Respostas \_Teoricas\_2024

1. O espaço de endereçamento num sistema computacional refere-se à gama de endereços de memória que o sistema pode aceder. Esses mesmos endereços são normalmente usados para identificar e localizar os bytes de dados na memória do computador.
2. Decodificação de endereço.
3. a) Cada endereço contém 1 byte;

b) Cada endereço contém 1 bit;

c) Cada endereço contém 1 word (4 bytes).

1. a) Data Bus é o barramento onde os dados caminham quer venham do CPU ou para o CPU;

b) Address Bus é o barramento que identifica qual o endereço ao qual o CPU quer aceder;

c) Control Bus é o barramento que indica qual a operação ou instrução que está/quer que seja feita.

1. Address Bus.
2. Control Bus.
3. O cross-compiler é o compilador que traduz o código produzido pelo host em código executável para o microcontrolador.
4. Bootloader é um programa que reside sempre no microcontrolador (permanentemente na memória) e que apenas disponibiliza funções básicas de transferência e execução de programas. Não disponibiliza debug e lê informação do porto de comunicação e escreve na memória Flash.
5. a) A arquitetura de um microcontrolador é muito menos complexa do que a arquitetura de um sistema computacional;

b) A frequência de trabalho de um microcontrolador é bastante inferior ao da frequência de um CPU de um sistema computacional;

c) A disponibilização de periféricos de um microcontrolador é bastante maior do que de um sistema computacional;

d) O custo de um microcontrolador é inferior ao sistema computacional;

e) A energia consumida por um microcontrolador é inferior ao sistema computacional;

f) Relativamente aos campos de aplicação, o microcontrolador uma vez que é usado para tarefas específicas, tem um menor número de aplicações.

1. É um sistema computacional especializado que executa apenas tarefas pré-definidas e com recursos disponíveis limitados. Tem um custo inferior a um sistema computacional. Pode ser implementado com base num microcontrolador e tem diversos exemplos de aplicação.
2. O microcontrolador é baseado numa arquitetura de Harvard, em que existem dois espaços de endereçamento independentes (um para o programa e outro para dados), o programa não pode ler dados da memória de instruções e o CPU não pode ler instruções da memória de dados. Em termos de memória o sistema usa a memória Flash e a memória RAM.
3. a) Configura o módulo de operação dos pinos I/O como entrada ou saída;

b) É usado para escrever os valores dos pinos (portos) configurados como saída;

c) É usado para ler os valores dos pinos (portos) configurados como entrada.

1. a) Não;

b) Sim;

c) RD\_PORT.

1. a) Sim;

b) RD\_TRIS.

1. a) Saída uma vez que está a 0;

b) Escrita de um valor no porto de saída.

1. a) Entrada uma vez que está a 1;

b) Leitura de um valor no porto de entrada.

1. Um flip-flop.
2. Tem o objetivo de permitir a leitura do estado atual dos pinos de entrada de forma estável e sincronizada.
3. .
4. A sua designação é I/O Module.
5. São realizadas duas tarefas, polling e interrupção. Polling consiste no facto do CPU ter de esperar que o periférico esteja disponível para a troca de informações sendo que esta espera é efetuada num ciclo de verificação da informação de status do periférico. A interrupção em que o CPU está a fazer as suas tarefas até que recebe a sinalização do periférico a dizer que está pronto para a troca de informação, assim que o CPU estiver pronto ele assume o controlo desta troca.
6. Polling.
7. A parte que interage entre o CPU e o periférico.
8. a) Porta Tri-State;

b) De modo a diminuir o ruído.

1. a) Relativamente ao sistema de interrupções do PIC32, podemos ter dois modos de interrupções, as interrupções geradas por software onde o CPU usa polling para saber quando a interrupção é gerada ou então interrupção por hardware;

b) A interrupção por hardware gera um sinal que um dos periféricos gera para sinalizar o CPU de que existe um pedido de interrupção;

c) Cada periférico tem atribuído a si uma prioridade fixa ou seja, no caso de haver 2 ou mais linhas de interrupção ativas simultaneamente, o CPU atende em 1º lugar a de mais alta prioridade.

1. a) Prólogo é o conjunto de instruções que salvam os registos necessários antes de entrar na função de atendimento à interrupção;

b) Epílogo é o conjunto de instruções de que repõem os valores corretos dos registos guardados antes de ser iniciado o atendimento à interrupção.

1. O overhead é o número de ciclos de relógio que o CPU gasta a fazer o epílogo e o prólogo de cada rotina de serviço à interrupção. Existe para saber quantas instruções é que a RSI tem verdadeiramente para atender e tratar da interrupção.
2. Overhead = 20 ciclos de relógio / 2 CPI = 10 instruções

ISR (instruction service routine) = 40 instruções

Rotina = Overhead + ISR = 50 instruções

5 MIPS = 5M

Frequência = 5M / 50 = 10^5 rotinas = 100kHz

1. Rotina \* Frequência = MIPS (instruções por segundo)

Overhead = 75 / 2.5 = 30 instruções

Frequência = 200 kHz

16 MIPS = 16M

(ISR + 30) \* 200k = 16M ⬄

⬄ 200k ISR + 6M = 16M ⬄

⬄ 200k ISR = 10M ⬄

⬄ ISR = 50 instruções

1. Overhead = 75 / 3 = 25

Frequência = 500kHz

33.3 MIPS = 33.3M

(ISR + 25) \* 500k = 33.3M ⬄

⬄ 500k ISR + 12.5M = 33.3M ⬄

⬄ 500k ISR = 20.8M ⬄

⬄ ISR = 41.6 instruções

1. ISR = 70 instruções

Frequência = 50kHz

5 MIPS = 5M

(70 + Overhead) \* 50k = 5M ⬄

⬄ 3.5M + 50k Overhead = 5M ⬄

⬄ 50k Overhead = 1.5M ⬄

⬄ Overhead = 30 instruções

1. 40 MIPS = 40M

Overhead = 40 / 2 = 20 instruções

ISR = 20 instruções

Rotina = 20 + 20 = 40 instruções

40 \* Frequência = 40M ⬄

⬄ Frequência = 1MHz

1. a) Os periféricos ficam ligados em cadeia, cada um tem um Interrupt Acknowledge IN e um Interrupt Acknowledge OUT. O OUT está ligado ao IN do próximo periférico, este apenas fica ativo se o periférico em questão não tiver gerado nenhum Interrupt. O primeiro a receber um Interrupt Acknowledge que tenha feito requerido a interrupção vai responder com o seu vetor, sendo esta a interrupção que vai ser executada ou seja, a ordem de colocação dos periféricos na cadeia, relativamente ao CPU, determina a sua prioridade;

b) Interrupt Acknowledge.

1. Genericamente, o procedimento de identificação da fonte de interrupção num esquema de interrupções vetorizadas em que os periféricos estão organizados numa cadeia daisy chain é o seguinte:

- Quando o CPU deteta o pedido de interrupção ("Ireq") e está em condições de o atender ativa o sinal "Interrupt Acknowledge", ("Inta");

- O sinal "Inta" percorre a cadeia até ao periférico que gerou a interrupção;

- O periférico que gerou a interrupção coloca o seu identificador (vetor) no barramento de dados e bloqueia a propagação do sinal "Interrupt Acknowledge";

- O CPU lê o vetor e usa-o como índice da tabela que contém os endereços das RSI ou instruções de salto para as RSI.

1. Daisy Chain.
2. O CPU vai ler o registo status de cada um dos periféricos para determinar qual dos periféricos requisitou a interrupção.
3. No modo bloco, o CPU envia um comando ao controlador do disco (DiskCtrl) para leitura de um dado setor, número de palavras. Em seguida, o CPU programa o DMA, indicando o endereço inicial da zona de dados a transferir (no controlador do disco), o endereço inicial da zona de destino (na memória) e o número de palavras a transferir. Após programar o DMA, o CPU pode prosseguir com as outras tarefas.

Quando o DiskCtrl conclui a leitura da informação solicitada e a armazena na zona de memória interna, ele ativa o sinal Dreq do DMA, indicando que a informação está pronta para ser transferida. O DMA, por sua vez, solicita autorização ao CPU para se tornar o bus master, ativando o sinal BusReq e aguardando.

Assim que possível, a CPU coloca os seus barramentos em alta impedância e concede permissão ao DMA para assumir o controlo, ativando o sinal BusGrant. O DMA, então, ativa o sinal Dack, e o DiskCtrl responde desativando o sinal Dreq.

O DMA inicia a transferência, lendo do endereço de origem para um registo interno e escrevendo do registo interno para o endereço de destino, enquanto incrementa endereços e o número de palavras transferidas. Durante esta fazer, a CPU fica impedida de aceder à memória de dados.

Quando o DMA conclui a transferência, ele desativa o sinal Dack, cede o controlo dos barramentos (de dados, endereços e controlo) para entradas, desativa o sinal BusReq e ativa o sinal de interrupção.

A CPU, ao detetar a desativação do BusReq, desativa o sinal BusGrant e retoma o uso dos barramentos. Em seguida, assim que possível, a CPU atende à interrupção gerada elo DMA.

1. Gerar uma interrupção para ser atendida pelo CPU.
2. O sinal BusGrant tem a finalidade de alertar o DMA que o CPU já acabou as suas tarefas e conceder-lhe (ao DMA) autorização para se tornar o bus master e controlar os barramentos do sistema durante uma transferência de dados.
3. No modo cycle Stealing o DMA aproveita os ciclos de relógio em que o CPU necessita do acesso ao bus master para ir transferindo parcialmente os seus dados.
4. Bloco: O DMA assume o controlo dos barramentos até todos os dados terem sido transferidos;

Burst: O DMA transfere até atingir o número de palavras pré-programado ou até o periférico não ter mais informação pronta para ser transferida.

1. DMA não dedicado, a funcionar em modo bloco, em que o bus cycle é realizado em 1 ciclo de relógio. Calcular o tempo necessário para efetuar a transferência de um bloco de dados.

a) Bloco de Words = 512 words

T = 1 / Frequência = 1 / 500M = 2 ns

Bits das Words = 32 bits

Bits do Controlador = 32 bits

Tempo Necessário = Bloco de Words \* 2 \* T \* (Bits das Words / Bits do Controlador) = 512 \* 2 \* 2 \* (32 / 32) = 2048 \* 1 = 2048 ns

b) Bloco de Words = 512 words

T = 1 / Frequência = 1 / 1G = 1 ns

Bits das Words = 32 bits

Bits do Controlador = 16 bits

Tempo Necessário = Bloco de Words \* 2 \* T \* (Bits das Words / Bits do Controlador) = 512 \* 2 \* 1 \* (32 / 16) = 1024 \* 2 = 2048 ns

c) Tempo Necessário = 1024 ns

d) Tempo Necessário = 8192 ns

1. DMA não dedicado, a funcionar em modo bloco, em que o bus cycle é realizado em 2 ciclos de relógio.

a) Bloco de Words = 1024 words

T = 1 / Frequência = 1 / 1G = 1 ns

Bits das Words = 32 bits

Bits do Controlador = 32 bits

Tempo Necessário = Bloco de Words \* 2 \* 2T \* (Bits das Words / Bits do Controlador) = 1024 \* 2 \* (2 \* 1) \* (32 / 32) = 4096 \* 1 = 4096 ns

b) Tempo Necessário = 32768 ns

c) Tempo Necessário = 2048 ns

d) Tempo Necessário = 16384 ns

1. DMA dedicado, a funcionar em modo bloco, em que o bus cycle é realizado em 1 e 2 ciclos de relógio.

Apenas será necessário dividir por dois os resultados obtidos anteriormente.

1. DMA não dedicado, a funcionar em modo cycle-stealing, em que o bus cycle é realizado em 2 ciclos de relógio e o tempo mínimo entre operações elementares é 1 ciclo de relógio. Calcular o tempo mínimo necessário para efetuar a transferência de um bloco de dados.

a) Bloco de Words = 512 words

T = 1 / Frequência = 1 / 250M = 4 ns

Bits das Words = 32 bits

Bits do Controlador = 32 bits

Tempo Mínimo = Bloco de Words \* (Bits das Words / Bits do Controlador) \* (2T + T + 2T + T) = 512 \* (32 / 32) \* (2 \* 4 + 4 + 2 \* 4 + 4) = 122884 ns = 12,28 us

b) Tempo Mínimo = 6144 ns

c) Tempo Mínimo = 24 us

1. Determinar o número de bus cycles necessários para efetuar uma transferência por um controlador de DMA dedicado a funcionar em modo bloco.
2. T = 1 / 100 M = 10ns

1 TBC = 1 Ciclo

2 TBC + ­­1 TBC + 2 TBC + 1 TBC = 60 ns

60 ns / 4 = 15 ns

Frequência = 1 / 15 ns = 66.6 MHz

1. a) T = 1 / Frequência = 1 / 120M = 8.3 ns

2 TBC + ­­4 TBC + 2 TBC + 4 TBC = 100 ns

100 ns / (32 / 8) = 25 ns

Frequência = 1 / 25 ns = 40 MHz

b) T = 1 / Frequência = 1 / 80 M = 12.5 ns

2 TBC + ­­6 TBC + 2 TBC + 6 TBC = 200 ns

200 ns / (32 / 8) = 50 ns

Frequência = 1 / 50 ns = 20 MHz

c) T = 1 / Frequência = 1 / 120 M = 8.3 ns

2 TBC + 4 TBC + 2 TBC + 4 TBC = 100 ns

100 ns / (16 / 8) = 50 ns

Frequência = 1 / 50 ns = 20 MHz

d) T = 1 / Frequência = 1 / 200 M = 5 ns

1 TBC + 1 TBC + 1 TBC + 1 TBC = 20 ns

20 ns / (16 / 8) = 10 ns

Frequência = 1 / 10 ns = 100 MHz

1. DMAC não dedicado de 32 bits, a funcionar a 100 MHz. São necessários 2 ciclos de relógio para efetuar uma operação de leitura ou escrita (isto é 1 bus cycle é constituído por 2 ciclos de relógio).

a) Determinar a taxa de transferência desse DMAC, em modo bloco.

T = 1 / 100 M = 10 ns

2T = 20 ns

20 / (32 / 8) = 5 ns

Frequência = 1 / 5ns = 200 MHz

b) Determinar a taxa de transferência desse DMAC, em modo cycle-stealing e um tempo mínimo entre operações elementares de 1 ciclo de relógio (“fetch”, 1T mínimo, “deposit”, 1T mínimo).

T = 1 / 100 M = 10 ns

T + T + T + T = 40 ns

40 / (32 / 8) = 10 ns

Frequência = 1 / 10ns = 100 MHz

c) Os resultados serão os mesmo.

1. f1out = f1in / k1

f1out = f2in

f2out = f2in / k2

f1in = k1 \* k2 \* f2out

1. O duty cycle (ciclo de trabalho) de um sinal digital periódico é a proporção do tempo durante o qual o sinal está num estado ativo (normalmente alto ou 1) em relação ao período total do sinal. Em outras palavras, é a fração do período em que o sinal está no seu estado ativo. Por exemplo, se um sinal tem um período de 10 milissegundos e está ativo por 2 milissegundos dentro desse período, então o ciclo de trabalho desse sinal é de 20%. Alguns exemplos de aplicação são o controlo de velocidade de motores, o controlo de potência, a modulação de largura de pulso (pwm), etc.
2. fin / fout = k + 1

fout = fin / (k + 1)

a) fout = 20M / (1999 + 1) = 10kHz

T = 1 / 10k = 100 us

b) fout = 40M / (1249 + 1) = 32kHz

T = 1 / 32k = 31.25 us

c) T = 409 us

d) T = 539 us

1. O divisor por dois é utilizado para dividir a frequência de saída pela metade fazendo com que o duty cycle seja de 50%.
2. Período do sinal de saída:

fout(prescaler) = PBCLK / kprescaler ⬄

⬄ fout(prescaler) = 20M / 4 = 5 MHz

fout = fout(prescaler) / (PR1 + 1) ⬄

⬄ fout = 5M / (2499 + 1) = 2000 Hz

T = 1 / fout ⬄

⬄ T = 1 / 2000 = 500 us

Duty Cycle:

OCK = (duty cycle \* (PR + 1)) / 100 ⬄

⬄ 834 = (duty cycle \* (2499 + 1)) / 100 ⬄

⬄ 83400 = duty cycle \* 2500 ⬄

⬄ duty cycle = 83400 / 2500 ⬄

⬄ duty cycle = 33.36%

1. a) kprescaler = PBCLK / ((PR2 + 1) \* fout) = 50M / ((65535 + 1) \* 85) = 50M / 5570560 = 9

Como kprescaler tem de ser uma potência de 2 o valor acima mais próximo é 16.

b) fout = (PBCLK / kprescaler) / (PR2 + 1) ⬄

⬄ 85 = (50M / 16) / (PR2 + 1) ⬄

⬄ 85 \* 16 \* (PR2 + 1) = 50M ⬄

⬄ PR2 = (50M / (85 \* 16)) – 1

⬄ PR2 = 36764

1. Mesma coisa no entanto como o prescaler apenas pode ter os valores de 1, 8, 64 e 256 temos que o kprescaler = 64 e fazendo as contas, o PR2 vai ser 9191.
2. a) kprescaler = PBCLK / ((PR2 + 1) \* fout) = 40M / ((65535 + 1) \* 100) = 40M / 6553600 = 6

Como kprescaler tem de ser uma potência de 2 o valor acima mais próximo é 8.

b) PR3 = (PBCLK / (fout \* kprescaler)) - 1 = (40M / (100 \* 8)) – 1 = 49999

OC5RS = ((PR3+ 1) \* duty cycle) / 100 = ((49999 + 1) \* 25) / 100 = 12500

c) PWM = log2(PR3 + 1) = log2(49999 + 1) = 15 bits

1. PR é o PRx obviamente e o OCK o OCxRS também.

PR = (PBCLK / (fout \* kprescaler)) – 1 = (20M / (200 \* 8)) – 1 = 12499

OCK = ((PR+ 1) \* duty cycle) / 100 = ((12499 + 1) \* 25) / 100 = 3125

1. Para que fout tenha 15 ms a sua frequência tem de ser de 1 / 0,015 = 66.6 Hz

kprescaler = PBCLK / ((PR1 + 1) \* fout) = 20M / ((65535 + 1) \* 66.6) = 4.5

Como o prescaler de Timer1 apenas pode ter os valores de 1, 8, 64 e 256 temos que o kprescaler = 8.

PR1 = (PBCLK / (fout \* kprescaler)) – 1 = (20M / (66.6 \* 8)) – 1 = 37537

1. fin / fout = k + 1

fout = fin / (k + 1)

a) fout = 1 / 0,005 = 200 Hz

200 = 20M / (k + 1) ⬄

⬄ k = (20M / 200) – 1 = 99999

b) fout = 1 / 0,001 = 1 kHz

k = (25M / 1k) – 1 = 24999

c) k = 999999

1. a) T = 1 / 100k = 10 us

10 \* 216 = 655360 us

b) T = 1 / 20k = 50 us

50 \* 210 = 51200 us

c) T = 1 / 50M = 20 us

20 \* 224 = 335544320 us

1. T = 1 / 100k = 10 us

10 us = 10 \* 10-6 s

170 ms = 170 \* 10-3 s

10 \* 10-6 \* 2N = 170 \* 10-3 ⬄

⬄ N = 14

1. T = 1 / 250k = 4 us

4 us = 4 \* 10-6 s

480 ms = 480 \* 10-3 s

4 \* 10-6 \* 2N = 480 \* 10-3 ⬄

⬄ N = 17

1. fin \* 216 = 150 \* 10-3 ⬄

⬄ fin = 2.3 \* 10-6

T = 1 / (2.3 \* 10-6) = 434783 Hz = 435 kHz