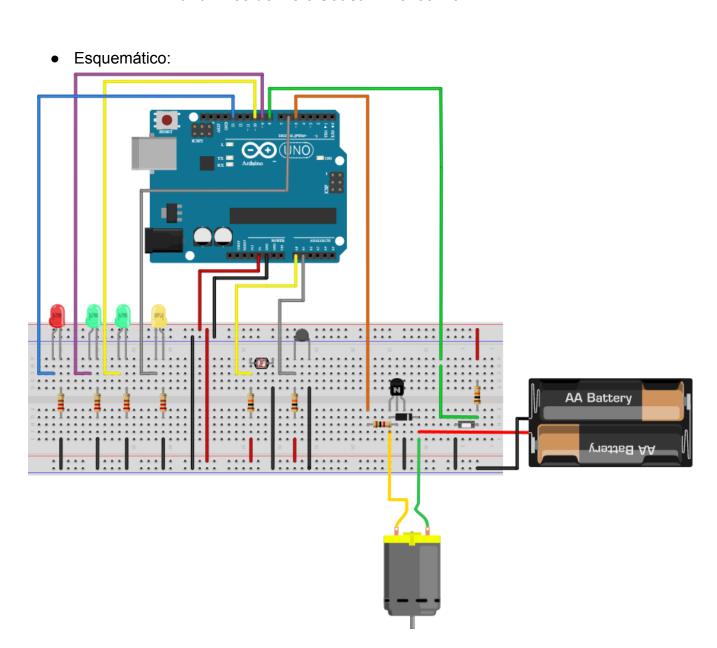
## DCA – CT – UFRN - Sistemas Digitais Prova – 1

## Prof. Marcelo Augusto Costa Fernandes Semestre 2021.2

Alisson Sousa Moreira 20200149004 Maria Alice de Melo Sousa 20200149247



## • Código:

```
uint16_t readSensor(uint8_t sensor){

// configura o AD no canal 0 mantendo AVCC como referência

ADMUX &= 0001000000;

if(sensor != 0){

ADMUX |= 0000000001; // se for diferente do canal zero, define como canal 1

}

ADCSRA |= 00010000000; // inicie a conversão
while (!(ADCSRA & 0000010000); // espere a conversão ser finalizada (ADIF = 1)

return ADC;

return ADC;

ISR(TIMER2_OVF_vect) {

sensor1 = readSensor(0); // leia o sensor no canal 0

if (sensor1 == 0) sensor1 = 1; // verifica se é zero o valor. Se for, coloca em 1 para não gerar erros de cálculo OCRIA = (sensor1>>2); // divide por 4 o valor lido (0 - 1023) para ficar dentro do range do pwm (0 - 255)

sensor2 = readSensor(1); // leia o sensor no canal 1

if (sensor2 == 0) sensor2 = 1; // verifica se é zero o valor. Se for, coloca em 1 para não gerar erros de cálculo OCRIA = (sensor2>>2); // divide por 4 o valor lido (0 - 1023) para ficar dentro do range do pwm (0 - 255)

sensor2 = readSensor(1); // leia o sensor no canal 1

if (sensor2 == 0) sensor2 = 1; // verifica se é zero o valor. Se for, coloca em 1 para não gerar erros de cálculo OCRIB = (sensor2>>2); // divide por 4 o valor lido (0 - 1023) para ficar dentro do range do pwm (0 - 255)

// verifica se botão de iniciar foi pressionado. se for, altera a variável estado e aux para
// iniciar o processo de secagem e não permitir que durante a execução, o botão seja pressionado

if (!tst_bit(PINB, 0) ) {
```

```
if ( !tst_bit(PINB, 0) ) {
 if (estado == 0 && aux == 0) {
   estado = 1;
   aux = 1;
   if (aux == 1 && seg > 3) {
    aux = 0;
     estado = 0;
if (estado) {
 cont++; // a cada 16.384 ms, conta 1 para controlar o tempo.
 if (cont == 61) {
  seg++; // 61 estouros do timer é aproximadamente 1 segundo.
   cont = 0;
 if (seg <= 10) {
   OCR0A = 0;
   OCR0A = (int) (2.55 * ((4 * seg) + (2.8 / sensor1)) * (1.2 / 1)));
   OCRØB = OCRØA;
   tmp1 = OCR0A;
 } else {
   if (seg < 20) {
```