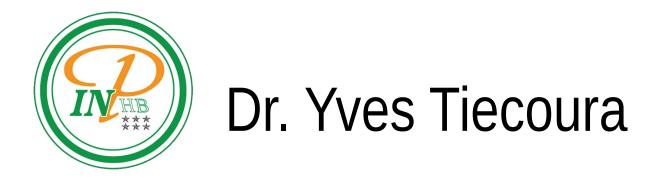


#### Enseignes et afficheurs à LED

# Les interruptions



# Les interruptions



#### **Dr. Yves Tiecoura**

# Les interruptions



- Principe des interruptions
- Événements produisant des interruptions
- Mise en œuvre
- Deux exemples



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

• détecter des changements sur ses entrées



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

Dans les enseignes et afficheurs à LED :



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

Dans les enseignes et afficheurs à LED :

Le système n'a souvent que des sorties...



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

Dans les enseignes et afficheurs à LED :

- Le système n'a souvent que des sorties...
- Dans certains cas, il doit réagir à des entrées (ex : télécommande)



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

Dans les enseignes et afficheurs à LED :

- Le système n'a souvent que des sorties...
- Dans certains cas, il doit réagir à des entrées (ex : télécommande)
- Il doit exécuter des tâches à des instants précis (ex : matrices multiplexées)



On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.



On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.



On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

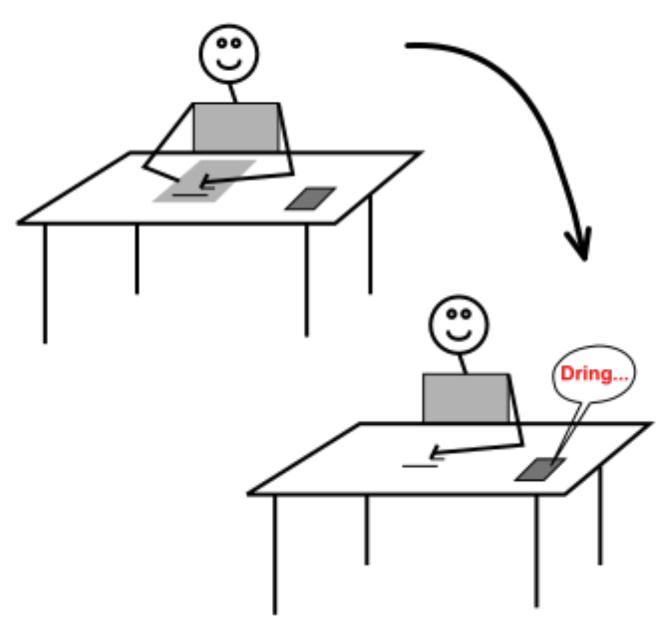
Dans la vie courante :

Je suis en train de travailler



On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

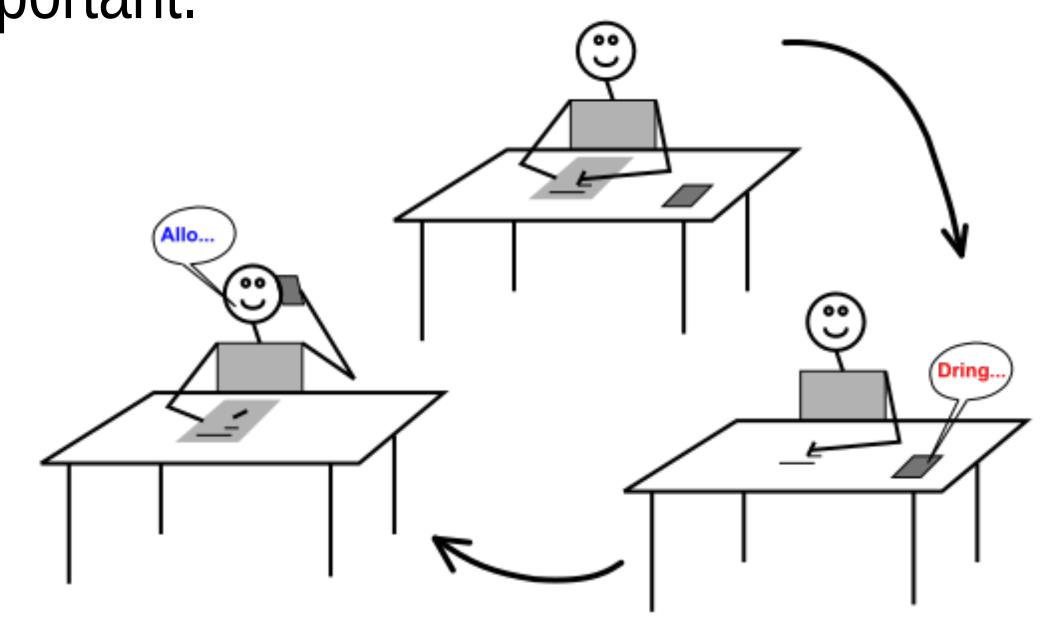
- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne





On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

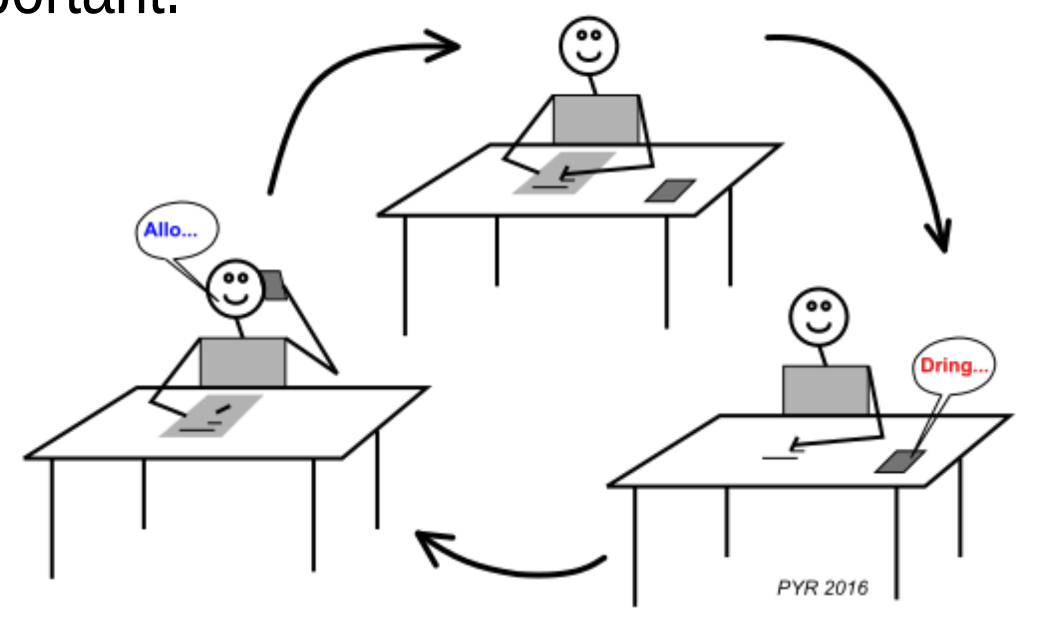
- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne
- Je vais répondre au téléphone



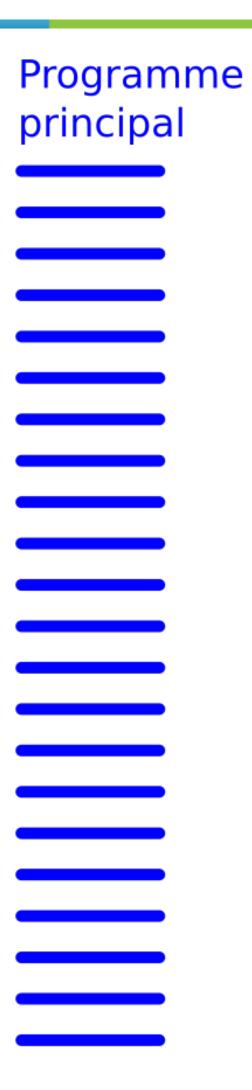


On appelle interruption, l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

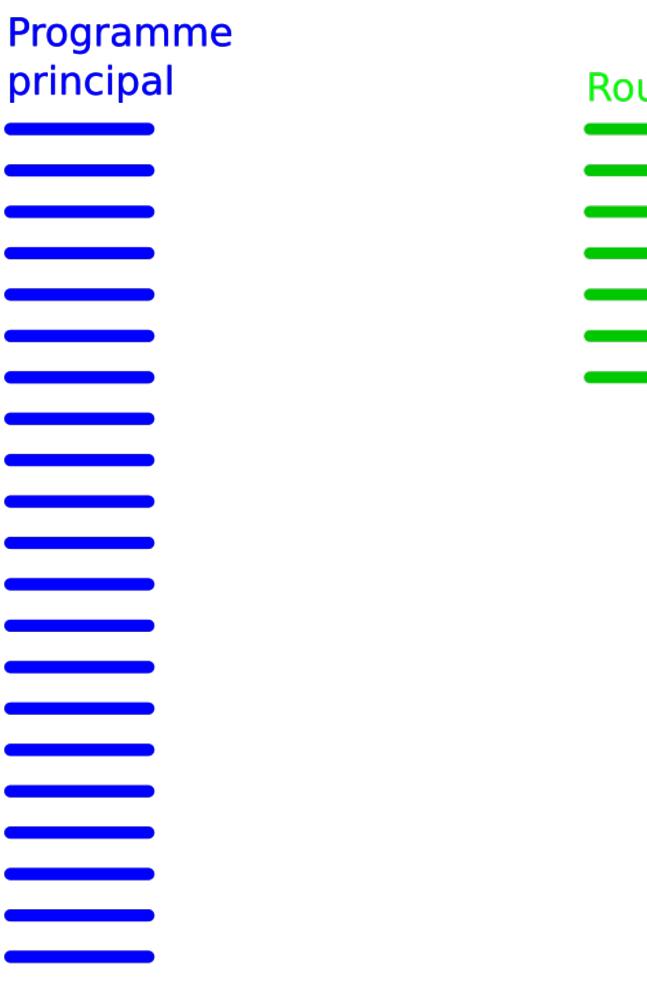
- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne
- Je vais répondre au téléphone
- Après la conversation, je reprends mon travail là où je l'avais laissé.





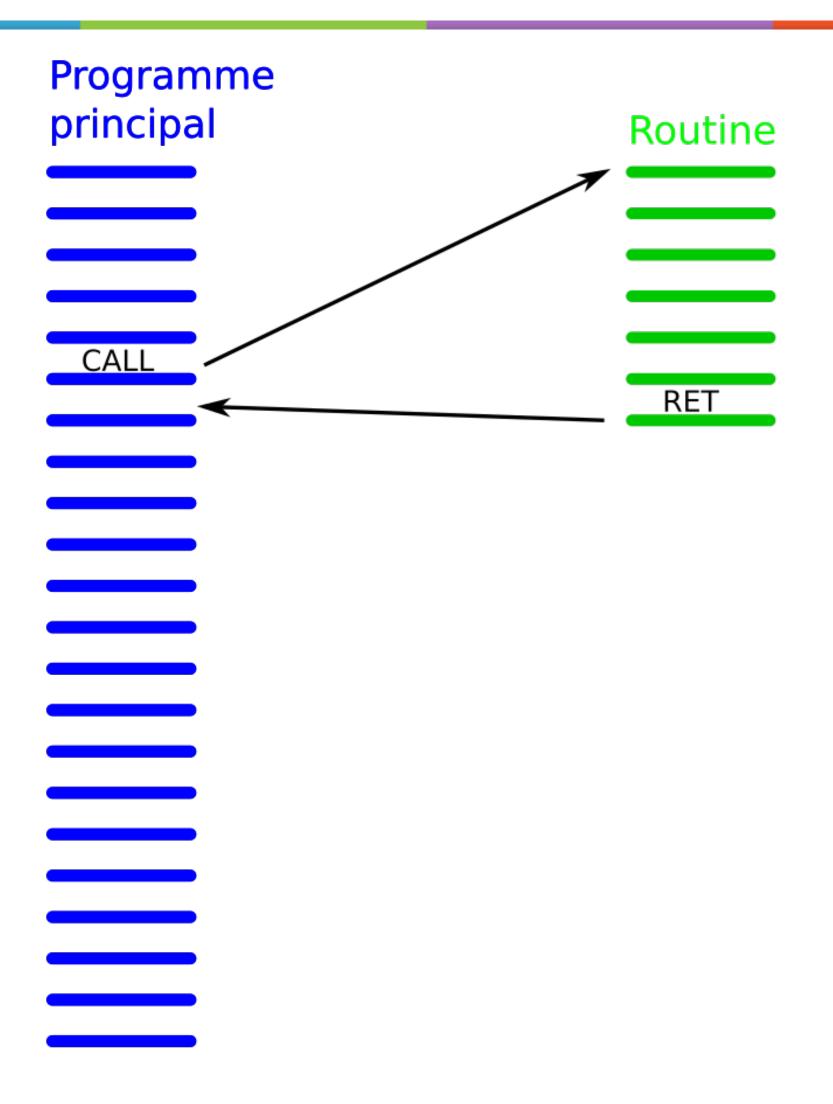




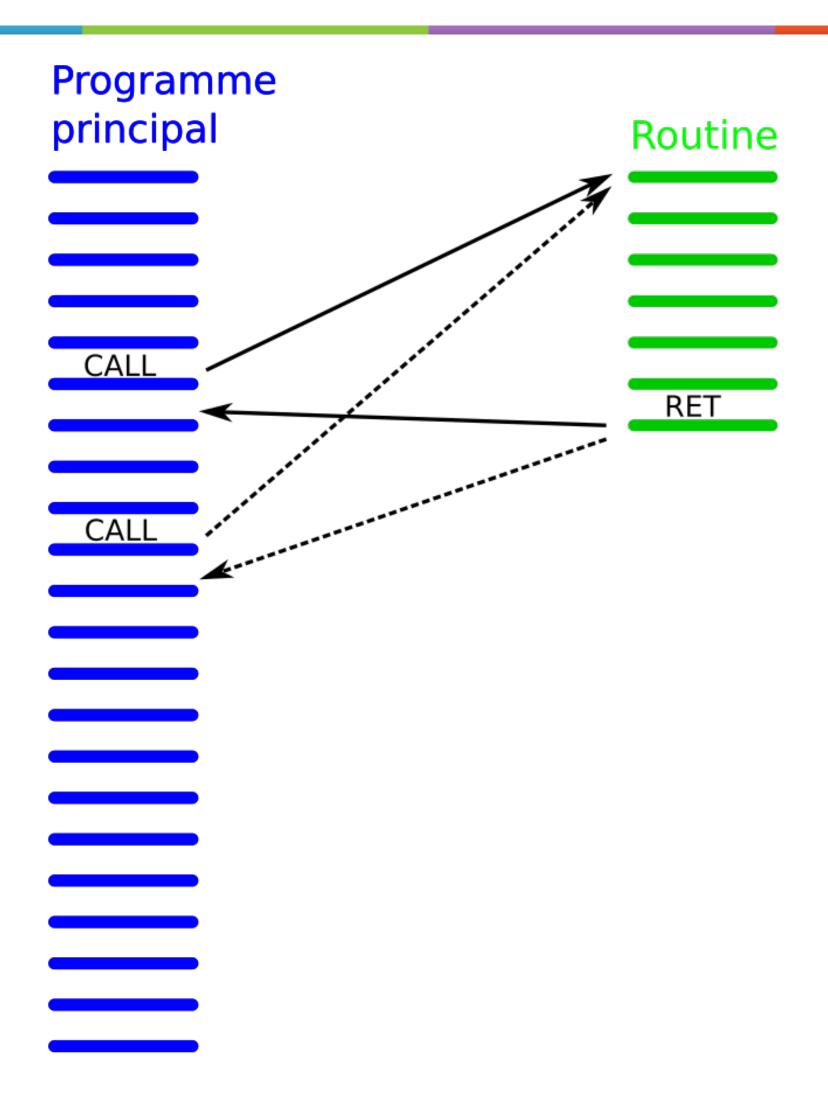






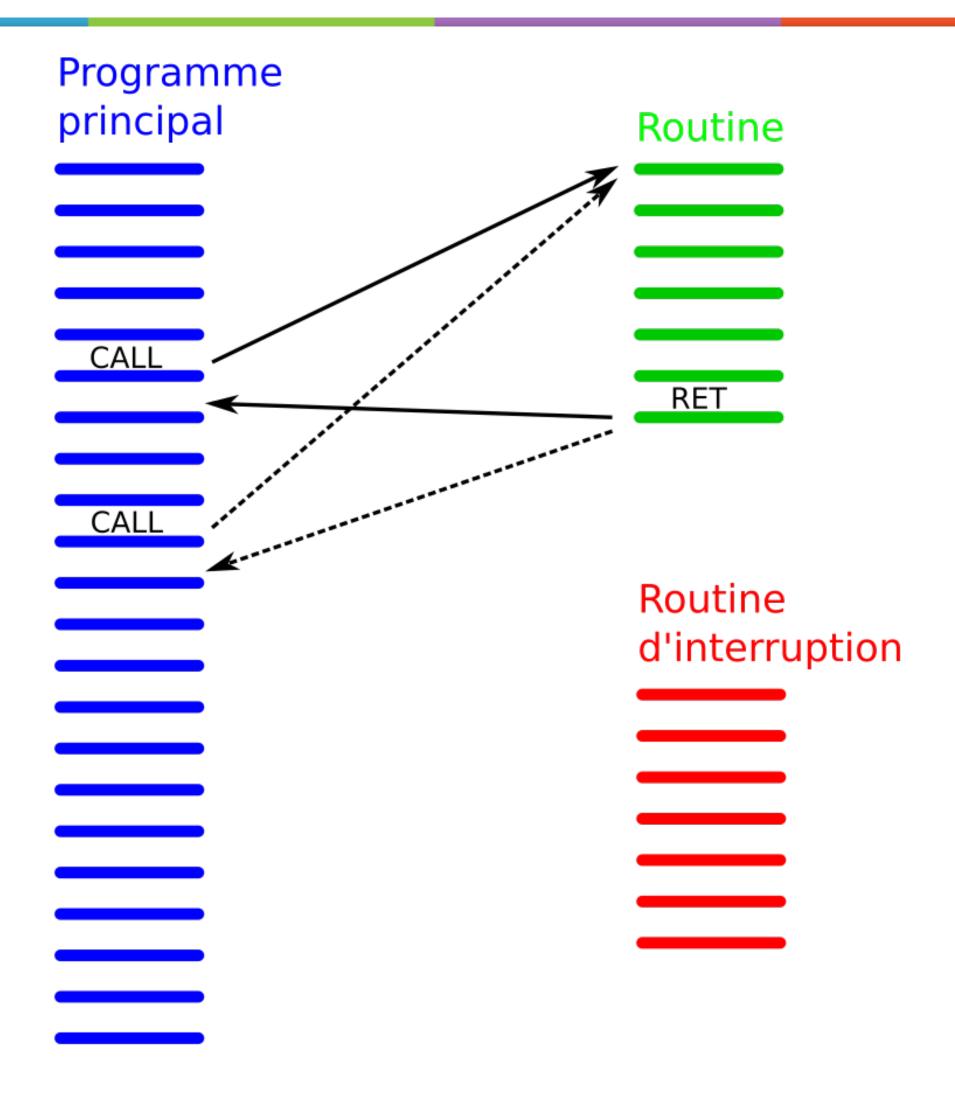






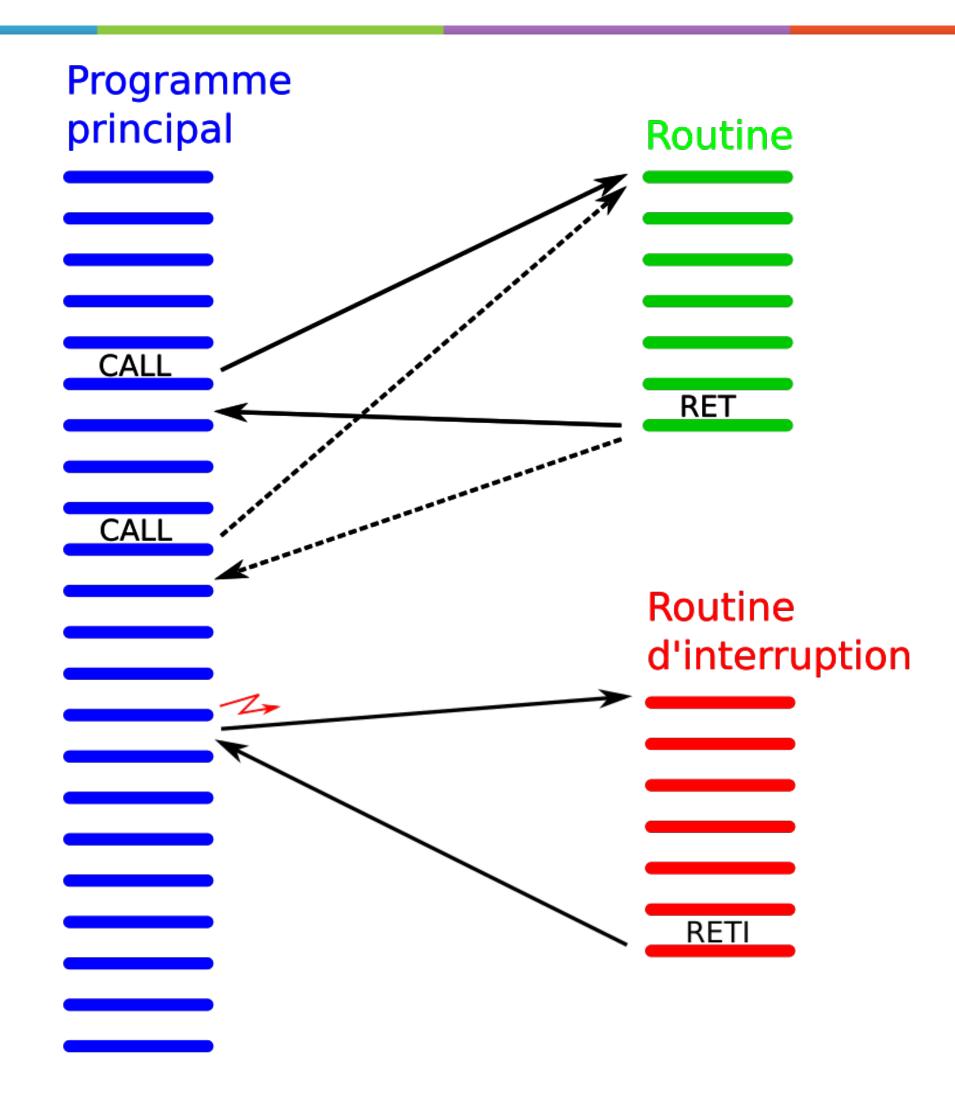
# Routine d'interruption





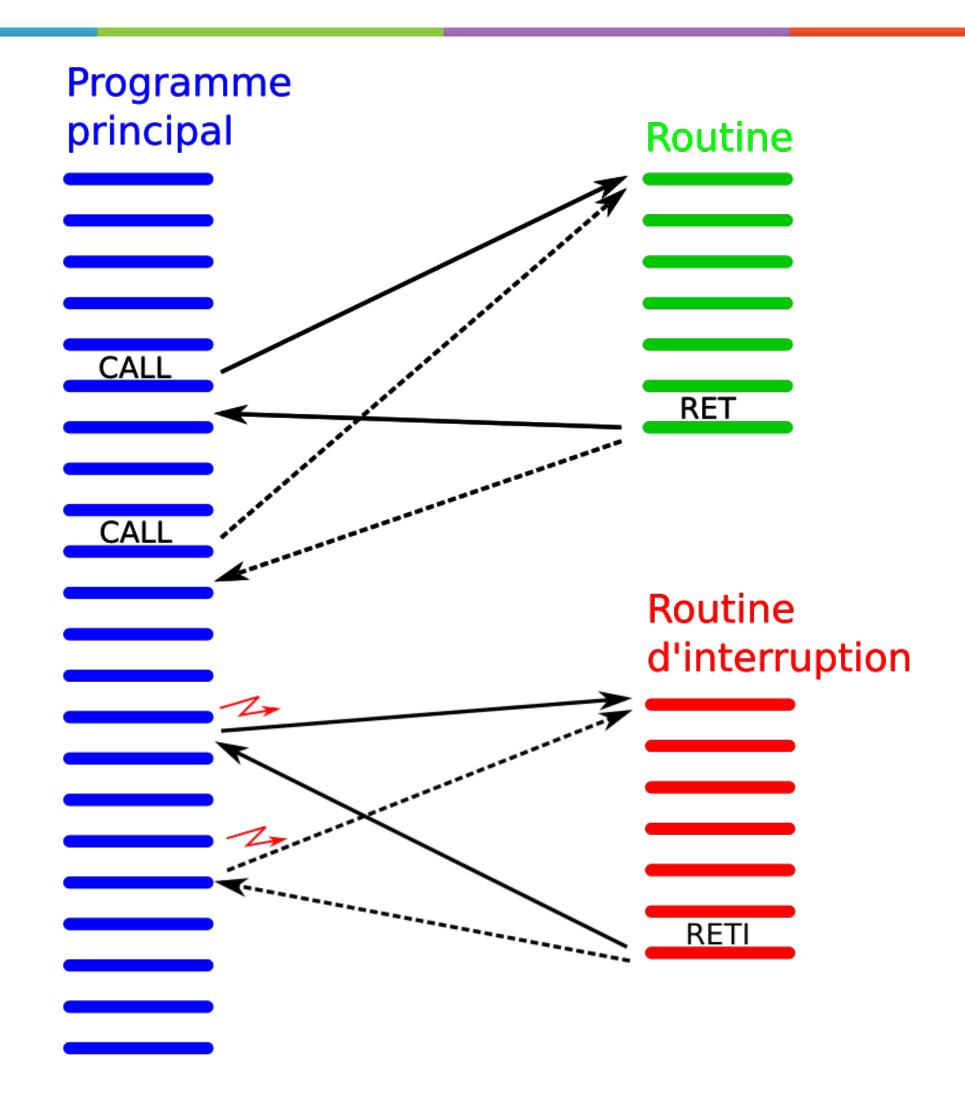
# Routine d'interruption





# Routine d'interruption







Deux sortes d'événements produisant des interruptions :



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

• Les événements extérieurs au microcontrôleur



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

- Les événements extérieurs au microcontrôleur
- Les événements intérieurs au microcontrôleur



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

- Les événements extérieurs au microcontrôleur
- Les événements intérieurs au microcontrôleur

...dont les événements liées aux Timers.



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur

Le système doit être capable d'en connaître la source



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur

Le système doit être capable d'en connaître la source

• En consultant les fanions correspondant à chaque interruption



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur

Le système doit être capable d'en connaître la source

- En consultant les fanions correspondant à chaque interruption
- Grâce aux vecteurs d'interruption (interrupt vectors)

# Vecteurs d'interruption sur un MSP430G



- 0xFFFE : Reset
- 0xFFFC : NMI
- 0xFFFA: Timer1 CCR0
- 0xFFF8 : Timer1 CCR1, CCR2, TAIFG
- 0xFFF6 : Comparator A
- 0xFFF4 : Watchdog Timer
- 0xFFF2 : Timer0 CCR0
- 0xFFF0: Timer0 CCR1, CCR2, TAIFG

- 0xFFEE : USCI status
- 0xFFEC : USCI receive/transmit
- 0xFFEA: ADC10
- 0xFFE8:-
- 0xFFE6 : Port P2
- 0xFFE4 : Port P1





Trois étapes pour mettre en œuvre une interruption :

Autoriser l'interruption qui nous intéresse



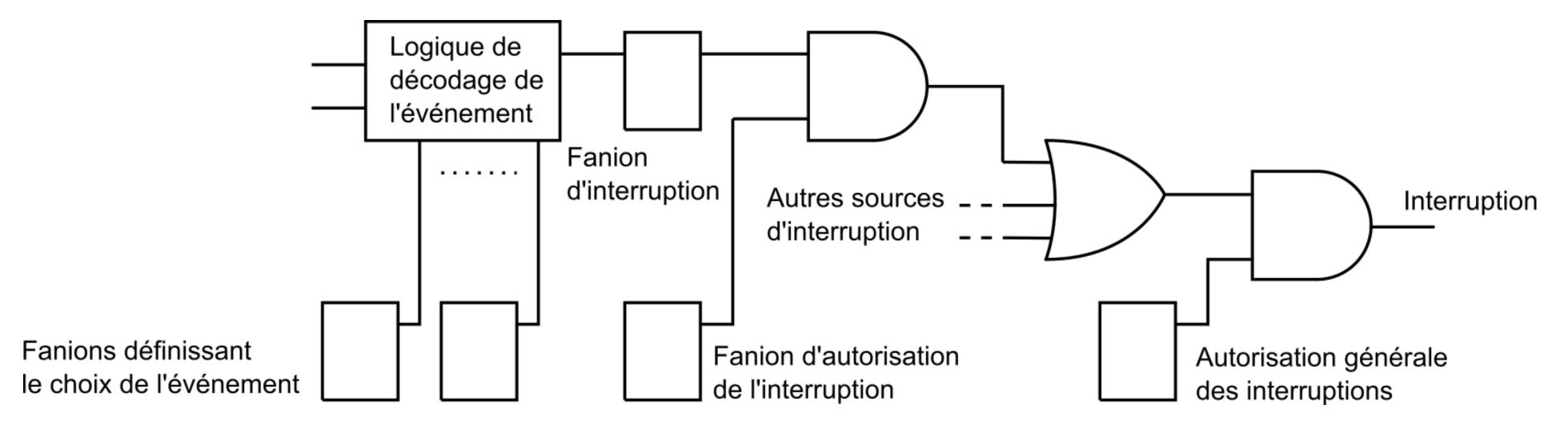
- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner



- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner
- Autoriser globalement les interruptions



- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner
- Autoriser globalement les interruptions



# Syntaxe des routines d'interruptions en C



```
#pragma vector=NUMERO_DU_VECTEUR
__interrupt void Nom_de_la_routine (void) {
...
}
```



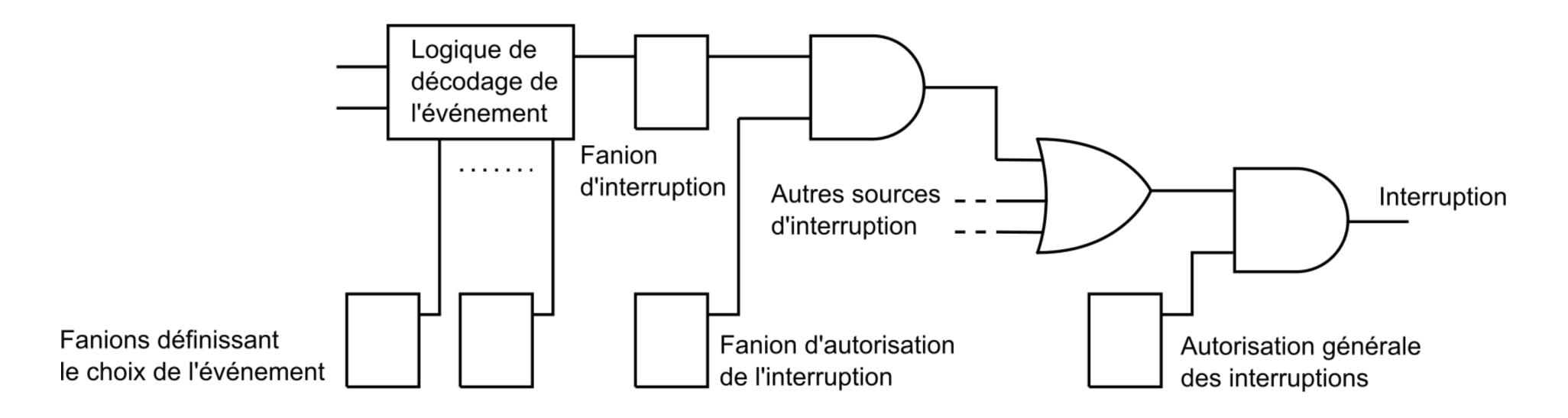
- P1DIR entrée ou sortie
- P10UT valeur de sortie
- P1IN valeur des entrées (lecture)
- P1REN résistance de tirage (pull-up ou pull-down)



- P1DIR entrée ou sortie
- **P10UT** valeur de sortie
- P1IN valeur des entrées (lecture)
- P1REN résistance de tirage (pull-up ou pull-down)

- P1IE Interrupt Enable: autorisation de l'interruption
- P1IES Interrupt Edge Select : choix du flanc
- P1IFG Interrupt FlaG: les fanions d'interruption





- P1IE Interrupt Enable: autorisation de l'interruption
- P1IES Interrupt Edge Select : choix du flanc
- P1IFG Interrupt FlaG: les fanions d'interruption



```
int main() {
     WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; // Stop watchdog timer
     P1DIR |= (1<<6); // Led verte en sortie
     P10UT |= (1<<3); P1REN |= (1<<3); //pull-up sur l'entrée P1.3
     P1IES |= (1<<3); // Sur le flanc descendant
     P1IE |= (1<<3); // Interruption P1 activée sur le bit 3
     P1IFG &=~(1<<3); // Fanion d'interruption remis à zéro
     __enable_interrupt(); // General Interrupt Enable
10
     while(1) { // il n'y a rien à faire dans la boucle principale !
```



```
// Routine d'interruption associée au Port P1
   // Syntaxe spécifique pour les interruptions :
   #pragma vector=PORT1 VECTOR
   interrupt void Port1_ISR(void) {
19
20
    // Fanion d'interruption correspondant au bit 3 remis à 0 :
     P1IFG &= \sim(1<<3)
22
23
     P10UT ^= (1<<6); // inverse P1.6 (LED verte)
```

# Interruption sur deux entrées, avec discrimination



```
int main() {
 P1IES &=~((1<<3)|(1<<4)); // Flancs montants
 P1IE = (1 << 3) | (1 << 4); // Interruption activée sur 2 entrées
 P1IFG &=~((1<<3)|(1<<4)); // Fanions d'interruption remis à 0
#pragma vector=PORT1_VECTOR
interrupt void Port1_ISR(void) {
// discrimination des causes possible de l'interruption :
if (P1IFG & (1<<3)) { P1IFG &= ~(1<<3); ...;}
if (P1IFG & (1<<4)) { P1IFG &= ~(1<<4); ...;}
```

## Interruption sur une fin de conversion AD



```
int main() {
     WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; // Stop watchdog timer
     P1DIR |= (1<<6); P10UT &=~(1<<6); // LED verte en sortie
     // Activation du convertisseur ADC 10 bits (ADC10) :
     ADC10CTL0 = ADC10SHT 2 + ADC10ON + ADC10IE; // Interrupt enable
6
7
8
9
10
     ADC10CTL1 = INCH 1; // Canal 1 = entrée A1 = P1.1
     ADC10AE0 |= (1<<1); // Autorisation de l'entrée A1
     enable interrupt(); // General Interrupt Enable
     ADC10CTL0 |= ENC + ADC10SC; // lance une première conversion
     while(1) { // il n'y a rien à faire dans la boucle principale !
```

### Interruption sur une fin de conversion AD



```
// Routine d'interruption associée à la fin de conversion ADC
   #pragma vector=ADC10 VECTOR
   interrupt void ADC10 ISR(void) {
17
18
     uint16_t val = ADC10MEM; // lit le résultat de la conversion
19
     ADC10CTL0 |= ENC + ADC10SC; // lance la conversion suivante
20
21
     if (val > 511) { // La LED verte montre si la valeur dépasse Vcc/2
22
       P10UT |= (1<<6); // LED verte On
23
     } else {
24
       P10UT &=~(1<<6); // LED verte Off
2526
```

# Les interruptions



- Principe des interruptions
- Événements produisant des interruptions (externes ou internes)
- Mise en œuvre
- Deux exemples (interruption sur une entrée et sur une fin de conversion)