

Arquitetura de Computadores II

Exercícios adicionais da componente prática (guiões 7 a 11)

Exercício 1

Escreva um programa, em linguagem C, que execute em ciclo infinito, e que, sempre que o utilizador prime uma tecla no PC, faça as seguintes tarefas:

- tecla 0: deve acender apenas o LED ligado ao porto RE0, e deve aparecer nos *displays* o valor 00;
- tecla 1: deve acender apenas o LED ligado ao porto RE1, e deve aparecer nos *displays* o valor 01;
- tecla 2: deve acender apenas o LED ligado ao porto RE2, e deve aparecer nos *displays* o valor 02;
- tecla 3: deve acender apenas o LED ligado ao porto RE3, e deve aparecer nos *displays* o valor 03;
- outra tecla qualquer: os 4 LED devem acender e permanecer ligados durante 1s; no final desse tempo os 4 LED devem ser apagados (este deve ser o seu estado inicial). Simultaneamente, deve aparecer nos *displays* o valor FF durante 1s e a seguir os dois *displays* devem apagar-se (i.e., todos os segmentos devem ser desligados). Qualquer tecla premida dentro desse intervalo de tempo deve ser ignorada.

A frequência de refrescamento dos *displays* deve ser 100 Hz, obtida por interrupção do Timer 2. Para controlar a temporização correspondente ao intervalo de tempo de 1s, deve utilizar o *core timer* do PIC32.

Exercício 2

- Escreva um programa em linguagem C que implemente um contador crescente módulo 100, atualizado com uma frequência de 10 Hz. O valor do contador deve ser mostrado em decimal nos dois *displays* da placa e deve ser impresso no ecrã, em hexadecimal, formatado com 2 dígitos. A atualização do contador deve ser feita por interrupção do Timer 1. A frequência de refrescamento dos *displays* deve ser 50Hz, controlada pelo Timer 2.
- Altere o programa que escreveu em a) de modo a que, adicionalmente, quando o utilizador prime uma das teclas 0 a 4 a frequência de incremento do contador seja modificada de acordo com a seguinte expressão: **$freq = 2 * (1 + tecla_premida)$** . Quando for detetado que o utilizador premiu uma tecla diferente (dentro da gama) deve ser impressa no ecrã a mensagem "**Nova frequência:**", seguida do valor da tecla (0 a 4).
- Altere o programa que escreveu em b) de modo a que a frequência de incremento do contador seja dada pela seguinte expressão (recorde que a ADC tem uma resolução de 10 bits):

$$freq = 1 + \frac{VAL_{ADC}}{127} [Hz]$$

A frequência de amostragem deve ser 4 Hz, obtida através da utilização do Core Timer, e o fim de conversão da ADC deve ser processado por interrupção.

Exercício 3

- a) Escreva um programa para gerar na saída OC3 um sinal PWM, com uma frequência de 1kHz, e cujo *duty-cycle* seja controlado pelo potenciômetro que está ligado à entrada AN4 do conversor A/D do PIC32. Ao valor máximo da conversão deve corresponder o *duty-cycle* 100% e ao valor mínimo deve corresponder o *duty-cycle* 0%. A frequência de amostragem deve ser 10 Hz, obtida através da utilização do Core Timer. O fim de conversão da ADC deve ser processado por *polling*.
- b) Acrescente à resolução que fez em a) a geração de um segundo sinal PWM, na saída OC5, usando como referência o mesmo timer. Para este sinal, ao valor máximo da conversão A/D deve corresponder o *duty-cycle* 0% e ao valor mínimo deve corresponder o *duty-cycle* 100%.

Se possível, verifique os resultados com o auxílio de um osciloscópio (com duas pontas de prova para o exercício b).

Nota: Em ambos os exercícios deve configurar o timer de referência de modo a maximizar a resolução do sinal PWM gerado.

Exercício 4

Retome o exercício anterior. Faça as alterações que permitam processar o fim de conversão da ADC por interrupção e acrescente o módulo de visualização de modo a mostrar nos dois *displays* de 7 segmentos o valor do *duty-cycle*. Quando o *duty-cycle* for 100%, deve ser mostrado o valor 00 nos dois displays, e deve ser ativado o LED que está ligado ao porto **RC14**. A frequência de atualização dos *displays* deve ser 100 Hz, obtida por interrupção do Timer 5.

Exercício 5

Escreva um programa que imprima no ecrã, à frequência de 2 Hz, o valor de cada um dos portos RB3 a RB0, sem utilizar qualquer um dos *system calls* disponíveis (por exemplo, se os portos RB₃₋₀ tiverem a combinação binária "1100", no ecrã deverá aparecer "RB30=1100").

Para isso, configure a UART2 com os parâmetros de comunicação 1200 bps, 8 data bits, sem paridade, 1 stop bit, e escreva as funções de transmissão de um carater e de transmissão de uma *string* que lhe permitam enviar a informação para o PC. A transmissão do carater deve ser feita por *polling*.

Para o teste deste exercício não se esqueça de executar o "pterm" com os mesmos parâmetros de comunicação com que configurou a UART.

Exercício 6

Escreva um programa que leia, à frequência de 1.5 Hz, o valor dos 4 bits dos portos RB3 a RB0 e que guarde esse valor num *buffer* circular com 16 posições (quando o buffer ficar cheio deve ser descartado o valor mais antigo). Para gerar esta temporização deve usar o Core Timer.

Configure a UART2 com os parâmetros de comunicação 57600 bps, 8 data bits, paridade ímpar, 1 stop bit, e escreva as funções de transmissão de um carater e de transmissão de uma *string*, por *polling*. Acrescente ainda o código necessário para processar a receção de um carater por interrupção.

Quando for recebido o carater 'D' deve ser enviado para o PC o número de valores armazenados no *buffer* circular, seguido desses valores, enviados por ordem cronológica de ocorrência. Adicionalmente, o número de valores do buffer deve ser repostado a zero.

Sugestão: transforme o valor armazenado numa dada posição do *buffer* circular numa *string* binária e use a função de envio de uma *string* para fazer a transmissão do valor para o PC (por exemplo: #elem: 5 – 1001, 1001, 0000, 0011, 1010).