Univerzitet u Sarajevu Elektrotehnički fakultet **Ugradbeni sistemi 2023/24.**

Izvještaj za laboratorijsku vježbu 5

Analogni izlazi i širinsko-impulsna modulacija (PWM)

Ime i prezime: Kanita Kadušić

Broj index-a: **19327**

Sadržaj

1	Pse	eudokod	1
	1.1	Zadatak 1	1
	1.2	Zadatak 2	2
	1.3	Zadatak 3	3
2	An	aliza programskog rješenja	4
	2.1	Zadatak 1	4
	2.2	Zadatak 2	4
	2.3	Zadatak 3	4
3	Ko	rišteni hardverski resursi	5
	3.1	LPC1114ETF	5
	3.2	picoETF	5
	3.3	FRDM-KL25Z	6
4	Pov	vezivanje komponenti sa razvojnim sistemima	7
	4.1	Zadatak 1	7
	4.2	Zadatak 2	8
	4.3	Zadatak 3	9
5	Zal	ključak	10
6	Pri	log	11
	6.1	Zadatak 1: Izvorni kôd	11
	6.2	Zadatak 2: Izvorni kôd	12
	6.3	Zadatak 3: Izvorni kôd	13

1 Pseudokod

1.1 Zadatak 1

```
act \leftarrow output(LED\_ACT) \\ button_1, button_2 \leftarrow input(Taster\_1), input(Taster\_2) \\ pm \leftarrow analogInput(AD1) \\ led \leftarrow pwm(LED1) \\ value(act) \leftarrow 0 \\ \textbf{while } true \\ \textbf{if } value(button_1) = 1 \\ period(led) \leftarrow 50 \cdot 10^{-6} \\ \textbf{else } \textbf{if } value(button_2) = 1 \\ period(led) \leftarrow 500 \cdot 10^{-3} \\ value(led) \leftarrow value(pm) \\ pause(0.2) \\ \end{cases}
```

1.2 Zadatak 2

```
leds \leftarrow \{pwm(4..11)\}
ldr \leftarrow analogInput(28)
for led in leds
   frequency(led) \leftarrow 10000
function lights(x)
   p \leftarrow 65535 \div 8
   for i in 0..8
      if x \ge i \cdot p and x < (i+1) \cdot p
         for j in 0..(i-1)
            duty(leds[j]) \leftarrow int(x \div 2^{i-j-1})
         for j in i...7
            duty(leds[j]) \leftarrow 0
         break
while true
   lights(value(ldr))
   pause(0.02)
```

1.3 Zadatak 3

```
signal \leftarrow analogOutput(PTE30)
function signal_1()
   for i in 0..49
      value(signal) \leftarrow 0.5 \cdot \sin(i \div 8) + 0.5
function signal_2()
   for i in 0..1
      for j in 0..24
         value(signal) \leftarrow j \div 25
function signal_3()
   for i in 0..1
      for j in 25..1 step -1
         value(signal) \leftarrow j \div 25
function signal_4()
   for i in 0..1
      for j in 13..1 step -1
         value(signal) \leftarrow j \div 13
      for j in 1..12
         value(signal) \leftarrow j \div 12
function signal_5()
   for i in 0..49
      value(signal) \leftarrow |\sin(i \div 8)|
while true
   signal_2()
```

2 Analiza programskog rješenja

2.1 Zadatak 1

- [1-7] uvoz odgovarajućih biblioteka, te deklaracija i inicijalizacija potrebnih varijabli
- [13] ukoliko je pritisnut prvi taster, postavljanje vrijednosti PWM perioda na 50µs
- [14] ukoliko je pritisnut drugi taster, postavljanje vrijednosti PWM perioda na 500ms
- [16] očitavanje vrijednosti potenciometra i postavljanje vrijednosti PWM-a
- [17] pauza u izvršavanju programa

2.2 Zadatak 2

- [1-5] uvoz odgovarajućih biblioteka, te deklaracija i inicijalizacija potrebnih varijabli
- [7-8] postavljanje frekvencije PWM varijabli
- [10-19] funkcija koja, na osnovu datog ulaza (očitane vrijednosti sa analognog ulaza), realizira *VU metar*, pritom gradijentno raspoređujući intenzitete na 8 LED dioda
- [22] očitavanje vrijednosti fotootpornika i poziv navedene funkcije
- [23] pauza u izvršavanju programa

2.3 Zadatak 3

- [1-4] uvoz odgovarajućih biblioteka, te deklaracija i inicijalizacija potrebnih varijabli
- [6-47] realizacija različitih signala
- [50] poziv funkcije za prikaz željenog signala

3 Korišteni hardverski resursi

3.1 LPC1114ETF

	Komponenta	Opis	Količina
1	LPC1114FN28	mikrokontroler	1
2	LED dioda	digitalni izlaz	8
3	potenciometar	ulazna komponenta	1
4	konektor	uvezivanje sistema	
5	USB A kabal	napajanje i komunikacija	1

3.2 picoETF

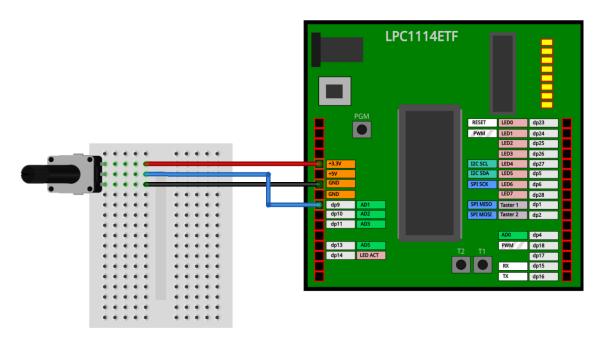
	Komponenta	Opis	Količina
1	RP2040	mikrokontroler	1
2	LED dioda	digitalni izlaz	8
3	fotootpornik	ulazna komponenta	1
4	otpornik	ulazna komponenta	1
5	konektor	uvezivanje sistema	
6	USB A – USB Micro	napajanje i komunikacija	1

3.3 FRDM-KL25Z

	Komponenta	Opis	Količina
1	KL25Z128VLK	mikrokontroler	1
2	osciloskop	izlazna komponenta	1
3	sonda	uvezivanje sistema	1
4	konektor	uvezivanje sistema	
5	USB A – USB Mini B	napajanje i komunikacija	1

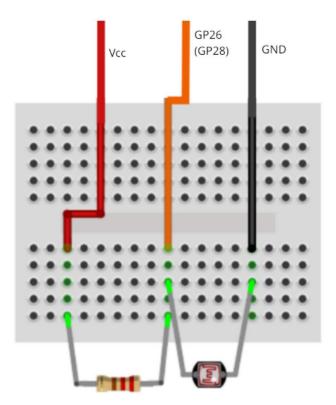
4 Povezivanje komponenti sa razvojnim sistemima

4.1 Zadatak 1



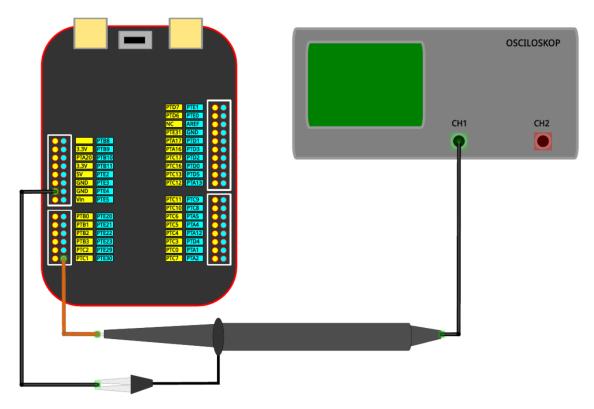
Slika 1: Povezivanje potenciometra sa razvojnim sistemom LPC1114ETF

4.2 Zadatak 2



Slika 2: Povezivanje fotootpornika sa razvojnim sistemom picoETF

4.3 Zadatak 3



Slika 3: Povezivanje osciloskopa sa razvojnim sistemom FRDM-KL25Z

5 Zaključak

Zadaci u okviru Laboratorijske vježbe 5 su bili zanimljivi, a hardverska realizacija tokom laboratorijske vježbe je protekla uredno i bez problema.

U okviru Zadatka 1 je bilo potrebno uočiti i analizirati promjenu osvjetljenja LED diode za PWM period od $T=50\mu s$ i T=500ms. Manifestirana razlika je bila lako uočljiva. U slučaju većeg perioda, konkretno T=500ms, dolazi do treperenja, odnosno, može se primijetiti kako se LED dioda uključuje i isključuje. Takvo nešto za slučaj manjeg perioda, konkretno $T=50\mu s$, nije bilo uočeno, odnosno promjena u intenzitetu osvjetljenja se dešavala glatko.

Zadatak 3 je bio zanimljiv s aspekta analize vremena izvršavanja programa. Naime, u zadatku je definisana širina jedne "stepenice" u trajanju od $40\mu s$. Očekivano je, ali ipak iznenađujuće u kojoj mjeri je potrebno smanjiti vrijeme zaustavljanja programa, kako bi se ostvarila definisana frekvencija od 500Hz. Takvo ponašanje je bilo najlakše uočiti prilikom realizacije 1. i 5. signala, s obzirom da se koristi poziv funkcije sin, kao i da se vrši necjelobrojno dijeljenje.

Ipak, treba napomenuti da, iako je svaki signal napisan u svega par linija kôda, je moguće postići bolju vremensku efikasnost. Recimo, ukoliko se funkcija unaprijed uzorkuje u 25 tačaka, a njene vrijednosti pohrane u niz, sve što preostaje je pristupati tim vrijednostima, najbolje pokazivačkom aritmetikom.

Za kraj, nova znanja stečena u okviru Laboratorijske vježbe 5 podrazumijevaju rad s analognim izlazima i PWM-om, te s novim hardverskim komponentama, konkretno, fotootpornikom i osciloskopom.

6 Prilog

6.1 Zadatak 1: Izvorni kôd

```
01: #include "mbed.h"
02: #include "lpc1114etf.h"
03:
04: DigitalOut act(LED_ACT);
05: DigitalIn button1(Taster_1), button2(Taster_2);
06: AnalogIn pm(AD1);
07: PwmOut led(LED1);
09: int main() {
10:
       act.write(0);
11:
12:
       for (;;) {
            if (button1.read()) led.period_us(50);
13:
            else if (button2.read()) led.period_ms(500);
14:
15:
16:
            led.write(pm.read());
            wait_us(2e5);
17:
        }
18:
19: }
```

6.2 Zadatak 2: Izvorni kôd

```
01: from machine import Pin, PWM, ADC
02: from time import sleep
04: leds = [ PWM(Pin(i)) for i in range(4, 12) ]
05: ldr = ADC(Pin(28))
06:
07: for led in leds:
08:
       led.freq(10000)
09:
10: def lights(x):
        p = (65007 - 512) / 8
11:
12:
13:
       for i in range(0, 9):
           if x >= i * p and x < (i + 1) * p:
14:
15:
                for j in range(0, i):
                   leds[j].duty_u16(x // (2 ** (i - j - 1)))
16:
17:
                for j in range(i, 8):
                    leds[j].duty_u16(0)
18:
19:
                break
20:
21: while True:
22:
      lights(ldr.read_u16())
23:
       sleep(0.02)
```

6.3 Zadatak 3: Izvorni kôd

```
01: #include "mbed.h"
02: #include "cmath"
04: AnalogOut signal(PTE30);
06: void signal1() {
07:
        for (int i = 0; i < 50; i++) {
            signal.write(0.5 * std::sin(i / 8.) + 0.5);
08:
09:
            wait ns(10);
10:
        }
11: }
12:
13: void signal2() {
       for (int i = 0; i < 2; i++)
14:
            for (int j = 0; j < 25; j++) {
15:
16:
                signal.write(j / 25.f);
17:
                wait_us(20);
            }
18:
19: }
20:
21: void signal3() {
       for (int i = 0; i < 2; i++)
22:
            for (int j = 25; j > 0; j--) {
23:
                signal.write(j / 25.f);
24:
25:
                wait us(20);
            }
26:
27: }
28:
29: void signal4() {
30:
        for (int i = 0; i < 2; i++) {
            for (int j = 13; j > 0; j--) {
31:
                signal.write(j / 13.f);
32:
33:
                wait us(20);
34:
35:
            for (int j = 1; j < 13; j++) {
36:
                signal.write(j / 12.f);
37:
                wait_us(20);
38:
            }
39:
        }
40: }
41:
42: void signal5() {
        for (int i = 0; i < 50; i++) {
43:
44:
            signal.write(std::fabs(std::sin(i / 8.)));
45:
            wait_ns(10);
        }
46:
47: }
48:
49: int main() {
50:
        for (;;) signal2();
51: }
```