

Connecting From Last Mile to First Mile."

Document annex a la pràctica 5

Telecomandament 65

PERSONAL ACCESS ENTERPRISE METRO CORE





Fer servir una UART Fer servir els LEDS Fer servir el polsadors Processar les dades



Primer pas: Configuració UART

- La UART RS232, permet comunicar-nos amb qualsevol dispositiu que acompleixi l'Standard RS-232 de forma bidireccional (emetre i llegir a la vegada).
- Aquesta UART genera els senyals RS-232 però amb nivells TTL. Això implica que un '1' s'interpreta con a 5v, i un '0' com a 0v. Però realment l'Standard RS-232 reconèix els nivells llògics de '0' com a +12v i '1' com -12v.
- D'aquesta manera, es necessita d'un integrat extern que ens convertieixi aquests nivells de tensió. Aquest integrat és l'anomenat MAX232 i ja està integrat a la nostra placa de desenvolupament.
- Tot seguit mostrem les configuracions generals i del mòdul per fer-ho funcionar correctament.



segon pas: Parametrització UART

- La UART, estarà configurada a una velocitat de 19200bauds, amb 8 bits de dades, cap paritat i 1 bit de parada.
- Tots el valors excepte la velocitat, són valors per defecte.
- La velocitat de sincronisme de la UART es pendrà del divisor de freqüència 3 (VC3). Aquest VC3 pren la font de SysClk/1 (24MHz), i la dividim per 156. Com internament la UART divideix aquesta velocitat per 8, obtenim finalment una velocitat aproximada de 19200bps.



Més paràmetres de la UART

La configuració personalitzada del mòdul UART és la següent:

JUART_1	
User Module Parameters	
Clock	VC3
RX Input	
TX Output	
TX Interrupt Mode	TXRegEmpty
RxCmdBuffer	Disable
RxBufferSize	16 Bytes
CommandTerminator	13
Param_Delimiter	32
IgnoreCharsBelow	32
InvertRX Input	Normal

La UART, s'ha de ubicar al floor plan digital i connectar:

- RX Input al Port_0_0
- TX Output al Port_0_7



Tira de LEDS i polsador

Els LEDS de senyalització s'han de connectar a:

- LED1 pin 1.0
- LED2 pin 1.1
- LED3 pin 1.2
- LED4 pin 1.3

El polsador al pin 2.7.



Recordeu de configurar les sortides a leds com a Strong, i l'entrada del polsador com a High Z.



Configuració de l'hiperterminal

El Kit de desenvolupament i el PC s'interconnectaran a través d'un cable extensor del port sèrie. Tot seguit, s'haurà de fer servir l'aplicació hiperterminal per tal de comandar al PSoC a distància. Aquí teniu la configuració de l'hiperterminal.

Configuración de puerto	
<u>B</u> its por segundo:	19200
Bits de <u>d</u> atos:	8
<u>P</u> aridad:	Ninguno
Bit <u>s</u> de parada:	1
Control de <u>f</u> lujo:	Ninguno 💌
<u>R</u> estaurar predeterminados	
	Aceptar Cancelar Apli <u>c</u> ar



Rutines de la UART

Les rutines que es poden fer servir son:

- void UART_1_PutCRLF(void)
- void UART_1_CPutString(const char * azStr)
- void UART_1_PutString(char * szStr)
- char UART_1_cGetChar(void)
- char UART_1_cReadChar(void)
- void UART_1_Start(BYTE bParity)

Per a més informació consultar l'ajuda del component UART i executar l'exemple de l'Api.





Fer que a la pantalla de l'hiperterminal surti un missatge de benvinguda dintre d'un quadre:

* Benvingut al Sistema de control remot * * Introdueix el password per a continuar *

- Tot seguit, s'introdueix el password format per un sol caràcter alfanumèric. Si no és correcte dóna un missatge d'error i anirà fent així fins a 3 intents. De no encertar-ne cap, farà esperar 5 segons i tornarà a repetit tot el procés.
- Si s'encerta, demanarà quin led de tots quatre vols canviar d'estat (engegat <- >parat). Tot seguit, canvia l'estat del LED i surt un missatge a pantalla indicant com estan tots el leds a l'estil:

```
Led1 ->Engegat
Led2 ->Parat
Led3->Engegat
Led4 ->Parat
```

El sistema es queda aquí parat esperant que l'usuari canvií de nou un led (amb el mateix missatge que abans) o a l'espera que es premi el polsador. Si és així, sortirà el missatge ALARMA i de nou sortirà el missatge de canvi d'estat dels leds.



Ampliacions

Ara seguir el guió de la pràctica per a fer alguna ampliació.