

Retardos, Macros y Subrutinas

Autor: Luis David Barahona Valdivieso

Fecha: 25/04/2025

índice

1. Macros.....	2
1.1. Planteamiento del problema e identificación de requerimientos.....	2
1.2. Diagrama de bloques y de flujo.....	2
1.3. Código en Ensamblador y C.....	3
1.4. Simulación de los casos en Microchip y Proteus.....	3
1.5. Implementación.....	3
1.6. Documentación en GITHUB.....	3
2. Subrutinas.....	3
2.1. Planteamiento del problema.....	3
2.2. Identificación de requerimientos.....	3
2.3. Diagrama de bloques y de flujo.....	3
2.4. Código en Ensamblador.....	7
2.5. Código en C.....	7
2.6. Simulación de los casos en Microchip y Proteus.....	7
2.7. Implementación.....	8
2.8. Documentación en GITHUB.....	8
3. Anexo.....	9
3.1. Plantilla base de un código en AVR Ensamblador.....	9
3.1.1. Plantilla general de un programa en AVR Ensamblador.....	9
3.1.2. Plantilla de una macro en AVR Ensamblador.....	9
3.1.3. Plantilla de una rutina en AVR Ensamblador.....	10
3.2. Plantilla base de un código en C.....	10
3.2.1. Plantilla general de un programa en C.....	10
3.2.2. Plantilla de una macro en C.....	11
3.2.3. Plantilla de una subrutina en C.....	11

1. Macros

1.1. Planteamiento del problema e identificación de requerimientos

Crear una macro capaz de permitir el desplazamiento aritmético a la derecha. Recordemos que este operador permite realizar divisiones con números que son potencias de 2.

Por ejemplo: Dividir $1024 / 8$ es igual a $1024 \gg 7$, pues $2^7 = 128$. En ambos casos el resultado debe generar 8.

1.2. Diagrama de bloques y de flujo

1.3. Código en Ensamblador

https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/ASR_Arithmetic_Shift_Right/ASR_Code_Assembler/AssemblerApplication1/main.asm

1.4. Código en C

C Con macro:

https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/ASR_Arithmetic_Shift_Right/ASR_Code_C_Macro/ASR_Code_C_Macro/main.c

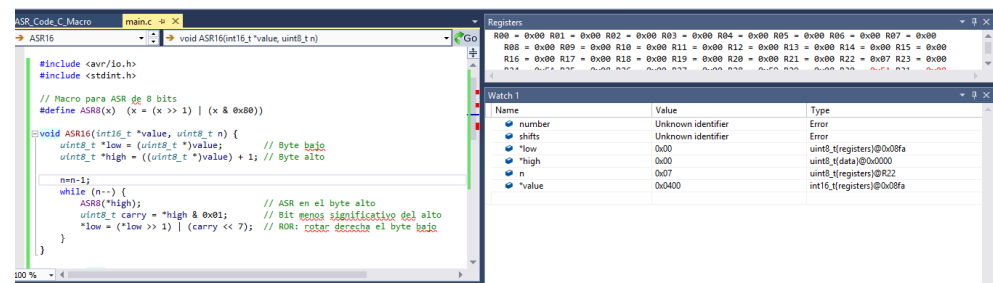
C con rutina:

https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/ASR_Arithmetic_Shift_Right/ASR_Code_C_Rutina/ASR_C_Code/main.c

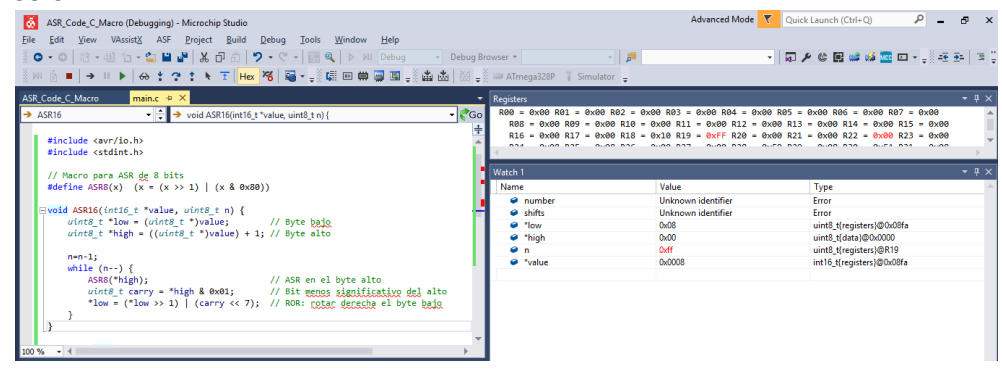
1.5. Simulación de los casos en Microchip y Proteus

SIMULACIÓN USANDO MACRO

CASO 1: Mientras n!=0 aún no hemos realizado los 7 desplazamientos necesarios

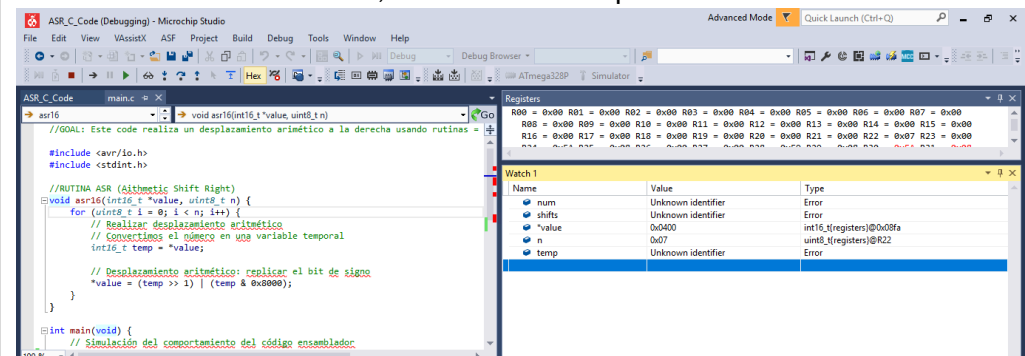


CASO 2: Cuando se n=0 (quiere decir que han pasado 7 desplazamientos), low debería ser 0x08, pues la división entre 1024 y 128 es 8.

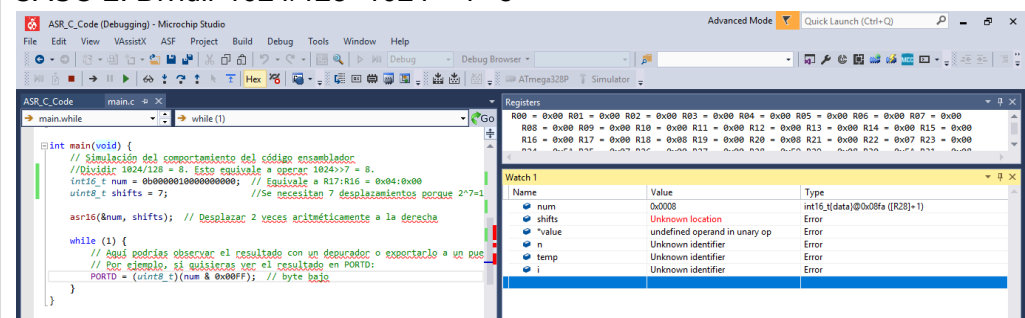


SIMULACIÓN USANDO RUTINA

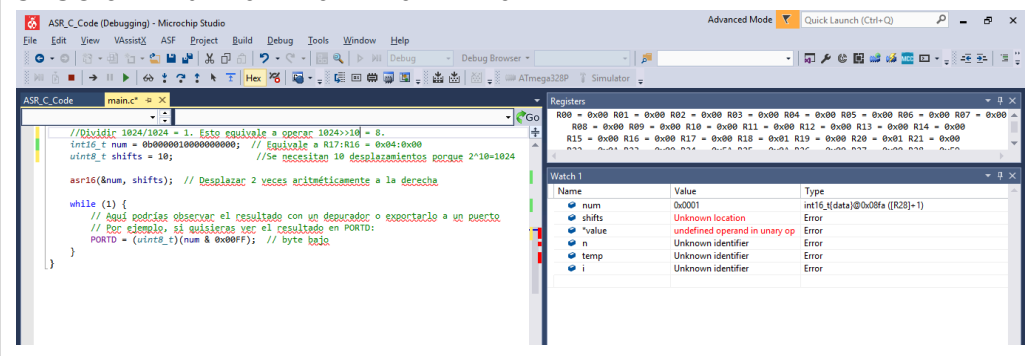
CASO 1: Dentro de la rutina, realizando los desplazamientos



CASO 2: Dividir 1024/128=1024>>7=8



CASO 3: Dividir 1024/1024=1024>>10=1



1.6. Implementación

1.7. Documentación en GITHUB

[https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/tree/main/Mentor%C3%ADa%204/ASR Arithmetic Shift Right](https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/tree/main/Mentor%C3%ADa%204/ASR%20Arithmetic%20Shift%20Right)

2. Subrutinas

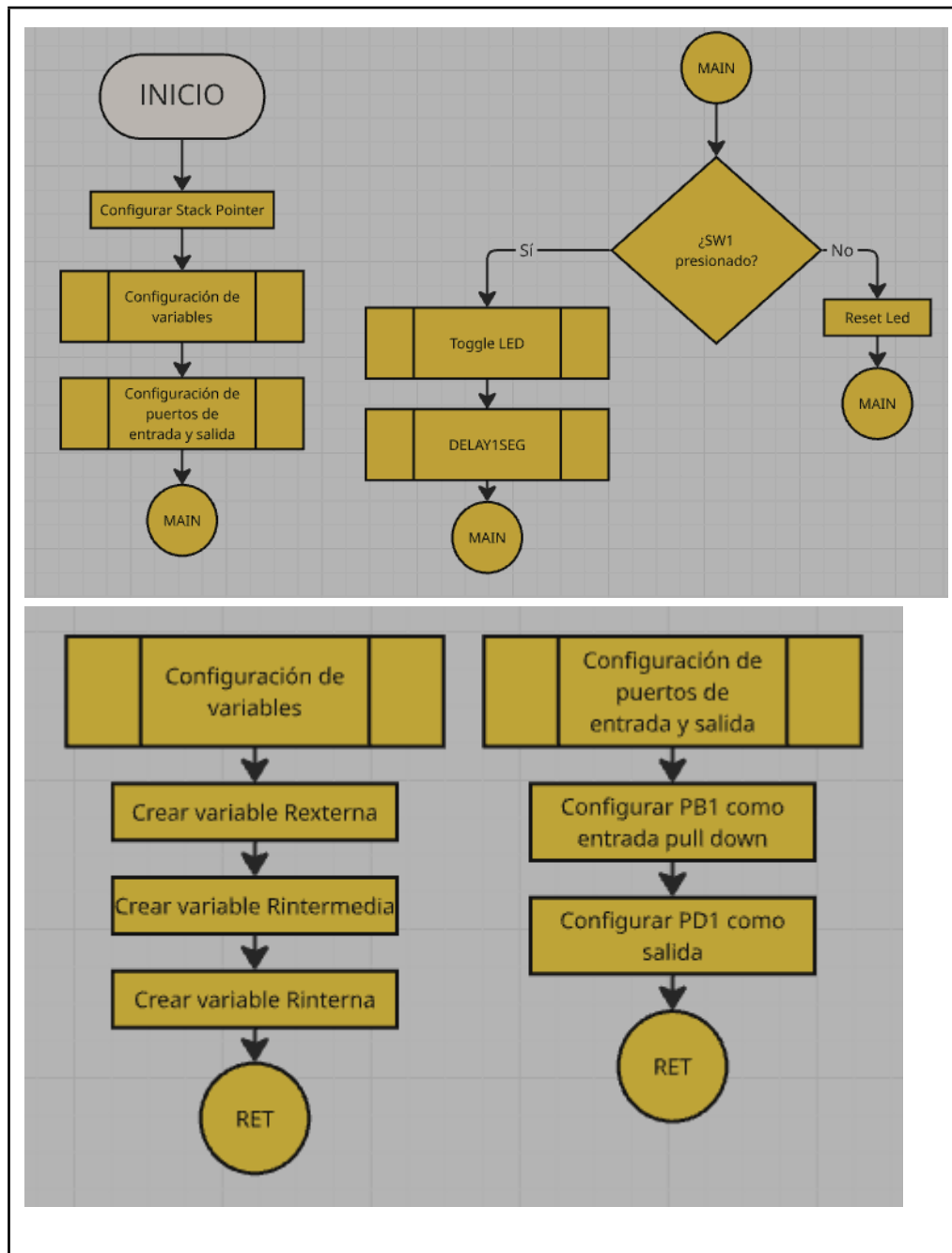
2.1. Planteamiento del problema

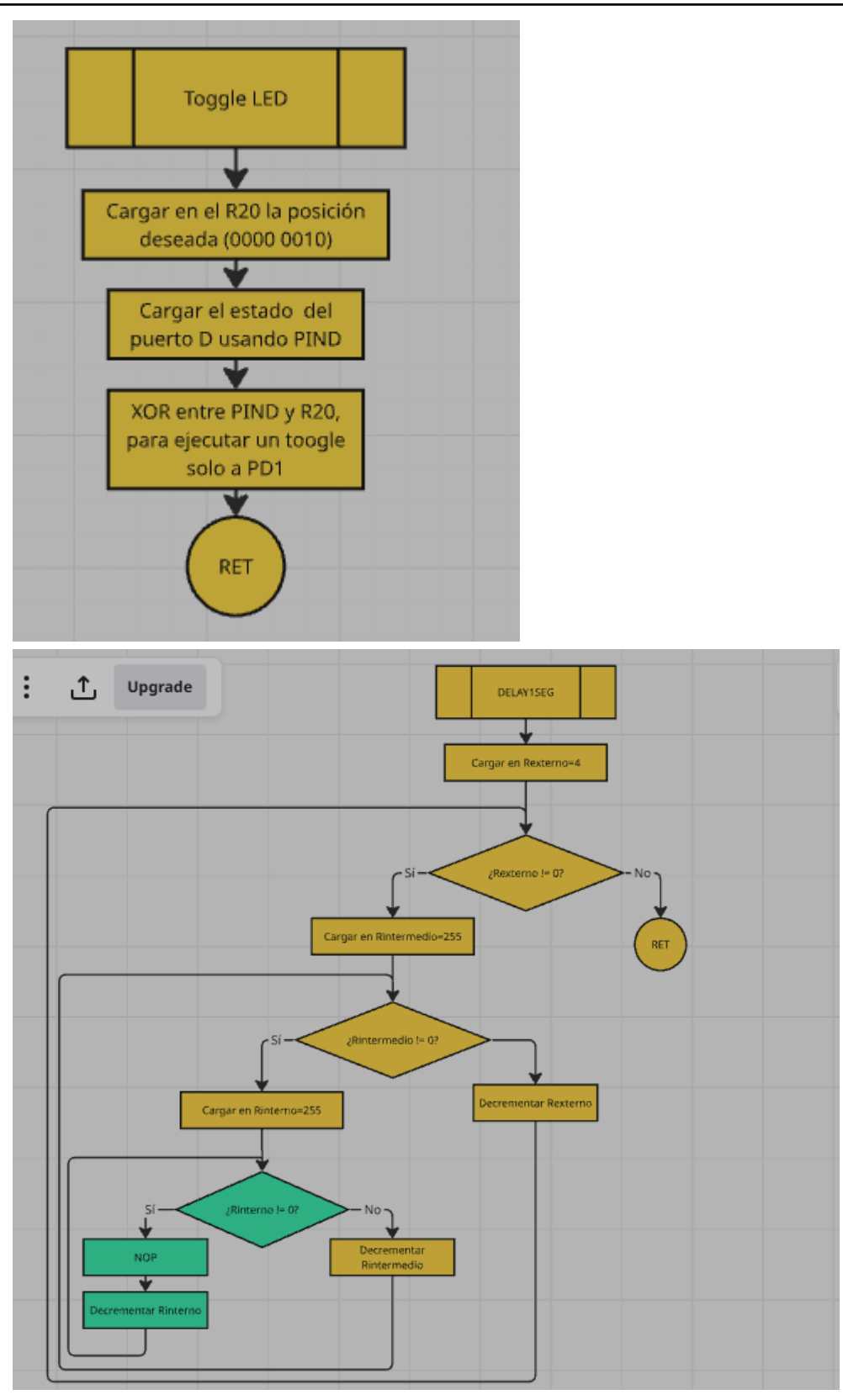
Prender y apagar un led cada segundo

2.2. Identificación de requerimientos

- Entrada : Switch en pull down
- Salida: Led

2.3. Diagrama de bloques y de flujo





M4
viernes, 2 de mayo de 2025 11:40

XOR \approx toggle si B=1

A	B	A XOR B
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

$R20 = 0000\ 0010 : PDI$
 $R21 = 0000\ 0010 : PIND$

 $R21 = 0000\ 0010 \rightarrow PORTD$

$R20 = 0000\ 0010 : PDI$
 $R21 = 0000\ 0010 : PIND$

 $R21 = 0000\ 0000 \rightarrow PORTD$

3 formas de decir "quiero modificar solo PDI"

PORTD: PD6 PD5 PD4 PD3 PD2 PD1 PD0

0b 0000 0010
0x 02
(1<<1)

delay2AVR.py

requirements.txt

RetardoAVREnsamblador.pdsprj

RetardoAVREnsamblador.pdsprj.DESKTOP-6MAFF1OJ...

```

61         return None
62
63
64     resultado = calcular_retardo_max_10_nops(1e6, 1.0) # f=1MHz, delaydeseado= 1 segundo
65     print(resultado)
        
```

Calculadora

Científica

$4 \times 250 \times 250 \times 4 \times 0.000001 =$

1

PROBLEMS OUTPUT DEBUG CONSOLE TERMINAL PORTS

ments/barahona 2025 marzo/Mentorias/Mentoria 4/Retardos/delay2AVR.py"

Delay deseado: 1000000.00 us

Delay real: 1000000.00 us

Error: 0.00 us

Ciclos necesarios: 1000000.0

{'Registros': [4, 250, 250], 'NOPs_internos': 4, 'Delay_real': 1.0, 'Error': 0.0}

PS C:\Users\Luisdavidbarahona\Documents\barahona_2025_marzo\Mentorias\Mentoria 4\Retardos>

$F_{clk} = 1MHz = 10^6 Hz = 10^6 \text{ ciclos/segundo}$
 $T_{clk} = 1/f_{clk} = 1\mu\text{s} \rightarrow \text{duración del ciclo}$

~~XXXX~~ ciclos consumidos

$T_{delay} = R_{ext} \cdot R_{inter} \cdot R_{int} \cdot NI \cdot T_{clk}$
 $= 4 \cdot 255 \cdot 255 \cdot 4 \cdot 1 \cdot 10^{-6}$
 $T_{delay} = 1,0404 \text{ segundos}$

RET

$T_{delay_{max}} \text{ con 3 req} = 255^3 \cdot 4 \cdot 1 \cdot 10^{-6} = 66.52 \text{ seg}$

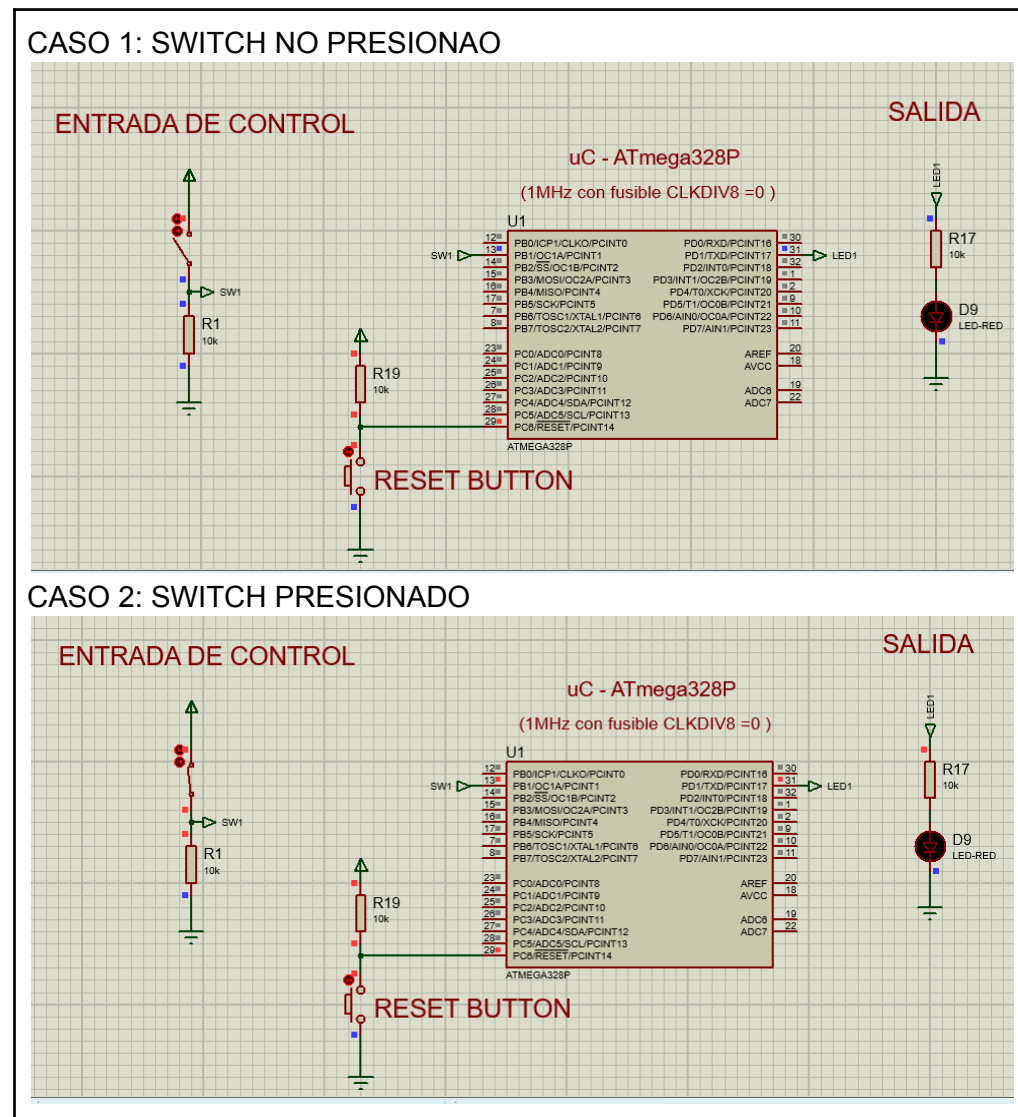
2.4. Código en Ensamblador

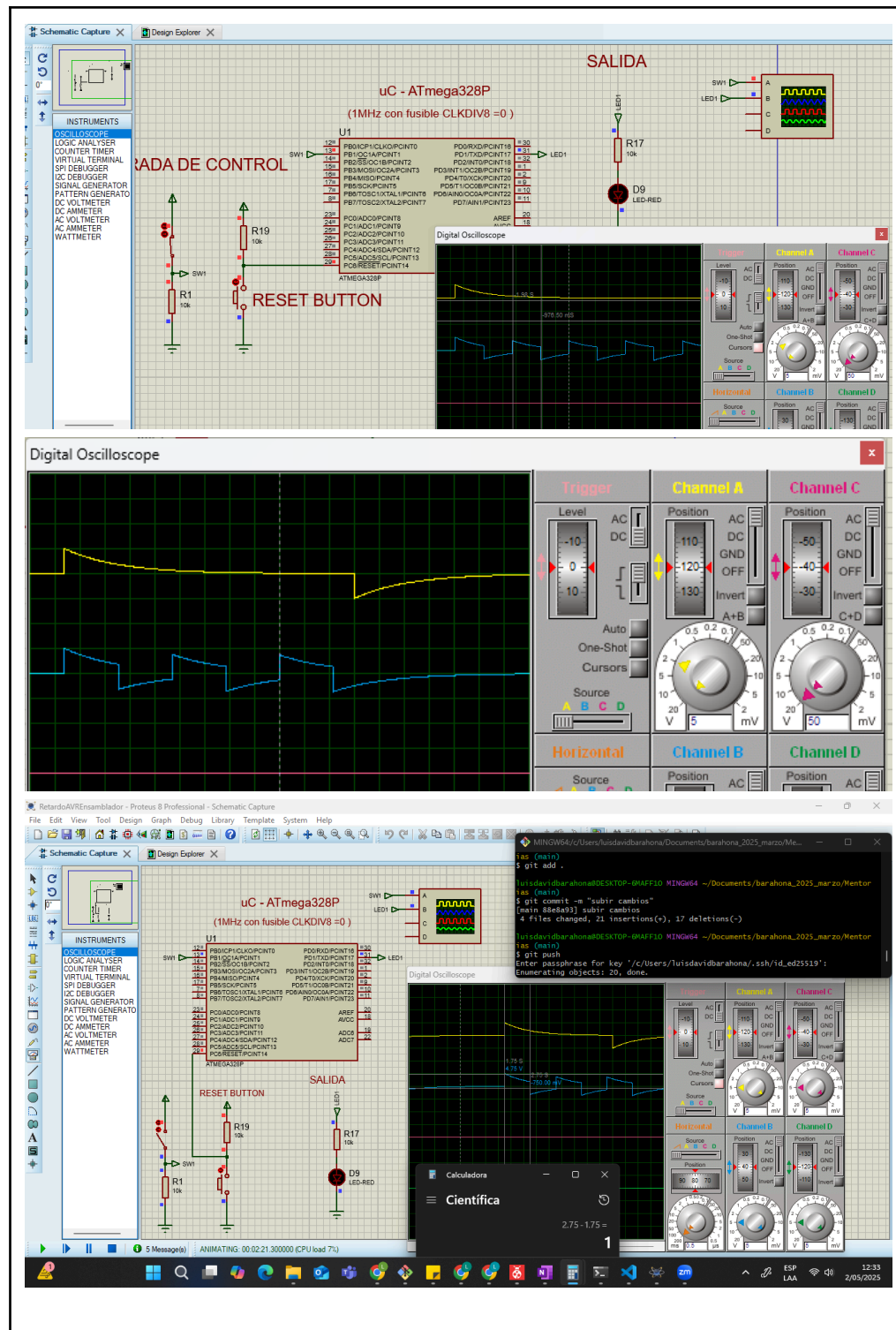
<https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/Retardos/RetardoAVREnsemblador/RetardoAVREnsemblador/main.asm>

2.5. Código en C

https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/Retardos/RetardoAVR_CodeC/RetardoAVR_CodeC/main.c

2.6. Simulación de los casos en Microchip y Proteus





- 2.7. Implementación
- 2.8. Documentación en GITHUB

CODE AVR ENSAMBLADOR:

<https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/Retardos/RetardoAVREnsamblador/RetardoAVREnsamblador/main.asm>

CODE AVR C:

https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/Retardos/RetardoAVR_CodeC/RetardoAVR_CodeC/main.c

SCRIPT PYTHON PARA CALCULAR EL VALOR DE LOS R:

<https://github.com/luisbarahona100/Mentorias/blob/main/Mentor%C3%ADa%204/Retardos/delay2AVR.py>

3. Anexo

3.1. Plantilla base de un código en AVR Ensamblador

3.1.1. Plantilla general de un programa en AVR Ensamblador

```
None
; --- Directivas iniciales ---
.include "m328Pdef.inc"

; --- Definición de macros ---

; --- Redireccionamiento al posición 0x00 de la memoria de programa
.org 0x00
    rjmp RESET

; --- Variables temporales ---
.def temp = r16

; --- Configuración de puertos e inicialización ---
RESET:

; --- Programa principal ---
MAIN:

; --- Subrutinas ---
OTRAS_ETIQUETAS:
```

3.1.2. Plantilla de una macro en AVR Ensamblador

```
None
;CREACIÓN DE MACRO
.macro toggle_bit
```

```
.endm  
  
;USO DE MACRO  
toggle_bit
```

- Es definido antes del MAIN

3.1.3. Plantilla de una rutina en AVR Ensamblador

```
None  
;CONFIGURAR STACK POINTER  
.include "m328Pdef.inc"  
.org 0x00  
    rjmp RESET  
RESET:  
    LDI R19, LOW(RAMEND)  
    OUT SPL, R19  
    LDI R19, HIGH(RAMEND)  
    OUT SPH, R19  
  
; USAR RUTINA  
MAIN:  
    RCALL RUTINA_SUMAR  
    RJMP MAIN  
  
;DEFINIR RUTINA  
RUTINA_SUMAR:  
    ;Lógica de la suma  
RET
```

3.2. Plantilla base de un código en C

3.2.1. Plantilla general de un programa en C

```
C/C++  
#include <avr/io.h>
```

```
#include <util/delay.h>
#include <avr/interrupt.h>
#include "DEF_ATMEGA328P.h"
#include <avr/sfr_defs.h>

int main(){

while (1){

}

}
```

- Se recomienda abrir el archivo debuggs/.lss para poder observar el código ensamblador equivalente al code C escrito.

3.2.2. Plantilla de una macro en C

```
C/C++
// Macro para alternar el estado de un bit en un puerto
#define TOGGLE_BIT(port, pin) ((port) ^= (1 << (pin)))

//US0
TOGGLE_BIT(PORTB, PB0); // Alterna PB0
```

3.2.3. Plantilla de un subrutina en C

```
C/C++
int function rutina (param1, param2){
    #LOGICA: SUMAR param1 y param2

}

#uso

int resultado=0;
resultado = rutina(1,2);
```

- En C, una rutina es la función que conocemos de toda la vida.