



PROJETOS DE SISTEMAS EMBUTIDOS

Laboratório 0 – Pisca LED

Vincent Pernarh

BELO HORIZONTE 2024/2

1. INTRODUÇÃO

Este relatório tem como objetivo apresentar os conhecimentos fundamentais de projeto de sistemas embarcados. Serão realizadas diversas tarefas, incluindo a escolha e descrição do microcontrolador e seus periféricos, com o intuito de realizar um experimento de acionamento de LED controlado por um botão (Sistema Reativo). A Seção 4 abordará os procedimentos para a execução da prática e as instruções a serem seguidas.

2. DESCRIÇÃO DO SDK E PERIFÉRICOS

Para o projeto, utilizaremos o SDK do “ESP32-WROOM”, que é uma plataforma poderosa e versátil para o desenvolvimento de sistemas embarcados. A seguir, apresento os detalhes técnicos:

- a. Nome do SDK: ESP32-WROOM
- b. Modelo: ESP32-WROOM-32
- c. Microcontrolador: ESP32-D0WDQ6 (dual-core Xtensa® 32-bit LX6)

d. Memórias

- Flash: 4MB
- SRAM: 520KB

e. Interfaces de E/S:

- 34 pinos GPIO
- 12 pinos de entrada analógica (ADC)
- 2 pinos de saída analógica (DAC)
- Interfaces de comunicação: UART, SPI, I2C, PWM, I2S, CAN
- Conectividade Wi-Fi e Bluetooth integrados

f. Localização dos Sinais de Interface

Abaixo está a imagem com a localização de todos os sinais de interface disponíveis no ESP32-WROOM-32, facilitando a conexão e utilização dos periféricos durante o desenvolvimento : [Figure 1](#).

g. Ambiente de Desenvolvimento de Software.

O ambiente de desenvolvimento utilizado será o **Arduíno IDE**, que oferece suporte completo para a programação e compilação de projetos com o ESP32-WROOM. O Arduíno IDE permite um processo de desenvolvimento simplificado, utilizando uma ampla gama de bibliotecas e exemplos para controle de periféricos e funcionalidades integradas do microcontrolador.

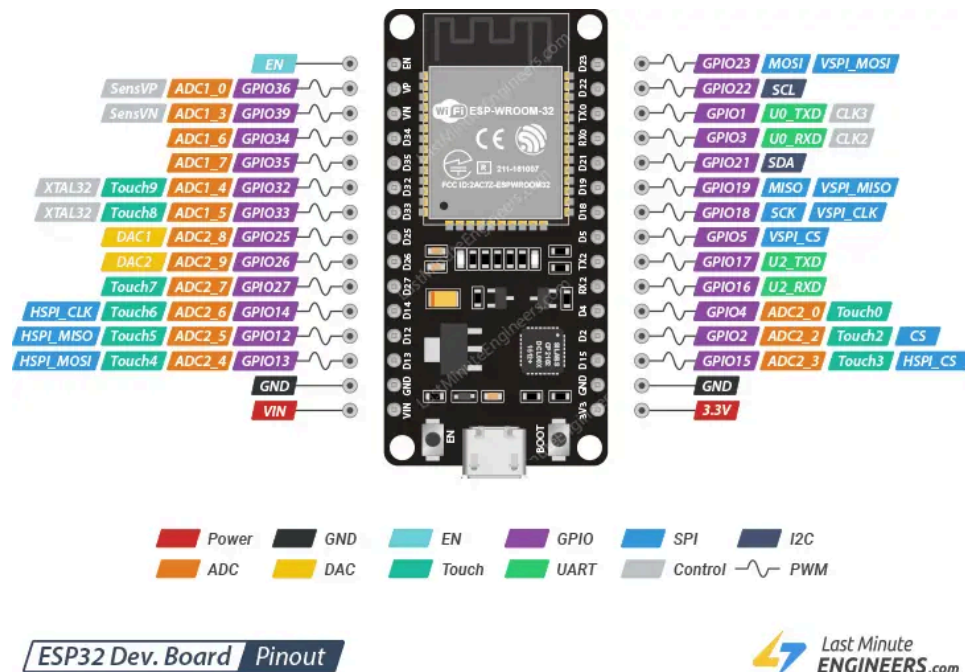


Figure 1: [ESP32-WROOM - 32 PinOut](#)

3. INTERFACE GPIO DE ENTRADA.

Em um circuito elétrico, o resistor de pull-up é usado para garantir um estado conhecido para um sinal, geralmente quando utilizamos o resistor pull-up interno do ESP32-WROOM, evitamos a necessidade de adicionar um resistor externo ao circuito. A lógica por trás do uso do resistor interno é simples: o ESP32 possui resistores pull-up e pull-down configuráveis em seus pinos GPIO, no caso deste projeto, conectamos a GPIO 4, que podem ser habilitados via software.

Neste caso, ao configurar o pino de entrada para usar o resistor pull-up interno, garantimos que, quando a chave estiver fechada/ pressionada, o pino é conectado diretamente ao 3.3V, resultando em um nível alto (HIGH), permitindo que o microcontrolador detecte essa mudança de estado.

No IDE do Arduino, essa função pode ser configurada usando o comando `pinMode()`, que recebe dois parâmetros: `pinMode(número do pino, configuração)`. No caso de um botão, podemos configurar como `INPUT_PULLUP`, utilizando o resistor pull-up interno do ESP32. Sabe-se que esse resistor pull-up também pode ser implementado externamente, utilizando um resistor de pelo menos 10kΩ conectado entre o pino do botão e o GND do ESP32. Nesse caso, o botão precisaria de uma alimentação externa, e um dos pinos seria a entrada do ESP32. Com essa configuração, usamos `INPUT` em vez de `INPUT_PULLUP`. No entanto, por simplicidade, utilizaremos o resistor pull-up interno com a configuração `INPUT_PULLUP`.

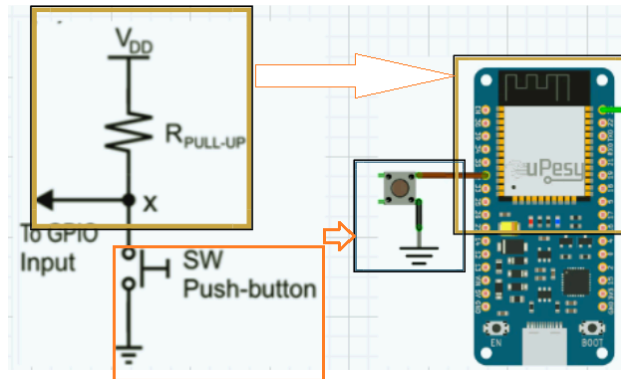


Figura 2 : Representação do resistor interno do ESP32-wroom (fonte : misto)

4. INTERFACE GPIO DE SAÍDA.

A saída do projeto consiste em um LED conectado a um pino GPIO configurado como saída no ESP32. O LED será ligado ao pino GPIO de modo que, quando o pino estiver em nível alto (HIGH), o LED acenderá, e quando estiver em nível baixo (LOW), o LED apagará. Neste projeto, o LED foi conectado ao GPIO 15, onde o ânodo (terminal positivo) do LED é conectado em série com um resistor de 330Ω , enquanto o cátodo (terminal negativo) é conectado ao pino de saída (GPIO) do ESP32. A função do resistor é para limitar a corrente, protegendo tanto o LED quanto o microcontrolador.

No código, o pino GPIO será configurado como saída utilizando o comando **pinMode(pino, OUTPUT)** no setup do Arduino IDE, onde o comando `digitalWrite()` é usado amarrando o pino e estado a ele assim o LED acende ou apaga.

No diagrama abaixo, é possível observar que, quando o comando **digitalWrite(pino, HIGH)** é executado, o pino GPIO recebe 3.3V do ESP32. A corrente passa pelo resistor, que limita o fluxo, permitindo que o LED conduza e acenda. Por outro lado, ao executar o comando **digitalWrite(pino, LOW)**, o pino GPIO é conectado diretamente ao GND, interrompendo a condução no LED e fazendo com que ele apague.

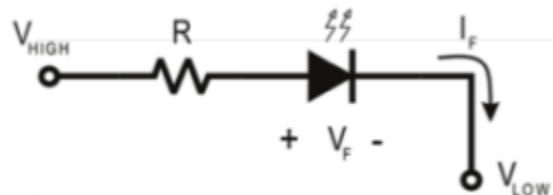


Figura 3 : Diagrama elétrico para conduzir um LED(Fonte : Slide do professor).

5. EXPERIMENTO.

Para realização do projeto, foi empregado o diagrama abaixo :

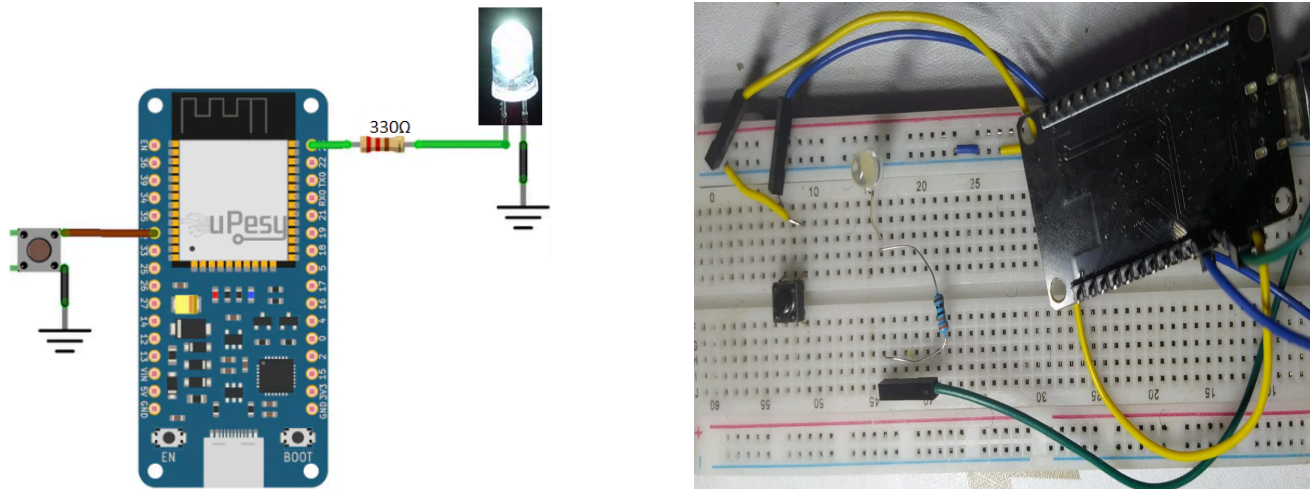


Figura 4 : Circuito elétrico esquemático e montagem real.

5.1 Requisitos do sistema :

- Esperar a chave ser pressionada e liberada.
- Acender o LED por 1 segundo.
- Apagar o LED por 1 segundo.
- Finalmente, piscar rapidamente o LED indicando fim de ciclo. Para isso acenda por 0,25 segundo e em seguida apague.
- Volte ao passo 1.

5.2 Descrição Funcional.

O código começa definindo os pinos para o botão e o LED, além de duas variáveis para rastrear o estado do botão pressionado e não pressionado. O tempo de debounce é configurado para 10 milissegundos, o que ajuda a evitar leituras incorretas durante o acionamento do botão.

Na função **setup()**, o pino do botão é configurado como entrada com resistor pull-up, enquanto o pino do LED é configurado como saída, iniciando o LED apagado. A comunicação Serial é ativada para depuração.

A função **loop()** espera até que o botão seja pressionado. Uma vez detectado, ele aguarda que o botão seja liberado, respeitando o tempo de debounce. Quando o botão é pressionado e solto, o LED é aceso por um segundo.

Após isso, o LED é apagado, e uma sequência adicional de acendimento do LED por 250 milissegundos é executada para indicar o fim do processo e depois aguardam que o botão seja pressionado de novo para repetir o círculo.

6. CONCLUSÃO

O projeto foi concluído com sucesso, atendendo a todos os requisitos desejados. É importante destacar que os conhecimentos básicos em circuitos eletrônicos foram fundamentais para a execução do trabalho, facilitando o processo. Um vídeo demonstrando o funcionamento do sistema foi carregado no [YouTube](#) e será apresentado em sala de aula.

7. REFERENCIAS

- a. https://lastminuteengineers.com/?_im-QrcQOQJp=15173755891247095350
- b. <https://www.upesy.com/blogs/tutorials/how-to-use-gpio-pins-of-esp32-with-arduino>
- c. https://lastminuteengineers.com/?_im-fcFKXFbU=8975801794328265667#google_vignette

8. Codigo

```
// Define the pin numbers
const int buttonPin = 4; // GPIO pino para botão
const int ledPin = 15; // GPIO pino para led

// tempo de debounce em milli segundos
long debounceDelay = 10;

bool buttonstate_pres = LOW;
bool buttonstate_unpres = HIGH;

void setup() {
  // configurando o pino de botão com o resistor interno como PULLUP
  pinMode(buttonPin, INPUT_PULLUP);

  // Pino de led como saída
  pinMode(ledPin, OUTPUT);

  // led inicializado apagado
  digitalWrite(ledPin, LOW);
```

```

// Porta serial inicializado para depuração.
Serial.begin(115200);
}

void loop() {
  //espera o botão ser pressionado.
  while(digitalRead(buttonPin)==HIGH){
    delay(debounceDelay);
    buttonstate_pres = HIGH;
  }

  //Espera se o botão ser apagado e espera o tempo de debounce.
  while(digitalRead(buttonPin) == LOW){
    delay(debounceDelay);
    buttonstate_unpres = LOW;
  }

  // Se o botão tiver pressionado,estado de buttonstate_pres
  //mude para 1 e .unpres que tava em 1 mude para Low.

  if (buttonstate_pres == HIGH && buttonstate_unpres == LOW) {
    // liga led por 1 segundo.
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
    Serial.println("Botão pressionado e solto");
    delay(1000);
    digitalWrite(ledPin, LOW);

    delay(1000);

    //Acende por 250ms indicando fim de curso.
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
    delay(250);
    digitalWrite(ledPin, LOW);

  }
}

```