



Atividade: Recuperação PT2

Disciplina: MIC29004 Microprocessadores

Aluno(a): \_\_\_\_\_

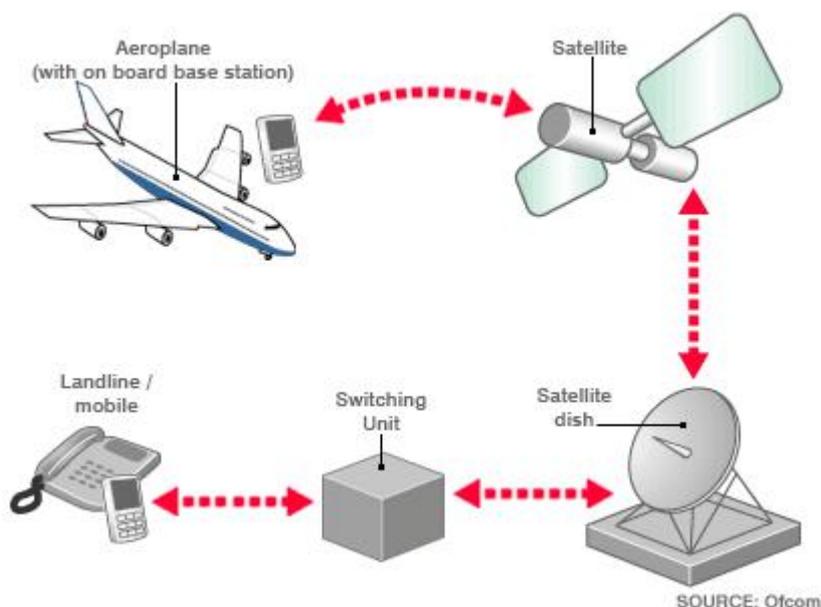
Data: 19/12/2016

Prof.: Clayrton Henrique

Fase: 4ª

## Recuperação 2

1. Um sistema de **RF** transmite informações constantemente e, para monitorar o retorno do sinal, utiliza um sistema de controle temporizado. Sabendo-se que o tempo de ida e volta, desde a transmissão **TX** até o recebimento pelo receptor **RX**, do sinal pode levar até 4.000.000us (contagem de 32bits), monte um programa que seja capaz de realizar tal controle temporizado temporizando o tempo entre **TX** e **RX**.
2. Continuando o programa anterior, considere que para habilitar a transmissão do sinal necessita-se de um valor '10001000' na porta **P2**, enquanto que para habilitar a recepção utiliza-se '01110111' em **P0**. Para ambas as portas o valor '11111111' desabilita TX e RX, fazendo o transceptor permanecer em STANDBY.
3. Adicione ao programa um acionamento externo que permita que ele saia da situação STANDBY e inicie o sistema (sem ser o RESET). Caso o valor '00001111' chegue a **P1** durante a recepção, o sistema retorna ao estado STANDBY e habilita a transmissão novamente, reiniciando o temporizador.





Atividade: Recuperação PT2

Data: 19/12/2016

Disciplina: MIC29004 Microprocessadores

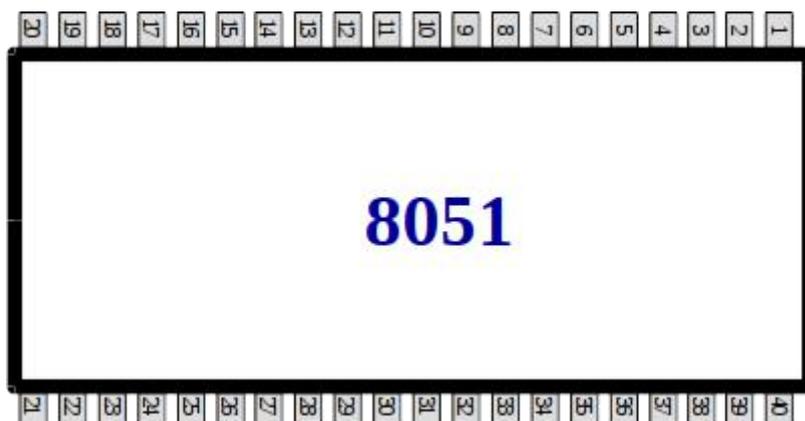
Prof.: Clayrton Henrique

Aluno(a): \_\_\_\_\_

Fase: 4ª

Recuperação 2

4. Abaixo represente a situação que o programa executa desenhando as suas conexões com o exterior.



*boa prova!*