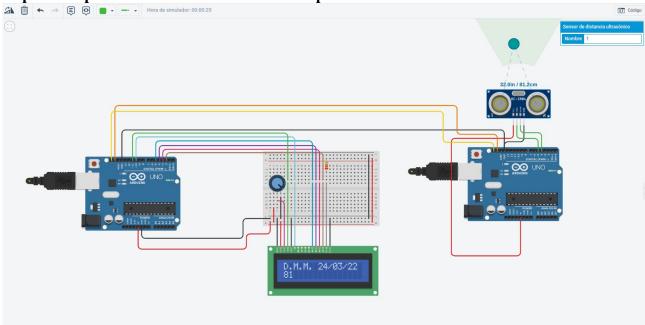
SISTEMAS CON MICROPROCESADORES: PRACTICA 4

Dirección web de los proyectos Tinkercad:

https://www.tinkercad.com/things/7B2X0OnIwjz

Captura de pantalla del funcionamiento de la pantalla LCD



```
Código fuente (maestro):
```

```
// C++ code
//
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal.h>

#define DIRECC_I2C_ESCLAVO 3
#define PIN_RS 11
#define PIN_EN 10
#define PIN_D4 5
#define PIN_D5 4
#define PIN_D5 2

LiquidCrystal pantalla(PIN_RS, PIN_EN,PIN_D4,PIN_D5, PIN_D6, PIN_D7);
void setup()
{
    Wire.begin();
```

```
pantalla.begin(16,2);
 pantalla.print("D.M.M. 24/03/22");
}
void leerEsclavo(){
  pantalla.setCursor(0,1);
 int cm1, cm2;
 Wire.requestFrom(DIRECC_I2C_ESCLAVO, 2);
 cm1 = Wire.read();
 cm2 = Wire.read();
 if(cm1 != -1 \&\& cm2 != -1){
   uint16_t cm;
   cm = (cm2 << 8) + cm1;
   pantalla.print(cm);
 }
 else{
   pantalla.print("ERROR");
 }
}
void borrarLinea(){
  pantalla.setCursor(0,1);
 for(int i=0; i < 16; i++){
   pantalla.print(" ");
 }
}
void loop()
{
  pantalla.setCursor(0,1);
 leerEsclavo();
 delay(1000);
  borrarLinea(); }
```

```
Código fuente (esclavo):
```

```
// C++ code
//
#include <Wire.h>
#define PIN DISPARADOR 5
#define PIN ECO 4
#define TIMEOUT ECO 23200
#define DIRECC_I2C 3
uint16_t cm;
void setup()
{
       pinMode(PIN DISPARADOR, OUTPUT);
       pinMode(PIN_ECO, INPUT);
       Wire.begin(DIRECC_I2C);
       Wire.onRequest(callback peticion i2c);
       cm = 0;
}
unsigned long leeDistancia(uint8_t triggerPin, uint8_t ecoPin)
{
  delayMicroseconds(2); // Por seguridad
  digitalWrite(triggerPin, HIGH); // Activa el trigger 10 us
  delayMicroseconds(10);
  digitalWrite(triggerPin, LOW);
   return pulseIn(ecoPin, HIGH, TIMEOUT_ECO); // Lee la anchura del pulso en
us
}
void callback_peticion_i2c()
{
  uint8_t b[2];
   b[0]=lowByte(cm); // cm & 0xFF;
  b[1]=highByte(cm); // (cm & 0xFF00) >> 8
  Wire.write(b, 2);
}
```

```
void loop()
{
   cm = leeDistancia(PIN_DISPARADOR, PIN_ECO) / 58;
   delay(500);
}
```