

SUBJECT: \_\_\_\_\_

NO: \_\_\_\_\_

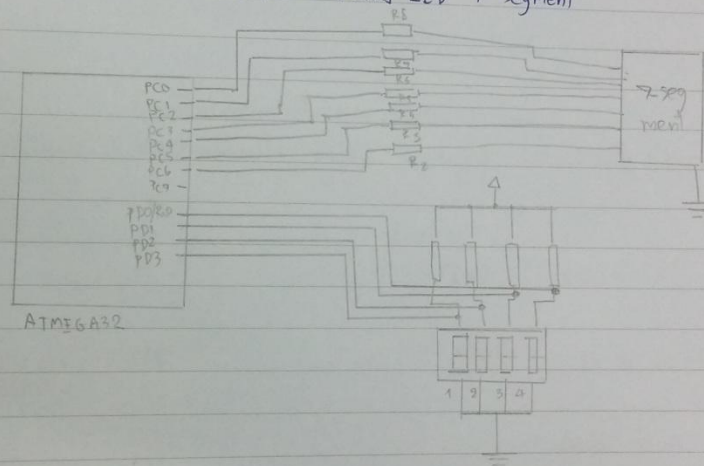
DATE: \_\_\_\_\_

## LAB 3HB05

### 1. วัตถุประสงค์

- 1.1 เพื่อให้ นักศึกษาได้เรียนรู้วิธีการเขียนโปรแกรมไมโครคอนโทรลเลอร์ AVR ด้วยภาษา C และใช้เครื่องมือและภาษา
- 1.2 เพื่อให้ นักศึกษาได้เรียนรู้เทคนิคการต่อวงจร การเขียนโปรแกรม และภาษา C ก่อนที่จะนำไปประมวลผลต่อในวงจร
- 1.3 เพื่อให้ นักศึกษาทำการทดลองต่อวงจรและสามารถเขียนโปรแกรมไมโครคอนโทรลเลอร์ AVR และ ทดสอบการทำงานได้

### 2. การทดลองที่ 1 การขับหลอดไฟ LED 7-segment



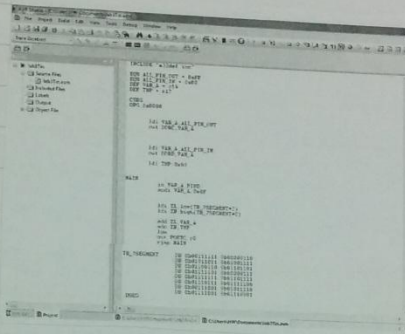
ต่อวงจรตามรูป

SUBJECT:

NO:

DATE:

code ภาา C



อธิบายโค้ด

โดยจะนำข้อมูลทั้งหมดมาตรง PIND มา AND กับ 0x0F และนำข้อมูลที่ได้ไปเปรียบเทียบกับ พิงกับ LOOKUPB ว่าตรงกันหรือไม่ส่งข้อมูลใน 7-segment checkpoint 1.1

ตัวอย่าง

PIND = 0011

SWITCH\_V = 0F & 0011

= 0000 1111 & 0011

= 0011

ส่งค่าไป ใส่ใน LOOKUPB

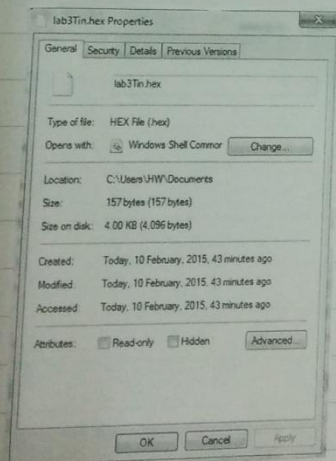
ตรงกับตัวที่ 3

จะส่งค่า 01001111

ซึ่งเมื่อเข้ามาในฟังก์ชันแล้วจะได้เลข 3

โดยข้อมูลจะรับจาก G → A ของนา

7-segment

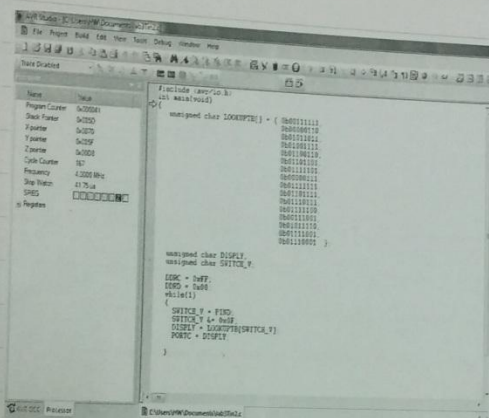


SUBJECT:

NO:

DATE:

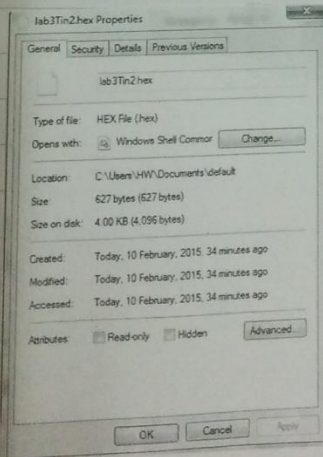
Code ภาษา Asm



ขั้นตอนที่ 1

1. ปรแกรม Input/output  
โดย input อยู่กับ DDRD  
output อยู่กับ PORTC
2. นำโค้ดไปเชื่อมกับ Switch และ And กับ  
OR (คือ เอาค่าจาก Switch  
แล้ว)
3. นำค่าที่ได้นำไปเชื่อมกับ Address TB-segment  
ที่เก็บค่า Register z low และ high
4. นำไปเชื่อมกับ R0 ด้วยค่า 1pm
5. นำออกทาง PORTC

Check point 1.2





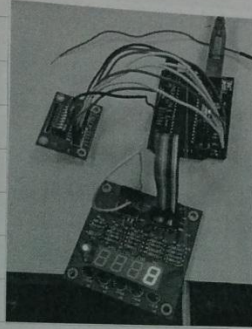
SUBJECT: \_\_\_\_\_

NO: \_\_\_\_\_

DATE: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_

check 2.3

examทดลอง



จากรูป 9 input เป็น 0 ทั้ง 8 บิต ค่าที่แสดงจะเท่ากับ 8 : ผู้ใช้โปรแกรมที่จริงต้อง  
การ

คำถามท้ายบททดลอง

1. เปรียบเทียบ ข้อดีข้อเสีย ของ code ASM และ ภาษา C ในรูป 1.10

ASM ข้อดี

1. ใกล้เคียงฮาร์ดแวร์
2. ทำงาน Compile เร็วกว่า

จากเป็นภาษาพื้นฐานใน microcontroller

ข้อเสีย

1. ได้เฉพาะการทำงานระดับฮาร์ดแวร์เท่านั้น  
ไม่ยืดหยุ่น

C ข้อดี

1. ได้ดีทั้งเรื่อง
2. ได้ดีเรื่องการทำงาน

ข้อเสีย

1. ใกล้เคียงฮาร์ดแวร์
2. คอมพิวเตอร์ทำงานช้ากว่าการทำงาน  
บน Board เป็น ASM และ ยืดหยุ่น

SUBJECT: \_\_\_\_\_

NO: \_\_\_\_\_

DATE: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_

มรทอสงัก 2 คือโปรแกรมที่จับกับ Logic อัน Check 2.1

Code มรท C

อธิบายโค้ด

1. สร้าง LOOKUPTB ตามข้อมร

2. กำหนด input/output

โดย input PIND

output portc

3. ถ้า input ที่ได้ 01 And กับ 1 ก็จะได้

ถ้า input ได้ And กับ 0 ก็จะได้

ค่า 1 ในครั้งทั้ง 8 บิต

แล้วค่อยๆ

1110 1101

1

1

count = count

ที่จับกับโปรแกรม

0111 0110

1

0

count + 1

ทำซ้ำจนครบ 8 บิต

4. นำค่าที่ได้ไปเปรียบเทียบกับ LOOKUPTB

5. นำค่าที่ได้จาก LOOKUPTB ออกมา  
PORT C

```
#include <avr/io.h>
int main(void)
{
    unsigned char LOOKUPTB[] = { 0b00111111,
                                   0b00000110,
                                   0b01011011,
                                   0b01001111,
                                   0b01100110,
                                   0b01101101,
                                   0b01111011,
                                   0b00000111 };

    unsigned char DISPLAY;
    unsigned char SWITCH_V;
    int i;

    char count = 0;

    DDRC = 0xFF;
    PORTC = 0x00;
    while(1)
    {
        SWITCH_V = PIND;
        for(i=0; i<8; i++)
        {
            if((SWITCH_V & 1) == 0)
            {
                count++;
                SWITCH_V = SWITCH_V >> 1;
            }
        }

        DISPLAY = LOOKUPTB[count];
        PORTC = DISPLAY;
    }
}
```



SUBJECT: .....

NO: .....

DATE: .....

Code ASM

check 2.2

```
INCLUDE "m32def.inc"
EQU ALL_PIN_OUT = 0xFF
EQU ALL_PIN_IN = 0x00
DEF VAR_A = r16
DEF TMP = r17
DEF A = r18

CSEG
ORG 0x0000

ldi VAR_A, ALL_PIN_OUT
out DDRC, VAR_A

ldi VAR_A, ALL_PIN_IN
out DDRC, VAR_A

ldi TMP, 0x00
ldi A, 8

MAIN:
    in VAR_A, PIND
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    ror VAR_A
    adc count, TMP
    sub A, count
    ldi ZL, low(TB_SEGMENT*2)
    ldi ZH, high(TB_SEGMENT*2)
    add ZL, A
    adc ZH, TMP
    lpm
    out PORTC, r0
    rjmp MAIN

TB_SEGMENT:
    .db 0b01111111, 0b00000110
    .db 0b01011011, 0b01001111
    .db 0b01001110, 0b01101101
    .db 0b01111101, 0b00000111
    .db 0b01111111, 0b01101111
    .db 0b01101111, 0b01111100
    .db 0b01111001, 0b01011110
    .db 0b01111001, 0b01110001

DSEG
```

อธิบายโค้ด

1) กำหนด input/output

input = DDRD

output = DDRC

2) กำหนด pin ของตัวไมโคร 16 pin ที่ใช้ และ  
เก็บค่าที่ pin 16 ไว้ใน bit carry

3) ทำการเก็บไว้ที่ bit carry มาบวกกับ TMP  
ทำซ้ำแล้ว 8 รอบ

4) นำ A ที่เก็บค่า 8 - TMP  
ที่ได้จำนวนรอบลบออกจาก 0

5) นำจำนวนที่ได้ลบกับตัว add ใน

TB - 7segment ที่เก็บอยู่ใน ZL, ZH

6) นำข้อมูลที่ได้ออกมา PORTC

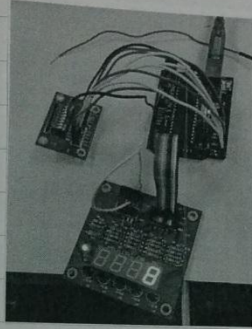
SUBJECT: \_\_\_\_\_

NO: \_\_\_\_\_

DATE: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_

check 2.3

examทดลอง



จากรูป 9 input เป็น 0 ทั้ง 8 บิต ค่าที่แสดงจะเท่ากับ 8 : เขียนโปรแกรมให้ทำงาน  
การ

คำถามท้ายบททดลอง

1. เปรียบเทียบ ข้อดีข้อเสีย ของ code ASM และ ภาษา C ในรูป 1.10

ASM ข้อดี

1. ใช้พื้นที่น้อย
2. ทำงาน compile เร็วกว่า

จากเป็นภาษาพื้นฐานใน microcontroller

ข้อเสีย

1. ได้เฉพาะการทำงานและคำสั่งพื้นฐานเท่านั้น  
ไม่ยืดหยุ่น

C ข้อดี

1. ได้ดัดแปลงง่าย
2. ได้โครงสร้างที่ชัดเจน

ข้อเสีย

1. ใช้พื้นที่มาก
2. คอมไพล์ช้ากว่า เมื่อทำการแก้ไข  
โปรแกรมเป็น ASM แล้วจะเขียน  
บน Board



2) เขียนโค้ด ASM และ C เพื่ออ่านค่าจาก switch และ ส่งออกมา 7-segment 2 หลัก โดย 7-segment แต่ละตัวเชื่อมกับไมโครคอนโทรลเลอร์

Code Asm

```

AVR Studio - [D:\micro\avr5\hand5.asm]
File Project Build Edit View Tools Debug Window Help
-----
Time Disabled
Name Value
Y-pointer 0x0000
Z-counter 0x004E
Code Counter 35
Frequency 4,000 MHz
Stop Watch 21.25 us
SREG 0x0000
Registers
R0 0x00
R1 0x00
R2 0x00
R3 0x00
R4 0x00
R5 0x00
R6 0x00
R7 0x00
R8 0x00
R9 0x00
R10 0x00
R11 0x00
R12 0x00
R13 0x00
R14 0x00
R15 0x00
R16 0x00
R17 0x00
R18 0x00
R19 0x01
R20 0x00
R21 0x00
R22 0x00
R23 0x00
Name Value
Y-pointer 0x0000
Z-counter 0x004E
Code Counter 35
Frequency 4,000 MHz
Stop Watch 21.25 us
SREG 0x0000
Registers
R0 0x01
R1 0x00
R2 0x00
R3 0x00
R4 0x00
R5 0x00
R6 0x00
R7 0x00
R8 0x00
R9 0x00
R10 0x00
R11 0x00
R12 0x00
R13 0x00
R14 0x00
R15 0x00
R16 0x00
R17 0x00
R18 0x00
R19 0x01
R20 0x00
R21 0x00
R22 0x00
R23 0x00
- INCLUDE "m2def.inc"
- EQU PIM_OUT = 0x0F
- EQU PIM_IN = 0x0D
- DEF VAR_A = r16
- DEF TMP = r17
- DEF Enable = r18
- DEF Loop = r19
- DEF Count = r20

.CSEG
.DSEG 0x0000

ldi VAR_A, PIM_OUT
out DDRC, VAR_A // output
ldi VAR_A, PIM_IN
out DDRC, VAR_A // input
ldi TMP, 0x00
ldi Loop, 1
ldi Enable, 0

MAIN: in VAR_A, PIM
andi VAR_A, 0xFF

Check: cp Enable, Loop
brq segment2

segment2: ldi Enable, 1
ldi ZL, low(TB_SEGMENT*2)
ldi ZH, high(TB_SEGMENT*2)

add ZL, VAR_A
adc ZH, TMP
jmp
com r0
out PORTC, r0

rjmp EXIT

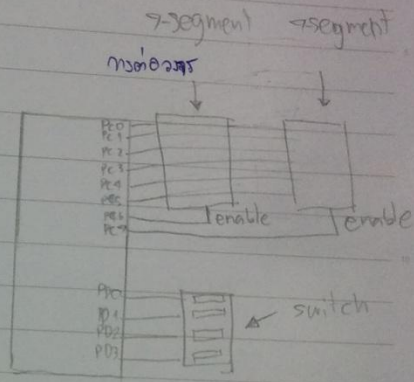
segment1: ldi Enable, 0
ldi ZL, low(TB_SEGMENT*2)
ldi ZH, high(TB_SEGMENT*2)

r0i VAR_A
add Count, TMP
add ZL, Count
adc ZH, TMP
jmp
com r0
out PORTC, r0

EXIT: rjmp MAIN

; ===== SEGMENT =====
; enable7-segment bit[7] = enable7-segment2 bit[7-8] = gnd
TB_SEGMENT: .db 0x01111111, 0x01000010 : 0 and 1
; .db 0x01111111, 0x01100111 : 2 and 3
; .db 0x01111111, 0x01101111 : 4 and 5
; .db 0x01111111, 0x01100111 : 6 and 7
; .db 0x01111111, 0x01000111 : 8 and 9
; .db 0x01111111, 0x01101111 : 0 and 10
; .db 0x01111111, 0x01100111 : 0 and 11
; .db 0x01101111, 0x01000111 : 0 and 12
; .db 0x01101111, 0x01000111 : 0 and 13

TB_oprand : .db 0x10000000, 0x10100000 : *and
    
```



อธิบาย

1. โดย รับค่าจาก switch 4 ตัว
2. แยกการทำงาน ของ segment 2 ตัวคือ enable
3. ในตัวรับค่าทำงานไว้ตามทาบ  
เราขอรับ
4. โดย ถ้าข้อมูล มาค่า 0111  
จะทำให้ตัวรับใน segment  
นั้นคือ bit มาเป็น 1  
และลบที่ segment 0a
5. ส่วนอีก segment แล้วให้ เรา  
ตามตัว TB-segment ไปเลย  
เพราะว่า bit 8 ก็ให้ลบ 7-1  
ตามลำดับ



Code C

12010

```
#include<avr/io.h>
int main(void)
{
    unsigned char LOOKUPTB[] = { 0b01011111, //0
                                  0b01000010, //1
                                  0b01101101, //2
                                  0b01100111, //3
                                  0b01110010, //4
                                  0b01110101, //5
                                  0b01111101, //6
                                  0b01000011, //7
                                  0b01111111, //8
                                  0b01000011, //9
                                  0b01111101, //A
                                  0b01110101, //B
                                  0b01110010, //C
                                  0b01110111, //D
                                  0b01110101, //E
                                  0b01000011, //F
    };

    unsigned char ENABLE_CH[] = { 0b01000000, //4
                                   0b01100000, //5
    };

    unsigned char DISPLY;
    unsigned char SWITCH_V;
    unsigned char enable = 0;
    DDRC = 0xFF;
    DDRD = 0x00;
    while(1)
    {
        SWITCH_V = PIND;
        SWITCH_V &= 0x0F;

        if(enable == 1)
        {
            enable = 0;
            SWITCH_V = SWITCH_V >> 3;
            SWITCH_V = SWITCH_V & 1;
            DISPLY = ENABLE_CH[SWITCH_V];
        }
        else if(enable == 0)
        {
            enable = 1;
            DISPLY = LOOKUPTB[SWITCH_V];
            PORTC = DISPLY;
        }
    }
}
```

การตั้งค่า

1. ตั้งค่า LOOKUPTB

1. ENABLE เป็น 1

การตั้งค่า 2. 7-segment

การตั้งค่า 3. 7-segment

2. การตั้งค่า DDRC เป็น output

PPRD เป็น input

3. ใน while (1) ให้

ให้ segment 2 เป็น

ส่วนที่ 1 ของ 7-segment

ส่วนที่ 2 ของ 7-segment

Double A

Double A