MICROCONTROLADORES

ASSEMBLER (ASM) Y PIC16F887 Ing Marlon Moreno

Arquitectura RISC: El microcontrolador cuenta con solo 35 instrucciones diferentes, todas las instrucciones son uniciclo excepto por las de ramificación

Frecuencia de operación 0-20 MHz

Oscilador interno de alta precisión

Calibrado de fábrica

Rango de frecuencia de 8MHz a 31KHz seleccionado por software

Voltaje de la fuente de alimentación: 2.0V a 5.5V

Consumo: 220uA (2.0V, 4MHz), 11uA (2.0 V, 32 KHz), 50nA

- 35 pines de entrada/salida
 - Alta corriente de fuente y de drenadorpara manejo de LED
 - Resistencias pull-up programables
 - individualmente por software
 - Interrupción al cambiar el estado del pin
- Memoria ROM de 8K con tecnología FLASH
 - El chip se puede re-programar hasta 100.000 veces

- Opción de programación in-circuit.
- 256 bytes de memoria EEPROM
 - Los datos se pueden grabar más de 1.000.000 veces
- 368 bytes de memoria RAM
- Convertidor A/D:
 - 14 canales
 - Resolución de 10 bits

- 3 temporizadores/contadores independientes
 - Temporizador (Watchdog) perro guardián.
- Módulo comparador analógico:
- Dos comparadores analógicos
- Módulo PWM incorporado
- Módulo USART mejorado
 - Soporta las comunicaciones seriales RS-485, RS-232 y LIN2.0
- Puerto Serie Síncrono Maestro (MSSP)
 - Soporta los modos SPI e I2C

PIC16F887 -PINES

RE3/MCLR/Vpp

RA0/AN0/ULPWU/C12IN0-

RA1/AN1/C12IN1-

RA2/AN2/Vref-/CVref/C2IN+

RA3/AN3/Vref+/C1IN+

RA4/T0CKI/C1OUT

RA5/AN4/SS/C2OUT

RE0/AN5

RE1/AN6

RE2/AN7

Vdd

Vss

RA7/OSC1/CLKIN

RA6/OSC2/CLKOUT

RC0/T10SO/T1CKI

RC1/T1OSI/CCP2

RC2/P1A/CCP1

RC3/SCK/SCL

RD0

RD1



RB7/ICSPDAT

RB6/ICSPCLK

RB5/AN13/T1G

RB4/AN11

RB3/AN9/PGM/C12IN2-

RB2/AN8

RB1/AN10/C12IN3-

RB0/AN12/INT

Vdd

Vss

RD7/P1D

RD6/P1C

RD5/P1B

RD4

RC7/RX/DT

RC6/TX/CK

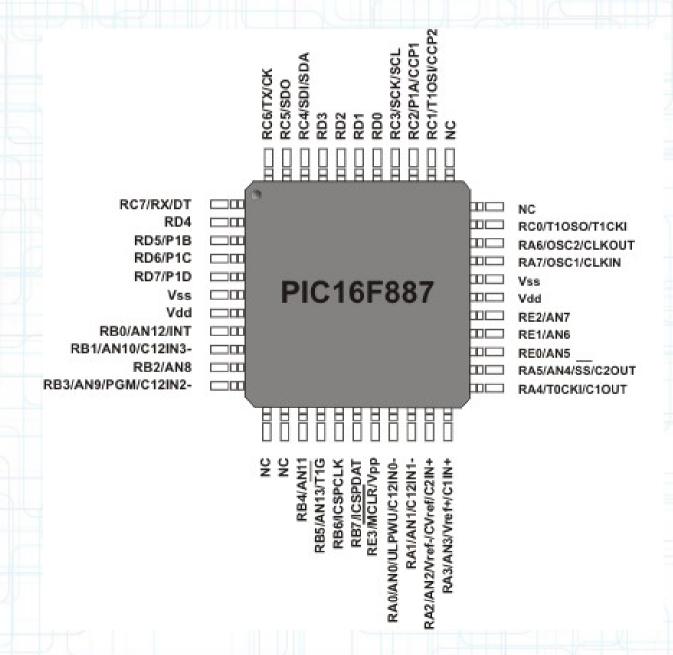
RC5/SDO

RC4/SDI/SDA

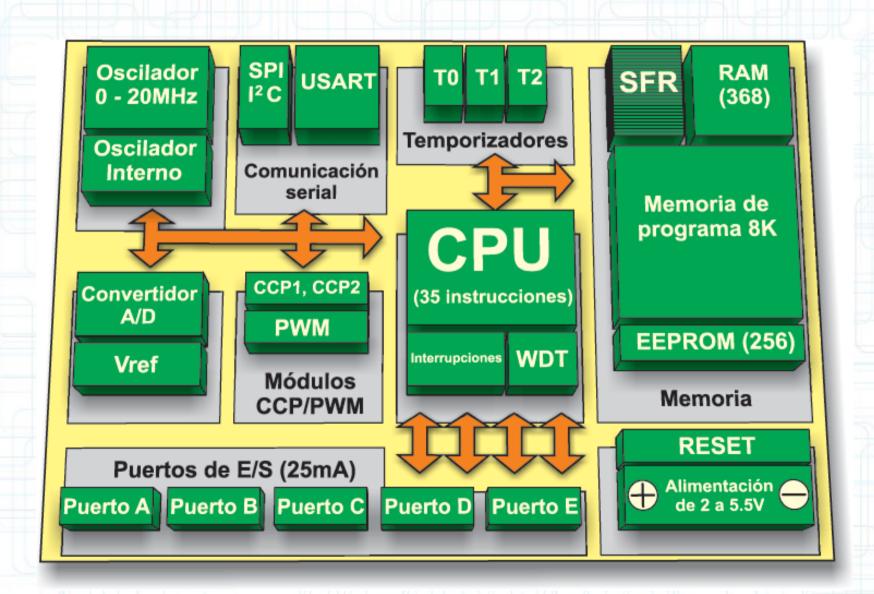
RD3

RD2

PIC16F887 - PINES



PIC16F887 - ORGANIZACIÓN



PIC16F887 - CPU

- El tiempo de ejecución de las instrucciones tarda 4 ciclos de reloj (periodos de la señal de reloj).
- Las instrucciones de salto y de ramificación tardan ocho ciclos de reloj en ejecutarse.
- Esto significa que si la velocidad de operación del microcontrolador es 20 MHz, el tiempo de ejecución de cada instrucción será 200nS.

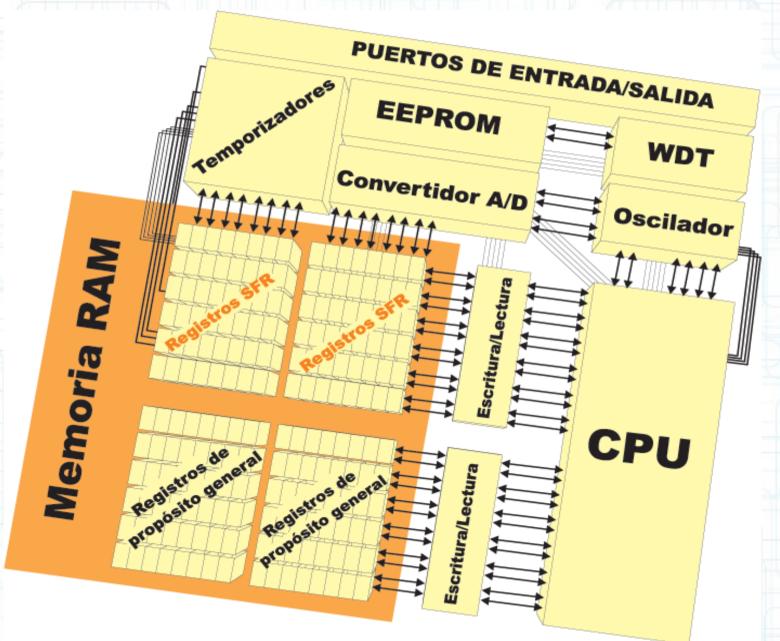
PIC16F887 - RAM

 Es la tercera y más compleja memoria del microcontrolador. Esta constituida de dos partes: Registros de propósito general (GPRs) y en los registros de funciones especiales (los SFR). Todos los registros estan distibuidos en cuatro bancos de memoria.

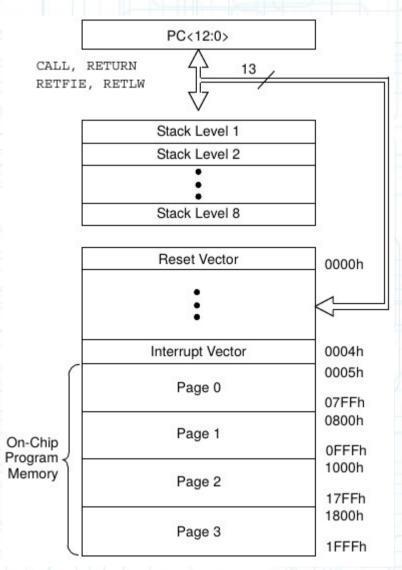
PIC16F887 - RAM

- GPRs: Se utilizan para almacenar los datos temporales y los resultados creados durante el funcionamiento, es necesario especificar la dirección de un registro de propósito general y asignarle una función.
- SFR: su propósito es predeterminado durante el proceso de fabricación y no se pueden cambiar. La modificación de estos cambia el funcionamiento del microcontrolador o del modulo al cual se encuentre asociados. Pag 25-30.

PIC16F887 - ORGANIZACIÓN



MEMORIA DE PROGRAMA Y PILA



- Contador de programa de 13 bits.
- 8 Niveles de pila.
- Inicio de programa de usuario desde la posición 0x00
- Vector de interrupciones desde la posición 0x04

ASSEMBLER

Lenguaje de bajo nivel, constituido por una lista de mnemónicos* que representan las instrucciones basicas del microprocesador, microcontrolador o otro circuito integrado programable.

Representación simbolica de los codigos maquina binarios y variables necesarias para la programación de una arquitectura especifica de CPU. Es especifico para cada dispositivo.

^{*}Palabra que sustituye un codigo de operación.

GRUPO DE INSTRUCCIONES

- OPERACIONES CON ENTEROS: Trabajo con datos de 8,16,32,64 bits deacuerdo con la arquitectura de la CPU.
 - Aritmeticas: suma, resta....
 - Booleanas: And, Or....
 - Bits: Rotar
 - Comparaciones....
- OPERACIOENS CON NUMEROS REALES. Requieren cooprocesador.

GRUPO DE INSTRUCCIONES

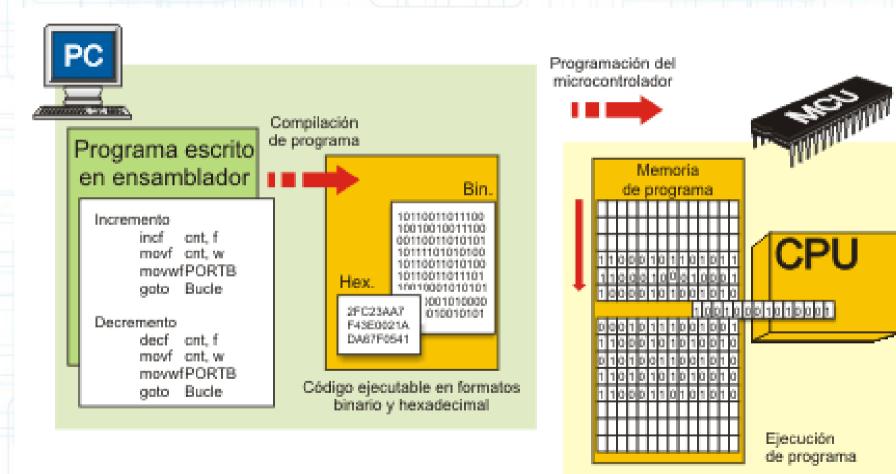
- OPERACIONES DE MOVIMIENTOS DE DATOS:
 - Movimieto entre registros.
 - Movimiento de pila: PUSH,POP
 - Movimiento con puertos.
- OPERACIONES DE CONTROL DE FLUJO:
 - Saltos condicionales e incondicionales.
 - Llamado y retorno de subrutinas.
 - Llamado y retorno de interrupciones.

ENSAMBLADO

 Proceso de transformación de los mnemónicos usados en el lenguaje ensamblador a codigo maquina (binario).

La transformación suele ser uno a uno. Para cada linea en ensamblador existe una unica representación en codigo maquina a excepciónes cuando se usan pseudo instrucciones.

ENSAMBLADO



PROGRAMACIÓN EN ASM

- Estudiar la organización y arquitectura del microcontrolador. Pag 16-17.
- Comprender la distribución de los regitros en los bancos de trabajo. Pag 25-30
- Identificar y determinar las funciones de los SFR.
- Estudiar el set de instrucciones y reconocer la sintaxis propia de la CPU.

SFR STATUS

	R/W (0)	R/W (0)	R/W (0)	R (1)	R (1)	R/W (x)	R/W (x)	R/W (x)	Características
STATUS	IRP	RP1	RP0	TO	PD	Z	DC	С	Nombre de bit
	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	

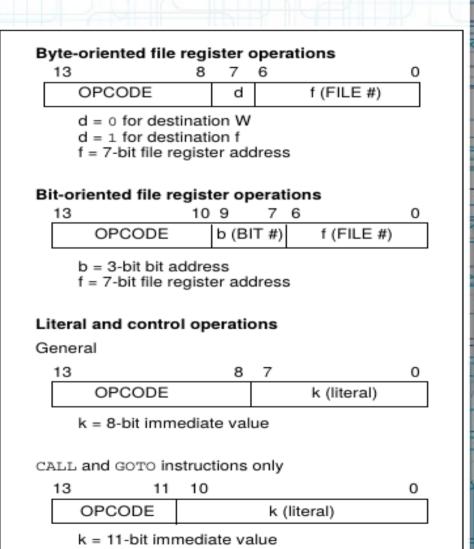
- IRP: Seleción de banco.
- TO: Bit de tiempo fuera del perro guardian.
- PD: Bit de apagado.
- Z: Bit de cero.
- DC: Bit de acarreo o prestamo. 4th low-order.
- C: Carry, cuando es mayor a 255 o menor a 0.

SFR WORKING

 Regitro de trabajo usado para almacenar temporalmete los resultados de ALU (unidad logico artimetica) antes de ser movidos a los registros de uso general o otros SFR. Tambien se usa para almacenar uno de los operandos de las operaciones.

SINTAXIS

Field	Description
f	Register file address (0x00 to 0x7F)
W Working register (accumulator)	
b	Bit address within an 8-bit file register
k	Literal field, constant data or label
х	Don't care location (= 0 or 1). The assembler will generate code with x = 0. It is the recommended form of use for compatibility with all Microchip software tools.
d	Destination select; d = 0: store result in W, d = 1: store result in file register f. Default is d = 1.
PC	Program Counter
TO	Time-out bit
С	Carry bit
DC	Digit carry bit
Z	Zero bit
PD	Power-down bit



INSTRUCCIÓN	DESCRIPCIÓN	OPERACIÓN	BANDERA
Instrucciones	para la transmisión de datos		
MOVLW k	Mover literal a W	k -> w	
MOVWF f	Mover el contenido de W a f	W -> f	
MOVF f,d	Mover el contenido de f a d	f -> d	Z
CLRW	Borrar el contenido de W	0 -> W	Z
CLRF f	Borrar el contenido de f	0 -> f	Z
SWAPF f,d	Intercambiar de nibbles en f	f(7:4),(3:0) -> f(3:0),(7:4)	

Instrucciones a	aritmético – lógicas			
ADDLW k	Sumar literal a W	W+k -> W	C, DC, Z	
ADDWF f,d	Sumar el contenido de W y f	W+f -> d	C, DC ,Z	
SUBLW k	Restar W de literal	k-W -> W	C, DC, Z	
SUBWF f,d	Restar W de f	f-W -> d	C, DC, Z	
ANDLW k	AND W con literal	W AND k -> W	Z	
ANDWF f,d	AND W con f	W AND f -> d	Z	
IORLW k	OR inclusivo de W con literal	W OR k -> W	Z	
IORWF f,d	OR inclusivo de W con f	W OR f -> d	Ζ	
XORWF f,d	OR exclusivo de W con literal	W XOR k -> W	Z	

XORLW k	OR exclusivo de W con f	W XOR f -> d	Z
INCF f,d	Sumar 1 a f	f+1 -> f	Z
DECF f,d	Restar 1 a f	f-1 -> f	Z
RLF f,d	Rotar F a la izquierda a través del bit de Acarreo		С
RRF f,d	Rotar F a la derecha a través del bit de Acarreo		С
COMF f,d	Complementar f	f -> d	Z

Instrucciones orientadas a bit

BCF f,b Poner a 0 el bit b del registro f 0 -> f(b)

BSF f,b Poner a 1 el bit b del 1 -> f(b)

Otras instrucciones

TOS -> PC, 1 NOP No operación -> GIE Reiniciar el 0 -> WDT, 1 -> TO, PD CLRWDT temporizador perro TO, 1 -> PD guardián Poner en estado de 0 -> WDT, 1 -> TO, PD SLEEP TO, 0 -> PD reposo

Instrucciones	de	control	de	programa
---------------	----	---------	----	----------

BTFSC f,b	Saltar si bit b de registro f es 0	Skip if f(b) = 0
BTFSS f,b	Saltar si bit b de reg. f es 1	Skip if f(b) = 1
DECFSZ f,d	Disminuir f en 1. Saltar si el resultado es 0	f-1 -> d skip if Z = 1
INCFSZ f,d	Incrementar f en 1. Saltar si el resultado es 1	f+1 -> d skip if Z = 0
GOTO k	Saltar a una dirección	k -> PC
CALL k	Llamar a una subrutina	PC -> TOS, k -> PC
RETURN	Retornar de una subrutina	TOS -> PC
RETLW k	Retornar con literal en W	k -> W, TOS -> PC

TOS -> PC, 1

-> GIE

Retornar de una

interupción

RETFIE

ASIGNACIÓN DE DIRECCIONES DE MEMORA A SFR

	STATUS
	FSR
	PORTA
	PORTB
	PORTC
	PORTD ⁽²⁾
	PORTE
	PCLATH
	INTCON
1000	

03h

STATUS EQU H'0003'

04h

FSR EQU H'0004'

05h

PORTA EQU H'0005'

06h

PORTB EQU H'0006'

07h

PORTC EQU H'0007'

08h

PORTD EQU H'0008'

09h

PORTE EQU H'0009'

0Ah

PCLATCH EQU H'000A'

0Bh

INTCON EQU H'000B'