PSI3441 - Arquitetura de Sistemas Embarcados

Relatório Exercício Prático 01

Nome: Kevin Kirsten Lucas n°USP: 10853306

Utilizei algumas funções auxiliares para melhorar a leitura da saída serial no aplicativo de monitoramento Tera Term, como seguem abaixo:

```
float calculate_timer_diff(float timer_start, float timer_end) {
    float diff = timer_end - timer_start;
    return diff;
}

void printf_line(int lines_amount) {
    for (int i = 0; i < lines_amount; i++) {
        printf("\n ");
    }
}</pre>
```

Ao final, fica o link do código completo.

1) Meça o tempo para realizar uma aquisição analógica. Qual é a maior taxa de aquisição (Amostras por segundo) que se pode conseguir com as configurações padrão do microcontrolador?

Com o código abaixo, obtive 47ms de tempo de leitura para uma aquisição analógica.

```
// Tarefa 1 -----
timer_start = t.read_us();
float temp = ain;
timer_end = t.read_us();
timer_diff = calculate_timer_diff(timer_start, timer_end);
printf("\n1) Tempo para realizar uma aquisicao analogica:\n");
printf(" > %f ms\n", timer_diff);
```

Código da Tarefa 01

```
1> Tempo para realizar uma aquisicao analogica:
> 47.000000 ms
```

Print do Tera Term

Segundo o manual da KL25Z, utilizando-se algum dos modos ≤ que 13bits, é possível obter uma taxa de 818.330 Ksps (Kilosamples por segundo), no modo de 16bits, a taxa é um pouco menor, sendo de 461.467 Ksps.

Table 25. 16-bit ADC operating conditions (continued)

Symbol	Description	Conditions	Min.	Typ. ¹	Max.	Unit	Notes
V _{ADIN}	Input voltage	16-bit differential mode	VREFL	_	31/32 * VREFH	V	_
		All other modes	VREFL	_	VREFH		
C _{ADIN}	Input capacitance	16-bit mode	-	8	10	pF	_
		8-bit / 10-bit / 12-bit modes	_	4	5		
R _{ADIN}	Input series resistance		-	2	5	kΩ	×=-
R _{AS}	Analog source resistance (external)	13-bit / 12-bit modes f _{ADCK} < 4 MHz	=	=	5	kΩ	4
f _{ADCK}	ADC conversion clock frequency	≤ 13-bit mode	1.0		18.0	MHz	5
f _{ADCK}	ADC conversion clock frequency	16-bit mode	2.0		12.0	MHz	5
C _{rate}	ADC conversion rate	≤ 13-bit modes					6
		No ADC hardware averaging	20.000	222	818.330	Ksps	
		Continuous conversions enabled, subsequent conversion time				-	
C _{rate}	ADC conversion rate	16-bit mode					6
		No ADC hardware averaging	37.037	-	461.467	Ksps	
		Continuous conversions enabled, subsequent conversion time					

Manual: https://www.nxp.com/docs/en/data-sheet/KL25P80M48SF0.pdf

2) Determine o tempo para realizar uma vez o cálculo matemático abaixo: x=x*3; x=x*4; y=x+max; x=y-i; x=x<<4; Como se pode melhorar a precisão da medida? Qual é a resolução e a acurácia da medida?

Obtive os tempos abaixo para os cálculos pedidos. Para melhorar a precisão da medida, utilizei um loop com 10.000 iterações e realizei a média no final.

```
2) Tempo para realizar o calculo matematico (sem loop):

> 11.000000 ms

Tempo para realizar o calculo matematico (media com loop 10000x):

> 10.960700 ms
```

Print do Tera Term

Foi utilizado o código abaixo para realizar as operações:

```
// Tarefa 2
int x = 1;
int max = 0;
int i = 0;
timer_start = t.read_us();
y = x + max;
x = y - i;
x = x \ll 4;
timer_end = t.read_us();
timer_diff = calculate_timer_diff(timer_start, timer_end);
max = 0;
float diff_sum = 0;
int threshold = 10000;
for(int i = 0; i < threshold; i++)</pre>
    timer_start = t.read_us();
    y = x + max;
    x = x << 4;
    timer_end = t.read_us();
   timer_diff = calculate_timer_diff(timer_start, timer_end);
diff_sum += timer_diff;
timer_diff = diff_sum/threshold;
printf("\n Tempo para realizar o calculo matematico (media com loop %dx):\n", threshold);
               > %f ms\n", timer_diff);
```

Código da Tarefa 02

3) Quanto tempo leva para fazer uma: a. Adição; b. Subtração; c. Multiplicação: d. Divisão; utilizando números inteiros e com ponto flutuante?

Utilizei o método de calcular as médias para estas operações e obtive os resultados abaixo:

Print do Tera Term

Abaixo segue o código utilizado para a adição com inteiros e float. De maneira similar procedi com as outras operações.

```
printf("\n3) Tempo para realizar operacoes matematicas:\n");
int a_int = 1;
int b_int = 2;
int r_int;
diff_sum = 0.0;
for(int i = 0; i < threshold; i++)</pre>
    timer_start = t.read_us();
    r_int = a_int * b_int;
    timer_end = t.read_us();
    timer_diff = calculate_timer_diff(timer_start, timer_end);
    diff_sum += timer_diff;
timer_diff = diff_sum/threshold;
printf(" a) Adicao de int:\n");
printf("
                > %f ms\n", timer_diff);
float a_float = 1.0;
float b_float = 2.0;
float r_float;
diff_sum = 0.0;
for(int i = 0; i < threshold; i++)</pre>
    timer_start = t.read_us();
    r_float = a_float * b_float;
    timer_end = t.read_us();
    timer_diff = calculate_timer_diff(timer_start, timer_end);
    diff_sum += timer_diff;
timer_diff = diff_sum/threshold;
printf("
printf("
               Adicao de float:\n");
> %f ms\n", timer_diff);
```

Código da Tarefa 03

4) Qual o valor da soma de 2,147,483,647 + 1?

O resultado está mostrado abaixo. Como podemos ver, houve um overflow nesta operação, uma vez que o número 2.147.483.647 é o maior inteiro que pode ser representado com 32 bits.

```
2.147.483.647

HEX 7FFF FFFF

DEC 2.147.483.647

OCT 17 777 777 777

BIN 0111 1111 1111 1111 1111 1111 1111
```

Representação binária

```
4> Qual o valor da soma de 2.147.483.647 + 1?
> Soma: -2147483648
```

Print do Tera Term

Código da Tarefa 04

5) Como poderia ser medido o tempo de uma determinada operação sem utilizar timers?

Uma alternativa, seria ter o auxílio de um osciloscópio. Desta forma, poderia ser realizada a medição de dois pinos GPIO, um seria ativado antes do início de uma operação e o outro seria ativado logo após o fim da operação. Em seguida, basta utilizar os cursores do ociloscópio para medir a janela de tempo entre as medidas.