

ATmega leicht gemacht !



Hochschule Offenburg
University of Applied Sciences

Interrupt

Interrupts

- Bei Interrupts handelt es sich um einen „Benachrichtigungsmechanismus“, welcher es einer ALU erlaubt, mit minimaler Verzögerung aufgetretene Ereignisse zu erkennen und zu verarbeiten
- Interrupts werden in drei Kategorien unterteilt
 - Externen Interrupts (z.B.: Reset)
 - Interne Interrupts (z.B.: Timer)
 - Software Interrupts (irrelevant bei Mikrocontrollern)

Interrupt-Verarbeitung

Intel x86-Architektur

- Interrupts sperren
- Program Counter (PC) und Statusregister sichern
- Privilege Level prüfen
- PC und Statusregister der Interrupt-Routine laden
- Interrupt freigeben
- Ausführen der Interruptbehandlungsroutine
- Interrupts sperren
- PC und Statusregister wiederherstellen
- Interrupts freigeben

Interrupt-Verarbeitung

Atmel AVR

- Interrupts sperren
- Program Counter (PC) sichern
- PC der Interrupt-Routine laden
- Ausführen der Interruptbehandlungsroutine
- PC wiederherstellen
- Interrupts freigeben

Timing der Interruptroutine

- Start der Interruptroutine
 - Beim eintreffen eines Interrupts wird der aktuelle Befehl noch vollständig Bearbeitet (drei Taktzyklen bei einem Sprungbefehl).
 - Vier weitere Takte werden für die Interrupt-Sperrung, das Löschen des jeweiligen Interrupt Flags, das Sichern des PC sowie der Sprung an die Startadresse der Interrupt-Routine benötigt (in einem Sleep-Modus werden acht Takte benötigt)
- Ende der Interruptroutine
 - Es werden wiederum vier Takte benötigt, in denen der ursprüngliche PC vom Stack wiederhergestellt wird, der Sprung an die ursprüngliche Adresse erfolgt und die Interrupts freigegeben werden

Intialisierung Interrupt

- Ein Programm mit Interruptsteuerung hat folgende Merkmale
 - Das Global Interrupt Enable Bit muss gesetzt sein ($SREG \mid= (1 \ll 7)$)
 - Bei AVR GCC Compiler wird dies durch das Makro sei() erreicht.
 - Eine Interrupt-Service-Routine muss vorhanden sein

```
# include <avr / interrupt . h >

ISR ( INT0_vect ) // Vector name
{
    PORTC = 0x55;
}
```

- Interrupt muss initialisiert werden

```
...
MCUCRI = ( 1 << ISC01 ) | ( 1 << ISC00 ); // Steigende Flanke löst aus
GICRI = ( 1 << INT0 ); // INT0 enable
...
```

ATmega leicht gemacht!

AD - Wandler

AD-Wandler

- **10-bit Resolution**
- **0.5 LSB Integral Non-linearity**
- **± 2 LSB Absolute Accuracy**
- **13 - 260 μ s Conversion Time**
- **Up to 15 kSPS at Maximum Resolution**
- **8 Multiplexed Single Ended Input Channels**
- **7 Differential Input Channels**
- **2 Differential Input Channels with Optional Gain of 10x and 200x**
- **Optional Left adjustment for ADC Result Readout**
- **0 - VCC ADC Input Voltage Range**
- **Selectable 2.56V ADC Reference Voltage**
- **Free Running or Single Conversion Mode**
- **ADC Start Conversion by Auto Triggering on Interrupt Sources**
- **Interrupt on ADC Conversion Complete**
- **Sleep Mode Noise Canceler**

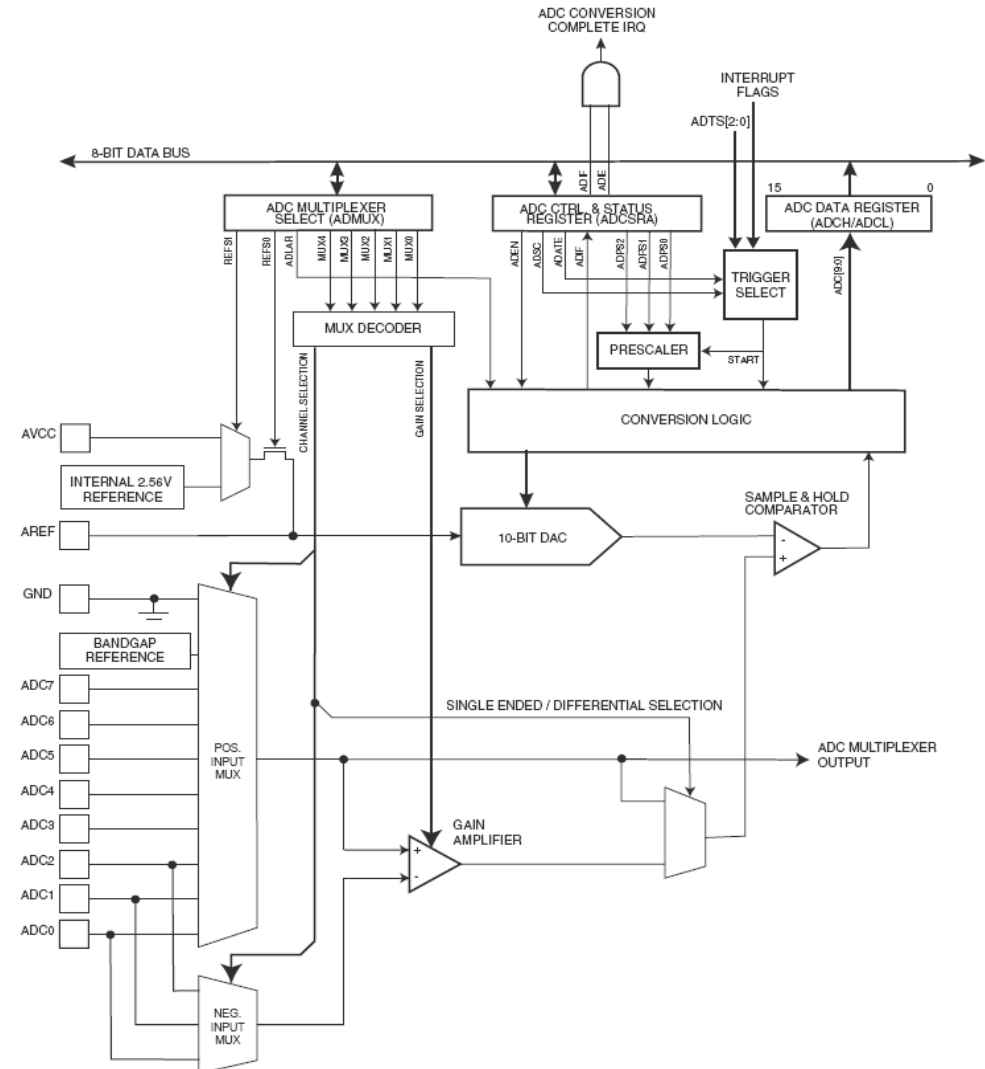
AD-Wandler

- Single ended Conversion

$$ADC = \frac{V_{IN} \cdot 1024}{V_{REF}}$$

- Differential channels

$$ADC = \frac{(V_{POS} - V_{NEG}) \cdot GAIN \cdot 512}{V_{REF}}$$



ADMUX Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	REFS1	REFS0	ADLAR	MUX4	MUX3	MUX2	MUX1	MUX0	ADMUX
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

- REFS[1:0]:
Reference Selection Bits
- ADLAR:
ADC Left Adjust Result
- MUX[4:0]:
Analog Channel and Gain Selection Bits

ADCSRA Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	ADEN	ADSC	ADATE	ADIF	ADIE	ADPS2	ADPS1	ADPS0	ADCSRA
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

- **ADEN:** ADC Enable
- **ADSC:** ADC Start Conversion
- **ADATE:** ADC Auto Trigger Enable
- **ADIF:** ADC Interrupt Flag
- **ADIE:** ADC Interrupt Enable
- **ADPS[2:0]:** ADC Prescaler Selection Bits

SFIOR Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	ADTS2	ADTS1	ADTS0	–	ACME	PUD	PSR2	PSR10	SFIOR
Read/Write	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	
Initial Value	0	0	0	0	0	0	0	0	

- **ADTS[2:0]:**
ADC Auto Trigger Source

Beispiel 1

```
#include <stdlib.h>
#include <avr/io.h>

int main (void)
{
    ...
    uint16_t result;

    ADCSRA = (1<<ADEN) | (1<<ADPS1) | (1<<ADPS0);    // Frequenzvorteiler
                                                    // und ADC aktivieren
    ADMUX = 0;                                          // Kanal waehlen (Kanal 0)

    ADMUX |= (1<<REFS1) | (1<<REFS0);                  // interne Referenzspannung

    ADCSRA |= (1<<ADSC);                               // eine Wandlung
    while(!(ADCSRA & (1<<ADIF)));                      // auf Abschluss warten
    ADCSRA |= (1<<ADIF);                               // ADIF Bit loeschen
    result = ADC;                                      // Ergebnis speichern
    ...
}
```