

Curso de Microcontroladores PIC

Prof. Joacillo Luz Dantas

Departamento Telemática – IFCE

■ Microcontrolador:

Um microcontrolador é um circuito integrado que incorpora, em um mesmo encapsulamento, uma CPU, memória de programa, memória de dados,portas de entradas e saídas (I/O) e temporizadores.Podendo ainda possuir Watchdog, canal de comunicação serial, conversores A/D,geradores de PWM, etc.

□ *Hardware*:

 Parte física do sistema microcontrolado (componentes eletrônicos, incluindo o microcontrolador, placa na qual os componentes são montados, conectores, etc.)

Instrução:

É uma ação que o microcontrolador pode executar por vez. A instrução está inserida no dentro de um programa chamado firmware

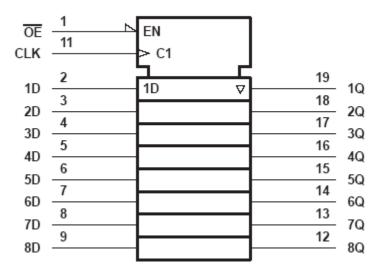
□ Firmware:

 Programa armazenado em uma memória não volátil utilizado para uma aplicação específica

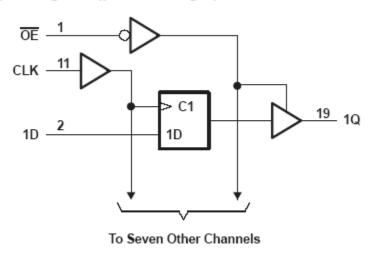
Registradores:

- a) Unidades de memória para guardar dados temporariamente.
- b) Constituídos por flip-flop sincronizados pelo mesmo clock.
- c) Para família PIC16Fxx são de 8 bits

logic symbol†



logic diagram (positive logic)



□ Bit:

Representa os algarismos no sistema de numeração de base 2 que são 0 e 1. O nome bit é a abreviação de *binary digit*

□ Byte:

É nome dado a informação binária formada por oito bits.

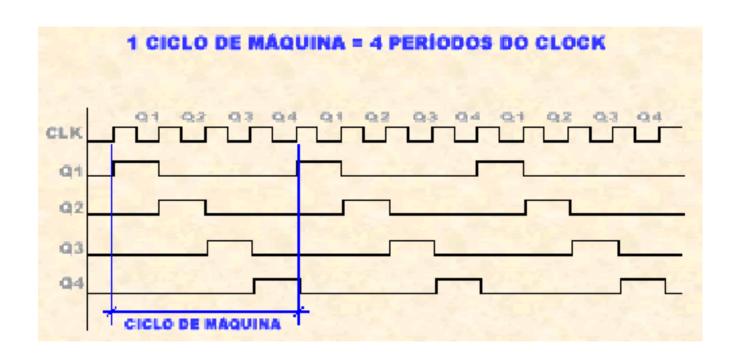
Palavra(word):

Nome dado à informação constituída por mais de um byte

Clock:

É uma onda quadrada de freqüência constante que tem como função cadenciar ou sincronizar ações em sistemas digitais. Para um Flip-Flop o clock é usado para sincronizar. A fonte geradora de clock poder ser um circuito com cristal ressonante ou um circuito RC.

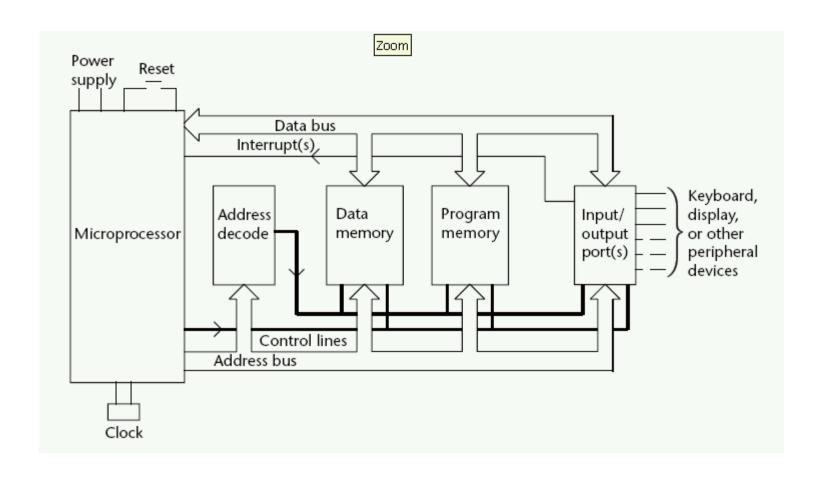
Clock externo



Microprocessador(CPU):

É uma pastilha semicondutora na qual são implementados vários circuitos digitais e que tem como função buscar a instrução na memória de programa, decodificá-la e finalmente executá-la. Esse processo é feito instrução por instrução.

Sistema Microprocesado



Von-Newman x Havard

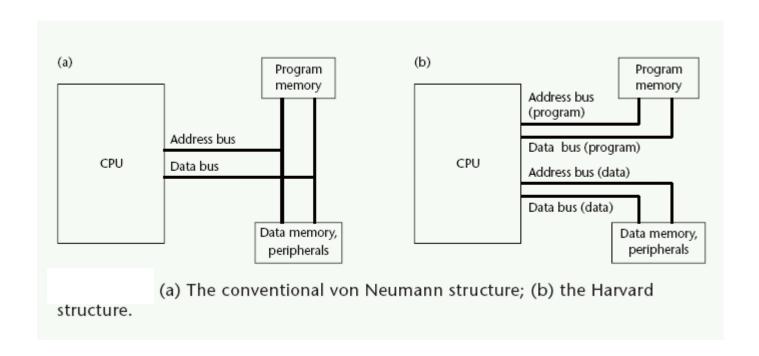
Arquitetura de Von-Newman:

Memória de programa e a memória de dados compartilham um único espaço de endereçamento.

Arquitetura Havard:

Existe um barramento para acessar instruções e outro para acessar dados de tal forma que as leituras de instruções e dados ocorrem paralelamente.

Von-Newman x Havard



- □ **CISC** (Complex Instruction Set Computer):
 - a) Set de instruções extenso.
 - b)Flexibilidade de programação.
 - c) Maior será o espaço ocupado no *chip*, podendo em alguns casos comprometer o desempenho do processador.
- □ **RISC** (Reduced Set Instruction Computer):
 - a) Set de instruções pequeno.
 - b) Instruções levam um ciclo de clock interno para serem executada, exceto instruções de desvios.
 - c) A máquina RISC não possui geralmente hardware interno para operações de multiplicação e divisão.

□ Ciclo de Instrução:

- a) Busca de uma instrução na memória.
- b) Interpretar a operação a qual a instrução se refere.
- c) Buscar os possíveis dados necessários a execução da operação.
- d) Executar operação com os dados e armazenar resultadono local definido.
- e) Iniciar processo.

Clock Interno

- a) O clock interno é formado por alguns clokes externos.
- b) Tcy é o período do ciclo de instrução ou do clock interno..

- □ Contador de Instruções (PC) : É um registrador cuja função é armazenar o endereço da próxima instrução a ser executada.
- Pipeline: Sistema que possibilita a execução paralela de várias instruções em estágios de procesamento diferentes. A tecnologia RISC utiliza largamente este conceito
- Sistema Embarcado: É um sistema formado por componentes eletrônico montados em uma placa de circuito impresso, na qual existe um firmware embarcado de função específica, que interage e toma decisões de acordo com os sinais de entrada, podendo ainda ser interligado a uma rede de computadores e a internet.