay-Funktion fuer Blinken
14 void delay(void)
15 {
16     uint32_t i=80000;
17     while(i) {i--;}
18 }
19
20 // Interruptroutine
21
22 void ex_int_handler(void) {
23
24     //Schalte vorherige LED aus
25
26     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, LED, 0x00);
27
28     // Interrupt-Flag loeschen
29
30     GPIOIntClear(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);
31
32     GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE,GPIO_PIN_4);
33
34     LED = LED<<1;
35     // Von 8. LED zurueck auf 1. springen
36     if ( LED >= 1<<8)
37     {
38         LED = 1;
39     }
40 }
41
42 void main (void){
```

```

43 SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);           // GPIO Port B ←
    aktivieren
44 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0);   // GPIO Port B ←
    Pin 0–7 aktivieren
45 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_1);
46 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_2);
47 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_3);
48 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_4);
49 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_5);
50 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_6);
51 GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_7);
52
53 SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOF);           // Port F ←
    Aktivieren
54 GPIOPinTypeGPIOInput(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);     // PF4 als ←
    Input definieren
55 GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4, GPIO_STRENGTH_2MA, ←
    GPIO_PIN_TYPE_STD_WPU);
56
57 // Pin mit Interrupt
58 GPIOIntDisable(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);
59 GPIOIntClear(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);
60 GPIOIntTypeSet(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4, GPIO_FALLING_EDGE);
61 GPIOIntRegister(GPIO_PORTF_BASE, ex_int_handler);
62 GPIOIntEnable(GPIO_PORTF_BASE, GPIO_PIN_4);
63
64 while(1) {
65     delay();
66     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, LED, 0xFF);
67     delay();
68     GPIOPinWrite(GPIO_PORTB_BASE, LED, 0x00);
69 }
70 }

```

7 Analog-Digital-Umsetzer

7.1 A/D-Umsetzer

7.1.1

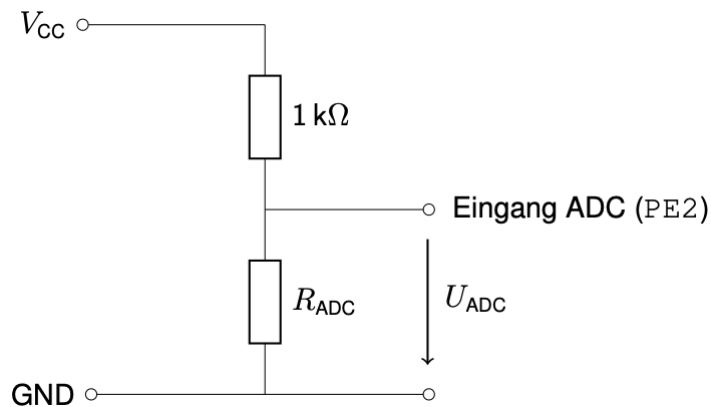


Abbildung 1: Schaltbild des Spannungsteilers zur Spannungsmessung

Die Formel zur Berechnung von U_{ADC} aus Abbildung 1 ist in Gleichung 4 gegeben.

$$U_{\text{ADC}} = V_{\text{CC}} \cdot \frac{R_{\text{ADC}}}{1000 + R_{\text{ADC}}} \quad (4)$$

Die Tabelle 2 zeigt die Widerstandswerte R_{ADC} , sowie die Spannungsabfälle U_{ADC} über diese Widerstandswerte und die A/D Werte.

Tabelle 2: Widerstandswerte und dazugehörige Spannungen

$R_{\text{ADC}} [\Omega]$	$U_{\text{ADC}} [\text{V}]$	A/D Wert	ADC Grenze
100	0,3	372	694
150	0,43	534	1337
220	0,60	738	1853
680	1,34	1658	2713
1000	1,65	2048	3474
2200	2,27	2815	3647
10 000	3,00	3724	3782
15 000	3,09	3840	3968

7.1.2

In ?? wird der ADC Wert berechnet, wobei V_{ref} 3,3 V beträgt.

$$\text{A/D Wert} = (2^{12} - 1) \cdot \frac{U_{\text{ADC}}}{V_{\text{ref}}} \quad (5)$$

Die berechneten Werte sind in Tabelle 2 zu finden.

7.2 Widerstandsmessung

Tabelle 3: Widerstandsbereiche und A/D Werte

$R_{\text{ADC, min}} [\Omega]$	$R_{\text{ADC max}} [\Omega]$	A/D Minimalwert	A/D Maximalwert
100	0,3	372	694
150	0,43	534	1337
220	0,60	738	1853
680	1,34	1658	2713
1000	1,65	2048	3474
2200	2,27	2815	3647
10 000	3,00	3724	3782
15 000	3,09	3840	3968

8 Lautstärkepegel

8.1 Lautstärkepegel

8.2 Eigene Verbesserungen