

PSE AV2 - Fernanda Padilha  
210920c

Generated by Doxygen 1.8.20



<b>1 Data Structure Index</b>	<b>1</b>
1.1 Data Structures	1
<b>2 File Index</b>	<b>3</b>
2.1 File List	3
<b>3 Data Structure Documentation</b>	<b>5</b>
3.1 pinRead Struct Reference	5
3.1.1 Detailed Description	5
3.1.2 Field Documentation	5
3.1.2.1 pin	5
3.1.2.2 value	5
<b>4 File Documentation</b>	<b>7</b>
4.1 E:/Aulas/PSE/elc1048/Projeto_Av2/PF_Buzzer_Doc/PF_Buzzer_Doc.c File Reference	7
4.1.1 Function Documentation	8
4.1.1.1 loop()	8
4.1.1.2 setup()	8
4.1.1.3 TaskAnalogRead() [1/2]	9
4.1.1.4 TaskAnalogRead() [2/2]	9
4.1.1.5 TaskBuzzer() [1/2]	9
4.1.1.6 TaskBuzzer() [2/2]	10
4.1.1.7 TaskTempAtual() [1/2]	10
4.1.1.8 TaskTempAtual() [2/2]	10
4.1.1.9 TaskTempMedia() [1/2]	11
4.1.1.10 TaskTempMedia() [2/2]	11
4.1.2 Variable Documentation	11
4.1.2.1 bufferTemp	11
4.1.2.2 flag	12
4.1.2.3 i	12
4.1.2.4 k	12
4.1.2.5 pinBuzzer	12
4.1.2.6 structQueue	12
4.1.2.7 xSerialSemaphore	12
<b>Index</b>	<b>13</b>



# Chapter 1

## Data Structure Index

### 1.1 Data Structures

Here are the data structures with brief descriptions:

<a href="#">pinRead</a>	Estrutura utilizada para ler dados do sensor . . . . .	5
-------------------------	--	---



## Chapter 2

# File Index

### 2.1 File List

Here is a list of all files with brief descriptions:

E:/Aulas/PSE/elc1048/Projeto\_Av2/PF\_Buzzer\_Doc/[PF\\_Buzzer\\_Doc.c](#) . . . . . 7





## Chapter 3

# Data Structure Documentation

### 3.1 pinRead Struct Reference

Estrutura utilizada para ler dados do sensor.

#### Data Fields

- int `pin`  
*Pino lido da placa.*
- float `value`  
*Valor lido da placa.*

#### 3.1.1 Detailed Description

Estrutura utilizada para ler dados do sensor.

#### 3.1.2 Field Documentation

##### 3.1.2.1 pin

```
int pin
```

Pino lido da placa.

##### 3.1.2.2 value

```
float value
```

Valor lido da placa.

The documentation for this struct was generated from the following file:

- `E:/Aulas/PSE/elc1048/Projeto_Av2/PF_Buzzer_Doc/PF_Buzzer_Doc.c`



## Chapter 4

# File Documentation

### 4.1 E:/Aulas/PSE/elc1048/Projeto\_Av2/PF\_Buzzer\_Doc/PF\_Buzzer\_Doc.c File Reference

```
#include <Arduino_FreeRTOS.h>
#include <semphr.h>
#include <queue.h>
#include <task.h>
```

#### Data Structures

- struct [pinRead](#)

*Estrutura utilizada para ler dados do sensor.*

#### Functions

- void [TaskAnalogRead](#) (void \*pvParameters)
- void [TaskTempAtual](#) (void \*pvParameters)
- void [TaskTempMedia](#) (void \*pvParameters)
- void [TaskBuzzer](#) (void \*pvParameters)
- void [setup](#) ()  
*Função que executa quando liga a placa ou aperta o botão reset.*
- void [loop](#) ()
- void [TaskAnalogRead](#) (void \*pvParameters \_\_attribute\_\_((unused)))  
*Tarefa que lê dados do sensor.*
- void [TaskTempAtual](#) (void \*pvParameters \_\_attribute\_\_((unused)))  
*Tarefa que consome dado da fila se disponível;.*
- void [TaskTempMedia](#) (void \*pvParameters \_\_attribute\_\_((unused)))  
*Tarefa que consome o buffer para cálculo da média.*
- void [TaskBuzzer](#) (void \*pvParameters \_\_attribute\_\_((unused)))  
*Tarefa que controla o buzzer.*

## Variables

- SemaphoreHandle\_t `xSerialSemaphore`
- int `flag`  
*Controla o buffer para cálculo da Média.*
- int `k`  
*Contador de preenchimento do buffer da Média.*
- int `i`  
*Variável de controle do buzzer.*
- float `bufferTemp` [10]
- const int `pinBuzzer` = 11  
*Indica a porta digital ligada ao buzzer.*
- QueueHandle\_t `structQueue`

### 4.1.1 Function Documentation

#### 4.1.1.1 `loop()`

```
void loop ( )
```

Vazio. Tudo é feito nas tarefas.

#### 4.1.1.2 `setup()`

```
void setup ( )
```

Função que executa quando liga a placa ou aperta o botão reset.

Inicia a comunicação serial a 9600 bits por segundo.

Espera a porta serial conectar.

Confirma que a conexão foi estabelecida.(Debug)

Checa se o semáforo da porta serial já não foi criado.

Cria a mutex que controla a porta serial.

Torna a porta serial disponível, "dando" o semáforo.

Cria a fila de dados do sensor.

Verifica se a fila foi criada.

Cria tarefas que serão executadas independentemente.

Cria a tarefa para consumir dados da fila.

Cria a tarefa para cálculo da média.

Cria a tarefa produtora de dados da fila.

Cria a tarefa que emite sons no buzzer.

Agora, o escalonador de tarefas, que assume o controle do escalonamento de tarefas individuais, é iniciado automaticamente.

#### 4.1.1.3 TaskAnalogRead() [1/2]

```
void TaskAnalogRead (
    void *pvParameters  __attribute__((unused)) )
```

Tarefa que lê dados do sensor.

Codificação dos valores lidos em tensão para temperatura. Fonte: <https://portal.vidadesilicio.com.br/lm35-medindo-temperatura-com-arduino/>

Posta um item na fila. <https://www.freertos.org/a00117.html>

Um tick de atraso (15ms) entre as leituras para estabilidade.

#### 4.1.1.4 TaskAnalogRead() [2/2]

```
void TaskAnalogRead (
    void * pvParameters )
```

#### 4.1.1.5 TaskBuzzer() [1/2]

```
void TaskBuzzer (
    void *pvParameters  __attribute__((unused)) )
```

Tarefa que controla o buzzer.

Fonte: <http://www.squids.com.br/arduino/index.php/projetos-arduino/projetos-squids/basico/137-projeto-36-controlando-frequencia-de-um-buzzer-com-potenciometro>

Frequência tocada no buzzer.

Variável para guardar o valor consumido do buffer.

Consome dado do buffer.

Caso a temperatura atinja valor superior a 29, codifica os valores de temperatura

entre 30 e 80 para valores de frequência entre 0 e 2500.

Buzzer emite som para cada leitura acima de 29.

Se não for detectada temperatura superior a 29, o som do buzzer apenas será alterado na chamada de noTone().

Se não há dados no buffer (k=0), buzzer não consome dados.

Reseta variável de controle do buzzer.

Silencia o buzzer até a próxima chamada de tone().

#### 4.1.1.6 TaskBuzzer() [2/2]

```
void TaskBuzzer (
    void * pvParameters )
```

#### 4.1.1.7 TaskTempAtual() [1/2]

```
void TaskTempAtual (
    void *pvParameters  __attribute__((unused)) )
```

Tarefa que consome dado da fila se disponível;.

Read an item from a queue. <https://www.freertos.org/a00118.html>

Verifica se ainda não foram armazenados 10 dados no buffer da média.

A variável de controle do buzzer recebe contador do buffer.

Caso não, flag continua em 0.

Se o semáforo estiver disponível, a tarefa consegue o controle da porta serial.

Comunica o valor lido da fila.

Posição do buffer no momento.

Libera a porta serial.

Incrementa a variável de controle do buffer.

Caso o contador atinja 10,

reseta a variável de controle do buzzer para evitar leitura do buffer.

Altera a flag e sinaliza que a média pode ser calculada.

#### 4.1.1.8 TaskTempAtual() [2/2]

```
void TaskTempAtual (
    void * pvParameters )
```

#### 4.1.1.9 TaskTempMedia() [1/2]

```
void TaskTempMedia (
    void *pvParameters  __attribute__((unused)) )
```

Tarefa que consome o buffer para cálculo da média.

Variável que guarda a média.

Variável que guarda o acumulado dos dados do buffer.

Verifica se a flag foi alterada para 1.

Executa laço para cálculo da média dos valores guardados no buffer.

Reseta a flag para confirmar que os dados do buffer foram consumidos e podem ser substituídos.

Reseta variável de controle do buffer.

Verifica se a porta serial está disponível. Caso obtenha o controle do semáforo,

comunica o valor da média pela porta serial.

Reseta a variável da média.

Reseta variável do acumulado.

Libera a porta serial.

Se ainda não foram feitas 10 leituras, a média não será calculada.

#### 4.1.1.10 TaskTempMedia() [2/2]

```
void TaskTempMedia (
    void * pvParameters )
```

### 4.1.2 Variable Documentation

#### 4.1.2.1 bufferTemp

```
float bufferTemp[10]
```

Vetor que guarda 10 dados lidos do sensor para ser calculada a média pela task TempMedia.

#### 4.1.2.2 flag

```
int flag
```

Controla o buffer para cálculo da Média.

#### 4.1.2.3 i

```
int i
```

Variável de controle do buzzer.

#### 4.1.2.4 k

```
int k
```

Contador de preenchimento do buffer da Média.

#### 4.1.2.5 pinBuzzer

```
const int pinBuzzer = 11
```

Indica a porta digital ligada ao buzzer.

#### 4.1.2.6 structQueue

```
QueueHandle_t structQueue
```

Handle da fila que a task AnalogRead envia dados lidos do sensor.

#### 4.1.2.7 xSerialSemaphore

```
SemaphoreHandle_t xSerialSemaphore
```

Declaração da mutex Semaphore Handle que vai controlar a Serial Port. Garante que apenas uma tarefa controla a serial a cada vez.



# Index

bufferTemp  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [11](#)

E:/Aulas/PSE/elc1048/Projeto\_Av2/PF\_Buzzer\_Doc/PF\_Buzzer\_Doc.c,  
    [7](#)

flag  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [11](#)

i  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [12](#)

k  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [12](#)

loop  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [8](#)

PF\_Buzzer\_Doc.c  
    bufferTemp, [11](#)  
    flag, [11](#)  
    i, [12](#)  
    k, [12](#)  
    loop, [8](#)  
    pinBuzzer, [12](#)  
    setup, [8](#)  
    structQueue, [12](#)  
    TaskAnalogRead, [8](#), [9](#)  
    TaskBuzzer, [9](#)  
    TaskTempAtual, [10](#)  
    TaskTempMedia, [10](#), [11](#)  
    xSerialSemaphore, [12](#)

pin  
    pinRead, [5](#)

pinBuzzer  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [12](#)

pinRead, [5](#)  
    pin, [5](#)  
    value, [5](#)

setup  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [8](#)

structQueue  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [12](#)

TaskAnalogRead  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [8](#), [9](#)

TaskBuzzer  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [9](#)

TaskTempAtual  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [10](#)

TaskTempMedia  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [10](#), [11](#)

pinRead, [5](#)

xSerialSemaphore  
    PF\_Buzzer\_Doc.c, [12](#)