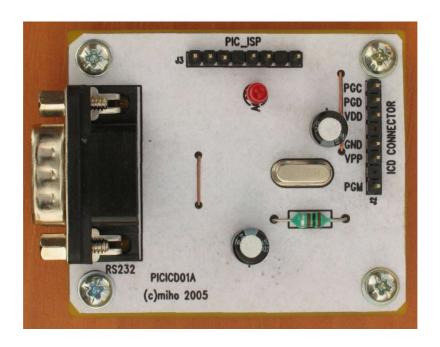


# In Circuit Debugger pro procesory PIC

Milan Horkel

Modul PICICD je jednoduchý programátor a ICD pro procesory PIC firmy MICROCHIP. Modul je kompatibilní s MPLAB™ ICD firmy MICROCHIP a je jej také možno použít s překladačem PCW firmy CCS. Umožňuje programování zapájených procesorů PIC, krokování programů, nastavování BreakPointu a čtení a zápis z a do vnitřních pamětí laděného procesoru PIC.



## 1. Technické údaje

Parametr	Hodnota	Poznámka
Napájení	2.0 až 5.5V	Napájí se z cílového systému
Spotřeba	Max. cca50mA	
Interface	RS232 (9600Bd až 115200Bd)	Kabel 1:1 samice DB9
Kompatibilita	MPLAB™ ICD	MPLAB 5.x (řada PIC16F) CCS PCW 3.x (řada PIC16F a PIC18F)
Rozměry	65x50x20mm	Výška nad nosnou deskou



## 2. Popis konstrukce

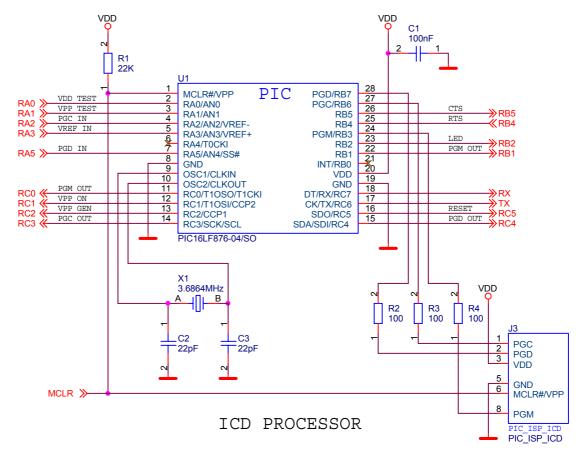
### 2.1. Úvodem

Konstrukce modulu přímo vychází z MPLAB™ ICD firmy MICROCHIP tak, jak je popsán v dokumentu DS51184 a s dodatkem v dokumentu ETN#21. Podle informací nalezených na WWW má původní konstrukce potíže s generováním programovacího napětí, proto byla tato část poněkud modifikována tak, aby bylo zajištěno správné programovací napětí v plném rozmezí dovolených napájecích napětí.

### 2.2. Zapojení modulu

Modul ICD je napájen z cílového systému (prostřednictvím ISP konektoru). Napájecí napětí může být v rozsahu 2V až 5V. Programovací napětí si ICD vyrábí sám pomocí měniče.

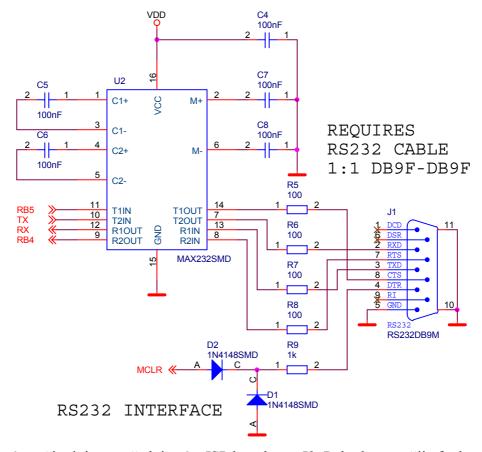
Základem ICD je procesor U1 PIC16LF876, který komunikuje s počítačem PC prostřednictvím sériové linky a řídí obvody pro programování procesorů prostřednictvím ISP konektoru. Samotný procesor se poprvé programuje prostřednictvím jeho ISP konektoru J3, další přeprogramování si již procesor provádí sám. Může se ale stát, že si uživatel nahraje do procesoru nesprávný firmware a pak je třeba použít opět vnějšího programátoru na naprogramování.



### PICICD01A



Komunikace s počítačem PC zajišťuje obvod U2 MAX232, který převádí napěťové úrovně mezi TTL a RS232. Pokud se provozuje ICD s napájecím napětím menším než asi 4V je třeba ověřit maximální komunikační rychlost, která ještě bude správně pracovat. Za příznivých podmínek může fungovat rychlost 115200Bd i při napájecím napětí 2V.



Cílové zařízení se připojuje prostřednictvím ISP konektoru J2. Pokud se použije funkce monitoru použije se i vývod označený PGM, jinak může zůstat volný. ICD je z cílového systému napájen. Zenerova dioda D10 je ochrana před přepětím a přepólováním.

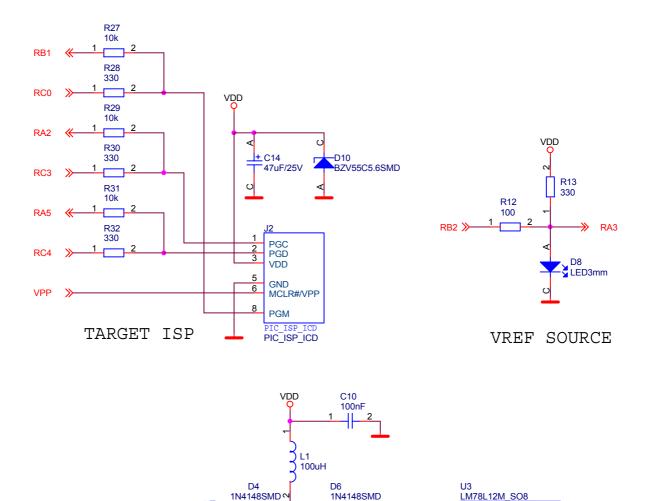
LED dioda D8 slouží současně jako indikační a jako zdroj referenčního napětí pro hrubé měření napájecího napětí. Přesnost je pochybná ale programové vybavení s tímto řešením počítá.

Zdroj programovacího napětí získává napětí v měniči s tranzistorem Q1, který je řízen z PWM výstupu procesoru U1. Obvod měniče byl *modifikován* tak, aby poskytoval stabilní napětí +16V v plném rozmezí napájení ICD. Byla zmenšena indukčnost cívky L1 čímž byl zvýšen výkon měniče. Byla doplněna zpětná vazba Zenerovou diodou D4/D3 mezi kolektor a bázi tranzistoru, tím je omezeno generované napětí měniče právě na +16V. <u>Dále byla změněna vazba báze tranzistoru Q1 s procesorem na střídavou vazbu aby nemohlo dojít k fatálnímu stavu zaseknutí procesoru U1 v okamžiku, kdy je na PWM výstupu stav H (pak by byl Q1 sepnutý a zkratoval by napájení a procesor by nebyl schopen provést RESET a mohl by Q1 nebo L1 shořet).</u>

Za měničem následuje standardní lineární stabilizátor s U3 podepřený diodou D7 tak, aby výsledné napětí za stabilizátorem bylo cca. +12.7V.

100nF





POWER SOURCE

**0**1

BC817-25SMD

Posledním obvodem je obvod pro spínání programovacího napětí a aktivaci signálu RESET. Tranzistory Q2 a Q3 spínají VPP (cca. +12.7V) a tranzistor Q4 aktivuje RESET. Odpory R18 a R21 jsou ochranné, odpor R22 a dioda D9 zajišťují stav H na vývodu #MCLR cílového systému.

<u>+</u> C11

47uF/25V

IN

C12

7097

-1N4148SMD

OUT

C13

100nF

Odporový dělič R23/R24 slouží k měření (kontrole) velikost napětí VPP.

BZV55C16SMD

**J**D5

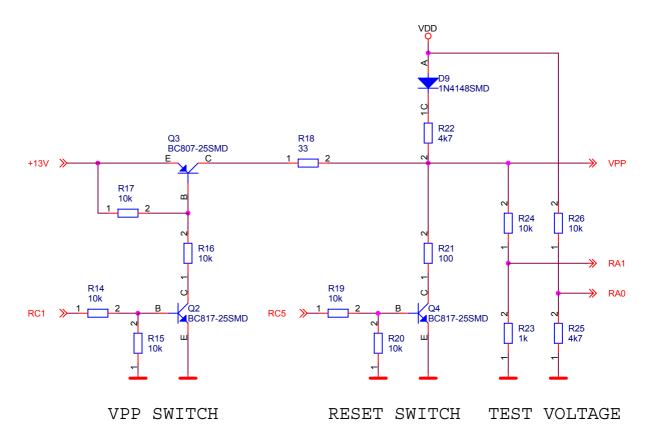
BAT48SMD

R11

10k

Odporový dělič R25/R26 slouží k měření napájecího napětí.





### 2.3. Mechanická konstrukce

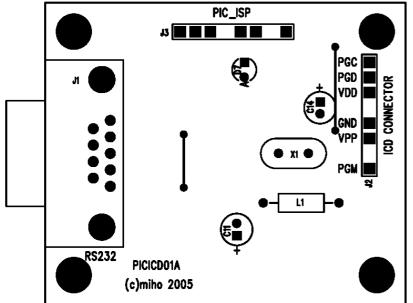
Modul je proveden standardním způsobem. V rozích má šrouby a sloupky pro připevnění na nosnou desku.

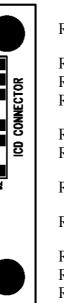


## 3. Osazení a oživení

#### 3.1. Osazení

Dioda D5 byla do zapojení přidána dodatečně a nejsou pro ni plošky na plošném spoji. Snadno se vejde vedle R11.





Odpory SMD

R18 33 R2, R3, R4, R5, R6, R7, R8, R12, 100 R21 R13, R28, R30, 330 R32 R9, R10, R23 1k 4k7 R22, R25 R11, R14,R15, R16, R17, R19, 10k R20, R24, R26,

R27, R29, R31 R1 22K

Kondenzátory keramické SMD

C2, C3 22pF

C1, C4, C5, C6, C7, C8, C9, C10, 100nF C12, C13

Kondenzátory elektrolytické drátové

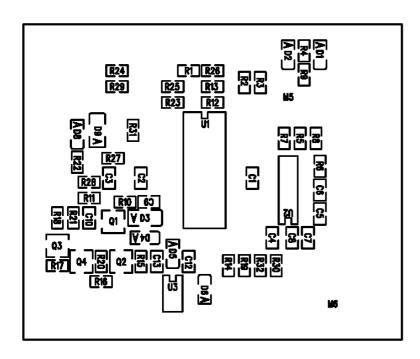
C11, C14 47uF/25V

Tlumivky axiální

L1 330uH

*Krystaly* 

X1 3.6864MHz



# PICICD01A



#### Diody SMD

D1, D2, D4, D6,

1N4148SMD

D7, D9

BAT48SMD

D10

D5

BZV55C5.6SMD

D3

BZV55C16SMD

Diody LED

D8

LED3mm

Tranzistory SMD

Q1, Q2, Q4

BC817-25SMD

Q3

BC807-25SMD

Integrované obvody

U1

PIC16LF876-04/SO

U2

MAX232SMD

U3

LM78L12M SO8

Mechanické součástky

J1

RS232DB9M

J2, J3

JUMP 8

### PICICD01A



### 3.2. Oživení

Do procesoru U1 je třeba naprogramovat nějaký vhodný firmware. Vhodnými kandidáty jsou firmwary jednak firmy MICROCHIP (z balíku MPLAB verze 5.x) a dále firmy CCS (z balíku překladače PCW nebo ICS). Je třeba dát pozor na to, který firmware použít. Tento hardware je kompatibilní s ICD firmy MICROCHIP a má procesor PIC16LF876 a krystal 3.6864MHz.

Kabel RS232 je zapojen 1:1 (tedy odpovídající si piny jsou spojeny, není to křížený kabel).

#### 3.2.1. Oživení pro MICROCHIP MPLAB

Do procesoru U1 se externím programátorem naprogramuje firmware ze souboru MPL876.HEX z instalačního adresáře balíku MICROCHIP MPLAB verze 5.x. Firmware umožňuje komunikaci jen rychlostí 19200Bd a 57600Bd.

#### 3.2.2. Oživení pro CCS PCW

Nejsnazší je naprogramovat do U1 externím programátorem zavaděč, který se nachází v instalačním adresáři překladače PCW (stačí i demoverze) v souboru BOOLOAD.HEX. Pak je již ICD funkční a při prvním použití v programu PCW nám program nabídne provedení aktualizaca firmwaru. K aktualizaci již není potřeba externí programátor. Místo zavaděče může být naprogramován i firmware pro MPLAB.

Při aktualizaci vybereme variantu MICROCHIP MPLAB ICD a variantu firmwaru pro programování požadované řady procesorů PIC (PIC16F a PIC18F mají samostatné varianty firmwaru).

V případě potřeby je možné nahrát do ICD firmware pro MPLAB<sup>TM</sup> ICD (soubor MPL876.HEX z instalačního adresáře balíku MPLAB verze 5.x). Poku

Pokud do ICD nahrajeme chybnou verzi firmwaru (například firmware pro jinou frekvenci krystalu) nezbývá než opět použít externí programátor a přehrát firmware U1 z vnějšku.

Po výměně krystalu je možné použít i firmware pro kmitočet 20MHz ale pak ICD nebude pracovat při sníženém napájecím napětí. Pak nahráváme firmware pro ICD-S pro 20MHz.

#### 3.2.3. Kontrola

Po naprogramování firmwaru je vhodné zkontrolovat funkčnost ICD s reálným procesorem a aplikací.

Závěrem je vhodné zkontrolovat, zda měnič vyrábí správné programovací napětí. Kontroluje se napětí na vodiči +16V zda má +16V. Toto napětí se negeneruje trvale ale generuje se například během programování.



## 4. Programové vybavení

Programové vybavení za nás napsaly firmy MICROCHIP a CCS. Jedná se o balíky MICROCHIP MPLAB verze 5.x (starší verze, volná verze) a překladač jazyka C firmy CCS PCW (a program pro programování procesorů CCS ICD-S, komerční program, ICD funguje i v demoverzi).

Podpora ICD je k dispozici jen u novějších procesorů PIC. HW podpora ICD zahrnuje hardware, který umožňuje provádět tyto ladící zásahy:

- Krokovat program po instrukcích
- Spustit program s nastavenou jednou zarážkou (BreakPoint registr je jen 1)
- Zastavit běžící program

Vše ostatní již zajišťuje kousek programu, který se musí přidat k cílové aplikaci (zabere pár buněk paměti RAM, řádově dvě stovky instrukcí a jednu úroveň zásobníku). Přidání správného obslužného programu do aplikace zajišťuje software sám (volbou aktivace ICD). Na první adrese programu musí být instrukce NOP.

Hardwarová podpora ICD procesorů PIC16F je popsána v dokumentu MICROCHIP DS51241.

## 5. Chyby a náměty

Dioda D5 byla do zapojení přidána dodatečně a nejsou pro ni plošky na plošném spoji.

Na plošném spoji by se hodil napájecí hřebínek.

Kabel RS232 by byl šikovnější, kdyby byl křížený (null-modem) protože takový kabel je nejběžnější a nejužitečnější.