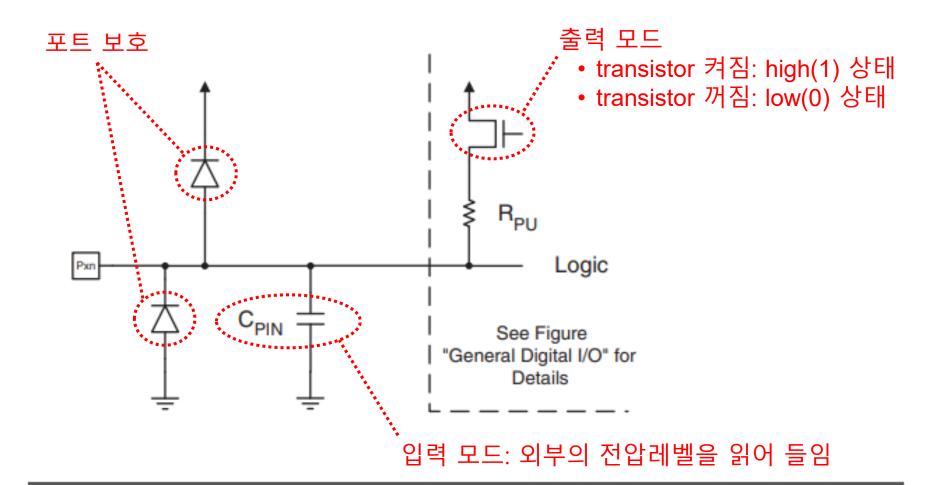
Lecture 02~03

I/O 포트 제 어

구조 및 기능





ATmega128 포트



■ 종 7개의 포트

■ 8-bit 포트: A, B, C, D, E, F

■ 5-bit 포트: G

■ 포트 제어 관련 register

Register	기능	초기값
DDRx	포트 모드 설정 (1: 출력, 0: 입력)	0000_0000
PORTx	출력 전압 레벨 설정	0000_0000
PINx	외부의 전압 레벨을 일어 들임	high impedance (HiZ)

ATmega128 포트



- 종 64핀
 - I/O 포트 53핀
 - 나머지 11핀
 - → 다른 기능은 I/O 핀과 겹쳐 있게 설계됨

포트	겹쳐 있는 기능
A, C	외부 메모리 연결
В	SPI 통신, 타이머/카운터의 PWM 출력 핀
D	외부 인터럽트 입력 핀, 타이머/카운터 입출력 핀
Е	ISP(In System Programmer), EEPROM 프로그래밍
F	ADC, JTAG 기능
G	RTC(Real Time Clock) 연결, 외부 메모리 인터럽트

DDRx



- 데이터 방향 설정
 - Tri-state 버퍼 통해 입출력 방향 설정 가능
 - 설정 값
 - 해당 비트를 0로 설정하면 해당 핀은 입력 핀이 됨
 - 해당 비트를 1로 설정하면 해당 핀은 출력 핀이 됨

비트	7	6	5	4	3	2	1	0
	DDRx7	DDRx6	DDRx5	DDRx4	DDRx3	DDRx2	DDRx1	DDRx0
읽기/쓰기	R/W							
초기값	0	0	0	0	0	0	0	0

PORTX



- 출력 전압레벨 설정
 - PORTx 설정 시 먼저 DDRx로 포트를 출력으로 설정해 야 함
 - 설정 값
 - 해당 비트를 0로 설정하면 해당 핀에 전압레벨 0(GND)이 출력됨
 - 해당 비트를 1로 설정하면 해당 핀에 전압레벨 1(VCC)이 출력됨

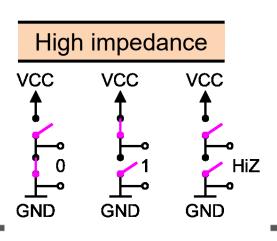
비트	7	6	5	4	3	2	1	0
	PORTx7	PORTx6	PORTx5	PORTx4	PORTx3	PORTx2	PORTx1	PORTx0
읽기/쓰기	R/W							
초기값	0	0	0	0	0	0	0	0

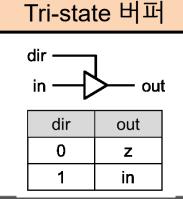
PINX

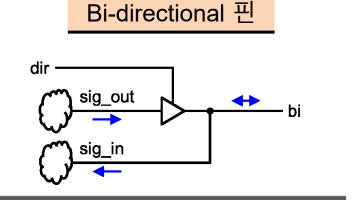


- 외부 전압레벨을 일어 들임
 - PINx 사용 시 먼저 DDRx로 포트를 입력으로 설정해 야 함
 - PINx는 read-only라서 PINx에 데이터를 쓸 수 없음

비트	7	6	5	4	3	2	1	0
	PINx7	PINx6	PINx5	PINx4	PINx3	PINx2	PINx1	PINx0
읽기/쓰기	R	R	R	R	R	R	R	R
초기값	NA							







PINx



■ Pull-up 및 pull-down

$$x = A, ..., G$$

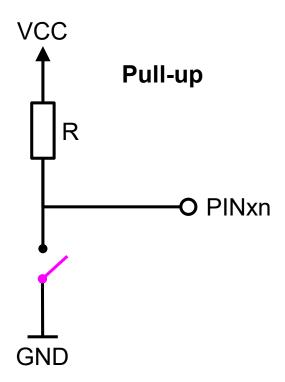
 $n = 0, ..., 7$

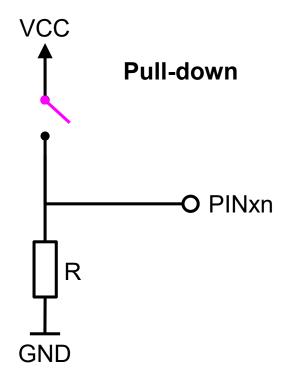
DDRxn	PORTxn	PUD (in SFIOR)	I/O	Pull-up	설명
0	0	Х	입력	No	HiZ
0	1	0	입력	Yes	외부의 전압변환 없으면 PINxn = 1, 외부의 전압변환 있으면(예, 스위치 누름) PINxn = 0
0	1	1	입력	No	HiZ
1	0	Х	출력	No	출력 전압레벨 0
1	1	Х	출력	No	출력 전압레벨 1

PINx



■ Pull-up 및 pull-down





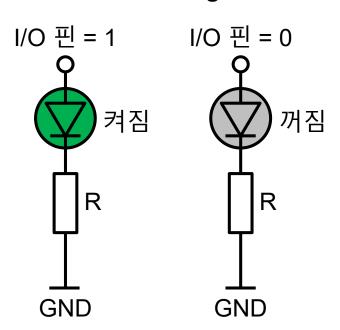
LED 제어



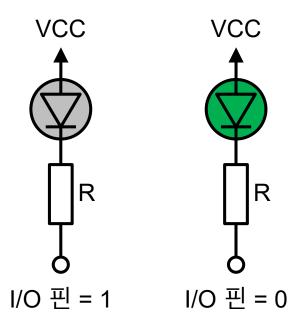
10

■ LED 제어 방법

Active high



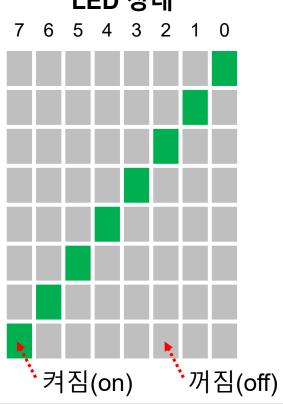
Active low





■ LED의 8개 제어

LED 상태



PORTx 값 (2진수)

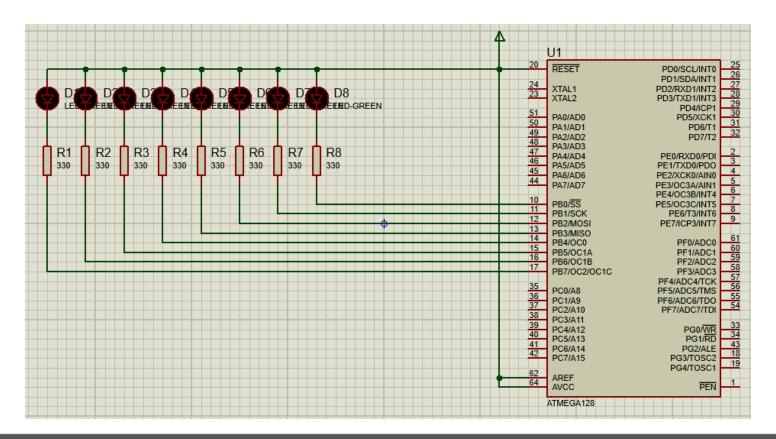
	7	6	5	4	3	2	1	0
	1	1	1	1	1	1	1	0
	1	1	1	1	1	1	0	1
	1	1	1	1	1	0	1	1
	1	1	1	1	0	1	1	1
,	1	1	1	0	1	1	1	1
,	1	1	0	1	1	1	1	1
	1	0	1	1	1	1	1	1
,	0	1	1	1	1	1	1	1

PORTx 값 (16진수)

0xfe
0xfd
0xfb
0xf7
0xef
0xdf
0xbf
0x7f



Proteus





■ 코드

```
#include <xc.h>
#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>
#define DELAY_TIME 1000
void delay(int);
int main(void) {
    ...
}
```

```
int main(void) {
   DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
   while(1) {
      PORTB = 0xfe; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xfd; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xfb; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xf7; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xef; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xdf; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0xbf; _delay_ms(DELAY_TIME);
      PORTB = 0x7f; _delay_ms(DELAY_TIME);
    }
}
```



■ 코드 정리

```
1 1 1 1 1 1 1
PORTx
                          xor
      0 0 0 0 0 0
 mask
      1 1 1 1 1
PORTx
PORTX
                          xor
mask<<1
         0 0 0 0 0 1
PORTX
PORTX
                          xor
mask<<2 0 0 0 0 1
PORTx
```

Pseudo 코드

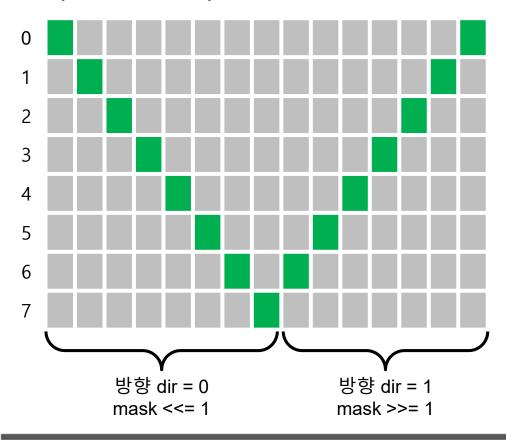
```
mask = 0x01
while (1)
PORTx = 0xff^mask
delay
mask = mask<<1

Z국 mask = 0
→ PORTx 안 바꿈
```

```
int main(void) {
  unsigned char mask=0x01;
  DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
  while(1) {
   if (mask==0x00) mask = 0x01;
    PORTB = 0xff^mask;
   _delay_ms(DELAY_TIME);
   mask = mask<<1;
  }
}
```



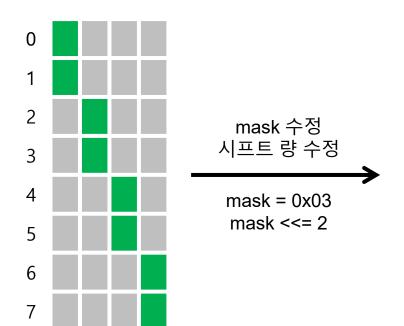
■ 다른 LED 패턴



```
int main(void) {
   unsigned char mask=0x01, dir=0;
   DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
   while(1) {
      PORTB = 0xff^mask;
      _delay_ms(DELAY_TIME);
      if (dir==0) {
         mask = mask << 1;
         if (mask==0 \times 00) {
             mask = 0x40;
             dir = 1;
      } else {
         mask = mask >> 1;
         if (mask==0 \times 00) {
             mask = 0x02;
             dir = 0;
```



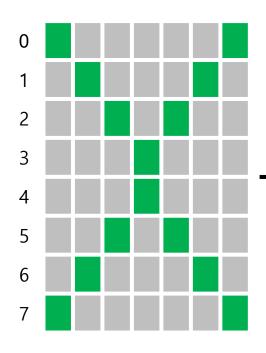
■ 다른 LED 패턴



```
int main(void) {
   unsigned char mask=0x03;
   DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
   while(1) {
      if (mask==0x00) mask = 0x03;
      PORTB = 0xff^mask;
      _delay_ms(DELAY_TIME);
      mask = mask<<2;
   }
}
```



■ 다른 LED 패턴

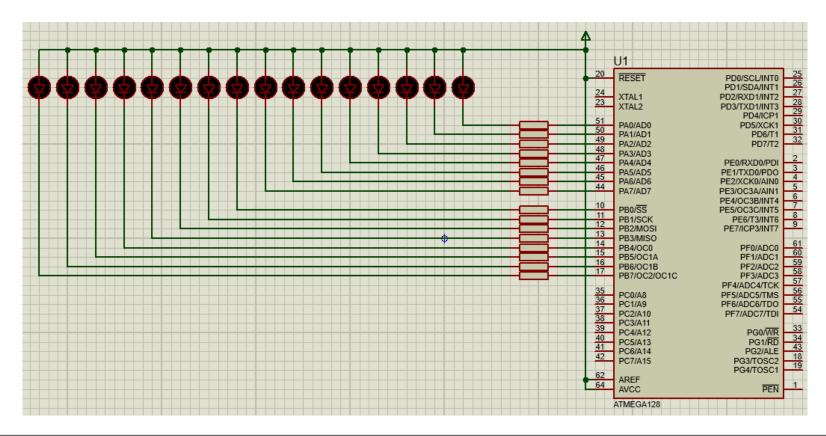


mask 2개 사용 방향 변수 추가

```
int main(void) {
   unsigned char mask1=0x01, mask2=0x80, dir=0;
   DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
   while(1) {
      PORTB = 0xff^{(mask1|mask2)};
      delay ms(DELAY TIME);
      if (dir==0) {
         mask1 = mask1 << 1;
         mask2 = mask2 >> 1:
         if (mask1==0 \times 10) {
             mask1 = 0x04;
            mask2 = 0x20;
             dir = 1;
      } else {
         mask1 = mask1 >> 1;
         mask2 = mask2 << 1;
         if (mask1==0 \times 00) {
             mask1 = 0x02;
             mask2 = 0x40;
             dir = 0;
```

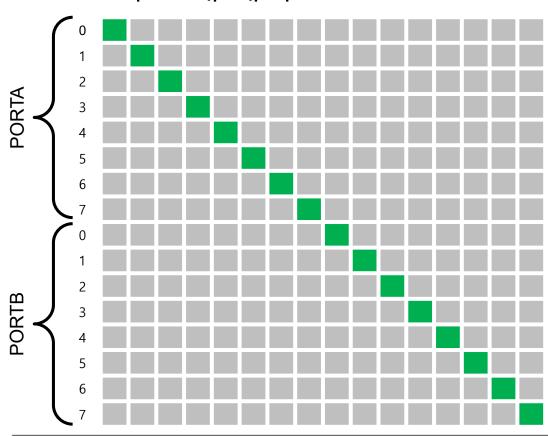


Proteus





■ LED의 16개 제어



LED8

8-bit mask와 시프트 사용

16-bit로 수정

LED16

16-bit mask와 시프트 사용

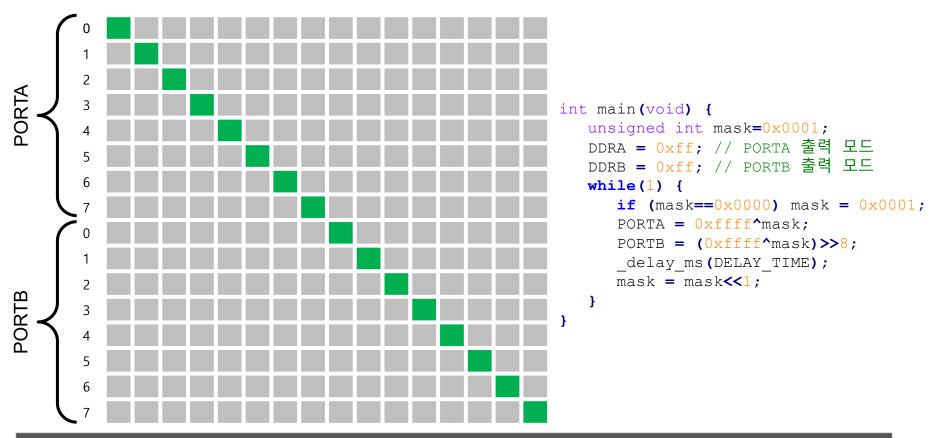


■ LED의 16개 제어

PORTAB	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
mask	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	xor
PORTAB	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	
				POI	RTB							PO	RTA				
							_							,		,	
PORTAB	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	xor
mask<<8	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	,
PORTAB	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	•
				POI	RTB							PO	RTA				
	PO	RTB	= PO	RTA	3 >>	8			PO	RTA:	= PO	RTAE	3 ···.	l .			6-bit 값을
			į,											გ-DI	[도 글	날라 준	<u></u> [

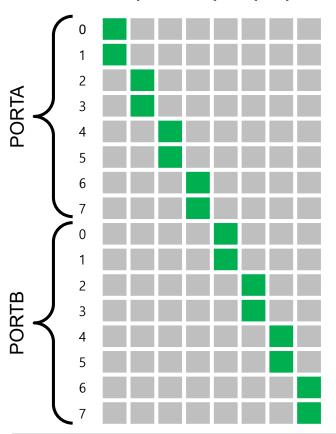


■ LED의 16개 제어





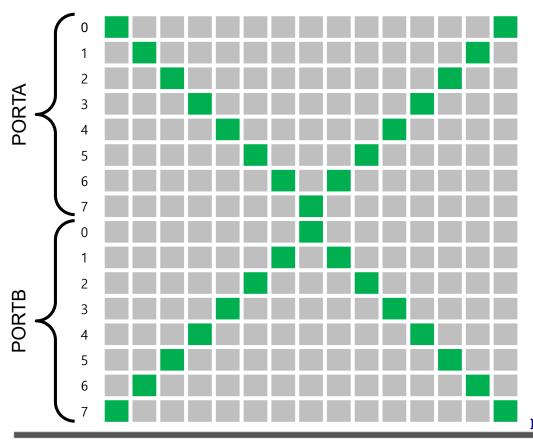
■ LED의 16개 제어



```
int main(void) {
  unsigned int mask=0x0003;
  DDRA = 0xff; // PORTA 출력 모드
  DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
  while(1) {
    if (mask==0x0000) mask = 0x0003;
    PORTA = 0xffff^mask;
    PORTB = (0xffff^mask)>>8;
    _delay_ms(DELAY_TIME);
    mask = mask<<2;
  }
}
```



■ LED의 16개 제어



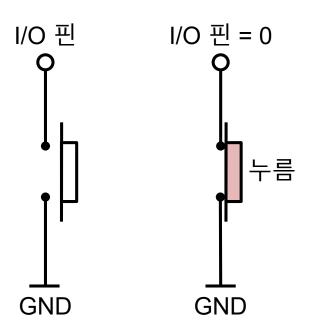
```
int main(void) {
   unsigned int mask1=0x0001, mask2=0x8000;
   unsigned char dir=0;
   DDRA = 0xff; // PORTA 출력 모드
   DDRB = 0xff; // PORTB 출력 모드
   while(1) {
      PORTA = 0xffff^(mask1|mask2);
      PORTB = (0xffff^(mask1|mask2))>>8;
      _delay_ms(DELAY TIME);
      if (dir==0) {
         mask1 = mask1 << 1;
         mask2 = mask2 >> 1;
         if (mask1 == 0 \times 0100) {
            mask1 = 0x0040;
            mask2 = 0x0200;
            dir = 1;
      } else {
         mask1 = mask1 >> 1;
         mask2 = mask2 << 1;
         if (mask1==0 \times 00000) {
            mask1 = 0x0002;
            mask2 = 0x4000;
            dir = 0;
```

버턴 제어

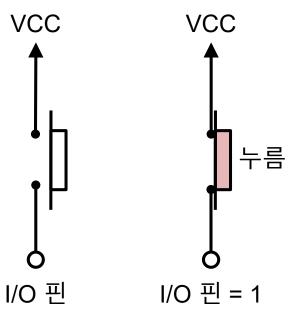


■ 버턴 제어 방법

Active low



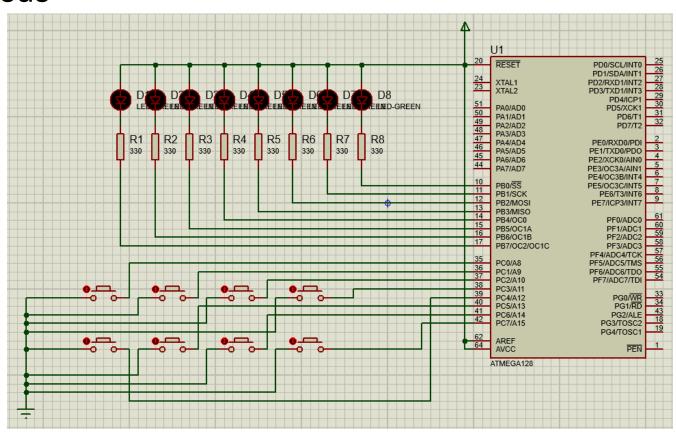
Active high



버턴 제어



Proteus



버턴 제어

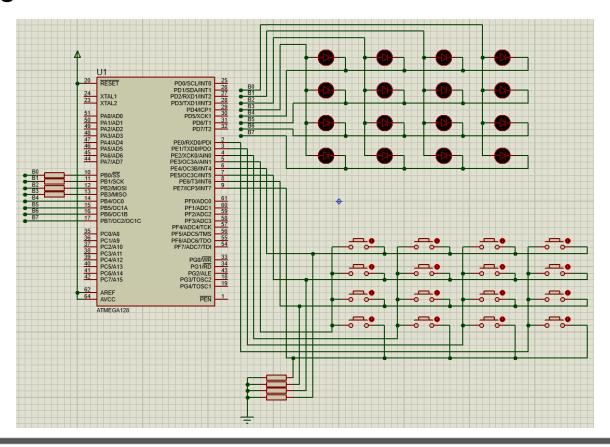


■ 코드

```
int main(void) {
    unsigned char button;
    DDRB = Oxff; // PORTB 출력 모드
    DDRC = Ox00; // PORTC 입력 모드
    PORTC = Oxff; // PORTC pull-up, 버턴 누름 -> PINCn = 0
    while(1) {
        button = PINC;
        PORTB = button;
        _delay_ms(DELAY_TIME);
    }
```

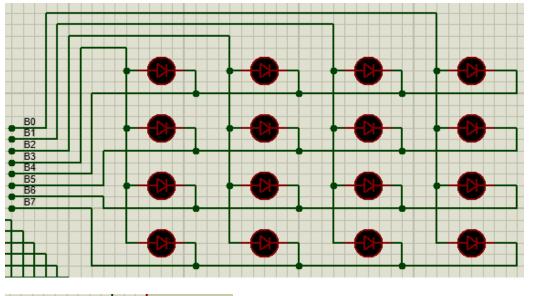


Proteus

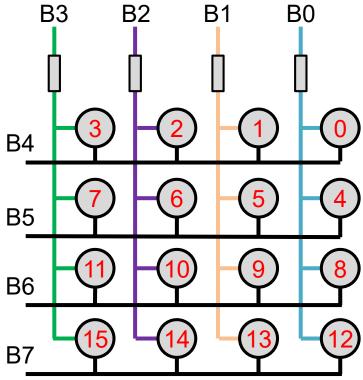




■ 4×4 LED 매트릭스





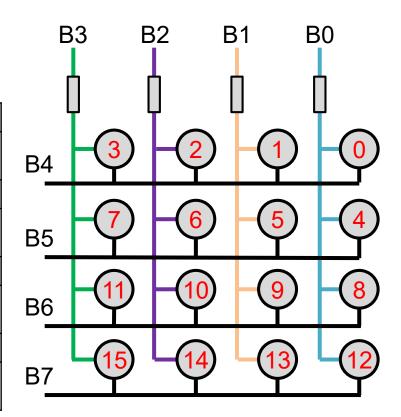




■ 4×4 LED 매트릭스 제어

- PORTB = B7...B0
- B3...B0 = 1111, B7...B4 = 0000 → 모두 LED 켜짐
- B3...B0 = 0000, B7...B4 = 1111 → 모두 LED 꺼짐

3	2	1	0
111 <mark>0_1</mark> 000	111 <mark>0_01</mark> 00	111 <mark>0_</mark> 0010	111 <mark>0_</mark> 000 <mark>1</mark>
(4, 3)	(4, 2)	(4, 1)	(4, 0)
7	6	5	4
11 <mark>01_1</mark> 000	11 <mark>0</mark> 1_0100	11 <mark>0</mark> 1_0010	11 <mark>01_0001</mark>
(5, 3)	(5, 2)	(5, 1)	(5, 0)
11	10	9	8
1 <mark>011_1</mark> 000	1 <mark>0</mark> 11_0100	1 <mark>0</mark> 11_0010	1 <mark>011_0001</mark>
(6, 3)	(6, 2)	(6, 1)	(6, 0)
15	14	13	12
0111_1000	0111_0100	0111_0010	0111_0001
(7, 3)	(7, 2)	(7, 1)	(7, 0)





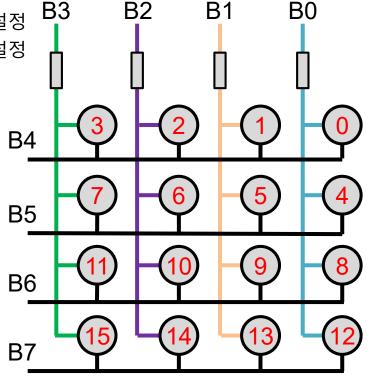
■ 4×4 LED 매트릭스 제어 규칙

■ no = 0, 1, 2, 3, ..., 15

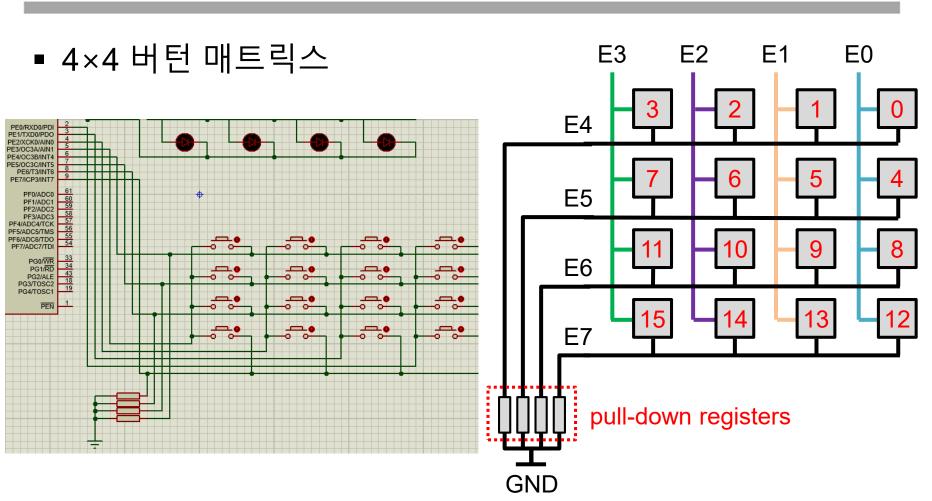
■ LED 켜짐: 비트 (no/4 + 4)를 0로, 비트 (no%4)를 1로 설정

■ LED 꺼짐: 비트 (no%4)를 0로, 비트 (no/4 + 4)를 1로 설정

3	2	1	0
111 <mark>0_1</mark> 000	111 <mark>0_01</mark> 00	111 <mark>0_</mark> 00 1 0	111 <mark>0_0001</mark>
(4, 3)	(4, 2)	(4, 1)	(4, 0)
7	6	5	4
11 <mark>01_1</mark> 000	11 <mark>0</mark> 1_0100	11 <mark>0</mark> 1_0010	11 <mark>0</mark> 1_0001
(5, 3)	(5, 2)	(5, 1)	(5, 0)
11	10	9	8
1 <mark>011_1</mark> 000	1 <mark>0</mark> 11_0100	1 <mark>0</mark> 11_0010	1 <mark>011_0001</mark>
(6, 3)	(6, 2)	(6, 1)	(6, 0)
15	14	13	12
0111_1000	0111_0100	0111_0010	0111_0001
(7, 3)	(7, 2)	(7, 1)	(7, 0)

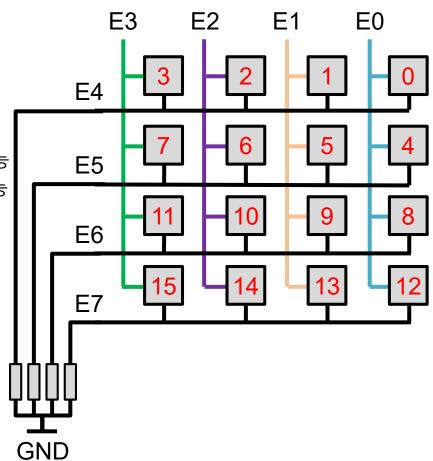








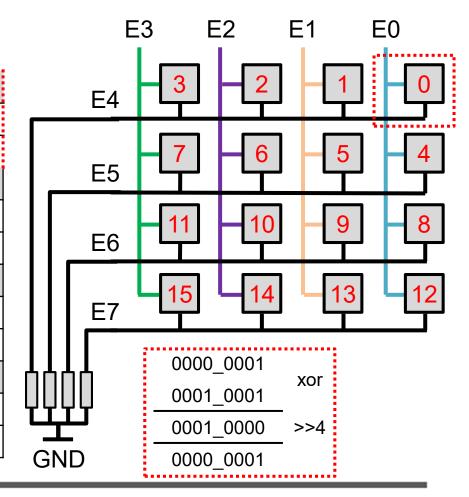
- 4×4 버턴 매트릭스 제어
 - PORTE = E7...E0
 - E0 = 1 → 버턴 0, 4, 8, 12를 누린 지 인식 가능
 - E1 = 1 → 버턴 1, 5, 9, 13를 누린 지 인식 가능
 - E2 = 1 → 버턴 2, 6, 10, 14를 누린 지 인식 가능
 - E3 = 1 → 버턴 3, 7, 11, 15를 누린 지 인식 가능
 - 예: E0 = 1, 버턴 0을 누림 → E4 = 1
 - → E3...E0을 출력, E7...E4를 입력으로 설정
 - → E0, E1, E2, E3을 순서대로 1로 설정되면 4×4 버턴 매트릭스 중 어떤 버턴을 누린 지 인식 가능





■ 4×4 버턴 매트릭스 제어 규칙

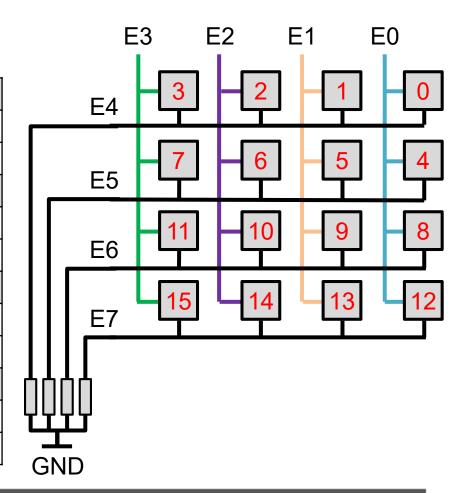
버턴번호	3	2	1	0
출력값	0000_1000	0000_0 <mark>1</mark> 00	0000_0010	0000_000 <mark>1</mark>
입력값	0001_1000	0001_0100	0001_0010	0001_0001
버턴번호	7	6	5	4
출력값	0000_1000	0000_0100	0000_0010	0000_000 <mark>1</mark>
입력값	0010_1000	0010_0100	0010_0010	0010_0001
비타비송	4.4		_	
버턴번호	11	10	9	8
출력값		0000_0100		
	0000_1000		0000_0010	0000_0001
출력값	0000_1000	0000_0100	0000_0010	0000_0001
출력값 입력값	0000_1000 0100_1000 15	0000_0100	0000_0010 0100_0010 13	0000_0001 0100_0001 12





■ 4×4 버턴 매트릭스 제어 규칙

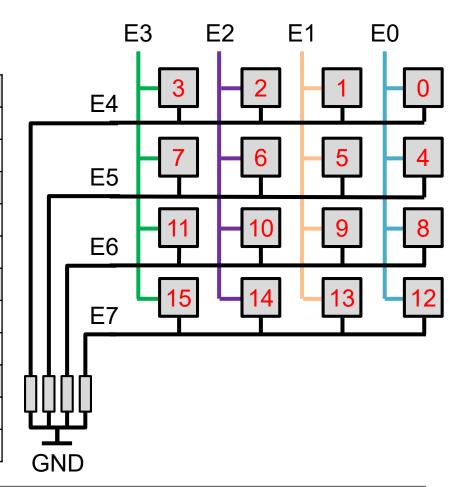
버턴번호	3	2	1	0
출력값	8	4	2	1
입력값	1	1	1	1
버턴번호	7	6	5	4
출력값	8	4	2	1
입력값	2	2	2	2
버턴번호	11	10	9	8
출력값	8	4	2	1
입력값	4	4	4	4
버턴번호	15	14	13	12
출력값	8	4	2	1
입력값	8	8	8	8





■ 4×4 버턴 매트릭스 제어 규칙

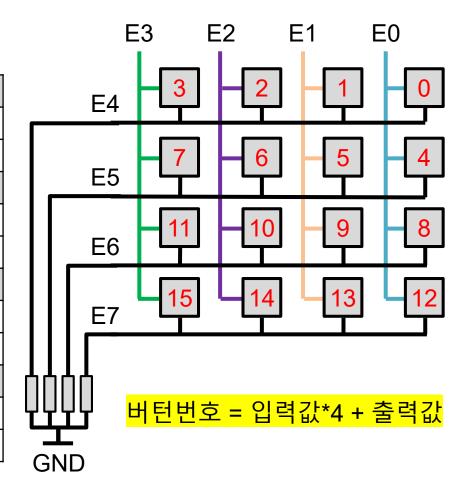
버턴번호	3	2	1	0
출력값	4	2	1	0
입력값	0	0	0	0
버턴번호	7	6	5	4
출력값	4	2	1	0
입력값	1	1	1	1
버턴번호	11	10	9	8
출력값	4	2	1	0
입력값	2	2	2	2
버턴번호	15	14	13	12
출력값	4	2	1	0
입력값	4	4	4	4





■ 4×4 버턴 매트릭스 제어 규칙

버턴번호	3	2	1	0
출력값	3	2	1	0
입력값	0	0	0	0
버턴번호	7	6	5	4
출력값	3	2	1	0
입력값	1	1	1	1
버턴번호	11	10	9	8
출력값	3	2	1	0
입력값	2	2	2	2
버턴번호	15	14	13	12
출력값	3	2	1	0
입력값	3	3	3	3





■ 코드

```
#include <xc.h>
#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>
#define DELAY TIME 1000
#define cbi(REG8, BITNUM) REG8&=~( BV(BITNUM))
#define sbi(REG8, BITNUM) REG8 = ( BV(BITNUM))
void getKeyNo(unsigned char);
void number(unsigned char);
void delay(int);
int main(void) {
   unsigned char outE = 0x01;
   DDRB = 0xff; PORTB = 0xf0;
   DDRE = 0 \times 0 f; PORTE = outE;
   while(1) {
      getKeyNo(outE);
      outE = outE<<1;
      if (outE==0x10) outE = 0x01;
      PORTE = outE;
```

```
void getKeyNo(unsigned char outE) {
   char poE, a, b, no=0;
   poE = PINE;
   poE ^= outE;
   poE >>= 4;
   if (poE) {
      a = poE >> 1; // divide by 2
      if (a>3) a = 3;
      b = outE >> 1;
      if (b>3) b = 3;
      no = (a << 2) + b; // a * 4 + b
      number(no);
}
void number(unsigned char no) {
   sbi(PORTB, no%4);
   cbi(PORTB, (no>>2)+4); // no/4+4
   delay ms (DELAY TIME);
   cbi(PORTB, no%4);
   sbi(PORTB, (no>>2)+4);
```