

Anleitung für den PIC Simulator PicSimu

Version: 0.48 Stand: 13.04.2021

© Copyright Stefan Lehmann

Inhaltsverzeichnis

1.	Neu in aktueller Version.	3
2.	Installieren der Software	4
3.	Starten der Software	4
4.	Bedieneroberfäche	5
	4.1. Datenspeicher.	5
	4.2. Ports	6
	4.3. LCD	6
	4.4. Siebensegmentanzeigen	6
	4.5. Schiebeschalter	7
	4.6. Taster	7
	4.7. LED Array	7
	4.8. Funktionsgenerator	8
	4.9. SPI- I ² C-Bausteine	9
	4.10. Seriell (TTL) Generator	9
	4.11. DCF-Generator	9
	4.12. Steuerpult	10
	4.13. Listingfeld	11
5.	Einstellungen	12
	5.1. LED Array	12
	5.2. Schiebeschalter	12
	5.3. Taster	13
	5.4. Siebensegmentanzeigen	13
	5.5. LCD	14
	5.6. Funktionsgenerator	15
6.	Simulation	
	6.1. Allgemeines	15
	6.2. Beispiel 1:	15
	6.3. Beispiel 2:	18

1. Neu in aktueller Version

Versionsnummer	Datum	Beschreibung
0.48	12.04.2021	 2 Fehlerkorrekturen: 1. Bei den Return-Befehlen wurde das PCL-Register u.U. nicht richtig angezeigt. 2. Beim arithm. und logischen Zugriff auf PCL wurde das PCLATH-Register nicht berücksichtigt. NEU: Anzeige "Stackpointer" hinzugefügt.
0.47	19.05.2020	Watchdog implementiert, Fehler beim Timer0 mit Vorteiler beseitigt.
0.45	13.11.2013	Die Taster S51, S52 und S33 sind nun verwendbar, wobei z.Z. nur die rastende Arbeitsweise funktioniert
0.44	05.11.2013	Das Einstellfenster für den Funktionsgenerator wird nun richtig dargestellt. Fehlt beim Dateinamen, der als Parameter dem Programm mitgegeben wird, die Extension, wird mit .LST ergänzt.
0.43	03.11.2013	Der Simulator lässt sich mit dem Dateinamen (incl. Pfad) als Parameter starten.

2. Installieren der Software

Das Installieren von PicSimu gestaltet sich recht einfach. Einfach die Dateien aus der ZIP-Datei in ein neues Verzeichnis, z.B. *C:\PicSimulator* kopieren. Dann eine Verknüpfung mit *picsimul.exe* auf den Desktop legen. Dazu markieren Sie die Datei *picsimul.exe* und drücken die rechte Maustaste. Es öffnet sich ein Untermenü auf dem Sie den Punkt *Verknüpfung erstellen* anklicken. Die neu entstandene Verknüpfungsdatei heißt *Verknüpfung mit picsimul.exe* und wird mit der Maus auf den Desktop verschoben.

Das Programm verändert keinerlei systemeigene Verwaltungsdateien. Somit ist auch ein absolut vollständige Entfernung des Programms möglich. Es genügt dabei einfach den entspechenden Ordner zu löschen.

3. Starten der Software

Einfach durch Doppelklick auf die Verknüpfung auf dem Desktop oder im Ordner auf die Datei *picsimul.exe*.

Wird der Simulator incl. dem Dateiname der zu simulierenden Datei gestartet, wird diese Datei automatisch vom Simulator geöffnet. Die Dateiangabe muss vollständig sein, also Verzeichnis und Dateiname.

Falls der Dateiname keine Extension beinhaltet, wird automatisch ein .lst angehängt.

Beispiele

picsimu1.exe testprog1.lst	falls sich das Programm im Verzeichnis des Simulators befindet
picsimu1.exe c:\pic\testprog1.lst	in diesem Fall befindet sich das zu simulierende Programm im Verzeichnis c:\pic
picsimu1.exe testprog1	hat die gleiche Wirkung wie das erste Beispiel, weil .lst automatisch angehängt wird, falls die Extension fehlt.

4. Bedieneroberfäche

Nach dem Start erscheint folgende Oberfläche:

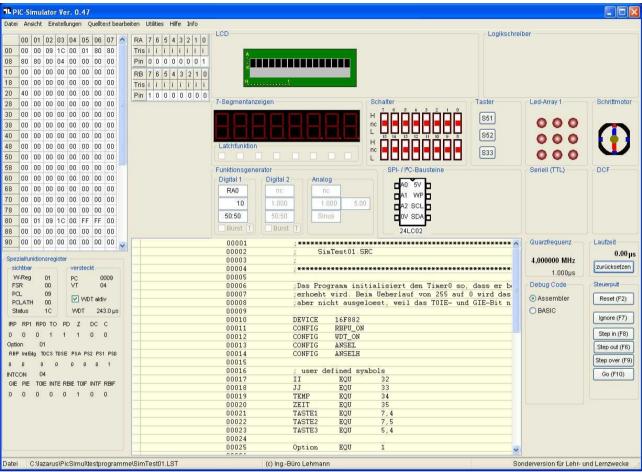


Abbildung 1: Die Oberfläche von PicSimu

Die Oberfläche kann an die Bildschirmgröße angepasst werden (Ansicht - Bildschirm)

4.1. Datenspeicher

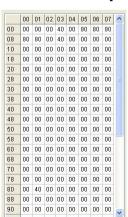


Abbildung 3: Datenfeld

Links oben ist der Datenspeicher des PICs dargestellt. Die Werte werden als Hex-Zahlen angezeigt. Für wichtige Register, bei denen die einzelnen Bits eine wichtige Rolle spielen, ist das darunterliegende Feld *Spezialfunktionsregister* vorgesehen. Hier können bei der Bitdarstellung die einzelnen Bits durch einen Mausklick (linke Maustaste) invertiert werden.



Abbildung 2: SF-Register

4.2. Ports

Neben dem Datenspeicher sind die Ports mit dem Signalpegel und dem jeweiligen Tris-Wert abgebildet. Die Signalpegel können ebenfalls mit der Maus invertiert werden. Die Information, ob der jeweilige Pin als Ein- oder Ausgang arbeitet, wird durch ein i für Input und o für Output gekennzeichnet.

WICHTIG!!!

In dieser Darstellung wird nur dann ein Ausgangssignal richtig angezeigt, wenn der entsprechende Pin auch als Ausgang definiert wurde (TRIS). Das Umschalten mit der Maus funktioniert aber ungeachtet dem TRIS-Register

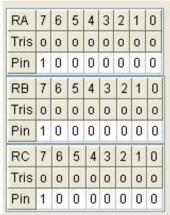


Abbildung 4: Port RA, RB und RC

4.3. LCD

Die LCD lässt sich in ihrer Darstellungsform variieren. So sind neben der geläufigen 2 x 16 Anzeige auch Größen zwischen 1 x 8 und 4 x 20 bzw. 2 x 40 möglich. Die Änderung führt man über den Menüpunkt *Einstellungen* und *LCD* aus. Neben dem Darstellungsformat werden hier auch die Signale entsprechend zugeordnet.

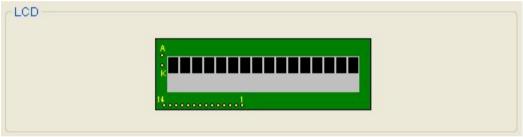


Abbildung 5: LCD mit 2 Zeilen à 16 Zeichen

Es ist eine völlig freie Zuordnung möglich. Aktuell kann die Anzeige nur im 4-Bit-Modus betrieben werden

Der Logikschreiber ist z.Z. noch nicht implementiert. Seine Funktion entspricht in etwa dem eines Logikanalysators dessen Takt genau dem Befehlstakt des PIC entspricht.

4.4. Siebensegmentanzeigen

Es können bis zu 8 Siebensegmentanzeigen angesteuert werden. Ob es Anzeigen mit gemeinsamer Anode bzw. Kathode, oder ob den Anzeigen Latchbausteine vorgeschaltet sind, welche Farbe die Anzeigen haben und welches Segment an welchem Pin angeschlossen ist, all das lässt sich einstellen.

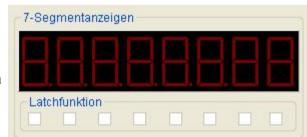


Abbildung 6: 8 Siebensegmente

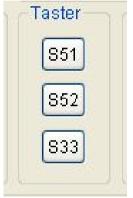
4.5. Schiebeschalter



Abbildung 7: Schiebeschalter

Als mögliche manuelle Eingabe dienen, neben der direkten Pegeländerung im Portfeld, auch 16 frei zuordenbar Schiebeschalter. Diese Schalter haben drei Stellungen: Neutral in der Mitte, oben positiver und unten negativer Pegel.

4.6. Taster



Die Taster können als rastende und nicht rastende Typen definiert werden. Zur Zeit ist nur die rastende Form möglich. Ein gedrückter Taster erkennt man an der fett gedruckten Beschriftung.

Abbildung 8: Taster

4.7. LED Array

Die neun LEDs sind ebenfalls beliebig frei den einzelnen Pins zuordenbar. Auch kann jeder einzelnen LED eine Farbe zugeteilt werden.

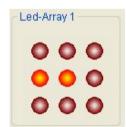


Abbildung 9: 9 LEDs

4.8. Funktionsgenerator

Der Funktionsgenerator, z.Z. nur Kanal 1 aktiv, erzeugt Rechtecksignale unterschiedlicher Frequenz und Tastverhältnis. Ein Burstmodus ist z.Z. noch nicht implementiert. Zu beachten ist, dass dieser Generator sofort beim Start des Programms Signale an den entsprechenden Pin anlegt. Um den Generator abzuschalten, muss im Pin-Feld ein *nc* eingetragen werden. Die Berechnung der Frequenz bzw. der Periodendauer und des Tastverhältnisses hängen von der eingestellten Quarzfrequenz ab.

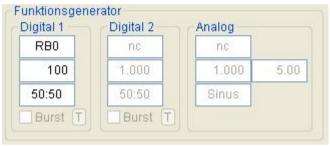


Abbildung 10: Funktionsgenerator

4.9. SPI- I²C-Bausteine

Z.Z noch nicht implementiert!!

Diverse SPI- und I²C-Bausteine können angeschlossen werden. Damit können Softwareroutinen für diese Datenprotokolle getestet werden.



Abbildung 11: SPI- und I²C-Bausteine

4.10. Seriell (TTL) Generator

Z.Z noch nicht implementiert!!

Mit dem Seriell (TTL) Generator können Daten seriell gemäß RS232 oder RS422 an einen Pin angelegt werden. Diese Signale entsprechen denen nach dem Pegelwandler. Der Ruhepegel entspricht somit H-Pegel, das Startbit wird durch einen L-Pegel repräsentiert. Es ist ein String bis max. 20 Zeichen definierbar. Auch die nicht sichtbaren Zeichen wie CR, LF, STX, ETX etc können in diesen String aufgenommen werden. Die Baudrate und die Bitzahl sind ebenfalls einstellbar. Der Start der Übertragung erfolgt durch den START-Knopf.



Abbildung 12: serielle Übertragung

4.11. DCF-Generator

Z.Z noch nicht implementiert!!

DCF erzeugt DCF konforme Signale. Da diese aber sehr langsam sind (max. 1 Wechsel pro Sekunde) kann man die 10- oder 100-fache Geschwindigkeit einstellen um die Simulation einigermaßen erträglich zu gestalten. Natürlich muss man das das Timing des Assemblerprogramms entsprechend anpassen.



Abbildung 13 DCF-Sender

4.12. Steuerpult

Steuerpult

Reset (F2)

Ignore (F7)

Step in (F8)

Step out (F6)

Step over (F9)

Go (F10)

Das Steuerpult übernimmt die Steuerung des Simulationsvorgangs. Es stehen verschiedene Schritte zur Verfügung. Die Funktionen sind auch auf die Funktionstasten (Shortcut) gelegt.

Reset (F2) versetzt den PIC in den Startzustand (Power-On-Reset). Dabei wird der Programmzähler auf 0 und diverse Register im Bereich des SFR auf Defaultwerte gesetzt.

Ignore (F7) dient zum Überspringen eines Befehls. Dabei wird nichts, außer dem Programmzähler geändert. Dies ist vor allem dann interessant, wenn es sich um einen falschen Befehl handelt oder aber bei einem Unterprogramm, das zu lange dauern würde bzw. das bereits getestet wurde.

Step in (F8) führt den nächsten Befehl aus.

Steuerpult
Step out (F6) führt aus einem Unterprogramm heraus. Es werden die Befehle nach

und nach abgeabreitet bis ein Rücksprungbefehl (RETLW, RETURN, RETFIE) auftaucht.

Step over (F9) setzt einen temporären Brakpoint auf den nachfolgenden Befehl und startet das Programm. So lassen sich die Unterprogramme schnell durchlaufen. Sobald der Breakpoint erreicht wird, stoppt die Simulation. Sollte das Programm in eine Endlosschleife laufen, kann man die Simulation durch Reset (F2) abbrechen.

Go (F10) startet das Programm bis entweder ein Breakpoint erreicht wird oder die Go-Taste erneut betätigt wird. Ein Reset (F2) ist auch möglich.

4.13. Listingfeld

Im Listingfeld wird das LST-File angezeigt. Die aktuelle Zeile ist grün markiert. In der ersten Spalte lassen sich mittels Mausklick beliebig viele Breakpoints stzen und auch wieder löschen. Die Anzeige der LST-Datei hat den Vorteil, dass hier alle für den Assemblerprogrammierer relevanten Informationen sichtbar sind. Dieser Simulator analysiert diese LST-Datei und leitet daraus die abzuarbeitenden Befehle ab. Deshalb sind an den Aufbau dieser Datei ganz bestimmte Bedingungen geknüpft. Der Parser erwartet die Informationen an ganz bestimmten Stellen.

	00020	ZEIT EQ	U 35	
	00021	TASTE1 EQ	υ 7, 4	
	00022	TASTE2 EQ	σ 7,5	
	00023	TASTE3 EQ	υ 5, 4	
	00024			
	00025	Option EQ	0 1	
	00026			
	00027			
	00028	org 0		
	00029			
0000 2804	00030 \$_COLD	goto \$_C	OTDX	
0001 0000	00031	nop		
0002 0000	00032	nop		
0003 0000	00033	nop		
	00034 \$_INTU	P		
	00035	; 10	vwf PUPOPW	
	00036	; sw	apf status, w	
	00037	; cl	rf status	
	00038	; 10	vwf PUPOPS	
	00039	; 10	vf FSR,▼	

Abbildung 15: Das Listingfeld mit Assemblerprogramm

Die ersten 4 Stellen sind die Adresse an der sich der Befehl im Programmspeicher befindet. Diese Adresse ist immer 4 Zeichen lang (16-Bit). Durch ein Leerzeichen getrennt folgt der eigentliche Befehl im Binärcode. Auch dieser umfasst immer 4 Zeichen. Es folgen 11 Leerzeichen und eine 5-stellige fortlaufende Zeilennummer. Nach weiteren 2 Leerzeichen folgt der Text aus dem Quellcode. Die Formatierung ab der Zeilennummer ist für den Simulator irrelevant.

5. Einstellungen

5.1. LED Array

Die 9 Leuchtdioden können beliebig den Pins des PICs zugeordnet werden. Dazu wird in den *Einstellungen* der Menüpunkt *LED Array* angewählt.



Abbildung 16: LED Array

Es öffnet sich das entsprechende Einstellungsfenster. Nun kann man jeder LED den gewünschten Portpin zuordnen. Dazu klickt man mit der rechten Maustaste auf das entsprechende Feld. Dabei öffnet sich ein weiteres Auswahlmenü aus

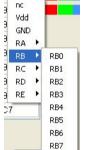


Abbildung 18

dem man den gewünschten Port und über ein weiteres Auswahlmenü den Pin auswählt.

Soll an der jeweiligen LED kein Pin angeschlossen sein, wählt man *nc* (not connect) aus.

Mit *Vdd* wird ein permanenter H-Pegel, mit *GND* ein permanenter L-Pegel angeschlossen.



Abbildung 17: LED - Pin Zuordnung

5.2. Schiebeschalter

Insgesamt stehen 16 Schiebeschalter zur Verfügung. Jedem kann ein beliebiger Pin zugeordnet werden. Außerdem kann man den Schaltern individuelle Namen geben, die als Hint beim Berühren mit dem Mauszeiger sichtbar werden.

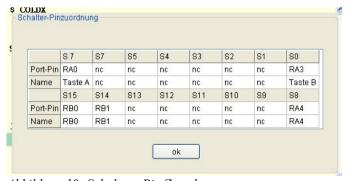


Abbildung 19: Schalter - Pin Zuordnung

5.3. Taster



Bei den Taster ist die Möglichkeit sie als nicht rastende Variante zu nutzen z.Z. nicht möglich.

5.4. Siebensegmentanzeigen

Die Siebensegmentanzeigen sind für den Multiplexbetrieb vorgesehen. D.h. alle a-, b-, c-, d-, e,, f und g-Segmente sind jeweils miteinander verbunden. Digitselekt entscheidet dann, an welcher Stelle das Segment leuchtet. Falls in einer Schaltung das Digiselekt über einen Transistor geführt wird, entsteht dadurch eine Invertierung die mit der Funktion *neg. Digitsel.* berücksichtigt werden kann. Auch kann zwischen Anzeigen mit gemeinsamer Anode oder Kathode unterschieden werden. Je nachdem müssen dann die Segmentinformationen invertiert an die Ports angelegt werden..

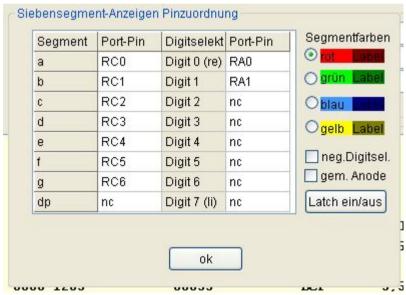


Abbildung 21: Siebensegment - Pin Zuordnung

Die Latchfunktion übernimmt die aktuellen Segmentinformationen wenn ein Digitselektsignal erzeugt wird und speichert diese. Damit verschwindet das typische Multiplex-Flimmern. Das ist vor allem dann wichtig, wenn die Anzeige-Refreshzyklen zu selten oder unregelmäßig kommen.

5.5. LCD

Die LCD-Ansteuerung ist aktuell auf den 4-Bit-Modus ausgelegt. Deshalb sind in Abbildung 22 die Anschlüsse D0 bis D3 fest auf *nc* (not connect) gelegt. Die LCD verhält sich in der Simulation genauso wie im Realen. Nur wenn die richtige Initialisierungssequenz abläuft, funktioniert die Anzeige. Lediglich die Eigeninitialisierung der LCD bleibt unberücksichtigt. Sie kann aber in der Praxis einige Probleme bereiten, wenn die LCD zu früh beschrieben wird.

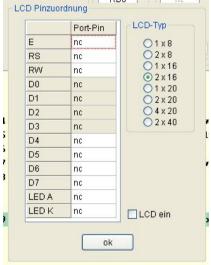


Abbildung 22: LCD Einstellungen

5.6. Funktionsgenerator

Zur Zeit kann nur Kanal 1 verwendet werden, obwohl an dieser Stelle auch bei den anderen Kanälen Einstellungen machbar sind. Auch der Burst-Modus ist zur Zeit nicht implementiert. Wichtig ist, dass die Frequenzangabe in kHz erfolgt. Um z.B. 50 Hz einzustellen, muss man 0.05 eingeben.

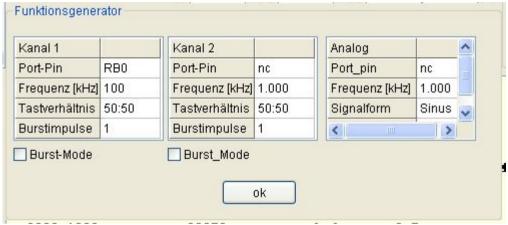


Abbildung 23: Einstellungen am Funktionsgenerator

Das Tastverhältnis kann in weiten Bereichen geändert werden. Es ist dem Bediener überlassen, hier sinnvolle Werte zu wählen. So macht bei 10 kHz ein Verhältnis von 1:1000 kaum Sinn, da der H-Anteil u.U. vom Programm nicht erfasst werden kann, weil die Zykluszeit (vom Quarz abhängig) zu groß ist.

6. Simulation

6.1. Allgemeines

Wie weiter oben bereits beschrieben, benötigt der Simulator PicSimu eine passende LST-Datei. Diese Datei kann aus einer Quelldatei (name.src) mittels Assembler iL_ASS16 erzeugt werden. Aus dieser LST-Datei liest der Simulator die Spalte mit dem Binärcode aus und ordnet die einzelnen Befehlen dann dem Programmspeicher zu. Beim Abarbeiten eines Befehls holt sich der Simulator aus dem Programmspeicher den, durch den Programmzähler adressierten, Befehl. Dieser wird in Befehlscode und Argumente zerlegt und dem Dekodierer übergeben. Dieser Dekoder analysiert den Befehlscode und ruft die entsprechende Funktion aus. Dort werden die Verknüpfungen durchgeführt und die Register aktualisiert. Danach erfolgt das Abarbeiten des nächsten Befehls, entweder automatisch oder Schritt-für-Schritt.

6.2. Beispiel 1:

Es wird die LST-Datei *SimTest01.LST* geladen. Nach dem Ladevorgang wird automatisch ein *Reset* (F8) erzeugt, so dass folgendes Bild sichtbar wird:

	00020	ZEIT E	20 35	
	00021	TASTE1 E	20 7,4	
	00022	TASTE2 E	20 7,5	
	00023	TASTE3 E	20 5,4	
	00024			
	00025	Option E	QU 1	
	00026			
	00027			
	00028	org 0		
	00029			
0000 2804	00030 \$_COLD	goto \$_	COLDX	
0001 0000	00031	nop		
0002 0000	00032	nop		
0003 0000	00033	nop		
	00034 \$_INTUE			
	00035	; »	ovef PUPOPW	
	00036	; s	wapf status,w	
	00037	; с	lrf status	
	00038	; 10	ovwf PUPOPS	
	00039	; n	ovf FSR, w	

Abbildung 24: Ausgangssituation nach dem Laden der LST-Datei

Der Programmzähler steht auf 0000h und somit wird auch der erste Befehl markiert. D.h. der markierte Befehl wird als nächstes ausgeführt.

Nun drückt man F8 bzw. klickt *Step in* an. Der Befehl an dieser Stelle (goto \$_COLDX) wird ausgeführt. Der Simulator führt einen Sprung zur Adresse 0004h aus, denn dort steht das Label \$ COLDX.

Nun steht die Markierung an der Adresse 0004h. Allerdings steht hier das Label START und nicht

	00040		novví	PUPOPF
	00041	;	movf	PCLATH, ₩
	00042	:	novví	PUPOPP
	00043	:	clrf	PCLATH
	00044	;	goto	\$\$CLK_U
	00045			
	00046 \$_C0	DLDX		
	00047			
	00048			
0004 0064	00049 STAI	T clrwdt		
0005 3001	00050	movly	00000001B	;TMR0 z?hlt durch den internen Be
0006 1683	00051	bsf	3,5	; auf BANK 1 umschalten,
0007 0081	00052	novví	1	;Register
0008 1283	00053	bef	3,5	
	00054			
	00055 loop)		
0009 2809	00056	goto	loop	
	00057			
	00058	end		

Abbildung 25: Der erste Befehl wurde ausgeführt.

\$_COLDX. Das ist auch richtig so, denn es können mehrere Labels einer Adresse zugeordnet werden. Hier haben somit die Label START und \$ COLDX den Referenzwert 0004h.

Im nächsten Schritt wird der Watchdog zurückgesetzt. Danach wird das W-Register mit 1 geladen. Im Quellcode wurde das Argument als Binärwert mit dem Suffix B angegeben. Im SFR-Block wird die Wirkung dieses Befehls sichtbar. W-Reg hat den Wert 1 und PCL den Wert 06.



Abbildung 26: W-Register laden

Um das Optionregister ansprechen zu können muss man auf die Registerbank 1 umschalten. Das passiert mit dem Setzen des RP0-Bits (Bit 5) im Statusregister. Das Ergebnis ist im Statusregister zu sehen.



Abbildung 27: RP0 wurde gesetzt

Nun wird der zuvor in W geladene Wert in das Register 1 in der Registerbank 1 geschrieben. Die Adressen der Bank 0 sind 00h bis 7Fh, die der Registerbank 1 von 80h bis FFh. Die Argumente zur Adressierung der Fileregister hat lediglich 7 Bits und damit einen Adressumfang von 00h bis 7Fh. Das RP0-Bit stellt sozusagen das 8. Bit der Adresse dar.

Optionregister = $81H \Rightarrow RP0 = 1 \& Argument = 1$.

Befehl: 0081 => 0000 0000 1xxx xxxx mit 0000 0000 1 = Befehlscode, xxx xxxx = Argument

Als nächstes wird das RP0-Bit wieder zurückgesetzt. Mögliche Datenzugriffe erfolgen nun wieder in den Adressbereich 00h bis 7Fh.



Abbildung 28: Stand vor Befehl an Adresse 9

Dieses erste Programm soll nichts weiter machen, als das Optionregister so zu ändern, dass jeder zweite Befehlstakt den Timer0 inkrementiert. Startet man das Programm nun mit Go (F10), dann sieht man den Programmzähler ruhig stehen, es erfolgt ja ein Sprung auf immer die gleiche Adresse, während der Laufzeitzähler die abgelaufenen Mikrosekunden anzeigt. Auch sieht man wie der Timer0 (Fileregister 01h) permanent erhöht wird. Erfolgt hier ein Überlauf von FFh nach 00h, wird im Intcon-Register (0Bh) das T0IF-Bit gesetzt.



Abbildung 29: Beim Timer0-Überlauf geht T0IF auf 1

6.3. Beispiel 2: