Wellter Mompean Sozin Guilherme Augusto Amorim Terrell 188625 168899 Turma U Turma U

EA075 – Laboratório de Sistemas Embarcados

Prof. Eric Rohmer

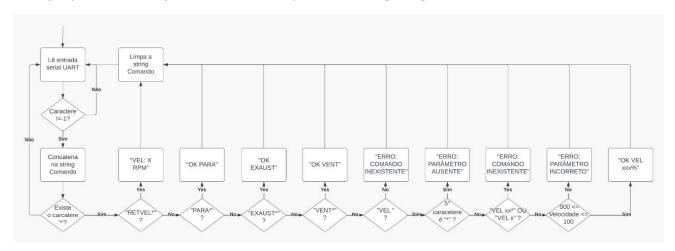
Data de entrega: 04/05/2022



Projeto 2 (parte 1) – Comunicação serial assíncrona

Fluxograma máquina de estados

A primeira parte do projeto consiste basicamente em duas funções: LerComando(), que tem a função de ler caracteres digitados pelo usuário no terminal através de comunicação serial assíncrona (UART) e concatenar os caracteres de modo a formar uma única string; e a função decodComando(), que deve analisar essa string e dar o direcionamento: se string corresponder a uma função válida com os devidos parâmetros (se houver) será exibido no terminal uma mensagem (cada uma das funções válidas tem um padrão de mensagem), caso a string não corresponda a uma função válida ou faltar algum parâmetro será exibido no terminal uma mensagem com o tipo de erro. Não foi utilizado nenhum tipo de espera ativa, dessa forma a condição para concatenação dos caracteres é que o usuário digite algo no terminal.



Pseudo-código da função LerComando();

```
Void LerComando(){
```

//variável comando armazena os caracteres

//inicialmente comando = "" -> string vazia

Ler caractere e armazenar na variável carac;

Se o usuário digitou algo no terminal: //carac != -1

Concatenar as variáveis comando e carac; //comando.concat(carac)

}

Pseudo-código da função decodComando();

```
Void decodComando(){
       Se houver na string comando o caractere "*" que indica fim de string:
               //Início do tratamento das funções
               Se comando == "RETVEL*":
                      Printar no terminal serial a mensagem "VEL: X RPM";
               Se comando == "PARA*":
                      Printar no terminal serial a mensagem "OK PARA";
               Se comando == "EXAUST*":
                      Printar no terminal serial a mensagem "OK EXAUST";
               Se comando == "VENT*":
                      Printar no terminal serial a mensagem "OK VENT";
               //Tratamento da função VEL XXX*
               //A string "VEL XXX*" deve ter 4 caracteres antes do parâmetro: "V", "E", "L" e " "
               //A string "VEL XXX*" deve obrigatoriamente possuir após o espaço 3 números
               Se o próximo caractere depois do espaço for "*":
                      //"VEL *"
                      //Falta o parâmetro de velocidade
                      Printar no terminal serial a mensagem "ERRO: PARAMETRO AUSENTE";
               Se a partir do caractere espaço houver um número de caracteres diferente de 4:
                      Printar no terminal serial a mensagem "ERRO: COMANDO INEXISTENTE";
               Senão:
                      Se o parâmetro numérico XXX >= e XXX <= 100
                              Converter para inteiro os 3 caracteres correspondentes a velocidade
                              na função "VEL XXX*";
                              Printar no terminal serial a mensagem "OK VEL XXXX";
                      Senão:
                              Printar no terminal serial a mensagem "ERRO: PARAMETRO
```

INCORRETO";

Se não houver na string comando o caracter "*" que indica fim de string:

Printar no terminal serial a mensagem "ERRO: COMANDO INEXISTENTE";

Resetar a variável comando;

}