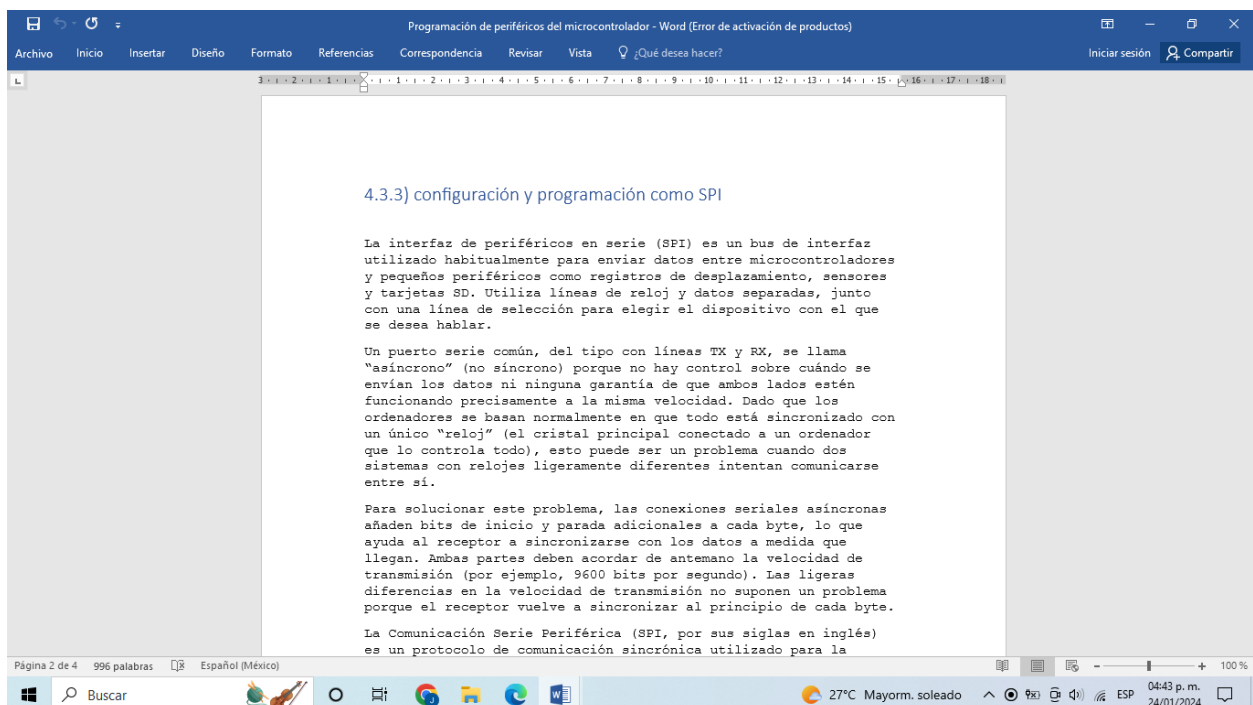
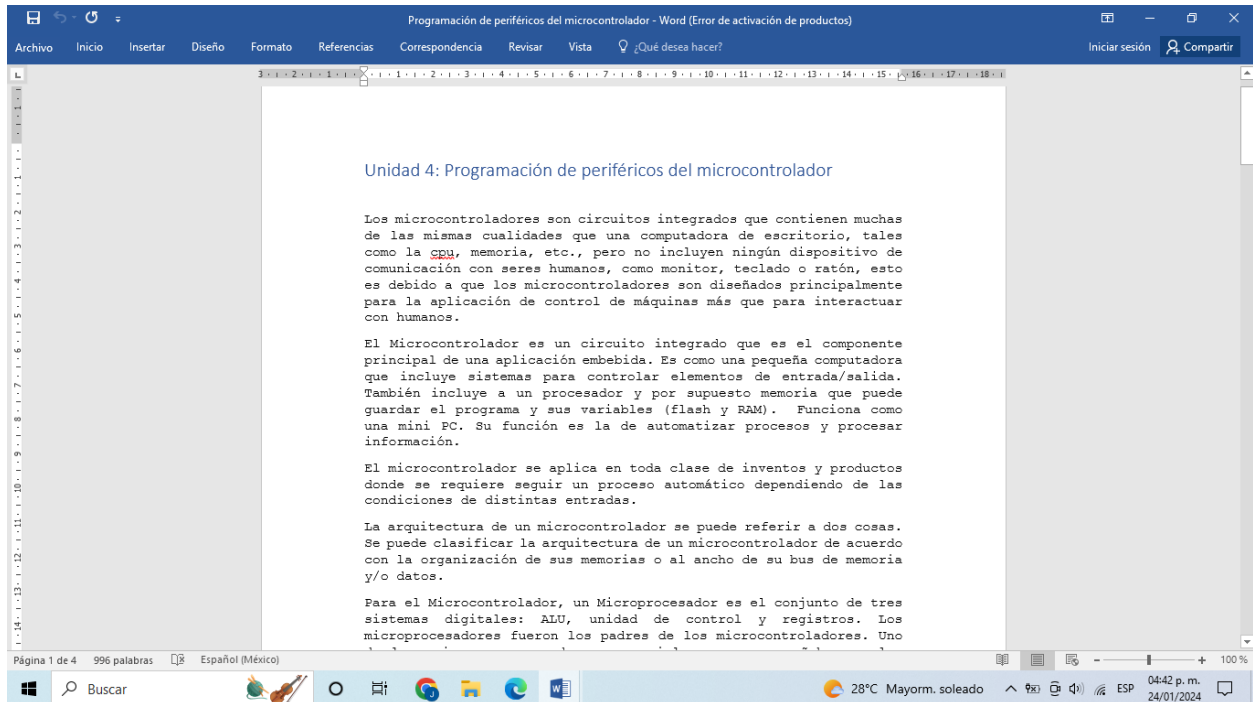


# EVIDENCIAS UNIDAD 4 MICROCONTROLADORES

## INVESTIGACION



## EXPOSICION(MATERIAL DE EXPOSICIÓN)

Presentacion Unidad 4 [Vista protegida] - PowerPoint (Error de activación de productos)

Archivo Inicio Insertar Diseño Transiciones Animaciones Presentación con diapositivas Revisar Vista Indicar... Iniciar sesión Compartir

VISTA PROTEGIDA Cuidado—los archivos de Internet pueden contener virus. Si no tiene que editarlo, es mejor que siga en Vista protegida. Habilitar edición

1 2 3 4 5 6 7 8

INGENIERIA EN MECATRONICA  
ITSSAT

INGENIERIA EN MECATRONICA

MATERIA:  
MICROCONTROLADORES

DOCENTE:  
JUAN MERLIN CHONTAL

INTEGRANTES:  
ELIAS AGUSTIN RAMOS FISCAL  
ELIAS ORTEGA ALANIS  
JOSE DE JESUS TAXILAGA MORTEO

TEMA:  
UNIDAD 4 PROGRAMACION DE PERIFERICOS DEL MICROCONTROLADOR

711-A

Diapositiva 1 de 11 Inglés (Estados Unidos) Notas Comentarios Obtener WhatsApp para Windows

En pausa Todos los marcadores

Programación de periféricos del microcontrolador.docx  
3:53 p. m. ✓

Presentacion Unidad 4.pptx  
3:54 p. m. ✓

Buscar COP/MXN +0.23% 04:44 p. m. 24/01/2024

Presentacion Unidad 4 [Vista protegida] - PowerPoint (Error de activación de productos)

Archivo Inicio Insertar Diseño Transiciones Animaciones Presentación con diapositivas Revisar Vista Indicar... Iniciar sesión Compartir

VISTA PROTEGIDA Cuidado—los archivos de Internet pueden contener virus. Si no tiene que editarlo, es mejor que siga en Vista protegida. Habilitar edición

1 2 3 4 5 6 7 8

¿QUÉ ES SPI?

SPI, que significa Interfaz Periférica en Serie (Serial Peripheral Interface en inglés), es un protocolo de comunicación serie síncrona utilizado para la comunicación entre dispositivos electrónicos. La configuración y programación de un dispositivo para utilizar SPI generalmente involucra el uso de un microcontrolador o microprocesador que tiene soporte para esta interfaz.

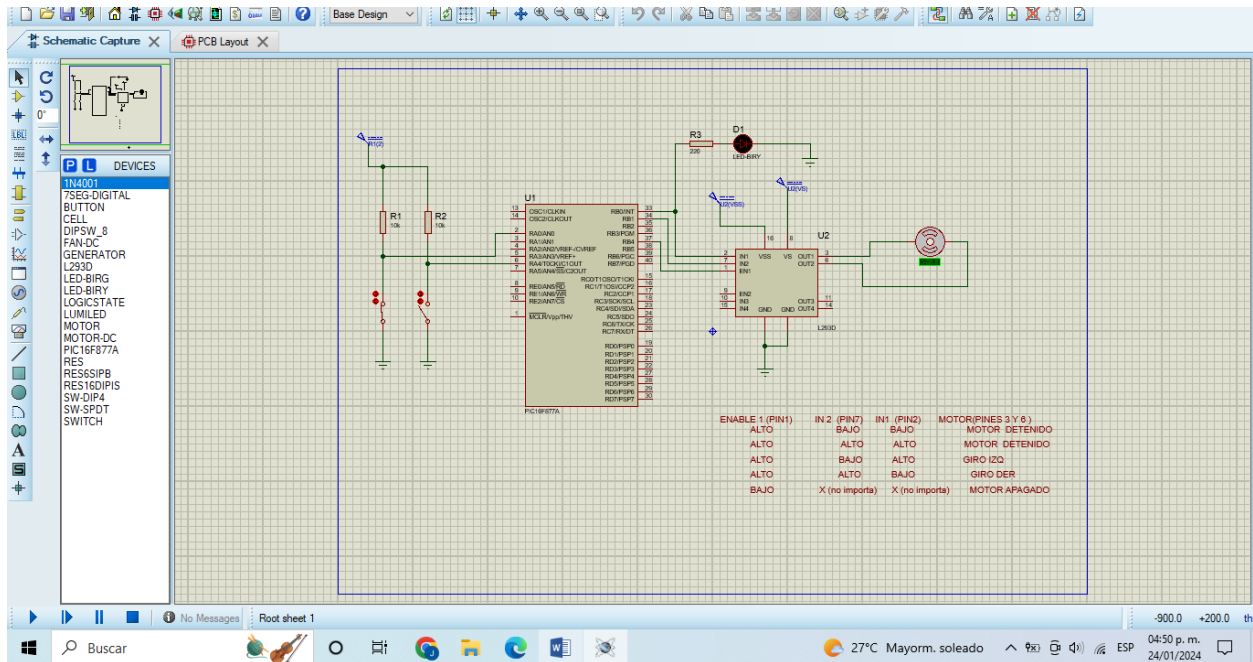
Diapositiva 3 de 11 Inglés (Estados Unidos) Comentarios

Página 2 de 5 20 palabras Español (México)

Iniciar sesión Compartir

Buscar COP/MXN +0.23% 04:45 p. m. 24/01/2024

## SOFTWARE



```

MPLAB IDE v8.91 - [C:\Users\Admin\Desktop\MICRO16F877 2023\UNI 2\EJEMPLO6GIRODEMOTOR.asm]
File Edit View Project Debugger Programmer Tools Configure Window Help

1
2
3
4 ;ING MECATRONICA MICROCONTROLADORES UNIDAD 4
5 ;CONTROL DE VELOCIDAD DE UN MOTOR DE CORRIENTE DIRECTA
6 ;MEDIANTE PWM
7 ;CONDICIONES:SI RA0 ES PULSADO ( RA0=0) MOTOR EN MARCHA
8 ;EL SENTIDO DE GIRO DEPENDERÁ DE RA4
9 ;DIRECTIVA
10
11 LIST P=16F877A
12 INCLUDE <P16F877A.INC>
13 _CONFIG _CP_OFF & _WDT_OFF & _PWRTE_OFF & _XT_OSC & _LVP_OFF & _BOREN_OFF;FF
14
15 #DEFINE EntradaMarcha PORTA,0
16 #DEFINE EntradaSentido PORTA,4
17 ; ZONA DE CODIGOS
18
19 ORG 00
20 Inicio
21
22 bcf STATUS,RP0 ; Coloca un 0 lógico en el bit 5 (RP0) del registro Status
23 ; para acceder al BANCO 0,
24 bcf STATUS,RP1 ; Coloca un 0 lógico en el bit 6 (RP1) del registro Status
25 ; para acceder al BANCO 0,
26 clrf PORTA
27 bsf STATUS,RP0 ; Coloca un 0 lógico en el bit 5 (RP0) del registro Status
28 ; para acceder al BANCO 1,
29
30 movlw 0X06 ;configura los pines como entradas digitales
31 movwf ADCON1 ;
32
  
```

## DESARROLLO EN PROTOBOARD

