NOTAS DE AULAS: MICROCONTROLADORES TIMER 0

Prof. João Perea Martins Dep. De Computação, FC-UNESP E-mail: joao.perea@unesp.br

Programação do TIMER

O TIMER do PIC permite que uma determinada rotina, conceitualmente chamada de **Interrupção do Timer**, seja acionada periodicamente, em intervalos regulares de tempo. Isto é útil para fazer o controle de qualquer sistema que seja acionado em função do tempo, como relógios, alarmes, controle industrial, controle residencial, eletrodomésticos, etc.

A programação do timer depende dos registradores:

- 1) OPTION_REG
- 2) INTCON
- 3) TMR0.

1) Registrador OPTION_REG

Bit7		Bit0					
X	X	TOCs	X	PSA	PS2	PS1	PS0

TOCs: O timer precisa de um clock físico (sequencia constante de pulsos quadrados) para operar. Normalmente usamos o próprio clock do PIC, cuja frequência (Fosc) é 4MHz

TOCs = 0. O clock do TIMER é Fosc/4

TOCs = 1 O clock do TIMER vem de uma fonte externa colocada em RA4

PSA: O PSA determina onde o Prescaler será usado, para o Timer ou WDT. Neste caso ele será usado para o timer. O prescaler, em eletrônica é um divisor de frequência.

PSA = 0 O prescaler (divisor) é associado ao TIMER

PSA = 1 O prescaler é associado ao WDT

PS2/PS1/PS0: Este três bits são usado para efeitos matemáticos, pois definem a grandeza do divisor (prescaler). Determinam o valor de divisão de contagem, conforme tabela abaixo. Esses três bits irão influenciar o cálculo do registrador **TMRO** a ser explicado no item 3 abaixo.

Tabela 1. Bits do Prescaler

PS2 PS1 PS0 Valor do Divisor								
PS2	PSI	PS0	Valor do Divisor					
			(Prescaler)					
0	0	0	2					
0	0	1	4					
0	1	0	8					
0	1	1	16					
1	0	0	32					
1	0	1	64					
1	1	0	128					
1	1	1	256					

Exemplo de Configuração Típica: **OPTION_REG** = 'xx<mark>0</mark>x0yyy'

2) Registrador INTCON

(Está replicado com espelho em todos os bancos)

Bit7		Bit0					
GIE	X	TOIE	X	X	TOIF	X	X

GIE: Permite a ativação individual das interrupção, portanto deve ser ativado.

GIE = 1 As rotinas de interrupções podem ser controladas individualmente

GIE = 0 Todas as rotinas de interrupções serão desativadas

TOIE: Habilita (liga) a interrupção do timer e portanto deve ser ativado.

TOIE = 1 Habilita a interrupção do TIMER

TOIE = 0 Desabilita a interrupção do TIMER

TOIF é um flag que indica a ocorrência de um pedido (acionamento) de interrupção do TIMER. Este flag é acionado por hardware, mas deve ser resetado por software. O seu valor é conforme as especificações:

TOIF = 1 Ocorreu um acionamento de interrupção do TIMER

TOIF = 0 NÃO ocorreu um acionamento de interrupção do TIMER

Exemplo de Configuração Típica por **byte**: INTCON = '1x1xx0xx' Exemplo de Configuração Típica do INTCON **por bit**:

INTCON, GIE = 1 INTCON, TOIE = 1INTCON, TOIF = 0

Ambas as configurações acima (por byte ou por bit) produzem o mesmo resultado.

3) Registrador TMR0

(Banco 0)

O registrador TMR0 é como se fosse uma variável, cujo valor é automaticamente incrementado pelo PIC em intervalos regulares de tempo.

Quando este registrador sofre um overflow (estouro de contagem), então o flag TOIF é colocado em "1" e ocorre automaticamente um desvio para o endereço 0x0004 que é o endereço das interrupções.

O valor de TMR0 é calculado conforme a equação:

$$Nint = \frac{\left(\frac{Clock}{4}\right)/Prescaler}{(256 - TMR0)}$$

Onde:

Nint é o número de vezes que a interrupção do timer será executada por segundo. Essa é uma escolha do programador.

Clock é o clock do PIC que normalmente é 4MHz

Prescaler é o valor do divisor obtido através da tabela 1 acima.

Assim, por exemplo, se o programador definir que serão executadas 125 interrupções por segundo, então ele deve "chutar" um valor do prescaler e então fazer os cálculos. Supondo um prescaler "chutado" como 64, o cálculo ficaria:

$$125 = \frac{\left(\frac{4M}{4}\right)/64}{(256 - TMR0)}$$

TMRO = 131

Isso significa que se o registrador for "carregado" com o valor 131, então a rotina do TIMERO será acionada 125 vezes por segundo.

4) Exemplo de Configuração dos Registradores

```
; ***** Programação do OPTION REG
BANKSEL OPTION REG
MOVLW
               B'10000101'
                              ; bits 7, 6, 4 = x
                               ; bit 5: tocs=0, O clock é 4Mhz/4
                              ; bit 3 =0, O prescaler é associado do Timer
                               ; bits 2,1,0 - Prescaler = 64
MOVWF
               OPTION REG
; ***** Programação do INTCON
BANKSEL INTCON
MOVLW
               B'10100000'
                               ; bit 7: GIE = 1 Habilita Ints individualmente
                               ; bit 6, 4, 3, 1, 0 = x
                               ; bit 5: TOIE=1 Habilita a interrupção do Timer
               ; bit 2: T0IF=0 flag do Timer
                                                                     MOVWF
INTCON
; **** Programação do TMRO
MOVLW
               D'131'
MOVWF
               TMR0
```

4) Exemplo de Programação

O programa abaixo faz um LED conectado ao pino RB7 do PIC16F873 piscar em intervalos de um segundo.

- A interrupção é acionada 125 vezes por segundo.
- A variável TIQUES conta quantas vezes o PIC acionou a interrupção. Depois de 125 acionamentos é que passou exatamente um segundo. Quando isso ocorrer então altero (pisco) o estado do LED, o que é feito com um comando XOR (ou exclusivo) para ficar mais simples.
- O único pino de I/O usado é o RB7 que deve ser definido como saída. Assim o registrador TRISB foi totalmente zerado e todos os pinos definidos como saída. Para facilitar isso no software foi feito simplesmente: CLRF TRISB.
- Todas as vezes que a rotina de interrupção do timer é acionada o programa vai para o endereço 4 e neste caso sabemos que houve um estouro no registrador TMR0. Assim, o valor do mesmo (131) dever ser restaurado na rotina do endereço 4.
- O flag TOIF também deve ser obrigatoriamente zerado na rotina de interrupção.
- A diretiva EQU permite definir o endereço de uma única variável.

- ; Programa: Pisca um LED no pino RB7 a cada 1 segundo
- ; Este programa está intencionalmente sem comentários a fim de forçar o aluno a pesquisá-lo...
- ; ...Porém, na prática, todo programa deve ter o maior número possível de comentários.

#include <p16F873.inc>

TIQUES EQU 0X20 ORG 0X0000 GOTO INICIO

<u>;-----</u>

ORG 0X4

BCF INTCON, T0IF
MOVLW D'131'
MOVWF TMR0
DECFSZ TIQUES, F
GOTO FIM_T0

MOVLW B'10000000' XORWF PORTB, F MOVLW D'123' MOVWF TIQUES

FIM_T0: RETFIE

INICIO:

BANKSEL TRISB CLRF TRISB BANKSEL PORTB BSF PORTB,7

BANKSEL OPTION_REG MOVLW B'10000101' MOVWF OPTION_REG

BANKSEL INTCON MOVLW B'10100000' MOVWF INTCON

BANKSEL TMR0

MOVLW D'131' MOVWF TMR0

MOVLW D'125' MOVWF TIQUES

GOTO \$

END