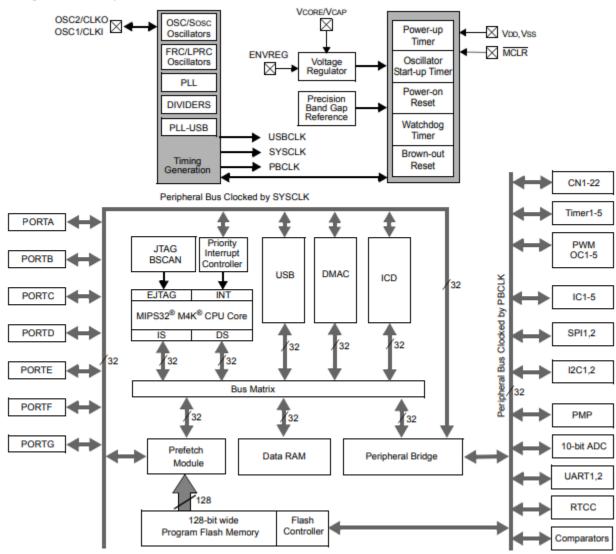
Laborator 6

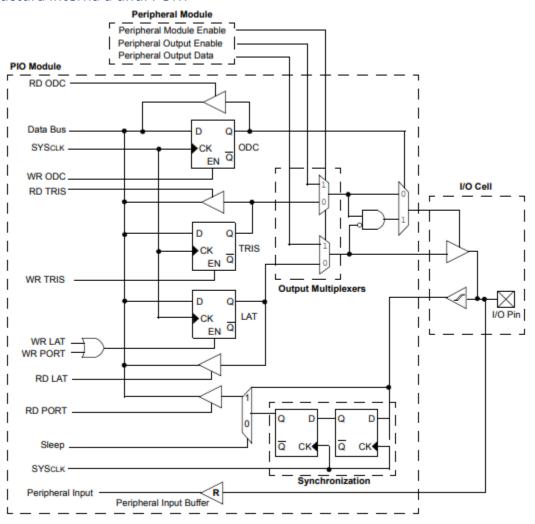
Pinii I/O de uz general sunt cei mai simpli dintre periferice. Acestea permit microcontroller-ului să monitorizeze și să controleze alte dispozitive (ex: led-uri si butoane). Pentru a adăuga flexibilitate și funcționalitate, unii pinii sunt multiplexați cu o funcție alternativă. Aceste funcții depind de caracteristicile perifericelor dispozitivului. În general, când funcționează un periferic, acel pin nu poate fi utilizat ca pin I / O cu scop general.

6.1 Diagrama bloc pentru familia de device-uri PIC32



Așa cum se poate vedea din imagine, in cazul microcontrollere-lor PIC32 exista 7 PORT-uri I/0: PORTA, PORTB, PORTC, PORTD, PORTE si PORTF de cate 16 biți.

6.2 Structura interna a unui PORT



6.3 Registrii unui port

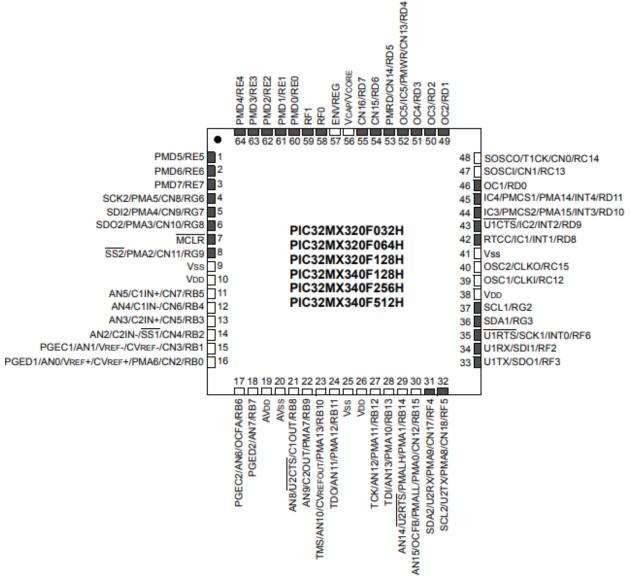
Perifericul PORT are trei registrii prezentați in tabelul de mai jos:

Nume	Descriere
TRIS	tri-state control register determina daca un pin este configurat ca pin de intrare sau pin de ieşire. Toţi pinii sunt definiţi ca input după aplicarea unui reset, însă aceştia pot fi configuraţi din software: - TRIS = 1, pin-ul este configurat ca input - TRIS = 0, pin-ul este configurat ca output

PORT	Registru folosit pentru a citi starea curenta a pin-ului I/O. O scriere la acest registru este transformata intr-o scriere la registrul LAT.
LAT	Registrul este utilizat pentru a scrie o valoare la pinii I/O.

6.4 Pinii familiei de device-uri PIC32 si corespondenta cu placa de dezvoltare Arduino uc32

Pinii device-ului PIC32 sunt prezentați in figura de mai jos.



Pinii I/O ai porturilor sunt notai RBx, RCx, RDx, REx, RFx sau RGx, unde x este o valoare de la 0-15.

In cazul plăcii de dezvoltare Arduino uc32 o parte din pinii porturilor sunt conectați la porturile digitale JP6 si JP5 conform tabelului prezentat in manualul de referința.

Pin#	Connector Pin #	PIC32 Pin#	PIC32 Signal	Notes
26	J6-02	60	PMD0/RE0	
27	J6-04	61	PMD1/RE1	
28	J6-06	62	PMD2/RE2	
29	J6-08	63	PMD3/RE3	
30	J6-10	64	PMD4/RE4	
31	J6-12	1	PMD5/RE5	
32	J6-14	2	PMD6/RE6	
33	J6-16	3	PMD7/RE7	
34	J5-02	53	PMRD/CN14/RD5	
35	J5-04	45	IC4/PMCS1/PMA14/INT4/RD11	
36	J5-06	54	CN15/RD6	
37	J5-08	55	CN16/RD7	
38	J5-10	35	U1RTS/BCLK1/SCK1/INTO/RF6	
39	J5-12	31	PMA9/U2RX/SDA2/CN17/RF4	
40	J5-14	32	PMA8/U2TX/SCL2/CN18/RF5	
41	J5-16	15	PGC1/AN1/VREF-/CVREF-/CN3/RB1	

Tabelul in care sunt prezentați toți pinii pentru conectorii digitali:

https://reference.digilentinc.com/_media/reference/microprocessor/uc32/uc32_rm.pdf

6.5 Exerciții

1. Rulați programul următor care aprinde un led conectat la pinul 0 al portului E.

```
.data
  TRISE_VADDR: .word 0xBF886100
  TRISE_VALUE: .word 0xFFFFFFFE
  PORTE_VADDR: .word 0xBF886110
.text
.globl main

main:
  #set RE0 as output
  lw $t0, TRISE_VADDR
  lw $t1, TRISE_VALUE
  sw $t1, 0($t0)

#load port address
  lw $$0, PORTE_VADDR
```

```
#turn off all the LEDs
sw $0, 0($s0)

LOOP:
  lw $a0, 0($s0)
  ori $a0, $a0, 0b0001
  sw $a0, 0($s0)
  j LOOP
```

- Modificați programul anterior astfel încât sa se aprindă toate cele 4 led-uri conectate la pinii 0-4 ai portului E.
- 3. Realizați un program care aprinde si stinge cu intermitenta un led la un interval de 1s. Țineți cont de faptul de ceasul de funcționare al microprocesorului (80MHz).

```
.data
 TRISE VADDR: .word 0xBF886100
 TRISE VALUE: .word 0x000000F0
 PORTE VADDR: .word 0xBF886110
.text
.qlobl main
main:
 #set REO as output
 lw $t0, TRISE VADDR
lw $t1, TRISE VALUE
 sw $t1, 0($t0)
 #load port address
 lw $s0, PORTE VADDR
 #turn off all the LEDs
 sw $0, 0($s0)
LOOP:
 #turn all LEDs on
lw $a0, 0($s0)
ori $a0, $a0, 0b00001111
 sw $a0, 0($s0)
 #wait for LEDs to turn on for 0.5s
 jal DELAY
 #turn all LEDs off
 lw $a0, 0($s0)
andi $a0, $a0, 0b11110000
 sw $a0, 0($s0)
 #wait for LEDs to turn off for 0.5s
 jal DELAY
 j LOOP
#delay subroutine
DELAY:
li $s4, <mark>256000</mark> #change this value for 0.5seconds delay
DELAY LOOP:
 addi $s4, $s4, -1
 bne $s4, $0, DELAY LOOP
 jr $ra
 nop
```

4. Realizați un counter binar pe cele 4 led-uri.