Universidad del Valle de Guatemala

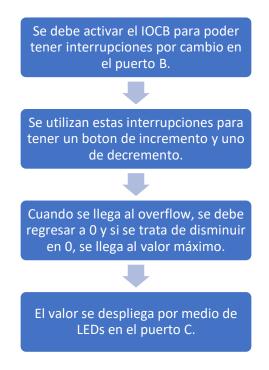
Electrónica Digital II

Rodrigo Díaz, 18265

Lab #2

Pseudocódigo:

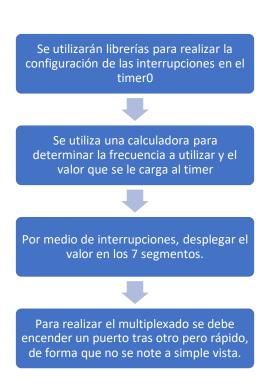
Parte 1



Parte 2



Parte 3



Parte 4

Se asignan variables para los valores del contador y para el valor del ADC

Se realiza una resta de los dos valores. CONT - ADC

Si se obtiene un número negativo, encender el LED de alarma.

Código Comentado


```
#include <pic16f887.h>
```

```
#include "ADC.h"
#include "TMR0.h"
// Palabra de configuración
// CONFIG1
#pragma config FOSC = XT
                         // Oscillator Selection bits (XT oscillator: Crystal/resonator on
RA6/OSC2/CLKOUT and RA7/OSC1/CLKIN)
#pragma config WDTE = OFF
                          // Watchdog Timer Enable bit (WDT disabled and can be enabled by
SWDTEN bit of the WDTCON register)
#pragma config PWRTE = OFF
                           // Power-up Timer Enable bit (PWRT disabled)
#pragma config MCLRE = OFF
                           // RE3/MCLR pin function select bit (RE3/MCLR pin function is digital
input, MCLR internally tied to VDD)
#pragma config CP = OFF
                        // Code Protection bit (Program memory code protection is disabled)
                         // Data Code Protection bit (Data memory code protection is disabled)
#pragma config CPD = OFF
#pragma config BOREN = OFF
                           // Brown Out Reset Selection bits (BOR disabled)
                         // Internal External Switchover bit (Internal/External Switchover mode is
#pragma config IESO = OFF
disabled)
#pragma config FCMEN = OFF
                           // Fail-Safe Clock Monitor Enabled bit (Fail-Safe Clock Monitor is
disabled)
#pragma config LVP = OFF
                         // Low Voltage Programming Enable bit (RB3 pin has digital I/O, HV on
MCLR must be used for programming)
// CONFIG2
#pragma config BOR4V = BOR40V // Brown-out Reset Selection bit (Brown-out Reset set to 4.0V)
#pragma config WRT = OFF
                          // Flash Program Memory Self Write Enable bits (Write protection off)
```

```
// Variables
// la variable XTAL FREQ es necesaria para que funcionen los delays
#define _XTAL_FREQ 8000000
// se crean las variables a utilizar con su tamano
uint8_t cambio = 0;
int8_t swap = 0;
uint8_t valor_adc = 0;
int8_t adc_low = 0;
int8_t adc_high = 0;
int8_t display_1 = 0;
int8_t display_2 = 0;
// se crea un array con todos los valores para encender los pines del 7seg
1001,0b01110001};
// Interrupción
void __interrupt() ISR(void) {
 // primero se revisa la bandera de la interrupcion on change del PORTB
 if (INTCONbits.RBIF == 1) {
  // se realiza un antirebote
  if (PORTBbits.RB0 == 0) {
   __delay_ms(50);
```

```
if (PORTBbits.RB0 == 1) {
        // se incrementa el PORTC con un boton y se apaga la bandera
        PORTC ++;
        INTCONbits.RBIF = 0;
      }
    }
    // se realiza antirebote para el boton de decremento
    if (PORTBbits.RB1 == 0) {
      __delay_ms(50);
      if (PORTBbits.RB1 == 1) {
        // se decrementa el PORTC y se apaga la bandera
        PORTC --;
        INTCONbits.RBIF = 0;
      }
    }
  }
 // luego se revisa la bandera el interrupt del ADC
  if (PIR1bits.ADIF == 1) {
    // se pasa el valor del ADRESH a la variable
    valor_adc = ADRESH;
    // se separan los nibbles, basandose en el codigo de
    //https://www.geeksforgeeks.org/swap-two-nibbles-
byte/#:~:text=To%20swap%20the%20nibbles%2C%20we,in%20a%20typical%20C%20compiler.
    adc_low = valor_adc & 0b00001111;
    swap = ((valor_adc & 0b00001111)<<4 | (valor_adc & 0b11110000)>>4);
    adc_high = swap & 0b00001111;
    // se apaga la bandera
    PIR1bits.ADIF = 0;
  }
```

```
// por ultimo, se revisa la bandera de interrupcion del TMRO
 if (INTCONbits.TOIF == 1) {
  // se realiza un cambio en los bits de los transistores y se
  // despliega el valor respectivo en el PORTD
  if (PORTEbits.RE0 == 1){
    PORTEbits.RE0 = 0;
    PORTEbits.RE1 = 1;
    PORTD = display_2;
  } else {
    PORTEbits.RE0 = 1;
    PORTEbits.RE1 = 0;
    PORTD = display_1;
  }
  // se vuelve a asignar el valor del TMRO y se apaga la bandera
  TMR0 = 176;
  INTCONbits.T0IF = 0;
 }
}
// Prototipos de funciones
void setup(void);
void adc(void);
// Ciclo principal
```

```
void main(void) {
 // mando a llamar a la funcion de setup, y a las initadc y initmr0 de las
 //librerias creadas
 setup();
 initADC();
 initTMR0();
 // Loop principal
 // como es un while(1) siempre se va a repetir este loop.
 while (1) {
   // se manda a llamar la funcion del adc
   adc();
   // se asigna un valor del array para los valores del disp 7seg
   display_1 = segmentos[adc_high];
   display_2 = segmentos[adc_low];
   // se tiene una alarma visual cuando el valor analogico sobrepasa al
   // valor del contador
   if (valor_adc > PORTC) {
     PORTEbits.RE2 = 1;
   } else {
     PORTEbits.RE2 = 0;
   }
 }
```

```
}
// Configuración
void setup(void) {
 // Todos los bits utilizados se configuran como salidas, menos los primeros
 // 2 bits del puerto B y el primero del A, debido a que allí estan los push/POT. Ansel y Anselh
 // se ponen en 1 solamente donde hayan entradas digitales.
 TRISE = 0;
 PORTE = 0;
 ANSEL = 0b00000001;
 ANSELH = 0;
 TRISB = 0b00000011;
 PORTB = 0;
 TRISC = 0;
 PORTC = 0;
 TRISD = 0;
 PORTD = 0;
 PORTA = 0;
 TRISA = 0b00000001;
 // se configuran las interrupciones on change del puerto B
 INTCONbits.GIE = 1;
 INTCONbits.RBIE = 1;
 INTCONbits.RBIF = 0;
 IOCB = 0b00000011;
 //INTCONbits.PEIE = 1;
```

```
//PIE1bits.ADIE = 1;
 //PIR1bits.ADIF = 0;
 //ADCON0 = 0b01000001;
 //ADCON1 = 0b00000000;
}
// Funciones
// esta funcion incluye el delay para antes de la conversion del ADC y encender
// el bit de GO
void adc(void) {
 __delay_us(8);
 ADCON0bits.GO_DONE = 1;
}
Librería ADC
# include "ADC.h"
void initADC(void){
 //INTCONbits.GIE = 1;
 // se realiza el setup para utilizar interrupciones y apagar la bandera
 // se tiene un corrimiento hacia la izquierda para obtener los valores
 // mas significativos.
 INTCONbits.PEIE = 1;
 PIE1bits.ADIE = 1;
 PIR1bits.ADIF = 0;
```

```
ADCON0 = 0b01000001;
  ADCON1 = 0b00000000;
}
Librería TMRO
# include "TMR0.h"
void initTMR0(void){ //Interrupciones cada 2,5 ms
// se configuran los bits para tener interrupciones en el TMRO
INTCONbits.GIE = 1;
INTCONbits.PEIE = 1;
INTCONbits.T0IE = 1;
INTCONbits.TOIF = 0;
// se configura un prescaler de 64
OPTION_REG = 0b10000101;
// con la calculadora proporcionada, se calcula el valor del TMRO
TMR0 = 176;
}
```

LINK repositorio GitHub

https://github.com/RodDia2/Labs Digital 2