Inhaltsverzeichnis

[Abbildungsverzeichnis 2](#_Toc484465486)

[1 Einleitung 3](#_Toc484465487)

[1.1 Was ist Simulation 3](#_Toc484465488)

[1.2 Vor- und Nachteile einer Simulation 3](#_Toc484465489)

[1.3 Mikrocontroller PIC16F84A 4](#_Toc484465490)

[2 Werkzeugen 5](#_Toc484465491)

[2.1 Entwicklungsumgebung IntelliJ 5](#_Toc484465492)

[2.2 GUI – Javafx 5](#_Toc484465493)

[2.3 Versionsverwaltung Githup 5](#_Toc484465494)

[3 Programmstruktur und Aufbau 6](#_Toc484465495)

[3.1 Benutzeroberfläche 6](#_Toc484465496)

[3.2 Programmstruktur 6](#_Toc484465497)

[3.3 Variablen 6](#_Toc484465498)

[3.4 Beschreibung einiger Befehle 6](#_Toc484465499)

[3.5 Interrupfunktion 6](#_Toc484465500)

[4 Zusammenfassung 7](#_Toc484465501)

[4.1 Umsetzung 7](#_Toc484465502)

[4.2 Fazit 7](#_Toc484465503)

# Abbildungsverzeichnis

# Einleitung

Die Zielsetzung des unseren Projektes ist es einen Simulator für einen PIC16F84A Mikrocontroller zu entwickeln. Dabei sollen verschieden Debug-Funktionen des Mikrocontrollers ebenfalls implementiert werden.

## Was ist Simulation

Simulation ist das Nachbilden eines dynamischen Prozesses in einem System mit Hilfe eines experimentierfähigen Modells, um zu Erkenntnissen zu gelangen, die auf die Wirklichkeit übertragbar sind. Eine Simulation findet meistens nicht in Echtzeit statt (wie z.B. bei einer Emulation) sondern wird zu analytischen Zwecken langsamer als in der Realität nachgebildet.

## Vor- und Nachteile einer Simulation

Vorteile einer Simulation sind meist offensichtlich:

* Viele reale Systeme können mit analytischen Modellen nicht genau genug beschrieben werden, während in einem Simulationsmodell die realen Abläufe sehr gut nachgebildet werden können.
* Simulation bietet die Möglichkeit, Systeme in ganz unterschiedlichen Umgebungen und unter unterschiedlichen Bedingungen zu analysieren.
* Produktentwicklung und -optimierung erfolgen im Simulationsmodell. Versuche können verkürzt oder vermieden werden.
* Simulation erlaubt es Systeme auch in sehr kurzen oder sehr langen Zeitintervallen zu beobachten, wenn der Simulator die Zeit entsprechend streckt oder staucht.
* Durch Simulationen können Sie die Konsequenzen Ihrer Entscheidungen vor deren Realisierung analysieren. Problem können frühzeitig erkannt und vermieden werden.
* Funktion und Vorteile Ihrer technischen Systeme können mit Hilfe von Simulationen detailliert und optisch ansprechend demonstriert werden.

Doch eher seltener werdend die Nachteile einer Simulation beachtet:

* Bei der meisten Simulationsmodelle Resultate können nur geschätzt werden. Die dazu verwendeten Methoden basieren fast immer auf zwar plausiblen aber nicht beweisbaren Annahmen, so dass für einzelne Modelle falsche Resultate ermittelt werden.
* Ein hoher Datenbedarf. In der Simulation bedeutet dies oft, dass zwar detaillierte Modell erstellt werden, die benötigten Parameter aber nur auf Grund von sehr wenigen Beobachtungen geschätzt werden und in manchen Fällen nur auf Grund von nicht validierten Annahmen gesetzt werden.
* Simulationsmodelle sind aufwändig und teuer in der Entwicklung, deswegen meist durch begrenzte Ressourcen eingeschränkt. Oftmals wird deswegen nur ein vereinfachtes Modell der Wirklichkeit eingesetzt.

## Mikrocontroller PIC16F84A

Ein Mikrocontroller ist eine Art Mikrorechnersystem, bei welchem neben ROM und RAM auch Peripherieeinheiten wie Schnittstellen, Timer und Bussysteme auf einem einzigen Chip integriert sind.

Die Hauptanwendungsgebiete sind die Steuerungs-, Mess- und Regelungstechnik, sowie die Kommunikationstechnik und die Bildverarbeitung. Mikrocontroller sind in der Regel in Embedded Systems, in die Anwendung eingebettete Systeme, und somit in der Regel von außen nicht sichtbar. Ebenso verfügen sie, im Gegensatz zum PC, nicht über eine direkte Bedien- und Programmierschnittstelle zum Benutzer. Sie werden in der Regel einmal programmiert und installiert.

Der Pic16F84 ist ein 8bit Mikrocontroller mit Reduced-Instruction-Set-Computing-Architektur (RISC). Dadurch wird auf komplexe Befehle verzichtet und es kann mit allen Befehlen auf alle Register zugegriffen werden. Durch die Harvard Architektur des Pic16 sind Daten und Programmbefehle in zwei verschiedenen Registern, was den Programmbefehlen ermöglicht 14-Bit groß zu sein, während der separate Datenbus nur 8-Bit groß ist. Ein großer Vorteil dieser Architektur ist, dass fast alle Anweisungen des Pic16 nur einen Instruction Cycle benötigen. Der Pic16F besitzt einen Stack mit Speicherplatz für acht Adressen und zwei externe sowie zwei interne Interruptquellen. Darüber hinaus besitzt der Pic16F ein großes Register, welches in zwei Bänke unterteilt ist. Das Umschalten der Bänke erfolgt im Programmcode. Die Speicherbereiche können auch direkt über ihre Registeradresse angesprochen werden.

# Werkzeugen

## Entwicklungsumgebung IntelliJ

## GUI – Javafx

## Versionsverwaltung Githup

# Programmstruktur und Aufbau

## Benutzeroberfläche

## Programmstruktur

## Variablen

## Beschreibung einiger Befehle

## Interrupfunktion

# Zusammenfassung

## Umsetzung

## Fazit