



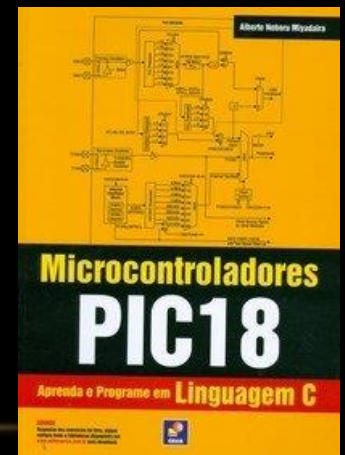
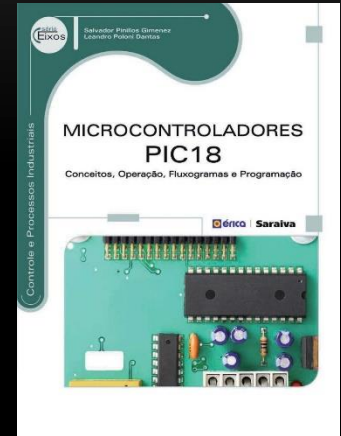
# MICROPROCESSADORES II

Professor: Patric Janner Marques

Aula : Conversor analógico digital e  
Comparadores analógicos

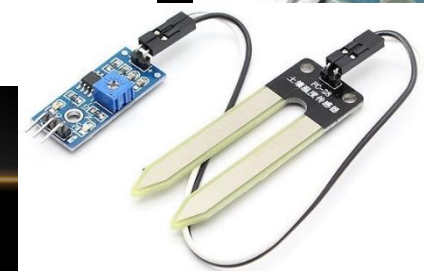
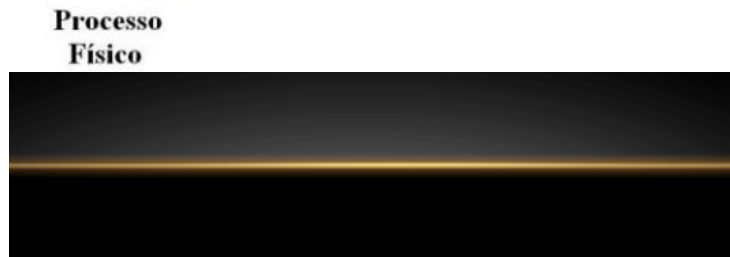
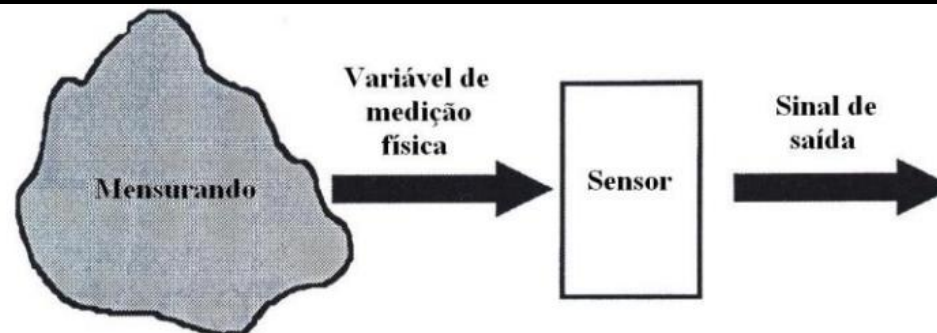
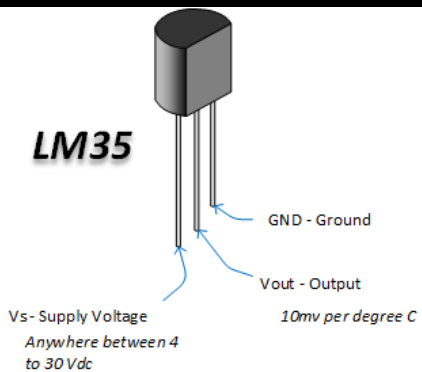
# Referência bibliográfica

- Para aula de hoje:
  - Salvador: seção 1.9.4 (bem básico).
  - Miyadaira: Cap. 13; Cap. 14.
- **Cuidado:** Miyadaira utiliza compilador C18.
- **Lembre-se que a plib não funciona mais!!**



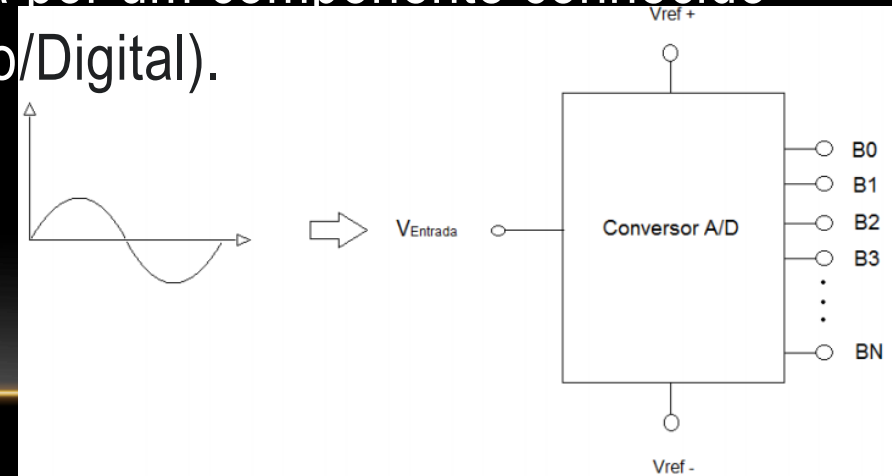
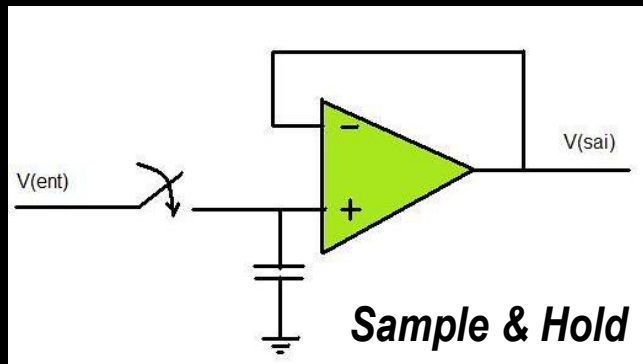
# Conversor A/D

- De uma forma geral, as grandezas físicas que se pode observar raramente são de natureza elétrica. O primeiro passo para trazer as informações que elas possuem para os sistemas microprocessados é o de transformar essas grandezas em sinais elétricos, e para isto utiliza-se sensores e transdutores.



# Conversor A/D

- Mesmo obtendo as informações das grandezas como sinais elétricos, sua natureza ainda é analógica e contínua no tempo;
- Para essas grandezas serem processadas pelo microcontrolador é necessário realizar mais uma transformação do sinal analógico para um sinal digital;
- Essa transformação é realizada por um componente conhecido como Conversor A/D (Analógico/Digital).

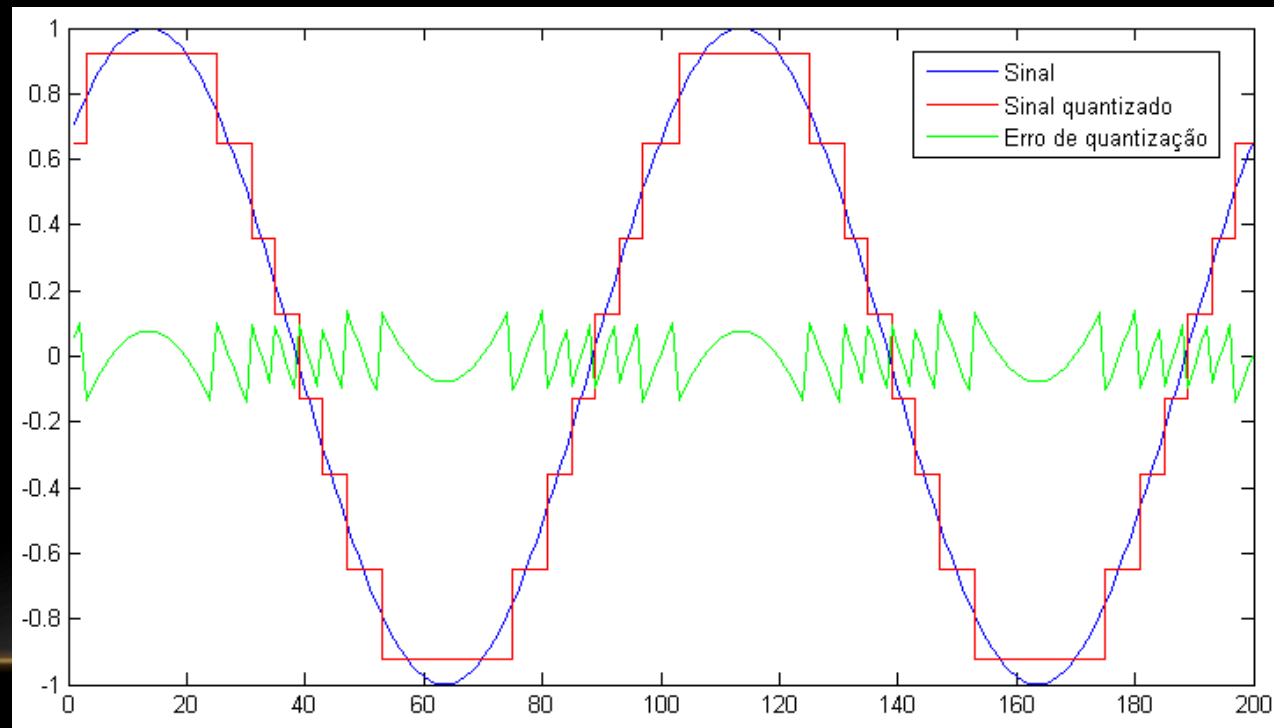
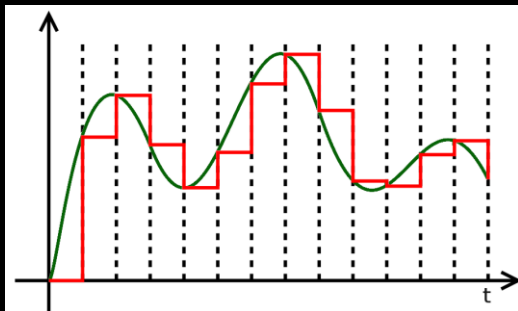


# Conversor A/D

- Sendo assim, um conversor A/D transforma um sinal analógico, contínuo no tempo, em um sinal amostrado (ou digital), ou seja, discreto no tempo e quantizado dentro de um número finito de valores inteiros.

Observando:

- Amplitude
- Tempo



# Conversor A/D – Na Amplitude

- A resolução do conversor se dá pelo seu número de bits (n), podendo ser 8, 10, 12, 16 entre outros, e a faixa de tensão elétrica a ser convertida, respeitando a equação:

$$Resolução = \frac{Faixa}{2^n - 1} = \frac{5 - 0 V}{2^{10} - 1} = \frac{5}{1023} = 4,8875 mV/bit$$

Exemplo:

A/D de 8 bits

+ Vref = Vdd = 5V

- Vref = Vss = 0V

Resolução de 19,61 mV/bit

1,3 V = ?

5 V → 255

1,3V → X

X = 51

A/D de 10 bits

+ Vref = Vdd = 5V

- Vref = Vss = 0V

Resolução de 4,88 mV/bit

1,3 V = ?

5 V → 1023

1,3V → X

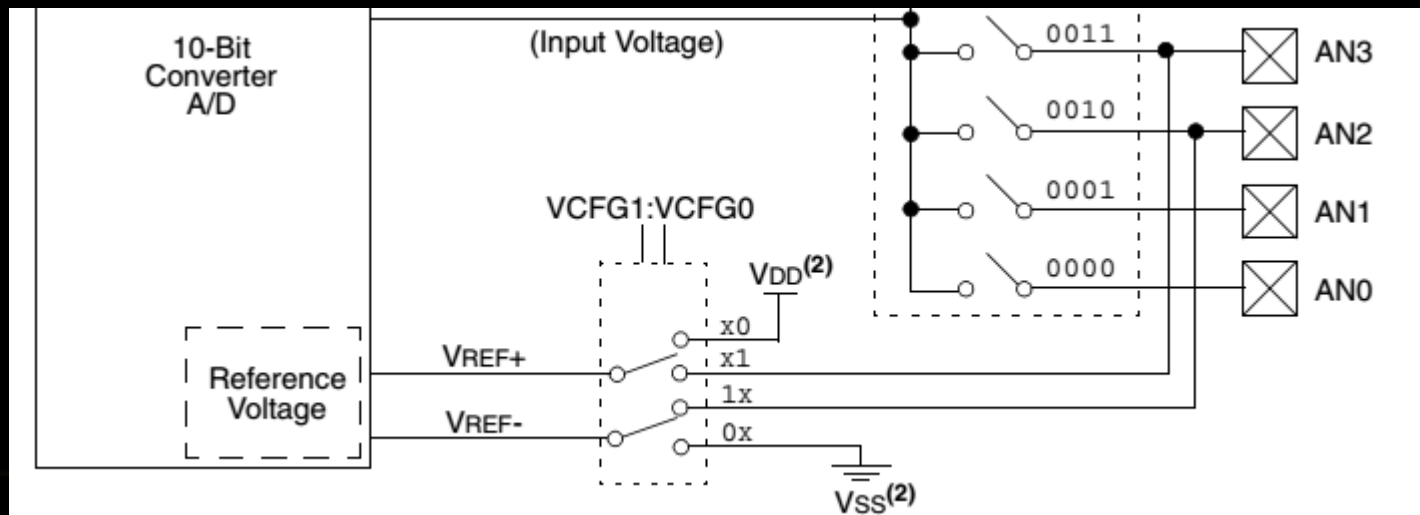
X = 265,9 ≈ 266

# Conversor A/D no PIC18F4550

- No PIC18F4550 tem-se 13 ADCs multiplexados (AN0 a AN12);
- Detalhes na página 265 do *datasheet*;
- A resolução deles é de 10 bits;
- A tensão de referência (faixa de tensão) é configurável (próximo slide).
- Importante:
  - Se as entradas AN8 a AN12 forem utilizadas como ADC, a diretiva `#pragma config PBADEN = ON` deve ser usada;
  - Os pinos utilizados como ADC devem ser configurados como entrada pelo registrador TRIS.

# Conversor A/D no PIC18F4550

- $V_{\text{ref-}} = \text{Pino 4 VREF-}$  e  $V_{\text{ref+}} = \text{Pino 5 VREF+}$
- $V_{\text{ref-}} = \text{Pino 4 VREF-}$  e  $V_{\text{ref+}} = \text{VCC}$
- $V_{\text{ref-}} = \text{VSS}$  e  $V_{\text{ref+}} = \text{Pino 5 VREF+}$
- $V_{\text{ref-}} = \text{VSS}$  e  $V_{\text{ref+}} = \text{VCC}$





# Conversor A/D no PIC18F4550

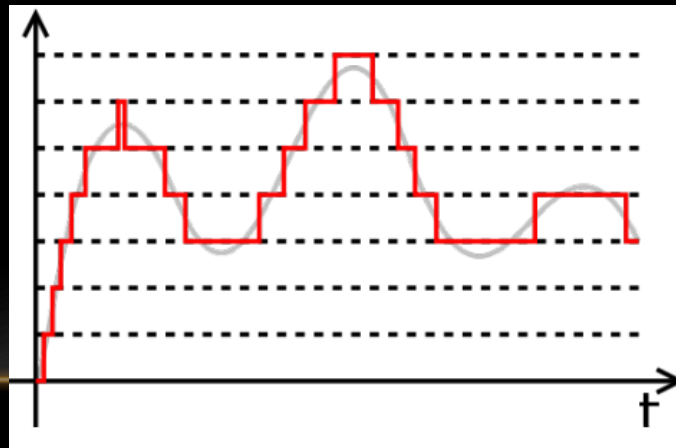
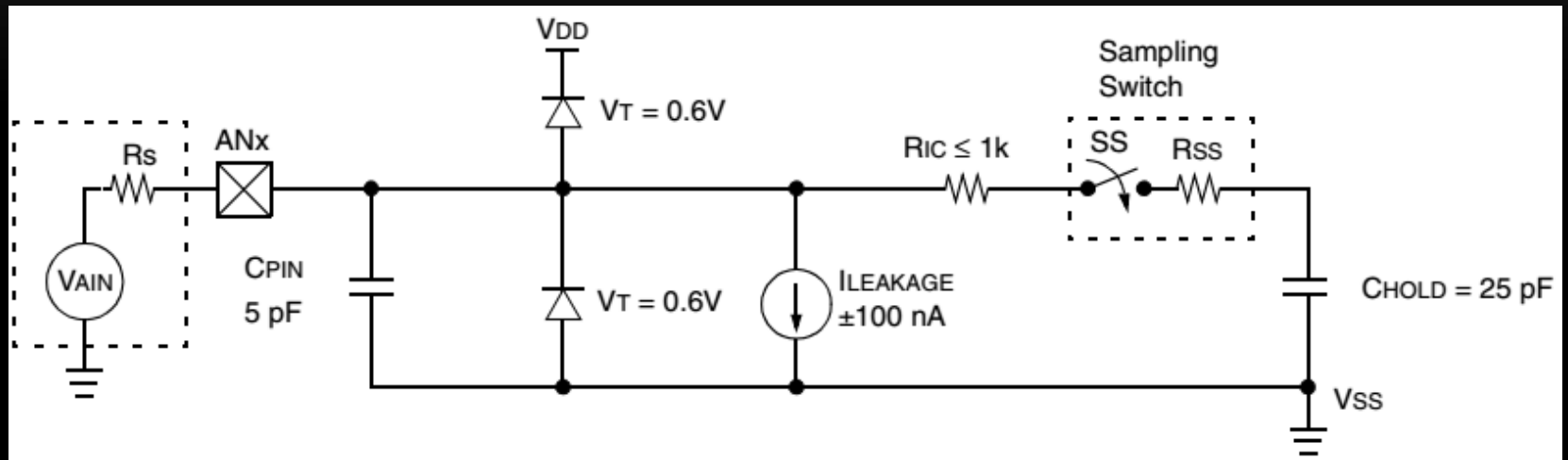
**TABLE 28-28: A/D CONVERTER CHARACTERISTICS: PIC18F2455/2550/4455/4550 (INDUSTRIAL)  
PIC18LF2455/2550/4455/4550 (INDUSTRIAL)**

Param No.	Symbol	Characteristic	Min	Typ	Max	Units	Conditions
A01	NR	Resolution	—	—	10	bit	$\Delta V_{REF} \geq 3.0V$
A03	EIL	Integral Linearity Error	—	—	$<\pm 1$	LSb	$\Delta V_{REF} \geq 3.0V$
A04	EDL	Differential Linearity Error	—	—	$<\pm 1$	LSb	$\Delta V_{REF} \geq 3.0V$
A06	EOFF	Offset Error	—	—	$<\pm 1.5$	LSb	$\Delta V_{REF} \geq 3.0V$
A07	EGN	Gain Error	—	—	$<\pm 1$	LSb	$\Delta V_{REF} \geq 3.0V$
A10	—	Monotonicity	Guaranteed <sup>(1)</sup>			—	$V_{SS} \leq V_{AIN} \leq V_{REF}$
A20	$\Delta V_{REF}$	Reference Voltage Range ( $V_{REFH} - V_{REFL}$ )	1.8	—	—	V	$V_{DD} < 3.0V$
			3	—	—	V	$V_{DD} \geq 3.0V$
A21	$V_{REFH}$	Reference Voltage High	$V_{SS}$	—	$V_{REFH}$	V	
A22	$V_{REFL}$	Reference Voltage Low	$V_{SS} - 0.3V$	—	$V_{DD} - 3.0V$	V	
A25	$V_{AIN}$	Analog Input Voltage	$V_{REFL}$	—	$V_{REFH}$	V	
A30	$Z_{AIN}$	Recommended Impedance of Analog Voltage Source	—	—	2.5	k $\Omega$	
A50	IREF	VREF Input Current <sup>(2)</sup>	—	—	5	$\mu A$	During $V_{AIN}$ acquisition. During A/D conversion cycle.
			—	—	150	$\mu A$	

# Conversor A/D – No tempo

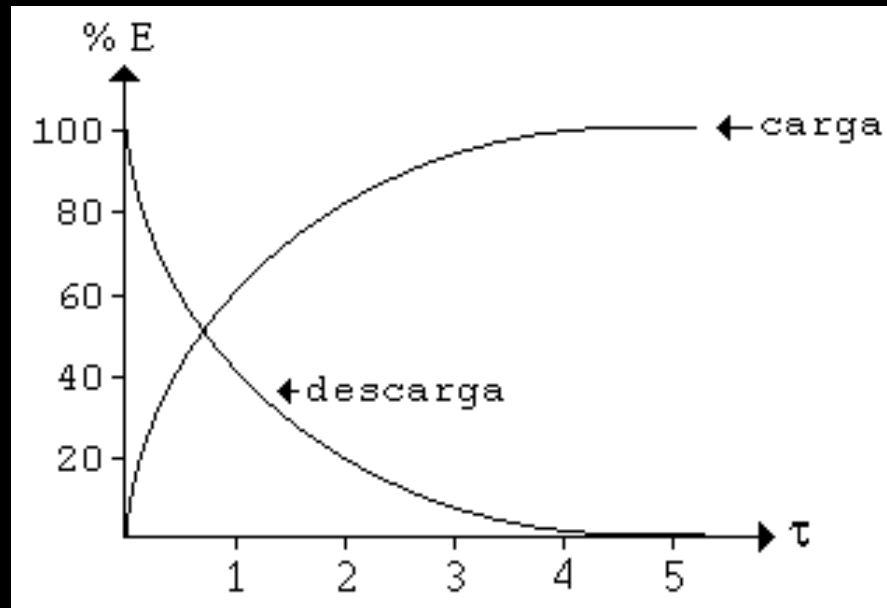
- A amostragem feita no microcontrolador é realizada pelo processo *Sample and Hold* (amostragem e retenção);
- O conversor A/D possui um capacitor interno, chamado de  $C_{\text{Hold}}$  (25pF), que é ligado ao canal analógico selecionado durante a amostragem do sinal;
- Assim, ele é carregado com a tensão presente na entrada e quando um processo de conversão tem início, o capacitor é desligado do canal selecionado, mantendo assim a tensão anteriormente presente na entrada;
- Desta forma, mesmo que a tensão na entrada sofra pequenas variações, estas não afetarão a conversão que agora está em andamento internamente;
- O processo de conversão da tensão armazenada no capacitor é feito pelo método de aproximações sucessivas.

# Conversor A/D – No tempo



## Conversor A/D – No tempo

**Mas o que o tempo de conversão tem haver com isso?!?!?**



**Isso lembra algo???**

## Conversor A/D – No tempo

- Após o tempo de carga do capacitor (THOLD) a entrada é desconectada e inicia-se o processo de conversão da tensão armazenada no capacitor;
- Logo, o tempo total de amostragem, que vai do instante em que o canal a ser amostrado é selecionado ao momento em que o resultado da conversão é armazenado nos registros de resultado do AD, é dado pela soma do tempo de aquisição com o tempo de conversão.
- O tempo de aquisição varia em função da temperatura, da tensão de alimentação e da resistência da fonte do sinal a ser amostrado, que pode ser equacionado da seguinte forma:

# Conversor A/D – No tempo

$$\begin{aligned} T_{ACQ} &= \text{Amplifier Settling Time} + \text{Holding Capacitor Charging Time} + \text{Temperature Coefficient} \\ &= T_{AMP} + T_C + T_{COFF} \end{aligned}$$

Tempo de estabilização  
do amplificador

$$T_{AMP} = 0.2 \mu s$$

Tempo de carregamento do capacitor

$$T_C = -(CHOLD)(R_{IC} + R_{SS} + R_S) \ln(1/2048)$$

O coeficiente de temperatura  
somente é necessário para  
temperatura acima de 25°C. Para  
valores abaixo  $T_{COFF} = 0 \text{ ms}$ .

Coeficiente de temperatura

$$T_{COFF} = (\text{Temp} - 25^\circ\text{C})(0.02 \mu s/^\circ\text{C})$$

## Conversor A/D – No tempo

- Para RS 2.5kOhm (o máximo recomendado) e temperatura de 85° C, tem-se:

$$T_{AMP} = 0.2 \mu s$$

$$T_{COFF} = \frac{(\text{Temp} - 25^{\circ}\text{C})(0.02 \mu s/^{\circ}\text{C})}{(85^{\circ}\text{C} - 25^{\circ}\text{C})(0.02 \mu s/^{\circ}\text{C})} \\ 1.2 \mu s$$

$$T_C = \frac{-(\text{CHOLD})(R_{IC} + R_{SS} + R_S) \ln(1/2048) \mu s}{-(25 \text{ pF})(1 \text{ k}\Omega + 2 \text{ k}\Omega + 2.5 \text{ k}\Omega) \ln(0.0004883) \mu s} \\ 1.05 \mu s$$

$$T_{ACQ} = 0.2 \mu s + 1.05 \mu s + 1.2 \mu s \\ 2.45 \mu s$$

# Conversor A/D no PIC18F4550

- Observação importante:

A resistência da fonte da tensão a ser convertida ( $R_s$  no circuito do slide 10) não deve ser superior a  $2.5k\Omega$ , caso contrário o capacitor CHOLD pode não ser completamente carregado quando se iniciar a conversão, resultando em uma medida incorreta.



## Conversor A/D no PIC18F4550

- O  $T_{AD}$  é o tempo necessário para a conversão de 1 bit;
- E para a conversão de 10 bit do ADC é necessário aguardar 11  $T_{AD}$  para a correta conversão;
- Sendo a fonte de *clock* do sistema do A/D dada pelo *firmware* desenvolvido, tomando como base o *clock* da CPU.

**Deve-se respeitar os limites no PIC18F4550.....**

# Conversor A/D no PIC18F4550

**TABLE 28-29: A/D CONVERSION REQUIREMENTS**

Param No.	Symbol	Characteristic		Min	Max	Units	Conditions
130	TAD	A/D Clock Period	PIC18FXXXX	0.7	25.0 <sup>(1)</sup>	μs	TOSC based, VREF ≥ 3.0V
			PIC18LFXXXX	1.4	25.0 <sup>(1)</sup>	μs	VDD = 2.0V, TOSC based, VREF full range
			PIC18FXXXX	TBD	1	μs	A/D RC mode
			PIC18LFXXXX	TBD	3	μs	VDD = 2.0V, A/D RC mode
131	TCNV	Conversion Time (not including acquisition time) <sup>(2)</sup>		11	12	TAD	
132	TACQ	Acquisition Time <sup>(3)</sup>		1.4 TBD	— —	μs μs	-40°C to +85°C 0°C ≤ to ≤ +85°C
135	Tswc	Switching Time from Convert → Sample		—	(Note 4)		
137	Tdis	Discharge Time		0.2	—	μs	

# Conversor A/D no PIC18F4550

Lembrando que  $2 \text{ TOSC} = \text{FOSC}/2$

**Modo automático**

TABLE 21-1: TAD vs. DEVICE OPERATING FREQUENCIES

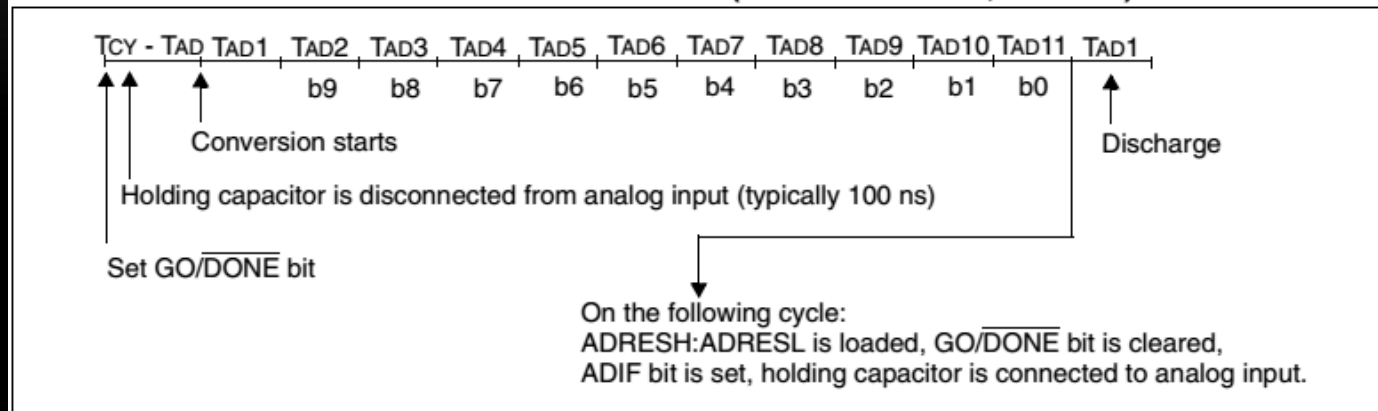
AD Clock Source (TAD)		Maximum Device Frequency	
Operation	ADCS2:ADCS0	PIC18FXXXX	PIC18LFXXXX <sup>(4)</sup>
2 Tosc	000	2.86 MHz	1.43 MHz
4 Tosc	100	5.71 MHz	2.86 MHz
8 Tosc	001	11.43 MHz	5.72 MHz
16 Tosc	101	22.86 MHz	11.43 MHz
32 Tosc	010	45.71 MHz	22.86 MHz
64 Tosc	110	48.0 MHz	45.71 MHz
RC <sup>(3)</sup>	x11	1.00 MHz <sup>(1)</sup>	1.00 MHz <sup>(2)</sup>

Exemplo:  $\text{Fosc} = 20\text{MHz}$ , deve-se usar  $\text{Fosc}/16$

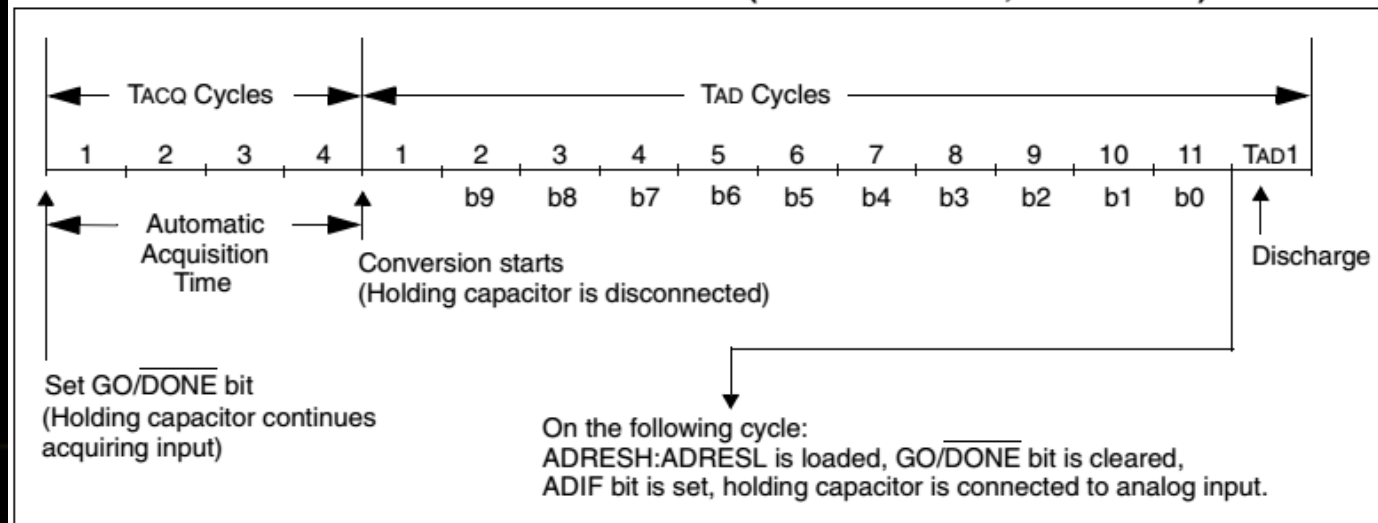
$$TDA = \frac{1}{\frac{\text{Fosc}}{16}} = \frac{16}{20\text{MHz}} = 0.8\mu\text{s}$$

# Conversor A/D no PIC18F4550

**FIGURE 21-4: A/D CONVERSION TAD CYCLES ( $ACQT<2:0> = 000$ ,  $TACQ = 0$ )**



**FIGURE 21-5: A/D CONVERSION TAD CYCLES ( $ACQT<2:0> = 010$ ,  $TACQ = 4 TAD$ )**



# Conversor A/D - Programação

## E a programação??????????

Temos que construir a nossa biblioteca para o ADC e adicionar no .h: `#define ADC_V5`

- Com base em “plib/adc.h”:
  - OpenADC(configurações) - Habilita e configura o módulo conversor;
    - Configurações: são as configurações do conversor separadas por um &.
  - SetChanADC(configuração) – Seleciona o canal analógico que será usado para efetuar a conversão.
    - Configuração: Nome do canal que será selecionado, por exemplo, ADC\_CH0.
  - ConvertADC( ) – Inicia o processo de conversão do sinal analógico.

# Conversor A/D - Programação

- `BusyADC( )` - Verifica se o módulo conversor está em processo de conversão ou não. Se estiver ocupado (em processo de conversão) retorna 1, ou retorna 0 se estiver disponível para realizar uma nova conversão;
- `ReadADC( )` – Retorna o valor que foi convertido pelo conversor;
- `CloseADC( )` - Desabilita o conversor.

# Configurações para OpenADC(configurações)

- Clock para conversão (Define  $T_{AD}$ ):

ADC\_FOSC\_2 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/2$

ADC\_FOSC\_4 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/4$

ADC\_FOSC\_8 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/8$

ADC\_FOSC\_16 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/16$

ADC\_FOSC\_32 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/32$

ADC\_FOSC\_64 //A/D base de tempo de conversão é  $F_{osc}/64$

ADC\_FOSC\_RC//A/D base de tempo de conversão é Internal RC  
OSC

# Configurações para OpenADC(configurações)

- Formato do resultado:

ADC\_RIGHT\_JUST     //Justificado a direita

ADC\_LEFT\_JUST       //Justificado a esquerda

Quando se utiliza 10 bits:

ADC\_RIGHT\_JUST

Quando se utiliza menos que 10 bits, exemplo, somente 8 bits:

ADC\_LEFT\_JUST

**Mais informações:** <<http://picguides.com/beginner/adc.php>>



# Configurações para OpenADC(configurações)

- Tempo de aquisição automático (Define  $T_{ACQ}$ ):

ADC\_0\_TAD //A/D tempo de aquisição é 0 TAD

ADC\_2\_TAD //A/D tempo de aquisição é 2 TAD

ADC\_4\_TAD //A/D tempo de aquisição é 4 TAD

ADC\_6\_TAD //A/D tempo de aquisição é 6 TAD

ADC\_8\_TAD //A/D tempo de aquisição é 8 TAD

ADC\_12\_TAD //A/D tempo de aquisição é 12 TAD

ADC\_16\_TAD //A/D tempo de aquisição é 16 TAD

ADC\_20\_TAD //A/D tempo de aquisição é 20 TAD

# Configurações para OpenADC(configurações)

- Tempo Interrupção:

ADC\_INT\_ON //Habilita a interrupção

ADC\_INT\_OFF //Desabilita a interrupção

- Configuração do  $V_{REF}$ :

ADC\_REF\_VREFPLUS\_VREFMINUS //Vref- = Pino 4 VREF- e  
Vref+ = Pino 5 VREF+

ADC\_REF\_VDD\_VREFMINUS //Vref- = Pino 4 VREF- e Vref+ = VCC

ADC\_REF\_VREFPLUS\_VSS //Vref- = VSS e Vref+ = Pino 5 VREF+

ADC\_REF\_VDD\_VSS //Vref- = VSS e Vref+ = VCC

# Configurações para OpenADC(configurações)

- Controle da porta do conversor:

ADC\_0ANA //Todos pinos digitais

ADC\_1ANA //AN0 analógico, o resto (AN1-AN15) digital

ADC\_2ANA // AN0-AN1 analógicos, o resto (AN2-AN15) digital

ADC\_3ANA // AN0-AN2 analógicos, o resto (AN3-AN15) digital

Assim sucessivamente até:

ADC\_15ANA // Todos pinos analógicos

# Conversor A/D – Programação – Exemplo

```
OpenADC(ADC_FOSC_64 & // ADC_FOSC_64: Clock de conversão do A/D igual a
// FAD = FOSC/64 = 48MHz/64 = 750kHz
// Desta forma, TAD=1/FAD = 1,33us.
ADC_RIGHT_JUST & // ADC_RIGHT_JUST: Resultado da conversão ocupará os
// bits menos significativos dos registradores ADRESH e ADRESL
ADC_2_TAD, // ADC_2_TAD: Determina o tempo de aquisição
// Neste caso será igual a 2*TAD = 2*1,33us = 2,6us.
ADC_CH0 & // ADC_CH0: selecionar o canal no qual será realizada a
// conversão inicial, neste caso o AN0.
ADC_INT_OFF & // ADC_INT_OFF: Desabilita a interrupção de término de conversão.
ADC_REF_VDD_VSS, // ADC_VREFPLUS_VDD: Determina o VDD (+5V) como tensão de
// referência positiva (VREF+) e o VSS (0V) como tensão de
// referência negativa (VREF-).
ADC_5ANA); // Configura os pinos AN0 a AN4 como Entradas Analógicas, o resto digital.
```

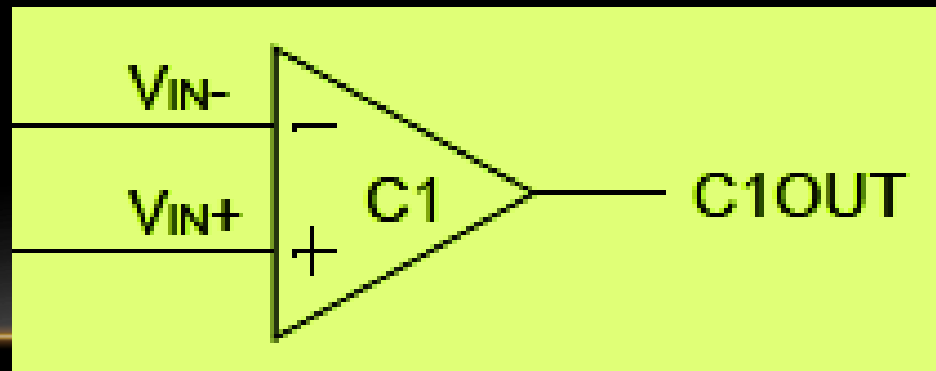
# Conversor A/D – Programação

```
void main(void) {
    unsigned int valor;
    TRISB= 0; // Setando toda a porta B como saída
    TRISA = 0b00000001; // Setando RA0 como entrada p/ ADC
    LATB=255; // Inicializando os leds apagados
    OpenADC (ADC_FOSC_16 & //FAD = FOSC/16 = 20MHz/16 = 125kHz. Desta forma, TAD=1/FAD = 0,8us.
        ADC_RIGHT_JUST &
        ADC_4_TAD,          //Tempo de conversão de uma palavra de 10-bits, neste caso será igual a 4*TAD = 4*0,8us = 3,2us.
        ADC_CH0 &
        ADC_INT_OFF &
        ADC_REF_VDD_VSS, //Determina o VDD (+5V) como tensão de referência positiva (VREF+) e o VSS (0V) como tensão de
            //referência negativa (VREF-).
        ADC_1ANA); // Será um canal no momento

    SetChanADC (ADC_CH0); // Seleciona o canal para a conversão
    while(1) {
        ConvertADC();
        while(BusyADC());
        valor = ReadADC();
        LATB = valor;
    } }
```

# Comparadores Analógicos

- Quando se trabalha com microcontroladores, existe situações onde é necessária uma comparação rápida entre dois ou mais valores analógicos para que seja tomada alguma ação sem uma intervenção do programa principal;
- Isso poderia ser vantajoso se fosse feito de forma automática pelo microcontrolador ao invés de se ter módulos A/D para fazer este tipo de tarefa.

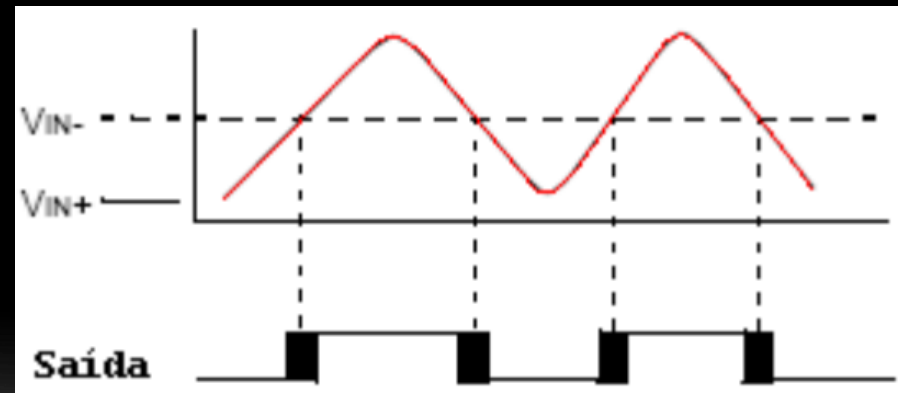
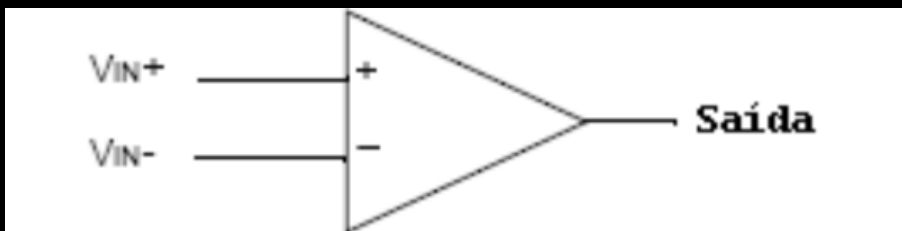


# Comparadores Analógicos

- No microcontrolador PIC18F4550 tem-se um periférico que possui esta característica. **Página 273 do *Datasheet***;
- O modulo de comparação analógica contém dois comparadores que podem ser configurados de várias formas;
- As entradas podem ser pinos multiplexados de entrada da **Porta A** (RA0 até RA5), bem como podem ser referências de tensões obtidas dentro do microcontrolador;
- As saídas digitais podem ser obtidas com valores normais ou inversos, estando disponíveis na saída do módulo comparador ou ainda podem ser lidas através do registro de controle.

# Comparadores Analógicos

- Quando a entrada analógica  $V_{in+}$  é maior que a entrada analógica  $V_{in-}$ , a saída do comparador terá um valor de saída de nível lógico alto;
- Quando a entrada analógica em  $V_{in-}$  é maior que a entrada analógica  $V_{in+}$ , a saída do comparador possui sua saída com um nível lógico baixo.



As áreas em **negrito** da saída do comparador representam a incerteza do valor de saída devido aos *offsets* e o tempo de resposta das entradas.



# Comparadores Analógicos

- O registrador para configurar os comparadores:

Registro CMCON:

R-0	R-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-1	R/W-1	R/W-1
C2OUT	C1OUT	C2INV	C1INV	CIS	CM2	CM1	CM0
bit 7							bit 0

# Comparadores Analógicos

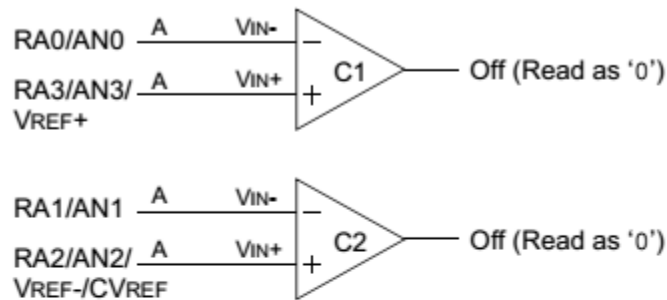
- C2OUT: Armazena o valor de saída do comparador 2, onde:
  - Quando C2INV for **zero**, temos o valor **um** quando o valor de entrada Vin+ do comparador 2 for maior que Vin- e **zero** quando o valor de entrada de Vin+ for menor que Vin-;
  - Quando C2INV for **um** temos exatamente a situação contrária da anterior.
- C1OUT: Armazena o valor de saída do comparador 1, onde:
  - Quando C1INV for **zero**, temos o valor **um** quando o valor de entrada Vin+ do comparador 1 for maior que Vin- e **zero** quando o valor de entrada de Vin+ for menor que Vin-;
  - Quando C1INV for **um** temos exatamente a situação contrária da anterior.

# Comparadores Analógicos

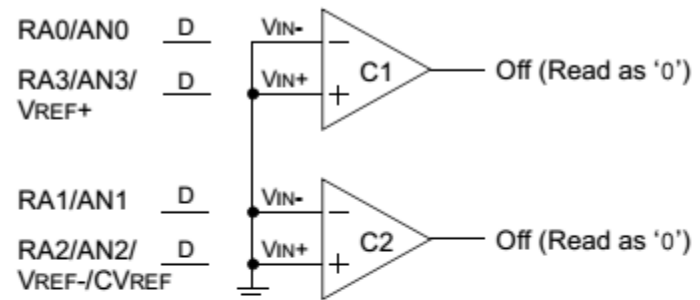
- C2INV e C1INV: Como já pôde ser notado, quando possuem valor **um** inverte o valor de saída do comparador C2 e C1 respectivamente e quando em **zero** não inverte;
- CM2:CM1:CM0: Estes três registros são responsáveis pela seleção do modo de funcionamento dos dois comparadores, onde sua aplicação pode ser vista abaixo:

# Comparadores Analógicos

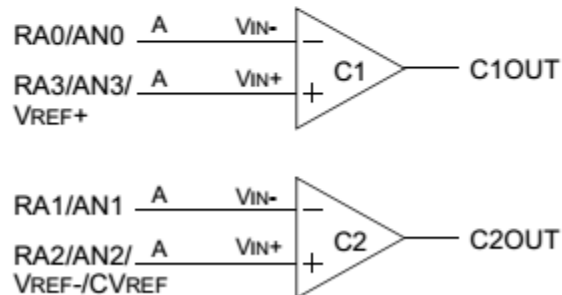
## Comparators Reset CM2:CM0 = 000



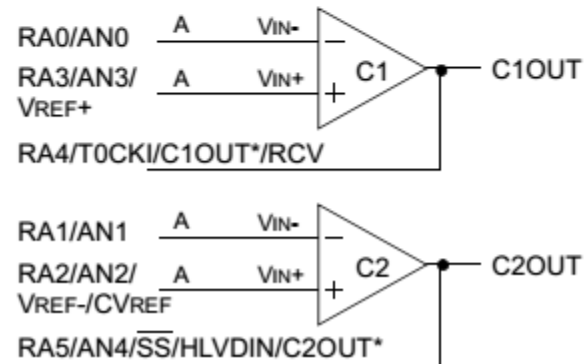
## Comparators Off (POR Default Value) CM2:CM0 = 111



## Two Independent Comparators CM2:CM0 = 010

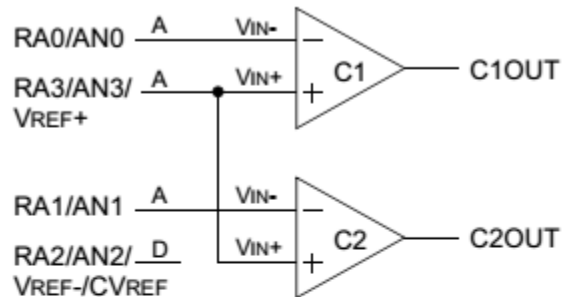


## Two Independent Comparators with Outputs CM2:CM0 = 011

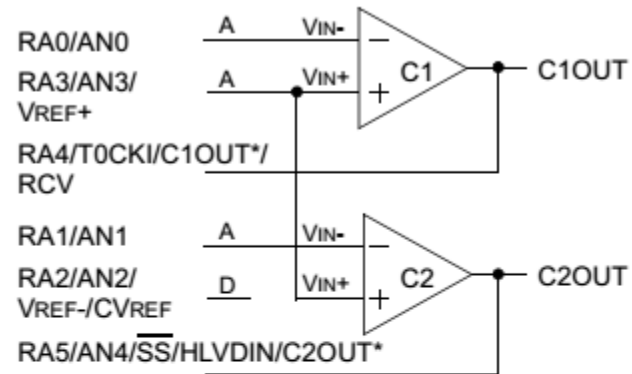


# Comparadores Analógicos

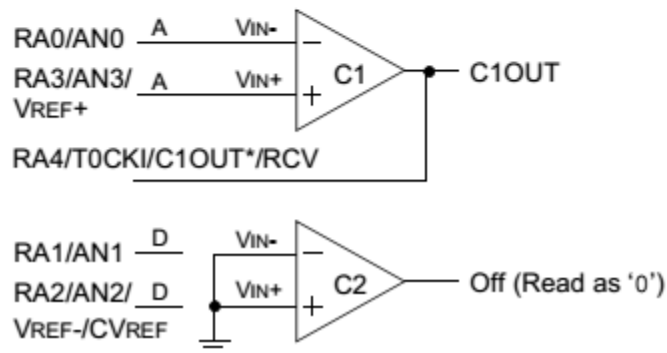
**Two Common Reference Comparators**  
CM2:CM0 = 100



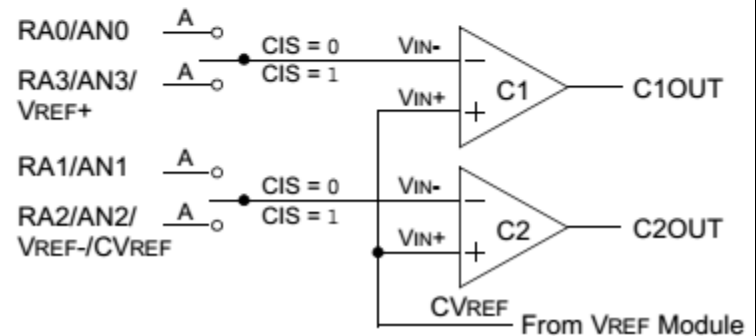
**Two Common Reference Comparators with Outputs**  
CM2:CM0 = 101



**One Independent Comparator with Output**  
CM2:CM0 = 001



**Four Inputs Multiplexed to Two Comparators**  
CM2:CM0 = 110



# Comparadores Analógicos

- Por fim, o registrador CIS serve para selecionar a que pinos estarão conectados os Vin- dos comparadores C1 e C2. Assim, quando usa-se CM2:CM1:CM0 = 110 tem-se:
  - Quando CIS for igual a **um**, C1 Vin- estará conectado a RA3/AN3/Vref+ e C2 conectado a RA2/AN2/Vref-/CVref
  - Quando CIS for igual a **zero**, C1 Vin- estará conectado a RA0/AN0 e C2 conectado a RA1/AN1.

# Comparadores Analógicos

**TABLE 22-1: REGISTERS ASSOCIATED WITH COMPARATOR MODULE**

Name	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Reset Values on page
CMCON	C2OUT	C1OUT	C2INV	C1INV	CIS	CM2	CM1	CM0	55
CVRCON	CVREN	CVROE	CVRR	CVRSS	CVR3	CVR2	CVR1	CVR0	55
INTCON	GIE/GIEH	PEIE/GIEL	TMR0IE	INT0IE	RBIE	TMR0IF	INT0IF	RBIF	53
PIR2	OSCFIF	CMIF	USBIF	EEIF	BCLIF	HLVDIF	TMR3IF	CCP2IF	56
PIE2	OSCFIE	CMIE	USBIE	EEIE	BCLIE	HLVDIE	TMR3IE	CCP2IE	56
IPR2	OSCFIP	CMIP	USBIP	EEIP	BCLIP	HLVDIP	TMR3IP	CCP2IP	56
PORTA	—	RA6 <sup>(1)</sup>	RA5	RA4	RA3	RA2	RA1	RA0	56
LATA	—	LATA6 <sup>(1)</sup>	LATA5	LATA4	LATA3	LATA2	LATA1	LATA0	56
TRISA	—	TRISA6 <sup>(1)</sup>	TRISA5	TRISA4	TRISA3	TRISA2	TRISA1	TRISA0	56

# Comparadores Analógicos – Programação

- Para facilitar um pouco, o compilador xc8 tem uma biblioteca para ajudar na configuração dos comparadores, **que não funciona mais!!**

“plib/ancomp.h”

```
void Open_ancomp(unsigned char config);
```

Onde config pode ser:

/// Opções de saída invertida

COMP\_1\_2\_OP\_INV // Saída 1 e 2 invertidas

COMP\_1\_OP\_INV // Saída 1 invertida

COMP\_2\_OP\_INV // Saída 2 invertida

COMP\_OP\_INV\_NONE // Nenhuma saída invertida

Temos que construir a nossa biblioteca para o comparador analógico. Não realizada no exemplo postado.



# Comparadores Analógicos – Programação

Onde config pode ser:

/// Opções de modo de operação

COMP\_1\_2\_INDP // Comparadores independentes

COMP\_1\_2\_INDP\_OP // Comparadores independentes com saída externa

COMP\_1\_2\_COMN\_REF // Comparador com uma referência comum

COMP\_1\_2\_COMN\_REF\_OP // Comparador com uma referência comum e saída externa

COMP\_1\_INDP\_OP // Um comparador independente com saída externa

COMP\_INT\_REF\_SAME\_IP // 4 Entradas multiplexadas para 2 comparadores RA0 e RA1

COMP\_INT\_REF\_MUX\_IP // 4 Entradas multiplexadas para 2 comparadores RA3 e RA2

# Comparadores Analógicos – Programação

Onde config pode ser:

/// Opções de interrupção

COMP\_INT\_EN // Comparador gera interrupção

COMP\_INT\_DIS // Comparador não gera interrupção

# Comparadores Analógicos – Programação

Exemplo:

```
void main (void){  
    TRISD = 0;  
    LATD0 = 1;  
    Open_ancomp(COMP_1_2_OP_INV&  
                COMP_1_2_INDP&  
                COMP_INT_DIS );  
    while (1) {  
        if(C1OUT == 1){ // testa o bit do comparador 1  
            LATD0 = 1;          }  
        else  
            LATD0 = 0;  
    }  
}
```