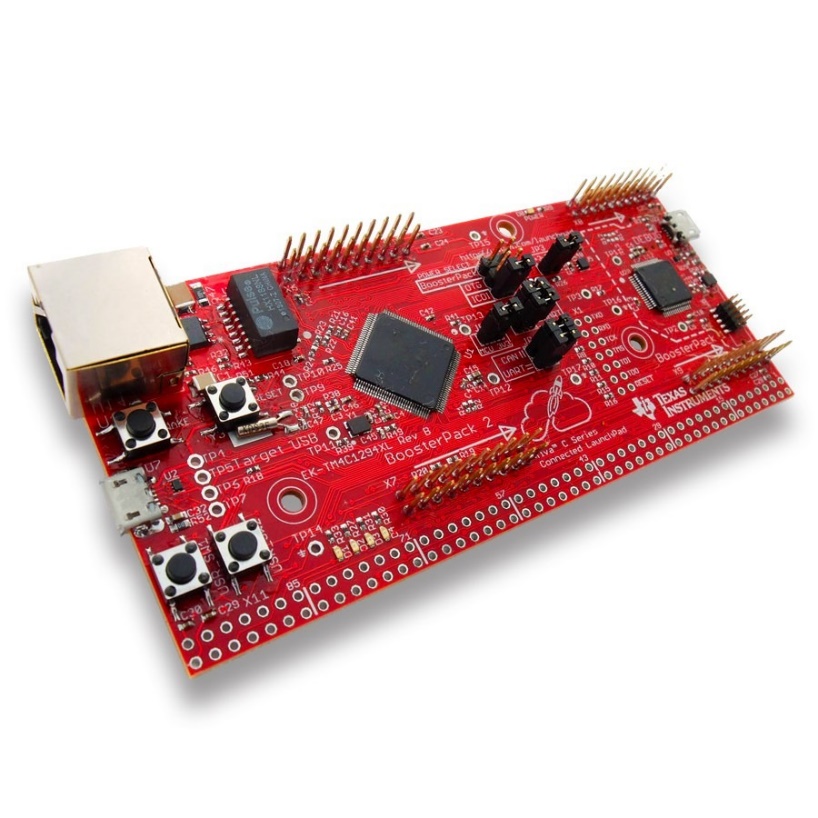
Sistemas electrónicos para Automatización

Práctica 2



Álvaro Calvo Matos

Damián Jesús Pérez Morales

Índice

[1. Introducción 2](#_Toc23261779)

[2. Ejercicio 1 3](#_Toc23261780)

[3. Ejercicio 2 6](#_Toc23261781)

[4. Ejercicio 3 11](#_Toc23261782)

[5. Comentarios acerca de la práctica 15](#_Toc23261783)

# Introducción

En la segunda práctica de la asignatura, se pretende controlar un servomotor y un control paso a paso con el uso de las interrupciones de timers, modos de bajo consumo y el empleo de la UART. Para ello, se realizarán tres ejercicios:

* Primer ejercicio: se hace mover un servomotor hacia arriba o hacia abajo según el botón que se pulse y, tras un segundo, moverse hacia la posición intermedia. Para el funcionamiento del servomotor, se ha recurrido al uso de timers para hacer el movimiento del servomotor; y se ha recurrido, además, al empleo de las funciones de bajo consumo para evitar cómputo innecesario.
* Segundo ejercicio: es similar al primero, pero permite mostrar por un terminal (UART) el número de piezas que se han almacenado de cada tipo: A y B, que se supone que llegan gracias a los botones implementados en el primer ejercicio de esta práctica.
* Tercer ejercicio: se simula un segundero con un motor paso a paso.

# Ejercicio 1

En el ejercicio 1, como se ha comentado en la introducción de la memoria de la práctica, se pretende mover un servomotor en tres diferentes posiciones: máxima, mínima y media. Cuando se pulsa un botón, el servo se mueve hacia la posición máxima o mínima (según cuál se pulse) y, al cabo de un segundo, vuelve a su posición de retorno. Se emplea el uso de timers e interrupciones para hacer funcionar el servomotor. El código está comentado línea por línea:

**#include** <stdint.h>

**#include** <stdbool.h>

**#include** "driverlib2.h"

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

Manejo del servomotor mediante pwm, interrupciones y modos de bajo consumo.

El micro se encuentra en modo bajo consumo, solo con el pwm y

los botones habilitados, y cuando estos ultimos producen una interrupcion,

se activa el timer para que cuente un segundo y luego vuelve a dormirse.

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

**#define** MSEC 40000

**#define** MaxEst 10

**#define** B1\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0)

**#define** B1\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0))

**#define** B2\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1)

**#define** B2\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1))

**volatile** **int** Max\_pos = 4200; //3750

**volatile** **int** Min\_pos = 1300; //1875

**volatile** **int** Mid\_pos;

**volatile** **int** pos;

**int** RELOJ, PeriodoPWM;

**int** t;

// Rutina de interrupcion para el timer 0 (temporizamos un milisegundo)

**void** **IntTimer0**(**void**)

{

t++;

// Si ha pasado un segundo

**if**(t >= 1000)

{

t = 0;

// Volvemos a la posicion de reposo

pos = Mid\_pos;

// Desabilitamos el timer 0 hasta que se vuelva a necesitar

**SysCtlPeripheralSleepDisable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

}

**TimerIntClear**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT);

}

**void** **rutina\_interrupcion**(**void**)

{

// Habilitamos el timer durante el bajo consumo para temporizar un segundo a partir de este instante

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

**if**(B1\_ON){ //Si se pulsa B1 -> Max\_pos

**SysCtlDelay**(10\*MSEC);

// Configuramos el pwm para ir hacia la posicion maxima

pos = Max\_pos;

t = 0;

**GPIOIntClear**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0);

}

**else** **if**(B2\_ON){ //Si se pulsa B2 -> Min\_pos

**SysCtlDelay**(10\*MSEC);

// Configuramos el pwm para ir hacia la posicion minima

pos = Min\_pos;

t = 0;

**GPIOIntClear**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_1);

}

}

**int** **main**(**void**)

{

// Configuracion del reloj

RELOJ=**SysCtlClockFreqSet**((SYSCTL\_XTAL\_25MHZ | SYSCTL\_OSC\_MAIN | SYSCTL\_USE\_PLL | SYSCTL\_CFG\_VCO\_480), 120000000);

// Habilitamos los puertos que vamos a necesitar

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOK);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOJ);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_PWM0);

// Configuracion del TIMER

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); //Habilita T0

**TimerClockSourceSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CLOCK\_SYSTEM); //T0 a 120MHz

**TimerConfigure**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CFG\_PERIODIC); //T0 periodico y conjunto (32b)

**TimerLoadSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A, 120000 - 1); //Para cada ms

**TimerIntRegister**(TIMER0\_BASE,TIMER\_A,IntTimer0);

**IntEnable**(INT\_TIMER0A); //Habilitar las interrupciones globales de los timers

**TimerIntEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT); // Habilitar las interrupciones de timeout

**IntMasterEnable**(); //Habilitacion global de interrupciones

**TimerEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A); //Habilitar Timer0, 1A

// Configuracion del modo bajo consumo

// Perifericos que deben permanecer encendidos

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_PWM0); // Modulador PWM

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOK); // PWM6

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOJ); // Botones

// El Timer 0 permanece apagado la mayoria del tiempo

// Habilitaremos el Timer 0 cuando nos convenga

**SysCtlPeripheralSleepDisable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

**SysCtlPeripheralClockGating**(true); //Habilitar el apagado selectivo de periféricos

// Configuracion de las interrupciones

**GPIOIntEnable**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1); //Habilitar pines de interrupción J0, J1

**GPIOIntRegister**(GPIO\_PORTJ\_BASE, rutina\_interrupcion); //Registrar (definir) la rutina de interrupción

**IntEnable**(INT\_GPIOJ); //Habilitar interrupción del pto J

**IntMasterEnable**(); //Habilitar globalmente las ints

**PWMClockSet**(PWM0\_BASE,PWM\_SYSCLK\_DIV\_64); // al PWM le llega un reloj de 1.875MHz

**GPIOPinConfigure**(GPIO\_PK4\_M0PWM6); //Configurar el pin a PWM

**GPIOPinTypePWM**(GPIO\_PORTK\_BASE, GPIO\_PIN\_4);

// Ponemos resistencias de pull-up en los pulsadores

**GPIOPinTypeGPIOInput**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1);

**GPIOPadConfigSet**(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1,GPIO\_STRENGTH\_2MA,GPIO\_PIN\_TYPE\_STD\_WPU);

//Configurar el pwm0, contador descendente y sin sincronización (actualización automática)

**PWMGenConfigure**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3, PWM\_GEN\_MODE\_DOWN | PWM\_GEN\_MODE\_NO\_SYNC);

PeriodoPWM=37499; // 50Hz a 1.875MHz

// Inicializamos la variable del tiempo

t = 0;

// Calculamos la posicion media

Mid\_pos = (Max\_pos + Min\_pos)>>1;

// Llevamos inicialmente el servo a la posicion central

pos = Mid\_pos;

**PWMGenPeriodSet**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3, PeriodoPWM); //frec:50Hz

**PWMPulseWidthSet**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6, Mid\_pos); //Inicialmente, 1ms

**PWMGenEnable**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3); //Habilita el generador 0

**PWMOutputState**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6\_BIT , true); //Habilita la salida 1

**while**(1){

**PWMPulseWidthSet**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6, pos); // Ejecutamos el movimiento

**SysCtlSleep**(); // Entramos en el modo bajo consumo

}

**return** 0;

# Ejercicio 2

En el ejercicio 2, se pretende hacer lo mismo que en el apartado uno, pero con la diferencia de que ahora los botones simulan la entrada de piezas de tipo A o de tipo B. Cada vez que entra una de estas piezas, se muestra por un terminal el tipo de pieza que ha entrado, indicando el momento en el que entra cada una de ellas; y, además, se cuentan las piezas almacenadas de cada tipo. El código está comentado línea por línea:

**#include** <stdint.h>

**#include** <stdbool.h>

**#include** <stdio.h>

**#include** <math.h>

**#include** "driverlib2.h"

// #include "HAL\_I2C.h"

**#include** "utils/uartstdio.h"

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

Manejo del servomotor mediante pwm, interrupciones y modos de bajo consumo.

El micro se encuentra en modo bajo consumo, solo con el pwm del motor,

los botones y el timer 0 habilitados.

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

**#define** MSEC 40000

**#define** MaxEst 10

**#define** B1\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0)

**#define** B1\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0))

**#define** B2\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1)

**#define** B2\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1))

**volatile** **int** Max\_pos = 4200; //3750

**volatile** **int** Min\_pos = 1300; //1875

**volatile** **int** Mid\_pos;

**volatile** **int** pos;

// Variables para la monitorizacion del sistema

**volatile** **int** horas,minutos,segundos,milisegundos; //Tiempo

**volatile** **int** A,B; //Piezas

**char** string[120]; //Comunicacion

**volatile** **int** aux; //Variable auxiliar para la comunicacion

**int** RELOJ, PeriodoPWM;

**int** t;

// Rutina de interrupcion para el timer 0 (temporizamos un milisegundo)

**void** **IntTimer0**(**void**)

{

// Variables que contabilizan el tiempo del sistema

// Actualizamos segundos, minutos y horas segun corresponda

milisegundos ++;

**if** (milisegundos >= 1000)

{

milisegundos = 0;

segundos ++;

**if** (segundos == 60)

{

segundos = 0;

minutos ++;

**if** (minutos == 60)

{

minutos = 0;

horas ++;

}

}

}

// Variables que controlan la vuelta del motor a la posicion central

t++;

// Si ha pasado un segundo

**if**(t >= 1000)

{

t = 0;

// Volvemos a la posicion de reposo

pos = Mid\_pos;

// Desabilitamos el timer 0 hasta que se vuelva a necesitar

}

// Limpiamos la interrupcion del timer

**TimerIntClear**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT);

}

**void** **rutina\_interrupcion**(**void**)

{

//Variable que indica al sistema que debe comunicar algo por UART

aux = 0;

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

**if**(B1\_ON){ //Si se pulsa B1 -> Max\_pos

**SysCtlDelay**(10\*MSEC);

// Configuramos el pwm para ir hacia la posicion maxima

pos = Max\_pos;

t = 0;

A ++;

**GPIOIntClear**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0);

}

**else** **if**(B2\_ON){ //Si se pulsa B2 -> Min\_pos

**SysCtlDelay**(10\*MSEC);

// Configuramos el pwm para ir hacia la posicion minima

pos = Min\_pos;

t = 0;

B ++;

//sprintf(string,"%d piezas tipo A / %d piezas tipo B\n\n",A, B);

//UARTprintf(string);

**GPIOIntClear**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_1);

}

}

**int** **main**(**void**)

{

// Configuracion del reloj

RELOJ=**SysCtlClockFreqSet**((SYSCTL\_XTAL\_25MHZ | SYSCTL\_OSC\_MAIN | SYSCTL\_USE\_PLL | SYSCTL\_CFG\_VCO\_480), 120000000);

// Habilitamos los puertos que vamos a necesitar

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOK);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOJ);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_PWM0);

// Configuracion del TIMER

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); //Habilita T0

**TimerClockSourceSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CLOCK\_SYSTEM); //T0 a 120MHz

**TimerConfigure**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CFG\_PERIODIC); //T0 periodico y conjunto (32b)

**TimerLoadSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A, 120000 - 1); //Para cada ms

**TimerIntRegister**(TIMER0\_BASE,TIMER\_A,IntTimer0);

**IntEnable**(INT\_TIMER0A); //Habilitar las interrupciones globales de los timers

**TimerIntEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT); // Habilitar las interrupciones de timeout

**IntMasterEnable**(); //Habilitacion global de interrupciones

**TimerEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A); //Habilitar Timer0, 1A

// Configuracion del modo bajo consumo

// Perifericos que deben permanecer encendidos

// Como ahora hay que monitorizar el tiempo en el que llega cada pieza, el timer 0 debe permanecer encendido

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_PWM0); // Modulador PWM

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOK); // PWM6

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOJ); // Botones

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

**SysCtlPeripheralClockGating**(true); //Habilitar el apagado selectivo de periféricos

// Configuracion de las interrupciones

**GPIOIntEnable**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1); //Habilitar pines de interrupción J0, J1

**GPIOIntRegister**(GPIO\_PORTJ\_BASE, rutina\_interrupcion); //Registrar (definir) la rutina de interrupción

**IntEnable**(INT\_GPIOJ); //Habilitar interrupción del pto J

**IntMasterEnable**(); //Habilitar globalmente las ints

**PWMClockSet**(PWM0\_BASE,PWM\_SYSCLK\_DIV\_64); // al PWM le llega un reloj de 1.875MHz

**GPIOPinConfigure**(GPIO\_PK4\_M0PWM6); //Configurar el pin a PWM

**GPIOPinTypePWM**(GPIO\_PORTK\_BASE, GPIO\_PIN\_4);

// Ponemos resistencias de pull-up en los pulsadores

**GPIOPinTypeGPIOInput**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1);

**GPIOPadConfigSet**(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1,GPIO\_STRENGTH\_2MA,GPIO\_PIN\_TYPE\_STD\_WPU);

//Configurar el pwm0, contador descendente y sin sincronización (actualización automática)

**PWMGenConfigure**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3, PWM\_GEN\_MODE\_DOWN | PWM\_GEN\_MODE\_NO\_SYNC);

// Configuracion de la uart para la monitorizacion

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOA);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_UART0);

**GPIOPinConfigure**(GPIO\_PA0\_U0RX);

**GPIOPinConfigure**(GPIO\_PA1\_U0TX);

**GPIOPinTypeUART**(GPIO\_PORTA\_BASE, GPIO\_PIN\_0 | GPIO\_PIN\_1);

UARTStdioConfig(0, 115200, RELOJ);

PeriodoPWM=37499; // 50Hz a 1.875MHz

// Inicializamos la variable del tiempo

t = 0;

// Inicializamos las variables de monitorizacion

horas = 0;

minutos = 0;

segundos = 0;

milisegundos = 0;

A = 0;

B = 0;

aux = 0;

// Calculamos la posicion media

Mid\_pos = (Max\_pos + Min\_pos)>>1;

// Llevamos inicialmente el servo a la posicion central

pos = Mid\_pos;

**PWMGenPeriodSet**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3, PeriodoPWM); //frec:50Hz

**PWMPulseWidthSet**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6, Mid\_pos); //Inicialmente, 1ms

**PWMGenEnable**(PWM0\_BASE, PWM\_GEN\_3); //Habilita el generador 0

**PWMOutputState**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6\_BIT , true); //Habilita la salida 1

**while**(1){

**PWMPulseWidthSet**(PWM0\_BASE, PWM\_OUT\_6, pos); // Ejecutamos el movimiento

// Si al salir del modo bajo consumo hay algo nuevo que transmitir por la uart, lo transmitimos

**if**(pos == Max\_pos && aux == 0)

{

**sprintf**(string,"[%d:%d:%d] Pieza tipo A detectada. \n %d piezas tipo A / %d piezas tipo B \n\n",horas, minutos, segundos, A, B);

UARTprintf(string);

aux = 1;

}

**if**(pos == Min\_pos && aux == 0)

{

**sprintf**(string,"[%d:%d:%d] Pieza tipo B detectada. \n %d piezas tipo A / %d piezas tipo B \n\n",horas, minutos, segundos, A, B);

UARTprintf(string);

aux = 1;

}

**SysCtlSleep**(); // Entramos en el modo bajo consumo

}

**return** 0;

}

# Ejercicio 3

En el ejercicio 3, se emplea un motor paso a paso para la implementación de un segundero y es importante destacar que el motor paso a paso tiene 514 pasos/vuelta, por lo que equivale a 8’53 pasos/vuelta, por lo que se ha hecho que se alterne para cada segundo dar 8 pasos o 9 pasos por segundo. Al llegar a los segundos múltiplos de 15, se aumenta esta variable para que encaje a la perfección con los ángulos de 90º, 180º, 270º y 360º. En el código está comentado el procedimiento:

//#define PART\_TM4C1294NCPDT

**#include** <stdint.h>

**#include** <stdbool.h>

**#include** "inc/hw\_memmap.h"

**#include** "inc/hw\_types.h"

**#include** "inc/hw\_gpio.h"

**#include** "inc/tm4c1294ncpdt.h"

**#include** "driverlib/sysctl.h"

**#include** "driverlib/gpio.h"

**#include** "inc/tm4c1294ncpdt.h"

**#include** "driverlib/pin\_map.h"

**#include** "driverlib/pwm.h"

**#include** "driverlib/interrupt.h"

**#include** "driverlib/timer.h"

/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

\* Manejo de un motor paso a paso conectado en el boosterpack 1 (pines PK4, PK5, PM0, PG1)

\* donde se simula un segundero de un reloj. Puesto que los pasos del motor usado no son

\* divisibles entre 60, se hacen los ajustes necesarios al estilo de los años bisiestos,

\* es decir, sumando pasos extra para cubrir los decimales cada vez que pasamos por los cuartos

\* de minuto. Ademas se alterna entre 8 y pasos cada segundo.

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

**#define** MSEC 40000

**#define** MaxEst 10

// Puertos necesarios (agrupados para facilitar el codigo)

uint32\_t Puerto[]={

GPIO\_PORTK\_BASE,

GPIO\_PORTK\_BASE,

GPIO\_PORTM\_BASE,

GPIO\_PORTG\_BASE,

};

// Pines usados (agrupados para facilitar el codigo)

uint32\_t Pin[]={

GPIO\_PIN\_4,

GPIO\_PIN\_5,

GPIO\_PIN\_0,

GPIO\_PIN\_1,

};

// Secuencia de activacion de los pines para avanzar un paso (antihorario)

**int** Step[4][4]={0,1,0,0,

0,0,1,0,

0,0,0,1,

1,0,0,0

};

**#define** B1\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0)

**#define** B1\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0))

**#define** B2\_OFF GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1)

**#define** B2\_ON !(GPIOPinRead(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_1))

**int** RELOJ;

// Variables para controlar el movimiento y la posicion del motor

**volatile** **int** secuencia = 0;

**int** paso = 0;

**volatile** **int** t\_5ms = 0;

**volatile** **int** mov = 0;

**volatile** **int** aux = 0;

**volatile** **int** segundos = 0;

**volatile** **int** descuadre = 0;

**#define** FREC 200 //Frecuencia en hercios del tren de pulsos: 5ms

// Rutina de interrupcion del timer (cada 5 ms)

**void** **IntTimer**(**void**)

{

**int** i;

t\_5ms ++;

// Cuando pasa un segundo actualizamos las variables y damos los pasos necesarios

**if**(t\_5ms == 200)

{

mov = 1;

t\_5ms = 0;

segundos ++;

**if**(segundos == 60)

segundos = 0;

//Comprobamos si toca dar un paso extra para compensar los decimales

**if**(!(segundos%15))

descuadre = 1;

}

**if**(mov == 1 || descuadre == 1){

// Damos los pasos al reves para que sean en sentido horario: secuencia --;

secuencia --;

**if**(secuencia==-1) secuencia=3;

// Damos el paso siguiente

**for**(i = 0; i < 4; i ++)

**GPIOPinWrite**(Puerto[i],Pin[i],Pin[i]\*Step[secuencia][i]);

// Contabilizamos el paso dado

paso ++;

// Si el paso recien dado era para descuadrar, no debemos contabilizarlo

**if**(descuadre == 1)

{

descuadre = 0;

paso --;

}

// Dejamos de movernos si hemos dado los pasos necesarios para marcar el segundo

**if**(paso == (8 + aux))

{

paso = 0;

// Variable que alterna entre 0 y 1 para dar un paso mas de forma alternada cada segundo

aux ^= 1;

mov = 0;

}

}

**TimerIntClear**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT);

}

**int** **main**(**void**)

{

RELOJ=**SysCtlClockFreqSet**((SYSCTL\_XTAL\_25MHZ | SYSCTL\_OSC\_MAIN | SYSCTL\_USE\_PLL | SYSCTL\_CFG\_VCO\_480), 120000000);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOK);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOJ);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOG);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_GPIOM);

**SysCtlPeripheralEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); //Habilita T0

**TimerClockSourceSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CLOCK\_SYSTEM); //T0 a 120MHz

**TimerConfigure**(TIMER0\_BASE, TIMER\_CFG\_PERIODIC); //T0 periodico y conjunto (32b)

**TimerLoadSet**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A, 600000 - 1); // Configuramos las interrupciones cada 5 ms

**TimerIntRegister**(TIMER0\_BASE,TIMER\_A,IntTimer);

**IntEnable**(INT\_TIMER0A); //Habilitar las interrupciones globales de los timers

**TimerIntEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_TIMA\_TIMEOUT); // Habilitar las interrupciones de timeout

**IntMasterEnable**(); //Habilitacion global de interrupciones

**TimerEnable**(TIMER0\_BASE, TIMER\_A); //Habilitar Timer0, 1, 2A y 2B

**GPIOPinTypeGPIOInput**(GPIO\_PORTJ\_BASE, GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1);

**GPIOPadConfigSet**(GPIO\_PORTJ\_BASE,GPIO\_PIN\_0|GPIO\_PIN\_1,GPIO\_STRENGTH\_2MA,GPIO\_PIN\_TYPE\_STD\_WPU);

**GPIOPinTypeGPIOOutput**(GPIO\_PORTK\_BASE, GPIO\_PIN\_4|GPIO\_PIN\_5);

**GPIOPinTypeGPIOOutput**(GPIO\_PORTG\_BASE, GPIO\_PIN\_1);

**GPIOPinTypeGPIOOutput**(GPIO\_PORTM\_BASE, GPIO\_PIN\_0);

// Configuracion del modo bajo consumo

**SysCtlPeripheralSleepEnable**(SYSCTL\_PERIPH\_TIMER0); // Timer 0

**SysCtlPeripheralClockGating**(**true**); //Habilitar el apagado selectivo de periféricos

**while**(1){

// Estamos siempre en bajo consumo menos cuando se produce una interrupcion

**SysCtlSleep**();

}

**return** 0;

}

# Comentarios acerca de la práctica

En cuanto a la realización de la práctica, se han tenido varios contratiempos que nos ha demorado. En concreto, en el segundo ejercicio porque en el terminal no se mostraba por completo la cadena de caracteres que se imponen; y, en el tercer ejercicio, se trató de implementar un algoritmo que cuadre los segundos correspondientes a los múltiplos de 15 y, por ello, el servo no paraba de moverse. Se tardó bastante poco en corregir ambos errores.