

# **Parcial 1: Informática II**

Análisis y diseño.

**JOSE MIGUEL GOMEZ MONSALVE**

**ERIKA DAYANA LEÓN QUIROGA**

**DAVID AGUDELO OCHOA**

Departamento de Ingeniería Electrónica y Telecomunicaciones  
Universidad de Antioquia  
Medellín  
Febrero 2022

# Índice

<b>1. Integrado 74HC595.</b>	<b>2</b>
1.1. Características del integrado. . . . .	2
1.2. Funcionamiento. . . . .	3
1.3. Aplicaciones. . . . .	5
1.4. Uso del Circuito Integrado 74HC595. . . . .	6
<b>2. Comunicación entre Arduinos</b>	<b>8</b>
2.1. Prueba 1 . . . . .	8
2.1.1. Arduino emisor. . . . .	8
2.1.2. Conexión entre arduino emisor y receptor . . . . .	10
2.2. Prueba 2: Protocolo I2C . . . . .	11
2.3. Prueba 3: Conexión entre arduinos usando puertos digitales . . . . .	13
2.3.1. Conexión entre arduinos usando puertos digitales. . . . .	15
2.3.2. Conexión entre arduinos: Pantalla LCD . . . . .	18
<b>3. Bloque de desencriptación.</b>	<b>21</b>
3.1. Prueba 1: Integrado 74HC08 y 74HC21 (NO FUNCIONA) . . . . .	21
3.2. Prueba 2: Integrado 74HC86(XOR) 74HC04(NOT) 74HC21(AND4INPUTS) 74HC08(AND) (FUNCIONA) . . . . .	22
<b>4. Cibergrafía</b>	<b>26</b>

## 1. Integrado 74HC595.

El integrado 74HC595 hace parte de la familia de dispositivos SNx4HC59, la cual contienen un registro de desplazamiento de 8 bits de entrada en serie y salida en paralelo, el registro de almacenamiento tiene salidas de 3 estados paralelos. Se proporcionan relojes separados para el registro de desplazamiento y el de almacenamiento. El registro de desplazamiento tiene una entrada de anulación directa (SRCLR), una entrada en serie (SER) y salidas en serie para la conexión en cascada. Tienen una amplia corriente de funcionamiento de 2 V a 6 V, y las salidas de 3 estados de alta corriente pueden controlar hasta 15 cargas LSTTL. Los dispositivos tienen un bajo consumo de 80- $\mu$ A (máximo) ICC.

### 1.1. Características del integrado.

- Entrada serial, salida paralela, o salida serial que permite la conexión en cascada de varios integrados.
- Registro de desplazamiento de 8 bits que alimenta a un registro de almacenamiento.
- Entradas de reloj separadas para el registro de desplazamiento y el de almacenamiento con activación por flanco de subida.

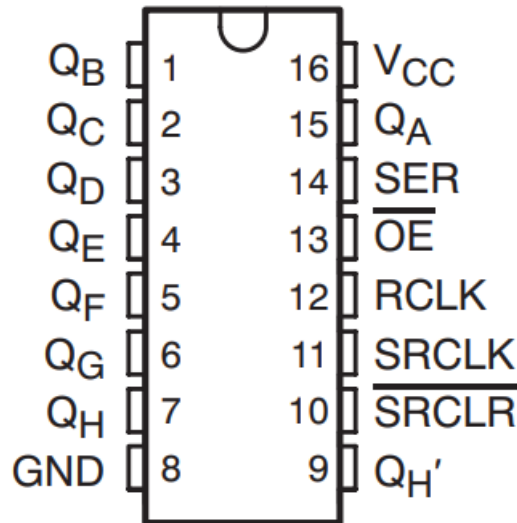


Figura 1: Integrado 74HC595.

#### Configuración de pines.

- Los pines de  $Q_B$  (pin 1) a  $Q_H$  (pin 7), añadiendo  $Q_A$  (pin 15) representan las salidas del integrado.
- $V_{CC}$  (pin 16) es la alimentación y GND (pin 8) se conecta a tierra.
- $Q_H$  (pin 9) se utiliza para conectar otro integrado 74HC595 y generar un efecto de cascada.
- El pin 14 o SER es el pin donde se envían los datos.
- $\overline{OE}$  (pin 13) llamado Output Enable, habilita las salidas y se activa con un nivel bajo, por lo cual, para que siempre esté activo se conecta a GND.

- El RCLK (pin 12) es el reloj del registro de almacenamiento y se utiliza para actualizar los datos a los pines de salida.
- El SRCLK (pin 11) es el reloj que sincroniza la carga de datos.
- El  $SR\bar{C}LR$  (pin 11) llamado Shift Register Clear, reestablece el registro de desplazamiento.

## 1.2. Funcionamiento.

El objetivo principal es pasar el número dado de un formato serial a uno paralelo. Para explicar el funcionamiento del integrado tomaremos un número cualquiera de 8 bits, este número se irá guardando bit por bit en cada uno de los cuadros que se pueden ver en la Figura 2, también podemos ver en esta misma figura que la entrada de los datos es en serie (uno por uno), y la salida de ellos es en paralelo (8 bits).

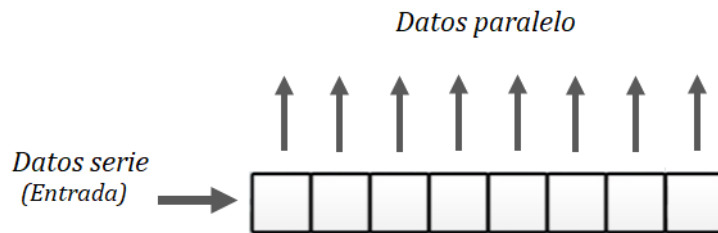


Figura 2: Representación del funcionamiento del circuito integrado 74HC595.

Para que la toma de los datos sea exitosa es necesario un reloj que por medio de pulsos, controlará en qué momento ingresa al integrado el bit presente en la entrada. Tomaremos de ejemplo la representación binaria del número 49, la cual es 00110001.

El primer paso para transformar la información que se encuentra en serie a paralelo es realizar el desplazamiento de los bits dentro del integrado iniciando por el bit más significativo (MSB por sus siglas en inglés), en nuestro ejemplo es un cero, que se encuentra presente en la entrada y que en el primer pulso del reloj ingresa a la primera posición del registro de desplazamiento. Figura 3

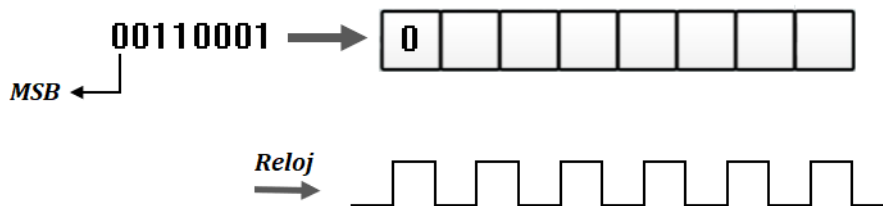


Figura 3: Entrada del MSB al integrado.

En el próximo pulso del reloj el MSB, ya dentro del integrado, se correrá una posición a la derecha en el registro de desplazamiento, mientras que el número a la derecha del MSB, en la entrada, se posicionará en la primera posición del registro de desplazamiento.

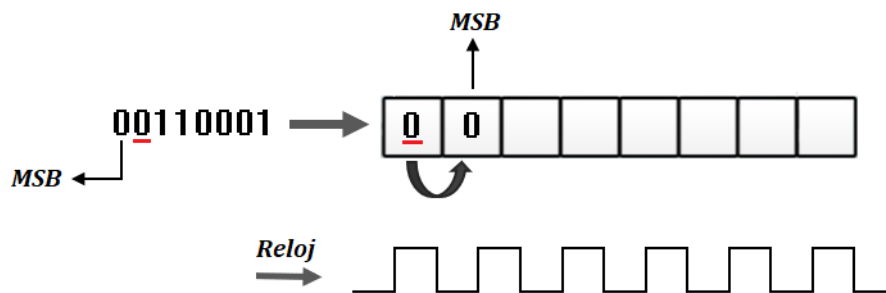


Figura 4: Desplazamiento de los bits dentro del integrado.

Este proceso se repetirá hasta que se ingrese al registro de desplazamiento el último bit del número (Figura 6).

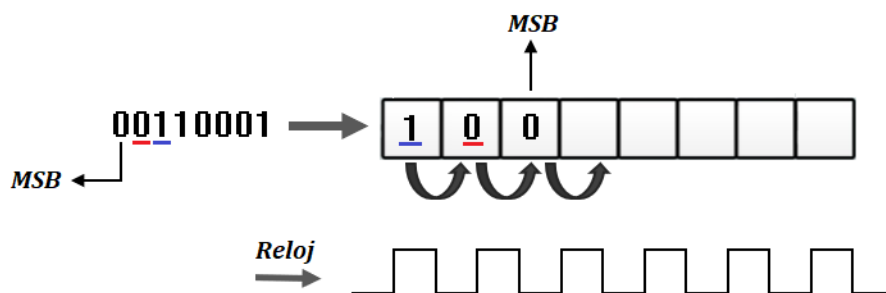


Figura 5: Desplazamiento de los bits dentro del integrado.

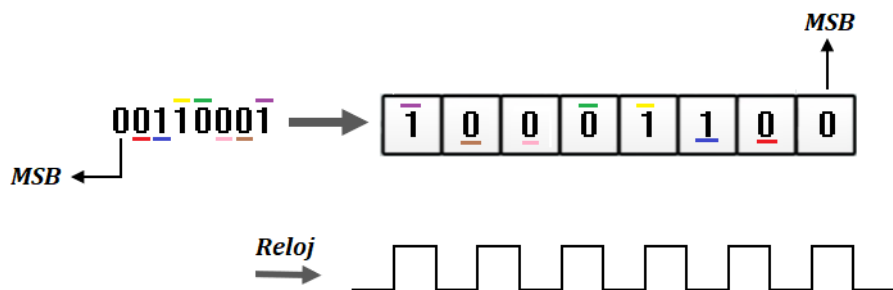


Figura 6: Registro de desplazamiento lleno. Se utilizaron colores encima o abajo de los bits para identificar fácilmente cuál es cuál en el registro de desplazamiento.

Para que las salidas no vayan cambiando mientras que el registro de desplazamiento se llena, el integrado hace uso del registro de almacenamiento y el RCLK (Rejol del registro de almacenamiento). Figura 7

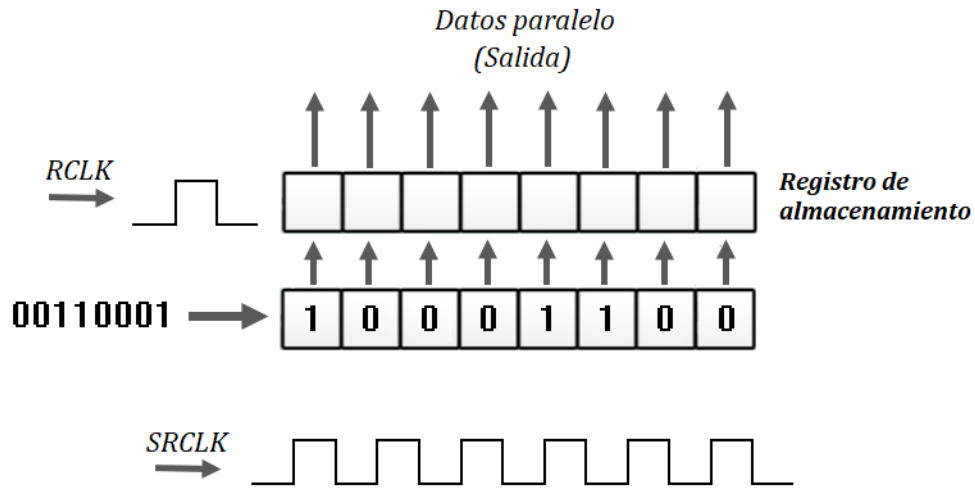


Figura 7: Representación del registro de almacenamiento.

Una vez se finalice la carga de datos en el registro de desplazamiento, con un único pulso del RCLK se cargan todos los datos del registro de desplazamiento al registro de almacenamiento y se muestran en la salida. De esta forma se alcanzará el objetivo principal, transformar los datos de entrada en serie a datos de salida paralelos.

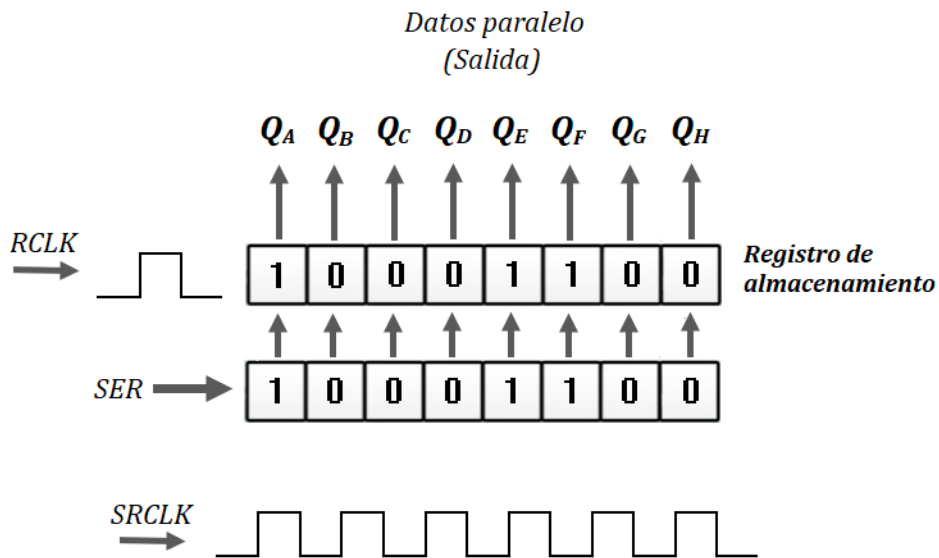


Figura 8: Representación del registro de almacenamiento.

### 1.3. Aplicaciones.

- Network switches
- Power infrastructure
- LED displays
- Servers

## 1.4. Uso del Circuito Integrado 74HC595.

- Con pulsadores:

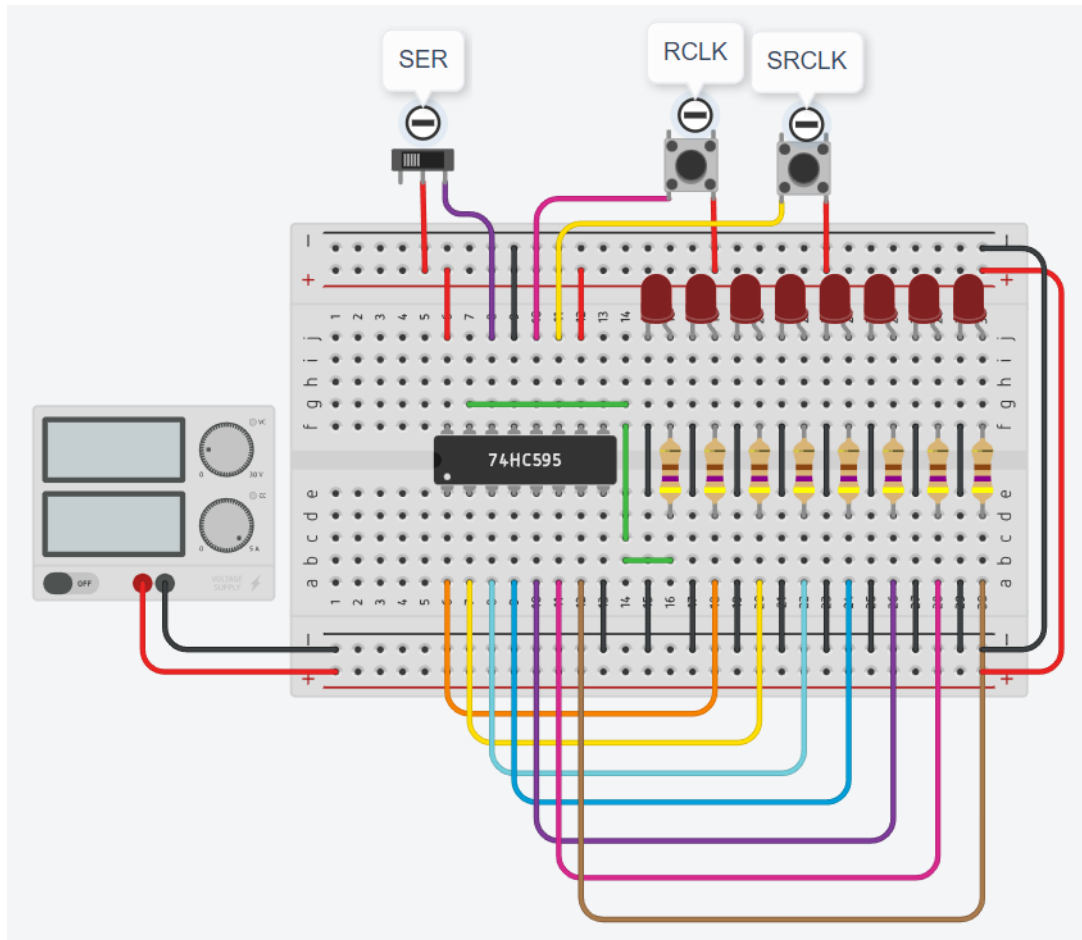


Figura 9: Circuito con integrado 74HC595 haciendo uso de pulsadores.

La simulación se puede probar utilizando el siguiente link: <https://www.tinkercad.com/things/iBjAlisXge3>

El montaje del circuito utilizando el 74HC595 realizado con pulsadores utiliza los conceptos vistos en la sección en donde se explica el funcionamiento del integrado. Se utiliza un interruptor deslizante para la entrada serial (SER), y dos pulsadores o switches que harán el trabajo de los relojes (SRCLK y RCLK). Si el interruptor deslizante está posicionado a la izquierda significa que entra un cero, si está posicionado a la derecha, es un uno. Para realizar la entrada de los datos al integrado, se desliza el interruptor del lado del dato que necesito ingresar, después de esto se hace la activación del reloj del registro de desplazamiento (SRCLK) oprimiendo el switch con este nombre una vez, de esta forma se subirá el primer dato. Para el segundo dato se realizó el mismo procedimiento: se desliza el interruptor con el nombre SER hacia el lado del dato que requiere ingresar (izquierda cero, derecha uno) y posterior a esto se oprime una vez el interruptor llamado SRCLK. Este proceso se realiza hasta que ingrese los ocho datos que puede almacenar el integrado 74HC595, cuando termine de ingresar los datos se procede a oprimir el interruptor llamado RCLK, el cuál mandará los datos almacenados en el integrado hacia las salidas, por lo que el número ingresado se verá reflejado en los LEDs incluidos en el circuito.

- Con arduino:

Durante el proceso de implementación fuimos documentando las fases y/o pasos en el desarrollo del integrado con el arduino, de lo cual tenemos la siguiente explicación:

Se define el uso de dos arduinos, montados con su respectiva placa base. **Arduino emisor:** Inicialmente se cuenta con definiciones de macros para este arduino como: TIEMPO, SER, RCLK, SRCLK, TAMAÑO. En variables tenemos la definición del arreglo donde se utiliza la función sizeof, la cual nos permite obtener la longitud de un arreglo, para lo cual toma una variable de entrada de cualquier tipo de datos y devuelve el número de bytes ocupados.

A continuación se presenta primeramente el montaje del uso del circuito integrado 74HC595 con pulsadores, pero esta vez reemplazando estos últimos con un arduino, para probar así el proceso de emisión del arduino y de recepción del integrado en conjunto.

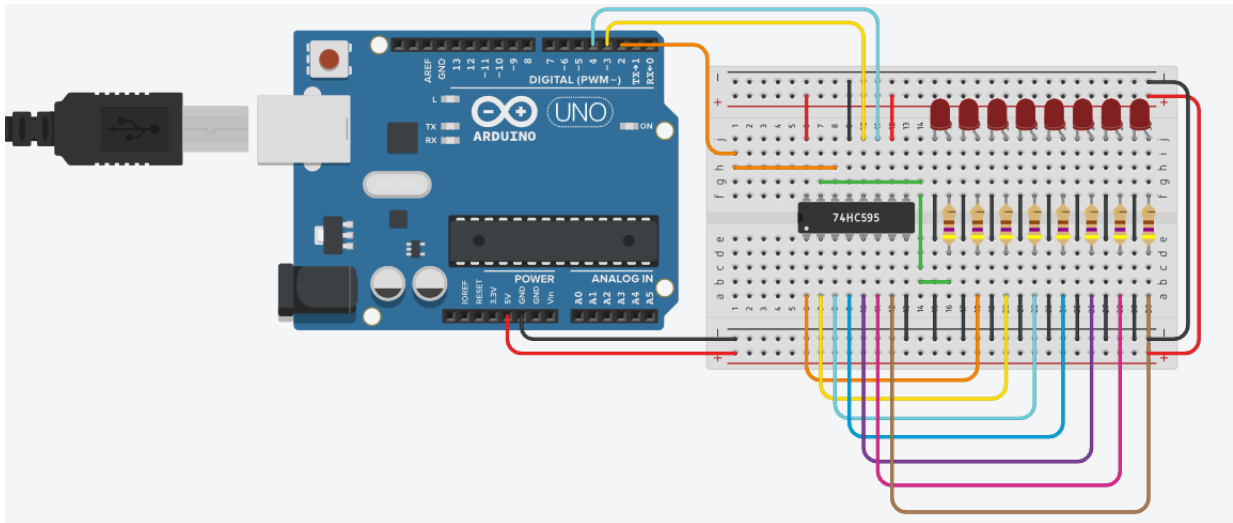


Figura 10: Circuito con integrado 74HC595 haciendo uso de un arduino.

```
1 //directivas de preprocesamiento
2 #define tiempo 2000
3 #define SER 2
4 #define RCLK 3
5 #define SRCLK 4
6
7
8 byte codigo[8]={10,255,0,49,50,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit
   unsigned number, from 0 to 255.
9 //-----
10 //prototipo de las funciones
11
12 //-----
13 //setup
14 void setup()
15 {
16     for(int i=2;i<5;i++)
17     {
18         pinMode(i, OUTPUT);
19     }
20 }
21
22 //-----
23 //loop
```



```

24 void loop()
25 {
26     for(int i=0;i<8;i++)
27     {
28         //delay(25);
29         for(int j=0;j<8;j++)
30         {
31             digitalWrite(SRCLK, LOW);
32             digitalWrite(SER, bitRead(codigo[i], j));
33             digitalWrite(SRCLK, HIGH);
34         }
35         //delay(tiempo-25);
36         delay(tiempo);
37         digitalWrite(RCLK, HIGH);
38         digitalWrite(RCLK, LOW);
39     }
40 }
41
42
43
44 }
45 //-----
46 //cuerpo de las funciones

```

## 2. Comunicación entre Arduinos

### 2.1. Prueba 1

A continuación se presenta el código y montaje de arduinos que se usaron para probar el tema de comunicación entre dos arduinos. Cabe aclarar que la implementación de estos se dio antes de las indicaciones y especificaciones de la clase del día 17 de febrero, por lo que no reflejan el futuro diseño a implementar, el cual contará con una gran participación del integrado 74HC595 y se sospecha que también del protocolo I2C para la señal de reloj.

#### 2.1.1. Arduino emisor.

código:

```

1 #define tiempo 1000
2 byte codigo[8]={1,2,3,4,5,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit unsigned
   number, from 0 to 255.
3 //-----
4 //prototipo de las funciones
5
6 //-----
7 //setup
8 void setup()
9 {
10     for(int i=2;i<11;i++)
11     {
12         pinMode(i, OUTPUT);
13     }

```

```

14 |
15 | }
16 | //-----
17 | //loop
18 | void loop()
19 | {
20 |     for(int i=0;i<8;i++)
21 |     {
22 |         digitalWrite(10, LOW);
23 |         delay(25); // Wait for 1000 millisecond(s)
24 |         for(int j=0;j<8;j++)
25 |         {
26 |             digitalWrite(j+2, bitRead(codigo[i], j));
27 |         }
28 |         delay(tiempo-25);
29 |         digitalWrite(10, HIGH);
30 |         delay(tiempo);
31 |     }
32 | }
33 |
34 | }
35 | //-----
36 | //cuerpo de las funciones

```

montaje:

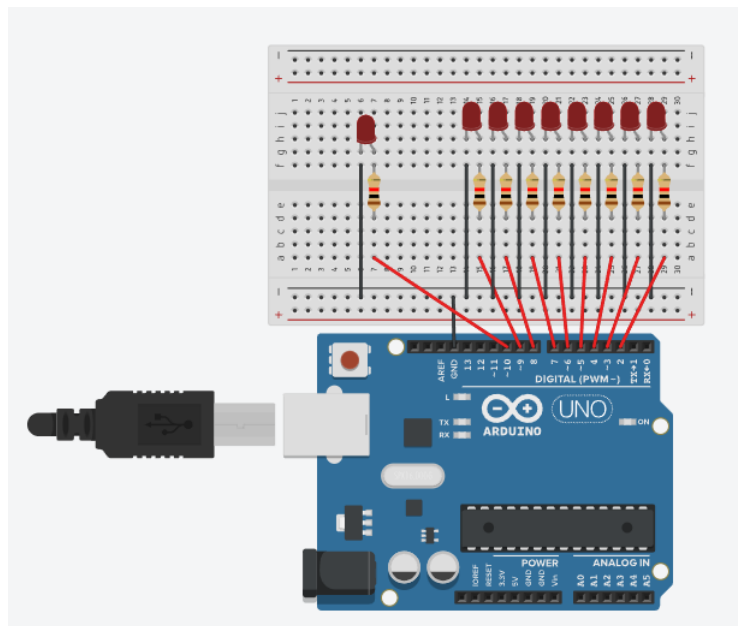


Figura 11: Prueba de emisión de bits y una señal de reloj por medio de 9 leds.

### 2.1.2. Conexión entre arduino emisor y receptor

montaje:

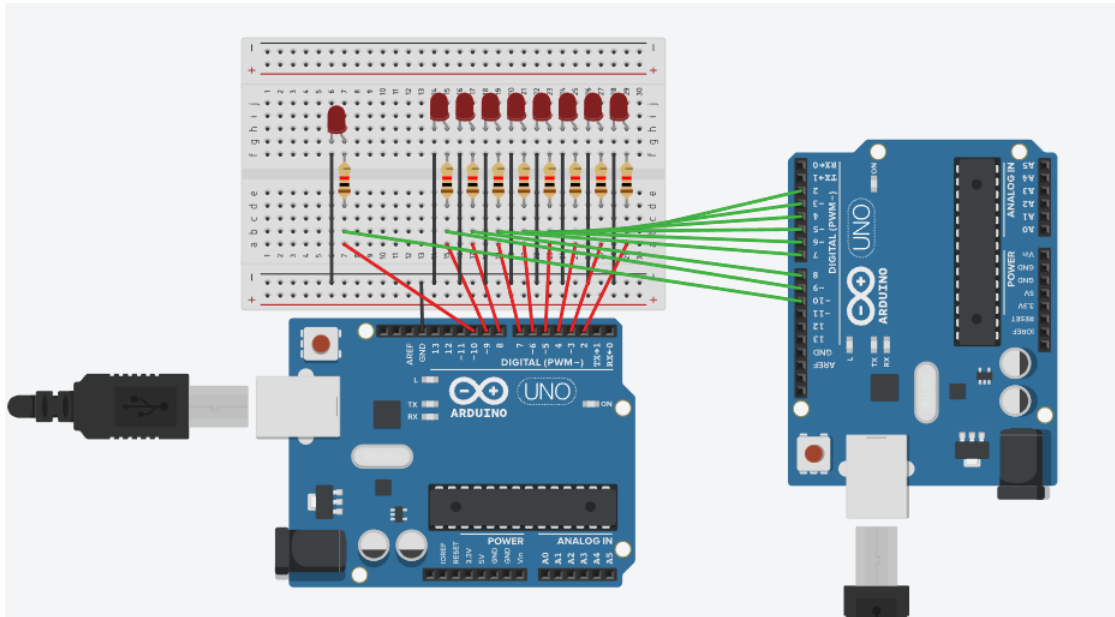


Figura 12: Prueba de emisión de bits y una señal de reloj por medio de 9 leds y su recepción a otro arduino.

código arduino emisor:

```
37 //directivas de preprocesamiento
38 #define tiempo 250
39 byte codigo[8]={2,1,3,4,5,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit unsigned
    number, from 0 to 255.
40 //-----
41 //prototipo de las funciones
42
43 //-----
44 //setup
45 void setup()
46 {
47     for(int i=2;i<11;i++)
48     {
49         pinMode(i, OUTPUT);
50     }
51 }
52 //-----
53 //loop
54 void loop()
55 {
56     for(int i=0;i<9;i++)
57     {
58         digitalWrite(10, LOW);
59         delay(50); // Wait for 1000 millisecond(s)
60         for(int j=0;j<8;j++)
```

```

62     {
63         digitalWrite(j+2, bitRead(codigo[i], j));
64     }
65     delay(tiempo-50);
66     digitalWrite(10, HIGH);
67     delay(tiempo);
68 }
69
70
71 }
72 //-----
73 //cuerpo de las funciones

```

código arduino receptor:

```

75 // C++ code
76 //
77 int entero=0;
78 bool primerCero=false;
79 void setup()
80 {
81     Serial.begin(9600);
82     for(int i=2;i<11;i++)
83     {
84         pinMode(i, INPUT);
85     }
86 }
87
88 void loop()
89 {
90     if(primerCero==true)
91     {
92         for(int i=0;i<8;i++)
93         {
94             entero=entero+((int)digitalRead(i+2))*pow(2,i);
95         }
96         Serial.println(entero);
97         entero=0;
98         primerCero=false;
99     }
100     if(primerCero==false)
101     {
102         while(digitalRead(10)==true)
103         {
104             primerCero=true;
105         }
106     }
107 }
108 }

```

## 2.2. Prueba 2: Protocolo I2C

A continuación se presenta un modelo más cercano a lo que se planea hacer para la comunicación de la señal de reloj y los datos. Para ello usaremos el protocolo I2C.

montaje:

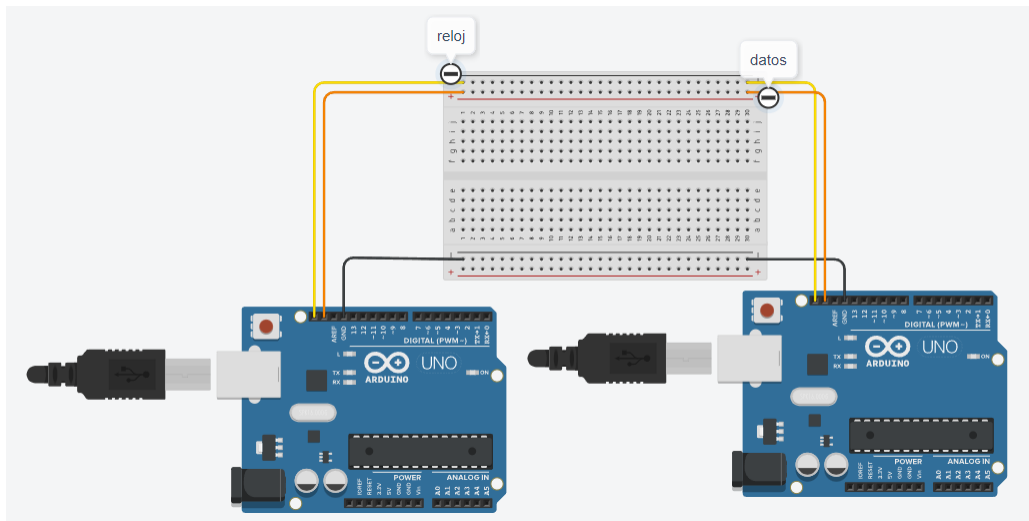


Figura 13: Comunicación mediante el protocolo I2C.

Código arduino emisor:

```
110 #include <Wire.h>
111
112 // C++ code
113 //-----
114 //-----
115
116 byte pin[] = {9, 10, 11, 12, 13};
117 byte estado = 0;
118 #define retardo 2000
119 int ValorSensor = 0;
120
121 //-----
122 //-----
123
124 void setup()
125 {
126   Wire.begin();
127   pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
128 }
129
130 //-----
131 //-----
132
133 void loop()
134 {
135   Wire.beginTransmission(1); // Transmite al Esclavo 1
136   Wire.write(estado);
137   Wire.endTransmission();
138
139   digitalWrite(LED_BUILTIN, estado);
140
141   delay(retardo);
```

```

142
143   if (estado == 0)
144   {
145       estado = 1;
146   }
147   else
148   {
149       estado = 0;
150   }
151 }

```

Código arduino receptor:

```

153 #include <Wire.h>
154
155 void llegaDato(int howMany);
156 // C++ code
157 //
158 void setup()
159 {
160     pinMode(13, OUTPUT);    // Pines en modo salida
161     Wire.begin(1); // Unimos este dispositivo al bus I2C con direcci n 2
        (Esclavo 2)
162     Wire.onReceive(llegaDato);
163     pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
164 }
165
166 void loop()
167 {
168     delay(30); // Wait for 1000 millisecond(s)
169 }
170
171 void llegaDato(int howMany) {
172     int estado = 0;
173     if (Wire.available() == 1) // Si hay un byte disponible
174     {
175         estado = Wire.read();
176     }
177     digitalWrite(13,estado);    // Activamos/desactivamos salida depende
        del Maestro
178 }

```

### 2.3. Prueba 3: Conexión entre arduinos usando puertos digitales

Tras la sesión de clase del día 25 de febrero, el profesor nos indicó que no había necesidad de recurrir a protocolos como el I2C, por lo que se procedió a hacer una implementación mediante el uso de puertos digitales únicamente.

A continuación se presenta primeramente el montaje del uso del circuito integrado 74HC595, para probar así el proceso de emisión del arduino generador , y el proceso de recepción del segundo arduino, a la vez que verificamos con el integrado.

Montaje:

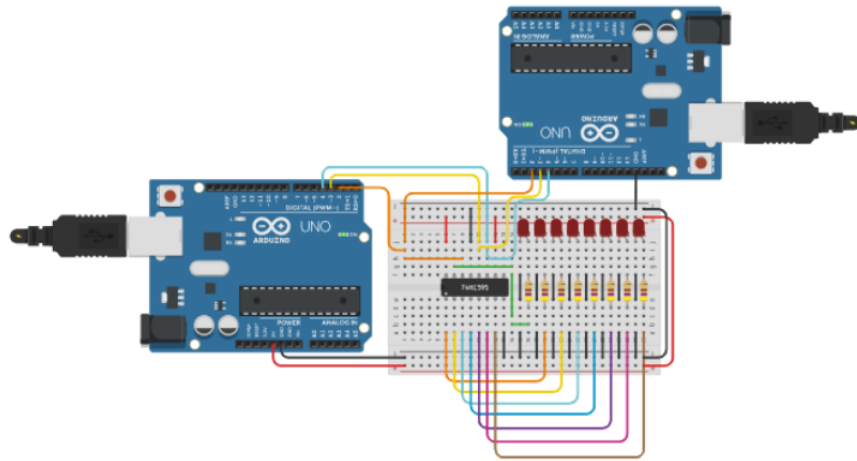


Figura 14: Comunicación entre arduinos, verificando con la ayuda de 8 leds y el integrado.

Lastimosamente, no se pudo codificar de forma correcta, por lo que el proceso de recepción falló.  
Código emisor:

```

1 //directivas de preprocesamiento
2 #define tiempo 2000
3 #define SER 2
4 #define RCLK 3
5 #define SRCLK 4
6
7
8 byte codigo[8]={10,255,0,49,50,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit unsigned
   number, from 0 to 255.
9 //-----
10 //prototipo de las funciones
11
12 //-----
13 //setup
14 void setup()
15 {
16     for(int i=2;i<5;i++)
17     {
18         pinMode(i, OUTPUT);
19     }
20 }
21 }
22 //-----
23 //loop
24 void loop()
25 {
26     for(int i=0;i<8;i++)
27     {
28         //delay(25);
29         for(int j=0;j<8;j++)

```

```

30     {
31         digitalWrite(SRCLK, LOW);
32         digitalWrite(SER, bitRead(codigo[i], j));
33         digitalWrite(SRCLK, HIGH);
34     }
35     //delay(tiempo-25);
36     delay(tiempo);
37     digitalWrite(RCLK, HIGH);
38     digitalWrite(RCLK, LOW);
39
40 }
41
42
43
44 }
45 //-----
46 //cuerpo de las funciones

```

Código receptor:

```

1  #define SER 2
2  #define RCLK 3
3  #define SRCLK 4
4
5  void setup()
6  {
7      Serial.begin(9600);
8      for(int i=2;i<5;i++)
9      {
10         pinMode(i, INPUT);
11     }
12 }
13
14
15 void loop()
16 {
17     if(digitalRead(RCLK))
18     {
19         if(digitalRead(SRCLK))
20         {
21             for(int i=0;i<8;i++)
22             {
23                 Serial.print(digitalRead(2));
24             }
25             Serial.println();
26         }
27     }
28 }

```

### 2.3.1. Conexión entre arduinos usando puertos digitales.

Tras varias horas de prueba se consigue una comunicación exitosa entre ambos arduinos, no solo mostrando los números en formato binario, sino también en decimal. (el montaje es el mismo del intento número 3).



Código:

```
1 //directivas de preprocesamiento
2 #define tiempo 1000
3 #define SER 2
4 #define RCLK 3
5 #define SRCLK 4
6
7
8 byte codigo[8]={1,2,255,0,50,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit unsigned
   number, from 0 to 255.
9 int tamanoArray=sizeof(codigo)/sizeof(byte);
10 //-----
11 //prototipo de las funciones
12
13 //-----
14 //setup
15 void setup()
16 {
17     for(int i=2;i<5;i++)
18     {
19         pinMode(i, OUTPUT);
20         digitalWrite(i, LOW);
21     }
22 }
23 //-----
24 //loop
25 void loop()
26 {
27     for(int i=0;i<tamanoArray;i++)
28     {
29         for(int j=0;j<8;j++)
30         {
31             digitalWrite(SER, bitRead(codigo[i], j));
32             digitalWrite(SRCLK, HIGH);
33             delay(100);
34             digitalWrite(SRCLK, LOW);
35
36         }
37         delay(tiempo);
38         digitalWrite(RCLK, HIGH);
39         digitalWrite(RCLK, LOW);
40
41     }
42
43
44
45 }
46 //-----
47 //cuerpo de las funciones
```

Código:

```
1 #define SER 2
2 #define RCLK 3
3 #define SRCLK 4
```

```

4
5 bool leerBit=true;
6 byte binario[8];
7
8 byte bintodec(byte* bin);
9 byte dos_exp (int exp);
10
11 void setup()
12 {
13     Serial.begin(9600);
14     for(int i=2;i<5;i++)
15     {
16         pinMode(i, INPUT);
17     }
18 }
19
20 void loop()
21 {
22
23     if(digitalRead(SRCLK))
24     {
25         for(int i=0;i<8;i++)
26         {
27             while(!digitalRead(SRCLK))
28             {
29
30             }
31             binario[i]=digitalRead(SER);
32             while(digitalRead(SRCLK))
33             {
34
35             }
36         }
37         delay(1000);
38         for(int i=7;i>=0;i--)
39         {
40             Serial.print(binario[i]);
41         }
42         Serial.println();
43         Serial.println(bintodec(binario));
44     }
45 }
46 //-----
47 //funciones
48 byte bintodec(byte * bin){ // recibe un binario y retorna un decimal en
    tipo entero
49     byte dec = 0;
50     for(int i=7; i>=0 ; i--){
51         if (bin[i]>=1){
52             dec = dec + (dos_exp(i));
53         }
54     }
55     return dec;
56 }

```

```

57
58 byte dos_exp (int exp){
59     int acu = 1;
60     for (int i=0 ; i<exp ; i++){
61         acu = acu*2;
62     }
63     return acu;
64 }

```

Salida por monitor serial:



Figura 15: Salida monitor serial mostrando la recepción tanto en binario como en decimal.

### 2.3.2. Conexión entre arduinos: Pantalla LCD

Una vez funciona la comunicación entre arduinos, se procede a traspasar el código, de modo que el despliegue de información pase del monitor serial, como venía mostrándose, a un display lcd.

Montaje:

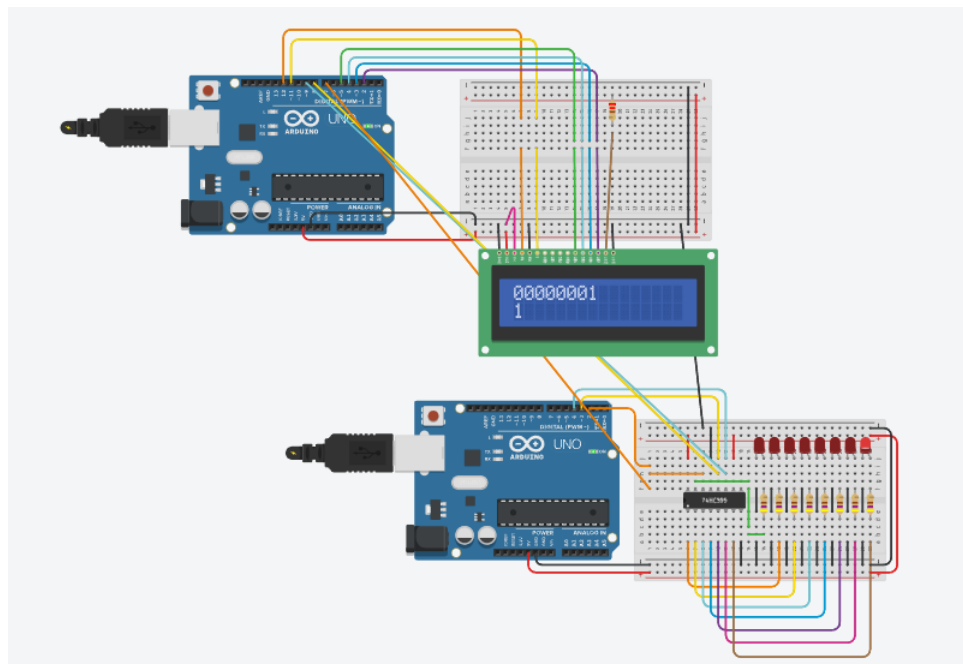


Figura 16: Conexión arduinos con lcd.

Código emisor:

```

1 //directivas de preprocesamiento

```

```

2 #define tiempo 1000
3 #define SER 2
4 #define RCLK 3
5 #define SRCLK 4
6
7
8 byte codigo[8]={1,2,255,0,50,6,7,8}; //A byte stores an 8-bit unsigned
   number, from 0 to 255.
9 int tamanoArray=sizeof(codigo)/sizeof(byte);
10 //-----
11 //prototipo de las funciones
12
13 //-----
14 //setup
15 void setup()
16 {
17     for(int i=2;i<5;i++)
18     {
19         pinMode(i, OUTPUT);
20         digitalWrite(i, LOW);
21     }
22 }
23 //-----
24 //loop
25 void loop()
26 {
27     for(int i=0;i<tamanoArray;i++)
28     {
29         for(int j=0;j<8;j++)
30         {
31             digitalWrite(SER, bitRead(codigo[i], j));
32             digitalWrite(SRCLK, HIGH);
33             delay(100);
34             digitalWrite(SRCLK, LOW);
35
36         }
37         delay(tiempo);
38         digitalWrite(RCLK, HIGH);
39         digitalWrite(RCLK, LOW);
40
41     }
42
43
44
45 }
46 //-----
47 //cuerpo de las funciones

```

#### Código receptor:

```

1 // include the library code:
2 #include <LiquidCrystal.h>
3
4 // initialize the library with the numbers of the interface pins
5 LiquidCrystal lcd(12, 11, 5, 4, 3, 2);

```

```

6
7 #define SER 7
8 #define RCLK 8
9 #define SRCLK 9
10
11 byte bintodec(byte * bin);
12 byte binario[8];
13
14 byte dos_exp (int exp);
15
16 void setup() {
17     // set up the LCD's number of columns and rows:
18     lcd.begin(16, 2);
19
20     for(int i=7;i<10;i++)
21     {
22         pinMode(i, INPUT);
23     }
24 }
25
26 void loop() {
27
28     if(digitalRead(SRCLK))
29     {
30         for(int i=0;i<8;i++)
31         {
32             while(!digitalRead(SRCLK))
33             {
34
35             }
36             //Serial.print(digitalRead(2));
37             binario[i]=digitalRead(SER);
38             while(digitalRead(SRCLK))
39             {
40
41             }
42         }
43         delay(1000);
44         lcd.clear();
45         for(int i=7;i>=0;i--)
46         {
47             lcd.print(binario[i]);
48         }
49         lcd.setCursor(0, 1);
50         lcd.print(bintodec(binario));
51
52     }
53
54     // print the number of seconds since reset:
55     //lcd.print(millis() / 1000);
56 }
57
58
59 //funciones

```

```

60 byte bintodec(byte * bin){ // recibe un binario y retorna un decimal en
    tipo entero
61     byte dec = 0;
62     for(int i=7; i>=0 ; i--){
63         if (bin[i]>=1){
64             dec = dec + (dos_exp(i));
65         }
66     }
67     return dec;
68 }
69
70 byte dos_exp (int exp){
71     int acu = 1;
72     for (int i=0 ; i<exp ; i++){
73         acu = acu*2;
74     }
75     return acu;
76 }

```

### 3. Bloque de descriptación.

La tarea principal pedida en este proyecto es la descriptación de cierta información en forma de arreglo que va a llegar para ser procesada, este proceso de descriptación se quiere realizar por medio de hardware para así aliviar un poco la carga del programa que realiza la recepción de los datos y la conexión entre los arduinos.

#### 3.1. Prueba 1: Integrado 74HC08 y 74HC21 (NO FUNCIONA)

Para comprobar el funcionamiento del sistema de descriptación se tomó la clave asignada al grupo y se ingresó en el arreglo de tipo byte anteriormente mostrado en los códigos de conexión entre arduino. Se llegó a la conclusión, gracias a la tabla de verdad de la compuerta AND, que esta no era la indicada para la comparación de números que se requiere para que el sistema de descriptación realice un trabajo exitoso.

Es necesario el uso de compuertas lógicas XOR que estén conectadas con compuertas lógicas NOT, las cuales nos dirán si el número binario que sale por el integrado 74HC595 de forma paralela es nuestra clave de descriptación.

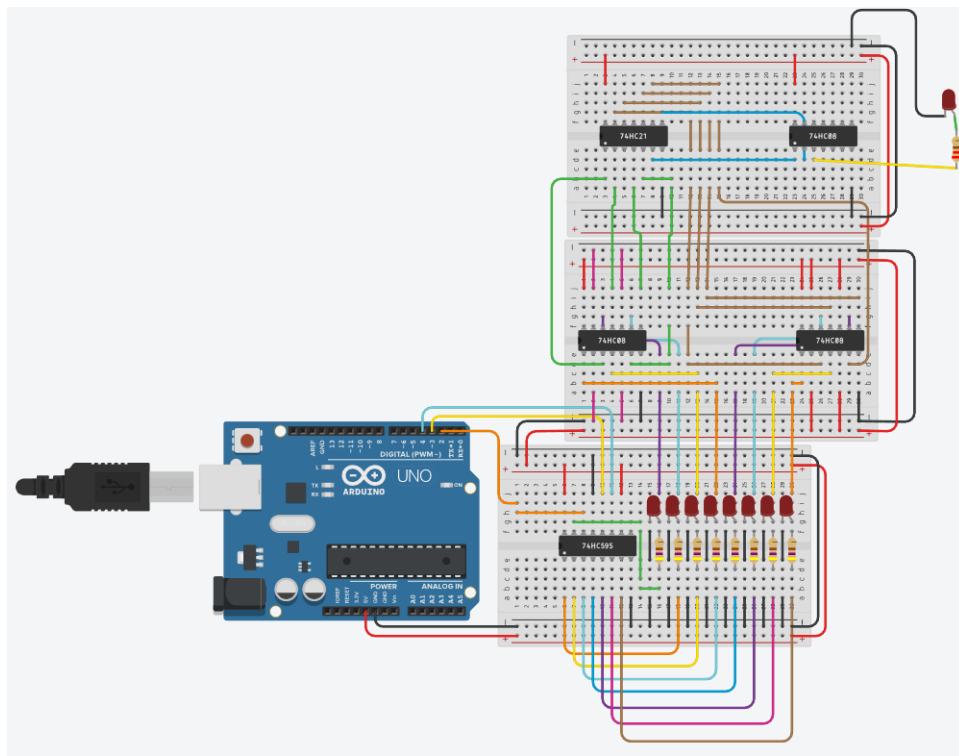


Figura 17: Bloque de descriptación hecho con compuertas AND.

### 3.2. Prueba 2: Integrado 74HC86(XOR) 74HC04(NOT) 74HC21(AND4INPUTS) 74HC08(AND) (FUNCIONA)

Tras descubrir que la implementación de solo compuertas AND no era adecuada, se dibujó el circuito de compuertas lógicas para así saber claramente qué compuertas eran necesarias. El dibujo se presenta a continuación:

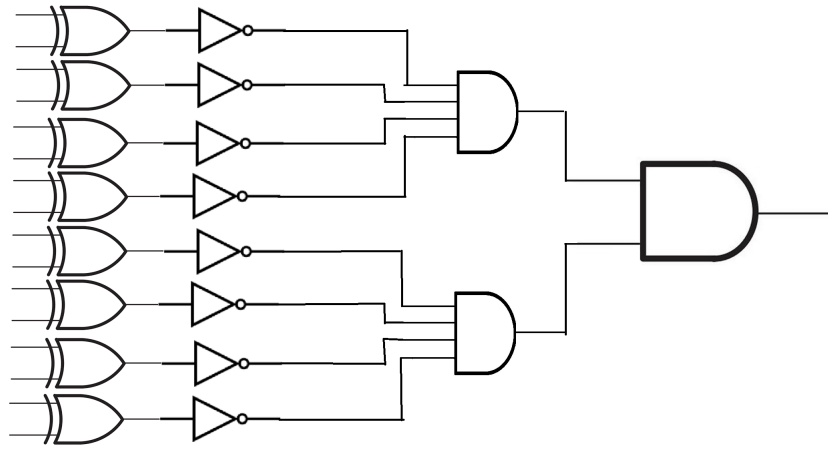


Figura 18: Dibujo de las compuertas necesarias.

Tras esto se procedió al montaje con las compuertas necesarias como se presenta a continuación:

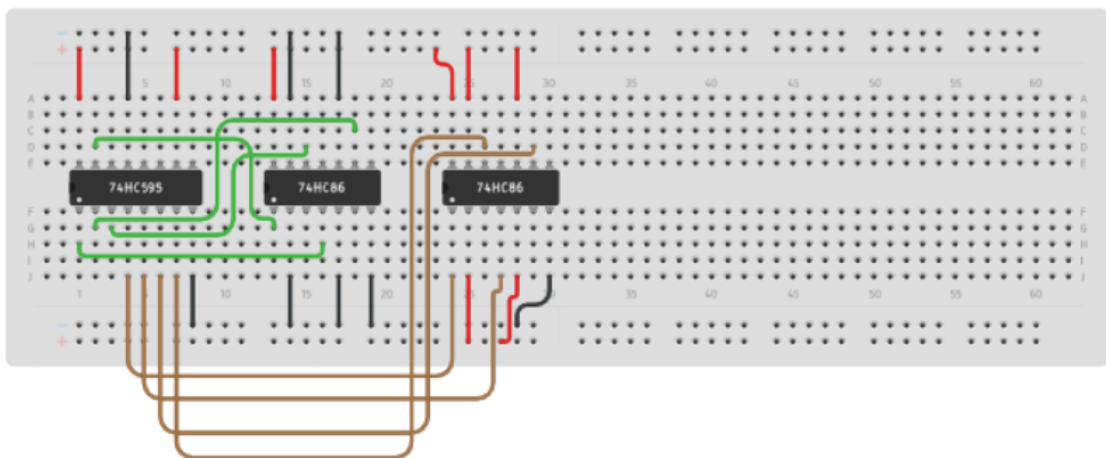


Figura 19: Inicio del montaje de desenscriptación.



Una vez terminado, se visualiza el siguiente montaje:

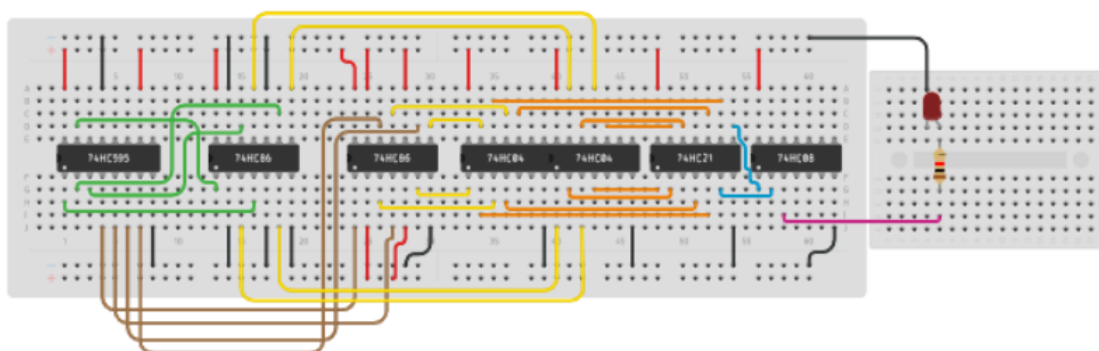


Figura 20: Montaje de descryptación finalizado.

Sin embargo se debía verificar su funcionamiento, y para ello se hizo uso de dos pulsadores, un switch y una fuente de voltaje de 5v:

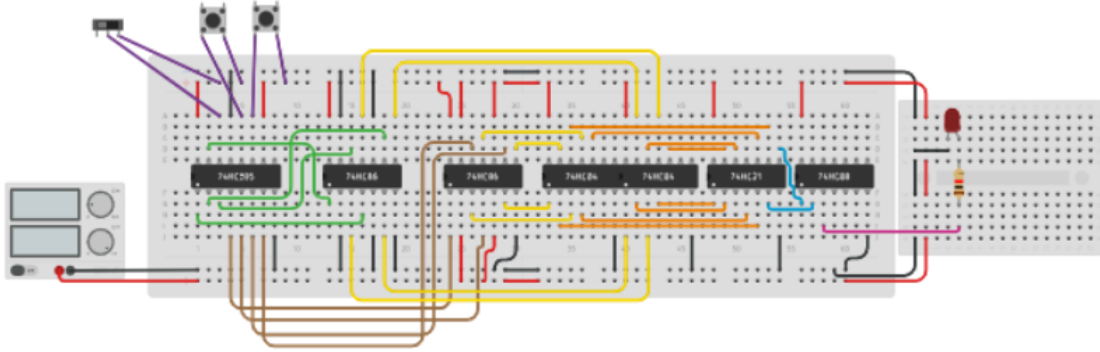


Figura 21: Montaje de descriptación finalizado con pulsadores y fuente.

Afortunadamente, el circuito respondió tal como se esperaba, dando por finalizada la tarea de construir un descriptador exitoso.

## 4. Cibergrafía

<https://www.electrogeekshop.com/como-funciona-el-74hc595-shift-register-y-su-interfaz-con-arduino/>  
<https://github.com/trihedral/ArduinoLatexListing>  
<https://www.youtube.com/watch?v=9gfZnNPBlVg>