



## AVR – HW4

임베디드스쿨1기

Lv1과정

2020. 10. 09

박성환

# 1. Review-AVR UART

```
unsigned char UART_receive(void)
```

```
{
    while(!(UCSR0A & (1<<RXC0))); //wait for data to be received
    return UDR0;    //get and return received data from buffer
}
```

RXC0 이 1이면  
즉 UDR 레지스터에 수신될  
데이터가 전달 완료되면 set됨

```
void UART_transmit(unsigned char data)
```

```
{
    while(!(UCSR0A & (1<<UDRE0))); //wait for empty transmit buffer
    UDR0 = data;    //put data into buffer, sends the data
}
```

UDR의 데이터가 전부 전송되어  
empty 상태일 때 set이 됨

```
void UART_string_transmit(char *string)
```

```
{
    while(*string != '\0')
    {
        UART_transmit(*string);
        string++;
    }
}
```

Receive, transmit 함수 활용하여  
문자열 보내는 함수 생성

```
void UART_PRINT(char *name, long val)
```

```
{
    char debug_buffer[UART_BUFLen] = {'\0'};

    UART_string_transmit(name);
    UART_string_transmit(" = ");

    itoa(( val), debug_buffer, UART_BUFLen); //int to ascii, val -> debug_buffer

    UART_string_transmit(debug_buffer);
    UART_string_transmit("\n");
}
```

문자열과 값을 보낼수 있도록  
Printf 처럼 사용하도록 만든  
함수

# 1. Review-itoa/sprintf

## 1) itoa() 함수

- stdlib.h를 선언한다. `#include <stdlib.h>`
- **사용법** itoa(변환할 정수, 문자열로 변환한 값을 받을 문자열 변수, 진법 선택)  
`itoa(int cnt, char * buffer, int n)`
- ex)  
`int cnt=1;`  
`char buffer[10];`  
  
`itoa(cnt,buffer,10);` // 숫자 1을 문자열로 변환하여 buffer 변수에 저장. 이 때 숫자는 10진수로 변환한다.

Ita함수는 표준함수가 아니라  
win32api라서 리눅스에서는 사용  
불가능

참고로 atoi는 표준함수로 어디든  
사용 가능

## 2) sprintf() 함수

- stdio.h를 선언한다. `#include <stdio.h>`
- **사용법** sprintf(변환한 값을 받을 문자열 변수, 변환할 정수)
- ex)  
`int cnt=1;`  
`char buffer[10];`  
  
`sprintf(buffer,"%d",cnt);` // buffer에는 1이 문자열로 변환되어 저장됨.
- ex2)  
`int cnt=1;`  
`char buffer[10];`  
  
`sprintf(buffer,"_%d",cnt);` // buffer에는 \_1이 문자열로 저장됨.

Sprintf에 "%d" 대신 "0x%x" 하면  
16진수로 변환됨(0x는 16진수  
구분위함

## 2. Timer/Counter

### 1. 타이머/카운터란?

**타이머:** 내부 클럭을 이용하여 일정시간 간격의 펄스를 만들어 내거나 일정시간 경과 후에 인터럽트를 발생시키는 기능을 말함

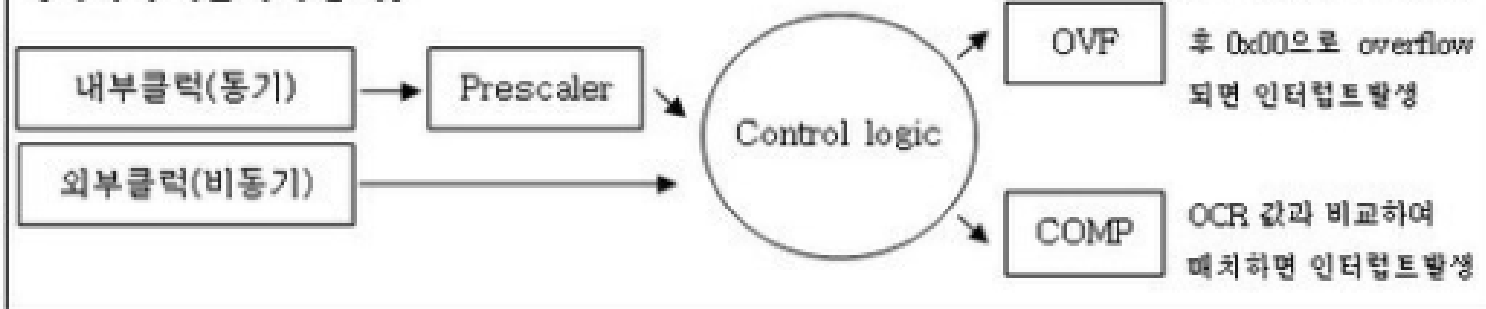
**카운터:** 외부핀(TOSC1, TOSC2, T1, T2, T3)을 통해서 들어오는 펄스를 계수하여 Event Counter로서 동작되는 것을 말함

입력소스가 다르긴 한데 사용목적과 결과가 같은 이유로 사용되기 때문에 혼용되어 불린다.

타이머 - 내부클럭(빠름/분주가능:범위 내에서 클럭선택가능)- 동기모드

카운터 - 외부클럭(느림/분주불가능:외부클럭 그대로 사용)- 비동기모드

#### [타이머 카운터의 동작]



## 2. Timer/Counter

---

### **Normal모드**

파형을 출력하지 않음

### **PWM모드**

PWM모드는 파형을 일정한 주기로 출력하는 것입니다. 모터 속도 조절, LED밝기 조절에 사용됩니다.

### **CTC모드 (Clear Timer on Compare Match)**

CTC모드는 원하는 주파수를 발생시키는 것입니다. 시계, 멜로디 발생에 사용됩니다.

### **OVF 인터럽트(OverFlow)**

TCNT가 가득 차면 OVF 인터럽트가 발생합니다.

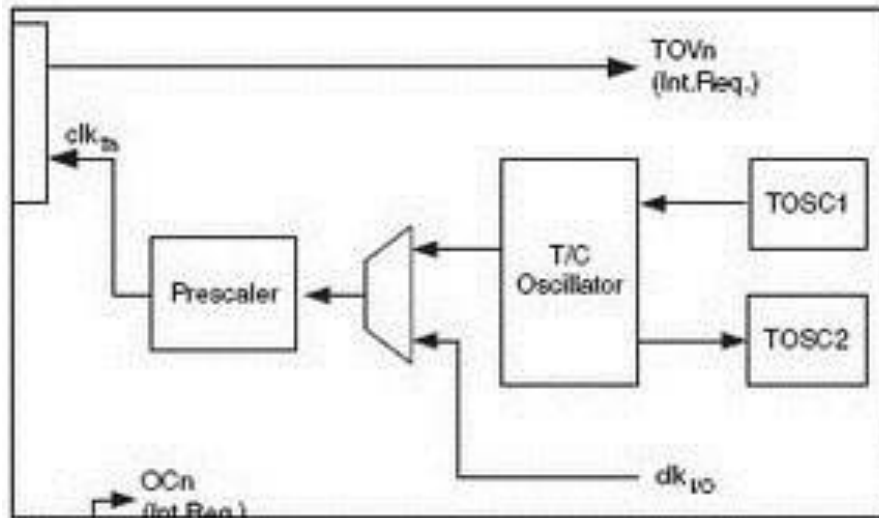
### **OCM 인터럽트(Output Compare Match)**

TCNT와 특정값이 같으면 인터럽트가 발생합니다.

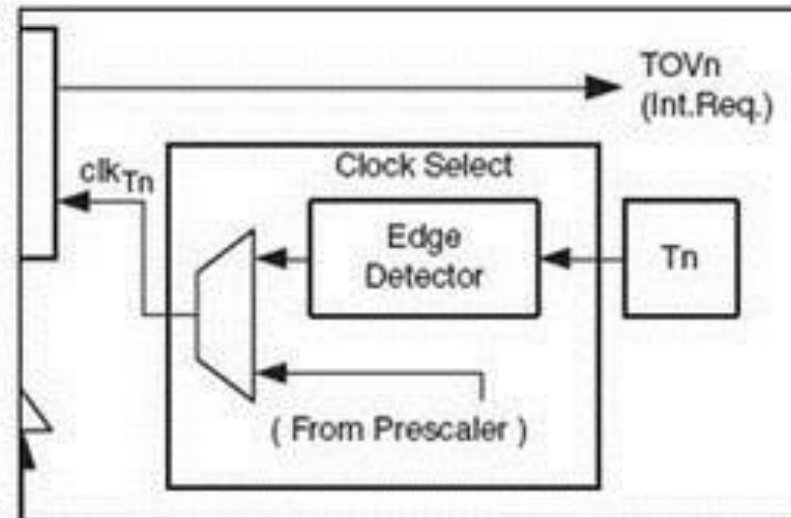
## 2-1. Timer/Counter0/2

### 1. 타이머/카운트 0/2

타이머/카운터0과2는8비트 구조로서 OVERFLOW, PWM 비슷한 기능을 가지고 제어방식도 비슷하다. 차이점이 있다면 타이머/카운터0 은32.768kHz의 크리스탈을 접속하는TOSC1 및TOSC2 단자를 가지고 있어서RTC의 기능을 갖도록 할 수 있으며 다른 타이머/카운터와는 틀리게 내부 클럭을 사용하든 외부의 클럭을 사용하든 모두 프리스케일러의 분주기능을 사용할 수 있다는 것이다.



타이머/카운터 0의 클럭 입력



타이머/카운터 2의 클럭 입력

## 2. Timer/Counter

---

- 8비트로 할 것인가? 16비트로 할 것인가?
- 내부 클럭을 입력으로 받을 것인가? 외부 신호 또는 클럭으로 입력받을 것인가?
- 만일 내부 입력이라면 분주비를 할 것인가? 말 것인가? 만일 하게 되면 몇 분주로 할 것인가?
- 외부 입력이라면 어떻게 받을 것인가? 클럭은 얼마로 할 것인가?
- 다양한 인터럽트 중에 어떤 것을 사용해야 할 것인가?
- 다양한 동작 모드 중에 어떤 모드를 사용할 것인가? 각 모드는 어떤 특징이 있는가?
- 위에 것들을 어떻게 설정해야 하는가....

# 2-1. Timer/Counter0/2

## 2. 타이머/카운트 0/2 특징(1)

- 8비트( 0x00 ~ 0xff ) 구조
- 10비트(0x000 ~ 0x3ff) 프리스케일러
- Overflow와Output Compare Match 인터럽트
- Output Compare Match 할 때 타이머가 클리어 된다.(CTC모드)
- 타이머/카운터0의 경우 다른 타이머/카운터와는 색다른 기능을 가진다.
  - > RTC기능
  - > 타이머와 카운터 모두 프리스케일러를 사용
  - > I/O 클럭과 독립된 외부32.768kHz 크리스탈에 동작가능

## 3. 타이머/카운트 0/2 특징(2)

- 내/외부 클럭 중 하나를 선택하여 기준 클럭으로 삼는다.
- 타이머/카운터0, 2은0x00~0Xff까지Count하여Overflow되면OVF 인터럽트가 걸린다.
- 타이머/카운터0, 2은0x00~0Xff까지Count하다가 지속적으로TCNT값과OCR값을 비교하여 같으면COMP 인터럽트가 걸린다.

### ※용어설명

- BOTTOM : 카운터가 가질 수 있는 최소값0x00을 나타낸다.
- MAX : 카운터가 가질 수 있는 최대값0xff를 나타낸다.
- TOP : 각 동작모드에 따라 카운터가 실제로 도달하는 최대값을 나타낸다. (CTC모드의 경우TOP=OCR)
- COUNT : TCNT0의1씩 증가 또는 감소하는 것
- DIRECTION : COUNT의 증감/ 감소 설정
- CLEAR : Clear TCNT0
- CLKTO: 타이머/카운터 클럭



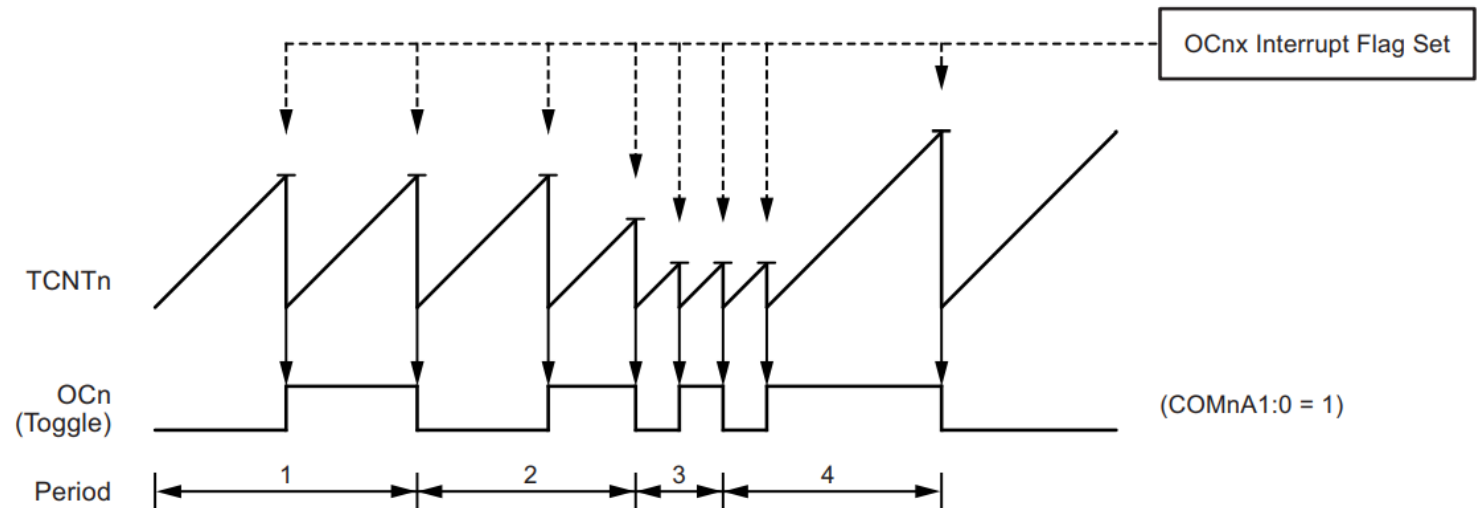
## 2-1. Timer/Counter0/2

### ① Normal Mode

- 일반적인 타이머 오버플로우 인터럽트가 필요할 때 사용
- 상향카운터
- 0x00 ~ 0xFF 계수동작 반복
- 카운트 도중Clear 없음
- 오버플로우(OVF) 인터럽트(MAX=0xFF값일 때 발생)
- 비교매치(COMP) 인터럽트(파형을 예상하지 못하기 때문에 추천하지 않음)

### ② CTC Mode(Compare Timer on Compare Match Mode)

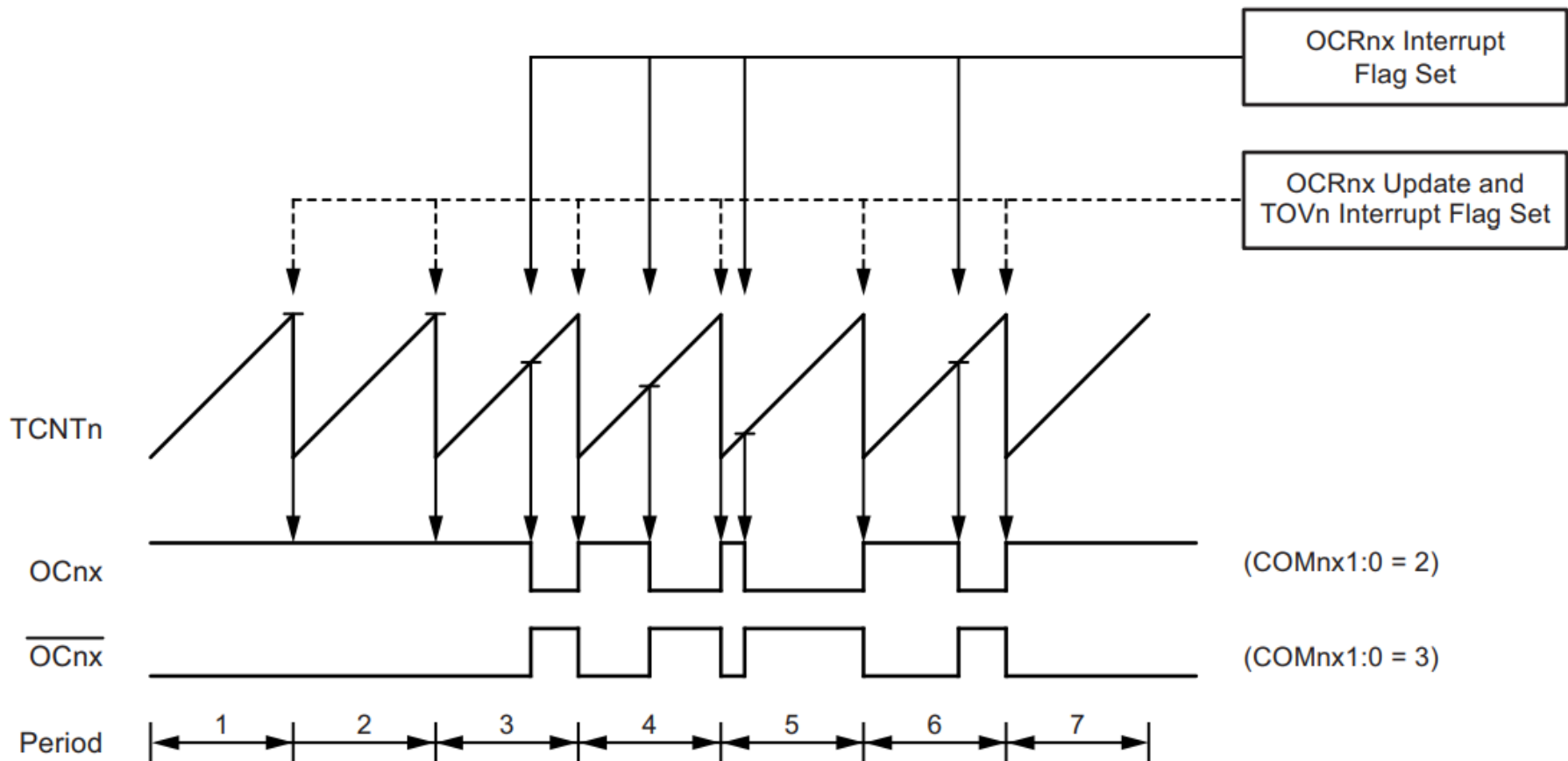
- 주파수 분주 기능으로 주로 사용
- 상향카운터
- 0x00 ~ OCR0 계수 동작 반복
- OCR0값과TCNT0값이 같으면 카운트 도중Clear
- 오버플로우(OVF) 인터럽트
- (MAX=OCR0값일 때 발생, COMP인터럽트와 동일하게 작동되기 때문에 추천하지 않음)
- 비교매치(COMP) 인터럽트



## 2-1. Timer/Counter0/2

### ③ FAST PWM

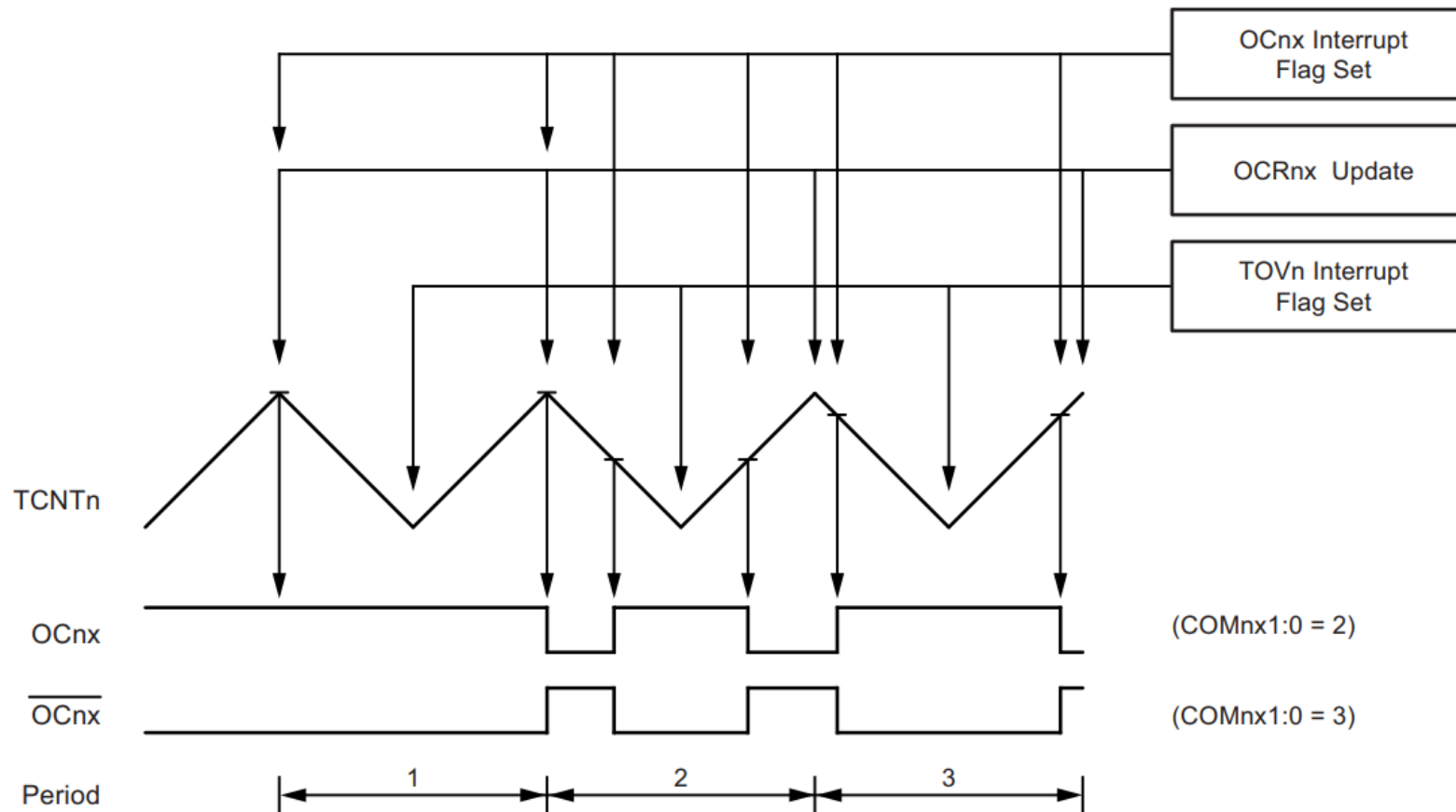
- 높은 주파수PWM 파형발생이 필요할 때 사용
- 상향카운터(Single-Slope Operation)
- 0x00 ~ 0xFF 계수 동작 반복
- TCNT0과OCR0의Compare Match되면OC0에LOW출력(COM0 1:0 = 2)
- 0xFF → 0x00 오버플로우 되면OC0에HIGH출력(COM0 1:0 = 2)



## 2-1. Timer/Counter0/2

### ④ Phase Correct PWM

- 높은 분해능의PWM출력 파형을 발생하는데 사용
- 상향카운터 0x00 → 0xFF
- 하향카운터 0xFF → 0x00
- 0x00 ~ 0xFF ~ 0x00 계수 동작 반복
- 상향카운터 비교매치 → OC0 = 0 출력(COM0 1:0 = 2)
- 하향카운터 비교매치 → OC0 = 1 출력(COM0 1:0 = 2)





**감사합니다.**