

## Trabalho prático N.º 11

### Objetivos

- Compreender os mecanismos básicos que envolvem a comunicação série usando o protocolo SPI.
- Implementar funções de comunicação no PIC32 que permitam a interação com uma memória EEPROM com interface SPI.

### Introdução

A interface SPI (acrónimo de *Serial Peripheral Interface*) é uma interface de comunicação série bidirecional *full-duplex* vocacionada para ligações de pequena distância entre periféricos e microcontroladores. É uma interface de comunicação síncrona com relógio explícito do *master*, isto é, o relógio é gerado pelo *master* que o disponibiliza para todos os *slaves*. Utiliza uma arquitetura *master-slave* com ligação ponto a ponto que funciona em modo "data exchange": por cada bit que é enviado para o *slave* é recebido 1 bit. Assim, ao fim de N ciclos de relógio o *master* enviou uma palavra de N bits e recebeu, do *slave*, uma palavra também com N bits. Por exemplo, se o *master* pretender ler do *slave* uma palavra de 16 bits, tem que transmitir uma palavra de 16 bits, que será descartada pelo *slave* (se de facto se tratar apenas de um operação de leitura). A Figura 1 mostra, de forma esquemática, o funcionamento da interface SPI.

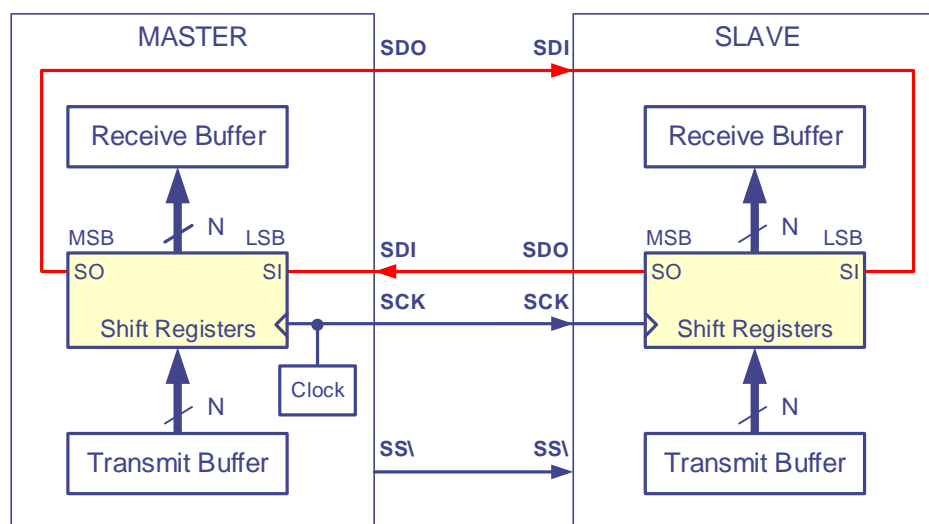


Figura 1. Esquema de princípio da comunicação série SPI.

O PIC32, na versão usada na placa DETPIC32, disponibiliza 3 módulos SPI, numerados pelo fabricante como SPI2, SPI3 e SPI4. A Figura 2 apresenta o diagrama de blocos simplificado do módulo SPI. Os elementos-base de cada um desses módulos são: *shift-register* (embora não representado na figura, existem dois *shift-registers* separados – um para receção e outro para transmissão), um FIFO de transmissão, um FIFO de receção e um gerador de *baudrate*.

O comprimento de palavra a usar na comunicação é configurável, podendo ser 8, 16 ou 32 bits. O número de posições de cada FIFO é dependente do comprimento de palavra selecionado, sendo de 16 posições se o comprimento de palavra for 8 bits, de 8 posições se o comprimento de palavra for 16 bits e de 4 posições se o comprimento de palavra for 32 bits.

O acesso aos FIFOs de transmissão e de receção é efetuado através do registo *SPIxBUF*: uma escrita neste registo traduz-se no acesso indireto ao FIFO de transmissão, enquanto que a leitura desse registo permite o acesso à informação presente no FIFO de receção.

O *Baudrate generator* gera o sinal de relógio que é enviado, através da linha *SCK*, para todos os *slaves* do sistema. Este gerador apenas é ativado quando o módulo é configurado como

*master*. Além disso, o sinal de relógio só é gerado quando há comunicação, estando num estado de repouso (com nível lógico configurável) quando o módulo não está a transmitir informação.

Após *power-on* ou *reset* todos os 3 módulos SPI estão inativos. A ativação é feita através do bit **ON** do registo **SPIxCON**. A ativação de um dado módulo SPI configura automaticamente os pinos correspondentes do PIC32 como entrada ou saída, consoante os casos, sobrepondo-se esta configuração à efetuada através do(s) registo(s) **TRISx**.

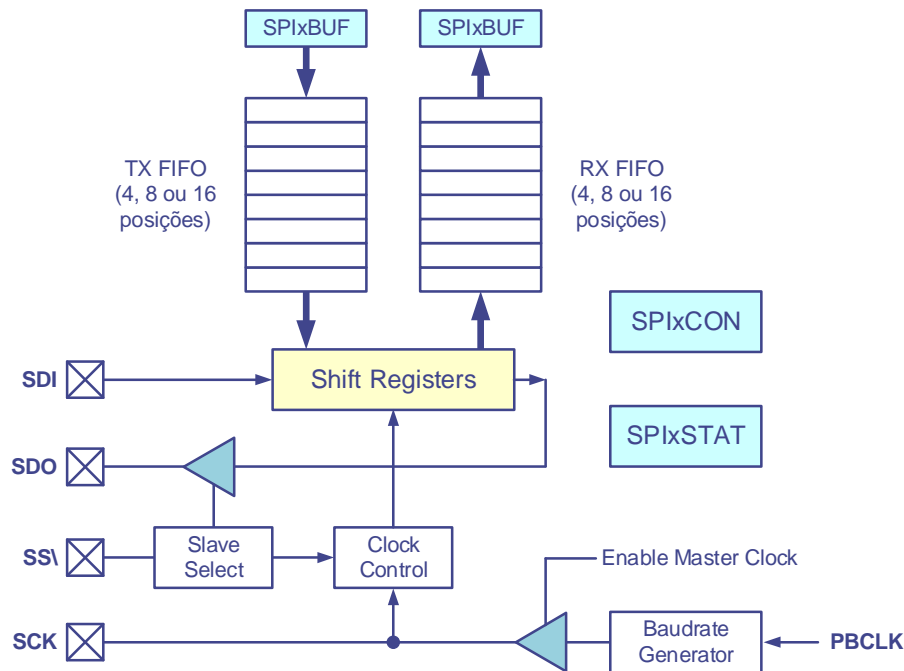


Figura 2. Diagrama de blocos simplificado do módulo SPI do PIC32.

### Gerador de *baudrate*

O gerador de *baudrate* utiliza uma arquitetura semelhante à de um *timer*, em que o sinal de relógio de entrada é o *Peripheral Bus Clock* (20 MHz na placa DETPIC32). Dada a obrigatoriedade, imposta pelo funcionamento da interface SPI, de o relógio ter um *duty-cycle* de 50%, este bloco inclui, à saída do comparador, um divisor por 2.

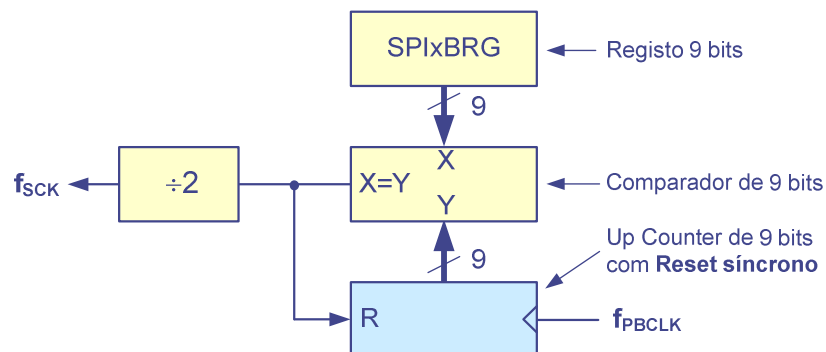


Figura 3. Diagrama de blocos do gerador de *baudrate*.

A frequência à saída deste módulo é, então,

$$f_{SCK} = f_{PBCLK} / (2 * (SPIxBRG + 1))$$

pelo que o valor (arredondado) de **SPIxBRG** é dado por:

$$SPIxBRG = (f_{PBCLK} / f_{SCK} - 1) / 2$$

em que **SPIxBRG** representa a constante armazenada no registo com o mesmo nome. De notar que o valor máximo da constante de divisão é 512 (o *timer* tem uma arquitetura de 9 bits).

### Configuração do módulo SPI

A configuração do módulo SPI (como *master*) compreende um conjunto de ações gerais (não dependentes do *slave*) e um conjunto de ações que dependem das características específicas do *slave* com que se vai comunicar (numa aplicação com vários *slaves* o módulo SPI é reconfigurado antes de se iniciar a comunicação com um novo *slave*).

As ações de configuração gerais, não dependentes do *slave*, são:

- Configurar o módulo como *master*.
- Ativar a utilização dos FIFOs de transmissão e receção (é possível a utilização do módulo SPI sem estes FIFOs).
- Ativar a utilização da linha *slave select* (*SS\*) que permite seleccionar automaticamente o *slave* durante a comunicação. Esta opção é útil quando o sistema apenas tem 1 *slave*. Se não for esse o caso, a linha de seleção tem que ser controlada por *software*, tipicamente através de um porto de saída por cada *slave*.
- Limpar o FIFO de receção.
- Limpar a *flag* de *overflow* na receção (se esta *flag* ficar ativa o módulo descarta todas as palavras recebidas).
- Ativar o módulo SPI.

As ações de configuração que dependem das características do *slave* são:

- Configurar o gerador de *baudrate*: cálculo da constante **SPIxBRG** e escrita no respetivo registo. A frequência máxima de relógio é um parâmetro intrínseco de cada *slave*.
- Configurar o nível lógico do relógio a que corresponde a situação de repouso.
- Configurar a transição ativa do relógio, isto é, em que há transmissão de dados: transição do estado ativo para o estado de repouso, ou o contrário.
- Configurar o instante em que o *master* armazena a informação recebida da linha.
- Configurar o comprimento de palavra: pode ser 8, 16 ou 32 bits.

Todas estas configurações têm que ser efetuadas com o módulo desativado, pelo que essa deve ser a primeira ação do procedimento de configuração.

### Programação com o módulo SPI

O módulo SPI realiza, no essencial, uma única operação: transmissão de uma palavra para o *slave* que estiver selecionado. Uma vez que o sistema funciona em modo "data exchange", a transmissão de uma palavra de *N* bits envolve sempre a receção simultânea de uma palavra com a mesma dimensão (como referido anteriormente, a dimensão da palavra é configurável). Assim, o envio de um byte para o *slave* é feito através da cópia desse valor para o FIFO de transmissão através do registo **SPIxBUF**, podendo o valor recebido ser ignorado (a transmissão começa logo que o valor é copiado para o FIFO). Por outro lado, para a leitura de um byte de um *slave* é necessário transmitir um byte (dependendo das situações, o valor desse byte pode não ser relevante). Por cada bit enviado pelo *master* o *slave* transmite também um bit, pelo que após 8 ciclos de relógio o *master* recebe o byte. Esse byte recebido pelo *shift-register* é depois copiado para o FIFO de receção de onde pode ser lido pelo programa através do registo **SPIxBUF**.

Um aspeto importante a ter em consideração na programação com o módulo SPI é garantir que este termina todas as ações de transferência em curso, antes de passar para qualquer outra operação. O bit **SPIBUSY** (*SPI Activity Status bit*) do registo **SPIxSTAT** (ver página 23-13 do manual) fornece essa indicação.

Tendo os aspetos referidos anteriormente em consideração, a programação com SPI é, essencialmente, orientada para as características específicas do dispositivo *slave* (protocolo de troca de informação, comandos disponíveis, etc.).

Neste trabalho prático vai ser explorado o modo de funcionamento e programação da interface SPI do PIC32, usando como dispositivo *slave* uma memória EEPROM de 512 bytes (512x8). Na secção seguinte faz-se uma breve descrição dessa memória no que respeita a estrutura interna, modo de operação e protocolo de comunicação associado a cada uma das operações que é possível realizar. Esta descrição **não dispensa** a consulta do manual do fabricante que se encontra disponível no site da UC.

## Memória EEPROM 25LC040A

### Descrição geral

O circuito integrado 25LC040A da Microchip é uma memória de tecnologia não volátil EEPROM (*Electrically Erasable Programmable Read Only Memory*) com uma capacidade de 512 bytes ( $2^9$  endereços, i.e., de `0x000` a `0x1FF`) e interface de comunicação série SPI. O comprimento de palavra, para qualquer operação sobre a memória, é 8 bits.

A componente de armazenamento da memória segue uma organização em matriz com 32 linhas e 16 colunas, sendo cada ponto da matriz constituído por 8 células de armazenamento de 1 bit (i.e. cada ponto da matriz corresponde a um ponto de armazenamento de 1 byte de informação). Assim, a componente de armazenamento pode ser esquematizada como uma matriz de 32x16 bytes, sendo que cada linha dessa matriz armazena um total de 16 bytes. O número de palavras (bytes, neste caso) armazenado numa linha da matriz designa-se por página.

### Relógio

Como pode ser observado na Figura 4, o *shift-register* interno da interface SPI da memória envia um novo bit para a linha *SO* na transição descendente do relógio e armazena o valor presente na linha *SI* na transição ascendente. Também nessa figura pode ser observado que, em situação de repouso, o relógio deve estar ao nível lógico '0'. Estas características do *slave* determinam o modo como o relógio do *master* deve ser configurado:

1. nível lógico a que corresponde a situação de repouso: '0';
2. transição ativa, isto é, transição em que o *master* deve transmitir informação: se a memória usa, como transição ativa do relógio para receção, a transição ascendente, o *master* deve usar como transição ativa para transmissão a transição oposta, isto é, a descendente.

### Comandos

A funcionalidade completa da memória pode ser explorada através de 6 comandos distintos, sumariamente apresentados na Tabela 1 (ver página 7 do manual da memória).

TABLE 2-1: INSTRUCTION SET

Instruction Name	Instruction Format	Description
READ	0000 $A_8$ 011	Read data from memory array beginning at selected address
WRITE	0000 $A_8$ 010	Write data to memory array beginning at selected address
WRDI	0000 $x$ 100	Reset the write enable latch (disable write operations)
WREN	0000 $x$ 110	Set the write enable latch (enable write operations)
RDSR	0000 $x$ 101	Read STATUS register
WRSR	0000 $x$ 001	Write STATUS register

**Note:**  $A_8$  is the 9<sup>th</sup> address bit, which is used to address the entire 512 byte array.

Tabela 1. Comandos de interação com a memória EEPROM.

Tal como representado na figura anterior, os 3 bits menos significativos do *instruction format* definem a operação a realizar. No caso de a operação ser uma leitura ou uma escrita o bit 3 (4º bit menos significativo) é usado para enviar o bit mais significativo do endereço da memória (bit A<sub>8</sub>).

### Protocolo para a leitura de uma posição de memória

O protocolo com a descrição da sequência de operações a realizar para desencadear a leitura de uma posição de memória está representado, sob a forma de um diagrama temporal, na Figura 4 (ver também página 7 do manual). Assim, da análise dessa figura pode verificar-se que, em primeiro lugar, é enviado o byte de comando (**READ**, ver Tabela 1) que inclui o bit mais significativo do endereço (A<sub>8</sub>), seguido do byte representativo dos 8 bits menos significativos do endereço. Para receber o valor armazenado na correspondente posição de memória o *master* tem ainda que enviar um byte adicional, cujo valor é irrelevante e que será ignorado pela memória.

FIGURE 2-1: READ SEQUENCE

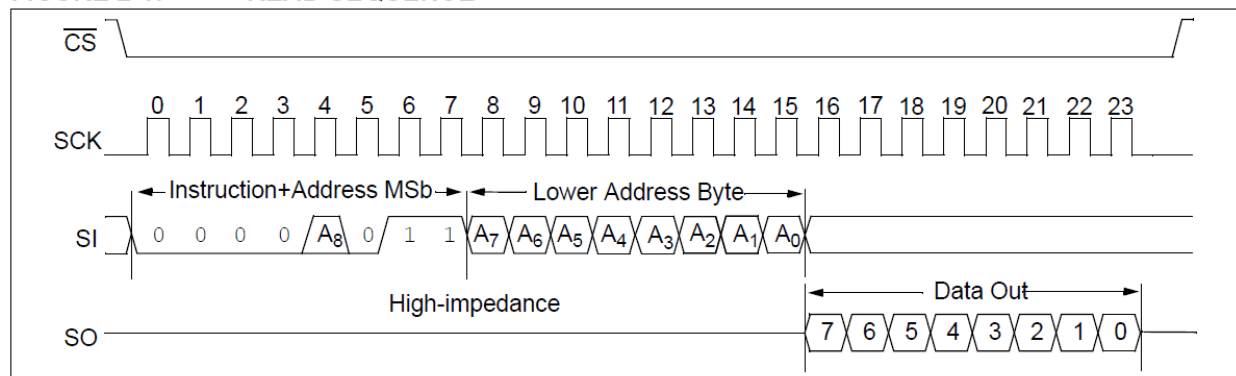


Figura 4. Sequência de leitura de uma posição de memória.

Uma operação de leitura é ignorada pela memória se ainda estiverem a decorrer operações internas relacionadas com uma escrita. De notar que o fim efetivo de uma operação de escrita não coincide com o fim das ações de comunicação. Ou seja, após ter terminado o processo de comunicação, a memória necessita de tempo adicional para consumir a operação. Esse tempo é destinado a: i) fazer o apagamento da posição onde se pretende efetuar a escrita e ii) efetuar a escrita do byte recebido.

A memória disponibiliza um registo de 8 bits com as funções de controlo e de *status*, designado pelo fabricante por registo **STATUS**, que permite, entre outras coisas, obter informação sobre a existência de um processo de escrita em curso. A Tabela 2 representa a estrutura desse registo, onde se pode verificar que apenas os 4 bits menos significativos têm informação útil (ver também página 10 do manual).

TABLE 2-2: STATUS REGISTER

7	6	5	4	3	2	1	0
–	–	–	–	W/R	W/R	R	R
x	x	x	x	BP1	BP0	WEL	WIP

W/R = writable/readable. R = read-only.

Tabela 2. Estrutura do registo STATUS da memória.

Em particular, o bit menos significativo (**WIP**, *write in progress*) indica, quando a 1, que a memória está ocupada numa operação de escrita, ou seja, que a última operação de escrita ainda está em curso. Assim, uma operação de leitura ou escrita deve sempre ser precedida da

verificação (por *polling*) do estado deste bit através da leitura do registo **STATUS** (ver Tabela 1). Faz-se, mais à frente, a descrição da sequência para efetuar a leitura desse registo.

### Protocolo para a escrita de uma posição de memória

A Figura 5 apresenta, sob a forma de um diagrama temporal, a sequência de operações para efetuar a escrita de uma posição de memória (ver também página 8 do manual). Tal como para a leitura, em primeiro lugar é enviado o byte de comando (**WRITE**, ver Tabela 1) que inclui o bit mais significativo do endereço, seguido do byte menos significativo do endereço e, finalmente, do byte a escrever.

FIGURE 2-2: BYTE WRITE SEQUENCE

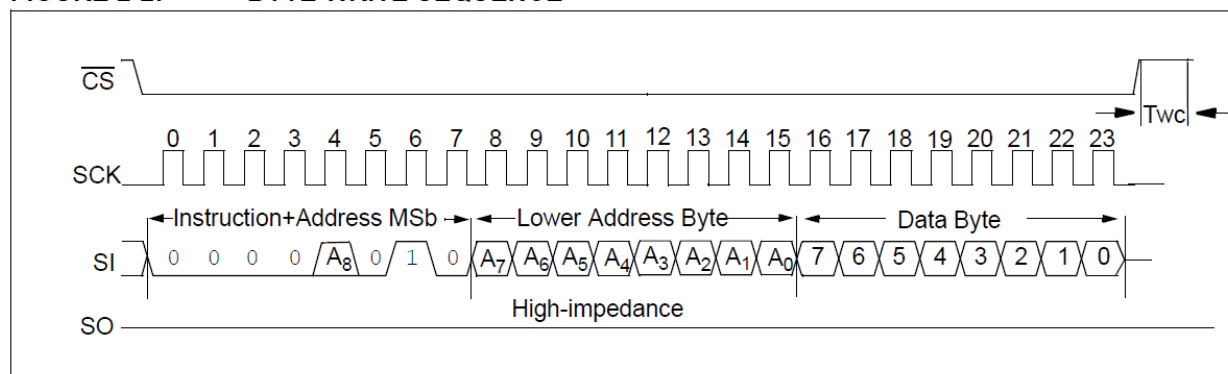


Figura 5. Sequência de escrita de uma posição de memória.

De modo a evitar a alteração accidental da informação armazenada, a memória EEPROM está, por defeito, protegida contra operações de escrita. Ou seja, antes de efetuar uma sequência de escrita é sempre necessário desproteger a memória. A desproteção é feita através do envio do comando de ativação da escrita (**WREN**, ver Tabela 1) que ativa o bit **WEL** (*write enable latch*) do registo **STATUS**.

Após o fim de uma operação de escrita (uma operação de escrita termina, do ponto de vista da comunicação, quando o sinal  $\overline{CS}$  é desativado) a memória regressa ao estado de escrita protegida, pelo que, para cada operação de escrita é sempre necessário efetuar, em primeiro lugar, a desproteção.

### Protocolo para a leitura do registo STATUS

A Figura 6 descreve a sequência para ler o registo de **STATUS** da memória (ver também página 10 do manual).

FIGURE 2-6: READ STATUS REGISTER TIMING SEQUENCE (RDSR)

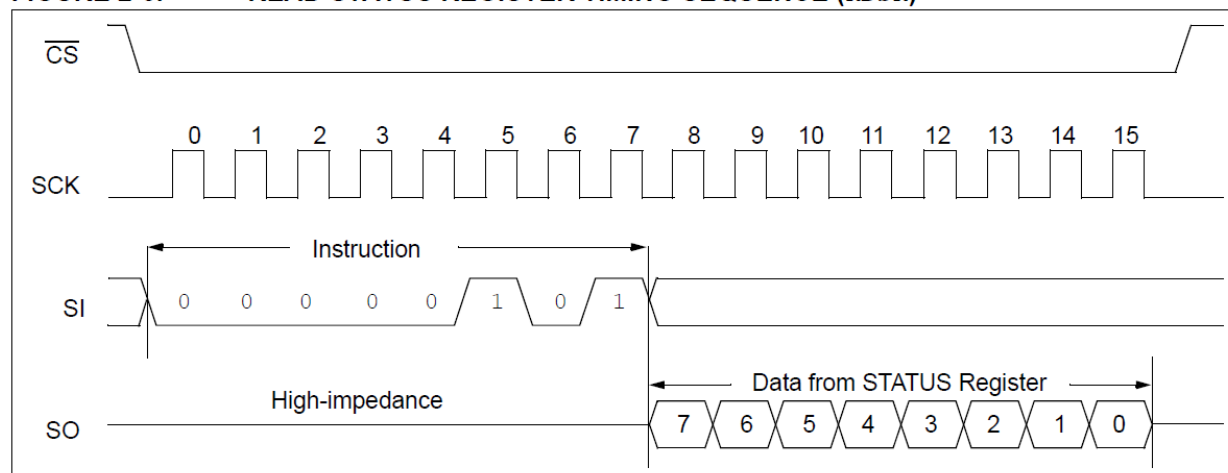


Figura 6. Sequência de leitura do registo de STATUS

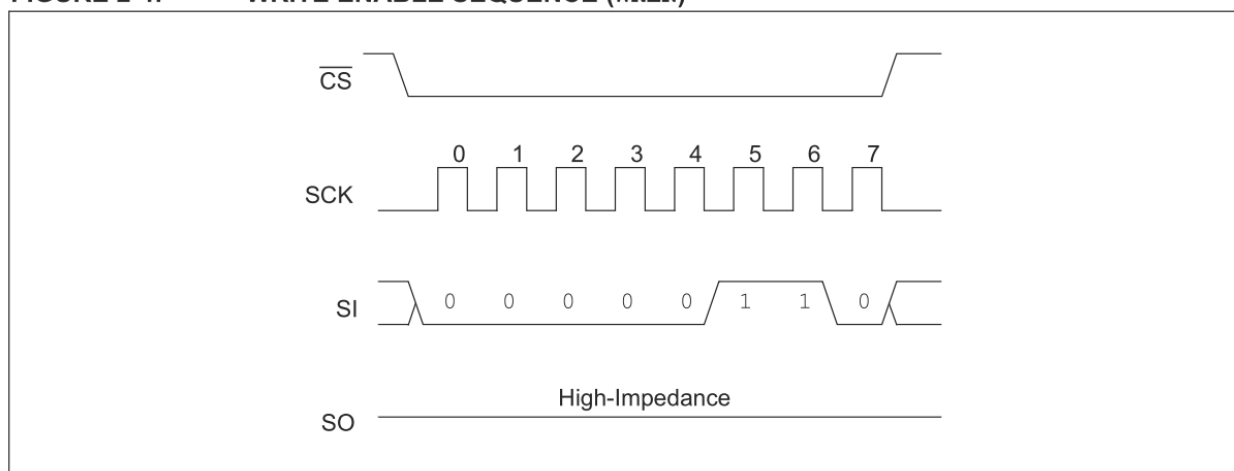
A sequência começa com o envio do comando respetivo (**RDSR**, ver Tabela 1), seguido do envio de um byte, cujo valor é irrelevante, para permitir à EEPROM enviar o conteúdo do registo. O registo **STATUS** pode ser lido em qualquer momento independentemente de estarem ou não a ser realizadas outras operações internas.

#### Protocolo para a escrita no registo **STATUS**

O registo de **STATUS** pode ser escrito usando uma sequência em que são enviados dois bytes: um byte com o comando **WRSR** e outro byte com o valor a escrever (ver página 11 do manual da EEPROM).

O fabricante disponibiliza também uma sequência específica para a desproteção da escrita (Figura 7, a que corresponde a ativação do bit **WEL** do registo de **STATUS**. Esta sequência envolve apenas a transmissão de 1 byte correspondente ao código do comando (**WREN**, ver Tabela 1).

**FIGURE 2-4: WRITE ENABLE SEQUENCE (WREN)**

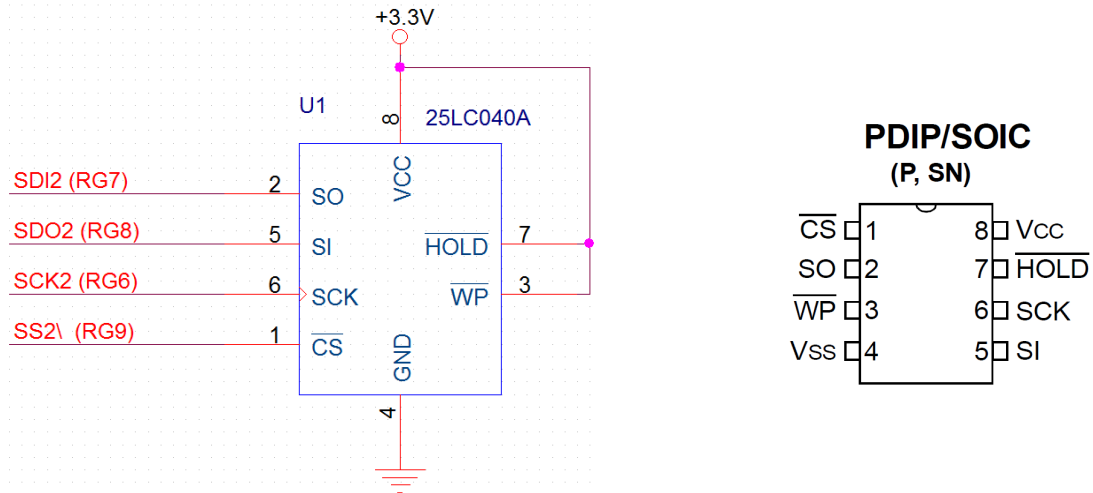


**Figura 7. Sequência para desativar a proteção de escrita (ativa o bit WEL do registo de STATUS)**

Esta sequência é a única que permite desproteger a escrita na memória (na zona de dados e no registo de STATUS).

**Trabalho a realizar****Parte I**

1. Monte, na placa branca, a memória EEPROM 25LC040A, de acordo com a figura seguinte. Os sinais **SDI2** (RG7), **SDO2** (RG8), **SCK2** (RG6) e **SS2\** (RG9) correspondem à ligação ao módulo SPI número 2 do PIC32.



Use o programa "test\_SPI.hex", disponível na página de *elearning* da UC, para testar a correta ligação do sensor.

2. Escreva uma função para configurar o gerador de *baudrate*:

```
void spi2_setClock(unsigned int clock_freq)
{
    // Write SPI2BRG register(see introduction for details)
}
```

3. Implemente a função para inicializar o módulo SPI (consulte o manual do SPI).

```
void spi2_init(void)
{
    volatile char trash;
    // Disable SPI2 module
    // Configure clock idle state as logic level 0 (see introduction)
    // Configure the clock active transition: from active
    // state to idle state (1 > 0)
    // Configure SPI data input sample phase bit (middle of data
    // output time)
    // Configure word length (8 bits)
    // Enable Enhanced buffer mode (this allows the usage of FIFOs RX,TX)
    // Enable slave select support (Master Mode Slave Select)
    // Enable master mode
    // Clear RX FIFO:
    while(SPI2STATbits.SPIRBE == 0)    // while RX FIFO not empty read
        trash = SPI2BUF;                // FIFO (discard data)
    // Clear overflow error flag
    // Enable SPI2 module
}
```

4. As funções que se vão implementar de seguida são dependentes do modo de funcionamento da EEPROM já explicado na introdução deste trabalho prático. Vamos começar por implementar a função que permite a leitura do registo de **STATUS**, uma vez que essa função é necessária para todas as restantes:



```

char eeprom_readStatus(void)
{
    volatile char trash;

    // Clear RX FIFO (discard all data in the reception FIFO)
    // Clear overflow error flag bit
    SPI2BUF = RDSR;    // Send RDSR command
    SPI2BUF = 0;       // Send anything so that EEPROM clocks data into SO
    while(SPI2STATbits.SPIBUSY); // wait while SPI module is working
    trash = SPI2BUF;    // First char received is garbage (received while
                        //      sending command)
    return SPI2BUF;     // Second received character is the STATUS value
}

```

De modo a tornar o programa mais legível, deverá definir os códigos dos comandos que estão definidos no manual do fabricante, bem como a frequência de relógio para comunicação com a EEPROM. Por exemplo:

```

#define WRITE      0x02
#define RDSR      0x05
#define READ      0x??
#define WRSR      0x??
#define WRDI      0x??
#define WREN      0x??
#define EEPROM_CLOCK 500000

```

5. Teste as funções que já escreveu. Para isso escreva o programa principal que chame as funções de inicialização e que, em ciclo infinito, leia o registo de **STATUS** e imprima o seu valor usando *system calls* (apenas os 4 bits menos significativos do byte recebido têm informação útil). Se as funções funcionarem adequadamente, o valor recebido nos 4 bits menos significativos deverá ser 0 (**BP1**, **BP0**, **WEL** e **WIP** todos a 0),

```

int main(void)
{
    char status;
    spi2_init();
    spi2_setClock(EEPROM_CLOCK);
    for(;;)
    {
        status = eeprom_readStatus();
        printInt(status, 2 | 4 << 16);
    }
}

```

O sinal de relógio para a EEPROM pode, de acordo com o fabricante, ter uma frequência máxima de 5 MHz. Não é, contudo, aconselhável a utilização de uma frequência tão elevada numa montagem em placa branca, pelo que se recomenda a utilização de uma frequência mais baixa, por exemplo 500 KHz (a frequência mais pequena que poderá utilizar é, aproximadamente, 20 kHz. Porquê?).

6. Escreva agora a função para implementar a sequência simplificada de escrita no registo **STATUS** (apenas para os comandos **WREN** e **WRDI**):

```

void eeprom_writeStatusCommand(char command)
{
    while( eeprom_readStatus() & 0x01 );    // Wait while WIP is true
                                           //      (write in progress)

    // Copy "command" value to SPI2BUF (TX FIFO)
    // Wait while SPI module is working (SPIBUSY set)
}

```

7. Teste a função anterior acrescentando ao programa que escreveu no exercício 5 a chamada da função `eeeprom_writeStatusCommand()` com o argumento `WREN`.

```
int main(void)
{
    char status;
    spi2_init();
    spi2_setClock(EEPROM_CLOCK);
    eeeprom_writeStatusCommand(WREN);    / Activate write operations
    for(;;)
    {
        status = eeeprom_readStatus();
        printInt(status, 2 | 4 << 16);
    }
}
```

O valor retornado pela função de leitura do registo `STATUS` deve agora ser 2 (0010). Se isso acontecer a proteção de escrita foi desativada.

8. Escreva a função para escrita de um byte numa posição de memória. A função deve ter como parâmetros de entrada o endereço de escrita e o valor a escrever:

```
void eeeprom_writeData(int address, char value)
{
    // Apply a mask to limit address to 9 bits
    // Read STATUS and wait while WIP is true (write in progress)
    // Enable write operations (activate WEL bit in STATUS register, using
        eeeprom_writeStatusCommand() function )
    // Copy WRITE command and A8 address bit to the TX FIFO:
    SPI2BUF = WRITE | ((address & 0x100) >> ???);
    // Copy address (8 LSBits) to the TX FIFO
    // Copy "value" to the TX FIFO
    // Wait while SPI module is working (SPIBUSY)
}
```

9. Escreva, finalmente, a função para leitura de um byte de uma posição de memória. A função deve ter como parâmetro de entrada o endereço e deve retornar o valor lido:

```
char eeeprom_readData(int address)
{
    volatile char trash;
    // Clear RX FIFO
    // Clear overflow error flag bit
    // Apply a mask to limit address to 9 bits
    // Read STATUS and wait while WIP is true (write in progress)
    // Copy READ command and A8 address bit to the TX FIFO
    // Copy address (8 LSBits) to the TX FIFO
    // Copy any value (e.g. 0x00) to the TX FIFO
    // Wait while SPI module is working (SPIBUSY)
    // Read and discard 2 characters from RX FIFO (use "trash" variable)
    // Read RX FIFO and return the corresponding value
}
```

10. Para o teste das funções que escreveu nos exercícios anteriores escreva a função `main()`, de modo a realizar, em ciclo infinito, as seguintes operações (utilize system calls para a interação com o utilizador):

- Lê um carácter
- Se for 'R' (read) lê um endereço (`addr`), e imprime o valor lido da memória.
- Se for 'W' (write) lê um endereço e um valor (`addr`, `val`), e escreve na EEPROM no endereço `addr` o valor `val`.

```

int main(void)
{
    (...)
    for(;;)
    {
        // Read character
        // If character is 'R' then ...
        (...)
    }
}

```

11. Desligue a alimentação durante, pelo menos, 30 segundos, e repita o exercício anterior efetuando apenas leituras dos endereços de memória em que escreveu.
12. Altere a função que implementou no exercício anterior de modo a que, após a leitura do endereço e do valor, o programa escreva sucessivamente nas 16 posições de memória seguintes o valor anterior incrementado de 2. De seguida o programa deve ler os 16 valores da EEPROM e imprimi-los em hexadecimal (formato: "endereço inicial: valor, valor, ...).

## Parte II

1. O objetivo deste exercício é observar os sinais da interface SPI com o osciloscópio. Para isso retome o código que escreveu no exercício 10 e coloque a chamada à função de leitura da EEPROM em ciclo infinito. Ligue as duas pontas de prova do osciloscópio, uma à linha *CS\* e outra à linha *SI* da EEPROM e selecione como entrada de *trigger* do osciloscópio o canal que ligou à linha *CS\*. Observe o sinal na linha *SI* e identifique os valores transferidos. Repita o procedimento colocando a ponta de prova na linha *SO* da EEPROM.
2. À semelhança do que já fez no trabalho prático anterior, pretende-se agora organizar o código produzido de forma a que ele possa facilmente ser integrado em outras aplicações. Para isso escreva o ficheiro "**eeeprom.h**" com os protótipos de todas as funções e os símbolos públicos. Construa também o ficheiro "**eeeprom.c**" com o código das funções.

```

// eeeprom.h
#ifndef EEPROM_H
#define EEPROM_H
// Declare symbols here (READ, WRITE, ...)
(...)
// Declare function prototypes here
(...)
#endif

```

3. Retome o código que escreveu no último exercício do trabalho prático n.º 10. Faça as alterações que permitam o registo de temperatura em EEPROM, bem como a sua visualização, de acordo com a seguinte especificação:
  - a) os valores de temperatura deverão ser armazenados a partir do endereço **0x002** da EEPROM; a posição de memória **0x000** deverá conter o número de valores de temperatura armazenados;
  - b) quando for recebido da linha série o carácter 'R' (*reset*) o sistema deve colocar a zero o número de temperaturas armazenado na memória (endereço **0x000** da EEPROM);
  - c) quando for recebido da linha série o carácter 'L' (*log*) o sistema deve iniciar o registo, na EEPROM (a partir do endereço **0x002**), do valor instantâneo da temperatura; deverão ser armazenadas 4 amostras por minuto (i.e. uma amostra a cada 15s), até um máximo de 64; a posição de memória **0x000** deve ser incrementada a cada nova escrita na EEPROM (ou seja, a posição de memória **0x000** deverá conter o número de valores de temperatura válidos armazenados em memória);

- d) quando for recebido o caracter 'S' (*show*) o sistema deve enviar para a porta série os valores de temperatura entretanto armazenados;

Note que o comando 'R' terá que ser efetuado, pelo menos uma vez, no início, para se colocar a posição de memória 0x000 a zero.

### Parte III

1. Altere o código do exercício anterior de modo a efetuar o registo contínuo de temperatura, isto é, sem a limitação dos 64 valores. Para isso deverá implementar na memória um *buffer* circular de 64 posições, a partir do endereço 0x002. A posição de memória 0x000 deverá conter o número de valores armazenados (com um máximo de 64) e a posição 0x001 deverá conter o endereço onde a próxima escrita deverá ser efetuada.

### **Elementos de apoio**

- Slides das aulas teóricas.
- 25LC040A - 4K SPI Bus Serial EEPROM (disponível no site da UC).
- PIC32 Family Reference Manual, Section 23 – SPI.