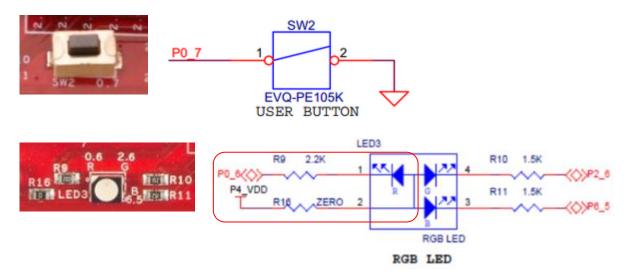
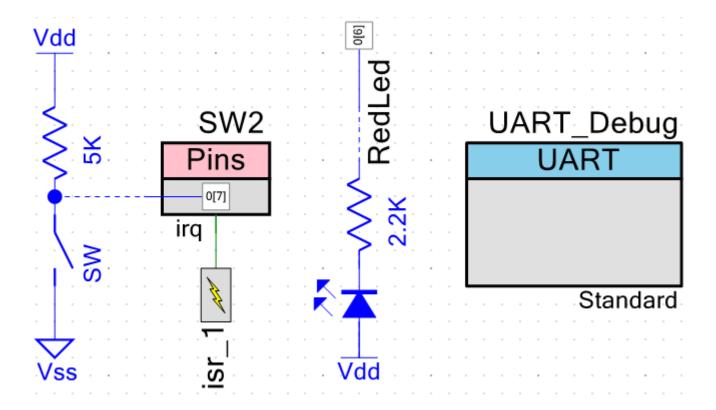
On souhaite basculer l'état de la LED rouge à chaque appui sur le bouton-poussoir utilisateur SW2 intégré à la surface de la carte (port P0[7]) :

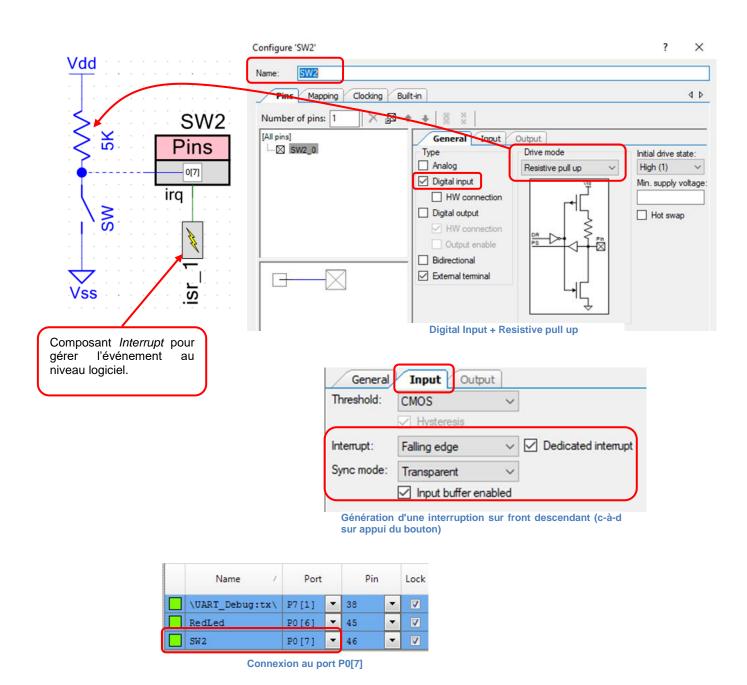


Le Design à reproduire dans PSoC Creator :



Configuration de l'entrée du bouton-poussoir SW2

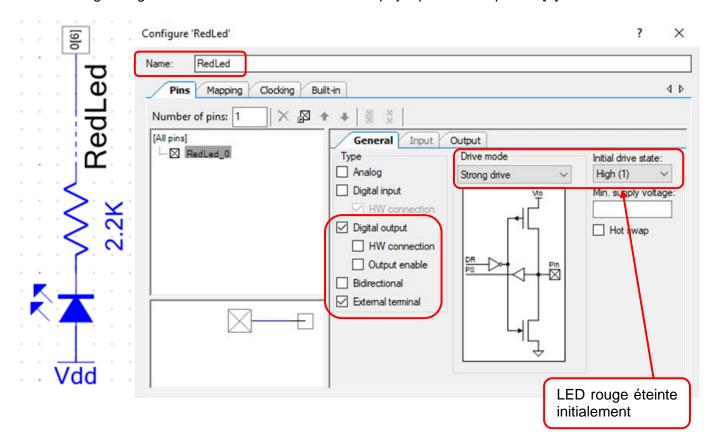
Avec la résistance de tirage (*pull up*) interne activée, l'appui sur le bouton entraînera un front descendant (*Falling Edge*) à l'entrée du port. Le front descendant générera *une interruption matérielle* qui permettra l'exécution d'un traitement logiciel sur l'événement détecté.

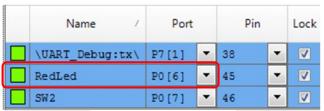


Activite2_PSoC.docx

Configuration de la sortie vers la LED

La LED rouge intégrée en surface de la carte est reliée physiquement au port P0[6] du microcontrôleur.

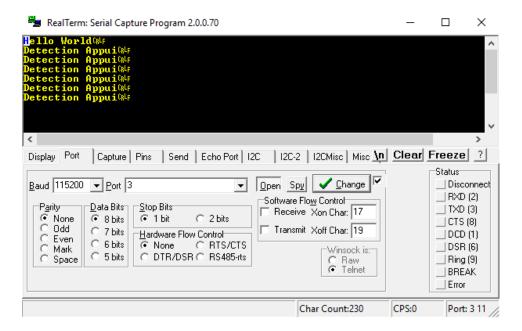




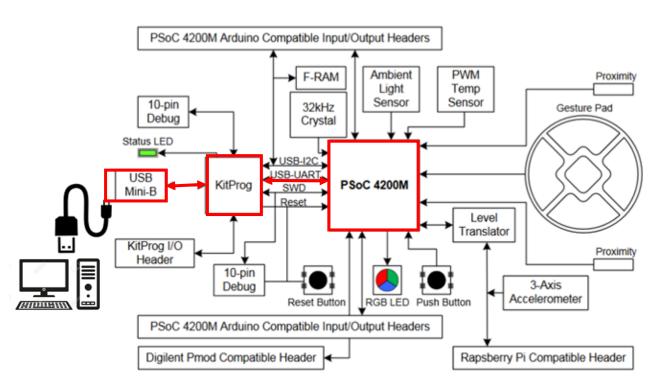
Connexion au port P0[6]

Communication série UART

A des fins de débogage, il peut-être utile que le microcontrôleur communique des informations à l'utilisateur devant un terminal Série :

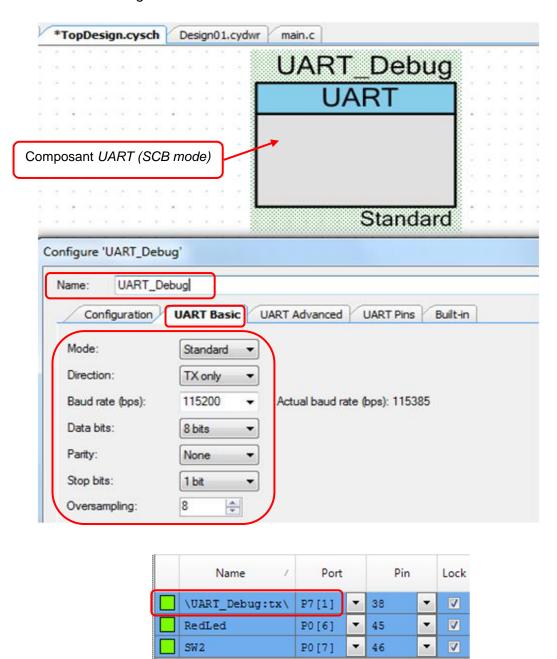


Communication série avec RealTerm



Communication avec un PC via une liaison USB série

Dans la fenêtre Design de PSoC Creator :



Connexion au port P7[1]

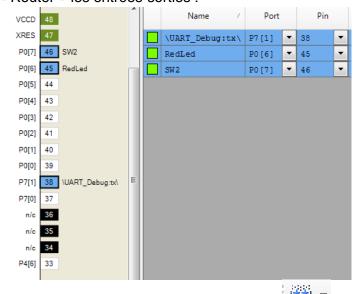
Activite2_PSoC.docx

Le code (fichier principal *main.c* à compléter)

```
#include "project.h"
CY ISR(GestionnaireDetectionAppui) { /* Code d'interruption */
    UART Debug UartPutString("Detection Appui\r\n");
   RedLed Write(~RedLed Read()); /* bascule On/Off */
    SW2 ClearInterrupt();
}
int main(void)
    CyGlobalIntEnable; /* Enable global interrupts. */
    /* Place your initialization/startup code here (e.g. MyInst Start())
* /
    isr 1 StartEx(GestionnaireDetectionAppui);
    UART Debug Start();
    UART Debug UartPutString("Hello World\r\n");
    for(;;) /* boucle infinie */
        /* Place your application code here. */
}
```

A faire

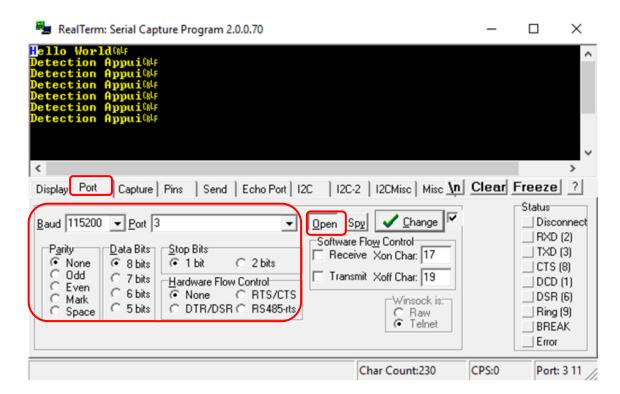
- Concevoir le schéma-bloc dans la fenêtre Design de PsoC Creator, penser à configurer les différents blocs.
- « Router » les entrées-sorties :



- Faire une première génération (icône Build
- Compléter le code du fichier principal main.c.
- Compiler et transférer le programme compilé dans le microcontrôleur (icône program



Avec Realterm, établir la connexion avec le microcontrôleur :



- Tester le bon fonctionnement du programme en appuyant sur le bouton-poussoir (quelques « rebonds » du bouton possibles).