אוניברסיטת בן-גוריון

הפקולטה להנדסה

המחלקה להנדסת חשמל ומחשבים

דו"ח מסכם לפרויקט גמר של מעבדת מיקרו מחשבים

4 אפנון אות ספרתי – גרסה

חברי קבוצה: אוהד שפירא, אור שמיר

המחלקה להנדסת חשמל ומחשבים, קורס מבוא מיקרו מחשבים

מדריך: אסף לביא

תאריך הגשה: 23.1.2020

תוכן עניינים

1	דף שערדף שער
2	תוכן עניינים
3	מטרה והגדרת הפרויקט
3	תיאור הפרויקט
4	תיאור כללי של ביצועי החומרה והתוכנה (מפרט טכני)
4	ביצועי החומרה
4	ביצועי התוכנה
5	רוטינות ותפקידן
6	
8	מיפוי משתנים בזיכרון
	מסקנות והצעות לשיפורים

מטרה והגדרת הפרויקט:

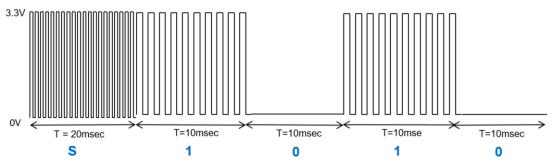
מטרת הפרויקט היא לבצע אפנון של אות ספרתי בגודל של 4 ביט בעזרת הבקר. בפרויקט אפשרנו קינפוג של תדר המודולציה ותדר הסנכרון ובהתאם להגדרות, לפי פקודה, הוצאת אות ספרתי ריבועי באורך של 60msec מרגל P2.2 של הבקר. את הגל הנוצר ניתן להציג על משקף התנודות.

במהלך פעולת האפנון, המשתמש יכול להשתמש ב-Keypad על מנת לבחור את האות שהוא מעוניין Push - יראה חיווי של הבחירות שביצע, ניווט מתבצע בעזרת כפתורי ה- Buttons.

:תיאור הפרויקט

הבקר מאפנן אות ספרתי באורך 4 ביט בהתאם לבחירת המשתמש, כלומר, לאחר שהמשתמש בחר תדר מודולציה ותדר סנכרון, המשתמש יכול לבחור את האות שהוא מעוניין לאפנן על ידי בחירת אות בלחיצה על ה-Keypad, במהלך פעולת האפנון, המשתמש יכול לשנות תדרים ואת האות שמאופנן.

האות המאופנן נראה בצורה הבאה:



כאשר S באורך 20msec והוא תדר הסנכרון ולאחריו, מופיע האות שאותו נדרשנו לאפנן, בדוגמה זאת נבחר האות A אשר בייצוג בינארי מיוצג על ידי 1010.

במהלך כל התוכנית, מוצג למשתמש חיווי אודות התוכנית על גבי מסך ה-LCD, מעבר בין התפריטים ובחירה מאופציות מובנות מתבצע על ידי כפתורי Push Buttons.

בתפריט הראשי קיימות מספר אפשרויות:

- א. מסך הוראות:
- במסך זה מוצג למשתמש שם הפרויקט והוראות לאיזה רגל בקר לחבר את המשקף תנודות על מנת להציג את האות המאופנן.
 - ב. תדר מודולציה:
 - 2kHz, 4kHz, מבין f_1 מבין f_ במסך זה מוצג למשתמש מספר אפשרויות לבחירת תדר מודולציה f_1 מבין .6kHz
 - ל. תדר סנכרון:
 - במסך זה מוצג למשתמש מספר אפשרויות לבחירת תדר מודולציה f₀ מבין 1kHz, 2kHz.
 - ד. התחלת פעולה:
 - לאחר כניסה לאופציה זאת, האות משודר מרגל P2.2 של הבקר
 - ה. יציאה:
 - לאחר בחירת אופציה זאת, הבקר נכנס למצב שינה, עוצר את תהליך אפנון האות, יציאה ממצב זה מתבצעת אך ורק על ידי לחיצה על PB0.

תיאור כללי של ביצועי החומרה והתוכנה (מפרט טכני):

ביצועי החומרה:

- מסך CD: הצגת חיווי למסך נעשית בעזרת מספר פונקציות שכתבנו בהשראת הסברים
 שניתנו מהאתר. חיבורים פיזיים לבקר נעשו באמצעות הרגליים P3.7,P3.6,P3.5 אל
 הפורטים RS,RW,E ובאמצעות PORT5
- פסיקות נעשות באמצעות חיבור הרגל IRQ לרגל P2.7 ובאמצעות חיבור מטריצת:
 הלחצנים לPORT4. קריאת הביט שנבחר מתבצעת על ידי השיטה שתוארה בסרטון
 מימוש Switch והתייחסות למקלדת כאל מטריצה).
 - לדים: אנו כותבים לנורות באמצעות PORT9.
 - Push buttons: כל לחיצה ממופה לפסיקה בPORT1 וכך מתאפשר לנו לשלוט על המצב
 הנוכחי של ה-LCD ועל בחירות המשתמש.
- TimerA אנו משתמשים בטיימר זה על מנת ליצור פסיקה קבועה במרווחים של 10msec כדי לבדוק האם נדרש לשנות את תדר האות הריבועי.
 - שר באמצעות הטיימר אנו מוציאים TimerB אנו משתמשים באופציית Output mode אשר באמצעות הטיימר אנו מוציאים PWM אות
 - משקף תנודות: הצגת האות המאופנן היוצא מרגל P2.2.

ביצועי התוכנה:

באמצעות התוכנה, אנו קבענו את הלוגיקה שהתוכנית מבצעת, לדוגמה:

- יצירת פסיקות עבור מחזורי שעון
- PB יצירת פסיקות ופונקציות הפועלות עבור לחיצה על•
 - שינוי תצוגת הלדים בהתאם לבחירת האות.
 - LCD-ה הצגת טקסט על מסך ה
 - Keypad-קליטת תווים מה
 - ניהול חישוב האות.

רוטינות ותפקידן:

פירוט	סוג	קובץ	שם
Timer_A, יוצר פסיקה כל	פסיקה	Main	TAX_ISR
PWM, יוצר Timer_B	פסיקה	Main	TBX_ISR
יוצר פסיקה מלחצני <i>PB</i>	פסיקה	functions	Port1_ISR
PB0 ממשמש מכונת מצבים עבור שימוש בלחצן	רוטינה	functions	Manage
מגדיר כניסה למצב quit אשר נכנס למצב שינה ומכבה את האות	רוטינה	functions	Quit
מאפשר פסיקות מה- <i>Timer</i> -ים ומוציא אות ריבועי. מאפשר קבלת קלט מה <i>-Keypad</i>	רוטינה	functions	Action
יוצר השהייה עבור לחצני <i>PB</i>	Macro	functions	debounce
keypad-יוצר פסיקה עבור קלט מה	פסיקה	KP_input	Port2_ISR
יוצר השהייה עבור לחצני <i>KP</i>	Macro	KP_input	debounce
Timer_A מגדיר את	רוטינה	Signal_proc	Setup_TA
Timer_B מגדיר את	רוטינה	Signal_proc	Setup_C1
מגדיר את התדר שבו נשתמש עבור Timer_B	רוטינה	Signal_proc	Frequ
מעדכן את תצוגת ה- <i>LCD</i>	רוטינה	Lcd_display	Curr_disp
חזרה למסך הראשי בתצוגת ה- <i>LCD</i>	רוטינה	Lcd_display	Start_menu
הצגת הקלט שנבחר ב-Keypad	רוטינה	Lcd_display	Show_signal
"מעדכן מסך לתפריט "הוראות	רוטינה	Lcd_display	Start_inst
"מעדכן מסך לתפריט "תדר מודולציה	רוטינה	Lcd_display	Start_mod
"מעדכן מסך לתפריט "תדר סנכרון	רוטינה	Lcd_display	Start_sync
"מעדכן מסך לתפריט "אקטיבציה	רוטינה	Lcd_display	Start_act
"מעדכן מסך לתפריט "יציאה	רוטינה	Lcd_display	quit_display
lcd מייצר השהייה עבור	Macro	Lcd_display	Delay
ביצוע כלל הפקודות הקשורות לראש הכותב (הזזת ראש הכותב להתחלה וכו')	Macro	Lcd_display	lcd_cmd
מציג תו בודד במסך	Macro	Lcd_display	Lcd_data
מופעלת על ידי המקרו <i>LCD_cmd</i> לטובת כלל הפקודות הקשורות לראש הכותב	רוטינה	Lcd_display	lcd_strobe
מגדיר את תצורת ה- <i>LCD</i>	רוטינה	Lcd_set	Lcd_setup
מופעלת על ידי המקרו <i>LCD_cmd</i> לטובת כלל הפקודות הקשורות לראש הכותב	רוטינה	Lcd_set	lcd_strobe
ביצוע כלל הפקודות הקשורות לראש הכותב (הזזת ראש הכותב להתחלה וכו')	Macro	Lcd_set	lcd_cmd
מציג תו בודד במסך	Macro	Lcd_set	Lcd_data
מייצר השהייה	Macro	Lcd_set	Delay

הסבר מפורט של תוכנה ראשית ופונקציות (ברמת תרשימי זרימה של התוכנה)

כפי שציינו בפרקים הקודמים קיימים לנו בתוכנית מספר ענפים שניתנים להיכנס אליהם מהתפריט הראשי, ולכן נפרט עליהם בהרחבה:

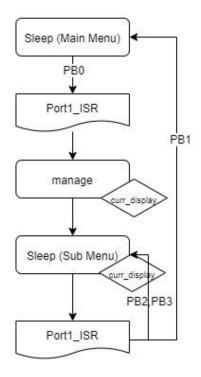
דפי מידע, בחירת תדר מודולציה ותדר סנכרון

כאשר המשתמש מעוניין להכנס לדף ההוראות הוא מבצע את התהליך כפי שהראינו בתרשים זרימה בדוח המכין, ברמה התוכנתית מתבצעות הפעולות הבאות:

ברגע שהמשתמש לוחץ על מקש הבחירה (PB0), פסיקה מתרחשת ובעקבות הבחירה ובעזרת משתני העזר שלנו, הפונקציה בשם manage בודקת האם נבחרה אפשרות בתת תפריט. לאחר שהתברר שלא נבחרה ,מכיוון שאין בחירת אפשרויות בתת תפריט של מסך הוראות, מגיעים לפונקציה curr_display שמעדכנת את תצוגת הLCD.

במצב זה המשתמש רשאי לדפדף בין האפשרויות של התת תפריט באמצעות לחיצה על PB2,PB3 או חזרה לתפריט הראשי באמצעות PB1.

נציין כי בתהליך בחירת תדר מודולציה או סנכרון, התהליך זהה פרט לעובדה שלאחר שהמשתמש מדפדף בתת התפריט ולאחר מכן בוחר תדר, באמצעות מקש PBO, פונקציית manage תשנה את ערך הרגיסטר הרלוונטי לערך התדר שהמשתמש בחר.



(Action) הפעלה

כאשר המשתמש מעוניין להתחיל את תהליך אפנון האות (ולוחץ על PBO), מתבצעים השלבים הבאים ברמת התוכנה:

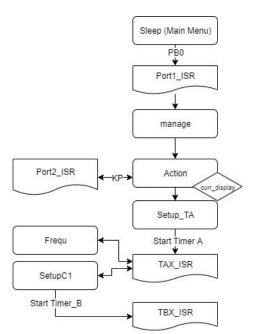
מתרחשת פסיקה בעקבות בחירת המשתמש ובעזרת משתני העזר שלנו, הפונקציה בשם manage יודעת להפנות את הבקר לפונקצייה המתאימה לעדכון ה-LCD ומריצה את פונקציית Action.

פונקציה זו למעשה מאפשרת פסיקות מה-Keypad עבור המשתמש שיכניס אות אפנון.

בנוסף, הפונקציה מקנפגת את Timer_A בנוסף, הפונקציה מקנפגת אשר מתוזמנות כל 10msec.

:אנו מבצעים 2 רוטינות TAX ISR באינטרפט

- 1. רוטינת Frequ אשר בעקבות הערכים הנתונים לה מגדירה את התדר של PWM עבור B
 - .Timer_B-מאפשרת פסיקות מ-SetupC1 .2

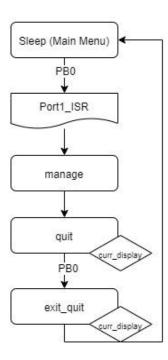


Quit

כאשר המשתמש מעוניין להכנס למצב שינה ולכבות את המערכת הוא מבצע את התהליך כפי שהראינו בתרשים זרימה בדוח המכין, ברמה התוכנתית מתבצעות הפעולות הבאות:

ברגע שהמשתמש לוחץ על מקש הבחירה (PBO), פסיקה מתרחשת ובעקבות הבחירה ובעזרת משתני העזר שלנו, הפונקציה בשם manage יודעת להפנות את הבקר לפונקצייה המתאימה בשם quit.

בפונקציית quit אנו למעשה מכבים את האות הריבועי ומבטלים את האפשרות לבצע פסיקות על ידי PB1,PB2,PB3 ועל ידי ה-keyboad. בנוסף אנו מבצעים עדכון ל-LCD באמצעות הפונקציה curr_display. במצב זה, רק מקש PB0 זמין, וכאשר לוחצים עליו אנו מגיעים לפונקציה בשם exit_quit שתפקידה זה להחזיר אותנו לתפריט הראשי ולאפשר פסיקות מכל ה-PB.



מיפוי משתנים בזיכרון:

<u>שימוש</u>	<u>משתנה</u>
בדיקה עבור תפריט יציאה	quit_flag
Debounce	R4
בשימוש עבור ביט אפנון נוכחי Counter	R5
עזר עבור בדיקה האם אנחנו באות סנכרון Counter	R6
מייצג את האות המאופנן	R7
התדר הנוכחי שמוזן עבור Timer_B	R8
רגיסטר עזר עבור בדיקה ומחזוריות של הסיגנל	R9
אופציה נוכחית בתפריט הראשי	R10
אופציה נוכחית בתת-תפריט	R11
מייצג את f ₀ - תדר הסנכרון	R13
ערך של f_1 – תדר המודולציה	R14
ערך ב-ASCII שנקלט מה-Keypad	R15

^{**} נציין כי הזנו ערך ברירת מחדל עבור המשתנים המכילים את האות המאופנן, תדר מודולציה ותדר סנכרון.

מסקנות והצעות לשיפורים

למעשה, במעבדה זאת נבחנו על הידע שנלמדנו בכלל המעבדות ולכן התנסינו בכתיבת תוכנה עצמאית המבצעת את הנדרש מאיתנו.

בראשית התהליך חשבנו כיצד אנחנו רוצים לממש את התוכנית ואת המבנה הכללי שלה, לאחר שהתחלנו לממש נתקלנו במספר מכשולים ולכן היינו צריכים לפתור אותם תוך כדי התהליך, למשל, ניהול מצבים עבור המסכים והתפריטים שלנו, בתחילת התהליך תכננו לנהל את כלל התפריטים על ידי משתנה בודד אך נתקלנו במכשולים ולכן הוספנו משתנה נוסף שינהל לנו את המצבים בתתי התפריטים.

למעשה, שינויים במימוש הוא בלתי נמנע תוך כדי התהליך ולכן על מנת לשפר את התהליך ואת התוכנית הנוכחית הייתי מוסיף משתני סביבה נוספים שינהלו את המצבים שאנחנו נמצאים בהם (כמו שעשינו עבור מצב quit) ובכך ניהול התוכנית יהיה פשוט וקל יותר להבנה.