

# МП и МПС

Лекция 2.

# Память микроконтроллера. Начальные адреса.

```
start:
    ldi r16, Low(RAMEND)
    out SPL, r16
    ldi r16, High(RAMEND)
    out SPH, r16
```

При трансляции языка ассемблера в машинный код первая строчка (код операции, соответствующий ей) размещается с нулевого адреса, далее следуют последовательно коды операций следующих команд.

Первые адреса - особенные, они нужны для работы прерываний (когда исполнение программы прерывается, РС переходит на “вектор” (адрес) соответствующего прерывания).

Решение: Освободить первые адреса, оставить там только команду JMP, для каждого прерывания на соответствующий обработчик. Указать значение адреса, с которого размещать коды операций, можно с помощью директивы ассемблера `.org`

# Адреса векторов прерываний.

```

Addr Lbl  Code Comments
$000      jmp RESET ; Reset Handler
$002      jmp EXT_INT0 ; IRQ0 Handler
$004      jmp EXT_INT1 ; IRQ1 Handler
$006      jmp TIM2_COMP ; Timer2 Compare Handler
$008      jmp TIM2_OVF ; Timer2 Overflow Handler
$00A      jmp TIM1_CAPT ; Timer1 Capture Handler
$00C      jmp TIM1_COMPA ; Timer1 CompareA Handler
$00E      jmp TIM1_COMPB ; Timer1 CompareB Handler
$010      jmp TIM1_OVF ; Timer1 Overflow Handler
$012      jmp TIM0_OVF ; Timer0 Overflow Handler
$014      jmp SPI_STC ; SPI Transfer Complete Handler
$016      jmp USART_RXC ; USART RX Complete Handler
$018      jmp USART_UDRE ; UDR Empty Handler
$01A      jmp USART_TXC ; USART TX Complete Handler
$01C      jmp ADC ; ADC Conversion Complete Handler
$01E      jmp EE_RDY ; EEPROM Ready Handler
$020      jmp ANA_COMP ; Analog Comparator Handler
$022      jmp TWSI ; Two-wire Serial Interface Handler
$024      jmp EXT_INT2 ; IRQ2 Handler
$026      jmp TIM0_COMP ; Timer0 Compare Handler
$028      jmp SPM_RDY ; Store Program Memory Ready Handler
;
$02A RESET: ldi r16,high(RAMEND) ; Main program start
$02B      out SPH,r16 ; Set Stack Pointer to top of RAM
$02C      ldi r16,low(RAMEND)
$02D      out SPL,r16
$02E      sei ; Enable interrupts
$02F      <instr> xxx

```

Table 18. Reset and Interrupt Vectors

Vector No.	Program Address <sup>(2)</sup>	Source	Interrupt Definition
1	\$000 <sup>(1)</sup>	RESET	External Pin, Power-on Reset, Brown-out Reset, Watchdog Reset, and JTAG AVR Reset
2	\$002	INT0	External Interrupt Request 0
3	\$004	INT1	External Interrupt Request 1
4	\$006	TIMER2 COMP	Timer/Counter2 Compare Match
5	\$008	TIMER2 OVF	Timer/Counter2 Overflow
6	\$00A	TIMER1 CAPT	Timer/Counter1 Capture Event
7	\$00C	TIMER1 COMPA	Timer/Counter1 Compare Match A
8	\$00E	TIMER1 COMPB	Timer/Counter1 Compare Match B
9	\$010	TIMER1 OVF	Timer/Counter1 Overflow
10	\$012	TIMER0 OVF	Timer/Counter0 Overflow
11	\$014	SPI, STC	Serial Transfer Complete
12	\$016	USART, RXC	USART, Rx Complete
13	\$018	USART, UDRE	USART Data Register Empty
14	\$01A	USART, TXC	USART, Tx Complete
15	\$01C	ADC	ADC Conversion Complete
16	\$01E	EE_RDY	EEPROM Ready
17	\$020	ANA_COMP	Analog Comparator
18	\$022	TWI	Two-wire Serial Interface
19	\$024	INT2	External Interrupt Request 2
20	\$026	TIMER0 COMP	Timer/Counter0 Compare Match
21	\$028	SPM_RDY	Store Program Memory Ready

```

.org 0
jmp start

```

```

.org 0x12
jmp TIM0_OVF

```

```

.org 0x1C
jmp ADC_handler

```

```

.org 100

```

```

start:
ldi r16, Low(RAMEND)
out SPL, r16

```

# Задача подсчета времени

Мигание светодиодом с частотой 1 Гц.

Основной цикл:

```
sbi PORTD,4           ; Clocks: 2
call Delay             ; Clocks: 4
cbi PORTD,4
call Delay             ; rjmp основного цикла, Clocks: 2
```

Функция Delay:

```
Delay:
    ldi r19, 0xFF      ; Clock: 1
    ldi r17, 0xFF      ; Clock: 1
    ldi r18, 0x05      ; Clock: 1

Delay_loop:
    subi r19,1         ; Clock: 1
    sbci r17,0         ; Clock: 1
    sbci r18,0         ; Clock: 1
    brne Delay_loop    ; Clocks: 2, last: 1
    ret                ; Clocks: 4
```

8 МГц = 8 000 000 Clocks, разделить на два, вычесть всё, что выполняется однократно, разделить на количество тактов в Delay\_loop. Ответ: **C 34 FD**

# Таймер/счетчик

Периферийное устройство микроконтроллера.

- Отсчет временных интервалов
- Работа в разном временном масштабе
- Подсчет импульсов, приходящих извне
- Работа от внешнего кварца (например, на 32.768 кГц)
- Генерация ШИМ-сигнала
- Установка прерываний, флагов

# Работа с таймером/счетчиком

Основные регистры для работы (на примере таймера 0): TCCR0, TCNT0, OCR0, TIMSK, TIFR.

TCCR0: настройка режима работы таймера, режима работы пина Output Compare, настройка предделителя.

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	FOC0	WGM00	COM01	COM00	WGM01	CS02	CS01	CS00	TCCR0
Read/Write	W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

TCNT0 - регистр таймера

OCR0 - регистр сравнения

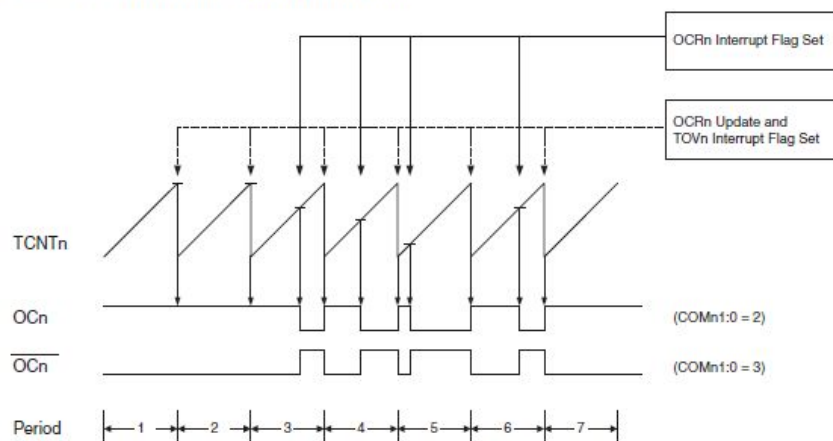
TIMSK - настройка прерываний (для всех таймеров сразу)

TIFR - флаги прерываний (для всех таймеров сразу)

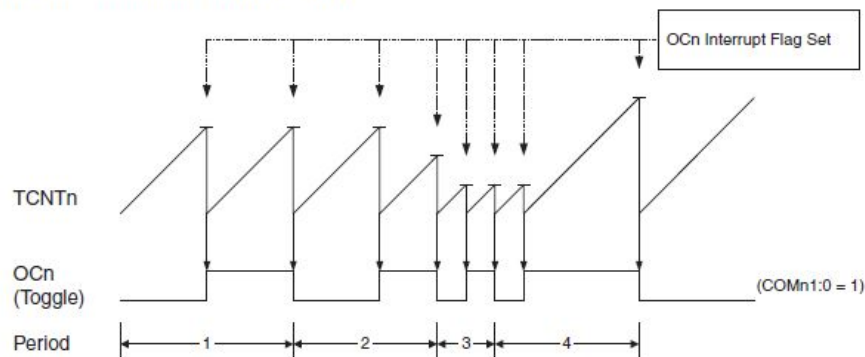
# Режимы работы таймера

- Нормальный
- Clear on Compare (CTC)
- Fast PWM
- Phase Correct PWM

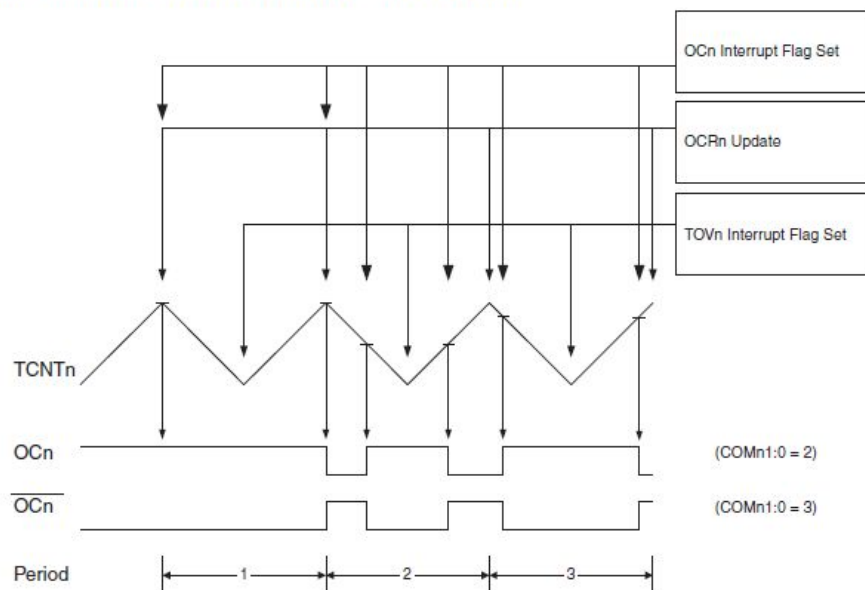
**Figure 32.** Fast PWM Mode, Timing Diagram



**Figure 31.** CTC Mode, Timing Diagram



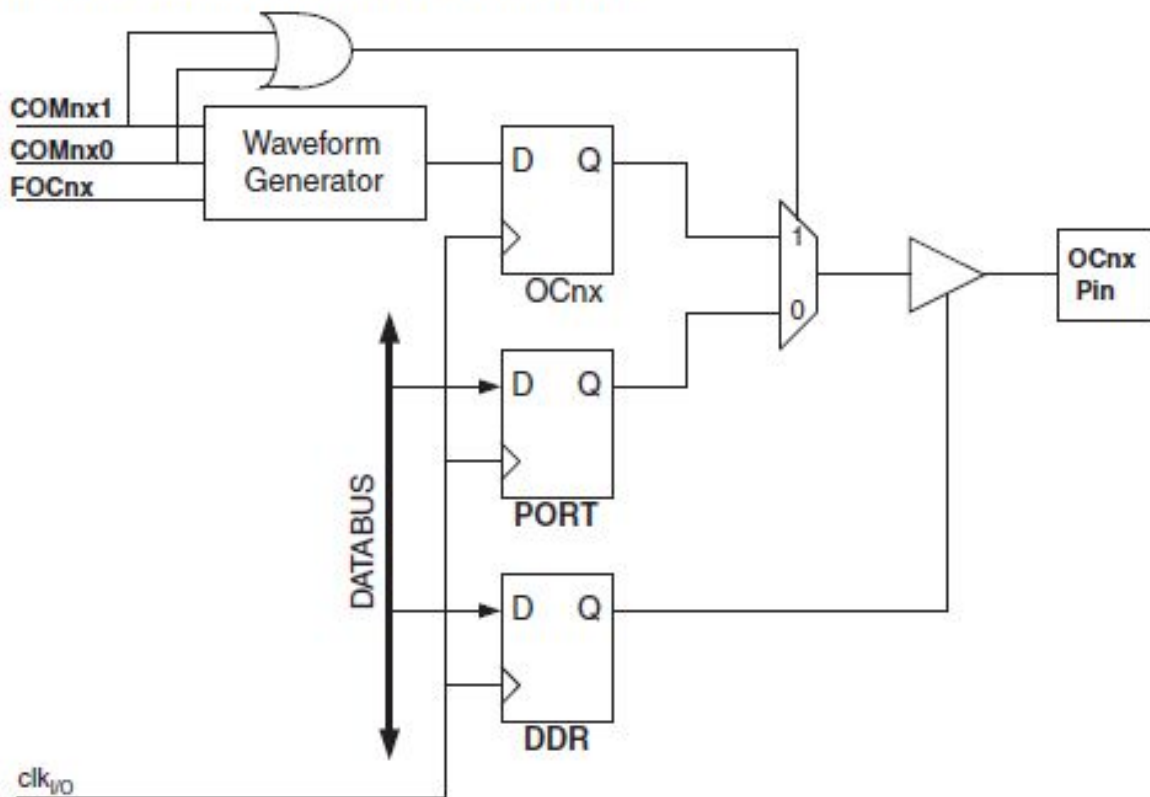
**Figure 33.** Phase Correct PWM Mode, Timing Diagram



# Не забыть про Data Direction!

Режим работы “на вход” или “на выход” все ещё определяется соответствующим пином DDRx.

**Figure 44.** Compare Match Output Unit, Schematic





# Режим счётчика

Можно считать внешние импульсы, поступающие на определенный пин (для таймеров 0 и 1). Настраивается также через TCCR0. Детектирование восходящего или нисходящего фронта.

**Table 42.** Clock Select Bit Description

CS02	CS01	CS00	Description
0	0	0	No clock source (Timer/Counter stopped).
0	0	1	$\text{clk}_{\text{I/O}}$ /(No prescaling)
0	1	0	$\text{clk}_{\text{I/O}}/8$ (From prescaler)
0	1	1	$\text{clk}_{\text{I/O}}/64$ (From prescaler)
1	0	0	$\text{clk}_{\text{I/O}}/256$ (From prescaler)
1	0	1	$\text{clk}_{\text{I/O}}/1024$ (From prescaler)
1	1	0	External clock source on T0 pin. Clock on falling edge.
1	1	1	External clock source on T0 pin. Clock on rising edge.

# ШИМ (PWM)

Управлять яркостью светодиода можно, меняя коэффициент заполнения ШИМ-сигнала. При использовании интегрирующей RC-цепочки с помощью ШИМ-сигнала можно получить аналоговый сигнал.

(демонстрация)

# АЦП

Аналого-цифровой преобразователь последовательного приближения.

Средние как по скорости, так и по достижимой точности измерения.

Измерение осуществляется за ~25 тактов, точность измерения 10 бит.

Принцип работы: Перебирая разряды от старшего к младшему, формирует на внутреннем ЦАП напряжение, максимально приближенное к входному.

8 входов для АЦП (с режимом мультиплексирования), возможность использования дифференциальных входов.

Прерывание по окончании измерения.

# Как работать с АЦП?

ADMUX - Выбор опорного напряжения и источника входного (измеряемого) напряжения. Там же настраивается “выравнивание” 10-битного результата измерения по левому или правому краю двух 8-битных регистров результата измерения.

ADCSRA - включение, старт измерений, настройка авто-измерений, флаг прерывания, включение прерываний, настройка предделителя.

ADCL, ADCH - результат измерений.

SFIOR - регистр специальных функций (например, старт измерения по переполнению таймера).

# Первая задача.

Плавное включение светодиода. Формирование ШИМ-сигнала с использованием таймера.

- Инкремент значения через Delay
- Инкремент через прерывания от второго таймера
- Плавное включение с плавным выключением

Чтение аналогового сигнала с потенциометра, регулирование яркости пропорционально повороту ручки потенциометра.

- автоматические измерения, обновление яркости в основном цикле
- пустой основной цикл, вся работа на прерываниях
- устранение ошибки нуля, измерения с адекватной скоростью