



Módulo 3 – Comunicação Serial e Conversores A/D

ORIENTAÇÕES:

O módulo 3 concentra exercícios sobre comunicação serial e conversão de sinais analógicos em digitais. Não há a necessidade de apresentar vistos para os exercícios, **apenas o Problema 3 deverá receber visto** e será corrigido mediante o envio do código fonte. **De acordo com sua conveniência, trabalhe com os diversos exercícios e use o horário do laboratório para esclarecer suas dúvidas.** Os exercícios são propostos para permitir o desenvolvimento modular do Problema 3. Não há a necessidade de apresentar vistos para os exercícios, **apenas o Problema 3 deverá receber visto** e será corrigido mediante o envio do código fonte pelo ambiente de ensino online “Aprender”.

OBJETIVOS DESTE MÓDULO:

- Compreender protocolos de comunicação serial síncrona e assíncrona.
- Diferenciar bit-banging do uso do periférico dedicado.
- Entender o processo de amostragem e conversão de um sinal analógico em digital.
- Configurar as interfaces seriais e o conversor A/D.

Comunicação Serial

Comunicação serial é o processo de envio de dados de maneira sequencial, um bit após o outro. Esse tipo de comunicação permite economizar (preciosos) pinos de entrada e saída ao realizar transferências de grandes quantidades de dados de maneira serial. Ao invés de 16 pinos para enviar uma palavra de 16-bits é necessário apenas 1.

Em sistemas embarcados, dispositivos com funcionalidade específica geralmente implementam algum tipo de comunicação serial para enviar ou receber dados e instruções. Dispositivos como acelerômetros, cartões de memória, GPS, sensores de temperatura, umidade e pressão, todos possuem internamente um microcontrolador que trata o dado bruto e o envia por uma linha serial. Diante disso, é de suma importância compreender as diferentes formas de comunicação para interfacear o microcontrolador com outros dispositivos.

Podemos enquadrar a comunicação serial em duas classes:

- **Síncrona**, na qual é disponibilizado um relógio que indica o instante de validade do bit e
- **Assíncrona**, quando não há a disponibilidade deste relógio.

Comunicação Serial Síncrona: I²C

O protocolo I²C (Inter-Integrated Circuit) permite que vários dispositivos se conectem a um mesmo barramento e se comuniquem entre si. Esse barramento, também conhecido como TWI

(Two Wire Interface) utiliza apenas dois fios para realizar a comunicação bidirecional entre diversos dispositivos. Na terminologia utilizada, o dispositivo que está gerando uma mensagem é chamado de transmissor, enquanto o dispositivo que está recebendo a mensagem é chamado de receptor. O dispositivo que controla o barramento é chamado de mestre (master), e os dispositivos que respondem ao mestre são chamados de escravos (slave). Os dispositivos mestre e escravo assumem o papel de transmissor ou receptor em diferentes etapas da comunicação. O fio do barramento que carrega dados é chamado de SDA (Serial DATA). O outro fio estabelece o ritmo de comunicação e é chamado de SCL (Serial CLock). Apenas o mestre controla o clock, mesmo quando estiver recebendo uma mensagem.

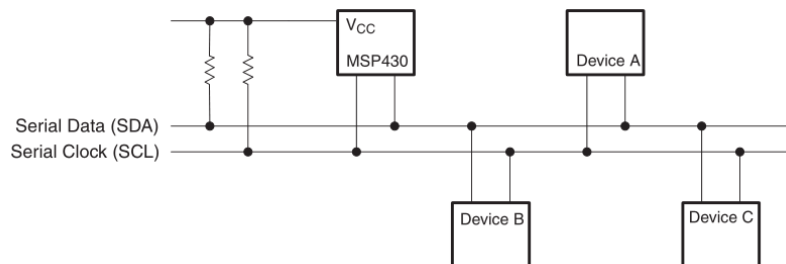


Figura 1 – Barramento I²C

Sinais de controle: Start e Stop

Quando o barramento está ocioso as linhas SDA e SCL ficam em nível lógico HIGH. Isso é garantido através de resistores de pull-up como os da figura 1. Para iniciar uma transmissão, o mestre força a descida de SDA (mudança de HIGH para LOW) enquanto o clock está em nível alto. Este sinal é a condição de partida (START), e prepara os dispositivos para a comunicação. Para finalizar a transmissão, o mestre libera SDA (mudança de LOW para HIGH) quando o clock está em nível alto. Este sinal é a condição de parada (STOP) liberando assim o barramento para outras comunicações. Se for necessário reestabelecer a comunicação, deve-se gerar novamente a condição de partida. A figura 2 apresenta as condições de START e STOP.

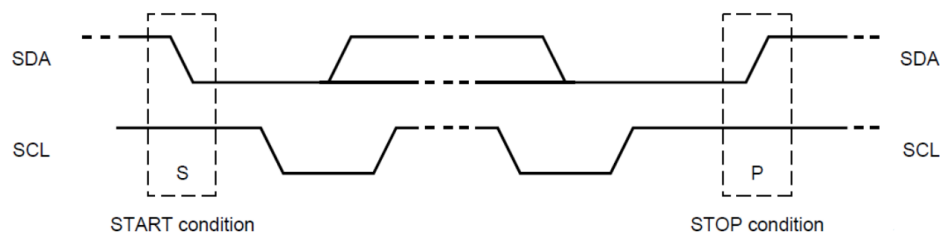


Figura 2 – Comandos de Start e Stop

Transferência de 1 bit

Na transferência de um bit, como mostrado na figura 3, o dado em SDA deve permanecer estável entre a subida e a descida do clock (SCL). Mudanças em SDA enquanto SCL está em nível alto são entendidas como sinais de controle (como visto nas condições de START e STOP). Durante a transmissão, o valor de SDA é constante enquanto SCL estiver em nível HIGH e assume o valor do bit a ser transmitido.

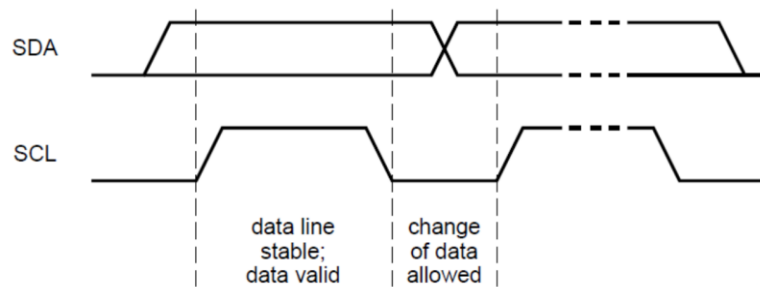


Figura 3 – Transferência de 1 bit

Transferência de uma palavra (8-bits)

A comunicação no barramento é feita em bytes (8 bits). A cada byte transmitido, um sinal de acknowledge (ACK) deve ser gerado. Portanto, para cada byte transmitido, 9 batidas de clock precisam ser geradas. O número de bytes enviados entre um sinal de START e STOP é ilimitado. A figura 4 mostra a comunicação entre dois dispositivos. O transmissor envia os 8 primeiros bits e libera a linha no nono bit. O receptor então puxa a linha para LOW indicando que entendeu a mensagem (acknowledge). Se a linha ficar em HIGH na nona batida do relógio significa um “not-acknowledge” (NACK) e pode ter diversos significados: pode ser que o escravo não entendeu a palavra enviada; ou que não há nenhum dispositivo na linha escutando; ou que o escravo decidiu enviar um NACK de propósito para indicar que não pode mais receber.

Na figura 4, as ações do transmissor e receptor são apresentadas separadas, porém ambos compartilham a mesma linha SDA. Isso deixa claro que é o receptor (e não o transmissor) que envia o acknowledge no momento certo. Note que o clock é controlado pelo mestre, inclusive na batida do acknowledge.

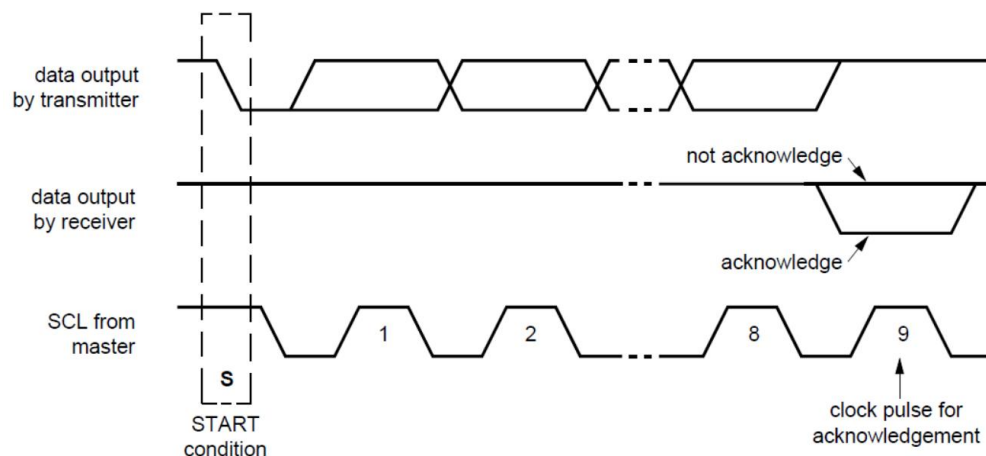


Figura 4 – Transferência de 1 byte

Endereçamento

O primeiro byte enviado logo após a condição de START é especial e é interpretado como endereço do escravo. Além dos 7-bits de endereço, este byte também contém um bit (é o último bit) de leitura/escrita que indica se o mestre vai ler ou escrever no escravo, como mostrado na figura 5.

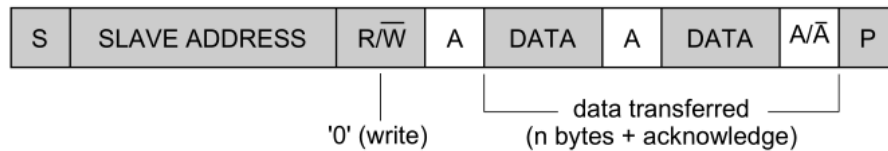


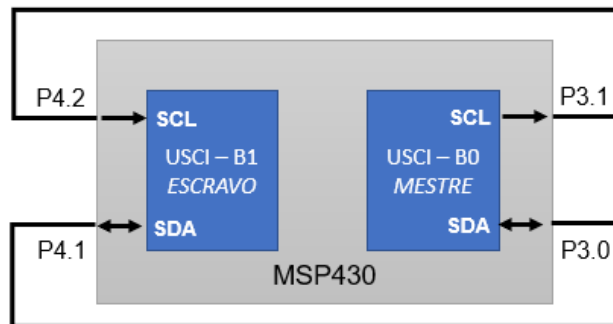
Figura 5 – Endereçamento de um escravo.

Após o envio dessa palavra inicial, as próximas palavras são sempre dados de 8 bits enviados para ou recebidos do escravo. Por fim, termina-se a comunicação com uma condição de STOP (P).

A interface serial síncrona I²C pode ser implementada com o periférico dedicado USCI B0 (USCI_B1) do MSP430. No modo I²C, os pinos P3.0 e P3.1 estão roteados nas linhas SDA e SCL respectivamente. Você deve habilitar os resistores de pull-up internos para garantir o bom funcionamento da interface. Além disso, não ultrapasse a velocidade de 100kHz para a linha SCL. Os resistores internos do MSP430 são elevados e limitam a velocidade de operação da linha SCL. Caso queira atingir a velocidade de 400kHz, use resistores externos de 4k7.

Exercício 1: Teste da interface I²C.

O MSP430 possui duas interfaces I²C completas, vamos usá-las para testar a comunicação serial. Configure a interface **B0 como mestre** @100kHz e a interface **B1 como escravo**. Faça a conexão dos pinos P3.1 com P4.2 e P3.0 com P4.1, como na ilustração abaixo. Perceba que apenas o mestre controla o clock. Configure o endereço 0x12 para o mestre e 0x34 para o escravo e teste o envio do byte 0x55. Não se esqueça de habilitar os resistores de pull-up.

Figura 6 – Conexão para ensaio com as duas USCI que operam com I²C.

Exercício 2: Scanner de endereços I²C

Aproveite a configuração do exercício anterior para implementar um scanner de endereços do barramento I²C. O mestre deve varrer todos os endereços disponíveis no barramento e retornar uma lista com os endereços dos dispositivos conectados ao barramento (no caso deste exercício, apenas o endereço 0x34). É recomendada a técnica de amostragem (polling) das flags da interface USCI ao invés de interrupções.

Uso de um LCD pela interface I²C.

Além de LEDs, é comum utilizar displays LCD (vide figura 7) em aplicações com microcontroladores. A grande maioria dos displays do mercado utiliza o controlador HD 44780, que pode ser facilmente encontrado com baixo custo.



Figura 7 – LCD de 2 linhas e 16 colunas de caracteres.

Esse display tem 16 pinos de interface – 5 pinos de alimentação, contraste e backlight, 8 pinos de dados D[7:0] (formando 1 byte) e 3 pinos de controle (RS , R/\overline{W} e EN). Seu funcionamento está baseado em 3 registradores:

- IR → registrador de instrução (recebe os comandos a serem executados)
- DR → registrador de dado (recebe o código ASCII da letra a ser impressa no display)
- AC → contador de endereço (indica posição atual do cursor, local onde será impressa a próxima letra).

Os pinos de controle RS , R/\overline{W} e EN viabilizam a comunicação com a interface do LCD. Uma escrita com $RS = 0$ permite enviar instruções (escreve em IR). A leitura com $RS = 0$ permite ler a posição atual do cursor (AC), junto com o bit indicativo de ocupado que é colocado na posição mais à esquerda (bit 7). A escrita de um caractere é feita com $RS = 1$. O controlador do LCD aguarda um pulso no bit EN (Enable) para realizar a leitura/escrita dos dados nos pinos D[7:0].

Tabela 1: Controle de acesso ao LCD.

RS	R/\overline{W}	Reg de destino	Operação
0	0	IR	Escrever uma instrução em IR
0	1	AC	Ler o <i>bit</i> de ocupado (b7) e o valor de AC (b6 – b0)
1	0	DR	Escrever no DR (operação sobre DDRAM ou CGRAM)
1	1	DR	Ler o DR (operação sobre DDRAM ou CGRAM)

Quando energizado, o LCD faz sua auto inicialização e fica pronto para operar. Se houver problemas nessa auto inicialização, é preciso usar a sequência apresentada no final deste documento, na figura 11. A figura 8 apresenta a temporização para acessar o LCD. É importante seguir esse diagrama de tempo já que o MSP430 é capaz de escrever nas portas do LCD mais rápido do que o próprio LCD consegue ler. Faz-se necessário o uso de pequenos atrasos para garantir a temporização especificada.

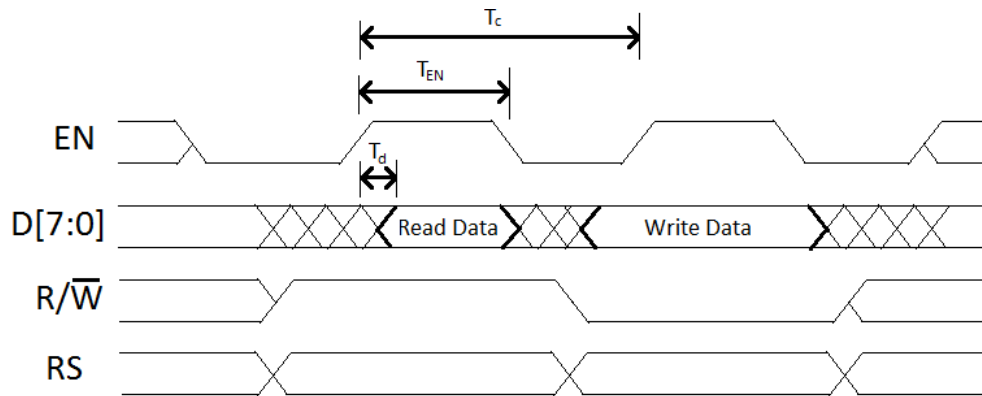


Figura 8 – Temporização de escrita/leitura no LCD

A duração do pulso de enable não deve ser menor que $T_{EN} = 300ns$ e deve ser espaçado de $T_C = 500ns$ no mínimo. Em modo de leitura, o dado fica disponível em D[7:0] $T_d = 90ns$ após a subida do sinal enable. Em modo de escrita, o dado deve estar presente em D[7:0] antes da subida do pulso de enable. Os comandos e instruções do controlador de LCD estão resumidos na tabela 2.

O protocolo completo exige o uso de 11 pinos, entretanto, a quantidade de pinos de um microcontrolador é um recurso limitado e geralmente escasso. Alguns microcontroladores do mercado possuem apenas 6 pinos utilizáveis. Com tão poucos pinos, é impossível implementar o protocolo LCD em modo paralelo. Uma alternativa muito comum é usar a configuração do LCD para barramento de dados de 4 bits. Neste caso, a transação de cada byte é feita com 2 acessos de 4 bits, o primeiro para os MSBs e o segundo para os LSBs. A figura a seguir mostra o caso de uma escrita no LCD.

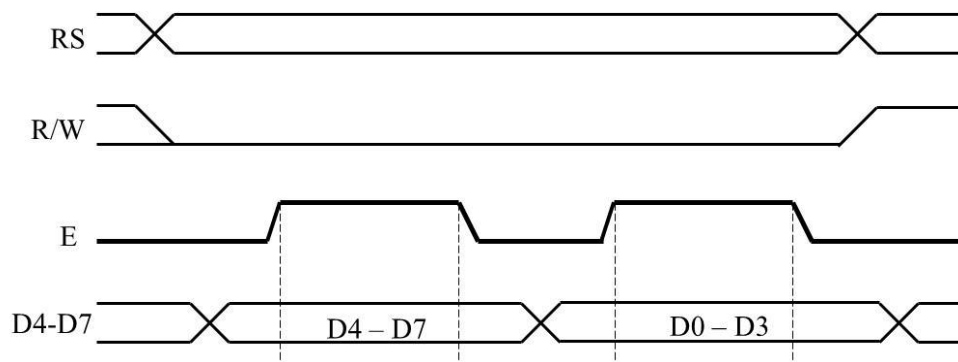


Figura 9 – LCD em modo 4 bits.

No modo de operação em 4-bits, são necessários apenas 7 pinos, que podem ser reduzidos para 6 se as operações forem apenas de escrita. Se a quantidade de pinos ainda for um fator limitante do projeto, pode-se usar um conversor de serial para paralelo através de um registrador de deslocamento com portas bidirecionais.

O circuito integrado PCF8574 faz exatamente isso. Ele possui uma interface serial síncrona I²C que escreve num registrador de deslocamento transformando dados enviados de maneira serial num barramento paralelo de 8 bits. Desses 8 bits, 3 são usados para controle (RS, R/W e



EN), 4 bits para o barramento de dados reduzido (modo de 4 bits) e 1 bit para ligar e desligar a retroiluminação (backlight) do LCD, como mostrado na figura 10, no pino 16 do LCD.

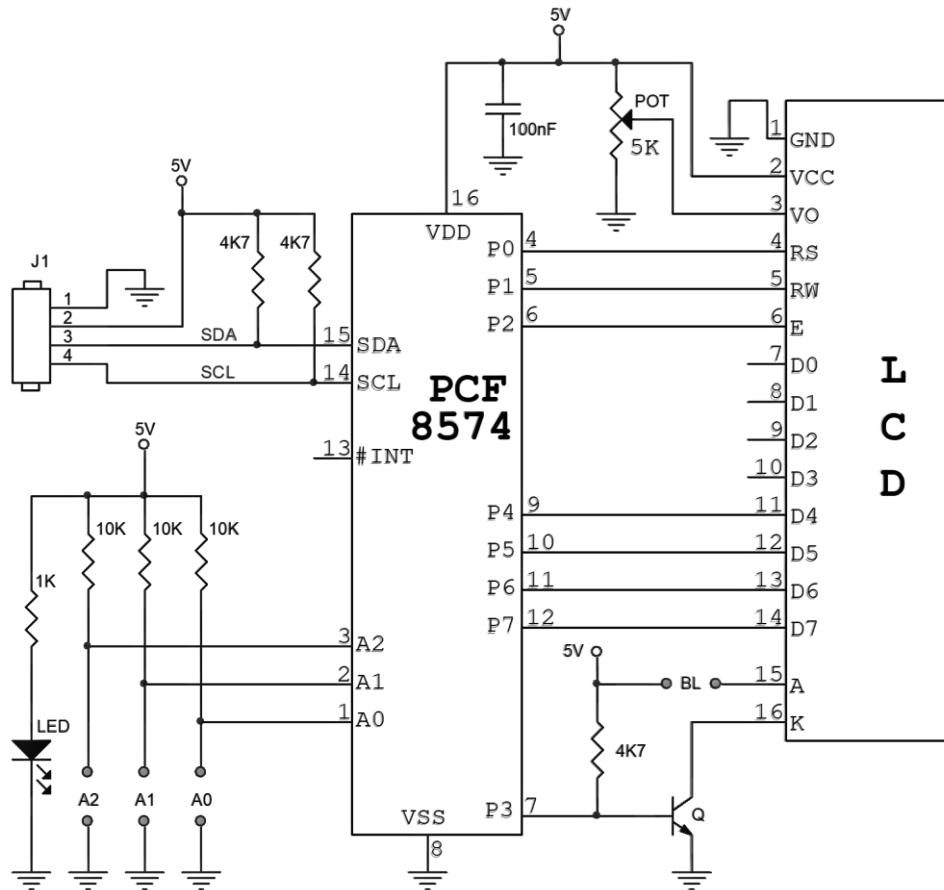
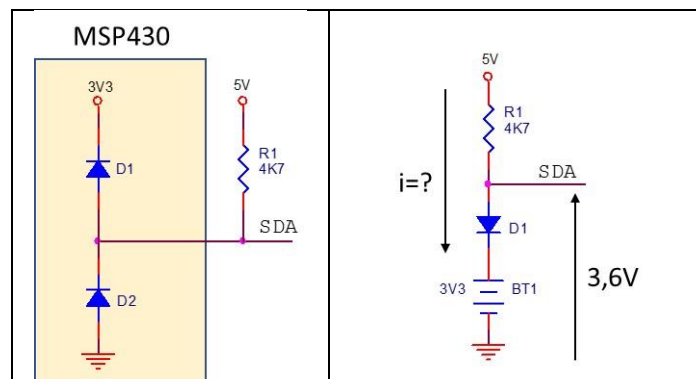


Figura 10 – Esquemático do conversor serial paralelo e sua conexão com o LCD

É de se notar que o PCF8574 opera em 5V enquanto o MSP opera em 3,3V. É preciso conferir se não há risco para o MSP quando ele recebe a linha SDA em nível alto, o que no caso é feito pelo resistor de pullup. Sabemos que o diodo de proteção em ação quando a tensão no pino ultrapassa 3,6 V.





(a) Linha SDA em nível alto	(b) Circuito para calcular a corrente por D1.
-----------------------------	---

Figura 11 – Circuito para o cálculo da corrente pelo diodo de proteção (D1) quando a linha SDA é colocada em nível alto.

Para o caso da figura 11, é fácil de ver que a corrente por D1 é de 300 μ A (vide equação), o que está bem abaixo do limite de 2 mA indicado pelo manual do MST430 F5529. Assim, podemos ligar diretamente o PCF8574 ao LaunchPad.

$$i = \frac{5 - 3,6}{4,7K} = 300\mu A$$

Exercício 3: Escreva duas funções `lcdBacklightON()` e `lcdBacklightOFF()` para ativar e desativar a retroiluminação do LCD. Usando essas duas funções, faça o backlight piscar em 1 Hz, aproximadamente. Na configuração da interface serial, mantenha a frequência da linha SCL abaixo de 100kHz. Note que existem duas versões do chip PCF8574 e um endereço para cada uma. Faça uma tentativa para ver qual o endereço de seu chip.

- PCF8574AT \rightarrow 0x3F e
- PCF8574T \rightarrow 0x27

Exercício 4: Escreva a função `char lcdQualAdr(void)` que retorna o endereço correto para operar seu LCD.

Dica: verifique em qual dos dois endereços o escravo (PCF8574) responde. Busque inspiração no Exercício 2.

Exercício 5: Escreva um programa em C que faça o teste do LCD: escreva todos os caracteres da tabela ASCII (todos os 128 caracteres) nas duas linhas do LCD, escrevendo um caractere a cada 0,2 segundos, aproximadamente, e esperando 3 segundos antes de apagar todo o display para voltar a escrever na primeira linha.

Observação: Em sequência são sugeridos 8 exercícios. Eles são simples e a intenção é preparar funções que serão usadas na solução do Problema 3 (Visto 3).

Exercício 6: Escreva a função `char lcdOcupado (void)` que retorna 1 se o LCD estiver ocupado e 0 se ele estiver disponível.

Exercício 7: Escreva a função `char lcdChar (char c)` que escreve o caractere “c” no LCD (vai escrever na posição atual do cursor). Teste a função com várias letras.

Exercício 8: Escreva a função `char lcdHex8 (char c)` que escreve em hexadecimal no LCD o valor do byte “c”. Teste a função com valores de 0 até 255.

Exercício 9: Escreva a função `char lcdHex16 (unsigned int x)` que escreve em hexadecimal no LCD o valor da palavra de 16 bits “x”. Teste a função com valores de 0 até 65.535.



Exercício 10: Escreva a função `char lcdDec8 (unsigned char c)` que escreve em decimal no LCD o valor do byte “c”. Teste a função com valores de 0 até 255.

Exercício 11: Escreva a função `char lcdDec16 (unsigned int x)` que escreve em decimal no LCD o valor da palavra de 16 bits “x”. Teste a função com valores de 0 até 65.535.

Exercício 12: Escreva a função `char lcdFloat1 (float x)` que escreve no LCD o valor da variável “x”, com 3 casa após a vírgula. Para simplificar este exercício, vamos limitar a faixa em $0 \leq x \leq 9,999$. Teste a função com diversos valores.

Exercício 13: Escreva a função `char lcdCursor (char lin, char col)` que posiciona o cursor na coluna “col” da linha “lin”. Veja que $0 \leq \text{lin} \leq 1$ e $0 \leq \text{col} \leq 15$.

SUGESTÕES:

- Recomenda-se separar a resolução deste experimento em duas bibliotecas. Uma para interface serial (libserial) e outra para as funções de alto nível de acesso ao LCD (liblcd). Crie dois arquivos para cada biblioteca, um de cabeçalho contendo os protótipos das funções que você irá escrever e outro com o conteúdo das funções.
- Inicie o seu projeto pela biblioteca serial e em seguida escreva a biblioteca do LCD usando a sua biblioteca da interface serial.
- Recomendamos usar a técnica de amostragem de flags (polling) ao invés de interrupções para a interface serial I²C do MSP430.
- Na sua biblioteca de acesso ao LCD, escreva funções para controlar os sinais E, RS e RW. Teste **separadamente** essas 3 funções, o que pode ser feito facilmente com um multímetro. Depois crie uma função para escrita no barramento de dados.
- Escreva uma função específica para inicializar o LCD no modo de 4 bits (figura 12).
- Escreva uma função para escrever um caractere / instrução no LCD e use essa função numa outra que escreve uma sequência de caracteres (strings).
- Utilize defines para definir a temporização do LCD (tempo de ativação do Enable, tempo de espera entre instruções, etc).
-

Tabela 2: Instruções do controlador de LCD.



Instruction	Instruction code										Description	Execution time (fosc= 270 KHZ)
	RS	R/W	DB ₇	DB ₆	DB ₅	DB ₄	DB ₃	DB ₂	DB ₁	DB ₀		
Clear Display	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Write "20H" to DDRA and set DDRAM address to "00H" from AC	1.53ms
Return Home	0	0	0	0	0	0	0	0	1	-	Set DDRAM address to "00H" From AC and return cursor to its original position if shifted. The contents of DDRAM are not changed.	1.53ms
Entry mode Set	0	0	0	0	0	0	0	1	I/D	SH	Assign cursor moving direction And blinking of entire display	39us
Display ON/OFF control	0	0	0	0	0	0	1	D	C	B	Set display (D), cursor (C), and Blinking of cursor (B) on/off Control bit.	
Cursor or Display shift	0	0	0	0	0	1	S/C	R/L	-	-	Set cursor moving and display Shift control bit, and the Direction, without changing of DDRAM data.	39us
Function set	0	0	0	0	1	DL	N	F	-	-	Set interface data length (DL: 8-Bit/4-bit), numbers of display Line (N: =2-line/1-line) and, Display font type (F: 5x11/5x8)	39us
Set CGRAM Address	0	0	0	1	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Set CGRAM address in address Counter.	39us
Set DDRAM Address	0	0	1	AC ₆	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Set DDRAM address in address Counter.	39us
Read busy Flag and Address	0	1	BF	AC ₆	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Whether during internal Operation or not can be known By reading BF. The contents of Address counter can also be read.	0us
Write data to Address	1	0	D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀	Write data into internal RAM (DDRAM/CGRAM).	43us
Read data From RAM	1	1	D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀	Read data from internal RAM (DDRAM/CGRAM).	43us

Inicialização do LCD

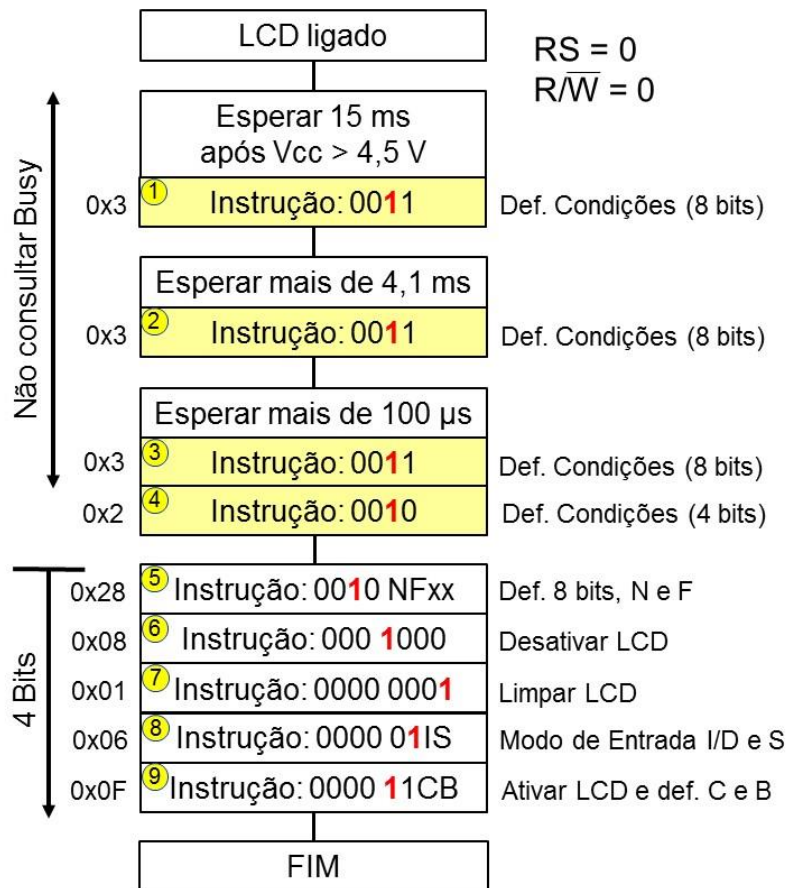


Figura 12. Inicialização do mostrador LCD via software para barramento de 4 bits.

Comunicação Serial Assíncrona

A comunicação serial assíncrona é provavelmente a forma serial mais simples de todas. Sua popularidade vem justamente da sua simplicidade e facilidade de implementar usando lógica digital ou microcontroladores.

Para cada linha serial, a comunicação está ociosa quando em nível alto. Para iniciar uma transmissão, é necessário puxar a linha para nível baixo e transmitir bit a bit de maneira sequencial, começando pelo menos significativo. A taxa de transferência é um acordo prévio, ou seja, ambas as partes devem estar configuradas para se comunicar na mesma velocidade.

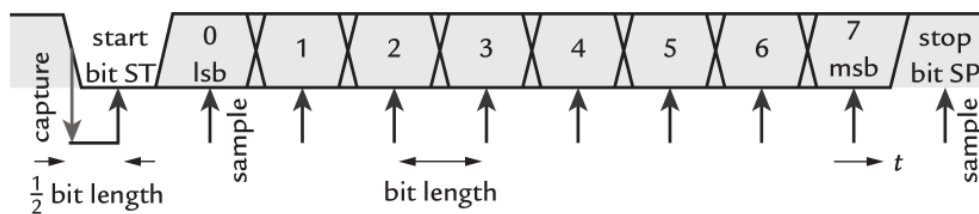


Figura 13: Comunicação serial assíncrona

Um dispositivo UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) não permite comunicação bidirecional através de um único fio. São necessários pelo menos dois fios para uma comunicação full-duplex. Uma particularidade desta forma de comunicação é a ausência de sincronia entre o transmissor e receptor. Isso pode levar a erros de comunicação caso haja diferença significativa entre os clocks internos de cada dispositivo.

O MSP430 possui um módulo de comunicação serial dedicado. Isso torna o processo de comunicação tão simples quanto escrever num registro e esperar que o byte seja enviado pela linha serial. Isso nem sempre acontece com microcontroladores mais simples. Nesses casos o protocolo deve ser implementado manualmente através de leituras e escritas dos pinos. Este tipo de implementação é chamado de *bit-banging* e exige cuidado extra com a temporização para não perder sincronia.

Exercício 14:

A interface serial USCI-A0 está roteada nos pinos P3.3 (TX) e P3.4 (RX). Configure esses pinos para sua funcionalidade dedicada e conecte os dois como na ilustração abaixo, para testar a interface de comunicação serial. Note que a USCI transmite e recebe o dado transmitido. Para este exercício, e para os próximos, iremos trabalhar à uma taxa de 1200 de bauds. Teste a interface enviando um byte com o valor 0x55. Verifique, através de breakpoints nas interrupções, ou por amostragem da flag de recepção (RXIFG), se o valor foi recebido corretamente no buffer de recepção.

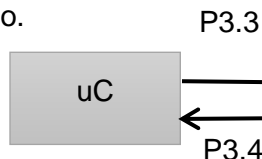


Figura 14: USCI transmitindo pelo pino P3.3 e recebendo o dado transmitido pelo pino P3.4.

Exercício 15:

Ainda com a mesma configuração do exercício anterior, envie e receba o seu nome pela interface serial, caractere por caractere. Use dois vetores:

- char nome_tx="Joaquim José" → com o nome a ser transmitido e
- char nome_rx="xxxxxxxxxxx" → espaço para receber o nome

Lembre-se de que as strings terminam com zero ('\0'). Use este fato para finalizar tanto a transmissão quanto a recepção.

Exercício 16:

Utilize a interface serial para controlar os LEDs de outro microcontrolador. Ao pressionar o botão S1 o LED vermelho do outro uC deve alternar, já o botão S2 controla o LED verde. A ligação entre dois microcontroladores deve ser feita conforme a ilustração a seguir.

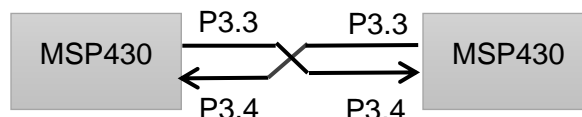


Figura 15: Conexão para comunicação entre dois MSPs.

O receptor responder aos seguintes códigos:

- 0x01 – Liga o LED **vermelho**
- 0x0A – **Apaga** o LED **vermelho**
- 0x10 – Liga o LED **verde**
- 0xA0 – **Apaga** o LED **verde**

O transmissor deve enviar apenas um código a cada pressionar de botão:

- S1 – Envia **0x01** e **0x0A** alternadamente

- S2 – Envia **0x10** e **0xA0** alternadamente

Exemplo: Ao pressionar uma vez o botão S1 o transmissor deve enviar a palavra **0x01**. Ao pressionar uma segunda vez, o transmissor envia **0x0A**.

Exercício 17:

Iremos repetir o exercício anterior usando a técnica de *bit-banging*. Este exercício é importante pois nem todos os microcontroladores disponíveis no mercado possuem interfaces de comunicação serial dedicada. Você pode usar os mesmos pinos do exercício anterior, porém em modo GPIO. Mantenha a mesma taxa de transferência que os exercícios anteriores. A recepção dos dados deve ser feita no centro da janela (temporal) de cada bit, conforme a figura 13, pois assim se evita erros de recepção caso os dispositivos estejam ligeiramente fora de sincronia.

Conversor A/D e DMA

Conversores A/D são dispositivos de interface entre o mundo analógico e o mundo digital. Eles permitem que um microcontrolador colete dados de transdutores que convertem grandezas físicas (como som, luz, temperatura, pH) no formato de tensão.

Neste roteiro, iremos estudar o princípio da conversão A/D. Para isso, utilizaremos divisores resistivos (na forma de potenciômetros) na entrada do conversor. Dessa forma, iremos realizar leituras de tensões proporcionais à posição do potenciômetro.

Um dispositivo simples que aplica esse princípio é o manche de um joystick. Esse dispositivo é tipicamente composto por dois potenciômetros, um para o eixo x e outro para o eixo y, como mostrado na figura 16. Os dois terminais de leitura da posição do eixo x e y são na verdade valores de tensão entre uma referência positiva (ex: 3,3V) e uma referência negativa (ex: 0V).

Importante: ao conectar o joystick à LaunchPad, o pino rotulado de +5V deve ser ligado ao pino 3,3V. NÃO O LIGUE AOS 5V. Um sinal acima de 3,3V pode queimar o pino do MSP430.

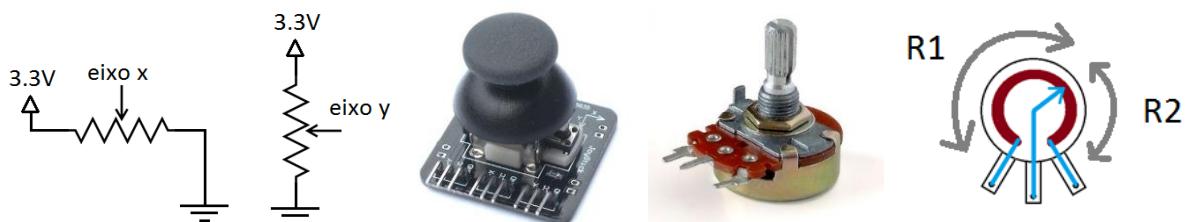


Figura 16 – Joystick com dois potenciômetros e visualização interna de um pot.

O MSP430 possui um conversor A/D integrado de 12-bits que funciona por aproximações sucessivas. Num primeiro momento, o sinal de entrada é amostrado e a tensão da entrada carrega um capacitor que guarda essa tensão. Numa segunda etapa, o conversor testa bit a bit, começando do MSB até o LSB para descobrir qual é o valor binário que melhor representa aquele nível de tensão. A figura 17 mostra as etapas de conversão de um caso simplificado de apenas 3 bits.

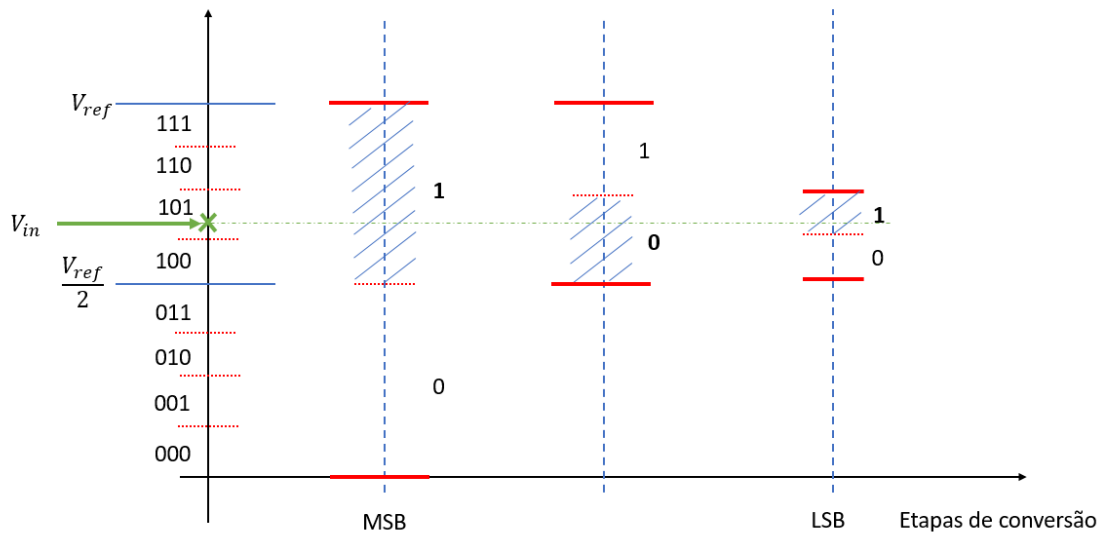


Figura 17 – Etapas de conversão de um conversor por aproximações sucessivas

No exemplo da figura 17, a tensão de entrada V_{in} está acima da metade da referência. Assim, na primeira etapa de conversão, o conversor A/D atribui o valor “1” ao MSB. Em seguida, o conversor divide a escala da etapa anterior (região hachurada) em duas e verifica se a entrada se encontra na parte superior ou inferior. No exemplo a tensão se encontra na parte inferior da segunda etapa e então o segundo bit é “0”. Por fim, repete-se esse procedimento até que todos os bits sejam definidos. No exemplo, a palavra binária que representa a tensão V_{in} é **101**.

O MSP430 disponibiliza um conversor A/D de 12 bits, compartilhado entre 16 entradas, como mostrado na figura 18. Somente uma entrada analógica por ser convertida a cada vez.

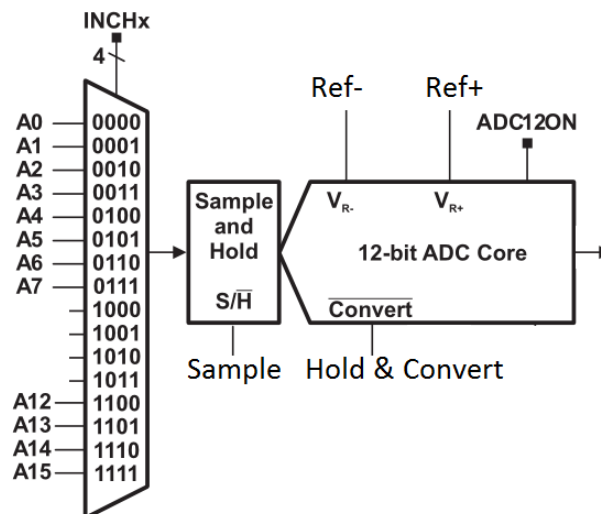


Figura 18 – Conversor AD do MSP430.

Para que a conversão seja feita em etapas sucessivas, é necessário que a entrada V_{in} esteja estável durante todo o processo de conversão. Isso é garantido através de um capacitor na entrada do conversor. Devido à natureza desse elemento, o capacitor leva um certo tempo para acumular carga, então é necessária uma etapa de amostragem do sinal antes de iniciar a

conversão. Esse processo é conhecido como *sample and hold*. A figura 19 modela a entrada do conversor A/D. O resistor R_i representa a resistência de entrada do multiplexador e o capacitor C_i representa o bloco “Sample and Hold”.

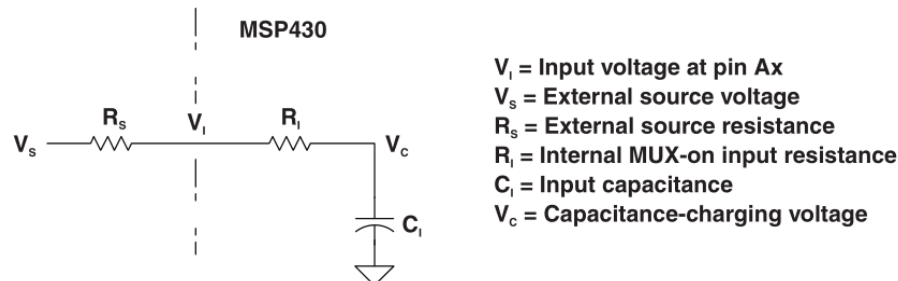


Figura 19 – Amostragem da entrada

A resistência de saída do dispositivo externo (R_s) conectado à porta do conversor AD influencia o tempo de amostragem, ou seja, o tempo que leva para o capacitor da entrada (C_i) carregar. Inicie o seu projeto calculando o tempo de carga do capacitor de entrada do conversor A/D seguindo a seguinte expressão:

$$t_{sample} > (R_s + R_i) \times \ln(2^{n+1})C_i + 800ns$$

Considere a resistência interna de $1,8k\Omega$ (resistência do mux de entrada do conversor) e o capacitor interno de $25pF$. A resistência R_s deve ser o valor do potenciômetro no pior caso de medida, ou seja, em 50%. Para pequenas variações (quando alteramos a posição do potenciômetro) o MSP “enxerga” dois caminhos para a referência e no pior caso a resistência vista pelo MSP é dada por:

$$R_s = \frac{R_{pot}}{2} \parallel \frac{R_{pot}}{2} = \frac{R_{pot}}{4}$$

Exercício 18:

Configure o módulo do conversor A/D para amostrar a tensão de entrada que representa apenas um eixo da posição do joystick (ou de um potenciômetro qualquer). Não se esqueça de ajustar os limites superior e inferior da tensão de referência para maximizar a precisão da leitura. Configure um timer para realizar essa amostragem a cada 10ms. Grave num vetor de memória os códigos dos últimos 5 segundos de amostragem. Você pode plotar o resultado da leitura no próprio CCS colocando o vetor na aba de expressões e clicando com o botão direito, selecione a opção “Graph”, como mostrado na figura 20.

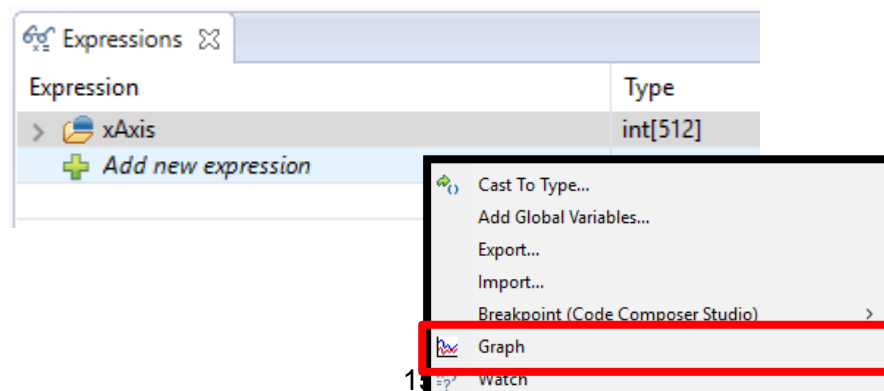


Figura 20 – Plotar um gráfico a partir de um vetor no CCS

Exercício 19:

Neste programa, iremos ler simultaneamente (ou quase) o valor da posição de dois eixos do potenciômetro. Use a informação da posição dos dois eixos para controlar a luminosidade dos dois LEDs da LaunchPad. Se a posição do joystick estiver no centro, os dois LEDs devem estar em 50% da luminosidade.

Use o eixo X para controlar a luminosidade do LED vermelho e o eixo Y para controlar a luminosidade do LED verde. Trabalhe com um sinal PWM a 100Hz com 256 passos (de 0 a 255). Ajuste a resolução do conversor A/D para 8-bits de forma a ficar na mesma resolução da PWM. Amostre a posição do potenciômetro a cada 20ms (50Hz). A figura 21 apresenta um diagrama do sistema proposto.

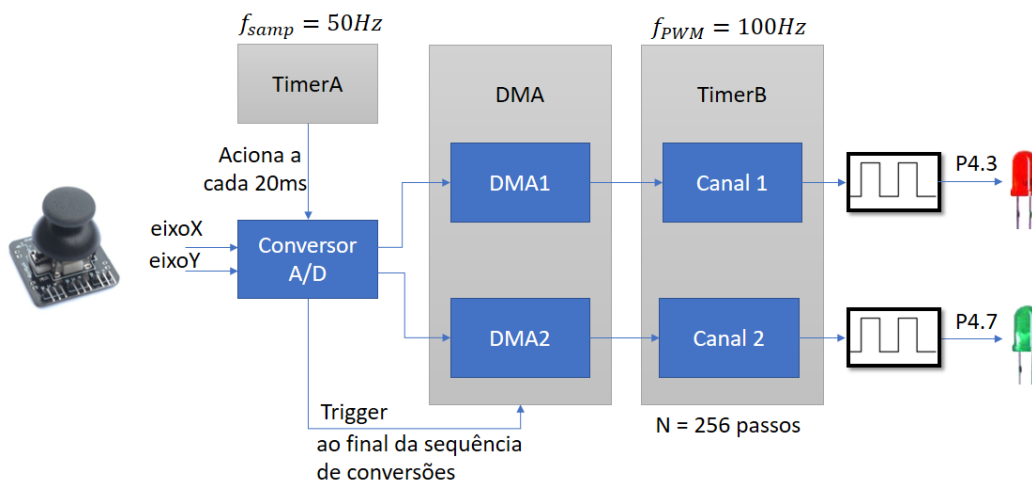


Figura 21 – Controle do brilho dos leds usando um joystick

Neste exercício, utilizaremos a saída dos canais 1 e 2 do timer B para controlar a luminosidade de ambos os LEDs. Para isso, use a porta P4 que permite remapear a funcionalidade dedicada de seus pinos como no exemplo abaixo.

```
// Configure Port Mapping
PMAPKEYID = 0x02D52;           // Get authorization to remap port function
P4MAP3     = PM_TB0CCR1A;       // Map P4.3 to output of timer B, channel 1
P4MAP7     = PM_TB0CCR2A;       // Map P4.7 to output of timer B, channel 2
```

Copiar regiões de memória, seja entre periféricos ou entre posições de memória, é uma tarefa trivial e bastante comum em programas de sistemas embarcados. O DMA (Direct Memory Access) é um periférico dedicado para realizar transferência de dados e permite que cópias sejam realizadas sem intervenção do processador. Neste exercício, utilize o DMA para mover o resultado da conversão para os canais de saída do timer B e conseqüentemente ajustar a largura do pulso de saída automaticamente (isso irá modificar a luminosidade do LED).



Problema 3 (Visto 3) – Conversor A/D e LCD

A solução deste problema é individual, de forma a que o aluno comprove seu domínio sobre o assunto. Após resolvê-lo, o aluno deve fazer um pequeno vídeo (**máximo de 2 minutos**) de forma a comprovar sua solução. É importante que este vídeo mostre as diversas respostas do programa. Cada aluno deverá enviar sua listagem e seu vídeo, ambos com o mesmo nome. Serão aceitos apenas dois arquivos por aluno. A listagem de sua solução deve ser auto contida, ou seja, ela simplesmente será copiada para o CCS para comprovar seu correto funcionamento. Será verificado o correto funcionamento de todo programa. **Caso o programa solução entregue não funcione, a nota será zerada.**

Importante: Para cada aluno, serão aceitos apenas um arquivo de código com todo o programa e um arquivo de vídeo.

**Regra para o nome dos arquivos:
Nomes errados serão penalizados em 25%.**

Siga o formato: **TPN-xxxxxxx.ext**

T = sua turma (A, B, C, ...)

PN = Número do problema (P1, P2, ...)

xxxxxx = seu número de matrícula, usando apenas números

ext = extensão que indica o tipo do arquivo (asm, c, avi, ...)

Na primeira linha de seu arquivo com o código devem estar sua matrícula e seu nome.

// xxxxxx – nome do aluno

ÉTICA E HONESTIDADE ESTUDANTIL:

Será verificada a similaridade entre os programas entregues e os demais programas, incluindo os dos semestres anteriores. Caso a similaridade entre dois programas seja grande o suficiente para caracterizar a “cola”, as equipes estão **automaticamente reprovadas**. Oportunamente serão especificadas as datas limite para o visto e para o upload da solução.

OBJETIVO:

Implementar um voltímetro com dois canais, mostrando o resultado no LCD.

DADOS:

O conversor ADC12 do MSP430 possui até 16 canais. Para este problema, vamos usar o LCD para mostrar no LCD os resultados das conversões dos canais A0 e A1. É sabido que uma única medida é muito vulnerável ao ruído, assim, vamos apresentar no LCD a média de 8 medidas consecutivas. A taxa de atualização do LCD é de 1 Hz, ou seja, a cada segundo apresentam-se as tensões correspondentes às médias (das 8 conversões) das entradas A0 e A1. A figura abaixo ilustra a ideia. Note que a cada segundo são 16 conversões, sendo 8 para o canal A0 e 8 para o canal A1. Elas devem ser alternadas. Sugestão: usar o modo Autoscan repetido e disparar as conversões usando um timer na taxa de 16 Hz.

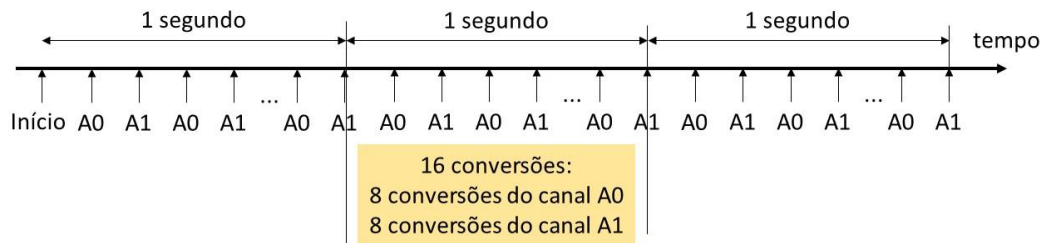
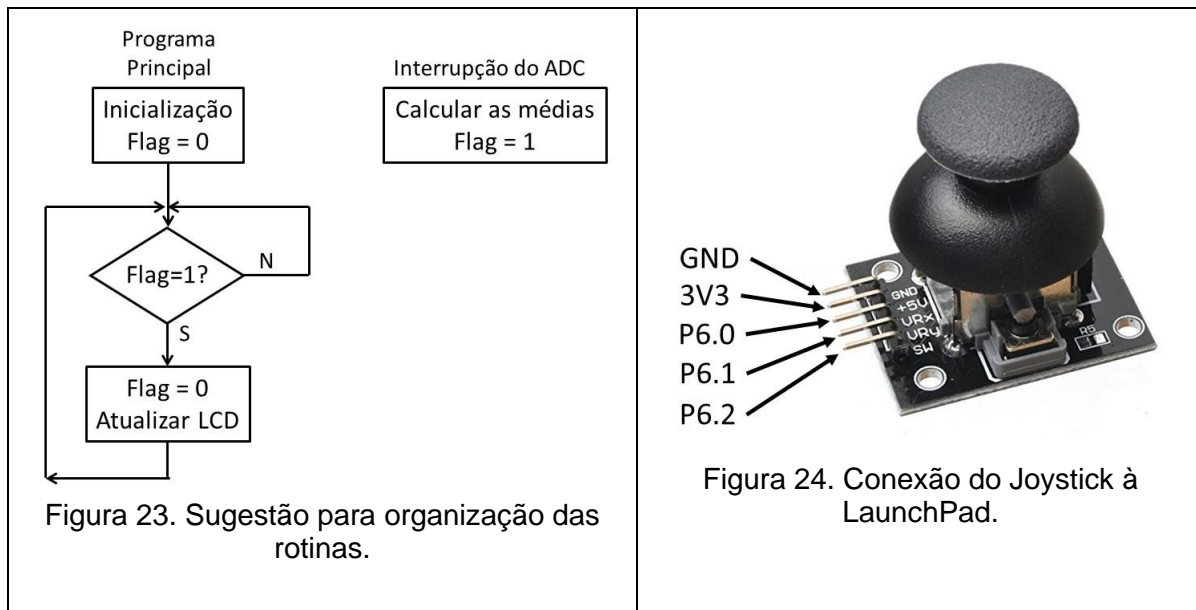


Figura 22. Diagrama de tempo das conversões dos dois canais (A0 e A1).

Para facilitar a estruturação do programa, vamos distribuir as tarefas entre duas rotinas. O programa principal faz as inicializações e fica escrevendo no LCD e monitora a chave SW. A rotina que atende a interrupção do ADC apenas lê os resultados das conversões e calcula as médias. A sincronização entre as duas rotinas é conseguida com uma flag. A rotina de interrupção, cada vez que calcula uma nova média, faz $\text{flag} = 1$. A rotina principal percebe $\text{flag} = 1$, zera essa flag e atualiza o LCD com as novas medidas. Isto está mostrado no fluxograma da Figura 23. A Figura 24, por sua vez apresenta a conexão do Joystick.



Pedido (programa para receber visto):

--- Valendo 90% da pontuação ---

Escreva uma aplicação embarcada que transforme a LaunchPad num voltímetro de dois canais (A0 e A1). Use como referência positiva o 3,3V e o terra como referência negativa. Para cada canal, o valor apresentado deve ser o resultado a média de 8 conversões realizadas durante o período de 1 segundo. Isto significa que a cada segundo o voltímetro atualiza os valores dos dois canais. Para facilitar a conferência da taxa de conversão, o estado do led vermelho (L1) deve ser invertido a cada atualização do LCD.



Sob o controle da chave SW do joystick, seu voltímetro vai apresentar os resultados em 4 diferentes modos, descritos logo a seguir. O programa inicia no modo 1. Cada acionamento de SW avança de forma circular pelos 4 modos. Por acionamento de SW, entende-se sua passagem do estado de aberta para fechada. Cuide para remover os rebotes.

Modo 1: Dois canais apresentando volts e o código do ADC em hexadecimal.

Neste modo de apresentação, a primeira linha do LCD mostra em volts e em hexadecimal o resultado da média das 8 medidas da entrada A0 (P6.0). A segunda linha faz o mesmo para a entrada A1(P6.1). A figura abaixo apresenta uma ilustração.

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
A	0	:		d	,	d	d	d	V			H	H	H	H
A	1	:		d	,	d	d	d	V			H	H	H	H

d,dddV → tensão em volts correspondente à média (até milésimos) e
HHHH → valor hexadecimal da média.

Figura 25. Formatação do LCD para o modo 1.

Modo 2: Resultado do Canal A0 com barra horizontal.

Neste modo de apresentação, a primeira linha do LCD mostra em volts e em hexadecimal o resultado da média das 8 medidas da entrada A0 (P6.0). A segunda apresenta uma barra horizontal cujo tamanho é proporcional à tensão da entrada A0. Como temos 16 colunas no LCD, serão 16 passos, desde 0,0 V até 3,3V.

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
A	0	:		d	,	d	d	D	V			H	H	H	H

d,dddV → tensão em volts correspondente à média (até milésimos) e
HHHH → valor hexadecimal da média.

Figura 26. Formatação do LCD para o modo 2.

Modo 3: Resultados do Canal A1 com barra horizontal.

Semelhante ao Modo anterior, mas agora usando a entrada A1.

Modo 4: Duas barras horizontais com sentido esquerda ou direita.

Você já deve ter percebido que o joystick usado sempre retorna para uma posição central, cuja conversão deve estar próxima do código 2.048 (0x800). Neste modo de apresentação, vamos usar barras para indicar a direção do deslocamento da alavanca do joystick. A primeira linha do LCD está dedicada ao deslocamento horizontal e a segunda linha ao deslocamento vertical.

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
							←	→							
							←	→							

Figura 27. Indicação de que a alavanca está na posição central. Note a ausência de blocos, apenas as setas podem ser vistas.

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----	----	----	----

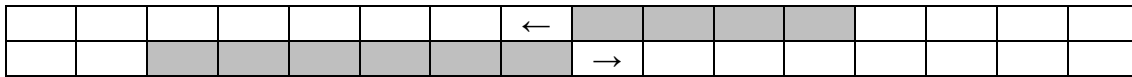


Figura 28. Ilustração aproximada de como deve ficar o LCD no caso de a alavanca ser deslocada para a direita e para baixo. É claro que a quantidade de retângulos vai depender da exata posição da alavanca do joystick.

Códigos do LCD para a este problema:

→ código 0x7E

← código 0x7F

e ■ código 0xFF

--- Valendo 10% da pontuação ---

Desafio: A forma como usamos os blocos é um pouco bruta. Cada caractere apresentado no LCD usa uma matriz de 5x7 pontos. Então, cada bloco é composto por 5 colunas verticais, o que resulta em 80 colunas (5 x 16). Para cada posição do LCD temos 6 possibilidades, como mostrado abaixo. Esses novos “blocos” podem ser definidos pelo usuário como caracteres especiais.

Chegamos então ao desafio, use este novo tipo de barra para os modos 2, 3 e 4.

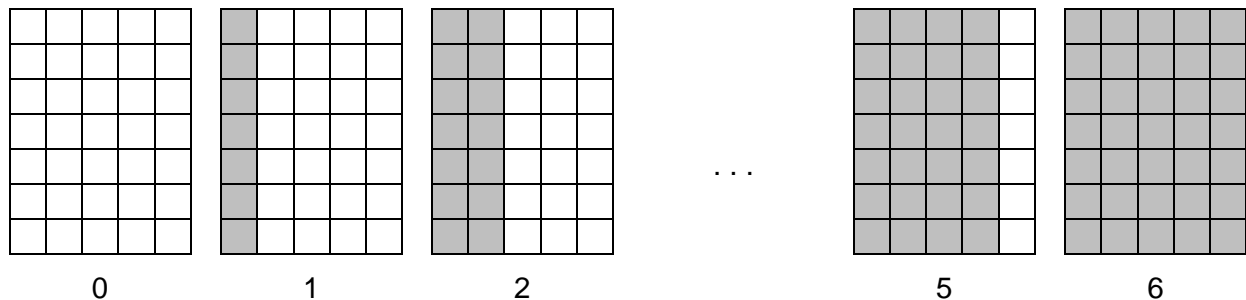


Figura 29. Ilustração das 6 possibilidades de colunas verticais. É claro que somente as de número 1 a 6 devem ser definidas como caracteres especiais.

Dica muito importante: De nada adiante escrever todo o programa para depois ficar procurando pelos erros. O correto é começar pela etapa mais simples e ir pouco a pouco adicionando complexidade até chegar à versão final. Teste cada etapa! Portanto, antes de começar a gerar códigos, planeje as etapas que serão percorridas até chegar à versão final.