

```

1  /* ***** */
2  /* */
3  /* Nome do arquivo:      aquecedorECooler.c */
4  /* */
5  /* Descricao:      Arquivo contendo a implementacao */
6  /*      das funcoes de interface do microcontrolador */
7  /*      com a resistencia de aquecimento e cooler do kit */
8  /* */
9  /* Autores:      Gustavo Lino e Giacomo Dollevedo */
10 /* Criado em:      21/04/2020 */
11 /* Ultima revisao em:      29/07/2020 */
12 /* ***** */
13
14 /* REVISÃO: */
15 /* ALTERADO PARA "&=" no UP_COUNTING, e sua mascara no board.h */
16 /* ADICIONADO DISABLE_COUNTER */
17 /* ALTERADO PARA "&=" no EDGE_ALIGNED, e sua mascara no board.h */
18 /* ADICIONADO UM CLEAR PARA "TPM_CNT" na inicializacao */
19 /* ADICIONADA UMA FUNCAO PARA RESETAR O "TPM_CNT" (PWM_clearCounter) */
20 /* ADICIONADO "CLEAR_16" no board.h */
21 /* ALTERADAS AS MASCARAS PARA "CLOCK_DIVIDER" no board.h */
22 /* ALTERADO PARA "&=" no CLOCK_DIVIDER */
23
24
25 #include "board.h"
26 #include "aquecedorECooler.h"
27
28
29 /* ***** */
30 /* Nome do metodo:      PWM_init */
31 /* Descricao:      Inicializa os registradores para funcionamento do PWM */
32 /*      entre 5 e 20Hz */
33 /* */
34 /* Parametros de entrada:      n/a */
35 /* */
36 /* Parametros de saida:      n/a */
37 /* ***** */
38 void PWM_init(void){
39
40
41     /* Liberando o Clock para o timer/pwm */
42     SIM_SCGC6 |= TPM1_CLOCK_GATE;
43
44     /* Divisor pro clock */
45     TPM1_SC |= CLOCK_DIVIDER_64;
46
47     /* Selecao do clock de 32kHz */
48     /* MCGIRCLK == internal reference clock */
49     SIM_SOPT2 |= MCGIRCLK_SELECT;
50
51
52     /* Desabilitando o LPTPM Counter para poder alterar o modo de contagem */
53     TPM1_SC &= DISABLE_COUNTER;
54
55     /* Modo de up-counting */
56     TPM1_SC &= PWM_UP_COUNTING;
57
58     /* Incrementa a cada pulso */
59     TPM1_SC |= PWM_EVERY_CLOCK;
60
61     /* Modulo configurado para 49 (chegar numa freq de 10Hz) */
62     /* Portanto, conta ate 50 (0 a 49) */
63     TPM1_MOD |= 0x0031;
64
65     /* Configurando modo Edge Aligned PWM e High True Pulses nos canais 0 e 1 */
66     TPM1_C0SC &= EDGE_ALIGNED_HIGH_TRUE;

```

```

67     TPM1_C1SC &= EDGE_ALIGNED_HIGH_TRUE;
68
69     /*DUTY CYCLE 50%*/
70     /*Inverte o sinal apos contar 25 vezes*/
71     TPM1_C0V |= 0x0019;
72     TPM1_C1V |= 0x0019;
73
74     TPM1_CNT &= CLEAR_16;
75
76     coolerfan_init();
77     heater_init();
78
79
80 }
81
82
83 /* ***** */
84 /* Nome do metodo:      PWM_clearCounter */
85 /* Descricao:          Reseta o contador TPM1_CNT para nao haver overflow */
86 /* */
87 /* Parametros de entrada:  n/a */
88 /* */
89 /* Parametros de saida:    n/a */
90 /* ***** */
91 void PWM_clearCounter(void){
92
93     if(TPM1_CNT >= 0x7FFF)
94         TPM1_CNT &= CLEAR_16;
95
96 }
97
98 /* ***** */
99 /* Nome do metodo:      coolerfan_init */
100 /* Descricao:          Configura a liberacao do sinal PWM no pino PTA13 */
101 /* */
102 /* Parametros de entrada:  n/a */
103 /* */
104 /* Parametros de saida:    n/a */
105 /* ***** */
106 void coolerfan_init(void){
107
108     SIM_SCGC5 |= PORTA_CLOCK_GATE;
109
110     PORTA_PCR13 |= MUX_ALT3;
111
112 }
113
114 /* ***** */
115 /* Nome do metodo:      heater_init */
116 /* Descricao:          Configura a liberacao do sinal PWM no pino PTA12 */
117 /* */
118 /* Parametros de entrada:  n/a */
119 /* */
120 /* Parametros de saida:    n/a */
121 /* ***** */
122 void heater_init(void){
123
124     SIM_SCGC5 |= PORTA_CLOCK_GATE;
125
126     PORTA_PCR12 |= MUX_ALT3;
127 }
128
129
130 /* ***** */
131 /* Nome do metodo:      coolerfan_PWMDuty */
132 /* Descricao:          Configura o Duty Cycle do PWM para o cooler */
133 /* */

```

```

134  /* Parametros de entrada:  fCoolerDuty -> valor entre 0 e 1 indicando o Duty Cycle */
135  /*                               */
136  /* Parametros de saida:    n/a                               */
137  /* ***** */
138  void coolerfan_PWMDuty(float fCoolerDuty){
139
140      unsigned char ucDuty = 0;
141
142      if(0 <= fCoolerDuty && 1 >= fCoolerDuty){
143          ucDuty = 50*fCoolerDuty;
144      }
145
146      else{
147          ucDuty = 0x0019;
148      }
149
150      TPM1_C1V &= CLEAR_16;
151      TPM1_C1V |= ucDuty;
152
153  }
154
155  /* ***** */
156  /* Nome do metodo:        heater_PWMDuty                      */
157  /* Descricao:             Configura o Duty Cycle do PWM para o cooler          */
158  /*                               */
159  /* Parametros de entrada:  fHeaterDuty -> valor entre 0 e 1 indicando o Duty Cycle */
160  /*                               */
161  /* Parametros de saida:    n/a                               */
162  /* ***** */
163  void heater_PWMDuty(float fHeaterDuty){
164
165      unsigned char ucDuty = 0;
166
167      if(0 <= fHeaterDuty && 1 >= fHeaterDuty){
168          ucDuty = 50*fHeaterDuty;
169      }
170
171      else{
172          ucDuty = 0x0019;
173      }
174
175      TPM1_C0V &= CLEAR_16;
176      TPM1_C0V |= ucDuty;
177
178  }

```