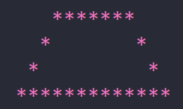
1) Escribir un programa que haga parpadear un led de la placa. A través de la UART se define cual de los LEDs parpadea ('a': azul, '1': LED1, '2': LED2 y '3': LED3). Con los botones se define el período (TEC1: 50 ms, TEC2: 100 ms, TEC3: 200 ms y TEC4: 500 ms). \*

Tu respuesta



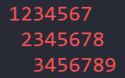
2) Utilizando printf() y estrcuturas de repetición del lenguaje C imprimir la secuencia con N filas y base de M caracteres: \*



Tu respuesta



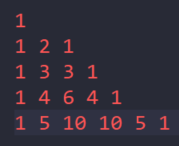
3) Utilizando printf() y estrcuturas de repetición del lenguaje C debe realizar una función que se tome como parámetro el valor máximo de la secuencia (en el ejemplo 7) y la cantidad de filas (en este caso 3). \*



Tu respuesta



4) Utilizando printf() y estrcuturas de repetición del lenguaje C imprimir el triángulo de Pascal (en el ejemplo de orden 10). Ver algoritmo [http://www.estadisticaparatodos.es/taller/triangulo/triangulo.html](https://www.google.com/url?q=http://www.estadisticaparatodos.es/taller/triangulo/triangulo.html&sa=D&ust=1560819384165000&usg=AFQjCNFZ7Lwujie1cHpUMFN9QIkZcBYJkA) \*



Tu respuesta



5) Realice una función que lea la posición del joystick (x,y) y devuelva una estructura con 2 enteros (miembros x e y). \*

Tu respuesta



6) Realice una función que reciba como parámetro la estructura del punto 5) e imprima con printf() por UART\_USB la posición del joystick cada 1 segundo (temporizado con delay no bloqueante) con el siguiente formato [ 10, 257 ] (separados por enter). \*

Tu respuesta



7) Realice una función que tome el valor actual del potenciometro X y con eso mueva el servo entre 0 y 180 grados (realizar el escalado de todo el rango del ADC). \*

Tu respuesta



8) Realice una función que tome el valor actual del angulo del servo y lo muestre en un display de 7 segmentos por 3 digitos. \*

Tu respuesta



9) Realice un programa que lea el teclado matricial (usando los modulos ya creados) y mueva el servo al angulo ingresado al presionar '\*'. \*

Tu respuesta



10) Utilizando las funciones de los ejercicios 5) y 6) crear un módulo de bibliteca joystick.c y joystick.h y realizar un ejemplo de programa que utilice dicha biblioteca.

Tu respuesta

