

Enseignes et afficheurs à LED

Les timers



Dr. Yves Tiecoura

Les timers



Dr. Yves Tiecoura

- Gestion du temps
- Timers, prédivison, logique de gestion et registres de comparaison
- Mise en œuvre : exemple du MSP430
- Interruptions des timers

Gestion précise du temps



- Gérer le temps en jouant avec le temps d'exécution des instructions est compliqué

Gestion précise du temps

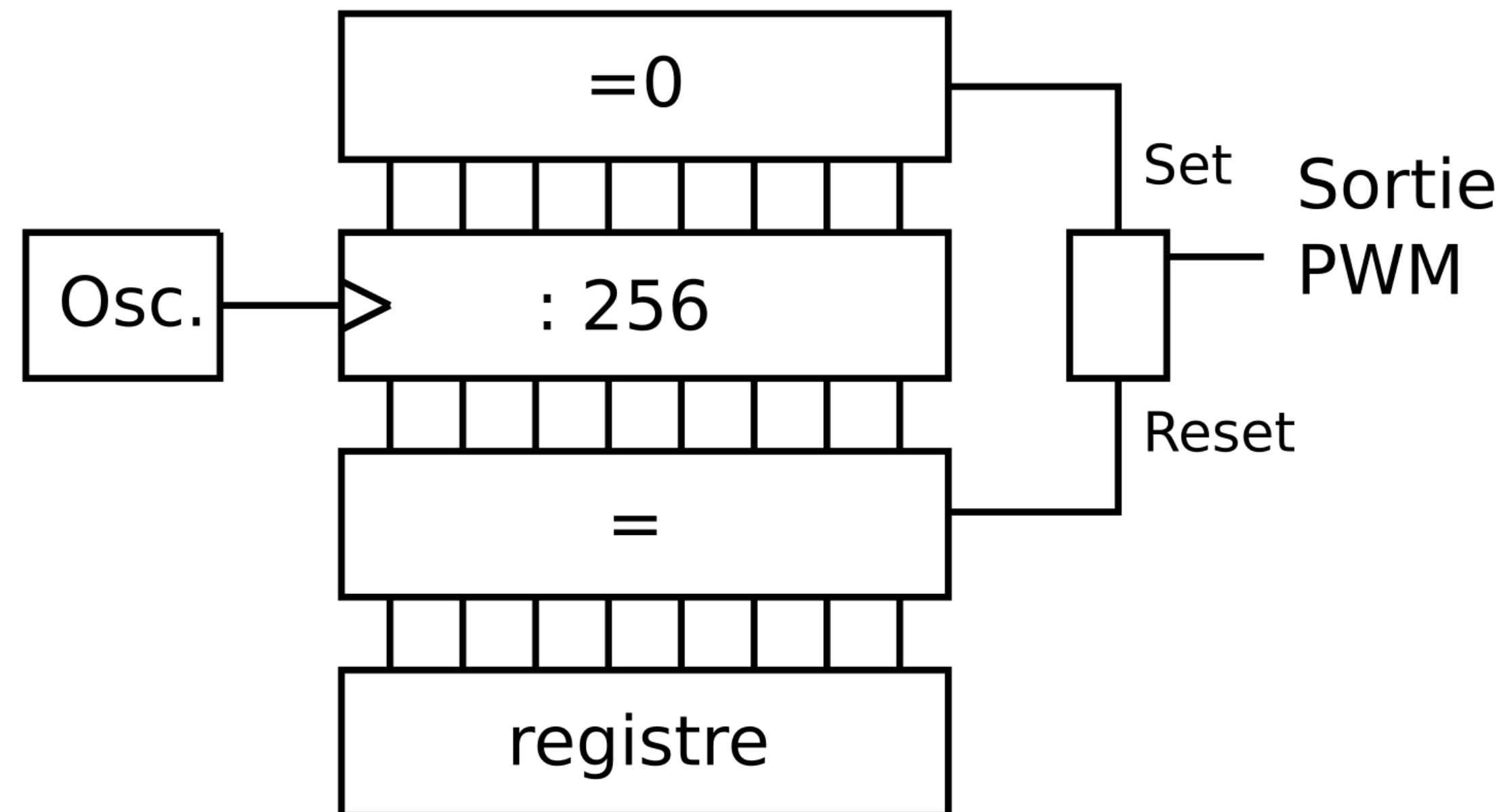


- Gérer le temps en jouant avec le temps d'exécution des instructions est compliqué
- Des circuits spécialisés vont nous aider

Gestion précise du temps



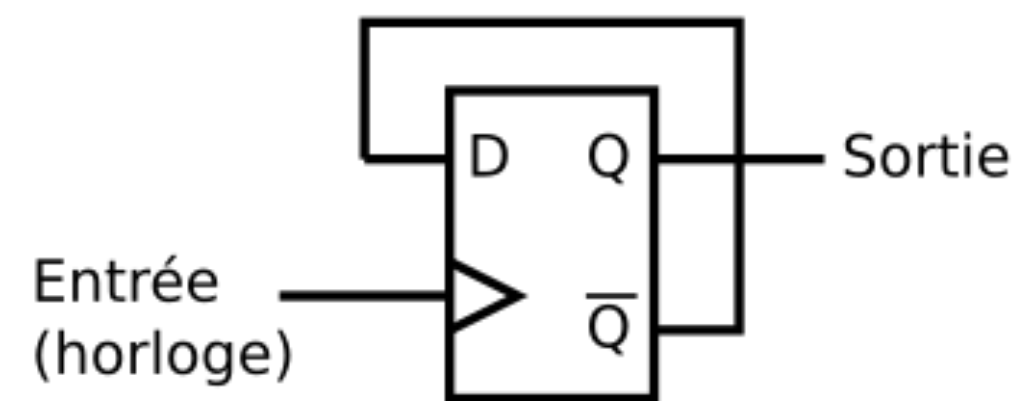
- Gérer le temps en jouant avec le temps d'exécution des instructions est compliqué
- Des circuits spécialisés vont nous aider
- Par exemple pour générer un PWM :



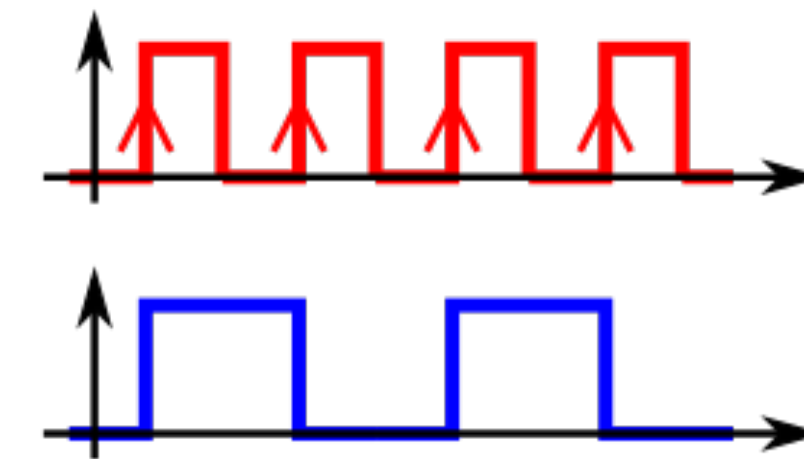
Compteur binaire



- La base d'un timer est un compteur binaire :



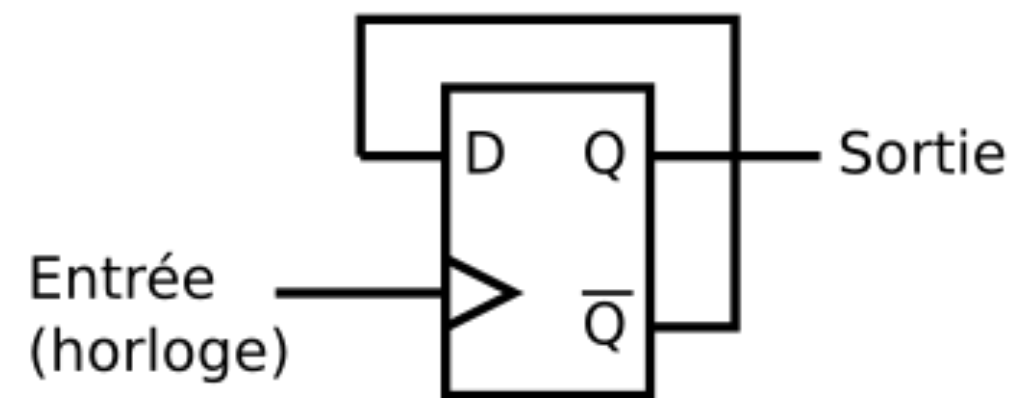
$$\left. \begin{array}{l} Q^+ = D \\ D = \bar{Q} \end{array} \right\} \Rightarrow Q^+ = \bar{Q}$$



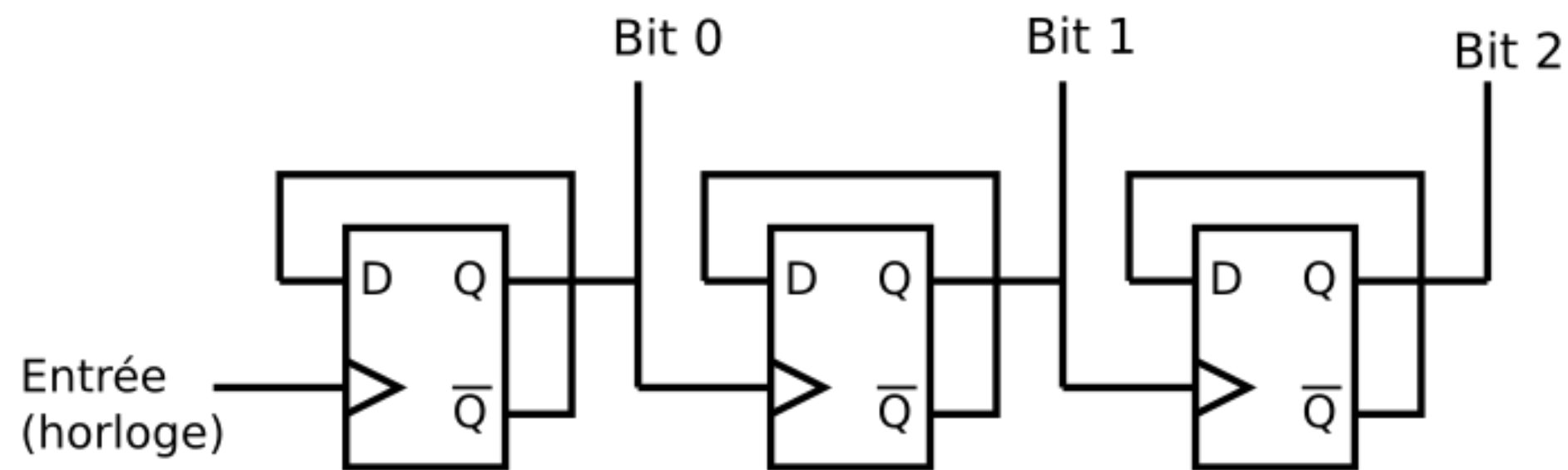
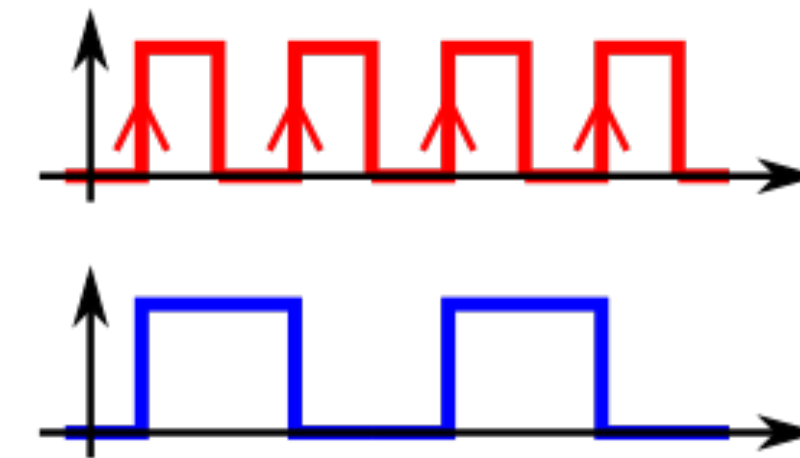
Compteur binaire



- La base d'un timer est un compteur binaire :



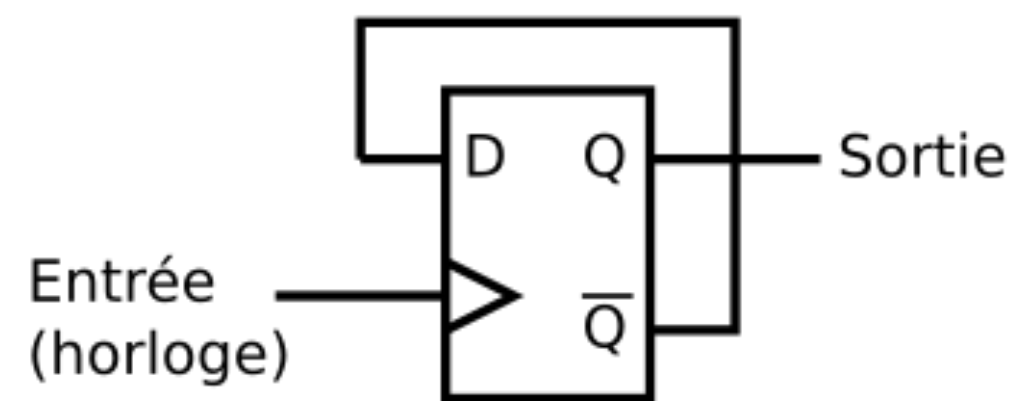
$$\left. \begin{array}{l} Q^+ = D \\ D = \bar{Q} \end{array} \right\} \Rightarrow Q^+ = \bar{Q}$$



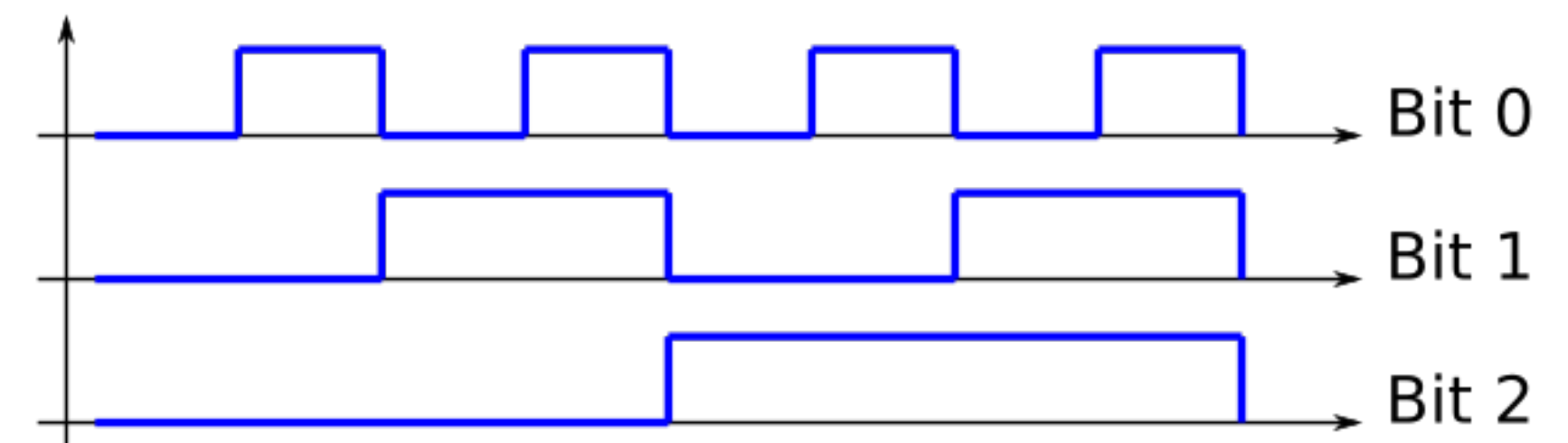
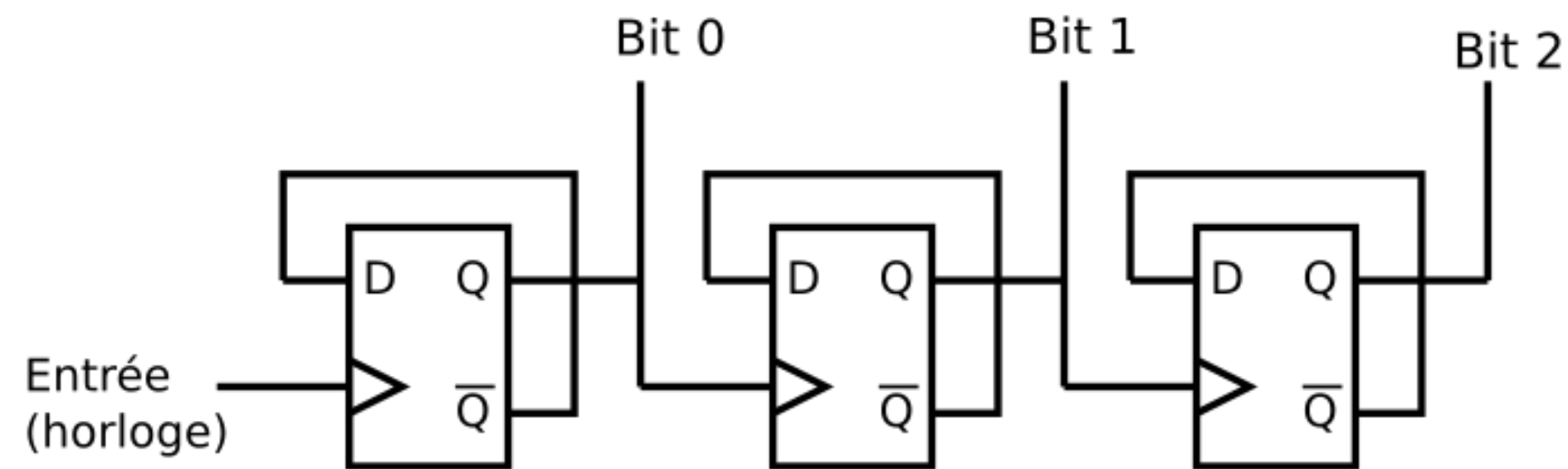
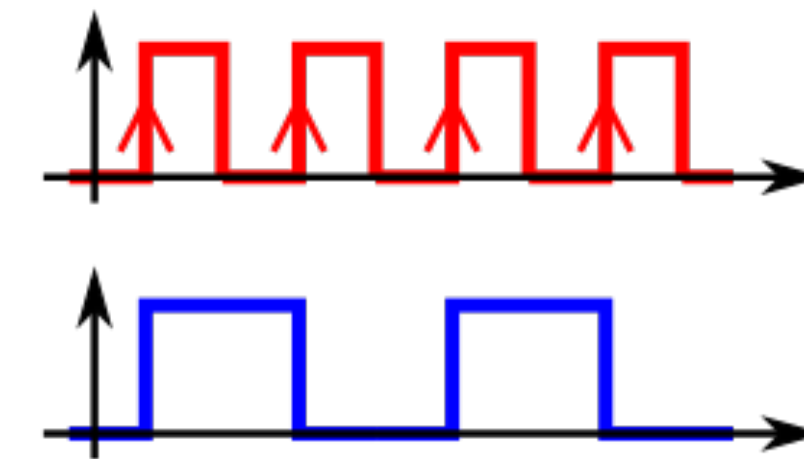
Compteur binaire



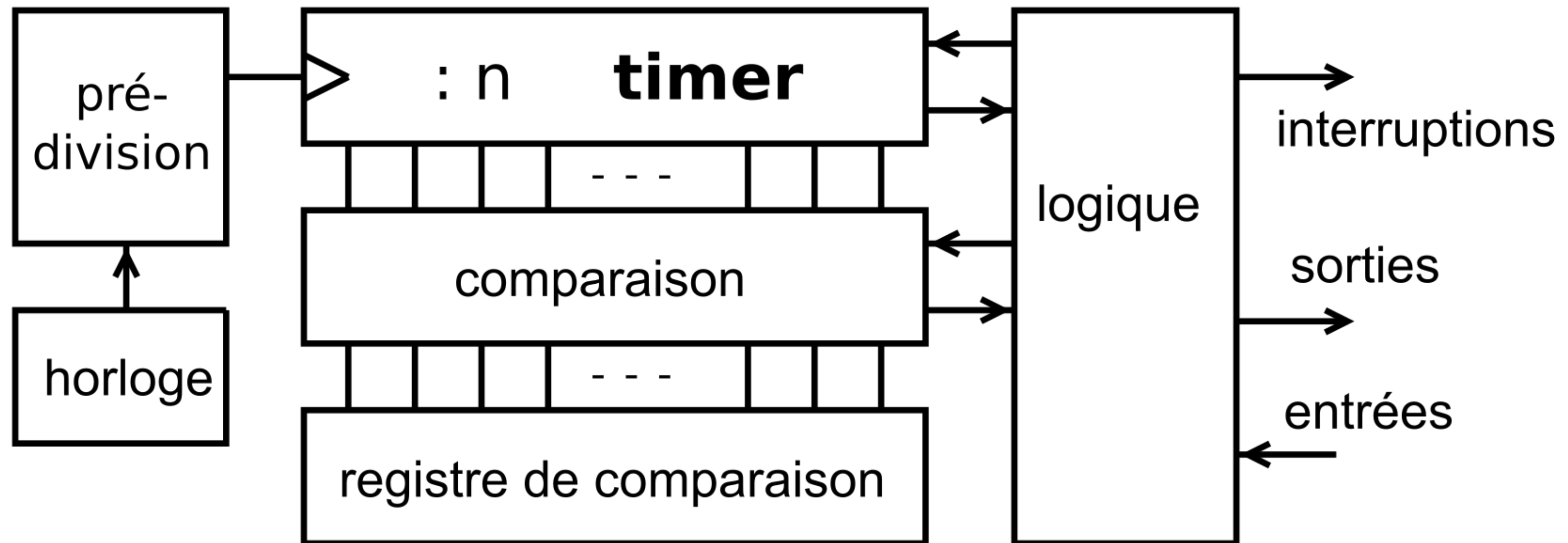
- La base d'un timer est un compteur binaire :



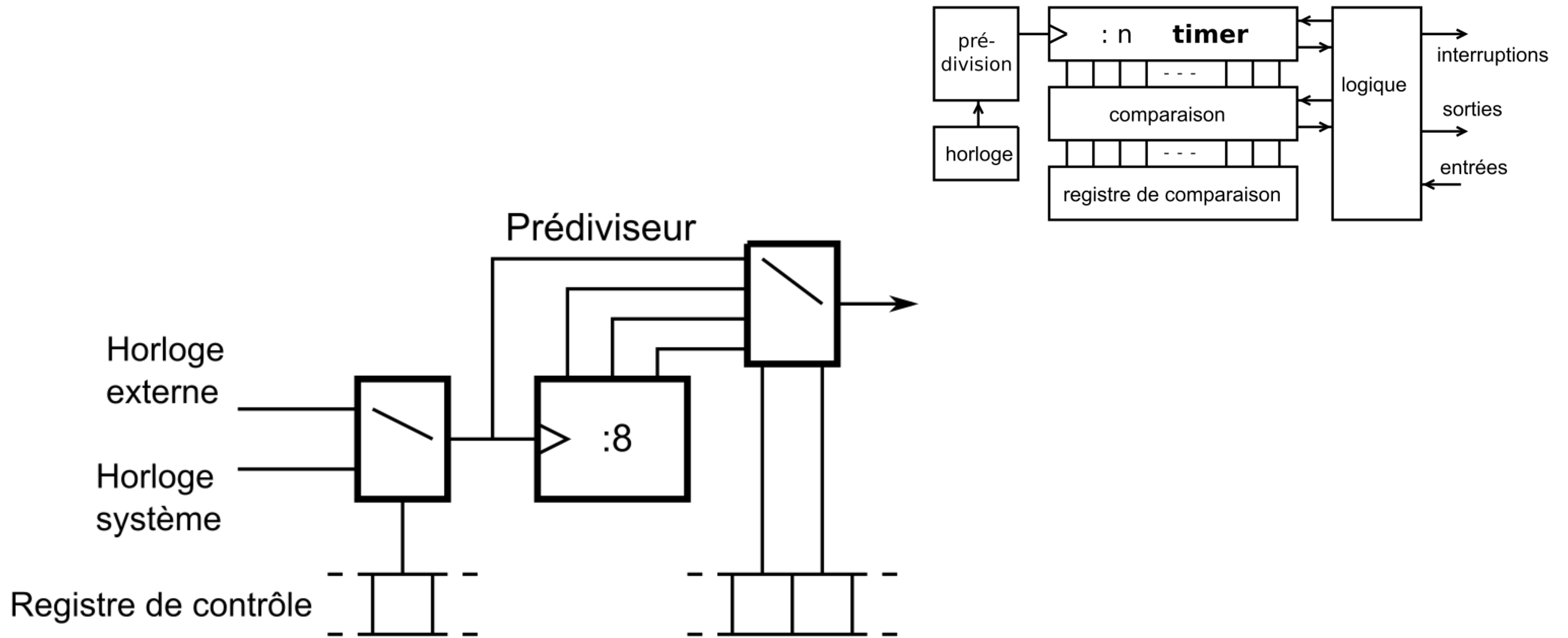
$$\left. \begin{array}{l} Q^+ = D \\ D = \bar{Q} \end{array} \right\} \Rightarrow Q^+ = \bar{Q}$$



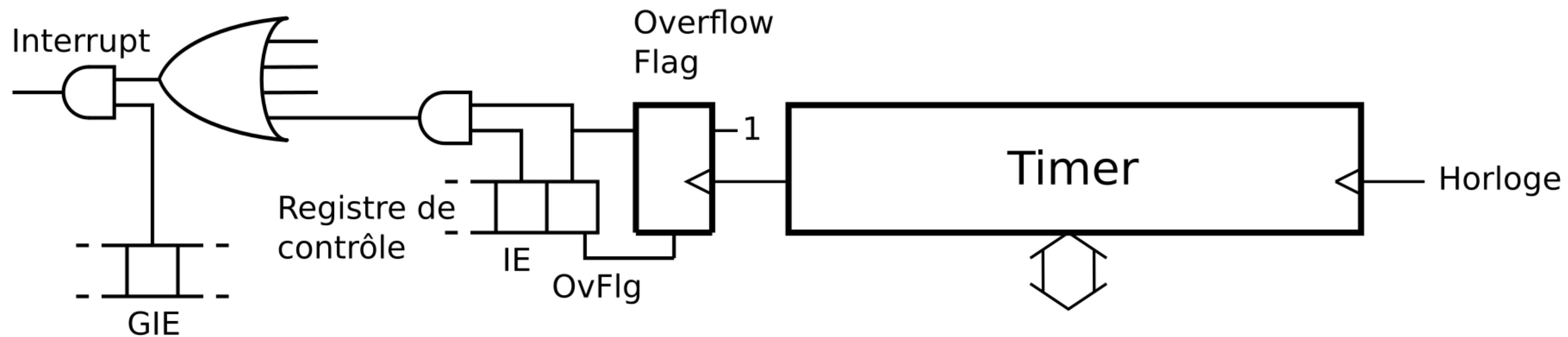
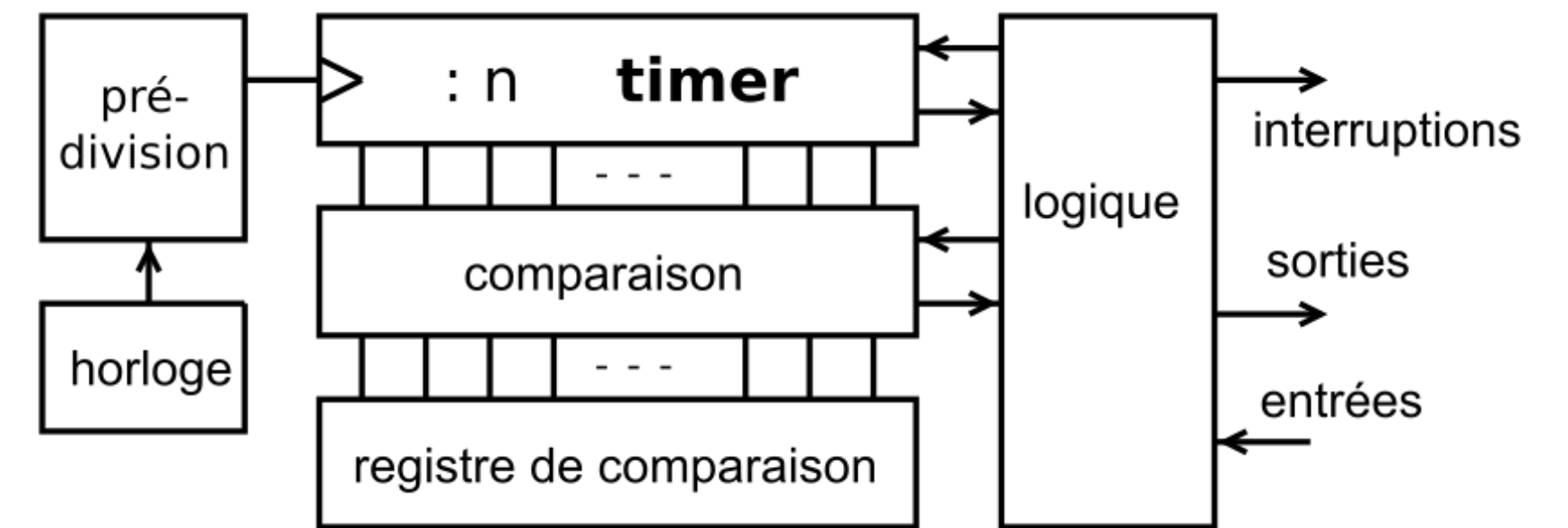
Les timers



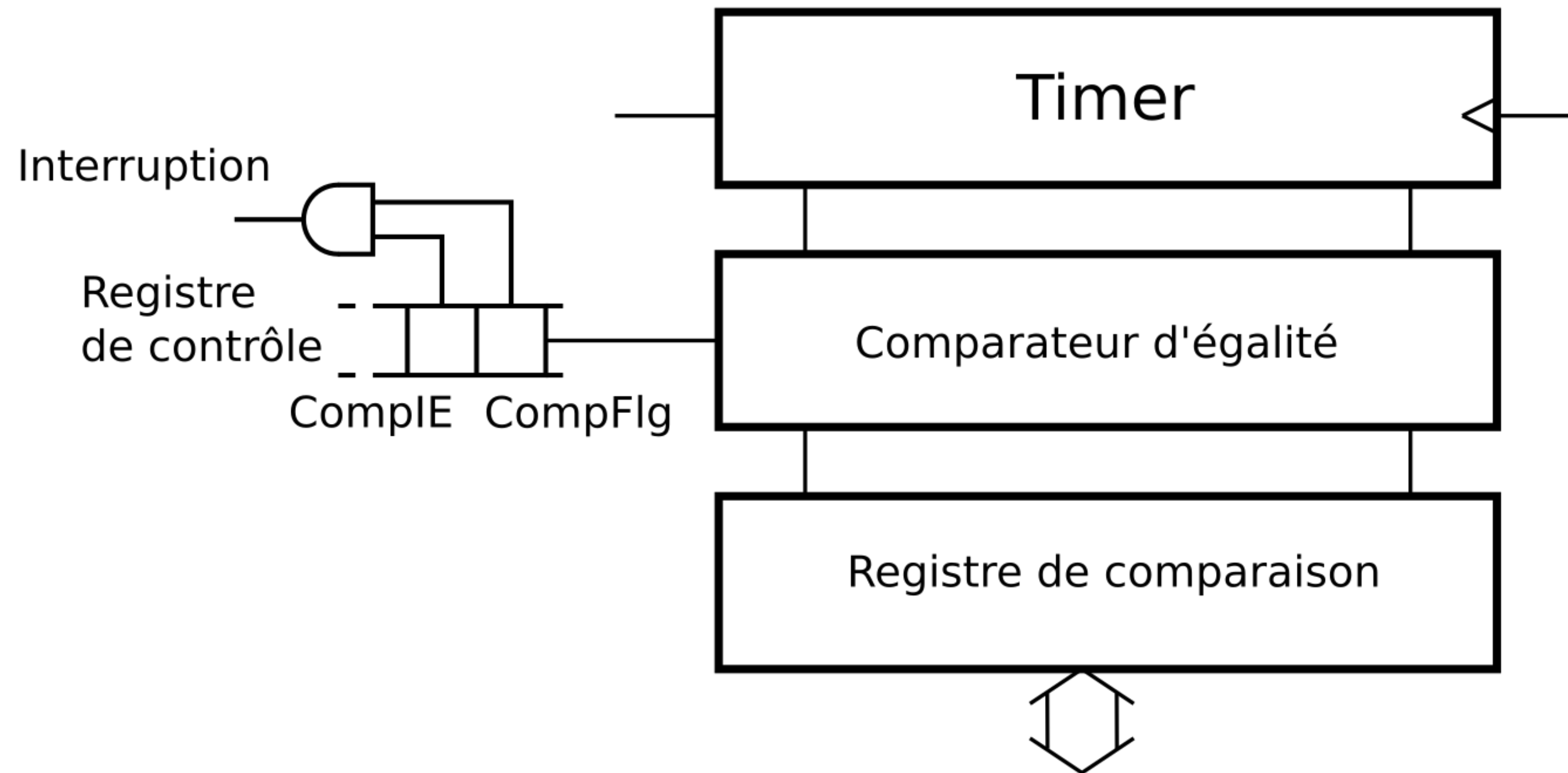
Prédivision



Logique de gestion



Registres de comparaison



Les timers de microcontrôleurs



- Intel 8253 comme complément aux microprocesseurs
- Le timer très simple des premiers PIC
- Les AVR et leurs timers 8 et 16 bits
- Des timers 32 bits très complexes sur les ARM
- Timers 16 bits du MSP430

Le timer A du MSP430

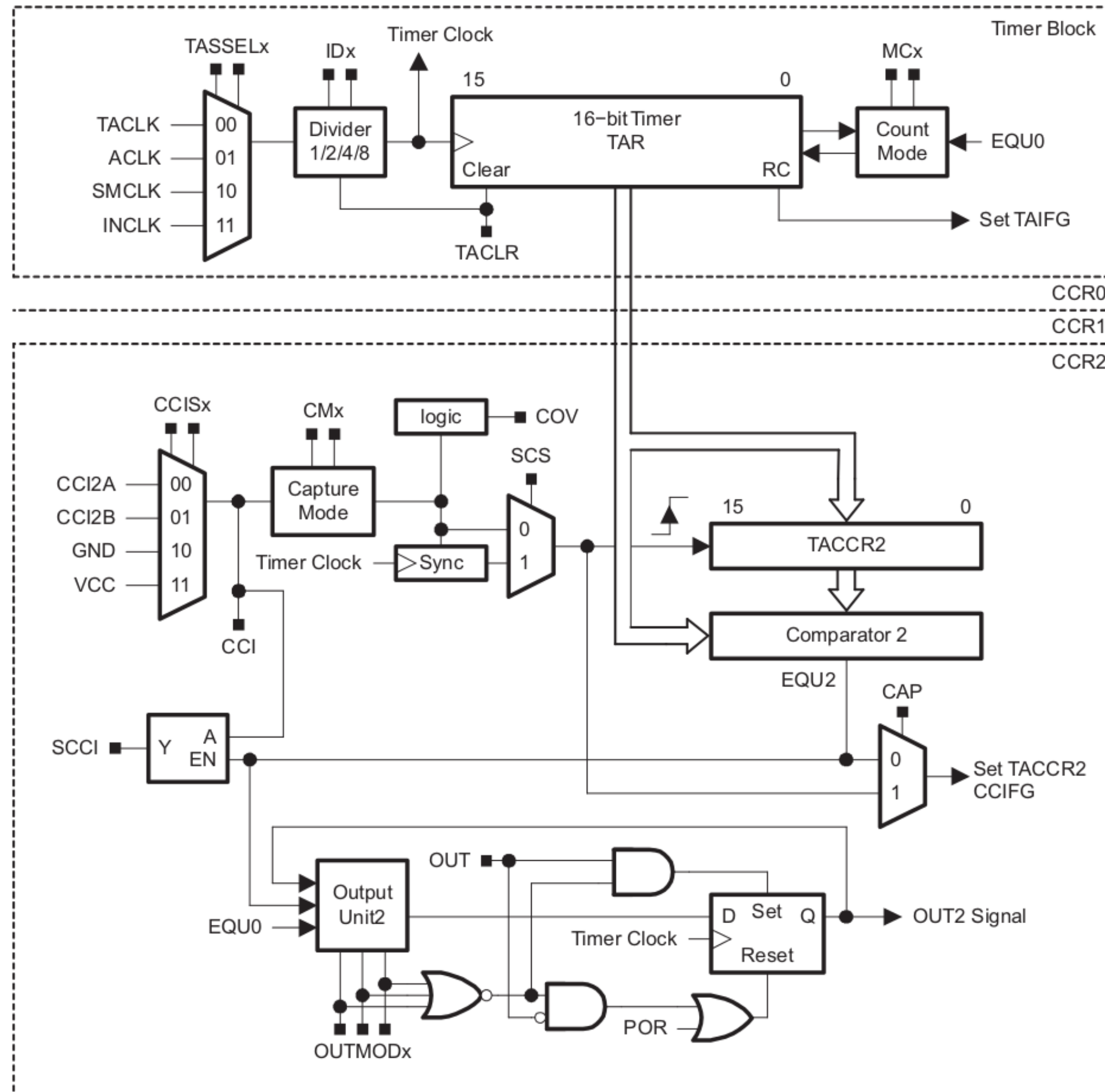
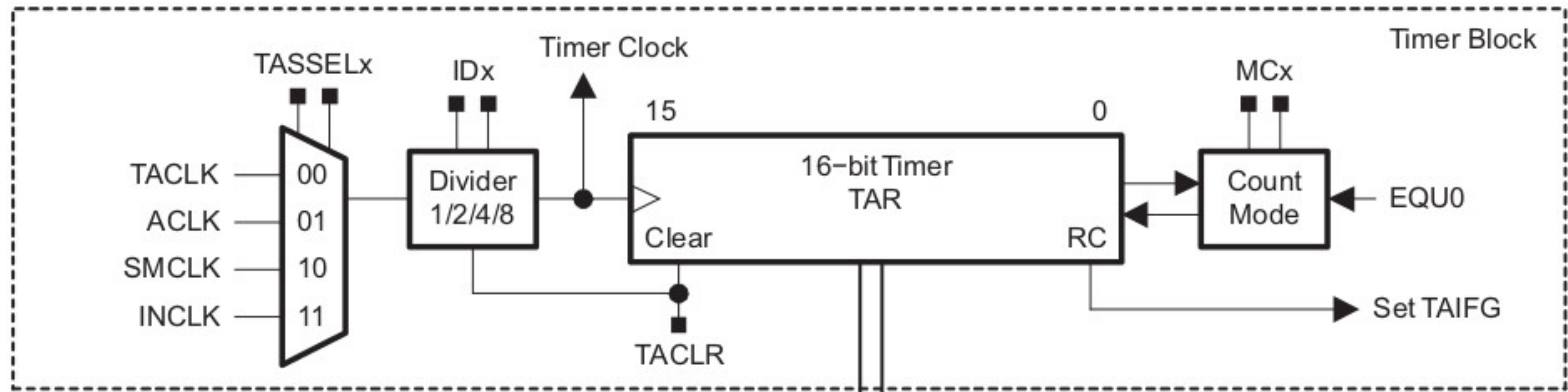


Figure 12-1. Timer_A Block Diagram

Le timer A du MSP430



Le registre de contrôle



12.3.1 TACTL, Timer_A Control Register

15	14	13	12	11	10	9	8
Unused						TASSELx	
rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)
7	6	5	4	3	2	1	0
IDx		MCx		Unused	TACLx	TAIE	TAIFG
rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)

Unused TASSELx	Bits 15-10 Bits 9-8	Unused	
		Timer_A clock source select	
		00	TACLK
		01	ACLK
		10	SMCLK
IDx	Bits 7-6	11	INCLK (INCLK is device-specific and is often assigned to the inverted TBCLK) (see the device-specific data sheet)
		Input divider. These bits select the divider for the input clock.	
		00	/1
		01	/2
		10	/4
		11	/8

Le registre de contrôle



12.3.1 TACTL, Timer_A Control Register

15	14	13	12	11	10	9	8
Unused						TASSELx	
rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)
7	6	5	4	3	2	1	0
IDx		MCx		Unused	TACLR	TAIE	TAIFG
rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)

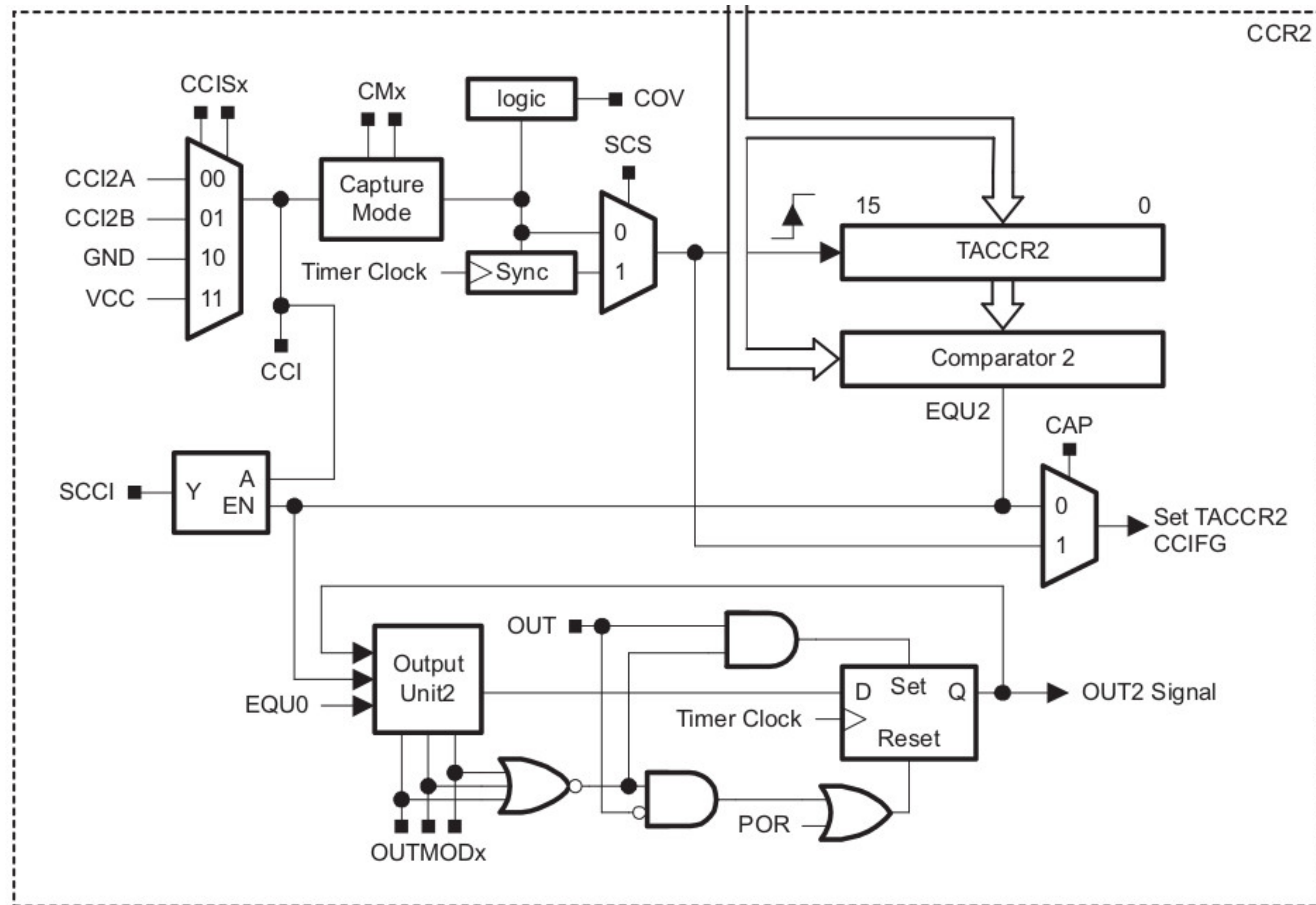
MCx	Bits 5-4	Mode control. Setting MCx = 00h when Timer_A is not in use conserves power.
		00 Stop mode: the timer is halted.
		01 Up mode: the timer counts up to TACCR0.
		10 Continuous mode: the timer counts up to 0FFFFh.
		11 Up/down mode: the timer counts up to TACCR0 then down to 0000h.
Unused	Bit 3	Unused
TACLR	Bit 2	Timer_A clear. Setting this bit resets TAR, the clock divider, and the count direction. The TACLR bit is automatically reset and is always read as zero.
TAIE	Bit 1	Timer_A interrupt enable. This bit enables the TAIFG interrupt request.
		0 Interrupt disabled
		1 Interrupt enabled
TAIFG	Bit 0	Timer_A interrupt flag
		0 No interrupt pending
		1 Interrupt pending

Programme de mise en oeuvre



```
1 int main() {
2     WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; // Watchdog hors service
3     BCSCTL1 = CALBC1_1MHZ;
4     DCOCTL = CALDCO_1MHZ;      // Fréquence CPU
5     P1DIR |= (1<<0); // P1.0 en sortie pour la LED
6     TACTL0 = TASSEL_2 + ID_3 + MC_2;
7     while (1) {                // Boucle infinie
8         if (TACTL0 & TAIFG) {
9             TACTL0 &= ~TAIFG;
10            P1OUT ^= (1<<0);    // Inversion LED
11        }
12    }
13 }
```


Les registres de comparaison



Les registres de comparaison



Timer_A Registers

www.ti.com

12.3.4 TACCTLx, Capture/Compare Control Register

15	14	13	12	11	10	9	8
CMx		CCISx		SCS	SCCI	Unused	CAP
rw-(0)		rw-(0)		rw-(0)	r	r0	rw-(0)
7	6	5	4	3	2	1	0
OUTMODx			CCIE	CCI	OUT	COV	CCIFG
rw-(0)			rw-(0)	r	rw-(0)	rw-(0)	rw-(0)

CCIE	Bit 4	Capture/compare interrupt enable. This bit enables the interrupt request of the corresponding CCIFG flag.
		0 Interrupt disabled
		1 Interrupt enabled
CCI	Bit 3	Capture/compare input. The selected input signal can be read by this bit.
OUT	Bit 2	Output. For output mode 0, this bit directly controls the state of the output.
		0 Output low
		1 Output high
COV	Bit 1	Capture overflow. This bit indicates a capture overflow occurred. COV must be reset with software.
		0 No capture overflow occurred
		1 Capture overflow occurred
CCIFG	Bit 0	Capture/compare interrupt flag
		0 No interrupt pending
		1 Interrupt pending

Les registres de comparaison



```
14 int main() {
15     ...
16     TACCR0 = 62500; // 62500 * 8 us = 500 ms
17     while (1) { // Boucle infinie
18         if (TACCTL0 & CCIFG) {
19             TACCTL0 &= ~CCIFG;
20             TACCR0 += 62500;
21             P1OUT ^= (1<<0); // Inversion LED
22         }
23     }
24 }
```

Les interruptions associées aux timers



- Les timers deviennent très intéressant lorsqu'ils sont associés à des interruptions

Les interruptions associées aux timers



- Les timers deviennent très intéressants lorsqu'ils sont associés à des interruptions
- Une interruption peut être générée au dépassement de capacité du compteur

Les interruptions associées aux timers



- Les timers deviennent très intéressants lorsqu'ils sont associés à des interruptions
- Une interruption peut être générée au dépassement de capacité du compteur
- Des interruptions peuvent se produire par les registres de comparaison

Les interruptions associées aux timers



- Les timers deviennent très intéressants lorsqu'ils sont associés à des interruptions
- Une interruption peut être générée au dépassement de capacité du compteur
- Des interruptions peuvent se produire par les registres de comparaison
- Bien d'autres modes sont disponibles

L'interruptions de dépassement de capacité

```
14 int main() {
15     ...
16     TACTL |= TAIE; // Interruption de l'overflow
17     _BIS_SR (GIE); // Autorisation générale des interruptions
18     while (1) {    // Boucle infinie vide
19     }
20 }
21 // Timer_A1 Interrupt Vector (TAIV) handler
22 #pragma vector=TIMER0_A1_VECTOR
23 __interrupt void Timer_A1 (void) {
24     switch (TAIV) { // discrimination des sources d'interruption
25     case 2:        // CCR1 : not used
26         break;
27     case 4:        // CCR2 : not used
28         break;
29     case 10:       // Overflow
30         P1OUT ^= (1<<0); // Inversion LED
31         break;
32     }
33 }
```

L'interruption de comparaison

```
14 int main() {
15     ...
16     TACCTL0 |= CCIE; // Interruption de la comparaison
17     _BIS_SR (GIE);   // Autorisation générale des interruptions
18     while (1) {      // Boucle infinie vide
19     }
20 }
21 #pragma vector=TIMER0_A0_VECTOR
22 __interrupt void Timer_A0 (void) {
23     CCR0 += 62500;
24     P1OUT ^= (1<<0); // Inversion LED
25 }
```

PWM par interruption



```
14 int main() {
15     ...
16     TACTL |= TAIE;    // Interruption de l'overflow
17     TACCTL0 |= CCIE;  // Interruption de la comparaison
18     _BIS_SR (GIE);    // Autorisation générale des interruptions
19     while (1) {       // Boucle infinie vide
20     }
21 }
22 #pragma vector=TIMER0_A1_VECTOR
23 __interrupt void Timer_A1 (void) {
24     switch (TAIV) {    // discrimination des sources d'interruption
25     case 2:            // CCR1 : not used
26         break;
27     case 4:            // CCR2 : not used
28         break;
29     case 10:           // Overflow
30         P1OUT |= (1<<0); // Activer le signal au début du cycle
31         break;
32     }
33 }
34 #pragma vector=TIMER0_A0_VECTOR
35 __interrupt void Timer_A0 (void) {
36     P1OUT &=~(1<<0); // Désactiver le signal au moment donné
37                     // par le registre de comparaison
```

- Gestion du temps
- Timers, prédivison, logique de gestion et registres de comparaison
- Mise en œuvre : exemple du MSP430
- Interruptions des timers