_											
		IC	ENT	IFICAC	101	N DE LA UNIDA	AD DE	APREN	DIZAJE		
Unidad académica:	: Cent	ro de	Inve	stigació	n e	n Ingeniería y C	iencia	s Aplicad	as		
Programa educativ	o: Lice	enciat	ura e	n	N	ombre de la un	idad d	le apren	dizaje:		
Tecnología con Áre Electrónica.	a Tern	ninal e	en		М	licrocontrolado	res				
Fecha de elaboraci	ón:				Fe	echa de revisiór	ı y/o a	actualiza	ción	S	emestre:
21 de febrero de 20	014									S	éptimo
Programa elaborado por: J Jesús Escobedo Alatorre				Ciclo de formación: Profesional				Área curricular: Ciencias de la Disciplina			
Clave	нт	НР	тн	Crédit	os	Tipo de unida aprendizaj			L er de unidac aprendizaje		Modalidad
	3	2	5	8		Teórico-Prac	tica	Ob	ligatoria		Presencial
Programas académ Ninguno	nicos e	n los	que s	se impai	rte	•		l			
Prerrequis	sitos		U	JA ante	ced	lente recomend	lada	U	A consecue	nt	e recomendada.
I I			croprocesadores			N	Ninguna				
Presentación de la Introducir al estudia para sus aplicaciona Se hará uso de herr control teniendo co	ante e es en s ramien	n disp sistem itas d	oositi nas de e soft	vos elec e contro tware y	ol y har	automatización	elect	rónicos			un circuito integrado de sistemas de
recursos y fabricant tarea específica apl diferentes sistemas	capaz s, así c tes, es licados s de mi	de an omo l to co direc icrocc	aliza nacer n el fi ctame	r, propo una sel in de im ente en	leco ple la i	ción adecuada c mentar cualqui ndustria. Adem	del ciro er diso ás cor	cuito con eño a bas nocerá la	veniente en se de microc s diferencias	or cor s y	uanto a capacidades, ntrolador para una similitudes entre los
Competencias prof Capacidad para d tecnológicos. Capacidad para ide Conocimiento sobre	lesarro ntifica	ollar r, plai	ntear	y resolv	ver	problemas.	perfi • Es micro • Es exist • P	I de egre capaz d oprocesa capaz entes o e	eso. e manejar y dores y mic de evaluar en fase de de arrollar sister	y k ro	de aprendizaje al nacer aplicaciones con controladores. / adaptar tecnologías arrollo. s para el procesamiento
			ESTF	RUCTUF	RA	DE LA UNIDAI	DE /	APREND	IZAJE		
С	onten	idos						Secu	encia temát	ica	a

1. Introducción a los microcontroladores	1.1 Definición de un microcontrola	ador
	1.2 Diferencia entre un microproc	esador y un microcontrolador
	1.3 Arquitectura interna de un mio	•
	1.4 Alcances de microcontrolador	
2. Uso de herramientas de soporte para	2.1 Editor	
microcontroladores	2.2 Ensamblador	
	2.4 Simulador	
	2.5 Emulador	
	2.7 Compilador	
	2.6 Programador	
3. Memorias	3.1 Introducción	
	3.2 Memorias de programa	
	3.3 Memorias de datos	
	3.4 Memorias de stack	
	3.5 Memorias FIFO	
	3.6 Memorias LIFO	
4. Modelo de programación	4.1. Conjunto de instrucciones	
	4.2. Registros del Microcontrolado	or
	4.3. Modos de direccionamiento	
	4.3.1. Modo inherente o implícito	
	4.3.2. Modo inmediato	
	4.3.3. Modo directo	
	4.3.4. Modo extendido	
	4.3.5. Modo indexado	
	4.3.6. Modo relativo	
	4.4. Ejemplos de programación	
5. Periféricos	4.1 Puertos paralelos E/S	
	4.2 Puertos seriales	
	4.3 Timers	
	4.4 Convertidor análogo digital	
	4.5 Puertos IC, OC, CN	
	4.6 Módulo PWM	
6. Manejo de interrupciones	9.1 Interrupciones enmascarables	
	9.2 Interrupciones no enmascarab	les
	9.3 Vectores de interrupción del n	
	9.4 Restablecimiento en el microc	ontrolador
CRIT	ERIOS DE EVALUACIÓN	
Modalidad de evaluación sugerida	Marque el método empleado (X)	Porcentaje de evaluación
Exámenes parciales	()	
Examen final	()	
Participación en clase	(X)	10

Total		100
Otra (especifique): Tareas	(X)	30
Asistencia	(X)	10
Reseña de lecturas selectas	()	
Realización de practica	(X)	40
Búsqueda de información	(X)	10
Círculos de estudio	()	

BIBLIOGRAFIA

Bibliografía básica	Bibliografía complementaria
The Microcontroller Scott Mackenzie Prentice Hall 2010	Hojas de datos de fabricantes.
 Microcontroladores PIC. Diseño práctico de aplicaciones José María Angulo Usategui and Ignacio Angulo Martínez Mc Graw Hill, 2011 	
3. Design with PIC Microcontrollers, John B. Peatman Prentice Hall, 2009	