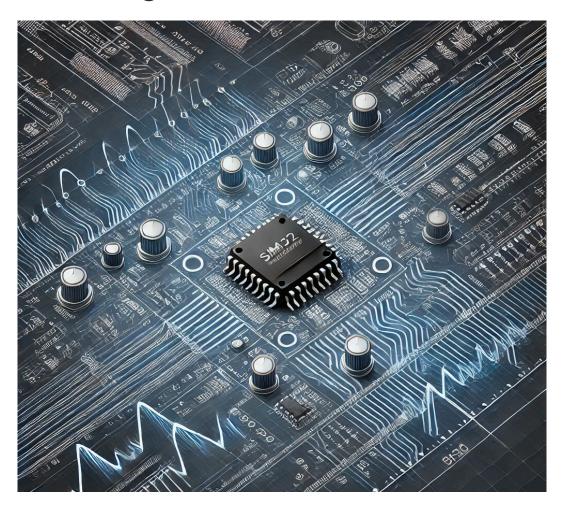


IMPLEMENTACIÓN DE RETARDOS NO BLOQUEANTES EN STM32



Curso: Técnicas Digitales II

Profesores: Ing. Rubén Darío Mansilla, Ing. Lucas Abdala

Integrantes:

Barrientos Lucas

• Cuellar Agustin

Vera Monasterio Candela

Fecha de entrega: Noviembre 2024



6. Informe

6.1 Introducción

Las funciones no bloqueantes son una técnica importante en el desarrollo de aplicaciones embebidas, especialmente en microcontroladores, ya que permiten que el programa principal siga ejecutándose mientras se espera por una operación de tiempo, como un retardo o una lectura de entrada. Esto mejora la eficiencia y responsividad de la aplicación, evitando que el programa se detenga durante los tiempos de espera. En esta actividad, se implementará un driver de funciones no bloqueantes utilizando el temporizador SysTick del microcontrolador STM32, y se aplicará este driver en la modificación de aplicaciones desarrolladas previamente.

Objetivo general

El objetivo general de esta actividad es que el alumno logre implementar un módulo de software para trabajar con retardos no bloqueantes, aplicando este concepto en aplicaciones prácticas concretas utilizando el STM32CubeIDE.

Importancia

El uso de funciones no bloqueantes es crucial para el desarrollo de aplicaciones embebidas eficientes y responsivas. Al evitar que el programa se detenga durante los tiempos de espera, se puede mejorar la experiencia del usuario, la capacidad de respuesta del sistema y la utilización del procesador. Esto es especialmente importante en aplicaciones en tiempo real, donde la capacidad de respuesta rápida es fundamental.



Descripción del Proceso

Desarrollo del Driver Debounce

Paso 1: Se implementaron las funciones auxiliares necesarias para usar retardos no bloqueantes en un archivo fuente **main.c** con su correspondiente archivo de cabecera **main.h**.

Paso 2: Se crearon los archivos fuente API_Delay.c y API_Delay.h para armar el driver de funciones no bloqueantes, moviendo las definiciones de tipos de variables y declaraciones de funciones al archivo de cabecera delay.h y las implementaciones al archivo fuente delay.c.

Paso 3: Cada alumno tomó una aplicación desarrollada en la Actividad de Formación Práctica 2 y realizó las modificaciones necesarias para integrar el nuevo driver de funciones no bloqueantes, reemplazando el uso de la función bloqueante HAL_Delay() por las nuevas funciones no bloqueantes desarrolladas.

6.2 Aplicaciones desarrolladas

Modificación de las aplicaciones

Aplicacion 1

Se desarrolló el driver de retardos no bloqueantes implementando:

- **API_delay.h:** Define la estructura delay_t y los prototipos de funciones (delayInit, delayRead, delayWrite)
- API_delay.c: Implementa la lógica de las funciones utilizando HAL_GetTick()
 para el conteo de tiempo
- Se reemplazaron los retardos bloqueantes HAL_Delay() por el nuevo sistema



Se realizó la integración en las aplicaciones previas:

 Para la App 1.1 no fue necesaria la implementación del driver al ser una secuencia simple sin interacción

Aplicacion 2

Se modificó la aplicación original que utilizaba **HAL_Delay()** por un sistema de retardos no bloqueantes. Los principales cambios incluyeron:

- Implementación de una estructura delay_t para manejar el retardo de 200ms.
- Simplificación del código mediante un array de LEDs para mejor manejo de la secuencia.
- Se mantuvo la funcionalidad de la secuencia de LEDs (verde->azul->rojo) pero con mayor eficiencia al eliminar el bloqueo.
- Se eliminó temporalmente la función de cambio de dirección mediante pulsador para esta versión, quedando pendiente su implementación con el nuevo sistema.

Aplicacion 3

Se modificó la aplicación que originalmente utilizaba **HAL_Delay()** implementando múltiples retardos no bloqueantes. Los cambios principales fueron:

- Implementación de 5 estructuras **delay_t** diferentes:
 - o **delay_sequence**: Para las secuencias 1, 2 y 4.
 - delay_led1, delay_led2, delay_led3: Para la secuencia 3 con diferentes tiempos.



- Se mantuvo la funcionalidad del pulsador para cambiar entre secuencias.
- Se agregó una variable static bool **init_delay** para inicializar los retardos solo una vez en cada secuencia.

Aplicacion 4

Se modificó la aplicación que controlaba la frecuencia de parpadeo de los LEDs mediante **HAL_Delay()**. Los cambios principales fueron:

- Implementación de una única estructura **delay_t** (sharedDelay) para controlar el parpadeo sincronizado de los tres LEDs.
- Se creó un array **delayDurations[]** con los cuatro tiempos predefinidos (100ms, 250ms, 500ms, 1000ms).
- Se simplificó el control de frecuencia eliminando el switch-case,
 reemplazándolo por acceso directo al array.
- Se mejoró la detección del pulsador implementando una máquina de estados simple con una variable static.
- Se utiliza delayWrite() para cambiar dinámicamente el tiempo de retardo sin necesidad de reinicializar la estructura.

Autor de cada aplicación:

- Aplicación 1.1: Barrientos Lucas
- Aplicación 1.2: Vera Monasterio Candela
- Aplicación 1.3: Cuellar Agustin
- Aplicación 1.4: Barrientos Lucas



Observaciones:

Dificultades encontradas

En esta fase del proyecto, realizamos el proceso de compilación y depuración para la aplicación 1. Durante el proceso de **compilación**, encontramos un **error**: el compilador no podía encontrar la ruta del driver que contenía la carpeta API, que era lo que nos pasaba en toda la AFP2. Resolvimos este problema de la misma manera que lo hicimos en el trabajo práctico anterior, siguiendo estos pasos:

- 1. Ir al menú "Project" y seleccionar "Properties".
- 2. En la ventana de propiedades, navegar a "C/C++ General > Paths and Symbols".
- 3. Seleccionar la pestaña "Includes".
- **4.** Asegurarse de que la ruta Drivers/API/Inc esté agregada para el compilador. Esto le indicará al compilador que busque el archivo de cabecera en esa carpeta.
- 5. Agregar la ruta completa de Drivers/API/Inc en la sección del compilador C.

Después de realizar estos ajustes, el programa funcionó correctamente. Lo probamos en la placa y todo funcionó bien.

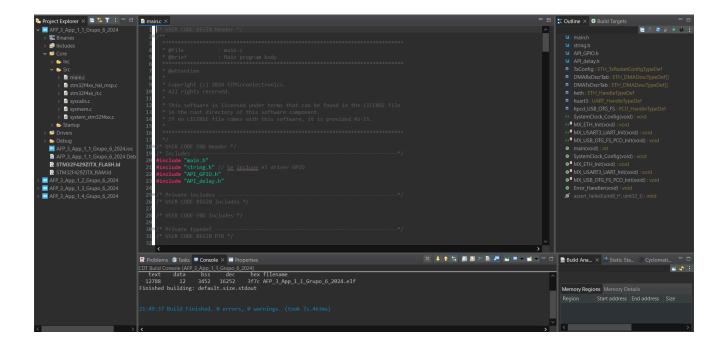
6.3 Link al repositorio grupal

https://github.com/codecuellar/Grupo_6_TDII_2024

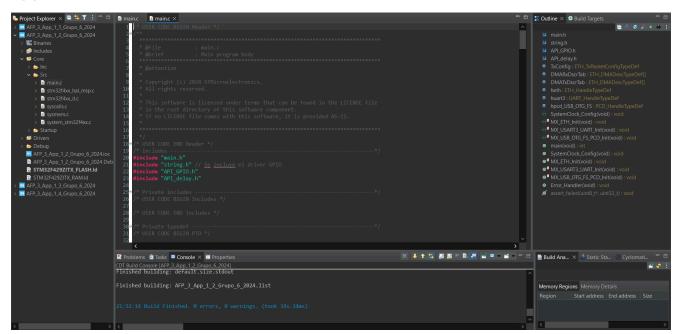
En las siguientes capturas de pantalla podemos observar como queda cada aplicación una vez finalizada. Los problemas que se presentaron fueron solucionados después de agregar las direcciones que nos recomendó la IA haciendo que se pueda compilar correctamente, sin ningún error.



App 1.1

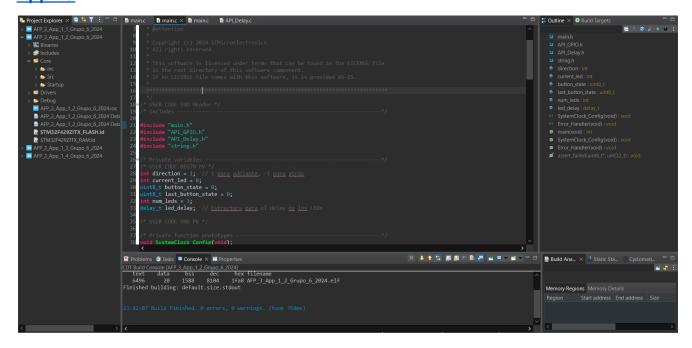


App 1.2





App 1.3



App 1.4

