

[Ensayos y Trabajos](#)[Generador de Citas](#)[Más](#)

Más de 7.300.000 documentos

[Página principal](#) » [Tecnología](#)

Programas Codewarrior Ejemplos

Enviado por [deyber01](#), sept. 2012 | 3 Páginas (669 Palabras) | 31 Visitas |

From: dybr@hotmail.es

To: roberto_chema89@hotmail.com; gabo2889_@hotmail.com

Subject: lab 12

Date: Thu, 12 May 2011 18:34:45 +0000

```
#include <hidef.h> /* for EnableInterrupts macro */
#include "derivative.h" /* include peripheral declarations */

void msDelay(char ms){ //la creación de espera
    int i,j;
    for(i=0;i<ms;i++)
        for(j=0;j<((500*2));j+=2)
            j=j--;
}

void putchar (char a){//creación de ingreso de letra
    while (!SCIS1_TC);
    (void)(SCIS1==0);
    SCID=a;
}

void main(void) {
    int dist;//variable para el calculo de grados
    int aux;
    ADCCFG=0x59; //reloj dividido en 8, 10bits, busclock dividido en 2
    ADCSC1=0x20; //conversiones continuas y AD0
    ICSTRM=0xA0; // arreglar el reloj
    ICSSC_FTRIM=1;//activar el trim
    SCIBDH=0;
    SCIBDL=0x34;//la división para la pantalla para los 9800 baudios
    SCIC1=0;
    SCIC2=0x28;//al recibir interrupción, activa el envío
    putchar(0xFE);//0xFE ingreso especial a la pantalla
    putchar(0x80);//lo coloca en la posición 1
    EnableInterrupts; /* enable interrupts */
    /* include your code here */
    for(;;) {
```

Usted no tiene ningún trabajo guardado en este momento.

Ensayos relacionados

[Revisión bibliográfica acerca de microcontroladores](#)

...REVISIÓN BIBLIOGRÁFICA ACERCA DE MICROCONTROLADORES Ania Ramírez Ramos RESUMEN Los...

37 Páginas mayo de 2013

[Trabajo](#)

...Universidad Autónoma de la Ciudad de México o e Introducci' n a la programaci' n o o Cap' ...

37 Páginas julio de 2013

Ads not by this site

```

dist=(unsigned int)(ADCR/2);

putchar(0xFE);
putchar(0x81); //posición 2
aux=(dist%100); //obtiene un dato de 3 cifras
putchar((dist/100)+'0'); //envía el primer dato en ascii
putchar((aux/10)+'0'); //del obtención del segundo dato en ascii
putchar('p');
putchar('u');
putchar('l');
putchar('g');

msDelay(500); //esperamos .5 seg para no mandar a lo loco las respuestas y
se vea bien el //despliege de la pantalla
__RESET_WATCHDOG(); /* feeds the dog */
} /* loop forever */
/* please make sure that you never leave main */
}

#include <hidef.h> /* for EnableInterrupts macro */
#include "derivative.h" /* include peripheral declarations */
int dist; //variable distancia
int band=0;
int cont=0;
void msDelay(int ms){ //la creación de espera
    int i,j;
    for(i=0;i<ms;i++)
        for(j=0;j<((500*2));j+=2)
            j=j--;
}

void putchar (char a){ //creación de ingreso de letra
    while (!SCIS1_TDRE);
    (void)(SCIS1==0);
    SCID=a;
}

void string (char *a){
    int j=0;
    while (a[j] != '\0'){
        putchar(a[j]);
        j++;
    }
}

```

```

void distancia (int dist){
    int aux;
    string("distancia:");
    aux=(dist%100);    //obtiene un dato de 3 cifras
    putchar((dist/100)+'0'); //envía el primer dato en ascii
    putchar((aux/10)+'0'); //dela obtención del segundo dato en ascii
    putchar((aux%10)+'0'); //dela obtención del segundo dato en ascii
    string ("in");
}

```

```

void para (){
    ADCSC1=0x1F;    //deshabilitamos ADC
    TPM1SC=0x00;    // deshabilitamos TPM1 motores
    band=1;
}

```

```

void avanza(){
    TPM1C0SC=0x28; // PWM motor 1
    TPM1C1SC=0x28; // PWM motor 2
    ADCSC1=0x20; // habilitamos ADC
    band=0;
}

```

```

void rebisa(){
    ADCSC1=0x20;    //habilitamos ADC
    cont=0;    // reiniciamos contador
    putchar(0xFE);
    putchar(0xC0);
    dist=(unsigned int)(ADCR/2);
    distancia (dist);
    if(dist<= 12 && band==1){
        ADCSC1=0x1F;    // deshabilitamos ADC
        band=3;
    }
    else if (dist>12 && band==1){
        band=0;
    }
}

```

```

}

void main(void) {

```

```

    PTBDD=0x08;    //colocamos PTB3 ouput
    ADCCFG=0x58;    //reloj dividido en 8, 10bits, busclock
    ADCSC1=0x20;    //conversiones continuas y AD0
    APCTL1=0x01;    //deshabilita como i/o el canal ad0

```

```
TPM1SC=0x0B; //bus clock a 1MHz, sin interrupciones
TPM1MOD=10000; //cuenta 10000 veces, T=10ms
TPM2SC=0x4A; //habilitamos TPM2 para servo RC , interrupciones en
overflow
TPM2C0SC=0x28; // configuramos PWM servo RC
TPM2MOD=40000; //cuenta 40000 veces, T=20ms
ICSTRM=0xA0; // arreglar el reloj
ICSSC_FTRIM=1; //activar el trim
SCIBDH=0;
SCIBDL=0x34; //la división para la pantalla para los 9800 baudios
SCIC1=0;
SCIC2=0x28; //al recibir interrupción, activa el envío
putchar(0xFE); //0xFE ingreso especial a la pantalla
putchar(0x80); //lo coloca en la posición 1
EnableInterrupts; /* enable interrupts */
```

```
/* include your code here */
for(;;){

    dist=(unsigned int)(ADCR/2);
    distancia (dist);

    if(dist<= 10){
        para();
    }
    else {
        avanza();
        PTBD_PTBD3=0;
    }

    msDelay(500);
    __RESET_WATCHDOG(); /* feeds the dog */
} /* loop forever */
/* please make sure that you never leave main */
}
```

```
interrupt VectorNumber_Vtpm2ovf void sobrepasa(){
    if(band==1){
        TPM2C0V=4800;
    }
    if (band==0){
        TPM2C0V=3000;
    }
    if (band==3){
```

```
TPM2C0V=1200;
}
cont++;
if (cont==50 && band==1){
PTBD_PTBD3=1;    // mandamos un 1 a PTB3
rebisa();

}
if (cont==150 && band==3){
rebisa();
}

TPM2SC_TOF=0;
}
```

[Ver como multi-páginas](#)

Cite este ensayo

APA

MLA

MLA 7

CHICAGO

(2012, 09). Programas Codewarrior Ejemplos. *BuenasTareas.com*. Recuperado 09, 2012, de <http://www.buenastareas.com/ensayos/Programas-Codewarrior-Ejemplos/5365542.html>

Comparte tu Experiencia

Envíe Sus Ensayos

Nuestros productos

[Ensayos y Trabajos](#)

[Generador de Citas](#)

Acerca de Nosotros

[Acerca de Buenas Tareas](#)

[Nuestro Blog](#)

[Ayuda](#)

[Contáctanos](#)

Síguenos

[Facebook](#)

[Twitter](#)

[Google+](#)

[RSS](#)

©2013 BuenasTareas.com

[Legal](#)

[Mapa del sitio](#)

[Publicita](#)

Ads not by this site