

Lista de Exercícios #6 Pado Labs - Microcontroladores

Comunicação SPI

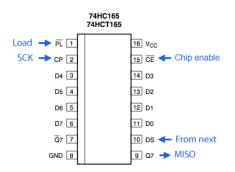
Tips and Tricks: Utilizar o User Manual UM2324 e o User Manual UM2319 para resolver as questões.

Requirements: Resolva pelo menos **3 exercícios**. Exercícios com a *tag* **Challenge** valem por dois exercícios.

Requirements: Exercícios que requerem desenvolvimento de um código devem ser enviados em repositórios no *Github*.

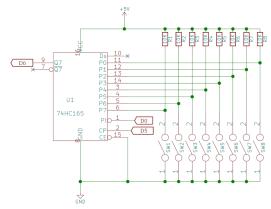
- 1: Conecte seu kit ao kit do amiguinho(a) ao lado e inicie uma comunicação SPI. A mensagem trocada pode ser uma string, ou realizar o controle do LED. Um deve ser configurado como *Master* e o outro como *Slave*. As informações trocadas devem ser bi-direcionais.
- **2:** Aproveite o exercício anterior, no *Slave* habilite uma GPIO Output para er uma IRQ (*Interrupt Request*) que será lida pelo *Master* como interrupção, e também implemente a leitura de um potenciômetro pelo *Slave* que deverá ser lido pelo mestre. Sugestão: leia o potenciômetro a cada 100ms e gere um pulso para que o *Master* inicie a leitura pelo SPI .
- **3: Challenge:** De novo, aproveite o exercício anterior, mas desta vez implementa 4 potenciômetros, que deverão ser lidos um a um pelo *Master*, que irá solicitar qual o potenciômetro que deve ser lido. Implemente a lógica de registrador, onde o *Master* indicará no primeiro byte de transmissão qual o device que será lido .
- **4:** Ligue na protoboard um 74HC165 (*shift register*), com cada uma de suas entradas ligadas à pelo menos 4 botões. Realize a leitura e armazene em uma *struct* o status dos botões. Na figura 1 é ilustrado o esquemático de um 74HC165 e em 2 como fazer a ligação.

Figura 1: Diagrama do 74HC165.



Fonte: Google Imagens.

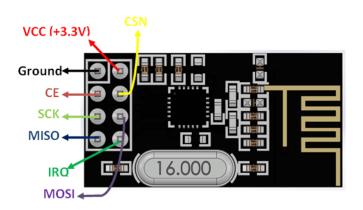
Figura 2: Ligação sugerida para o 74HC165.



Fonte: Google Imagens.

5: Challenge: Junto com um amiguinho(a), implemente uma comunicação sem fio utilizando o nRF24L01+, onde irá enviar e o outro receber informações, não é obrigatório implementer o caminho reverso. A aplicação pode ser do gosto da dupla. O *pinout* é exibido na figura 3 .

Figura 3: terminais do nRF24L01+.



Fonte: Google Imagens.