



Módulo 3 – Comunicação Serial e Conversores A/D

ORIENTAÇÕES:

O módulo 3 concentra exercícios sobre comunicação serial e conversão de sinais analógicos em digitais. Não há a necessidade de apresentar vistos para os exercícios, **apenas o Problema 3 deverá receber visto** e será corrigido mediante o envio do código fonte pelo ambiente de ensino online “Aprender”.

OBJETIVOS DESTE MÓDULO:

- Compreender protocolos de comunicação serial síncrona e assíncrona.
- Diferenciar bit-banging do uso do periférico dedicado.
- Entender o processo de amostragem e conversão de um sinal analógico em digital.
- Configurar as interfaces seriais e o conversor A/D.

Comunicação Serial Assíncrona

INTRODUÇÃO:

Comunicação serial é o processo de envio de dados de maneira sequencial, um bit após o outro. Esse tipo de comunicação permite economizar (preciosos) pinos de entrada e saída ao realizar transferências de grandes quantidades de dados de maneira serial. Ao invés de 16 pinos para enviar uma palavra de 16-bits é necessário apenas 1.

Em sistemas embarcados, dispositivos com funcionalidade específica geralmente implementam algum tipo de comunicação serial para enviar ou receber dados e instruções. Dispositivos como acelerômetros, cartões de memória, GPS, sensores de temperatura, umidade e pressão, todos possuem internamente um microcontrolador que trata o dado bruto e o envia por uma linha serial. Diante disso, é de suma importância compreender as diferentes formas de comunicação para interfacear o microcontrolador com outros dispositivos.

A comunicação serial assíncrona é provavelmente a forma serial mais simples de todas. Sua popularidade vem justamente da sua simplicidade e facilidade de implementar usando lógica digital ou microcontroladores.

Para cada linha serial, a comunicação está ociosa quando em nível alto. Para iniciar uma transmissão, é necessário puxar a linha para nível baixo e transmitir bit a bit de maneira sequencial, começando pelo menos significativo. A taxa de transferência é um acordo prévio, ou seja, ambas as partes devem estar configuradas para se comunicar na mesma velocidade.

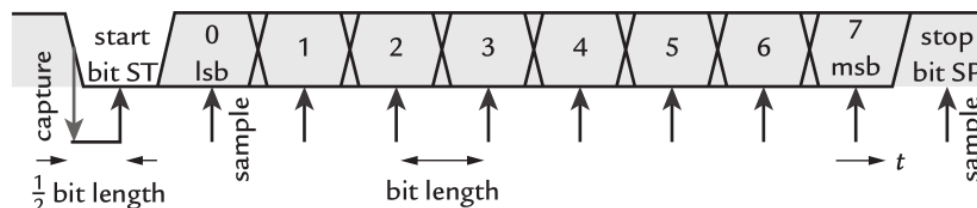


Figura 1: Comunicação serial assíncrona

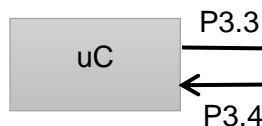


Um dispositivo UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) não permite comunicação bidirecional através de um único fio. São necessários pelo menos dois fios para uma comunicação full-duplex. Uma particularidade desta forma de comunicação é a ausência de sincronia entre o transmissor e receptor. Isso pode levar a erros de comunicação caso haja diferença significativa entre os clocks internos de cada dispositivo.

O MSP430 possui um módulo de comunicação serial dedicado. Isso torna o processo de comunicação tão simples quanto escrever num registro e esperar que o byte seja enviado pela linha serial. Isso nem sempre é o caso de microcontroladores mais simples. Nesses casos o protocolo deve ser implementado manualmente através de leituras e escritas dos pinos. Este tipo de implementação é chamado de *bit-banging* e exige cuidado extra com a temporização para não perder sincronia.

Exercício 1:

A interface serial USCI-A0 está roteada nos pinos P3.3 (TX) e P3.4 (RX). Configure esses pinos para sua funcionalidade dedicada e conecte os dois, como na ilustração abaixo, para testar a interface de comunicação serial. Para este exercício, e para os próximos, iremos trabalhar à uma taxa de 1200 de bauds. Teste a interface enviando um byte com o valor 0x55. Verifique, através de breakpoints nas interrupções, ou por amostragem da flag de recepção (RXIFG), se o valor foi recebido corretamente no buffer de recepção.



Exercício 2:

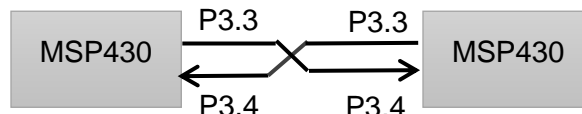
Ainda com a mesma configuração do exercício anterior, envie e receba o seu nome pela interface serial, caractere por caractere. Use dois vetores:

- `char nome_tx="Joaquim José"` → com o nome a ser transmitido e
- `char nome_rx="xxxxxxxxxxx"` → espaço para receber o nome

Lembre-se de que as strings terminam com zero ('\0'). Use este fato para finalizar tanto a transmissão quanto a recepção.

Exercício 3:

Utilize a interface serial para controlar os LEDs de outro microcontrolador. Ao pressionar o botão S1 o LED vermelho do outro uC deve alternar, já o botão S2 controla o LED verde. A ligação entre dois microcontroladores deve ser feita conforme a ilustração a seguir.



O receptor responder aos seguintes códigos:

- 0x01 – Liga o LED **vermelho**
- 0x0A – **Apaga** o LED **vermelho**
- 0x10 – Liga o LED **verde**
- 0xA0 – **Apaga** o LED **verde**

O transmissor deve enviar apenas um código a cada pressionar de botão:

- S1 – Envia **0x01** e **0x0A** alternadamente
- S2 – Envia **0x10** e **0xA0** alternadamente

Exemplo: Ao pressionar uma vez o botão S1 o transmissor deve enviar a palavra **0x01**. Ao pressionar uma segunda vez, o transmissor envia **0x0A**.

Exercício 4:

Iremos repetir o exercício anterior usando a técnica de *bit-banging*. Este exercício é importante pois nem todos os microcontroladores disponíveis no mercado possuem interfaces de comunicação serial dedicada. Você pode usar os mesmos pinos do exercício anterior, porém em modo GPIO. Mantenha a mesma taxa de transferência que os exercícios anteriores. A recepção dos dados deve ser feita no centro de cada bit, conforme a figura 1 para evitar erros de recepção caso os dispositivos estejam ligeiramente fora de sincronia.

Comunicação Serial Síncrona: I2C

O protocolo I²C (Inter-Integrated Circuit) permite que vários dispositivos se conectem a um mesmo barramento e se comuniquem entre si. Esse barramento, também conhecido como TWI (Two Wire Interface) utiliza apenas dois fios para realizar a comunicação bidirecional entre diversos dispositivos. Na terminologia utilizada, o dispositivo que está gerando uma mensagem é chamado de transmissor, enquanto o dispositivo que está recebendo a mensagem é chamado de receptor. O dispositivo que controla o barramento é chamado de mestre (master), e os dispositivos que respondem ao mestre são chamados de escravos (slave). Os dispositivos mestre e escravo assumem o papel de transmissor ou receptor em diferentes etapas da comunicação. O fio do barramento que carrega dados é chamado de SDA (Serial DATA). O outro fio estabelece o ritmo de comunicação e é chamado de SCL (Serial CLock). Apenas o mestre controla o clock, mesmo quando estiver recebendo uma mensagem.

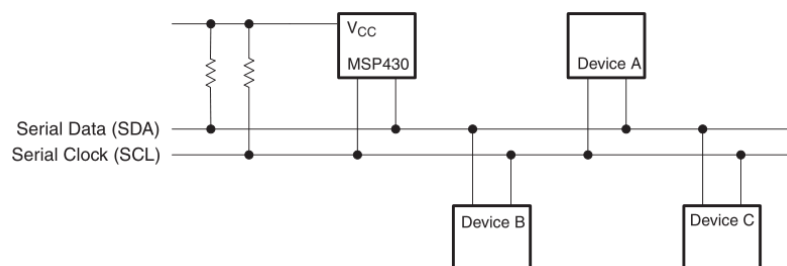


Figura 2 – Barramento I2C

Sinais de controle: Start e Stop

Quando o barramento está ocioso as linhas SDA e SCL ficam em nível lógico HIGH. Isso é garantido através de resistores de pull-up como os da figura 2. Para iniciar uma transmissão, o mestre força a descida de SDA (mudança de HIGH para LOW) enquanto o clock está em nível alto. Este sinal é a condição de partida (START), e prepara os dispositivos para a comunicação. Para finalizar a transmissão, o mestre libera SDA (mudança de LOW para HIGH) quando o clock está em nível alto. Este sinal é a condição de parada (STOP) liberando assim o barramento para outras comunicações. Se for necessário reestabelecer a comunicação, deve-se gerar novamente a condição de partida. A figura 3 apresenta as condições de START e STOP.

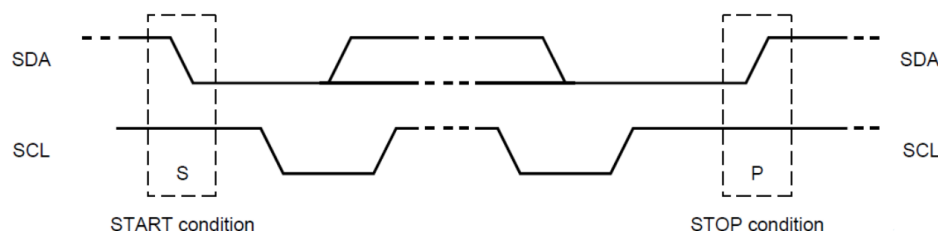


Figura 3 – Comandos de Start e Stop

Transferência de 1 bit

Na transferência de um bit, como mostrado na figura 4, o dado em SDA deve permanecer estável entre a subida e a descida do clock (SCL). Mudanças em SDA quando SCL está em nível alto são entendidas como sinais de controle (como visto nas condições de START e STOP). Durante a transmissão, o valor de SDA é constante enquanto SCL estiver em nível HIGH e assume o valor do bit a ser transmitido.

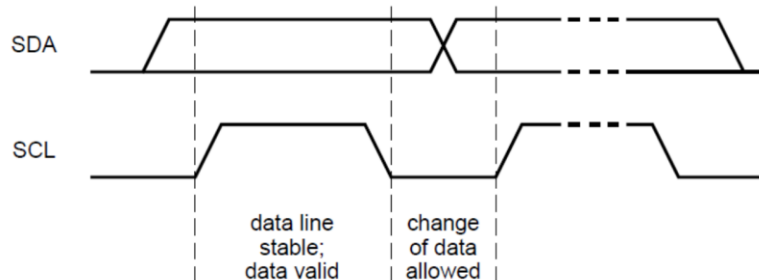


Figura 4 – Transferência de 1 bit

Transferência de uma palavra (8-bits)

A comunicação no barramento é feita em bytes (8 bits). A cada byte transmitido, um sinal de acknowledge (ACK) deve ser gerado. Portanto, para cada byte transmitido, 9 batidas de clock precisam ser geradas. O número de bytes enviados entre um sinal de START e STOP é ilimitado. A figura 5 mostra a comunicação entre dois dispositivos. O transmissor envia os 8 primeiros bits e libera a linha no nono bit. O receptor então puxa a linha para LOW indicando que entendeu a mensagem (acknowledge). Se a linha ficar em HIGH na batida do nono bit, isso significa um “not-acknowledge” (NACK) e pode ter diversos significados: pode ser que o escravo não entendeu a palavra enviada; ou que não há nenhum dispositivo na linha escutando; ou que o escravo decidiu enviar um NACK de propósito para indicar que não tem mais nada para enviar.

Na figura 5, as ações do transmissor e receptor são apresentadas separadas, porém ambos compartilham a mesma linha SDA. Isso deixa claro que é o receptor (e não o transmissor) que envia o acknowledge no momento certo. Note que o clock é controlado pelo mestre, inclusive na batida do acknowledge.

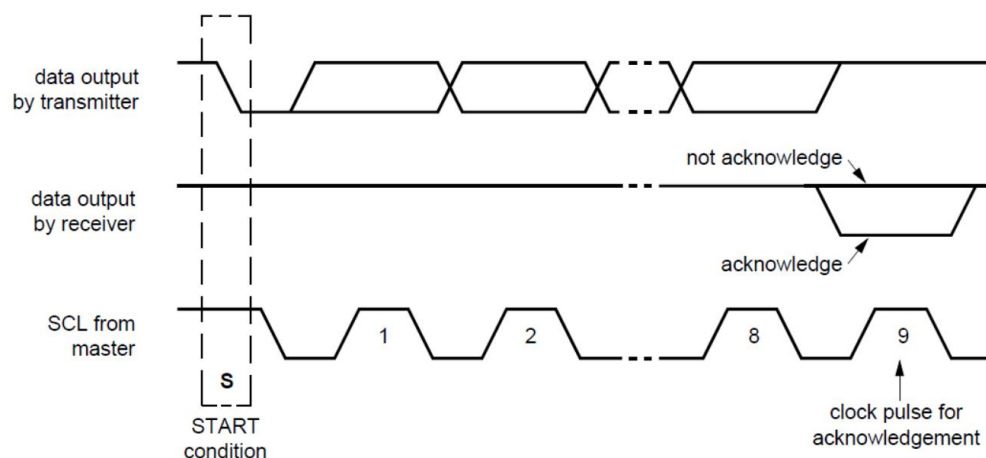


Figura 5 – Transferência de 1 byte

Endereçamento

A primeira palavra enviada no barramento é especial e é interpretada como endereço do escravo. Além dos 7-bits de endereço, a primeira palavra também contém um bit de leitura/escrita que indica se o mestre vai ler ou escrever no escravo.

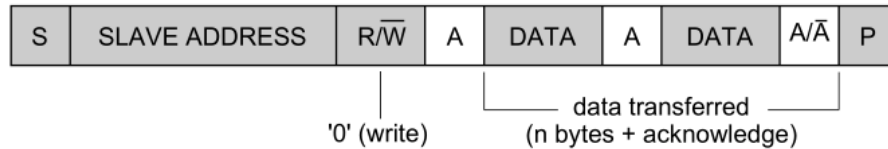


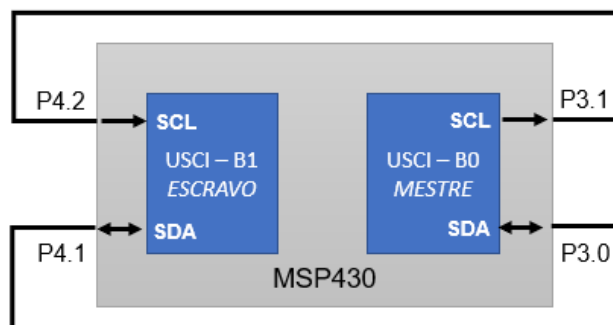
Figura 6 – Endereçamento de um escravo.

Após o envio dessa palavra inicial, as próximas palavras são sempre dados de 8 bits enviados para ou recebidos do escravo. Por fim, termina-se a comunicação com um sinal de parada (P).

A interface serial síncrona I2C pode ser implementada com o periférico dedicado USCI B0 do MSP430. No modo I2C, os pinos P3.0 e P3.1 estão roteados nas linhas SDA e SCL respectivamente. Você deve habilitar os resistores de pull-up internos para garantir o bom funcionamento da interface. Além disso, não ultrapasse a velocidade de 100kHz para a linha SCL. Os resistores internos do MSP430 são elevados e limitam a velocidade de operação da linha SCL. Caso queira atingir a velocidade de 400kHz, use resistores externos de 4k7.

Exercício 5: Teste da interface I2C.

O MSP430 possui duas interfaces I2C completas, vamos usá-las para testar a comunicação serial. Configure a interface **B0 como mestre** @100kHz e a interface **B1 como escravo**. Faça a conexão dos pinos P3.1 com P4.2 e P3.0 com P4.1, como na ilustração abaixo. Perceba que apenas o mestre controla o clock. Configure o endereço 0x12 para o mestre e 0x34 para o escravo e teste o envio do byte 0x55. *Não se esqueça de habilitar os resistores de pull-up.*



Exercício 6: Scanner de endereços I2C

Aproveite a configuração do exercício anterior para implementar um scanner de endereços do barramento I2C. O mestre deve varrer todos os endereços disponíveis no barramento e retornar uma lista com os endereços dos dispositivos conectados ao barramento (no caso deste exercício, apenas o endereço 0x34). *É recomendada a técnica de amostragem (polling) das flags da interface USCI ao invés de interrupções.*

Uso de um LCD pela interface I2C.

Além de LEDs, é comum utilizar displays LCD (vide figura 7) em aplicações com microcontroladores. A grande maioria dos displays do mercado utiliza o controlador HD 44780, que pode ser facilmente encontrado com baixo custo.



Figura 7 – LCD de 2 linhas e 16 colunas de caracteres.

Esse display tem 16 pinos de interface – 5 pinos de alimentação, contraste e backlight, 8 pinos de dados D[7:0] (formando 1 byte) e 3 pinos de controle (RS , R/\overline{W} e EN). Seu funcionamento está baseado em 3 registradores:

- IR → registrador de instrução (recebe os comandos a serem executados)
- DR → registrador de dado (recebe o código ASCII da letra a ser impressa no display)
- AC → contador de endereço (indica posição atual do cursor, local onde será impressa a próxima letra).

Os pinos de controle RS , R/\overline{W} e EN viabilizam a comunicação com a interface do LCD. Uma escrita com $RS = 0$ permite enviar instruções (escreve em IR). A leitura com $RS = 0$ permite ler a posição atual do cursor (AC), junto com o bit indicativo de ocupado que é colocado na posição mais à esquerda (bit 7). A escrita de um caractere é feita com $RS = 1$. O controlador do LCD aguarda um pulso no bit EN (Enable) para realizar a leitura/escrita dos dados nos pinos D[7:0].

RS	R/\overline{W}	Reg de destino	Operação
0	0	IR	Escrever uma instrução em IR
0	1	AC	Ler o <i>bit</i> de ocupado (b7) e o valor de AC (b6 – b0)
1	0	DR	Escrever no DR (operação sobre DDRAM ou CGRAM)
1	1	DR	Ler o DR (operação sobre DDRAM ou CGRAM)

Quando energizado, o LCD faz sua auto-inicialização e fica pronto para operar. Se houver problemas nessa auto-inicialização, é preciso usar a sequência apresentada no final deste documento, na figura 11. A figura 8 apresenta a temporização para acessar o LCD. É importante seguir esse diagrama já que o MSP430 é capaz de escrever nas portas do LCD mais rápido do que o próprio LCD consegue ler. Faz-se necessário o uso de pequenos atrasos para garantir a temporização especificada.

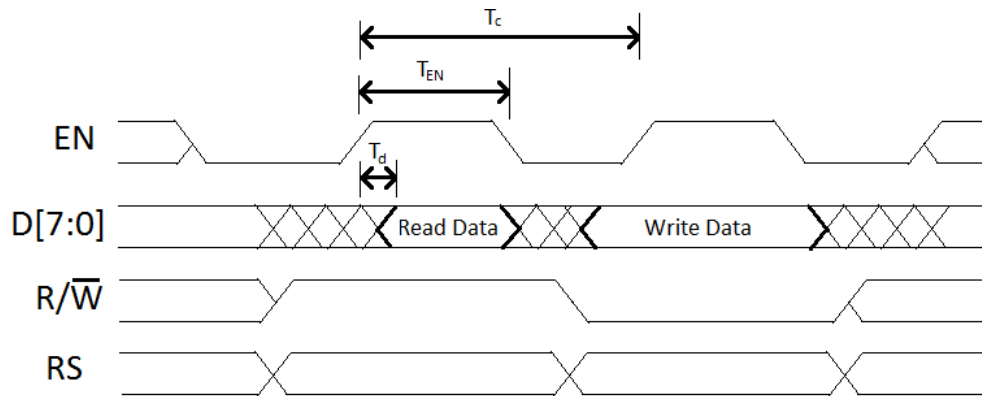


Figura 8 – Temporização de escrita/leitura no LCD

A duração do pulso de enable não deve ser menor que $T_{EN} = 300ns$ e deve ser espaçado de $T_C = 500ns$ no mínimo. Em modo de leitura, o dado fica disponível em D[7:0] $T_d = 90ns$ após a subida do sinal enable. Em modo de escrita, o dado deve estar presente em D[7:0] antes da subida do pulso de enable. Os comandos e instruções do controlador de LCD estão resumidos na tabela 1.

O protocolo completo exige o uso de 11 pinos, entretanto, a quantidade de pinos de um microcontrolador é um recurso limitado e geralmente escasso. Alguns microcontroladores do mercado possuem apenas 6 pinos utilizáveis. Com tão poucos pinos, é impossível implementar o protocolo LCD em modo paralelo. Uma alternativa muito comum é usar a configuração do LCD para barramento de dados de 4 bits. Neste caso, a transação de cada byte é feita com 2 acessos de 4 bits, o primeiro para os MSBs e o segundo para os LSBs. A figura a seguir mostra o caso de uma escrita no LCD.

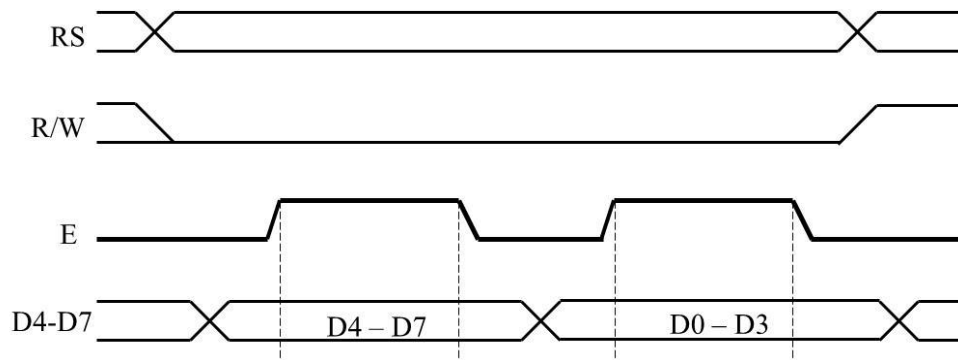


Figura 9 – LCD em modo 4 bits.

No modo de operação em 4-bits, são necessários apenas 7 pinos, que podem ser reduzidos para 6 se as operações forem apenas de escrita. Se a quantidade de pinos ainda for um fator limitante do projeto, pode-se usar um conversor de serial para paralelo através de um registrador de deslocamento com portas bidirecionais.

O circuito integrado PCF8574 faz exatamente isso. Ele possui uma interface serial síncrona I²C que escreve num registrador de deslocamento transformando dados enviados de maneira serial num barramento paralelo de 8 bits. Desses 8 bits, 3 são usados para controle (RS , R/\overline{W} e EN), 4 bits para o barramento de dados reduzido (modo de 4 bits) e 1 bit para ligar e desligar a retroiluminação (backlight) do LCD, como mostrado na figura 10, no pino 16 do LCD.

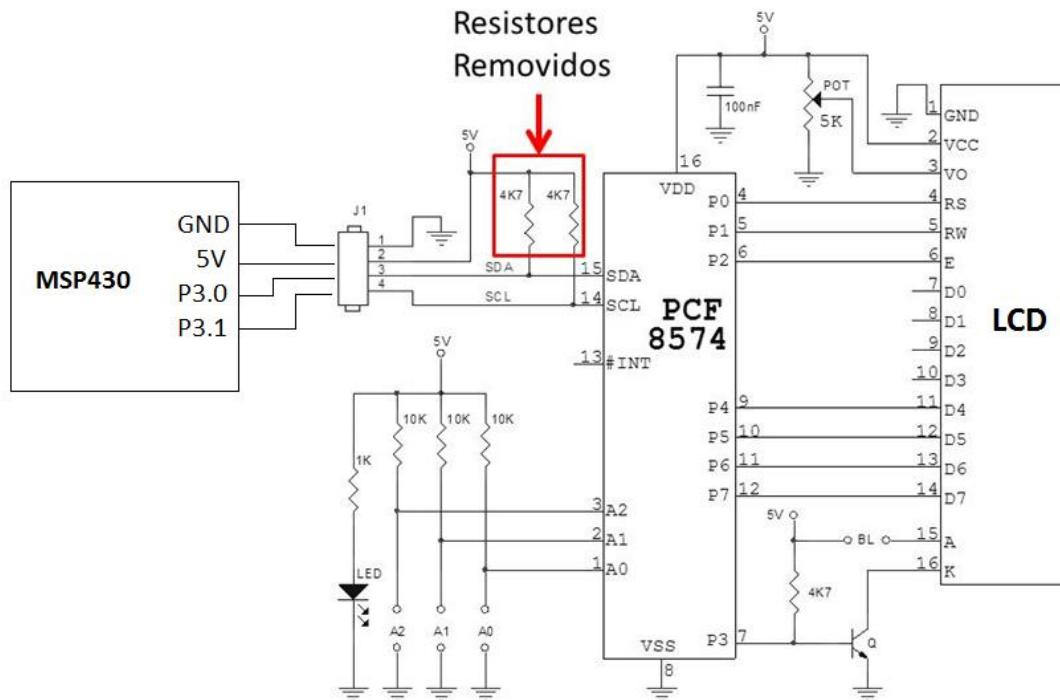


Figura 10 – Esquemático do conversor serial paralelo e sua conexão com o LCD

Exercício 7: Escreva duas funções `lcdBacklightON()` e `lcdBacklightOFF()` para ativar e desativar a retroiluminação do LCD. Usando essas duas funções, faça o backlight piscar em 1 Hz, aproximadamente. Na configuração da interface serial, mantenha a frequência da linha SCL abaixo de 100kHz. Note que existem duas versões do chip PCF8574 e um endereço para cada uma.

- PCF8574AT → 0x3F e
- PCF8574T → 0x27

Exercício 8: Escreva um programa em C que faça o teste do LCD: escreva todos os caracteres da tabela ASCII (todos os 128 caracteres) nas duas linhas do LCD, escrevendo um caractere a cada 0.2 segundos, aproximadamente, e esperando 3 segundos antes de apagar o display para voltar a escrever na primeira linha.

SUGESTÕES:

- Recomenda-se separar a resolução deste experimento em duas bibliotecas. Uma para interface serial (`libserial`) e outra para as funções de alto nível de acesso ao LCD (`liblcd`). Crie dois arquivos para cada biblioteca, um de cabeçalho contendo os protótipos das funções que você irá escrever e outra com o conteúdo das funções.



- Inicie o seu projeto pela biblioteca serial e em seguida escreva a biblioteca do LCD usando a sua biblioteca da interface serial.
- Recomendamos usar a técnica de amostragem de flags (polling) ao invés de interrupções para a interface serial I2C do MSP430.
- Na sua biblioteca de acesso ao LCD, escreva funções para escrita no barramento de dados, EN e RS. Teste **separadamente** essas 3 funções.
- Escreva uma função específica para inicializar o LCD no modo de 4 bits.
- Escreva uma função para escrever um caractere / instrução no LCD e use essa função numa outra que escreve uma sequência de caracteres (strings).
- Utilize defines para definir a temporização do LCD (tempo de ativação do Enable, tempo de espera entre instruções, etc).

Instruction	Instruction code										Description	Execution time (fosc= 270 KHZ)
	RS	R/W	DB ₇	DB ₆	DB ₅	DB ₄	DB ₃	DB ₂	DB ₁	DB ₀		
Clear Display	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Write "20H" to DDRA and set DDRAM address to "00H" from AC	1.53ms
Return Home	0	0	0	0	0	0	0	0	1	-	Set DDRAM address to "00H" From AC and return cursor to its original position if shifted. The contents of DDRAM are not changed.	1.53ms
Entry mode Set	0	0	0	0	0	0	0	1	I/D	SH	Assign cursor moving direction And blinking of entire display	39us
Display ON/OFF control	0	0	0	0	0	0	1	D	C	B	Set display (D), cursor (C), and Blinking of cursor (B) on/off Control bit.	
Cursor or Display shift	0	0	0	0	0	1	S/C	R/L	-	-	Set cursor moving and display Shift control bit, and the Direction, without changing of DDRAM data.	39us
Function set	0	0	0	0	1	DL	N	F	-	-	Set interface data length (DL: 8-Bit/4-bit), numbers of display Line (N: =2-line/1-line) and, Display font type (F: 5x11/5x8)	39us
Set CGRAM Address	0	0	0	1	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Set CGRAM address in address Counter.	39us
Set DDRAM Address	0	0	1	AC ₆	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Set DDRAM address in address Counter.	39us
Read busy Flag and Address	0	1	BF	AC ₆	AC ₅	AC ₄	AC ₃	AC ₂	AC ₁	AC ₀	Whether during internal Operation or not can be known By reading BF. The contents of Address counter can also be read.	0us
Write data to Address	1	0	D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀	Write data into internal RAM (DDRAM/CGRAM).	43us
Read data From RAM	1	1	D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀	Read data from internal RAM (DDRAM/CGRAM).	43us

Tabela 1: Instruções do controlador de LCD.

Inicialização do LCD

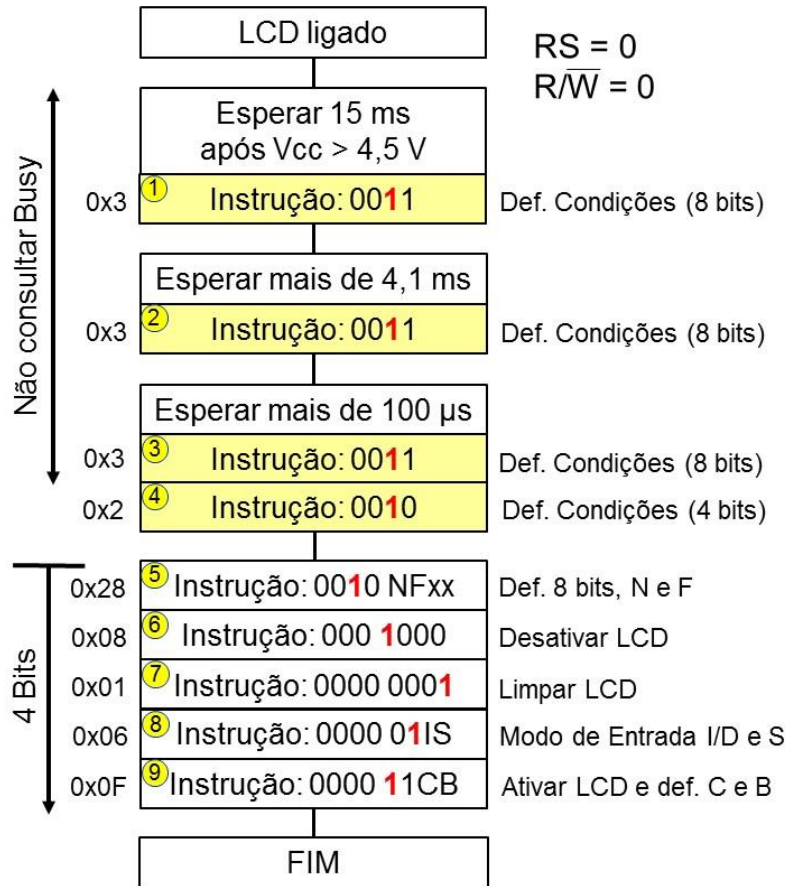


Figura 11. Inicialização do mostrador LCD via software para barramento de 4 bits.

Conversor A/D e DMA

Conversores A/D são dispositivos de interface entre o mundo analógico e o mundo digital. Eles permitem que um microcontrolador colete dados de transdutores que convertem grandezas físicas (como som, luz, temperatura, pH) no formato de tensão.

Neste roteiro, iremos estudar o princípio da conversão A/D. Para isso, utilizaremos divisores resistivos (na forma de potenciômetros) na entrada do conversor. Dessa forma, iremos realizar leituras de tensões proporcionais à posição do potenciômetro.

Um dispositivo simples que aplica esse princípio é o manche de um joystick. Esse dispositivo é tipicamente composto por dois potenciômetros, um para o eixo x e outro para o eixo y, como mostrado na figura 12. Os dois terminais de leitura da posição do eixo x e y são na verdade valores de tensão entre uma referência positiva (ex: 3,3V) e uma referência negativa (ex: 0V).

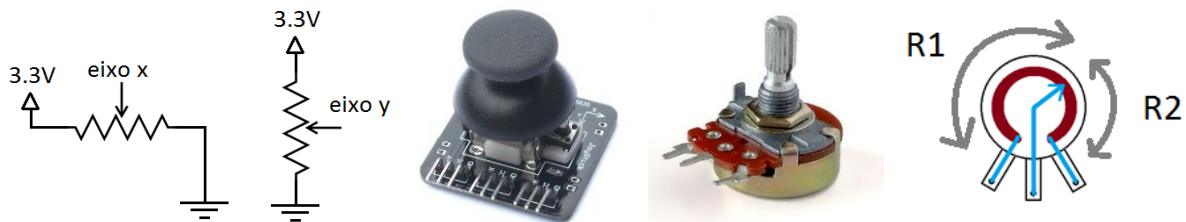


Figura 12 – Joystick com dois potenciômetros e visualização interna de um pot.

O MSP430 possui um conversor A/D integrado de 12-bits que funciona por aproximações sucessivas. Num primeiro momento, o sinal de entrada é amostrado e a tensão da entrada carrega um capacitor que guarda a informação da tensão. Numa segunda etapa, o conversor testa bit a bit, começando do MSB até o LSB para descobrir qual é o valor binário que representa aquele nível de tensão. A figura 13 mostra as etapas de conversão de um caso simplificado de apenas 3 bits.

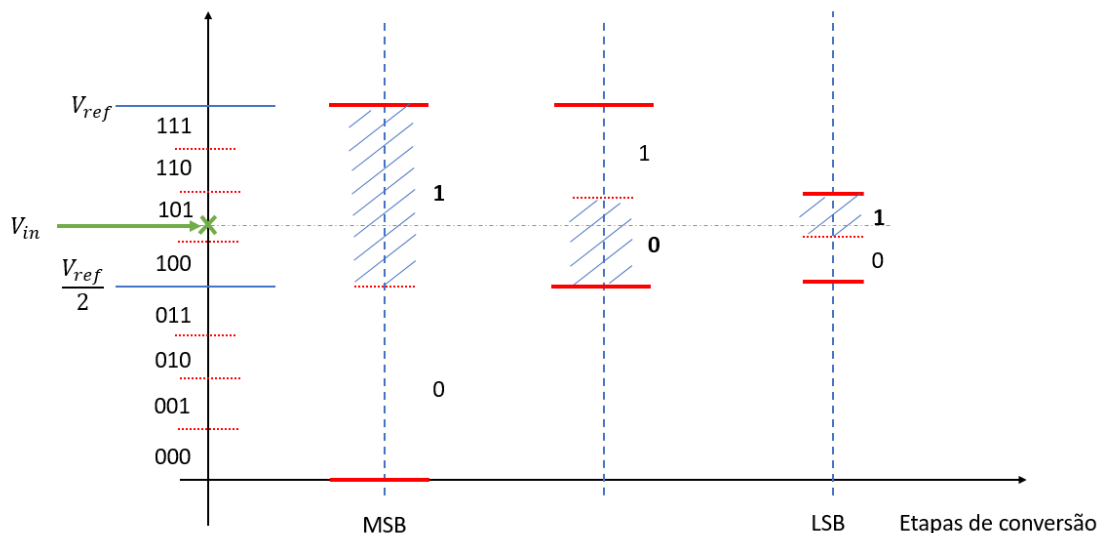


Figura 13 – Etapas de conversão de um conversor por aproximações sucessivas

No exemplo da figura 13, a tensão de entrada V_{in} está acima da metade da referência. Assim, na primeira etapa de conversão, o conversor A/D atribui o valor “1” ao MSB. Em seguida, o conversor divide a escala da etapa anterior (região hachurada) em duas e verifica se a entrada se encontra na parte superior ou inferior. No exemplo a tensão se encontra na parte inferior da segunda etapa e então o segundo bit é “0”. Por fim, repete-se esse procedimento até que todos os bits sejam definidos. No exemplo, a palavra binária que representa a tensão V_{in} é **101**.

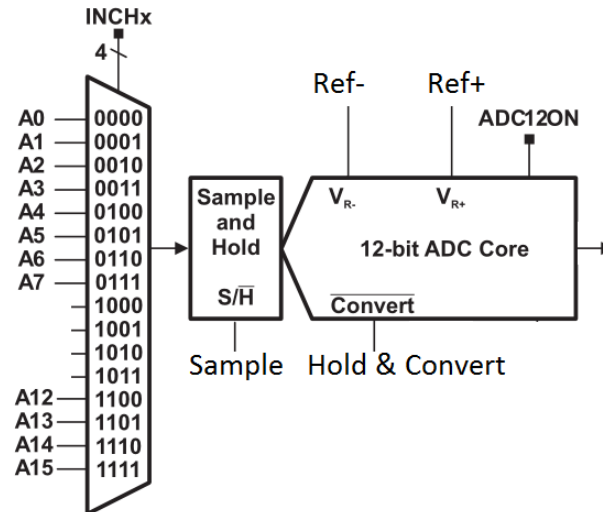


Figura 14 – Conversor AD do MSP430

Para que essa conversão seja feita em etapas sucessivas, é necessário que a entrada V_{in} esteja estável durante todo o processo de conversão. Isso é garantido através de um capacitor na entrada do conversor. Devido à natureza desse elemento, o capacitor leva um certo tempo para acumular carga, então é necessária uma etapa de amostragem do sinal antes de iniciar a conversão. Esse processo é conhecido como *sample and hold*. A figura 15 modela a entrada do conversor A/D. O resistor R_i representa a resistência de entrada do multiplexador e o capacitor C_i representa o bloco “Sample and Hold”.

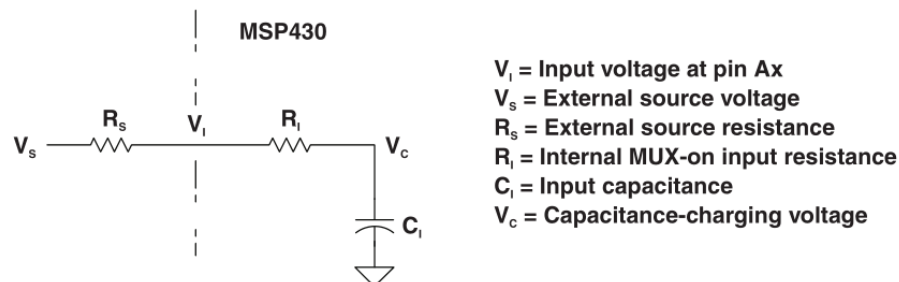


Figura 15 – Amostragem da entrada

A resistência de saída do dispositivo externo (R_s) conectado à porta do conversor AD influencia o tempo de amostragem, ou seja, o tempo que leva para o capacitor da entrada (C_i) carregar. Inicie o seu projeto calculando o tempo de carga do capacitor de entrada do conversor A/D seguindo a seguinte expressão:

$$t_{sample} > (R_s + R_i) \times \ln(2^{n+1})C_i + 800ns$$

Considere a resistência interna de $1,8k\Omega$ (resistência do mux de entrada do conversor) e o capacitor interno de $25pF$. A resistência R_s deve ser o valor do potenciômetro no pior caso de medida, ou seja, em 50%. Para pequenas variações (quando alteramos a posição do potenciômetro) o MSP “enxerga” dois caminhos para a referência e no pior caso a resistência vista pelo MSP é dada por:

$$R_s = \frac{R_{pot}}{2} \parallel \frac{R_{pot}}{2} = \frac{R_{pot}}{4}$$

Exercício 9:

Configure o módulo do conversor A/D para amostrar a tensão de entrada que representa apenas um eixo da posição do joystick (ou de um potenciômetro qualquer). Não se esqueça de ajustar os limites superior e inferior da tensão de referência para maximizar a precisão da leitura. Configure um timer para realizar essa amostragem a cada 10ms. Grave num vetor de memória os últimos 5 segundos de amostragem. Você pode plotar o resultado da leitura no próprio CCS colocando o vetor na aba de expressões e clicando com o botão direito, selecione a opção “Graph”, como mostrado na figura 16.

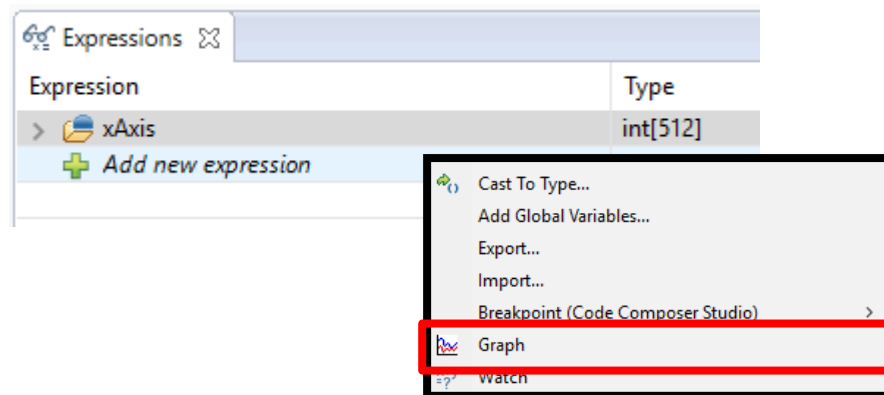


Figura 16 – Plotar um gráfico a partir de um vetor no CCS

Exercício 10:

Neste programa, iremos ler simultaneamente (ou quase) o valor da posição de dois eixos do potenciômetro. Use a informação da posição dos dois eixos para controlar a luminosidade dos dois LEDs da launchpad. Se a posição do joystick estiver no centro, os dois LEDs devem estar em 50% da luminosidade.

Use o eixo X para controlar a luminosidade do LED vermelho e o eixo Y para controlar a luminosidade do LED verde. Trabalhe com um sinal PWM a 100Hz com 256 passos (de 0 a 255). Ajuste a resolução do conversor A/D para 8-bits para ficar na mesma resolução da PWM. Amostre a posição do potenciômetro a cada 20ms (50Hz). A figura 17 mostra um diagrama do sistema proposto.

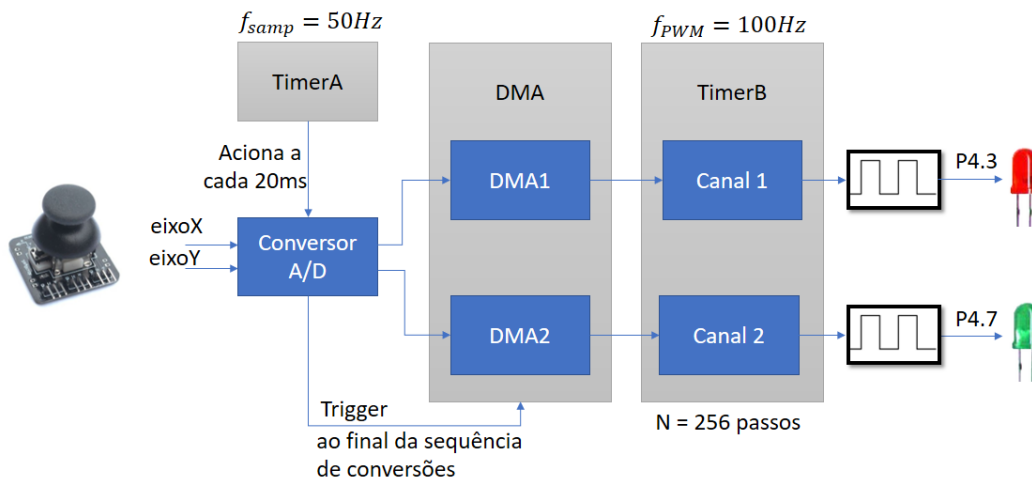


Figura 17 – Sistema proposto

Neste exercício, utilizaremos a saída dos canais 1 e 2 do timer B para controlar a luminosidade de ambos os LEDs. Para isso, use a porta P4 que permite remapear a funcionalidade dedicada de seus pinos como no exemplo abaixo.

```
// Configure Port Mapping
PMAPKEYID = 0x02D52;           // Get authorization to remap port function
P4MAP3     = PM_TB0CCR1A;       // Map P4.3 to output of timer B, channel 1
P4MAP7     = PM_TB0CCR2A;       // Map P4.7 to output of timer B, channel 2
```

Copiar regiões de memória, seja entre periféricos ou entre posições de memória, é uma tarefa trivial e bastante comum em programas de sistemas embarcados. O DMA (Direct Memory Access) é um periférico dedicado para realizar transferência de dados e permite que cópias sejam realizadas sem intervenção do processador. Neste exercício, utilize o DMA para mover o resultado da conversão para os canais de saída do timer B e consequentemente ajustar a largura do pulso de saída automaticamente (isso irá modificar a luminosidade do LED).



Problema 3

Mostre no LCD duas barras horizontais indicando a posição dos eixos X e Y do joystick em tempo real como na ilustração abaixo. Por tempo real, entende-se que o LCD inteiro deve ser atualizado a cada 100ms. Use o periférico de DMA quando for possível.

