

# AVR-KURS



KURSHOLDER:  
JØRGEN STEEN

# 3 dagers plan

---

## Dag 1: Bit-manipulasjon

- Sette en bit høy, lav
- Toggling av bit.
- Bruk av knapp.

## Dag 2: Klokke, timer og hardware interrupt.

- Bruke mikrokontrollerens klokke for å utføre operasjoner mer nøyaktig.
- PWM, timer, interrupts, etc.

## Dag 3: ADC

- Analog til digital konvertering
- Leke seg med ideer.

# Bit-operasjoner

---

## Eller-operasjon:

- Setter en bit høy.
- Jeg holder et kurs ELLER er hjemme = sant
- Syntax: «|».

## Og-operasjoner

- Setter en bit lav.
- Sammenligne to bitmasker.
- Jeg holder et kurs OG er hjemme = Usant
- Syntax: «&» .

## Not-operasjoner

- Inverterer svare.
- Syntax: For bit «~» og for logikk «!».

## XOR-operasjoner

- Setter bit høy hvis den er lav og omvendt(toggle)
- Er den 5V så blir den 0V, og 0V blir til 5V
- Jeg holder ENTEN et kurs ELLER er jeg hjemme = SANT
- Syntax: «^»

## Bit-shifting

- Flytter bitene X antall steg i retningen man ønsker.
- Venstreskift brukes masse i kombinasjon med maskenavn for å få en god og leselig kode.
- Syntax: «<<», «>>»
- Ideellkode: #define LED1\_bp 5 //PB5
- PORTB.OUT |= (1<<LED1\_bp);

# Kahoot!

---

# Tiltallssystemet: Decimaltall

Tier potens	$10^4$	$10^3$	$10^2$	$10^1$	$10^0$
Verdi	10000	1000	100	10	1
Tallverdi	5	3	0	2	3

53023

$$5 * 10^4 + 3 * 10^3 + 0 * 10^2 + 2 * 10^1 + 3 * 10^0$$

$$5 * 10000 + 3 * 1000 + 0 * 100 + 2 * 10 + 3 * 1$$

$$50000 + 3000 + 0 + 20 + 3 = 53023$$

# Binært: totallsystemet

Toer potens	$2^7$	$2^6$	$2^5$	$2^4$	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$
Verdi	128	64	32	16	8	4	2	1
Tallverdi	1	0	0	1	1	0	0	1

$$= 2^7 * 1 + 2^6 * 0 + 2^5 * 0 + 2^4 * 1 + 2^3 * 1 + 2^2 * 0 + 2^1 * 0 + 2^0 * 1$$

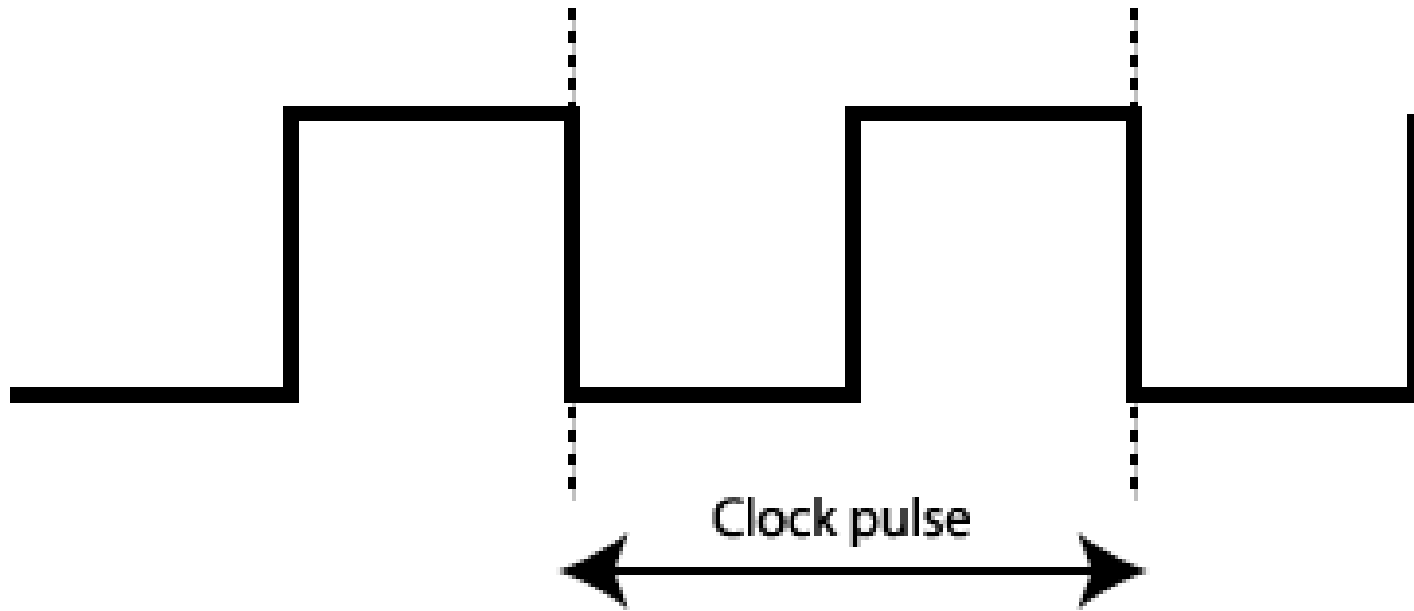
$$128 * 1 + 64 * 0 + 32 * 0 + 16 * 1 + 8 * 1 + 4 * 0 + 2 * 0 + 1 * 1$$

$$= 128 + 16 + 8 + 1 = 153$$

Tier potens	$10^2$	$10^1$	$10^0$
Verdi	100	10	1
Tallverdi	1	5	3

# Mikrokontrollerens klokke

---



# 3 klokker

## 20Mhz klokken

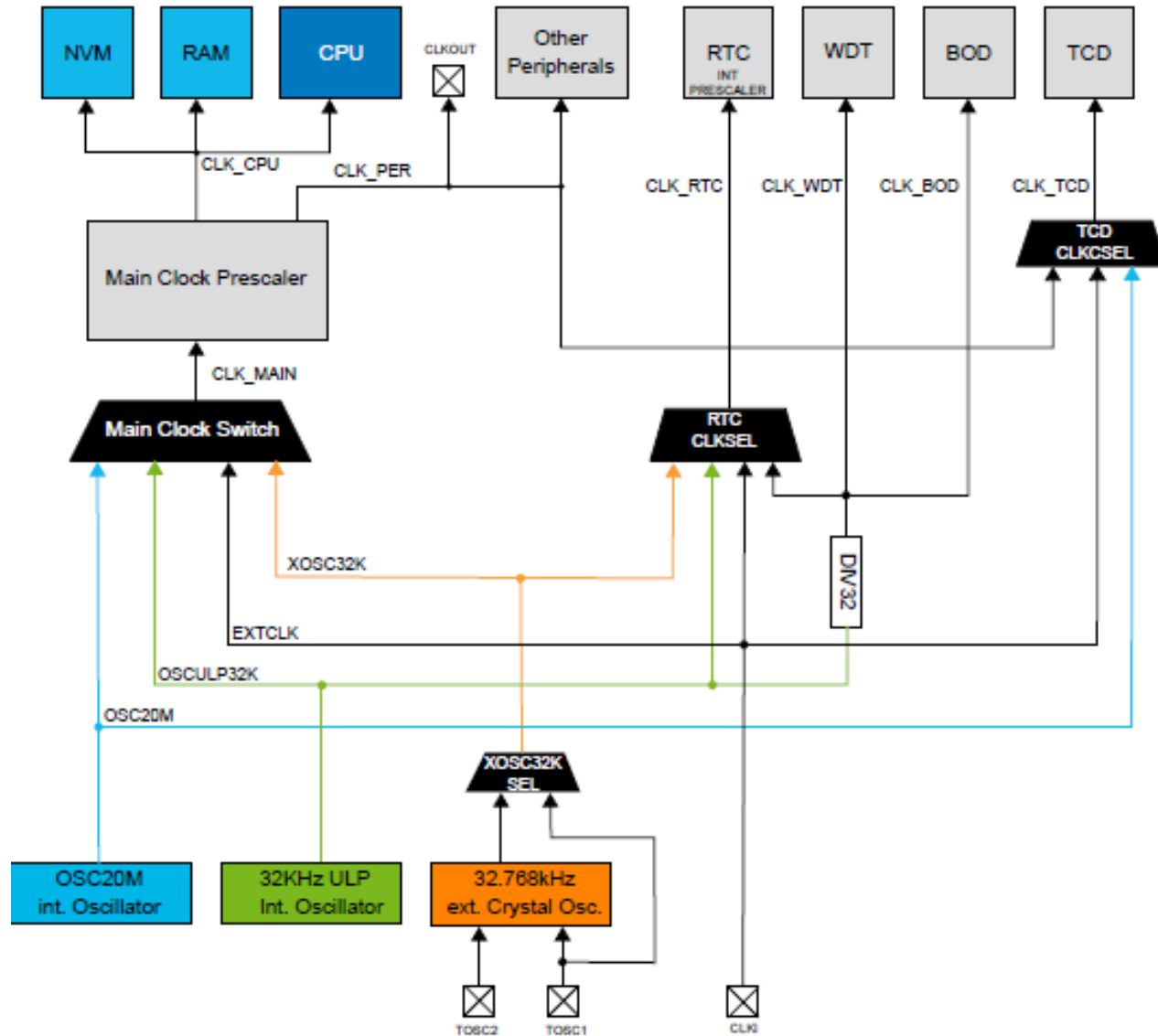
- Default klokken
- Forhånds prescalet med en faktor på 6.  
 $20\text{MHz}/6 = 3333333$

## 32Khz klokken

- Low power klokken
- For treg til å kjøre visse funksjoner

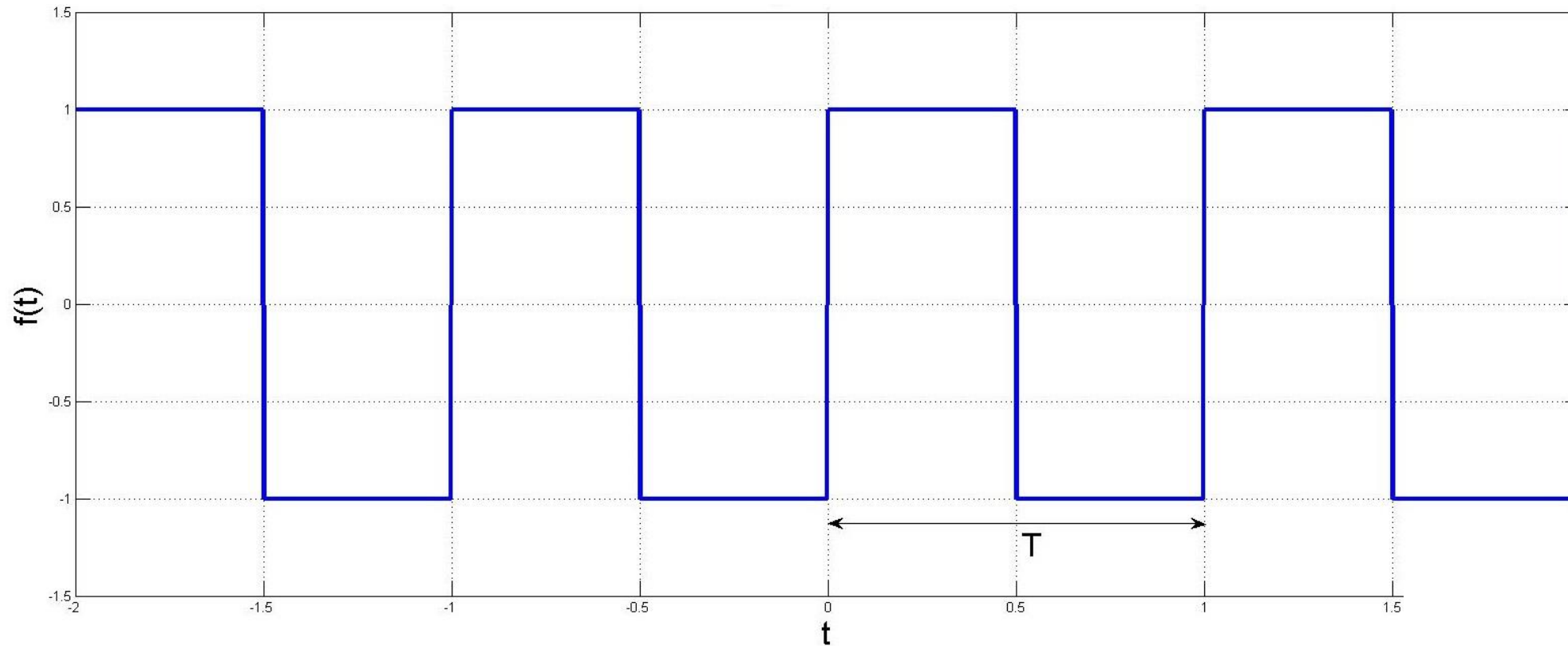
## 32.769Khz klokken

- RTC: Real time klokke
- Gir fine runde tall  $32768/32 = 1024$
- Krystall





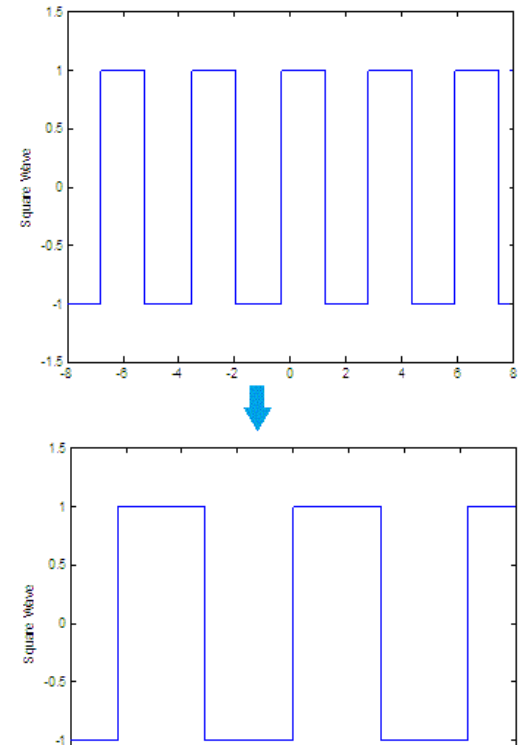
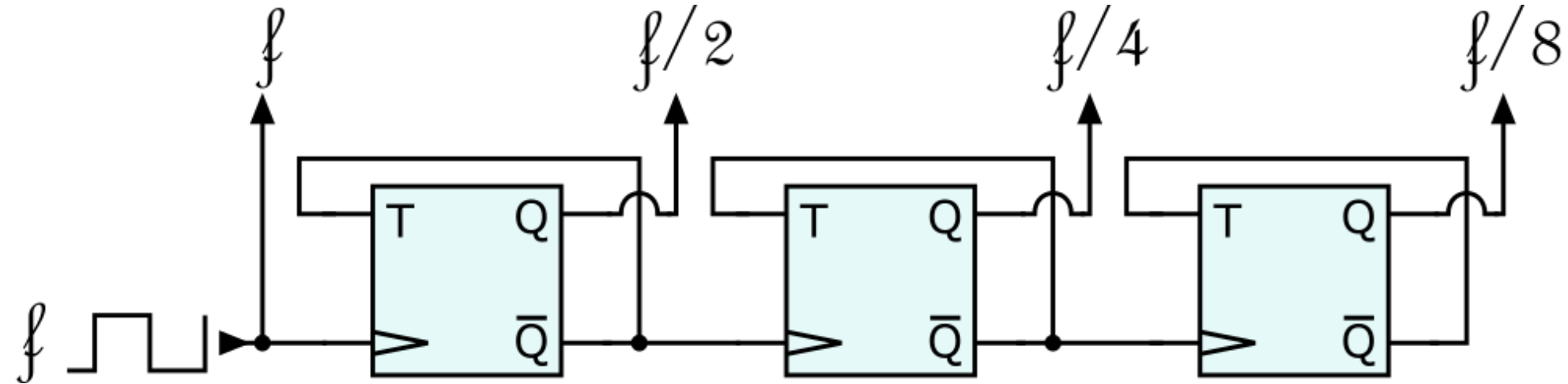
# Bruk av klokkenpulsen



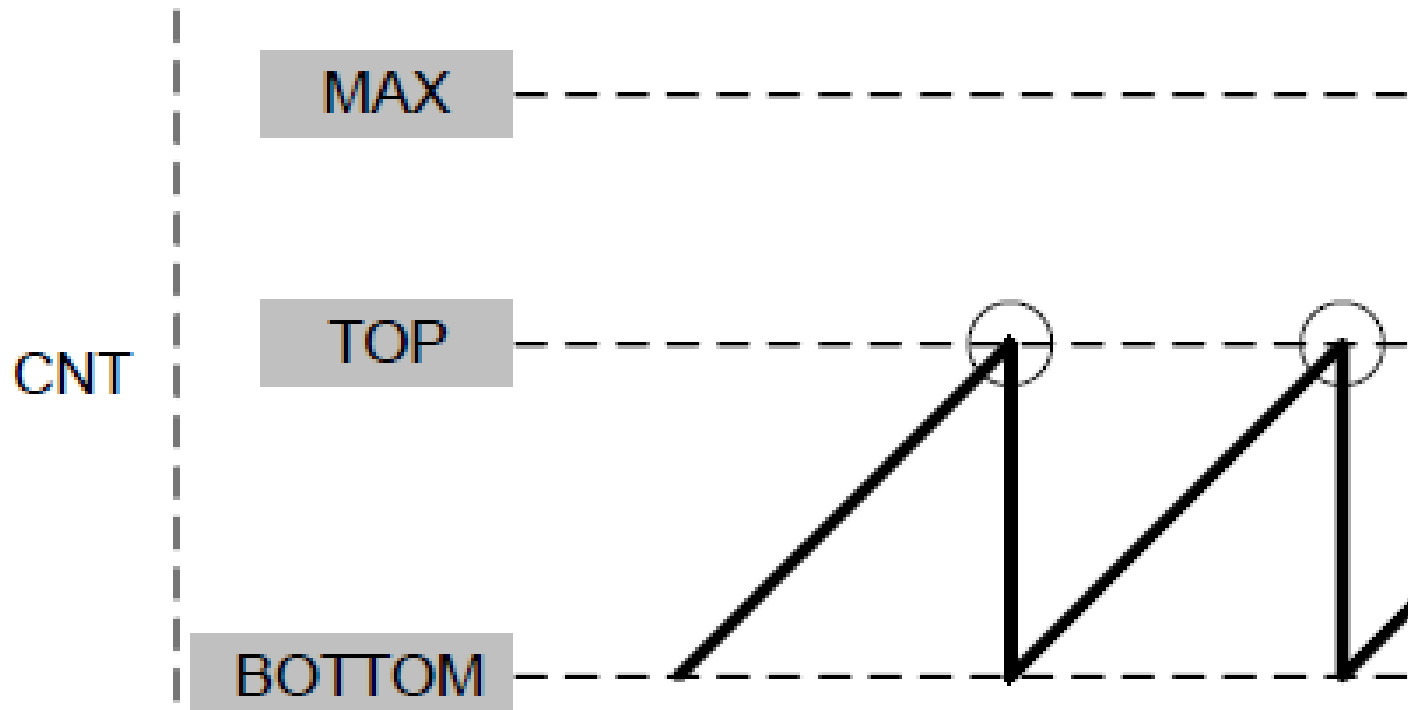
$$f = \frac{1}{T}$$

Når vi ønsker  
nøyaktige  
operasjoner bruker  
vi en klokke.  
Denne er ofte for  
rask å må senkes

# Prescaling: «oversetter» klokkehastigheten til en hastighet vi kan jobbe med.



# Timer:



Desto høyere TOP verdien er desto lengere er det mellom avbruddene

$$16\text{bit} \rightarrow 2^{16}-1$$

$$2^{15} = 65,536$$

$$\text{Max} = 65,536$$

$$\text{Min} = 0$$

Hvert steg tar  
*Klokkehastigheten*

*Prescaleverdien*

# Få avbruddet på 1 milisekund

---

$$\frac{3333333\text{hz}}{256} = 13020.83\text{hz}, \frac{3333333\text{hz}}{128} = 26041.66\text{hz}$$

$$T = \frac{1}{f} = \frac{1}{13020.83\text{hz}} = 0.0768\text{ms}$$

$$0.0768\text{ms} * 13 = 0.9984\text{ms}$$

$$\text{avbruddinterval} = \frac{\text{prescaleverdi} * \text{TOPverdi}}{\text{klokkehastighet}}$$

$$\frac{\text{Klokkehastighet}}{\text{Prescaleverdi}}$$

$$= \text{nyfrekvens}$$

$$\text{nyperiode} * \text{TOPverdi} \\ = \text{avbruddinterval}$$

# PWM: Pulse Width Modulation

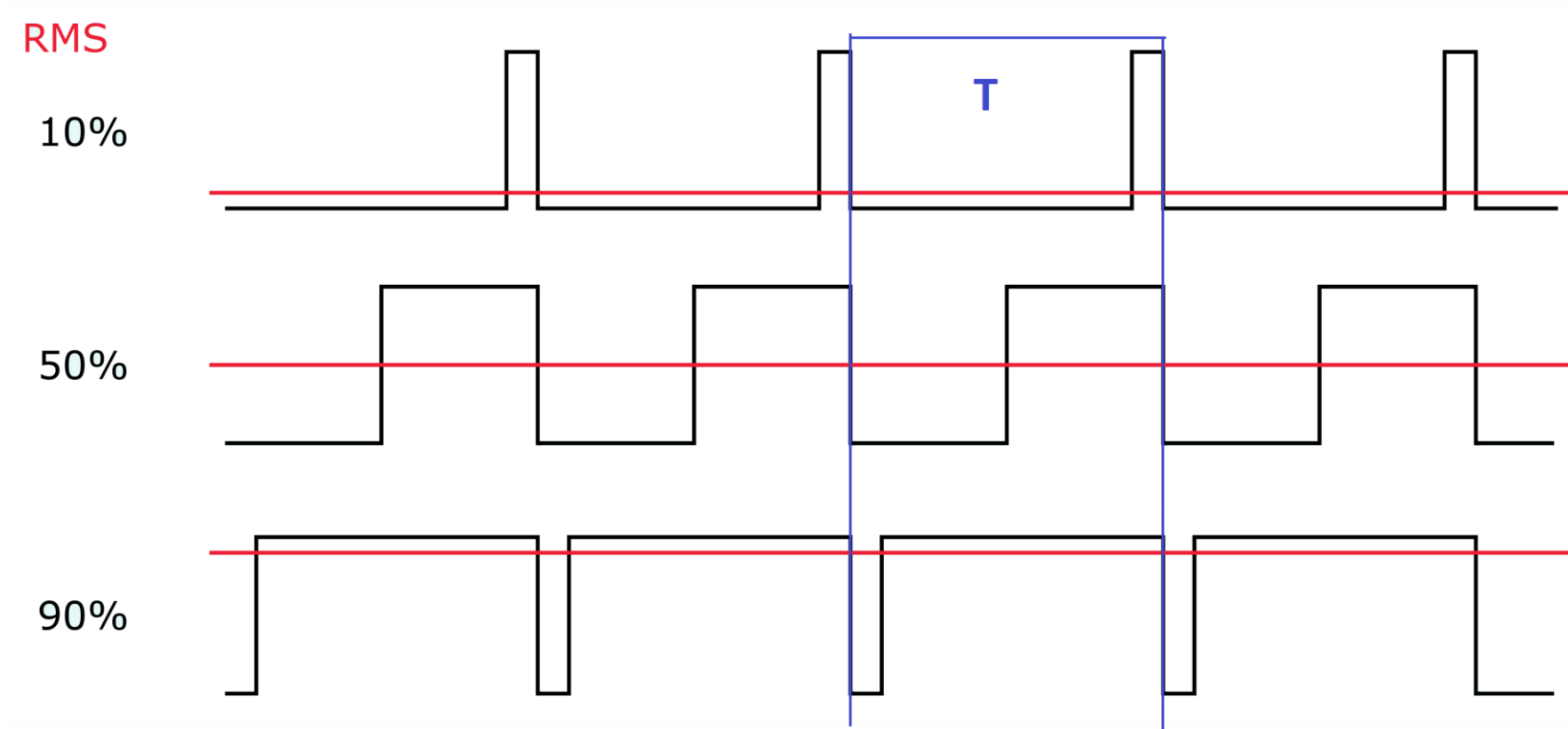
RMS

10%

T

50%

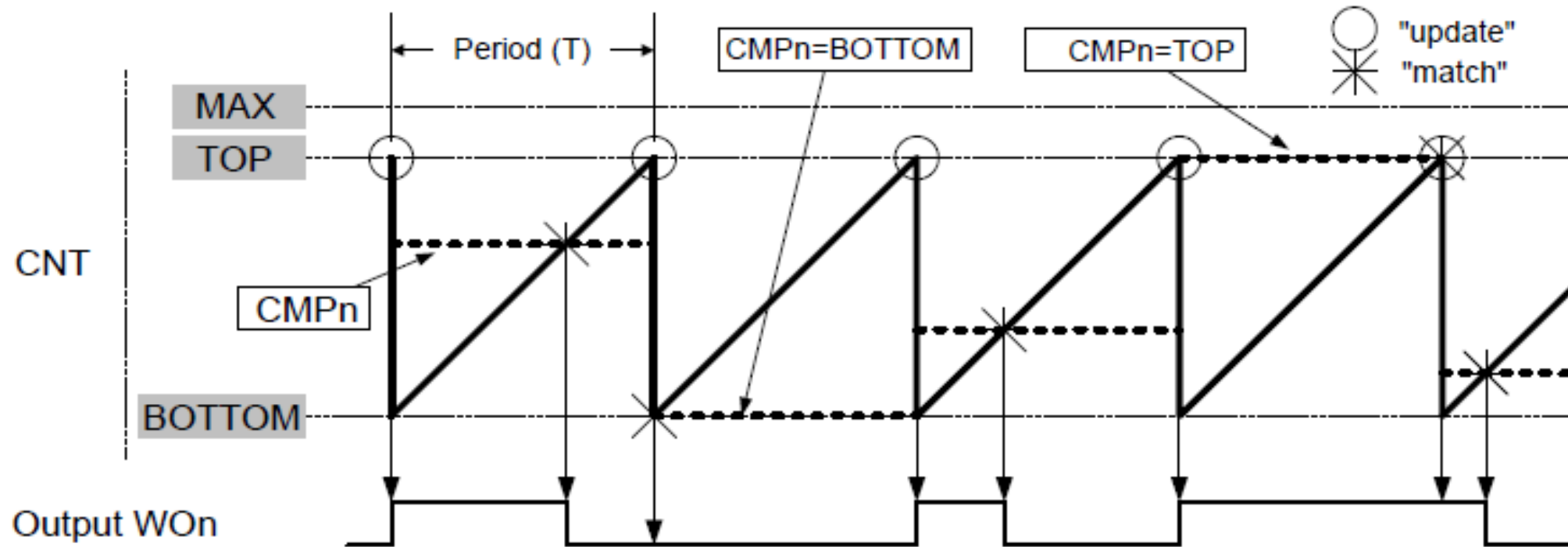
90%



# Kontrollere duty-cycle

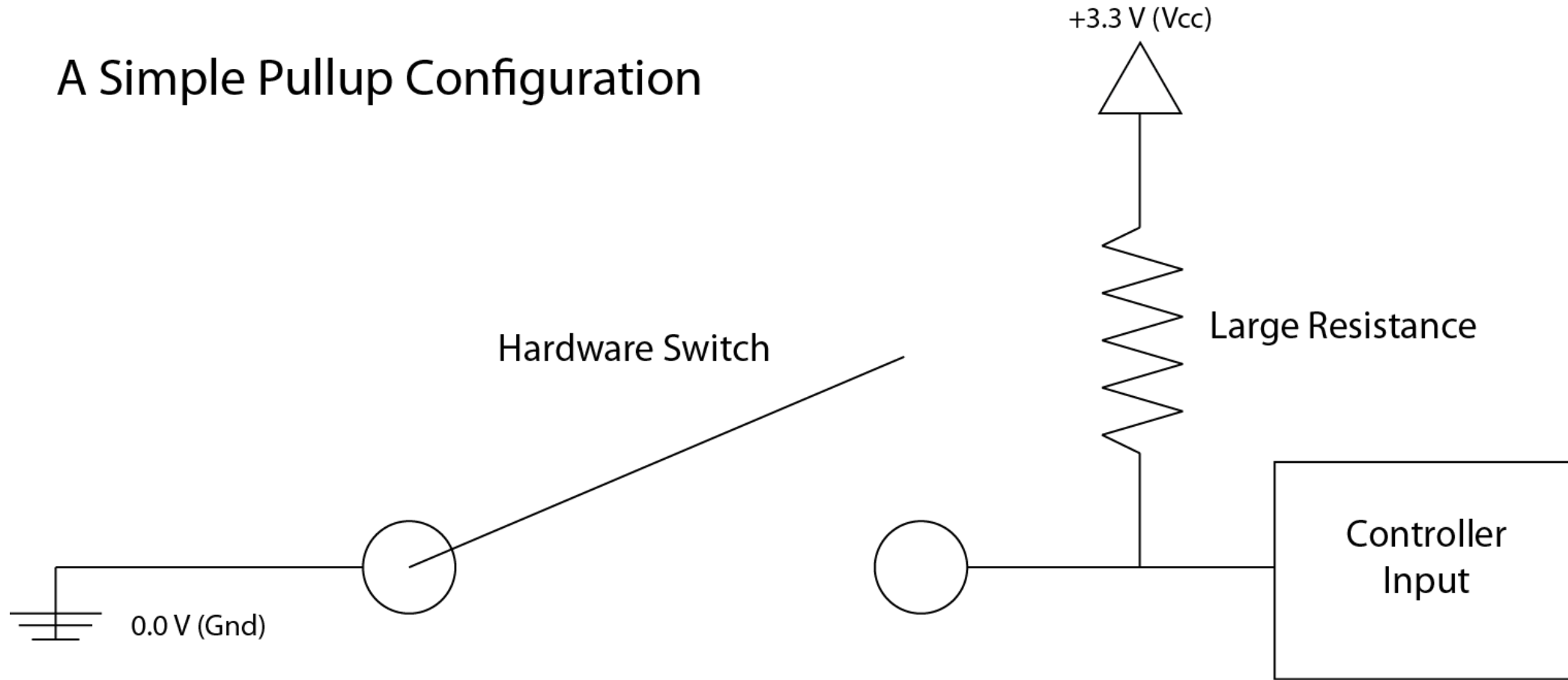
$$f_{\text{PWM\_SS}} = \frac{f_{\text{CLK\_PER}}}{N(\text{PER}+1)} \quad \text{Duty cycle} = \left(1 - \frac{\text{CMPn}}{2^{15}}\right) * 100$$

Figure 20-10. Single-Slope Pulse Width Modulation



# Pull-up (og pull-down)

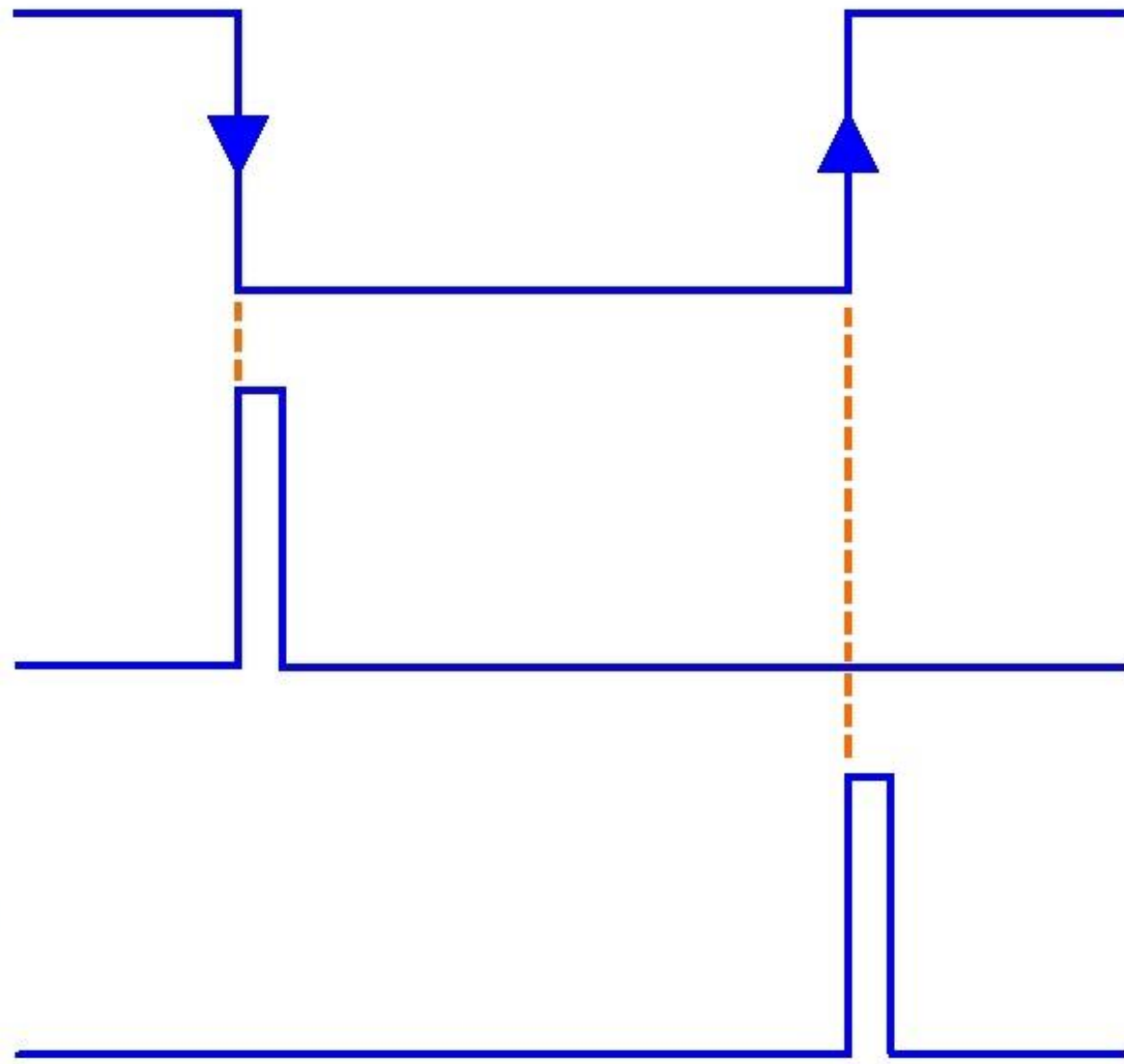
## A Simple Pullup Configuration



**Pulse  
Input**

**Falling  
Edge**

**Rising  
Edge**



[www.electronics-micros.com](http://www.electronics-micros.com)

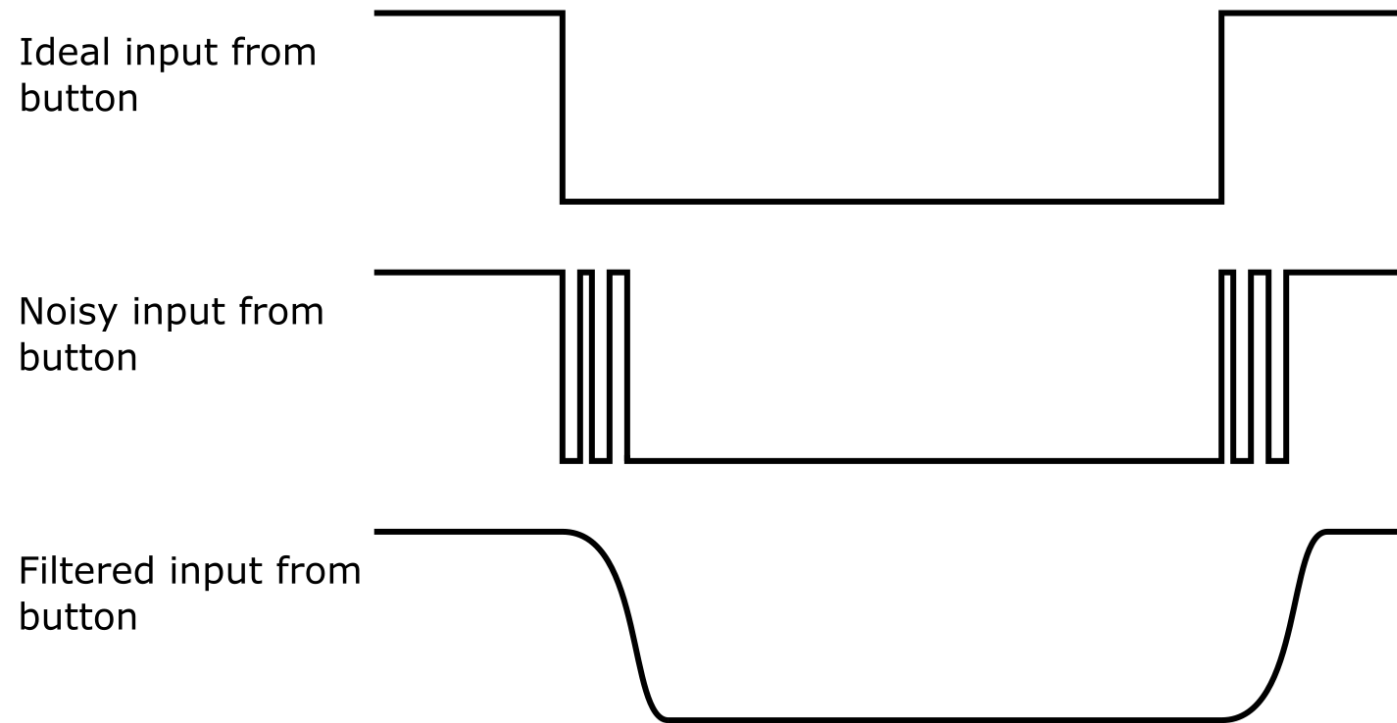
# Knapp falling

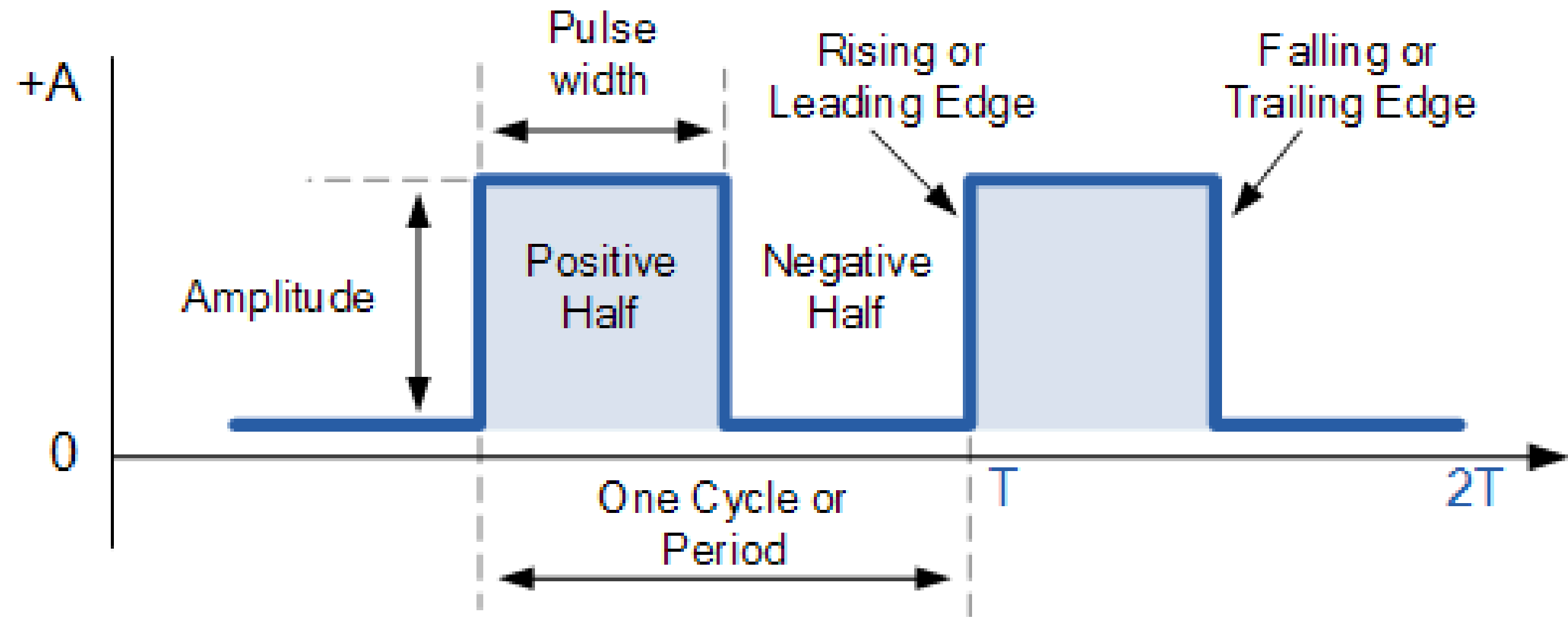
---



# Debounce

---





# Tid for datablad!

---