

# マイクロコンピュータ 後期期末レポート

電気情報工学科 2 年

E1533 西総一郎

2017 年 2 月 10 日提出

- 光が流れるプログラム (片道バージョン)
- 光が流れるプログラム (往復バージョン)
- パルスモータ 1-2 相励磁プログラム
- 電子サイコロのプログラム
- タイマ割り込み制御プログラム

# 目 次

<b>1</b>	<b>リスト 5-5(光が流れるプログラム (片道バージョン))</b>	<b>3</b>
1.1	プログラム説明 . . . . .	3
1.2	フローチャート . . . . .	3
1.3	ソースコード . . . . .	4
1.4	実行結果・考察 . . . . .	5
<b>2</b>	<b>リスト 5-6(光が流れるプログラム (往復バージョン))</b>	<b>7</b>
2.1	プログラム説明 . . . . .	7
2.2	フローチャート . . . . .	7
2.3	ソースコード . . . . .	8
2.4	実行結果・考察 . . . . .	9
<b>3</b>	<b>リスト 5-12(パルスモータ 1-2 相励磁プログラム)</b>	<b>11</b>
3.1	プログラム説明 . . . . .	11
3.2	フローチャート . . . . .	11
3.3	ソースコード . . . . .	11
3.4	実行結果・考察 . . . . .	14
<b>4</b>	<b>電子サイコロのプログラム</b>	<b>16</b>
4.1	プログラム説明 . . . . .	16
4.2	フローチャート . . . . .	16
4.3	ソースコード . . . . .	16
4.4	実行結果・考察 . . . . .	19
<b>5</b>	<b>タイマ割り込み制御プログラム</b>	<b>21</b>
5.1	プログラムの説明 . . . . .	21
5.2	フローチャート . . . . .	21
5.3	ソースコード . . . . .	21
5.4	実行結果・考察 . . . . .	24
<b>6</b>	<b>感想</b>	<b>26</b>

# 1 リスト 5-5(光が流れるプログラム (片道バージョン))

## 1.1 プログラム説明

8 個ある LED の内 1 個を左端から右へ 0.5 秒間隔で順次点灯することによって、光が流れるように見えるプログラム。

## 1.2 フローチャート

このプログラムのフローチャートを図 1 に示す。

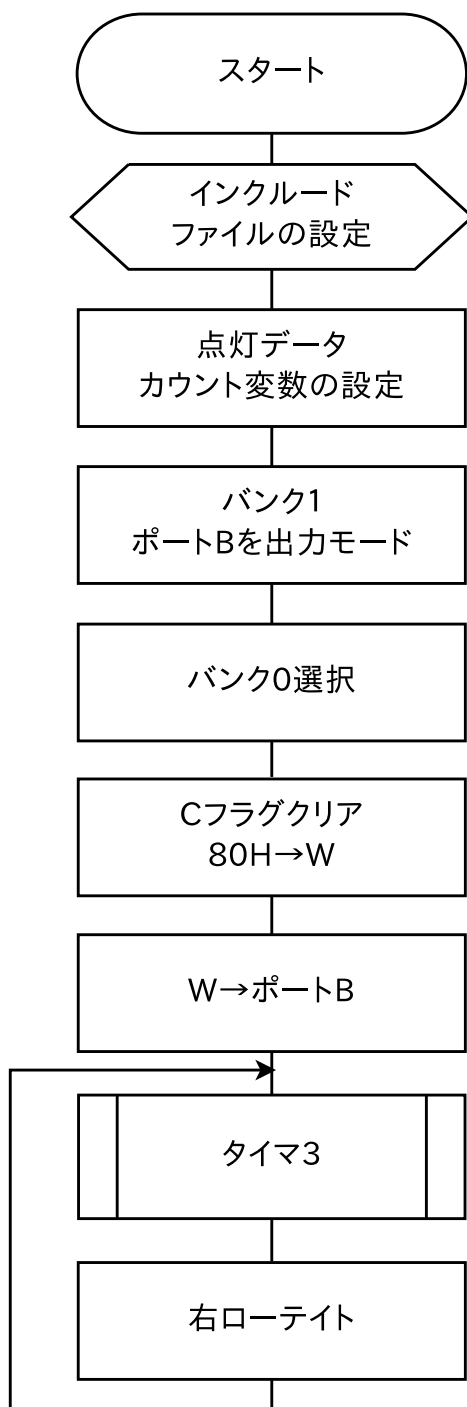


図 1: 光が流れるプログラム ( 片道バージョン ) のフローチャート

## 1.3 ソースコード

```
1 ; *****
2 ; リスト5.5
3 ; 光が流れるプログラム（片道バージョン）
4 ; （右方向）
5 ; *****
6 LIST P=P16F84A ;使用するPICを指定
7 INCLUDE "P16F84A.INC" ;読み込む設定ファイルを指定
8 ; *****
9 LEDD EQU 80H ;LEDの点灯データの設定
10 CNT1 EQU 0CH ;タイマ1用のカウンタ変数
11 CNT2 EQU 0DH ;タイマ2用のカウンタ変数
12 CNT3 EQU 0EH ;タイマ3用のカウンタ変数
13 ; *****
14 ORG 0 ;プログラムを格納する先頭アドレス
15
16 BSF STATUS,RP0 ;バンク1を選択
17 CLRF TRISB ;ポートBをすべて出力モードに設定
18 BCF STATUS,RP0 ;バンク0を選択
19 BCF STATUS,C ;Cフラグをクリア
20
21 MOVLW LEDD ;点灯データをWレジスタにセット
22 MOVWF PORTB ;点灯データをポートBに出力（LEDが点灯）
23 REPEAT CALL TIMER3 ;0.5秒タイマの呼び出し
24 RRF PORTB,1 ;ポートBを1ビット右にローテイト
25 GOTO REPEAT
26
27 ;止めるまで永遠に繰り返す
28
29 TIMER1 MOVLW D'62' ;0.1ミリ秒タイマサブルーチン
30 MOVWF CNT1
31 LOOP1 NOP
32 DECFSZ CNT1,F
33 GOTO LOOP1
34 RETURN
35
36 TIMER2 MOVLW D'100' ;10ミリ秒タイマサブルーチン
37 MOVLW CNT2
38 LOOP2 NOP
39 CALL TIMER1
40 DECFSZ CNT2,F
41 GOTO LOOP2
42 RETURN
43
44 TIMER3 MOVLW D'50' ;0.5秒タイマサブルーチン
45 MOVWF CNT3
46 LOOP3 NOP
47 CALL TIMER2
48 DECFSZ CNT3,F
49 GOTO LOOP3
50 RETURN
51
52 END ;プログラムの終わり
```

## 1.4 実行結果・考察

状態	7 6 5 4 3 2 1 0 C
1	$80_{16} = 10000000_2$
2	$40_{16} = 01000000_2$
3	$20_{16} = 00100000_2$
4	$10_{16} = 00010000_2$
5	$08_{16} = 00001000_2$
6	$04_{16} = 00000100_2$
7	$02_{16} = 00000010_2$
8	$01_{16} = 00000001_2$
9	$00_{16} = 00000000_2$

:LED 点灯    :LED 消灯,    :C フラグ 1    :C フラグ 0

図 2: 光が流れるプログラム ( 片道バージョン ) の実行結果。上の数字はポート B の値を表す。

図 2 はポート B の出力状態を表している。0.5 秒毎に LED の点灯箇所が右に移動していき ( 状態 1 ~ 9 )、右端に到達する ( 状態 9 ) と全ての LED が消灯する。この一連の動作を繰り返す。ローテイト (RRF) 命令は C フラグを経由してデータを 1 ビット右にシフトするので C フラグにデータが存在するときには全ての LED が消灯している。

このプログラムのタイマについて考えてみる。PIC のクロック周波数は 10MHz なので、1 クロックは

$$\frac{1}{10\text{MHz}} = 0.1 \mu\text{s}$$

4 クロックで 1 サイクルなので、1 サイクルは

$$0.1 \mu\text{s} \times 4 = 0.4 \mu\text{s}$$

TIMER1 のサイクル数は図 3 より、249 サイクルだとわかり、

$$0.4 \mu\text{s} \times 249 = 99.6 \mu\text{s} \approx 0.1 \text{ms}$$

TIMER1 では 0.1 ms かかる。

この TIMER1 を TIMER2 では 100 回呼び出し、TIMER3 は TIMER2 を 50 回呼び出しているので、

$$0.1 \text{ms} \times 100 \times 50 = 50 \text{ms} = 0.5 \text{s}$$

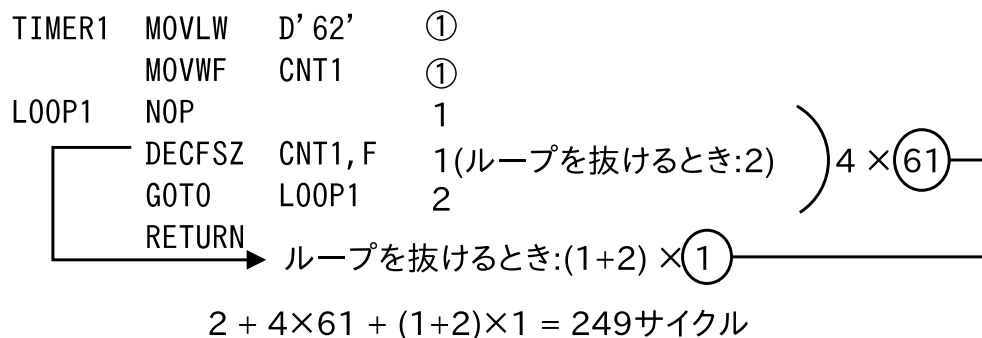


図 3: サイクル数の考え方

よって TIMER1, TIMER2, TIMER3 の合計で 0.5s のタイマールーチンであることがわかる。

次に光の移動方向について考えてみる。このプログラムにおいて、光の移動方向を決めているのは

9 行 目	LEDD	EQU	80H	; LED の点灯データの設定
24 行 目	RRF	PORTB, 1		; ポート B を 1 ビット右にローテイト

この 2 つなので次のように変更すれば左方向に移動するようになる。

9 行 目	LEDD	EQU	01H	; LED の点灯データの設定
24 行 目	RLF	PORTB, 1		; ポート B を 1 ビット右にローテイト

RLF 命令も RRF 命令と同様に、C フラグを経由してデータを 1 ビット左にシフトするので C フラグにデータが存在するときには全ての LED が消灯している。

LED の移動時間  $S$  を調整するには TIMER1 の 0.1 ミリ秒を基準にして、

$$S = 0.1 \text{ ms} \times \text{TIMER2} \times \text{TIMER3}$$

$$\text{TIMER2} \leq 255, \text{TIMER3} \leq 255$$

TIMER2 と TIMER3 とで移動時間  $S$  を調整する。



## 2.3 ソースコード

```

1 ; *****
2 ; リスト5.6
3 ; 光が流れるプログラム（往復バージョン）
4 ; （Cフラグで判定バージョン）
5 ; *****
6     LIST      P=P16F84A      ;使用するPICを指定
7     INCLUDE   "P16F84A.INC"  ;読み込む設定ファイルを指定
8 ; *****
9 LEDD      EQU      80H      ;LEDの点灯データの設定
10 CNT1      EQU      0CH      ;タイマ1用のカウンタ変数
11 CNT2      EQU      0DH      ;タイマ2用のカウンタ変数
12 CNT3      EQU      0EH      ;タイマ3用のカウンタ変数
13 ; *****
14     ORG       0              ;プログラムを格納する先頭アドレス
15
16     BSF       STATUS,RP0     ;バンク1を選択
17     CLRF      TRISB          ;ポートBをすべて出力モードに設定
18     BCF       STATUS,RP0     ;バンク0を選択
19     BCF       STATUS,C       ;Cフラグをクリア
20     MOVLW     LEDD           ;点灯データをWレジスタにセット
21     MOVWF     PORTB          ;点灯データをポートBに出力（LEDが点灯）
22
23 RIGHT     CALL    TIMER3      ;0.2秒タイマの呼び出し
24           RRF      PORTB,1     ;ポートBを1ビット右にローテイト
25           BTFSS    STATUS,C    ;Cフラグが1なら次の命令をスキップ
26           GOTO     RIGHT
27
28           RLF      PORTB,1     ;過分ローテイトの復旧
29           RLF      PORTB,1     ;過分ローテイトの復旧
30
31 LEFT      CALL    TIMER3      ;0.2秒タイマの呼び出し
32           RLF      PORTB,1     ;ポートBを1ビット左にローテイト
33           BTFSS    STATUS,C    ;Cフラグが1なら次の命令をスキップ
34           GOTO     LEFT
35
36           RRF      PORTB,1     ;過分ローテイトの復旧
37           RRF      PORTB,1     ;過分ローテイトの復旧
38           GOTO     RIGHT
39
40 TIMER1    MOVLW     D'62'      ;0.1ミリ秒タイマサブルーチン
41           MOVWF     CNT1
42 LOOP1     NOP
43           DECFSZ    CNT1,F
44           GOTO      LOOP1
45           RETURN
46
47 TIMER2    MOVLW     D'100'     ;10ミリ秒タイマサブルーチン
48           MOVWF     CNT2
49 LOOP2     NOP
50           CALL      TIMER1
51           DECFSZ    CNT2,F
52           GOTO      LOOP2
53           RETURN
54
55 TIMER3    MOVLW     D'20'      ;0.2秒タイマサブルーチン
56           MOVWF     CNT3
57 LOOP3     NOP
58           CALL      TIMER2
59           DECFSZ    CNT3,F
60           GOTO      LOOP3
61           RETURN

```



## 2.4 実行結果・考察

状態	7 6 5 4 3 2 1 0	状態	7 6 5 4 3 2 1 0
1	$80_{16} = 10000000_2$	8	$01_{16} = 00000001_2$
2	$40_{16} = 01000000_2$	9	$02_{16} = 00000010_2$
3	$20_{16} = 00100000_2$	10	$04_{16} = 00000100_2$
4	$10_{16} = 00010000_2$	11	$08_{16} = 00001000_2$
5	$08_{16} = 00001000_2$	12	$10_{16} = 00010000_2$
6	$04_{16} = 00000100_2$	13	$20_{16} = 00100000_2$
7	$02_{16} = 00000010_2$	14	$40_{16} = 01000000_2$

:LED 点灯    :LED 消灯

図 5: 光が流れるプログラム ( 往復バージョン ) の実行結果。上の数字はポート B の値を表す。

図 5 はポート B の出力状態を表している。0.2 秒毎に LED の点灯箇所が右に移動していき ( 状態 1 ~ 7 ) 右端 ( 状態 8 ) に到達したら、移動方向を左に反転する ( 状態 8 ~ 14 )。左端 ( 状態 1 ) に到達したら再びこの一連の動作を繰り返す。ローテイト (RRF, RLF) 命令は C フラグを経由してデータを 1 ビット ( 右, 左 ) にシフトするので C フラグにデータが存在するかどうかで、光が右端 ( 0 ビット目 ) または左端 ( 7 ビット目 ) に移動したことを判定している。C フラグが 1 の場合はオーバーフローかアンダーフローしているので、図 6 に過分ローテートの復旧を示す。状態 9 の次に状態 U がくるが、状態 U に到達したらすぐに過分ローテートの復旧するために RLF 命令を 2 回実行することで、状態 10 に移行し光がなめらかに移動するように見える。

状態	7 6 5 4 3 2 1 0    C	説明
9	$01_{16} = 00000001_2$	0 ビット目点灯
U	$00_{16} = 00000000_2$	C フラグにアンダーフロー
10	$02_{16} = 00000010_2$	過分ローテート復旧 (RLF × 2)

:LED 点灯    :LED 消灯,    :C フラグ 1    :C フラグ 0

図 6: 過分ローテート復旧の例。上の数字はポート B の値を表す。

光の移動方向については、Cフラグでの判定と過分ローテートの復旧を行っているため、LEDの点灯データを変えるだけで、移動方向を変えられる。プログラムの9行目

9行目	LEDD	EQU	80H	;左端から右方向にスタート
-----	------	-----	-----	---------------

を次のように変更すれば、スタート時の移動方向を反対にできる。

9行目	LEDD	EQU	01H	;右端から左方向にスタート
-----	------	-----	-----	---------------

次に過分ローテイトの復旧がない場合について考えてみる。

状態	7 6 5 4 3 2 1 0 C	説明
7	$02_{16} = 00000010_2$	1ビット目点灯
8	$01_{16} = 00000001_2$	0ビット目点灯
U	$00_{16} = 00000000_2$	Cフラグにアンダーフロー
8	$01_{16} = 00000001_2$	0ビット目点灯
9	$02_{16} = 00000010_2$	1ビット目点灯

:LED点灯 :LED消灯, :Cフラグ1 :Cフラグ0

図 7: 過分ローテート復旧がない場合。上の数字はポート B の値を表す。

図 7 のように過分ローテイトの復旧がないと、全ての LED が 0.5 秒間点灯しないので不自然に移動してるように見える。

### 3 リスト 5-12(パルスモータ 1-2 相励磁プログラム)

#### 3.1 プログラム説明

1 相励磁と 2 相励磁を交互に繰り返して、パルスモータを制御するプログラム。時計回りに配置されている 4 つのコイル  $X, Y, \bar{X}, \bar{Y}$  について順に電流を流していく。4 つのコイル  $X, Y, \bar{X}, \bar{Y}$  はこの順に  $90^\circ$  ずつ配置されている。励磁の順序は最初に  $X$ 、次に  $X$  と  $Y$ 、次に  $Y$  のように行う。すなわち、コイルを 1 つ励磁し、次に隣のコイルと合わせて 2 つ励磁し、次に隣のコイル 1 つだけを励磁するのを繰り返す。この動作をまとめると表 1 になる。表 1 の  $X, Y, \bar{X}, \bar{Y}$  の組をデータとして予めファイルレジスタに入れておいて、これらを順に呼び出して出力する。

表 1: 1-2 相励磁の場合のコイルに流す電流の組の順序

	1	2	3	4	5	6	7	8
$X$	1	1	0	0	0	0	0	1
$Y$	0	1	1	1	0	0	0	0
$\bar{X}$	0	0	0	1	1	1	0	0
$\bar{Y}$	0	0	0	0	0	1	1	1
データ	$8_{16}$	$C_{16}$	$4_{16}$	$6_{16}$	$2_{16}$	$3_{16}$	$1_{16}$	$9_{16}$

#### 3.2 フローチャート

図 8 にこのプログラムのフローチャートを示す。

#### 3.3 ソースコード

```
1 ; *****
2 ; リスト 5.12
3 ; パルスモータ 1-2 相励磁プログラム
4 ; 間接アドレッシング使用
5 ; *****
6 LIST P=P16F84A ;使用するPICを指定
7 INCLUDE "P16F84A.INC" ;読み込む設定ファイルを指定
8 ; *****
9 WORK0 EQU 0CH ;回転データ格納領域
10 WORK1 EQU 0DH
11 WORK2 EQU 0EH
12 WORK3 EQU 0FH
13 WORK4 EQU 10H
14 WORK5 EQU 11H
15 WORK6 EQU 12H
16 WORK7 EQU 13H
17 TMP EQU 14H ;Wレジスタ待避用
18 CNT1 EQU 15H ;タイマ1用カウンタ変数
19 CNT2 EQU 16H ;タイマ2用カウンタ変数
20 CNT3 EQU 17H ;タイマ3用カウンタ変数
21 ; *****
22 ORG 0 ;プログラムを格納する先頭アドレス
23
24 BSF STATUS,RP0 ;バンク1を選択
25 CLRF TRISB ;ポートBを出力モードに設定
```

26		BCF	STATUS,RPO	;バンク0を選択
27		CLRF	PORTB	;ポートBをクリア(モータ停止)
28				
29		MOVLW	08H	;回転データの格納
30		MOVWF	WORK0	
31		MOVLW	0CH	
32		MOVWF	WORK1	
33				
34		MOVLW	04H	
35		MOVWF	WORK2	
36		MOVLW	06H	
37		MOVWF	WORK3	
38		MOVLW	02H	
39		MOVWF	WORK4	
40		MOVLW	03H	
41		MOVWF	WORK5	
42		MOVLW	01H	
43		MOVWF	WORK6	
44		MOVLW	09H	
45		MOVWF	WORK7	
46				
47	NEW	MOVLW	WORK0	;WORK0をアドレスとして読み取る
48		MOVWF	FSR	;FSRにアドレスを書き込む
49	MADA	MOVF	INDF,W	;INDFレジスタを読み取る
50		MOVWF	PORTB	;回転データをポートBに出力
51		MOVWF	TMP	;Wレジスタの待避
52		CALL	TIMER3	;タイマの呼び出し
53		MOVF	TMP,W	;Wレジスタの回復
54		SUBWF	WORK7,W	;最後の回転データとの照合
55		BTFSC	STATUS,Z	;照合結果チェック
56		GOTO	NEW	;最後まで行っていれば最初から
57				
58		INCF	FSR,F	;まだなら、FSRを1番地分進める
59		GOTO	MADA	;次のWORK領域を読み取る
60				
61	TIMER1	MOVLW	D'62'	;0.1ミリ秒タイマサブルーチン
62		MOVWF	CNT1	
63	LOOP1	NOP		
64		DECFSZ	CNT1,F	
65		GOTO	LOOP1	
66		RETURN		
67				
68	TIMER2	MOVLW	D'100'	;10ミリ秒タイマサブルーチン
69		MOVWF	CNT2	
70	LOOP2	NOP		
71		CALL	TIMER1	
72		DECFSZ	CNT2,F	
73		GOTO	LOOP2	
74		RETURN		
75				
76	TIMER3	MOVLW	D'50'	;0.5秒タイマサブルーチン
77		MOVWF	CNT3	
78	LOOP3	NOP		
79		CALL	TIMER2	
80		DECFSZ	CNT3,F	
81		GOTO	LOOP3	
82		RETURN		
83				
84		END		;プログラムの終わり

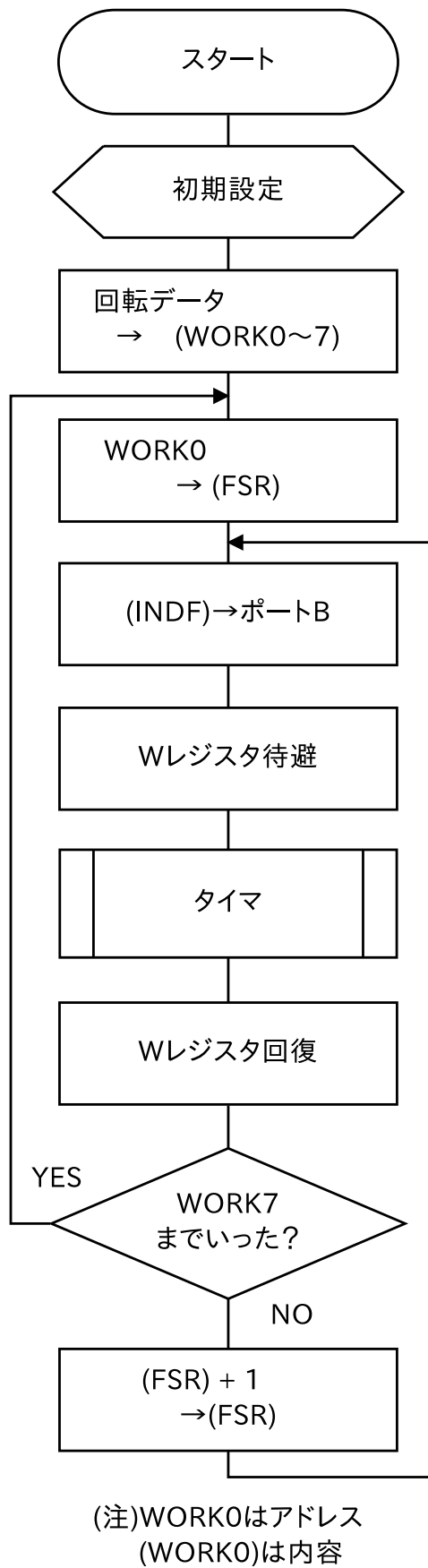


図 8: パルスモータ 1-2 相励磁プログラムのフローチャート

### 3.4 実行結果・考察

実行する前にボードのRB0をDOWNにスイッチしておく。実験で使ったボードにはパルスモータが接続されていないのでLEDで動作を確認する。

状態	7 6 5 4 3 2 1 0 $X Y \bar{X} \bar{Y}$	データ
1		$8_{16} = 00001000_2$
2		$C_{16} = 00001100_2$
3		$4_{16} = 00000100_2$
4		$6_{16} = 00000110_2$
5		$2_{16} = 00000010_2$
6		$3_{16} = 00000011_2$
7		$1_{16} = 00000001_2$
8		$9_{16} = 00001001_2$

:LED 点灯    :LED 消灯

図 9: パルスモータ 1-2 相励磁プログラムの実行結果

図 9 はポート B の出力状態を表している。8 個の LED の内右側の 4 つがそれぞれコイル  $X, Y, \bar{X}, \bar{Y}$  に対応している。状態 1~8 は LED の点灯状態で、0.5 秒毎に移行していく。状態 8 の次は状態 1 に戻る。各コイルでみると対応する LED が 1.5 秒点灯して、2.5 秒消灯するように変化している。各コイルの動作は 1 秒ずれているので、1 相励磁と 2 相励磁が交互に繰り返す様子が確認できた。

この動作を実現するためにあらかじめデータをメモリに入れておいて、それを読みだして PORTB にセットしている。FSR レジスタの内容を 1 ずつ変えて、INDF レジスタを読みだすと FSR レジスタの内容が指すメモリアドレスにアクセスすることで読み出しを実現している。つまり間接アドレッシング方式を用いている。

読みだす順序を変えるだけで、モーターを反転させることができる。そのためには読みだす最初のアドレスを反対からにして読みだすアドレスを 1 ずつ減らしていく。

47 行 目	NEW	MOVLW	WORK0
54 行 目		SUBWF	WORK7
58 行 目		INCF	FSR, F

このコードを

47 行 目	NEW	MOVLW	WORK7
54 行 目		SUBWF	WORK0
58 行 目		DECF	FSR, F

このように変えるとよい。

回転の速さは TIMER3 のカウント数で調整すればよい。

1 相制御にするには WORK0 ~ WORK7 に格納するデータを表 2 のようにして、WORK5 ~ WORK7 は使わず、コードの 54 行目を

54 行 目		SUBWF	WORK3
--------	--	-------	-------

のように変えれば良い。

2 相制御なら、同様に表 3 のデータを与えればよい。

表 2: 1 相励磁のデータ

WORK0	$08_{16} = 00001000_2$
WORK1	$04_{16} = 00000100_2$
WORK2	$02_{16} = 00000010_2$
WORK3	$01_{16} = 00000001_2$

表 3: 2 相励磁のデータ

WORK0	$0C_{16} = 00001100_2$
WORK1	$06_{16} = 00000110_2$
WORK2	$03_{16} = 00000011_2$
WORK3	$09_{16} = 00001001_2$

このようにテーブルを与えて順に読みだす方式は非常に汎用的な制御方法と考えられる。

## 4 電子サイコロのプログラム

### 4.1 プログラム説明

メインルーチンではINTピンによる割り込みを許可する。割り込みの立ち上がりのエッジで割り込みが入るように設定する。ボタン(RB0)のみ入力に設定し、RB1~RB7はLEDの出力に設定する。ポートBをクリアしてLEDを消灯させる。ボタン(RB0)を押されるまで、Wレジスタに1番目から6番目までの点灯データを書き込む。ボタン(RB0)が押されると割り込みが発生して、割り込みルーチン内でWレジスタの書き込みを禁止して、Wレジスタの内容をポートBに出力しLEDを点灯させる。TIMER1で1秒を測ってLEDを消灯させ、再び割り込みを許可して、Wレジスタに1番目から6番目までの点灯データを書き込むところに戻って繰り返す。

### 4.2 フローチャート

図10にこのプログラムのフローチャートを示す。

### 4.3 ソースコード

```
1 ; *****
2 ; リスト5.13
3 ; 電子サイコロのプログラム
4 ; 電子サイコロ
5 ; *****
6 LIST P=P16F84A ;使用するPICを指定
7 INCLUDE "P16F84A.INC" ;読み込む設定ファイルを指定
8 ; *****
9 PB_D EQU 01H ;ポートB入出力設定データ
10 NUM1 EQU 10H ;目データ
11 NUM2 EQU 22H
12 NUM3 EQU 32H
13 NUM4 EQU 0AAH
14 NUM5 EQU 0BAH
15 NUM6 EQU 0EEH
16 INT_OK EQU 90H ;INT(RB0)ピン割り込み許可データ
17 INT_NG EQU 10H ;割り込み禁止データ
18 TMP EQU 0CH ;Wレジスタ待避用
19 CNT1 EQU 0DH ;タイマ1用カウンタ変数
20 CNT2 EQU 0EH ;タイマ2用カウンタ変数
21 CNT3 EQU 0FH ;タイマ3用カウンタ変数
22 ; *****
23 ORG 0 ;プログラムを格納する先頭アドレス
24 GOTO MAIN
25 ORG 4 ;割り込みベクタ
26 MOVWF TMP ;Wレジスタの待避
27 MOVLW INT_NG ;割り込み禁止データ
28 MOVWF INTCON ;割り込み禁止
29
30 ; 割り込み処理 *****
31 MOVF TMP,W ;Wレジスタの回復
32 MOVWF PORTB ;PORTBへ出力
33 CALL TIMER3 ;1秒タイマ呼び出し
34 CLRF PORTB ;ポートBをクリア(LED消灯)
35 ; *****
36
37 MOVLW INT_OK ;割り込み許可データ
```



38		MOVWF	INTCON	; 割り込み許可
39		RETFIE		; 割り込みから戻る
40				
41	MAIN	BSF	STATUS ,RPO	; バンク1を選択
42		MOVLW	INT_OK	; 割り込み許可データ
43		MOVWF	INTCON	; 割り込み許可
44		BSF	OPTION_REG ,INTEDG	; 割り込み信号の立ち上がりで動作
45		MOVLW	PB_D	; ポートB設定データ
46		MOVWF	TRISB	; RB0を入力、RB1～RB7を出力モードに設定
47		BCF	STATUS ,RPO	; バンク0を選択
48		CLRF	PORTB	; ポートBをクリア(LED消灯)
49				
50	AGAIN	MOVLW	NUM1	; 目データの格納
51		NOP		
52		NOP		
53		MOVLW	NUM2	
54		NOP		
55		NOP		
56		MOVLW	NUM3	
57		NOP		
58		NOP		
59		MOVLW	NUM4	
60		NOP		
61		NOP		
62		MOVLW	NUM5	
63		NOP		
64		NOP		
65		MOVLW	NUM6	
66		GOTO	AGAIN	
67				
68	TIMER1	MOVLW	D'62'	; 0.1ミリ秒タイマサブルーチン
69		MOVWF	CNT1	
70	LOOP1	NOP		
71		DECFSZ	CNT1 ,F	
72		GOTO	LOOP1	
73		RETURN		
74				
75	TIMER2	MOVLW	D'100'	; 10ミリ秒タイマサブルーチン
76		MOVWF	CNT2	
77	LOOP2	NOP		
78		CALL	TIMER1	
79		DECFSZ	CNT2 ,F	
80		GOTO	LOOP2	
81		RETURN		
82				
83	TIMER3	MOVLW	D'100'	; 1秒タイマサブルーチン
84		MOVWF	CNT3	
85	LOOP3	NOP		
86		CALL	TIMER2	
87		DECFSZ	CNT3 ,F	
88		GOTO	LOOP3	
89		RETURN		
90				
91		END		; プログラムの終わり

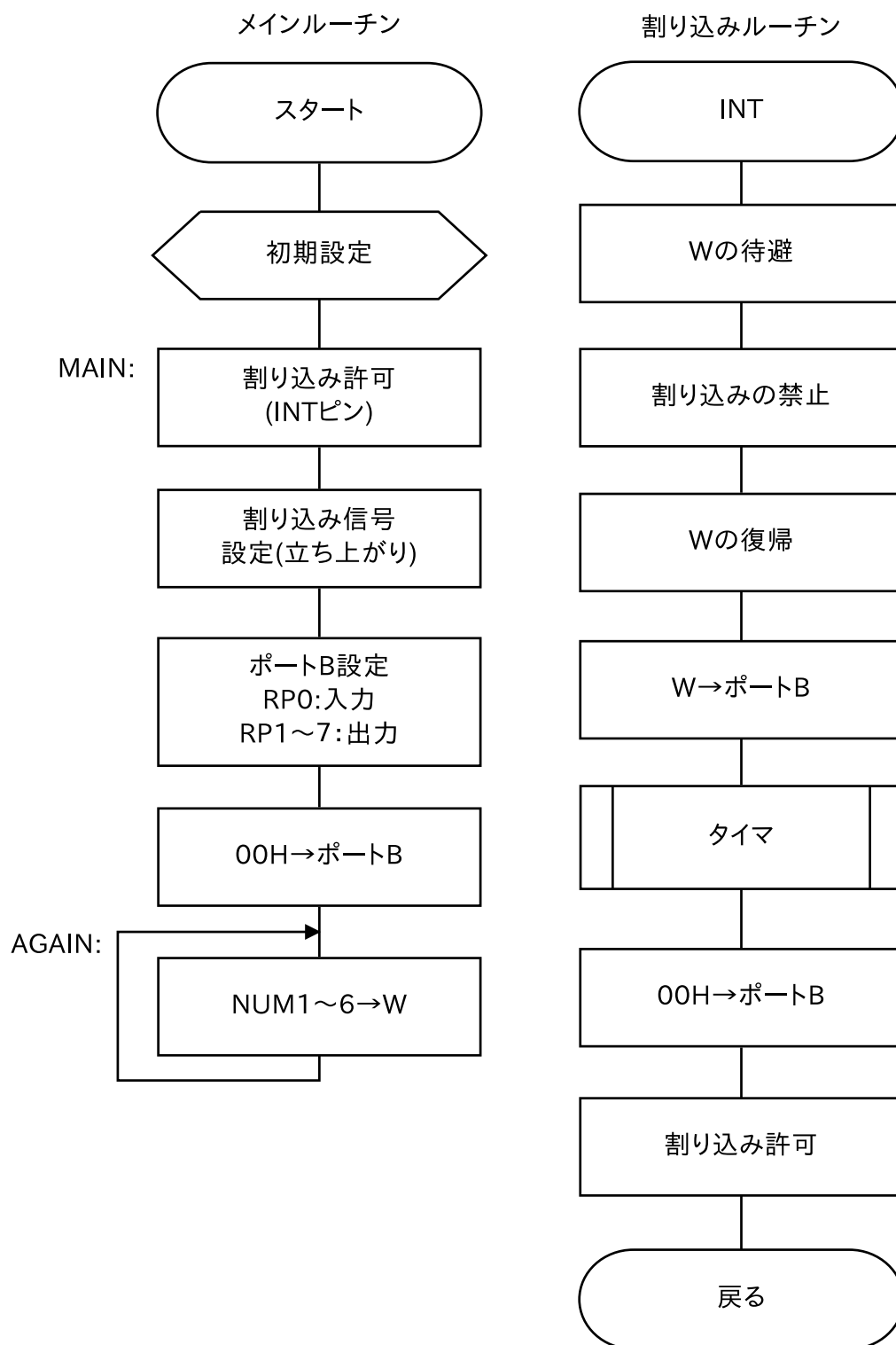


図 10: 電子サイコロのプログラムのフローチャート

## 4.4 実行結果・考察

プログラムを実行する前にボードの RB0 を DOWN にしておく。

目	7 6 5 4 3 2 1 0	データ
1		$10_{16} = 00010000_2$
2		$22_{16} = 00100010_2$
3		$32_{16} = 00110010_2$
4		$AA_{16} = 10101010_2$
5		$BA_{16} = 10111010_2$
6		$EE_{16} = 11101110_2$

:LED 点灯    :LED 消灯

図 11: 電子サイコロのプログラムの点灯パターン

プログラムを実行すると LED が消灯し、ボタン (RB0) を押すと図 11 のように目 1～6 のいずれかのパターンの LED が 1 秒間点灯し、その後全ての LED 消灯する。LED が点灯している時にボタン (RB0) を押しても反応しない。消灯したあとに再びボタン (RB0) を押すと目 1～6 のいずれかのパターンの LED が 1 秒間再び点灯する。この動作を繰り返した。

INTCON レジスタは表 4 と表 5 に示すような意味を持っている。INTCON レジスタを  $90_{16}$  にするということは表 4 から GIE ビットと INTE ビットを 1 にすることで INT 割り込み許可している。 $10_{16}$  については GIE ビットを 0 にすることで全ての割り込みを禁止している。つまり  $00_{16}$  でも同じ意味を持つ。

表 4: INTCN レジスタの説明

INTCON	bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	
	GIE	EEIE	TOIE	INTE	RBIE	TOIF	INTF	RBIF	
許可のとき	1	0	0	1	0	0	0	0	$90_{16}$
禁止のとき	0	0	0	1	0	0	0	0	$10_{16}$

表 5: INTCN レジスタの各ビットの説明

bit 7	GIE	Global Interrupt Enable bit	全ての割り込み
bit 6	EEIE	EE Write Complete Interrupt Enable bit	EEPROM 割り込み
bit 5	TOIE	TMR0 Overflow Interrupt Enable bit	タイマ 0 割り込み
bit 4	INTE	RB0/INT External Interrupt Enable bit	INT 割り込み
bit 3	RBIE	RB Port Change Interrupt Enable bit	ポート B 割り込み
bit 2	TOIF	TMR0 Overflow Interrupt Flag bit	タイマ 0 割り込み
bit 1	INTF	RB0/INT External Interrupt Flag bit	INT 割り込み
bit 0	RBIF	RB Port Change Interrupt Flag bit	ポート B 割り込み

bit7～bit3 は割り込み許可の時 1 に、禁止の時 0 にする。

特に bit7 が 0 なら全ての割り込みが禁止される。

bit2～bit0 は割り込みが発生すると 1 がセットされる。

再び割り込みを受け付けるには 0 にクリアしなければならない。

NUM1 は  $10_{16}$  という値で値そのものを W レジスタをポート B に転送することで LED の点灯パターンにしている。一方、CNT1 は  $0D_{16}$  というファイルレジスタを指していて、そのファイルレジスタの値をカウンタとして利用している。つまり NUM1 は値を指していて、CNT1 は値を保持する場所を指している。



図 12: 電子サイコロ LED 配置と'H','L' の点灯パターン

'H' と 'L' の点灯パターンを図 12 のように設定するとする。すなわち、

目	7 6 5 4 3 2 1 0	データ
'H'		$FE_{16} = 11111110_2$
'L'		$5A_{16} = 01011100_2$

:LED 点灯    :LED 消灯

のように点灯データを設定する。したがって、プログラムのソースコードのうち、点灯パターンを設定している 10～15 行目を以下のように変更する。

10 行 目	NUM1	EQU	FEH	; LED の点灯データ 'H' の設定
11 行 目	NUM2	EQU	5AH	; LED の点灯データ 'L' の設定
12 行 目	NUM3	EQU	FEH	; LED の点灯データ 'H' の設定
13 行 目	NUM4	EQU	5AH	; LED の点灯データ 'L' の設定
14 行 目	NUM5	EQU	FEH	; LED の点灯データ 'H' の設定
15 行 目	NUM6	EQU	5AH	; LED の点灯データ 'L' の設定

これは単純にサイコロの目の 6 パターンを 2 パターンに置き替えた場合である。

他の考え方として、点灯データは 10 行目と 11 行目だけで設定し、NUM3～NUM6 を W レジスタに書き込むところを減らすやり方がある。その場合は、10～11 行目と、65 行目を次に変更し、12～15 行目と、53 行目～64 行目を削除する。

10 行 目	NUM1	EQU	FEH	; LED の点灯データ 'H' の設定
11 行 目	NUM2	EQU	5AH	; LED の点灯データ 'L' の設定
65 行 目		MOVLW	NUM2	;

## 5 タイマ割り込み制御プログラム

### 5.1 プログラムの説明

2つの点灯パターンがタイマ割り込みで交互に繰り返すプログラム。繰り返しの周期を1秒にするため、タイマ割り込みの最大周期約26ms( $\approx 4\mu\text{s} \times 2^{16} = 26.2144\text{ms}$ )を38回繰り返してから点灯パターンが切り替わるようにしている。なお $26.2144 \times 38 = 996.1472\text{ms} \approx 1\text{s}$ である。

メインルーチンでは、まず、RB0～RB7をLEDの出力に設定する。タイマ割り込みを許可する。割り込み発生フラグをクリアし、割り込み回数カウンタCNTNを38回にして、データ設定フラグDATAFをクリアし、2番目の点灯データ(LEDD2)をPORTBに代入して、LEDを2番目の点灯パターンにする。次に、割り込み発生フラグが1になるまで割り込み発生フラグの設定待ちループを繰り返す。割り込みが38回発生して、割り込み発生フラグがセットされていたら、次に進む。まず割り込み発生フラグをクリアする。もし、データ設定フラグDATAFがセットされていなかったら、点灯データを1番目(LEDD1)をPORTBに代入し、LEDを1番目の点灯パターンにする。データ設定フラグDATAFをセットする。そうではなくデータ設定フラグがセットされていたら、点灯データを2番目(LEDD2)をPORTBに代入し、LEDを2番目の点灯パターンにし、データ設定フラグをクリアする。点灯パターンを変化させたあと、割り込み発生フラグの設定待ちのループを繰り返す。

割り込みルーチンでは、タイマ割り込みが約26ms毎に入るので割り込み回数カウンタを1減らす。もし、そのカウンタが0になれば割り込み発生フラグをセットする。すなわち26msを38回繰り返したあと(約1秒後)に割り込み発生フラグがセットされる。

### 5.2 フローチャート

図13にこのプログラムのフローチャートを示す。

### 5.3 ソースコード

```
1 ; *****
2 ; リスト5.14
3 ; タイマ割り込み制御プログラム
4 ; LEDの点滅
5 ; *****
6 LIST P=P16F84A ;使用するPICを指定
7 INCLUDE "P16F84A.INC" ;読み込む設定ファイルを指定
8 ; *****
9 TIMO EQU 87H ;タイマ設定用データ
10 INT_OK EQU 0A0H ;割り込み許可データ
11 INT_NG EQU 10H ;割り込み禁止データ
12 CNTN EQU D'38' ;割り込み回数データ
13 LEDD1 EQU 55H ;LED点灯データ1の設定
14 LEDD2 EQU 0AAH ;LED点灯データ2の設定
15 INTG EQU 0CH ;割り込み発生フラグ
16 INTC EQU 0DH ;割り込み回数カウンタ
17 DATAF EQU 0EH ;データ設定フラグ
18 TMP EQU 0FH ;Wレジスタ待避用
19 ; *****
20 ORG 0 ;プログラムを格納する先頭アドレス
21 GOTO MAIN
22
23 ORG 4 ;割り込みベクタ
24 MOVWF TMP ;Wレジスタ待避
```

```

25      MOVLW    INT_NG          ; 割り込み禁止
26      MOVWF    INTCON
27
28 ; 割り込み処理 *****
29      DECFSZ    INTC ,F          ; 割り込み回数のチェック
30      GOTO      IEXIT          ; CNTN回未満なら、IEXITへジャンプ
31      BSF       INTG ,0         ; CNTN回なら、割り込み発生フラグのセット
32      MOVLW     CNTN           ; 割り込み回数データ
33      MOVWF     INTC           ; 割り込み回数カウンタの更新
34 ; *****
35 IEXIT  MOVF     TMP ,W          ; Wレジスタの回復
36      MOVLW     INT_OK         ; 割り込み許可
37      MOVWF     INTCON
38      RETFIE                    ; 割り込みから戻る
39
40 MAIN   BSF      STATUS ,RPO    ; バンク1を選択
41      MOVLW     TIMO           ; タイマ0設定用データ
42      MOVWF     OPTION_REG
43      CLRF      TRISB          ; ポートBをすべて出力モードに設定
44      BCF       STATUS ,RPO    ; バンク0を選択
45      MOVLW     INT_OK         ; 割り込み設定用データ
46      MOVWF     INTCON        ; タイマ0割り込みの許可
47      CLRF      TIMO           ; タイマ0の初期化
48      MOVLW     CNTN           ; 割り込み回数
49      MOVWF     INTC
50      CLRF      INTG           ; 割り込み発生フラグの初期化
51      CLRF      DATAF        ; データ設定フラグの初期化
52      MOVLW     LEDD2         ; 点灯データ2をWレジスタにセット
53      MOVWF     PORTB         ; 点灯データ2をポートBに出力
54
55 REPEAT BTFSF    INTG ,0        ; タイマ0割り込み発生フラグのチェック
56      GOTO      REPEAT        ; 発生していなければ繰り返しチェック
57      BCF       INTG ,0        ; 発生していれば、フラグをクリア
58      BTFSF     DATAF ,0      ; データ設定フラグは0か
59      GOTO      P2            ; 1ならばパターン2へジャンプ
60      MOVLW     LEDD1         ; 0ならば点灯データ1をWレジスタにセット
61      MOVWF     PORTB         ; 点灯データ1をポートBに出力
62      BSF       DATAF ,0      ; データ設定フラグを1にセット
63      GOTO      REPEAT        ; 繰り返し起点へジャンプ
64
65 P2     MOVLW     LEDD2         ; 点灯データ2をWレジスタにセット
66      MOVWF     PORTB         ; 点灯データ2をポートBに出力
67      BCF       DATAF ,0      ; データ設定フラグを0にクリア
68      GOTO      REPEAT        ; 繰り返し起点へジャンプ
69
70      END                     ; プログラムの終わり

```

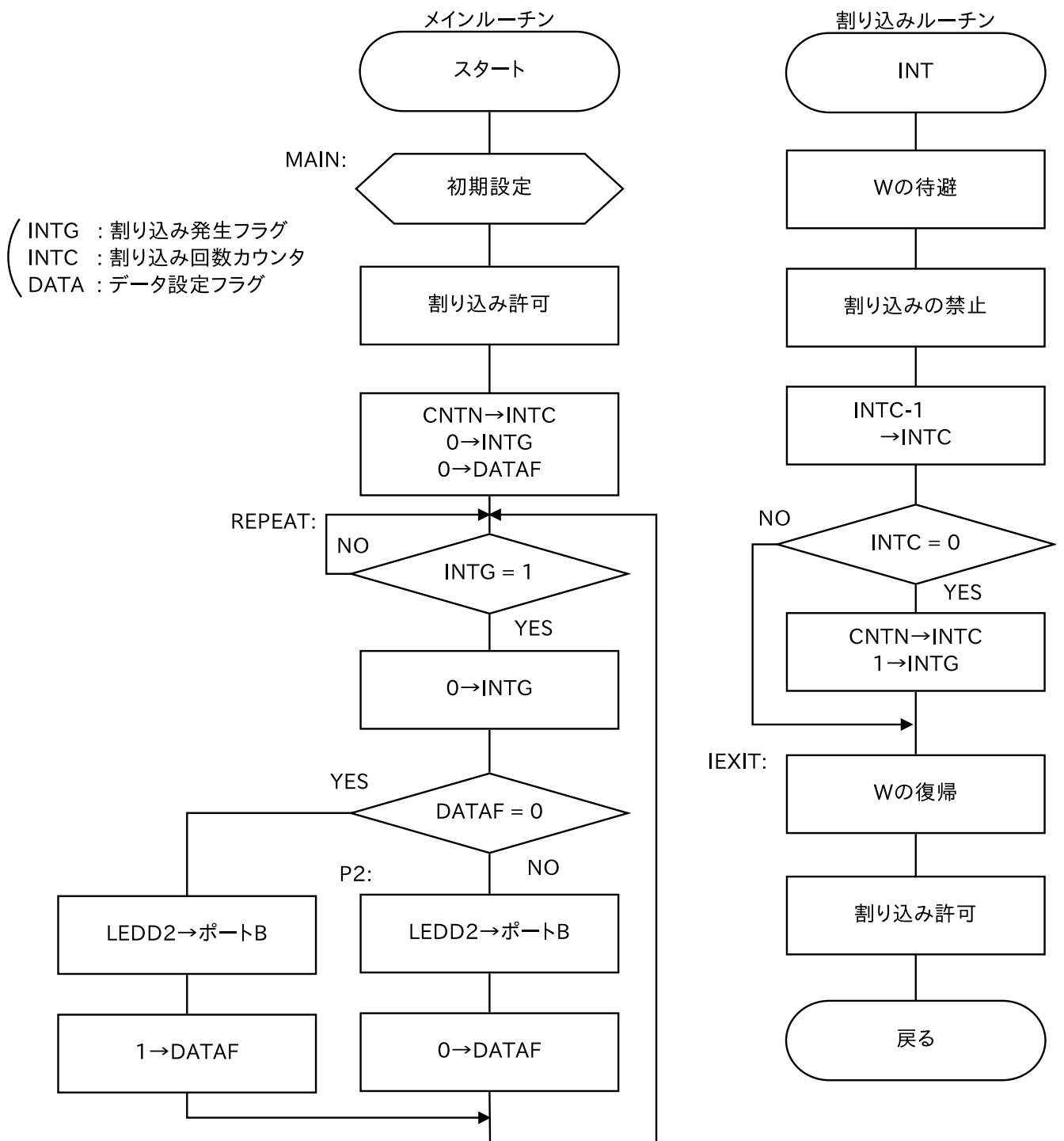


図 13: タイマ割り込み制御プログラムのフローチャート

## 5.4 実行結果・考察

プログラムを実行する前にボードの RB0 を DOWN にしておく。

図 14 に示す点灯パターンを 1 秒毎に繰り返した。プログラムスタート時は LEDD2 の点灯パターンである。

点灯パターン	7 6 5 4 3 2 1 0	データ
LEDD1		$55_{16} = 11111110_2$
LEDD2		$AA_{16} = 01011100_2$
:LED 点灯		:LED 消灯

図 14: タイマー割り込み制御プログラムの LED 点灯パターン

周期を 500ms に変更するにはタイマー割り込みのカウントを減らせば良い。今、38 回カウントしているのを半分にすれば 500ms になる。ソースコードでは

12 行目	CNTN	EQU	D'19'	; 割り込み回数データ
-------	------	-----	-------	-------------

を変更するだけでよい。この時の周期は  $4\mu s \times 2^{16} \times 19 = 498.0736ms$  となり、約 0.5 秒となる。

点灯パターンを 3 種類にするには、データセットフラグ DATAF を 0,1 の 2 種類ではなく 3 種類判定できるように変更すること、点灯パターンデータを 3 種類用意することである。55 行目から 68 行目を次に入れ替える。

55 行目	REPEAT	BTFSS	INTG,0	; タイマ0 割り込み発生フラグのチェック
56 行目		GOTO	REPEAT	; 発生していなければ繰り返しチェック
57 行目		BCF	INTG,0	; 発生していれば、フラグをクリア
58 行目		BTFSC	DATAF,0	; データ設定フラグ0ビット目は0か
59 行目		GOTO	P2	; 1 ならばパターン2へジャンプ
60 行目		BTFSC	DATAF,1	; データ設定フラグ1ビット目は0か
61 行目		GOTO	P3	; 1 ならばパターン3へジャンプ
62 行目		MOVLW	LEDD2	; 0 ならば点灯データ2をWレジスタにセット
63 行目		MOVWF	PORTB	; 点灯データ2をポートBに出力
64 行目		BSF	DATAF,0	; データ設定フラグを01にセット
65 行目		GOTO	REPEAT	; 繰り返し起点へジャンプ
66 行目				
67 行目	P2	MOVLW	LEDD3	; 点灯データ3をWレジスタにセット
68 行目		MOVWF	PORTB	; 点灯データ3をポートBに出力
69 行目		BCF	DATAF,0	; データ設定フラグを
70 行目		BSF	DATAF,1	; 10にセット
71 行目		GOTO	REPEAT	; 繰り返し起点へジャンプ
72 行目				
73 行目	P3	MOVLW	LEDD1	; 点灯データ1をWレジスタにセット
74 行目		MOVWF	PORTB	; 点灯データ1をポートBに出力
75 行目		BCF	DATAF,0	; データ設定フラグを
76 行目		BCF	DATAF,1	; 00にセット
77 行目		GOTO	REPEAT	; 繰り返し起点へジャンプ

データ設定フラグを 2 桁で考える。DATAF=00<sub>16</sub> のとき LEDD1 のパターン、DATAF=01<sub>16</sub> のとき LEDD2 のパターン、DATAF=02<sub>16</sub>=011<sub>2</sub> のとき LEDD3 の状態と考える。LEDD2→LEDD3→LEDD1 の順で変化するようにする。

新たな点灯パターンの種類を LEDD3 として、図 15 のように全点灯のパターンを追加する。14 行目と 15 行目の間に次を挿入。

15 行目	LEDD3	EQU	0FFH	; LED点灯データ3の設定
-------	-------	-----	------	----------------

変更したフローチャートを図 16 に示す。



点灯パターン	7 6 5 4 3 2 1 0	データ
LEDD1		$55_{16} = 11111110_2$
LEDD2		$AA_{16} = 01011100_2$
LEDD3		$FF_{16} = 11111111_2$

:LED 点灯    :LED 消灯

図 15: 3 種類の点灯パターン

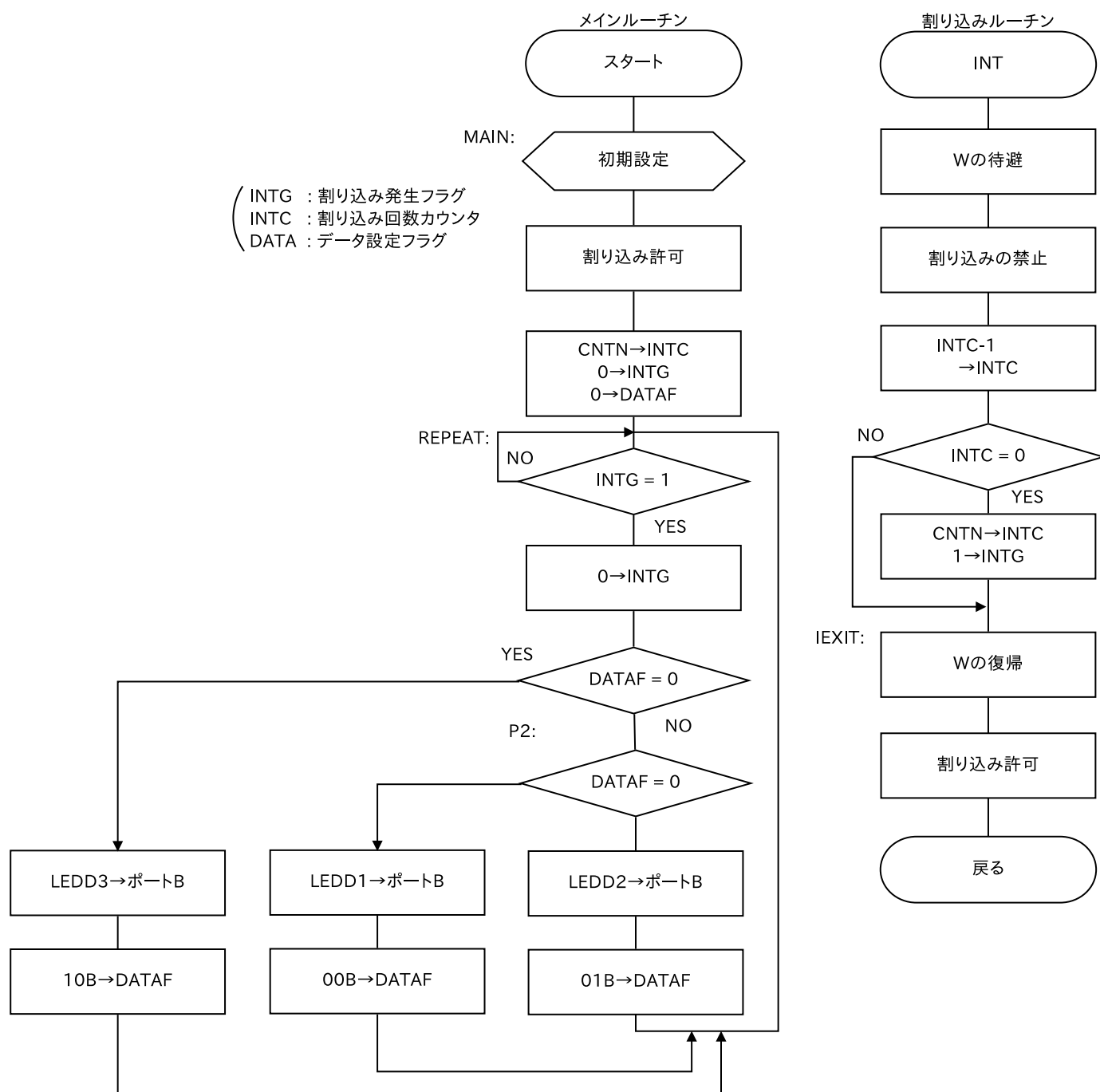


図 16: タイマ割り込み制御プログラムで LED の点灯パターンが 3 種類の場合のフローチャート

## 6 感想

PIC を用いて LED の点灯などを制御するという工作を小学生の時にやっていたが、その時はどういう原理で LED を制御しているかわからなかった。今回の授業を通して PIC はプログラムにより動作を決定していることがわかりとても良かった。アセンブラ言語でコードを書くことは現在では少ないと思うのでアセンブラ言語を学ぶことができてよかった。マイクロコンピュータの講義は半期ではなく全期のほうがよかったと思う。