





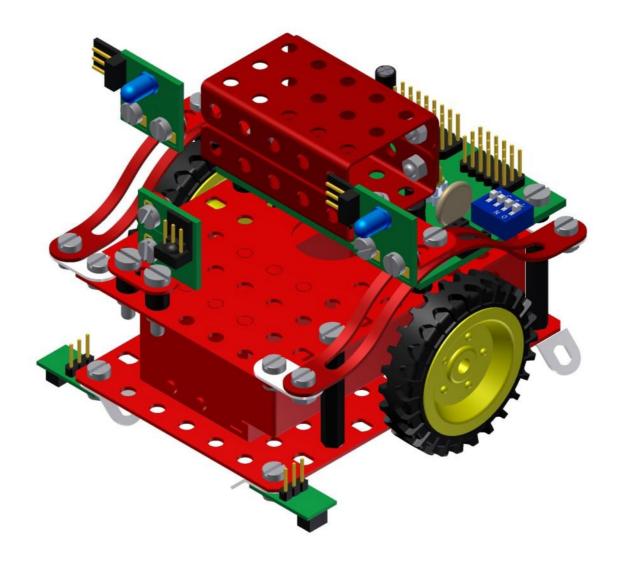




# Přípravy na kroužek Mechatronika – KA6(A2d)

3. lekce – sestrojení robota, optimalizace programu blikání LED

Sestrojení robota









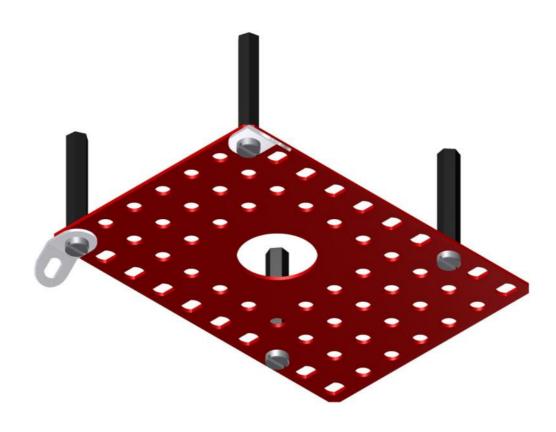




# Středočeský kraj

### INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

# KROK – 1







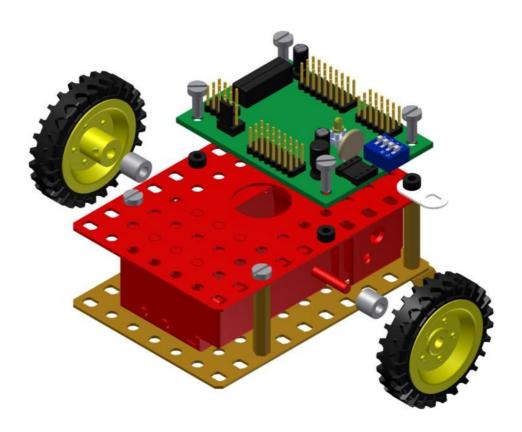








# KROK – 2









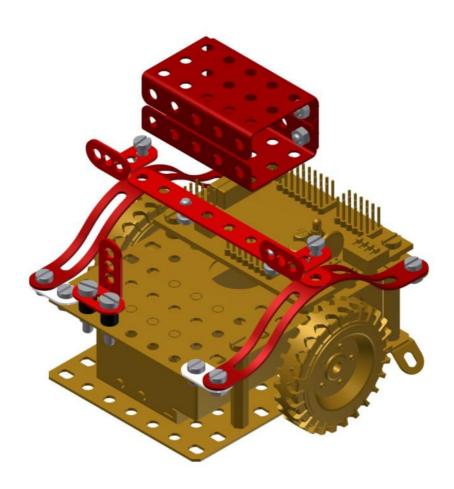




# Středočeský kraj

### INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

# KROK - 3









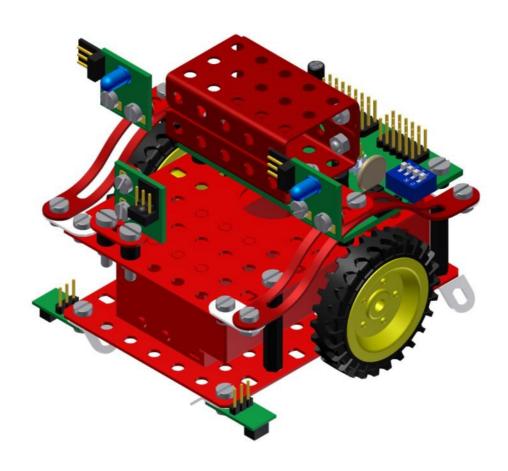




# Středočeský kraj

### INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

# KROK - 4







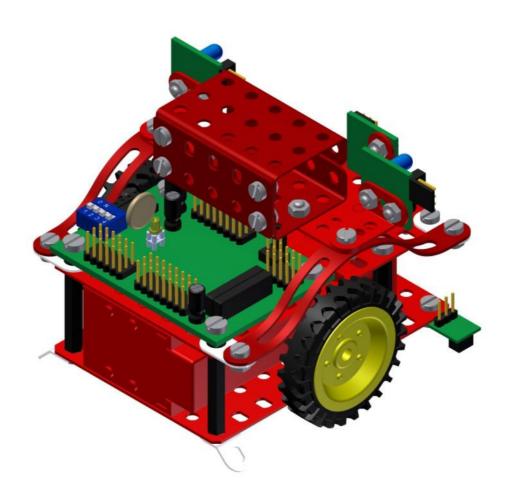








# FINÁLNÍ POHLED















#### Optimalizace programu blikání LED

Pro optimalizaci můžeme využít bitových posunů.

Pro nastavení pomocí bitových posunů používáme operace:

AND – logický součin, značí se &, v kombinaci s NOT se používá k nulování bitů

OR – logický součet, značí se |, používá se k nastavení bitů

NOT – negace, značí se ~

XOR – podmíněný logický součet, značí se ^, používá se k překlopení bitů

Náš program pro blikání LED vypadá takto:

```
* Led blik.c
* Created: 4.2.2015 21:51:51
   Author: Radek
#define F CPU 8000000UL
#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>
int main(void)
{
       DDRB=0b00000001;
       PORTB=0b00000001;
       while(1)
              PORTB=0b00000001;
              _delay_ms(1000);
              PORTB=0b00000000;
              _delay_ms(1000);
       }
       return 0;
}
```









Pomocí bitových posunů a funkce **XOR** ho můžeme zoptimalizovat následovně:

```
* Led_blik.c
* Created: 4.2.2015 21:51:51
  Author: Radek
#define F_CPU 8000000UL
#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>
int main(void)
{
       DDRB | = (1 < < DDRB0);</pre>
       PORTB=0x01;
       while(1)
       {
               delay ms(1000);
               PORTB^=(1<<PORTB0);</pre>
       return 0;
}
```

Počet míst bitového posunu je dán hodnotami **DDRB** a **PORTB**, kde např. DDRBO říká, posuň o 0 míst. V případě např. DDRB4 by se jednalo o 4 místa atd.

Hotový program sestavíme a nahrajeme na desku MCU.

Vypracoval: Radek Zvěřina. Použité materiály: Merkur (obrázky).