Trabalho prático N.º 2

Objetivos

- Montar, em placa branca, dispositivos simples de interação com o utilizador ligados a portos de I/O do PIC32: 4 LEDs, 1 dip-switch de 4 posições, 2 displays de 7 segmentos e 1 potenciómetro.
- Executar programas de teste fornecidos para verificar o bom funcionamento dos dispositivos montados.
- Utilizar o core timer do MIPS para gerar atrasos programáveis.

Trabalho a realizar

Parte I

- 1. A Figura 1 apresenta a ligação de 4 LEDs a 4 portos do PIC32 (Porto E: REO, RE1, RE2 e RE3). Cada LED tem uma resistência em série que limita o valor da corrente que o atravessa. Para a polarização de um LED deste tipo, devemos usar um valor de corrente inferior a 10mA. O valor da corrente no LED é dado por (3.3-1.5)/R, em que 3.3V é o valor da tensão correspondente ao nível lógico '1' no porto e 1.5V é o valor aproximado da tensão aos terminais do LED quando este está no estado ON. Para uma resistência de 270Ω, a corrente é, aproximadamente, 6.7mA.
 - a) Observe a sugestão de colocação dos componentes na placa branca fornecida na Figura 5 e a disposição dos portos na placa DETPIC32 fornecida na Figura 6 (em anexo). De seguida, monte na placa branca os componentes do esquema da Figura 1.

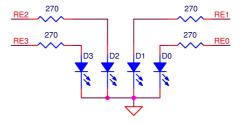


Figura 1. Ligação de 4 LEDs a portos do PIC32.

- b) Transfira para a placa DETPIC32 o programa de teste "test_leds.hex" disponível no moodle da UC. Deverá observar a ativação sequencial dos LEDs, do menos significativo (ligado ao porto RE0), para o mais significativo (ligado ao porto RE3). Se tal não acontecer, verifique a origem do erro e faça as correções devidas.
- 2. A Figura 2 apresenta o esquema de ligação de um dip-switch de 4 posições a portos do PIC32 (Porto B: RB0, RB1, RB2 e RB3). Em cada um dos portos, a resistência de 10kΩ destina-se a fixar a tensão a zero quando o switch está aberto. A resistência de 470Ω foi incluída para evitar uma possível destruição do porto do microcontrolador no caso de ser configurado, por engano, como uma saída.
 - a) Monte na placa branca os componentes do esquema da Figura 2.
 - b) Transfira para a placa DETPIC32 o programa de teste "test_dsw.hex". Com este programa de teste cada um dos *switches* deverá ativar um LED: **sw1** ativa o LED ligado ao porto **RE3**.

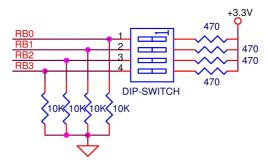


Figura 2. Ligação de um dip-switch de 4 posições a portos do PIC32.

3. A Figura 3 apresenta o esquema elétrico de ligação de dois displays de 7 segmentos a portos do PIC32 (Porto B: RB8 a RB15; Porto D: RD5 e RD6). Cada um dos displays pode ser ativado ou desativado através dos transístores Q1 e Q2 ligados aos portos RD5 e RD6, respetivamente. Com esta configuração, os displays funcionam em modo alternado, uma vez que o barramento de dados é comum aos dois.

Cada LED do *display* de 7 segmentos tem em série uma resistência que limita a corrente que nele circula (como já referido no ponto 1); a não colocação desta resistência tem como consequência a destruição do LED e/ou da saída do microcontrolador à qual o LED estiver ligado. A corrente consumida por cada LED pode ser calculada como: **I**=(3.3-1.5)/**R**; para uma resistência de 330Ω, a corrente é, aproximadamente, 5.5mA.

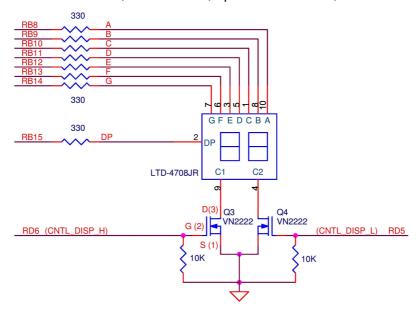


Figura 3. Ligação de dois displays de 7 segmentos ao porto B do PIC32.

- a) Monte os 2 displays de 7 segmentos e os dois transístores, de acordo com o esquema da Figura 3. Verifique no datasheet do display de 7 segmentos (disponível no moodle da UC) qual a correspondência entre cada segmento e o respetivo pino físico.
- b) Ligue os dois transístores ao circuito. Verifique previamente quais os pinos físicos correspondentes à *gate* (G), *drain* (D) e *source* (S) (note que a montagem incorreta deste componente impede, ou limita, o bom funcionamento do circuito de visualização).
- c) Transfira para a placa DETPIC32 o programa de teste "test_displays.hex". Com este programa deverá observar a ativação sequencial dos LEDs de cada *display*, do segmento "a" até ao segmento "g", seguida de uma contagem de 0 a F.

- 4. No circuito da figura seguinte uma resistência variável (designada por potenciómetro) está ligada ao bit **AN4** do PIC32 (**RB4**). Na configuração em que está montada, a resistência variável permite variar, de forma linear, a tensão no seu ponto intermédio entre 0 V e 3.3 V.
 - a) Monte esse circuito e ligue o ponto intermédio do potenciómetro à entrada **RB4** da placa DETPIC32.

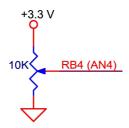


Figura 4. Ligação de uma resistência variável à placa DETPIC32.

b) Transfira para a placa DETPIC32 o programa de teste "test_all.hex". Com este programa de teste poderá verificar se todo o hardware da placa está a funcionar corretamente. Deverá observar que: i) com todos os *switches* na posição OFF nos *displays* deverá aparecer um valor entre 0.0 e 3.3 correspondente ao valor da tensão no potenciómetro e nos LEDs uma indicação da amplitude dessa tensão ii) nas restantes combinações dos *switches*, os LEDs acendem sequencialmente e os *displays* mostram o valor hexadecimal da combinação binária presente nos *switches*.

Parte II

O core MIPS disponível no microcontrolador PIC32 implementa, no coprocessador 0, um contador crescente de 32 bits (designado por core timer) atualizado a cada dois ciclos de relógio do CPU. Na placa DETPIC32 o relógio do CPU está configurado a 40 MHz, pelo que o contador é incrementado a uma frequência de relógio de 20 MHz. Isto significa que o tempo necessário para incrementar o contador desde o valor 0 até 20.000.000 é 1 segundo.

A placa DETPIC32 disponibiliza dois *system calls* para interagir com esse contador: ler o valor atual do contador (readCoreTimer()) e reiniciar a zero o seu valor (resetCoreTimer()).

1. O programa seguinte incrementa o valor de uma variável à frequência de 100 Hz. De cada vez que a variável é atualizada, o seu valor é apresentado no ecrã do PC.

```
void main(void)
{
   int counter = 0;
   while(1)
   {
      while(readCoreTimer() < 200000);
      resetCoreTimer();
      printInt(++counter, 10);
      putChar(' '); // space
   }
}</pre>
```

a) Complete a tradução para código *assembly* do MIPS que se apresenta de seguida e teste-o na placa DETPIC32.

```
.equ READ_CORE_TIMER,11
.equ RESET_CORE_TIMER,?
.equ PUT_CHAR,?
.equ PRINT_INT,?
```

```
.data
       .text
       .globl main
main:
       li
               $t0,0
while: li
               $v0,READ_CORE_TIMER # while (1) {
       syscall
               $v0,200000,???
                                      while(readCoreTimer() < 20000);</pre>
       b??
               $v0,???
       1i
       syscall
                                   #
                                     resetCoreTimer();
              $a0,''
       li
       li
               $v0,PUT_CHAR
                                     putChar(' ');
       syscall
       addi $t0,$t0,???
       move
               $a0,$t0
       li
               $a1,10
               $v0,???
       li
       syscall
                                     printInt(++counter, 10);
       ?
               ???
```

- b) Altere o código de forma a que a variável seja incrementada com uma frequência de 10 Hz, 5 HZ e de 1Hz.
- 2. O objetivo da função **delay()**, apresentada a seguir, é gerar um atraso temporal programável múltiplo de 1 ms.

```
void delay(int ms)
{
   for(; ms > 0; ms--)
   {
     resetCoreTimer();
     while(readCoreTimer() < K);
   }
}</pre>
```

- a) Determine o valor da constante K, de modo a que para "ms" igual a 1 o atraso gerado seja 1ms.
- b) Traduza para assembly do MIPS a função delay () e teste-a com diferentes valores de entrada (para o teste utilize como base o código C fornecido no ponto 1).
- 3. Usando a sequência de instruções assembly "lui \$t1,0xBF88", "lw \$t2,0x6050(\$t1)" pode ler o valor binário dos 4 switches que montou na sua placa. Esse valor fica disponível nos bits 3 a 0 do registo \$t2.
 - a) Escreva um programa em *assembly* que leia, com uma frequência de 2 Hz, o valor lógico imposto pelos *switches* e que o mostre, em binário¹, no ecrã do PC.
 - b) Altere o programa anterior de modo a que o valor dos *switches* seja usado para impor a frequência de leitura, entre 1 Hz e 16 Hz; a constante de tempo para a função **delay()** pode ser calculada como: k=1000/(valswitch + 1).

Elementos de apoio

Datasheets do display LTD-4708JR e do transístor VN2222 (disponíveis no moodle de AC2).

¹ O system call printInt permite especificar o número mínimo de dígitos com que o valor é impresso. Essa configuração é feita nos 16 bits mais significativos do registo usado para a base da representação (e.g., para a impressão em binário com 4 bits, o valor a colocar no registo \$a1 é 0x00040002).

Anexo

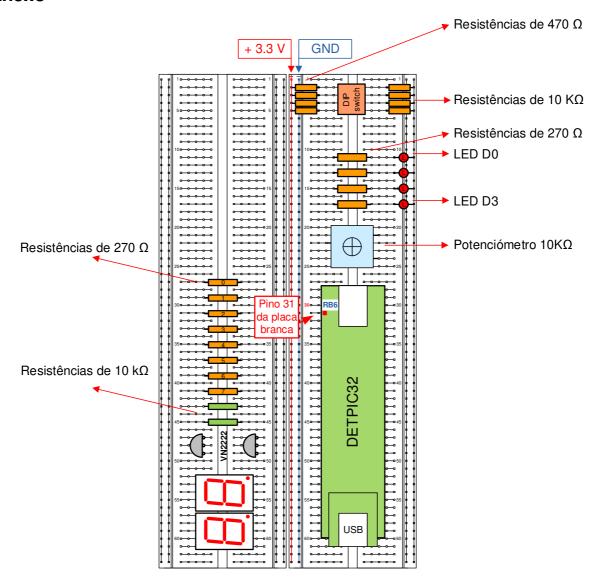


Figura 5. Sugestão de organização do espaço nas placas brancas.

Notas:

- 1. Não deve utilizar qualquer fonte de tensão externa. Deve-se ter, no entanto, em atenção que o consumo máximo admissível do conjunto não deverá exceder 100 mA.
- 2. Utilize apenas um barramento da placa branca para a ligação da massa (GND) e apenas um para a ligação da tensão positiva (+3.3V).
- 3. A inserção/remoção da placa DETPIC32 na placa branca deve ser realizada com muito cuidado de forma a evitar o empeno e consequente quebra dos seus pinos. A inserção deve ser feita pressionando lentamente a placa em ambas as extremidades A remoção deve ser evitada, mas sempre que houver necessidade de o fazer, deverá ser efetuada de forma a puxar simultaneamente as duas extremidades da placa DETPIC32.
- 4. A placa DETPIC32 deverá ser montada de tal forma que a ficha de ligação USB fique posicionada na extremidade da placa branca. Por outro lado, a ligação à placa DETPIC32 estará menos sujeita a erros se o pino 1 (correspondente ao porto **RB6**) ficar posicionado no pino 31 da placa branca. Deste modo, para se obter o número do pino da placa DETPIC32 basta subtrair 30 ao número da pista correspondente da placa branca.

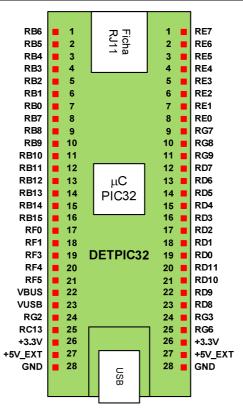


Figura 6. Disposição dos pinos de ligação à placa branca no DETPIC32.

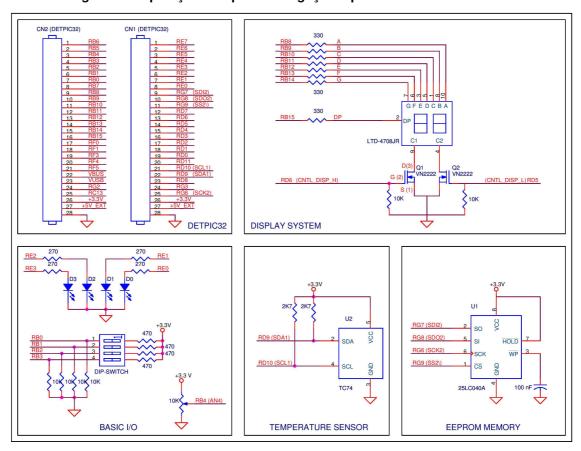


Figura 7. Esquema elétrico completo (incluindo um sensor de temperatura e uma memória EEPROM).