

```

// miAT5
//Voltmetro vía RS232->PC
// SETA pruebas xsetaseta@gmail.com

#include <avr/io.h>
#include <stdio.h>

#define Set_Datos          PORTB|=_BV(5)
#define Clear_Datos        PORTB&=~_BV(5)
#define Set_Enable         PORTB|=_BV(4)
#define Clear_Enable       PORTB&=~_BV(4)

#define F_CPU              1000000

void LCD_INI(void);
void LCD_CLS(void);
void LCD_HOME(void);
void LCD_AT(char x);
void Pon4bits(char x);
void ENABLE(void);
void SENDI(char x);
void SENDCHAR(char x);
void SENDCADE(char *x);
void PrintAtNum(unsigned char x,int numero);
void PrintAtStr(unsigned char x,char *string);

void TXchar(unsigned char c);
void TXNum(int numero);
void TXstr(char *string);

void startADC(void);

void delay_ms(unsigned char time_ms);
void delay_10us(unsigned char time_10us);

char VARI[17]; //Modificar para numeros mayores de 16

int main(void)
{
    uint8_t countval;
    unsigned char volH;
    unsigned char volL;
    unsigned int temp;
    unsigned int temp2;
    unsigned int temp3;

    PORTC=0X00;
    PORTB=0x00;
    PORTD=0x00;
    DDRD=0xff; //puerto D como salida
    DDRC=0x00; //puerto C como entrada
    DDRB=0xff; // puerto B como salida

    LCD_INI();
    LCD_CLS();
    LCD_HOME();

    UBRR0H = 0; // h=0 l=12 udx0=0 4800 bds. 1Mhz
    UBRR0L = 12; //h=0 l=12 udx0=1 9600 bds. 1Mhz

```

```

UCSR0A = (1<<U2X0);
UCSR0C = (1<<UCSZ00)|(1<<UCSZ01); //1bits de parada 8bits de datos
UCSR0B = (1<<TXEN0); //Solo transmisión 2bisParad=(1<<USBS0)|

ADMUX=0xC0; //1.1V,derecha,ADC0
ADCSRA=0x80; //dividido 2
//ADCSRA=0xA0 //Esto es para ATMEGA8
//o sin espera terminar conversión
PrintAtStr(0,"Vol. 0-1V 10bits");

countval = 0;
while(1)
{
    delay_ms(5);

    ADMUX&=~_BV(0); //Selecciona ADC0

    startADC();
    startADC();
    startADC();

    volL=ADCL;
    volH=ADCH;
    temp=ADCH;
    temp=temp << 8;
    temp=temp+volL;
    //temp2=(temp*54); //Para 1,1V
    //temp3=temp2/50;
    temp2=(temp*68); //Para 1,080->67, Para 1,090->68
    temp3=temp2 >> 6; // Dividido entre 64
    TXNum(temp3);
    TXchar(32);
    LCD_AT(64);
    sprintf(VARI,"%0.4d",temp3);
    SENDCADE(VARI);
    //_____

    ADMUX|=_BV(0); //Selecciona ADC1

    startADC();
    startADC();
    startADC();

    volL=ADCL;
    volH=ADCH;
    temp=ADCH;
    temp=temp << 8;
    temp=temp+volL;
    //temp2=(temp*54); //Para 1,1V
    //temp3=temp2/50;
    temp2=(temp*68); //Para 1,080- Para 1,090 utilizar 68
    temp3=temp2 >> 6; // Dividido entre 64
    TXNum(temp3);
    TXchar(13);
    LCD_AT(76);
    sprintf(VARI,"%0.4d",temp3);
    SENDCADE(VARI);

    if(countval & 1) PORTD|=_BV(0); else PORTD&=~_BV(0);
    countval++;
}
//-----

```

```

}

void startADC(void)
{
    ADCSRA |= _BV(6); // inicio ADC
    while( (ADCSRA & _BV(ADSC)) != 0); // wait until conversion complete
}

void TXchar(unsigned char c)
{
    while ( !( UCSR0A & (1<<UDRE0)) ); // Wait for empty transmit buffer
    UDR0 = c;
}

void TXNum(int numero)
{
    unsigned char z;
    sprintf(VARI,"%d",numero);
    for(z=0;z<17 && VARI[z]!=0;z++)
        {TXchar(VARI[z]);}
}

void TXstr(char *string)
{
    unsigned char z;
    for(z=0;z<17 && *string!=0;z++,string++)
        {TXchar(*string);}
}

void PrintAtStr(unsigned char x,char *string)
{
    LCD_AT(x);
    SENDCADE(string);
}

void PrintAtNum(unsigned char x,int numero)
{
    LCD_AT(x);
    sprintf(VARI,"%d",numero);
    SENDCADE(VARI);
}

void LCD_INI(void)
{
    delay_ms(250);
    Pon4bits(0x03);
    Clear_Datos;
    ENABLE();
    Set_Datos;
    delay_ms(30);
    Pon4bits(0x03);
    Clear_Datos;
    ENABLE();
    Set_Datos;
    delay_ms(30);
    Pon4bits(0x03);
    Clear_Datos;
    ENABLE();
    Set_Datos;
    delay_ms(30);

    Pon4bits(0x02); // modo 4 bits
    Clear_Datos;
    ENABLE();
    Set_Datos;

    SENDI(0x2c); //modo 4 bits, dos lineas
}

```

```

    SENDI(0x0f); // cursor con parpadeo
    SENDI(0x04);
}

void Pon4bits(char x)
{
    char z;
    z=PORTB & 0xf0;
    x= x & 0x0f;
    PORTB= x |z;
}
void LCD_CLS(void)
{
    SENDI(1); //borra pantalla
}
void LCD_HOME(void)
{
    SENDI(2); //cursor al inicio
}
void LCD_AT(char x) //0 Comienzo línea1, 64 Comienzo línea2
{
    x=x | 128;
    SENDI(x);
}
void SENDCADE(char *x)
{
    char z;
    for(z=0;z<33 && *x!=0;z++,x++)
        {SENDCHAR(*x);}
}
void SENDCHAR(char x)
{
    char z;
    z=x >> 4;
    Pon4bits(z); //4 bytes de mas peso
    ENABLE();
    Pon4bits(x); //4 bytes de menos peso
    ENABLE();
}
//Manda datos de control
void SENDI(char x)
{
    Clear_Datos;
    SENDCHAR(x);
    delay_10us(250); //Tiempos para reformar
    Set_Datos;
}
void ENABLE(void)
{
    Set_Enable;
    delay_10us(250); //Tiempos para reformar
    Clear_Enable;
}

// 4 ciclos*delay*time_10us+5*time_10us
void delay_10us(unsigned char time_10us)
{
    unsigned short delay_count = F_CPU / 400000; //para 1Mhz->2

    unsigned short cnt;
    asm volatile ("
        \"L_d11%=:\n\t\"
        \"mov %A0, %A2\n\t\"
    ");
}

```

```

        "mov %B0, %B2\n"
        "L_dl2%=: \n\t"
        "sbw %A0, 1\n\t"
        "brne L_dl2%=: \n\t"
        "dec %1\n\t"
            "brne L_dl1%=: \n\t"
            : "=&w" (cnt)
        : "r"(time_10us), "r"((unsigned short) (delay_count))
    );
}

// 4 ciclos*delay*time_ms+5*time_ms
void delay_ms(unsigned char time_ms)
{
    unsigned short delay_count = F_CPU / 4000; //para 1Mhz->250

    unsigned short cnt;
    asm volatile ("
        "L_dl1%=: \n\t"
        "mov %A0, %A2\n\t"
        "mov %B0, %B2\n"
        "L_dl2%=: \n\t"
        "sbw %A0, 1\n\t"
        "brne L_dl2%=: \n\t"
        "dec %1\n\t"
            "brne L_dl1%=: \n\t"
            : "=&w" (cnt)
        : "r"(time_ms), "r"((unsigned short) (delay_count))
    );
}

```