



Máster en Ingeniería

Informática

# SISTEMAS EMPOTRADOS Y UBICUOS

|  |
| --- |
| PROYECTO |
| Data logger con FRDM K64F y Basic Shield |

|  |  |
| --- | --- |
| Docentes: |  |
| Alejandro Merino |  |
| Dpto. de Ingeniería Electromecánica  Área de Ingeniería de Sistemas y Automática |  |
| Alumnos:  Antonio Pérez Trapero | [Apt1003@alu.ubu.es](mailto:Apt1003@alu.ubu.es) |
| José Ignacio Huidobro del Arco | [Jhd1001@alu.ubu.es](mailto:Jhd1001@alu.ubu.es) |
| Antón Epikhin | [Aex0022@alu.ubu.es](mailto:Aex0022@alu.ubu.es) |
| Versión 1.0  Fecha 16/03/2019 19:56 |  |

|  |
| --- |
| Índice de contenidos |
|  |

Contenido

[SISTEMAS EMPOTRADOS Y UBICUOS 1](#_Toc3115681)

[Actividad 1. 3](#_Toc3115682)

[Actividad 2. 3](#_Toc3115683)

[diferencias observadas con una prioridad y la contraria 4](#_Toc3115684)

[planificador no expropiativo. ¿Qué diferencias aparecen? 4](#_Toc3115685)

[Actividad 3. 4](#_Toc3115686)

[Actividad 4. 5](#_Toc3115687)

[Actividad 5. 6](#_Toc3115688)

# Enunciado

Se desea registrar la información que recibe la placa FRDM K64F y almacenarla en una tarjeta SD para su consulta y análisis posterior.

Se remite a lo descrito en la propuesta de proyecto de la asignatura.

# Componentes utilizados

A continuación se describen los distintos componentes utilizados, así como sus características más relevantes para el trabajo a realizar y el alumno que lo ha incluido, configurado y programado.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre | Tipo | Alumno | Característica de la placa |
| TmDt\_H1 | TimeDate | Jhd1001 | Periodic Interrupt: FTM0\_MOD |
| Uso | Permite establecer y consultar la fecha y la hora almacenada en la placa | |
| Características | Recolución de 25 ms.  Uso de métodos GetTime y SetTime | |
| UTIL\_H1 | Utility | Jhd1001 |  |
| Uso | Permite utilizar funciones comunes de formateo de números a cadenas, concatenarlas, etc. | |
| Características |  |  |
| AD\_H1 | ADC | Jhd1001 | A/D converter: ADC0 |
| Uso | Controla el pontenciometro 1 encargado de dividir o multiplicar por 2 la frecuencia de muestreo de los sensores | |
| Características | Conversion time: 4.80 micros. Métodos MeasureChan y GetValue16 | |
| TI\_H1 | TimerInt | Jhd1001 | Periodic Interrupt: FTM1\_MOD |
| Uso | Timer que lanza una medición del potenciómetro | |
| Características | Interrupt period: 25 ms |  |
| EInt\_H1 | ExtInt | Jhd1001 | Pin: PTB23 |
| Uso | Controla el pulsador D4[[1]](#footnote-1) | |
| Características | Generate interrupt on: both edges. Métodos: GetVal | |
| FC16-H1 | FreeCntr16 | Jhd1001 | Periodic Interrupt: FTM2\_MOD |
| Uso | Se utiliza para controlar el tiempo de pulsación del pulsador D4 (D12 en el enunciado) | |
| Características | Resolution: 25 ms. Métodos: Reset y GetTimeMS | |
| AS\_H1 | AsynchroSerial | Jhd1001 | RxD: PTB16  TxD: PTB17 |
| Uso | Componente que permite comunicarse con el usuario por el puerto serie/USB para que introduzca la hora del sistema | |
| Características | Channel: UART0, Interrupt service activado, Input buffer size: 5, Output buffer size: 28, Paridad: none, Width: 8 bits, Stop bit: 1, Baud rate: 9600 | |
|  |  |  |  |

# Main.c

El fichero main.c contiene el software de inicialización del programa y el bucle principal en funciones en modo polling.

En la cabecera se definen los ficheros de cabecera:

#include "stdio.h"

#include "JHA.h"

Ya en el bloque principal de la función, se ejecutan una serie de funciones de inicialización de componentes que detallaremos más adelante:

JHA\_Run();

Y, si fuera necesario, se establece un bucle infinito para su funcionamiento en modo polling:

for (;;) {}

# Events.c

En este fichero se define el código en respuesta a eventos a través de interrupciones que le llegan al sistema.

Organizándolas por el programador:

## Código de componentes de JHA

* TI\_H1\_OnInterrupt: Cada 25 ms mide el potenciómetro (Canal 0). Llama a la función AD\_H1\_MeasureChan(FALSE, 0);
* AD\_H1\_OnEnd: Interrupción del potenciómetro, medida disponible. Llama a la función JHA\_Factoriza();
* EInt\_H1\_OnInterrupt: Interrupción del pulsador D4, cuando se pulsa o cuando se suelta. Llama a la función JHA\_SetHora();
* AS\_H1\_OnFullRxBuf: El buffer de recepción en el componente de comunicación asíncrona AS\_H1, se ha llenado. Se ejecuta JHA\_OnFullRxBuf();

# Funciones de inicialización

## JHA\_Run()

Inicializa el reloj interno al momento 00:00:00, el factor de frecuencia a 1.0 y el flag para recibir caracteres por el puerto serie a FALSE:

void JHA\_Run(void) {

TmDt\_H1\_SetTime(0,0,0,0);

factor = 1.0;

recibir = FALSE;

}

# Funciones de tratamiento

Este es el grupo de funciones que programan el comportamiento general del programa. También las detallaremos organizadas por programador.

## Código de JHA

Disponibles en el fichero JHA.c son llamadas desde funciones de interrupción o desde otras funciones, del propio programador o de otros.

### char \* getHora(void)

Proporciona la hora del sistema en un formato texto ajustado a los requerimientos del proyecto.

### void JHA\_Factoriza(void)

Calcula el factor que hay que aplicar a la periodicidad de las medidas. Los valores posibles son:

* 0.5 si el potenciómetro p = 0 o p < 32767 y va creciendo
* 1.0 si p < 32767 cuando va decreciendo, si p = 32767 o si p > 32767 cuando va creciendo
* 2.0 si p = 65535 o si p > 32767 cuando va decreciendo

En primer lugar se obtiene el valor del potenciómetro:

word valores;

AD\_H1\_GetValue16(&valores);

A cotinuación, se calcula el factor que se almacena en una variable global

if (valores==0) factor = 0.5;

else if (valores==32767) factor = 1.0;

else if (valores==65535) factor = 2.0;

else if (valores < 32767 && factor == 2.0) factor = 1.0;

else if (valores > 32767 && factor == 0.5) factor = 1.0;

else factor = factor;

### double getFactor(void)

Devuelve el valor del factor calculado siempre que se mueva el potenciómetro

### void JHA\_SetHora(void)

Trata el establecimiento de la hora mediante el pulsador D4.

Cuando se presiona D4, se resetea el contador FC16\_H1:

if (EInt\_H1\_GetVal()) {

FC16\_H1\_Reset();

}

Si se suelta el pulsador, y el tiempo transcurrido es más de 2 segundos, se solicita la hora.

else {

// se obtiene el valor del contador

FC16\_H1\_GetTimeMS(&time);

if (time>=2000) { // si han pasado más de 2000 ms

// se limpian los buffers

AS\_H1\_ClearTxBuf();

AS\_H1\_ClearRxBuf();

// se manda mensaje a la terminal

while (AS\_H1\_SendBlock(mensaje, strlen(mensaje),&env)!=ERR\_OK) {}

// y se activa la recepción por interrupción

recibir = TRUE;

}

}

### void JHA\_OnFullRxBuf()

Trata la interrupción de llenado del buffer de entrada. Se produce cuando se han tecleado 5 caracteres (tamaño del buffer de entrada) en el terminal. Su funcionalidad solo se ejecutará cuando el flag recibir es TRUE, por lo que, previamente, se debe haber ejecutado la función JHA\_SetHora explicada anteriormente.

Se comienza obteniendo los datos desde el buffer:

// carga en datos el contenido del buffer

AS\_H1\_RecvBlock((byte\*)&datos, sizeof(datos), &Recibido);

A continuación, se adaptan los caracteres recibidos al formato adecuado de la hora:

// transforma lo tecleado en la hora

parseHora(&datos, &hora);

Establece el reloj del sistema con la hora recibida

// y establece la hora del sistema

TmDt\_H1\_SetTime(hora.Hour, hora.Min, hora.Sec, hora.Sec100);

Se desactiva el flag para que no se vuelva a tratar lo recibido desde el terminal

// desactiva la recepción evitando que nuevas pulsaciones cambien

// indeseadamente la hora

recibir = FALSE;

Y se envía un mensaje confirmando el cambio de hora

// y emite un mensaje de que la hora ha sido cambiada.

while (AS\_H1\_SendBlock(mensaje2, strlen(mensaje2),&env)!=ERR\_OK) {}

### void parseHora(char \*datos, TIMEREC \*hora)

Adapta los datos recibidos como cadena de caracteres en formato hh:mm al tio de datos TIMEREC que maneja las funciones del reloj del sistema.

Se forma la subcadena con la hora y se convierte a entero

char h[] = {datos[0],datos[1],'\0'};

hora->Hour = atoi(h);

Se forma la subcadena con los minutos y se convierte a entero

char m[] = {datos[3],datos[4],'\0'};

hora->Min = atoi(m);

Se asigna el valor 0 a segundos y milisegundos

hora->Sec = 0;

hora->Sec100 = 0;

1. Se ha utilizado el pulsador D4 en lugar del propuesto D12 porque en la placa de pruebas, no funcionaba dicho pulsador, es posible que por un defecto del mismo. [↑](#footnote-ref-1)