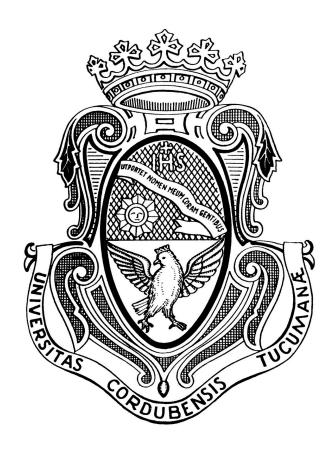
## Universidad Nacional de Córdoba Facultad de Ciencias Exatas, Físicas y Naturales



## Trabajo Práctico Final

Electrónica Digital II Docente: Ing. Martín Del Barco

Losano Quintana, Juan Cruz Piñero, Tomás Santiago Ingeniería en Computación Año 2019





# ${\bf \acute{I}ndice}$

Ín	dice	
1.	Enunciado	:
2.	Introducción	:
3.	Desarrollo	
	Cálculos de resistencias	
	Pull-ups	
	Pull-ups	
4.	Implementación	
	Implementación Diagramas de flujo	
	Programa principal	
	Parpadeo	
	Delay	
5.	Esquema del circuito	



#### 1. Enunciado

#### 2. Introducción

#### 3. Desarrollo

Cálculos de resistencias

Pull-ups

**LEDs** 

### 4. Implementación

El PIC tiene como frecuencia de reloj un cristal de 4 MHz, por lo que el ciclo de instrucción se realiza con una frecuencia de 1 MHz debido a que cada 4 ciclos del reloj se realiza una instrucción. Esto se debe a que para ejecutar la instrucción indicada, el PIC debe ejecutar cuatro acciones:

- 1. Buscar la instrucción en la memoria principal.
- 2. Decodificar la instrucción.
- 3. Ejecutar la instrucción.
- 4. Almacenar los resultados.

Esto es importante para el cálculo de la subrutina de retardo, ya que depende de la frecuencia de reloj que se utilice.

A continuación se muestran los diagramas de flujo del programa utilizado.

### Diagramas de flujo

En esta sección se muestran los diagramas de flujo del programa principal y las subrutinas que utiliza.

#### Programa principal

Primero se realiza la configuración de los puertos A y B como salida y entrada digitales, respectivamente.

Una vez configurados los puertos se toman los datos del puerto de entrada y a esa lectura se la invierte, ya que cuando los Dip Switch estén bajos las entradas estarán con un valor de uno lógico debido a la presencia de las resistencias pull-up.

Consecuentemente el programa almacena los últimos cuatro bits en la variable *numero1* y se lo suma a los primeros cuatro bits leídos, mostrando el resultado en los LEDs de salida. Si el resultado es de cinco bits, el LED del *digit carry* parpadeará y no se podrá realizar otra suma hasta que se resetee el PIC.





Parpadeo

Delay

# 5. Esquema del circuito