Computer Interfacing. Segon parcial, 23/11/2017

Responeu les preguntes a l'espai reservat. **Justifiqueu** les respostes. Poseu el nom a tots els fulls. Totes les preguntes valen 1 punt.

1. Volem calcular la velocitat de rotació d'un motor mitjançant un PIC18F4550 funcionant a 8Mhz. Per això hem col·locat un sensor que produeix un flanc de pujada a cada volta del motor i hem configurat la unitat CCP1 del PIC per poder mesurar el temps entre polsos. Volem fer servir únicament interrupcions per obtenir la dada. Sabent que el règim del motor estarà entre els 0,5Hz i els 50 Hz, quantes interrupcions haurem d'habilitar i tractar per resoldre aquest problema?. Justifiqueu la resposta amb els càlculs pertinents.

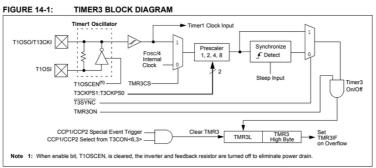


FIGURE 15-1: CAPTURE MODE OPERATION BLOCK DIAGRAM

Set CCP1IF

TMR3

TMR3

TMR3

TMR3

TMR3

Enable

CCP1CON<3.0>

TMR1H

TMR1L

TMR3L

TMR3

TMR1H

TMR1L

TMR1H

TMR1L

TMR3L

TMR3H

TMR3L

TMR1H

TMR1L

TMR3H

TMR3L

TMR1H

TMR1L

TMR3L

TMR1H

TMR1L

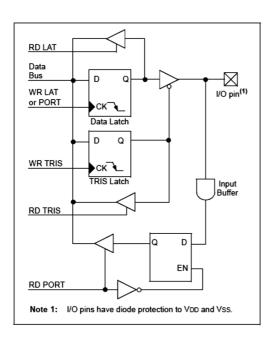
TMR3H

TMR3L

TMR3L

TMR3H

2. Segons l'esquema següent corresponent a un pin d'un port d'E/S, penseu que és possible trobar al biestable LAT un valor diferent que en el biestable PORT?

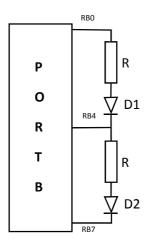


3. Marca les següents afirmacions com a verdaderes (V) o falses (F).

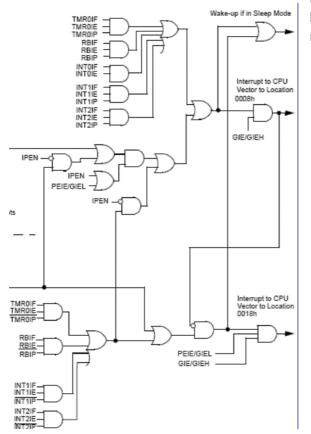
Quan es produeix una interrupció, en TOTS els casos el context d'execució es guarda als <i>shadow registers</i> (o a la pila ràpida de registres).
El bit IF associat a una interrupció només s'activarà en el cas que haguem habilitat la interrupció amb el bit IE associat.
La interrupció externa INTO està mapejada en el pin RB1
El context d'execució que es guarda als <i>shadow registers</i> està format pels registres WREG, STATUS, BSR i PC.
Una interrupció, sigui quina sigui la seva prioritat, mai pot ser interrompuda per una interrupció de la mateixa prioritat.

Nom i Cognoms:

4. Existeix alguna configuració dels registres TRISB i PORTB per a que s'encengui el diode led D1 i el diode led D2 resti apagat? I per a que s'encenguin alhora tots dos diodes (D1 i D2)? En cada cas, si existeix, indiqueu els valors amb els que es configurarien els registres anteriors.



5. Indiqueu els valors dels bits dels registres de configuració següents per a que es produeixi una

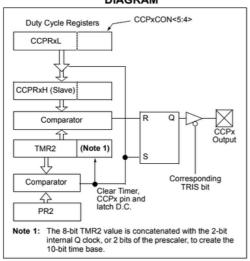


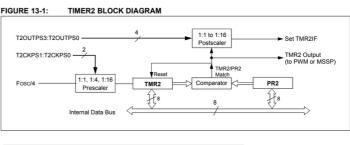
interrupció de baixa prioritat associada a l'entrada INT1. Justifiqueu breument la resposta.

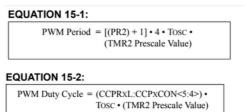
Nom i Cognoms:

6. Utilitzant la unitat CCP del PIC, quina és la frequència de PWM més baixa possible que es pot generar amb el PIC18F funcionant a 8MHz si es vol que en aquest PWM tinguem una resolució de 100 divisions (és a dir, poder generar 100 DC diferents)?

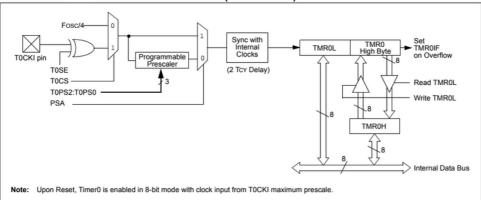
FIGURE 15-3: SIMPLIFIED PWM BLOCK DIAGRAM











Nom i Cognoms:

REGISTER 11-1: T0CON: TIMER0 CONTROL REGISTER

R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1
TMR00N	T08BIT	T0CS	T0SE	PSA	T0PS2	T0PS1	T0PS0
bit 7							bit 0

Legend:					
R = Readable bit	W = Writable bit	U = Unimplemented bit,	U = Unimplemented bit, read as '0'		
-n = Value at POR	'1' = Bit is set	'0' = Bit is cleared	x = Bit is unknown		

```
TMR0ON: Timer0 On/Off Control bit
bit 7
                         1 = Enables Timer0
0 = Stops Timer0
bit 6
                         T08BIT: Timer0 8-Bit/16-Bit Control bit
                         1 = Timer0 is configured as an 8-bit timer/counter 0 = Timer0 is configured as a 16-bit timer/counter
                         T0CS: Timer0 Clock Source Select bit
bit 5

    Transition on TOCKI pin
    I = Internal instruction cycle clock (CLKO)
                         T0SE: Timer0 Source Edge Select bit
bit 4
                         1 = Increment on high-to-low transition on TOCKI pin
                         0 = Increment on low-to-high transition on T0CKI pin
bit 3
                         PSA: Timer0 Prescaler Assignment bit
                         1 = TImer0\ prescaler\ is\ NOT\ assigned.\ Timer0\ clock\ input\ bypasses\ prescaler. 0 = Timer0\ prescaler\ is\ assigned.\ Timer0\ clock\ input\ comes\ from\ prescaler\ output.
bit 2-0
                         T0PS2:T0PS0: Timer0 Prescaler Select bits
                        10F32: 10F30: Imero Press
111 = 1256 Pressale value
110 = 1:128 Pressale value
101 = 1:64 Pressale value
101 = 1:32 Pressale value
011 = 1:16 Pressale value
010 = 1:38 Pressale value
010 = 1:4 Pressale value
000 = 1:2 Pressale value
```

7. Amb Fosc=8MHz, quína freqüència tindrà el senyal que apareixerà al **pin D0** si executem el següent codi?

```
#include "config.h"

main()
{

TOCON=0x83; TRISD=0xFE;

while(1)

if (TMROIF) {

PORTD=PORTD+1;

TMROIF=0;

}
```

8. Quína és la freqüència més baixa que podríem generar en el cas anterior tocant només el registre TOCON? Fes el càlcul!

9. Podríem amb el PIC18F4550 amb Fosc=8MHz, atendre una interrupció del Timer0 cada 1 microsegon? Per què?

10. Indica quína o quínes d'aquestes configuracions són correctes per detectar per software el funcionament (prémer, deixar anar, tornar a prémer...) d'un botó connectat al pin D1.

