

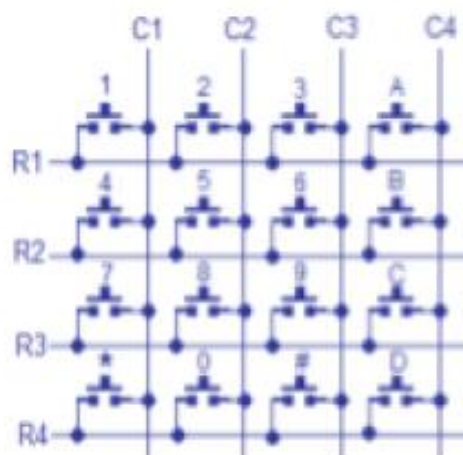
## به نام خدا

۹۷۲۳۱۰۰	محمد مهدی هجرتی
کیبورد ورودی و ارتباطات سریال	آزمایشگاه ریزپردازنده - آزمایش ۲
۱۹ مهر ۹۹	استاد صالحی

آزمایش دوم مربوط به کار با کیبورد و ترمینال مجازی می باشد. که ابتدا به بررسی چند تعریف از موارد مورد استفاده در این آزمایش می پردازیم.

### انواع keypad ماتریسی و چگونگی کارکرد آن ها

استفاده از keypad ها یک راه برای سریع برای گرفتن ورودی از کاربر میباشد. و در ابعاد مختلف مثلا ۳ در ۴ یا ۴ در ۴ برای کاربردهای گوناگون وجود دارند. Keypad ها در واقع ترکیبی از چند کلید می باشد که به صورت ماتریسی در کنار هم قرار گرفته اند. و به ازای هر سطر یا ستون یک سیم وجود دارد که به پین برد متصل میشود.

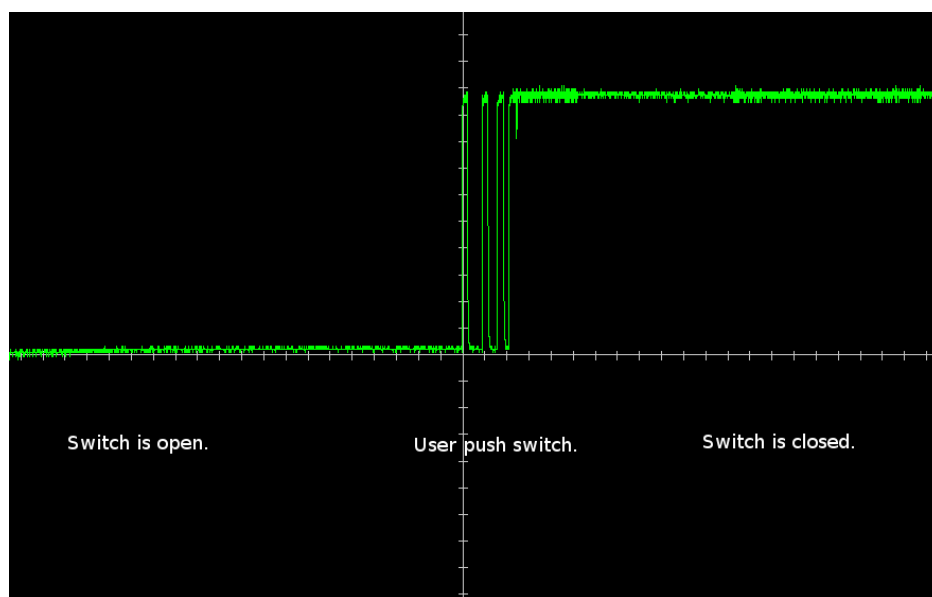


با فشردن هر کدام از این کلیدها ۲ ولتاژ دو سیم متصل میشود و میتوان فهمید که کلید موجود در کدام سطر و ستون انتخاب شده است.

### پدیده نوسان کلید و جلوگیری از آن

با توجه به این که کلید ها از صفحات فلزی که قرار است به هم نزدیک شوند تشکیل شده اند، هنگامی که یک کلید فشرده و این صفحات به هم نزدیک میشوند نوسانات بسیار کوچکی به وجود می آید، که

ممکن است کلید اشتباهها این نوسانات را به عنوان فشردن و رها کردن کلید تاقی کند و چند بار قطع و وصلی ثبت کند.



یکی از راه های برطرف کردن این مشکل، بستن خازن به دو سر این کلید است. در این صورت نوسانات اولیه صرف پر شدن خازن شده و بعد از آن کلید فشرده شده در نظر گرفته میشود. در کتابخانه ی Keypad.h این مشکل به صورت نرم افزاری نیز هندل شده است. در صورتی که کلید کمتر از یک زمان مشخصی در یک وضعیت جدید قرار گرفت، تغییر وضعیت ثبت نمیشود.

### توابع مورد نیاز از کتابخانه Keypad.h

**Keypad(makeKeymap(userKeymap), row[], col[], rows, cols)**

این تابع درواقع کانستراکتور کلاس keypad می باشد که یک object از این کلاس می سازد تا در ادامه از آن استفاده شود. پارامتر اول آن label یا همان مقادیری است که بر روی کیبرد استفاده میشود. پارامتر دوم و سوم سطر و ستون پین های متصل به آردوئینو برای راه اندازی کیپد است. و ۲ پارامتر آخر اندازه ی سطرها و ستون های آن می باشد.

**Char getKey()**

این تابع در هر لحظه بررسی میکند که آیا کاراکتری وارد شده است یا خیر. در صورتی که وارد نشده باشد، مقدار false برگردانده میشود.

**Char getKeys()**

برای بررسی تغییر تعداد زیادی از کلیدها از این تابع استفاده میشود. به این صورت که بررسی میکند که آیا کلید وارد شده ی ما جزو کلید هایی که تغییر کرده اند هست یا خیر.

**char waitForKey()**

این تابع عملکردی مشابه getKey() دارد با این تفاوت که هر بار منتظر می ماند تا کاربر یک کاراکتر را وارد کند سپس برنامه ادامه پیدا میکند.

**KeyState getState()**

این تابع state کلید را برمیگرداند. state میتواند یکی از ۴ حالت idle, pressed, released, hold باشد.

**boolean keyStateChanged()**

با کمک این تابع میتوان از تغییر وضعیت هر یک از کلید ها اطلاع یافت. که آن را با استفاده از یک Boolean نشان میدهد.

### **نحوه و کاربردهای ارتباطات سریال در آردوینو**

برای برقرای ارتباط بین چند میکرو یا ارتباط میکرو با یک usb و ... از ارتباطات سریال استفاده میشود. به این صورت که با اتصال پین های سریال به صورت ضربدری به هم این ارتباط برقرار میشود.

**begin()**

شروع ارتباط بوسیله ی سریال صفر (tx0, tx1) برد با سرعت مشخص

**end()**

اتمام ارتباط سریال و آزادسازی پین ها

**find()**

جست و جوی کاراکتر در سریال دریافت شده که خروجی آن boolean است.

**parseInt()**

خواندن اعداد (و حذف کردن متغیر خاص از میانه آن)

**println()**

چاپ یک رشته یا عدد یا ... در سریال و قرار دادن \n در انتهای آن

**read()**

خواندن اولین بیت دریافت شده

**readStringUntil()**

خواندن سریال تا زمانی که به یک رشته ی خاص وارد شده برسد.

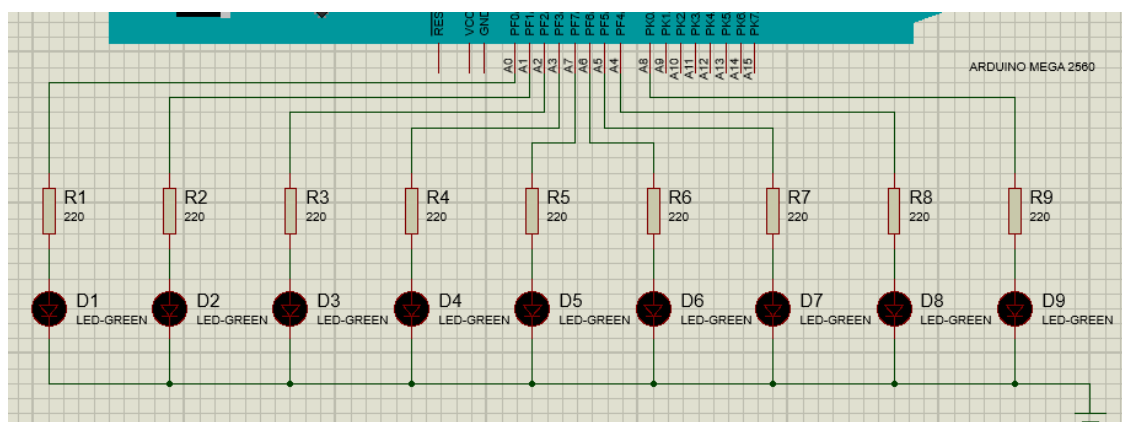
**write()**

ارسال داده های باینری به سریال

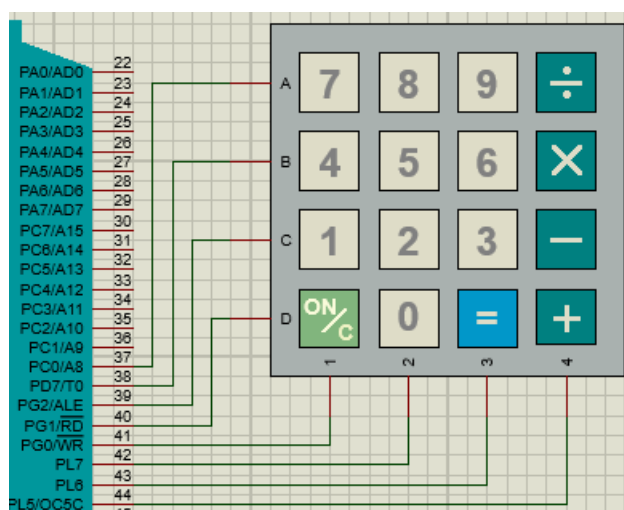
## بخش اول

ابتدا باید پایه های A0 تا A8 آردوینو را با سیم به LED ها متصل کنیم و برای اینکه LED ها دچار آسیب و سوختگی نشوند، مقاومت های ۲۲۰ اهمی را بین مسیر آن قرار دهیم.

برای تنظیم اینکه کدام LED به کدام یک از شماره های پین خروجی متصل شده است. چون ترتیب پین های A0 تا A8 متفاوت از شماره ی آن ها است.



در ادامه در سمت راست برد کبید ۴ در ۴ را قرار می‌دهیم و پایه های آن را به برد متصل می‌کنیم.

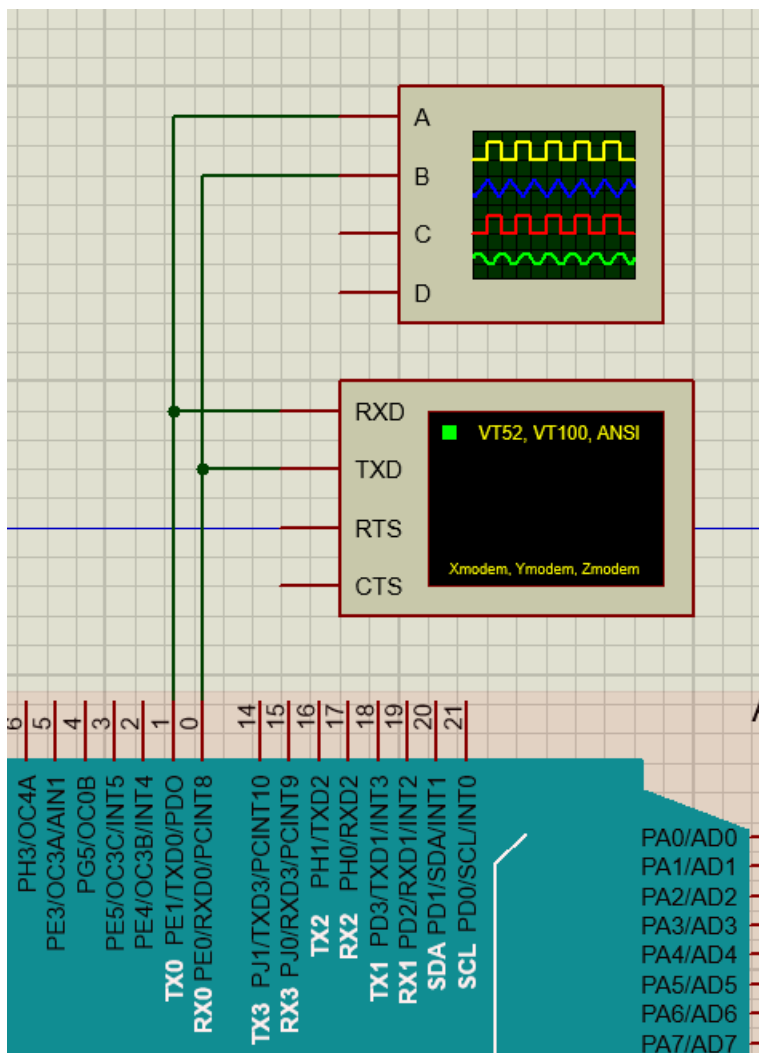


برای کد نیز مشابه آزمایش قبل LED ها را به عنوان خروجی تعریف کرده و این بار شرط روشن شدن آن را فشردن هر یک از کلید ها تنظیم میکنیم.

کلید صفر را نیز برای خاموش شدن تمام چراغ ها قرار میدهیم.

## بخش دوم

برای تنظیم ترمینال مجازی و اوسیلوسکوپ لازم است تا پایه های TX و RX دستگاه را به صورت برعکس به پین های TX0 و RX0 برد متصل کنیم. تا ارتباط لازم برقرار شود.



در کد نیز بوسیله ی دستور begin ارتباط را شروع میکنیم. سپس با خواندن کلید های فشرده شده توسط کیپد، آن را در ترمینال نشان میدهیم.

## بخش سوم

برای این بخش بدون نیاز به تغییر مدار شبیه سازی شده در proteus، کد جدیدی را مینویسیم تا بتواند با خواندن مقدار وارد شده در ترمینال چراغ متناظر با آن را روشن کند.

در بخش loop برنامه هر وقت عدد جدیدی وارد ترمینال شد، آن را خوانده و مشابه بخش قبل بررسی میکنیم که اگر مربوط به هریک از چراغ ها بود، همان روشن شود.