

Instituto Federal de Ciência e Tecnologia de Pernambuco

Departamento de Eletroeletrônica

Alunos: Állef Robson, Felipe Ferreira, Jackson Nascimento, Paulo César e Rafael Benvindo

Técnico em Eletroeletrônica - Subsequente – 3° Período - Noite

Disciplina: Dispositivos Programáveis Professor MsC. Robson Dias Ramalho

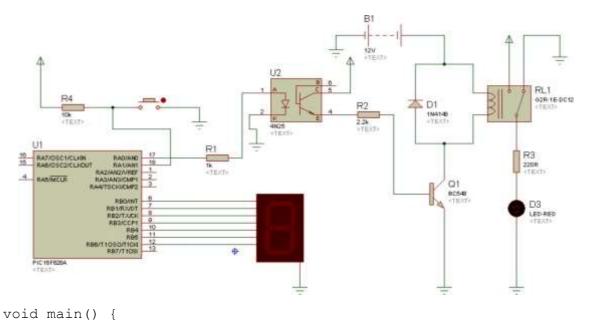
#### Lista de Exercícios – Aula 03

QUESTÃO 01. Desenvolver um programa utilizando o microcontrolador PIC 16F628A.

<u>No Proteus</u>: Este programa deve conter um contador de 0 a 9 (utilize o display de 7 segmentos do tipo cátodo comum) em que atingindo 9, deve-se ligar um relé e este acionar um led (simbolizando uma carga). Pressionando um botão, RA1, a contagem deve ser reiniciada. Para iniciar o sistema pressione o botão RA1.

**Atenção**: Na simulação no Proteus faça o acionamento do relé usando optoacoplador (pesquise sobre o uso de optoacopladores para acionamento de cargas em microcontroladores).

Utilize o esquema mostrado abaixo.



```
TRISB = 0b000000000;

TRISA.RA0 = 0;

TRISA.RA1 = 1;

while(1){

PORTB=0b00111111;

delay_ms (500);

PORTB=0b00000110;

delay_ms (500);

PORTB=0b01011011;

delay_ms (500);

PORTB=0b01001111;

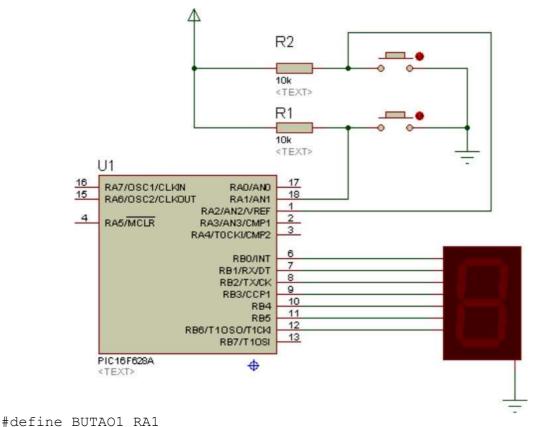
delay_ms (500);
```

```
PORTB=0b01100110;
  delay ms (500);
  PORTB=0b01101101;
  delay ms(500);
  PORTB=0b011111101;
  delay ms (500);
  PORTB=0b00000111;
  delay ms(500);
  PORTB=0b01111111;
  delay_ms (500);
  PORTB=0b01101111;
  PORTA=0b00000001;
  delay ms(500);
  break;
}
while(1){
 if(PORTA.RA1 == 0){
  PORTA=0b00000000;
  PORTB=0b00111111;
  delay_ms (500);
  PORTB=0b00000110;
  delay ms(500);
  PORTB=0b01011011;
  delay_ms (500);
  PORTB=0b01001111;
  delay ms(500);
  PORTB=0b01100110;
  delay ms (500);
  PORTB=0b01101101;
  delay_ms(500);
  PORTB=0b011111101;
  delay ms (500);
  PORTB=0b00000111;
  delay_ms(500);
  PORTB=0b01111111;
  delay_ms (500);
  PORTB=0b01101111;
  PORTA=0b00000001;
  delay ms(500);
  }
}
  }
```

**QUESTÃO 02.** Faça um programa para controle de dois caixas de supermercado (Utilize o PIC 16F628A). O sistema deve atender aos seguintes requisitos:

- ✓ Pressionado o botão 1 (em RA1) deve mostrar no display de7 segmentos o número 1.
- ✓ Pressionado o botão 2 (em RA2) deve mostrar no display de7 segmentos o número 2.
- ✓ Caso nenhum botão seja pressionado o display de 7 segmentos deve ficar em um modo de interação a sua escolha.
- ✓ Utilize sub-rotinas.
- ✓ Simule utilizando o(s) código(os) no Proteus e PicSim.

### Sugestão de esquema:



```
#define BUTAO2 RA2

int x;

void num1() {
    if(PORTA.BUTAO1 == 0 ) {
        x++;

        switch(x) {

        case 1 : ("1");
        Delay_ms(500);
        PORTB=0b00000110;
}
```

```
break;
   }
void num2(){
 if(PORTA.BUTAO2 == 0) {
     PORTB=0b01011011;
     Delay_ms(500);
    X = X;
    }
}
void interacao(){
if( PORTA.BUTA01 == 1 && PORTA.BUTA02 == 1){
    PORTB=0b00111010;
    Delay_ms(100);
    PORTB=0b00111001;
    Delay_ms(100);
    PORTB=0b00111011;
    Delay_ms(100);
    PORTB=0b00110111;
    Delay ms(100);
    PORTB=0b00100111;
    Delay ms(100);
    PORTB=0b00010111;
    Delay_ms(100);
}
void main() {
TRISA.BUTAO1 = 1;
TRISA.BUTAO2 = 1;
TRISB = 0b000000000;
PORTB=0b00111111;
```

```
while(1) {
  interacao();
  num1();
  num2();
```

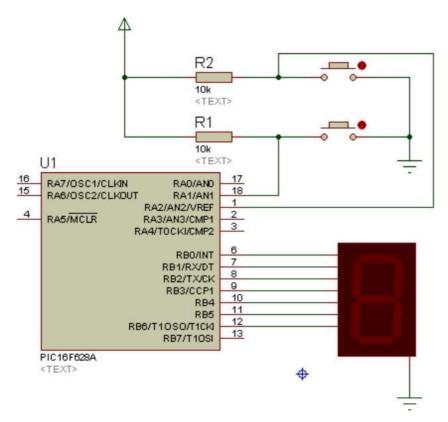
Resposta da questão 02

OBS: tem que manter o botão pressionado pra os números aparecerem.

# **QUESTÃO 03.** Desenvolver um programa utilizando o microcontrolador PIC 16F628A. O programa deve atender aos seguintes requisitos:

- ✓ Cada vez que o botão, RA1, é pressionado, o display de sete segmentos deve incrementar seu valor em uma unidade.
- ✓ O valor máximo da contagem é 9.
- ✓ Pressionando o botão, RA2, o display de sete segmentos retorna a zero, independente do estado da contagem.
- ✓ Simule utilizando o(s) código(os) no Proteus e PicSim.

#### Sugestão de esquema:



```
#define BOTAO_1 RA1
#define BOTAO_2 RA2
```

```
int x;
void main() {
TRISA.BOTAO_1 = 1;
TRISA.BOTAO_2 = 1;
TRISB = 0b000000000;
PORTB=0b00111111;
```

```
while(1){
   if(PORTA.BOTAO 1 == 0){
   x++;
   switch(x){
   case 1 : ("1");
   Delay_ms(500);
   PORTB=0b00000110;
   break;
   case 2 :("2");
   Delay_ms(500);
   PORTB=0b01011011;
   break;
   case 3 :("3");
   Delay_ms(500);
   PORTB=0b01001111;
   break;
   case 4 :("4");
   Delay_ms(500);
   PORTB=0b01100110;
```

```
break;
case 5 : ("5");
Delay_ms(500);
PORTB=0b01101101;
break;
case 6 :("6");
Delay_ms(500);
PORTB=0b01111101;
break;
case 7 : ("7");
Delay_ms(500);
PORTB=0b00000111;
break;
case 8 :("8");
Delay_ms(500);
PORTB=0b01111111;
break;
case 9 :("9");
Delay_ms(500);
PORTB=0b01101111;
```

break;

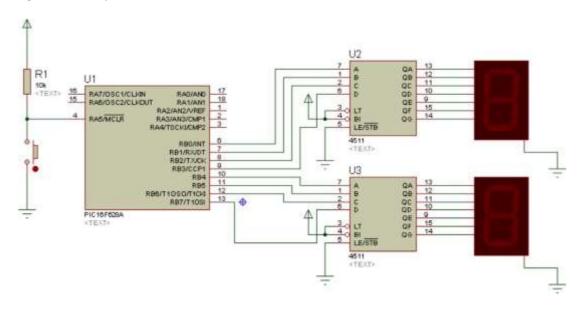
```
case 10 :("10");
  Delay_ms(500);
   PORTB=0b00111111;
  break;
  }
  if (x \ge 10) {//Se x for maior ou
 igual a 10
   x = 0; //Atribui 0 a contador
  }
  }
 if(PORTA.BOTAO_2 == 0) {
   PORTB=0b00111111;
   x-=x;
   }
}
 }
```

Resposta da questão 03

**QUESTÃO 04.** Desenvolver um programa utilizando o microcontrolador PIC 16F628A. Desenvolva um contador de 0 a 99. Utilize um botão para em caso de ser pressionado o sistema seja reiniciado. Simule o código no Proteus.

### Sugestão: Utilizar o decodificador 4511

## Sugestão de esquema:



```
char contador1 = 0;
char contador2 = 0;

void display1(char cont) {
    switch(cont) {
        case 0:
            PORTB.RB0 = 0;
            PORTB.RB1 = 0;
            PORTB.RB2 = 0;
            PORTB.RB3 = 0;
            break;

        case 1:
            PORTB.RB1 = 0;
            PORTB.RB1 = 0;
            PORTB.RB1 = 0;
            PORTB.RB1 = 0;
            PORTB.RB2 = 0;
            PORTB.RB3 = 0;
```

break;

```
case 2:
 PORTB.RB0 = 0;
 PORTB.RB1 = 1;
 PORTB.RB2 = 0;
 PORTB.RB3 = 0;
 break;
case 3:
 PORTB.RB0 = 1;
 PORTB.RB1 = 1;
 PORTB.RB2 = 0;
 PORTB.RB3 = 0;
 break;
case 4:
 PORTB.RB0 = 0;
 PORTB.RB1 = 0;
 PORTB.RB2 = 1;
 PORTB.RB3 = 0;
 break;
case 5:
 PORTB.RB0 = 1;
 PORTB.RB1 = 0;
 PORTB.RB2 = 1;
 PORTB.RB3 = 0;
 break;
case 6:
 PORTB.RB0 = 0;
 PORTB.RB1 = 1;
 PORTB.RB2 = 1;
 PORTB.RB3 = 0;
 break;
```

```
PORTB.RB0 = 1;
      PORTB.RB1 = 1;
      PORTB.RB2 = 1;
      PORTB.RB3 = 0;
      break;
   case 8:
      PORTB.RB0 = 0;
      PORTB.RB1 = 0;
      PORTB.RB2 = 0;
     PORTB.RB3 = 1;
     break;
   case 9:
      PORTB.RB0 = 1;
     PORTB.RB1 = 0;
     PORTB.RB2 = 0;
     PORTB.RB3 = 1;
     break;
  }
void display2(char cont){
 switch(cont) {
   case 0:
     PORTB.RB4 = 0;
     PORTB.RB5 = 0;
     PORTB.RB6 = 0;
     PORTB.RB7 = 0;
     break;
    case 1:
     PORTB.RB4 = 1;
      PORTB.RB5 = 0;
      PORTB.RB6 = 0;
      PORTB.RB7 = 0;
```

}

```
break;
case 2:
 PORTB.RB4 = 0;
 PORTB.RB5 = 1;
 PORTB.RB6 = 0;
 PORTB.RB7 = 0;
 break;
case 3:
 PORTB.RB4 = 1;
 PORTB.RB5 = 1;
 PORTB.RB6 = 0;
 PORTB.RB7 = 0;
 break;
case 4:
 PORTB.RB4 = 0;
 PORTB.RB5 = 0;
 PORTB.RB6 = 1;
 PORTB.RB7 = 0;
 break;
case 5:
 PORTB.RB4 = 1;
 PORTB.RB5 = 0;
 PORTB.RB6 = 1;
 PORTB.RB7 = 0;
 break;
case 6:
 PORTB.RB4 = 0;
 PORTB.RB5 = 1;
 PORTB.RB6 = 1;
  PORTB.RB7 = 0;
```

break;

```
case 7:
      PORTB.RB4 = 1;
      PORTB.RB5 = 1;
      PORTB.RB6 = 1;
      PORTB.RB7 = 0;
     break;
    case 8:
      PORTB.RB4 = 0;
      PORTB.RB5 = 0;
      PORTB.RB6 = 0;
      PORTB.RB7 = 1;
     break;
   case 9:
     PORTB.RB4 = 1;
      PORTB.RB5 = 0;
     PORTB.RB6 = 0;
     PORTB.RB7 = 1;
     break;
void main() {
  TRISB = 0b000000000;
  PORTB = 0b00000000;
  while(1){
    contador2++;
    display1(contador1);
    display2(contador2);
```

}

}

```
if(contador2 == 10) {
    contador1++;
    contador2 = 0;

    display1(contador1);
    display2(contador2);

    if(contador1 == 10) {
        contador1 = 0;
        display1(contador1);
     }
}

delay_ms(100);
}
```

Resposta da questão 04