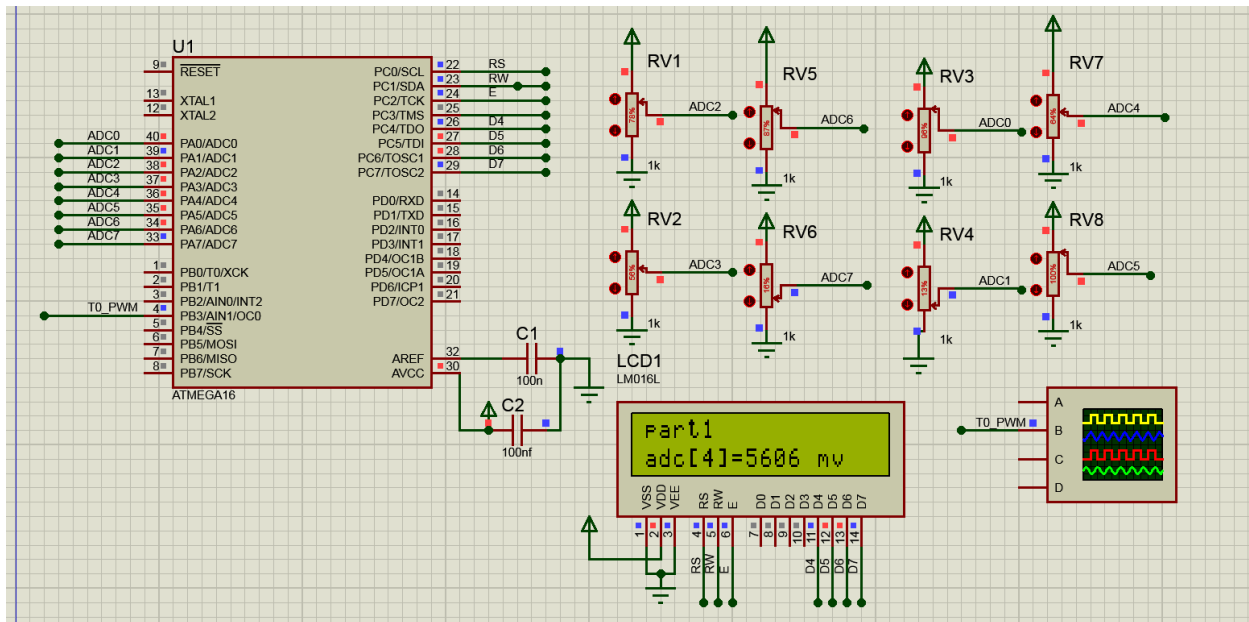


## Session6 analog to digital convertor



اتمگا ۱۶، فقط یک واحد adc دارد که میتونه ۸ کانال را سرویس دهی کنه که این ۸ کانال از طریق یه مالتی پلکسر به سمت بخش adc هدایت میشوند یعنی در هر لحظه، ما فقط یکی از این کانال ها رو میتوانیم به adc منتقل کنیم.

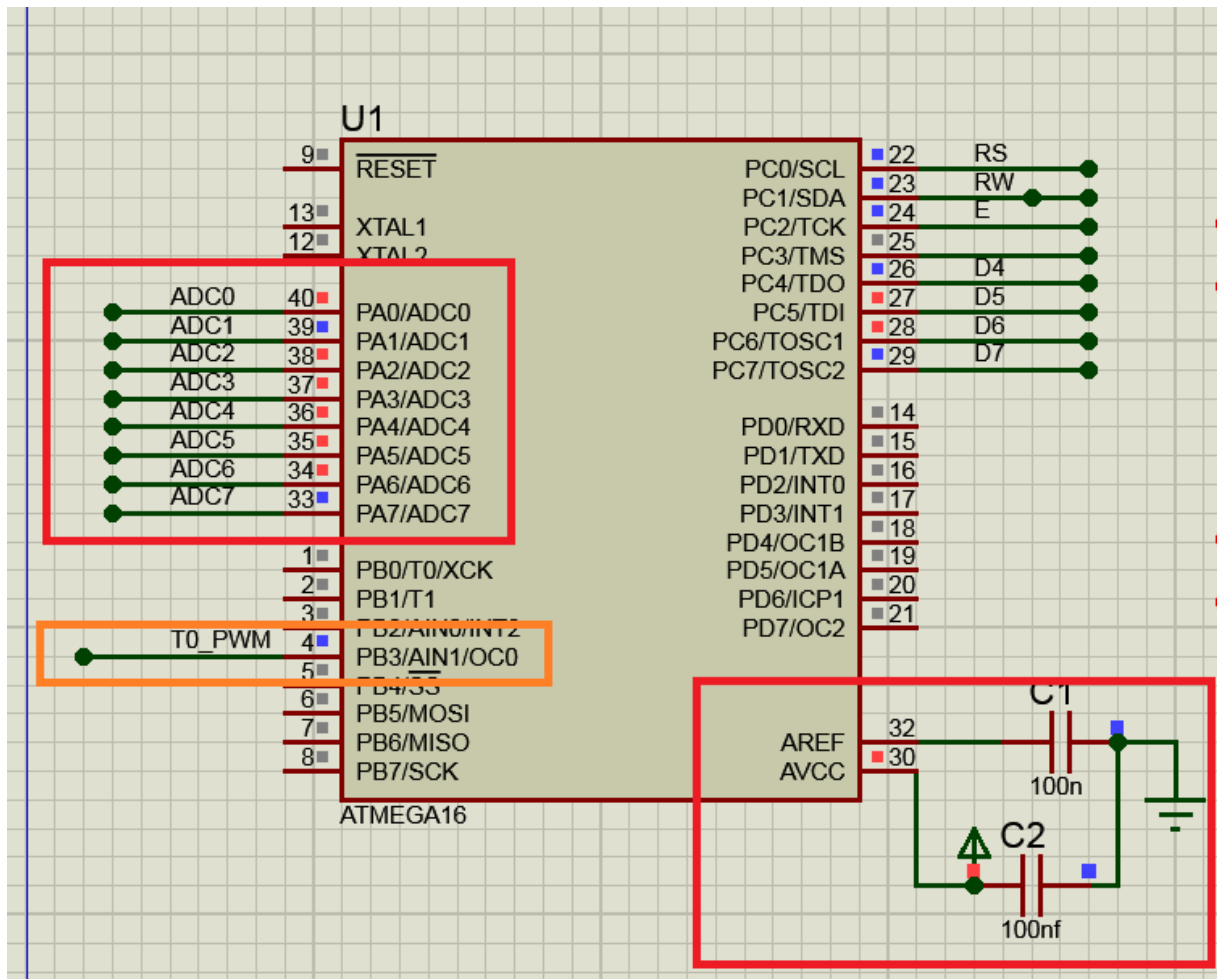
مقدار ۸ تاورودی را به کمک یک واحد مبدل adc میتوانیم بخوانیم. بعدش میتوانیم اطلاعات سنسور دما را روی lcd نمایش بدیم

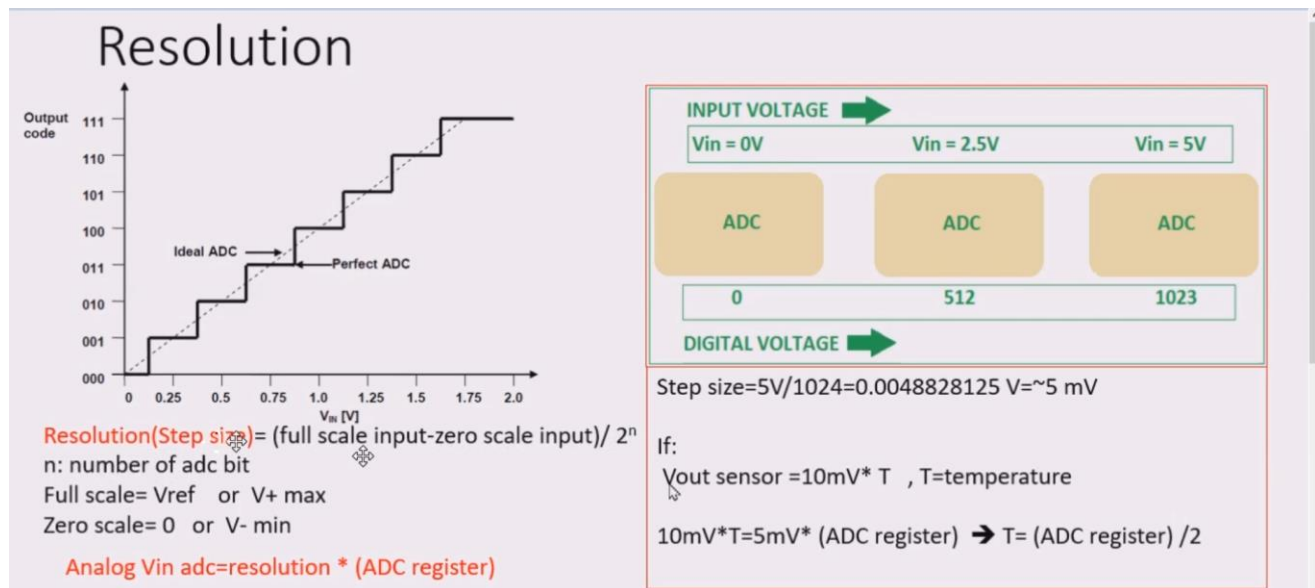
تغذیه ی بخش adc متفاوت از تغذیه ی بخش دیجیتال است و دوتا پایه ی زیر را داریم برایش.

AREF,AVCC

**خصوصیات اصلی ADC:** ۱. دقت اندازه گیری برحسب بیت که ۸ بیت یا ۱۰ بیت است.

حداقل ولتاژ قابل اندازه گیری را STEP SIZE میگویند. هرچه تعداد بیت مبدل بیشتر باشه استپ سائز، کمتر میشه.





$$\text{Resolution}(\text{step size}) = (\text{full scale} - \text{zero scale}) / (2^n)$$

N = number of adc bit تعداد بیت های نمونه برداری

Full scale = Vref or V+ max

دامنه ی مثبت سیگنال یا حداکثر دامنه ای که اندازه میگیره.

Zero scale = 0 or V- min

در یک سیگنال سینوسی، حداقل دامنه ی نوسان

$$\text{Analog Vin adc} = \text{resolution} * (\text{ADC register})$$

محاسبه ی مقدار آنالوگ به سیگنالی که به adc متصل کردیم. بعدش میتوانیم این عدد را روی lcd نمایش بدیم.

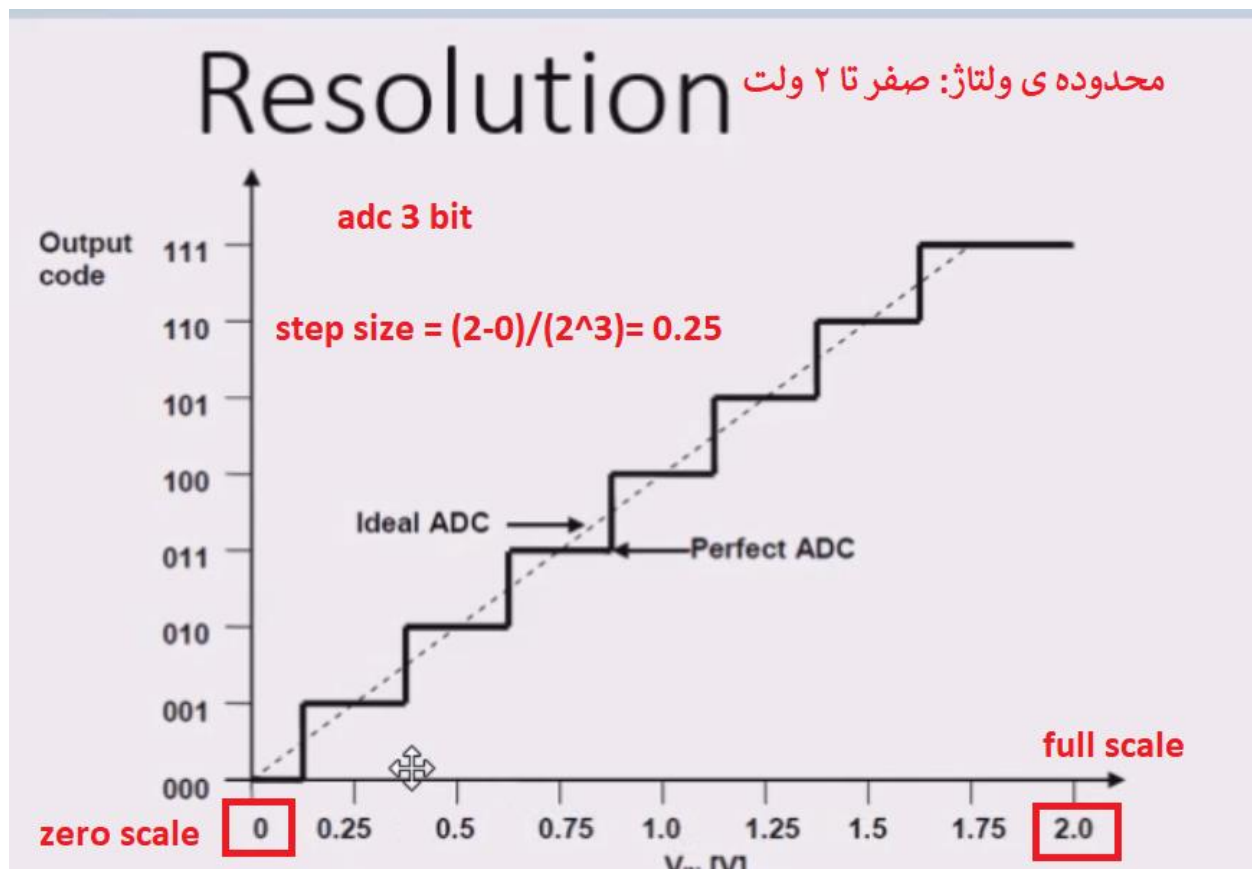
هرچه تعداد بیت ها بیشتر باشه (n بزرگتر باشه) بازه های کوچکتری را میتوانیم اندازه بگیریم و باعث میشه اندازه گیری ما، دقیق تر بشه.

در انتخاب یک adc به دوتا چیز باید دقت کنیم:

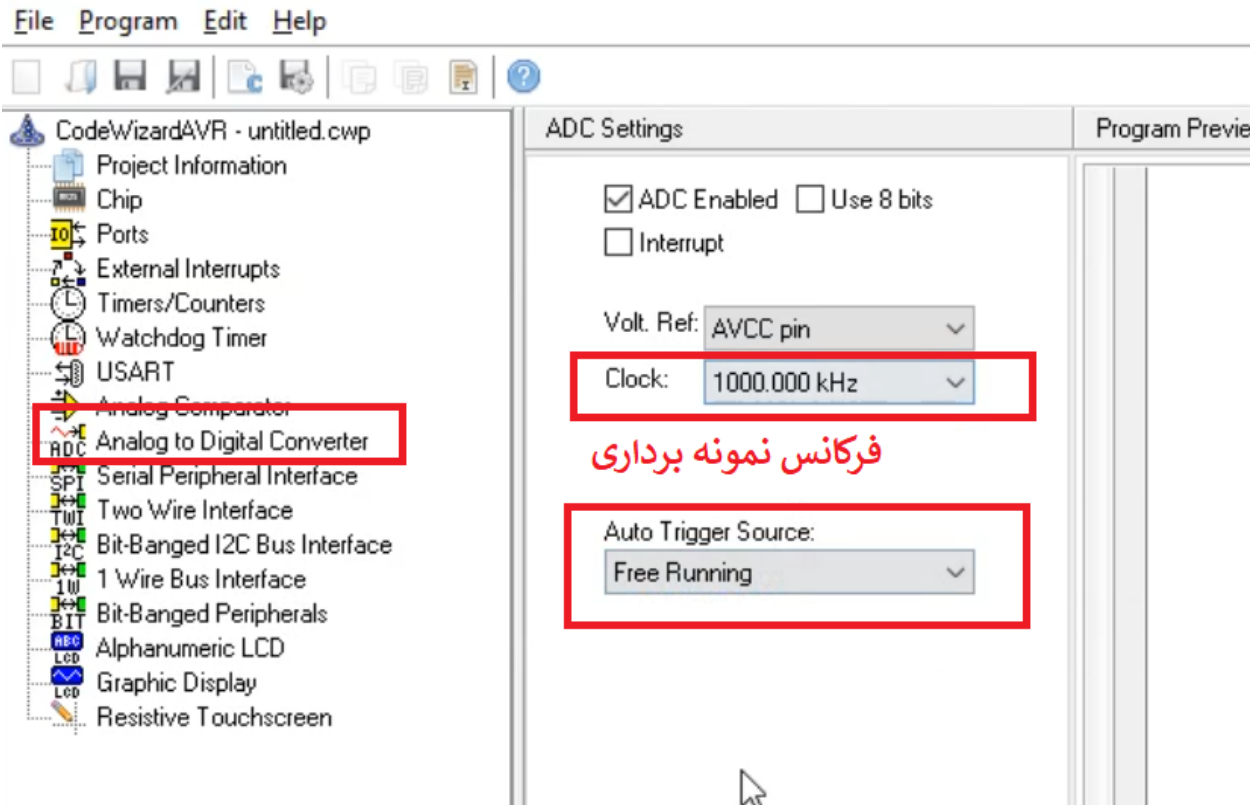
۱. تعداد بیت های نمونه برداری

۲. فرکانسی که میتواند نمونه برداری ها را انجام بده و سیگنالی که قراره به adc متصل کنیم.

اگر بخواهیم استپ سائز های خیلی کوچکتر را اندازه بگیریم، باید سراغ مبدل های بریم که دارای n بیشتری هستند (تعداد بیت بیشتری دارند)



اگر فرکانس سیگنال ورودی خیلی زیاد باشه باید از adc های با سرعت بالاتر استفاده کنیم تا بتواند تغییرات سیگنال را برای ما شناسایی کنه.



استفاده از حالت ۱۰ بیتی بدون وقفه

```
// Voltage Reference: AVCC pin
#define ADC_VREF_TYPE ((0<<REFS1) | (1<<REFS0) | (0<<ADLAR))
// Read the AD conversion result
unsigned int read_adc(unsigned char adc_input)
{
    ADMUX=adc_input | ADC_VREF_TYPE;
    // Delay needed for the stabilization of the ADC input voltage
    delay_us(10);
    // Start the AD conversion
    ADCSRA |= (1<<ADSC);
    // Wait for the AD conversion to complete
    while ((ADCSRA & (1<<ADIF)) == 0);
    ADCSRA |= (1<<ADIF);
    return ADCW;
}
```

چون میخاد یه عدد ۱۶ بیتی integer پس خروجی این تابع ما از حالت ۱۰ بیتی استفاده کردیم

انتخاب کانال موردنظر

مبدل ۱۰ بیتی adc بدون وقفه

انتظار برای تمام شدن فرایند نمونه برداری

به کمک این زیربرنامه میشه هرکدام از کانال های موردنظر در adc را خواند

یک رجیستر ۱۶ بیتی است ADC WORD:

```
// ADC initialization
// ADC Clock frequency: 1000.000 kHz
// ADC Voltage Reference: AVCC pin
// ADC Auto Trigger Source: Free Running
ADMUX=ADC_VREF_TYPE;
ADCSRA=(1<<ADEN) | (0<<ADSC) | (1<<ADATE) | (0<<ADIF) | (0<<ADIE) | (0<<ADPS2) | (1<<ADPS1) | (1<<ADPS0);
SFIOR=(0<<ADTS2) | (0<<ADTS1) | (0<<ADTS0);
```

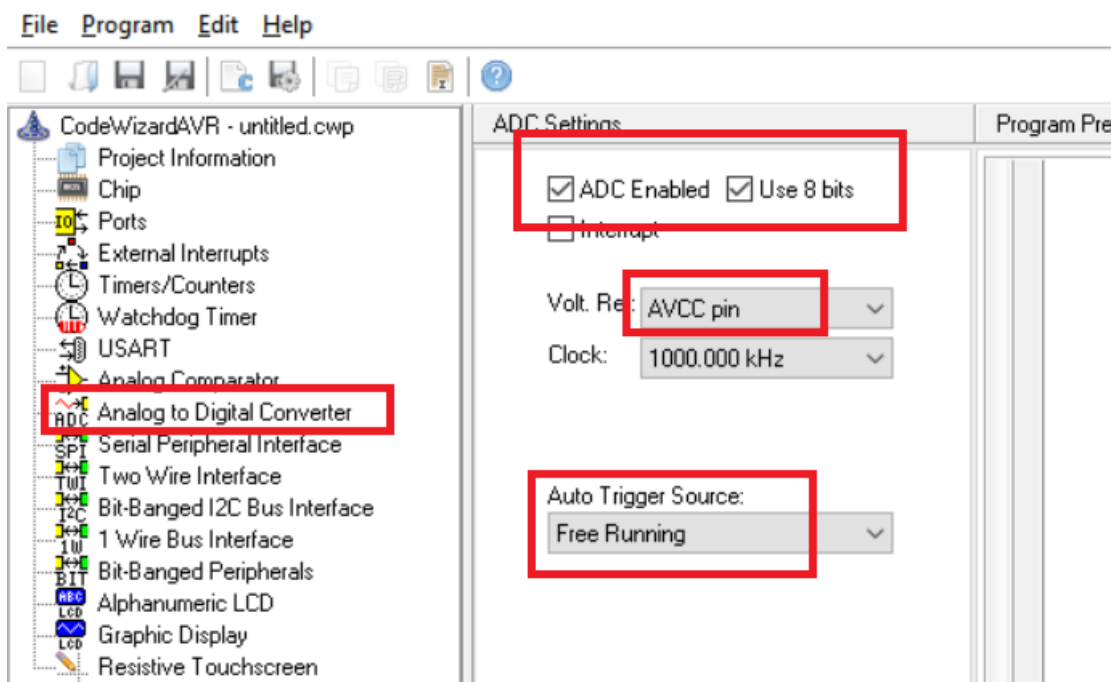
خواندن یکی از پورت ها و نمایش روی LCD

```
void main(void)
{
    int data;
```

خواندن کانال ۵

```
while (1)
{
    // Place your code here
    data = read_adc(5);
    //display data on LCD
}
}
```

استفاده از حالت ۸ بیتی بدون وقفه



```

// Voltage Reference: AVCC pin
#define ADC_VREF_TYPE ((0<<REFS1) | (1<<REFS0) | (1<<ADLAR))

// Read the 8 most significant bits
// of the AD conversion result
unsigned char read_adc(unsigned char adc_input)
{
    ADMUX=adc_input | ADC_VREF_TYPE;
    // Delay needed for the stabilization of the ADC input voltage
    delay_us(10);
    // Start the AD conversion
    ADCSRA|=(1<<ADSC);
    // Wait for the AD conversion to complete
    while ((ADCSRA & (1<<ADIF))==0);
    ADCSRA|=(1<<ADIF);
    return ADCH;
}

// ADC initialization
// ADC Clock frequency: 1000.000 kHz
// ADC Voltage Reference: AVCC pin
// ADC Auto Trigger Source: Free Running
// Only the 8 most significant bits of
// the AD conversion result are used
ADMUX=ADC_VREF_TYPE;
ADCSRA=(1<<ADEN) | (0<<ADSC) | (1<<ADATE) | (0<<ADIF) | (0<<ADIE) | (0<<ADPS2) | (1<<ADPS1) | (1<<ADPS0);
SFIOR=(0<<ADTS2) | (0<<ADTS1) | (0<<ADTS0);

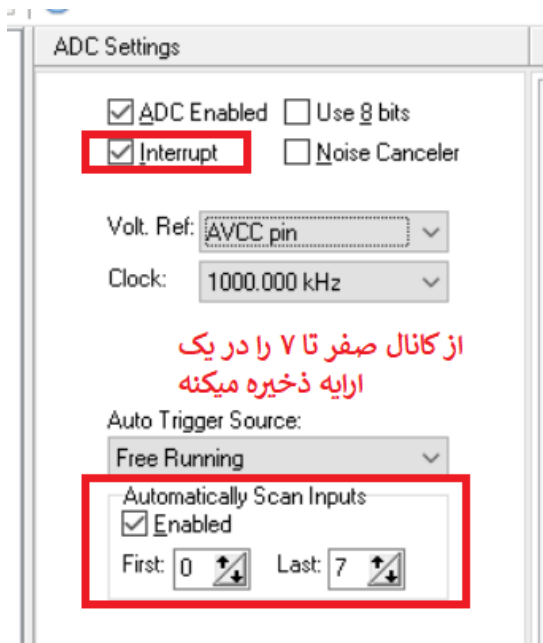
```

خروجی اینجا از نوع char است

چون خروجی ۸ بیت است نیازی به استفاده از int نیست

۸ بیت پرارزش را برمیگرداند

استفاده از حالت ۱۰ بیتی با وقفه





```

// Declare your global variables here
#define FIRST_ADC_INPUT 0
#define LAST_ADC_INPUT 7
unsigned int adc_data[LAST_ADC_INPUT-FIRST_ADC_INPUT+1];
// Voltage Reference: AVCC pin
#define ADC_VREF_TYPE ((0<<REFS1) | (1<<REFS0) | (0<<ADLAR))
// ADC interrupt service routine
// with auto input scanning
interrupt [ADC_INT] void adc_isr(void)
{
    static unsigned char input_index=0;
    // Read the AD conversion result
    adc_data[input_index]=ADCW;
    // Select next ADC input
    if (++input_index > (LAST_ADC_INPUT-FIRST_ADC_INPUT))
        input_index=0;
    ADMUX=(FIRST_ADC_INPUT | ADC_VREF_TYPE)+input_index;
    // Delay needed for the stabilization of the ADC input voltage
    delay_us(10);
    // Start the AD conversion
    ADCSRA|=(1<<ADSC);
}

```

ارایه ۸تایی که تایپش `int` است

اولین کانالی که خوانده میشه

آخرین کانالی که خوانده میشه

اندازه ی ارایه به تعداد کانال هایی است که قراره خوانده شه

ما داریم به صورت ۱۰ بیتی کار میکنیم پس تایپ ارایه `integer`

### چه زمانی اینترپت اتفاق میفتد؟

زمانی که فرایند نمونه برداری انجام شده باشه و داده ی موردنظر، داخل رجیستر قرار بگیره پس ما باید مقدار رجیستر را بخوانیم و داخل ارایه بریزیم.

پس هربار که نمونه برداری تمام شد وارد این زیربرنامه وقفه میشه و مقدار رجیستر را داخل ارایه میریزه.

پس در این ارایه، همیشه آخرین مقدار نمونه برداری شده را داریم.

چون داریم از اینترپت ها استفاده میکنیم <= اینترپت گلوبال هم باید فعال باشه.

```

// Global enable interrupts
asm("sei")

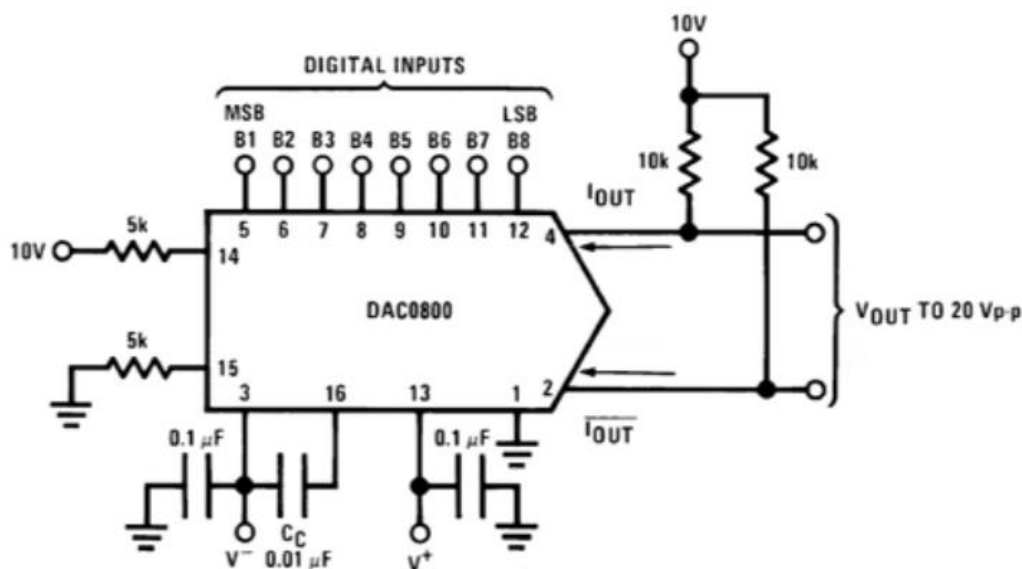
```



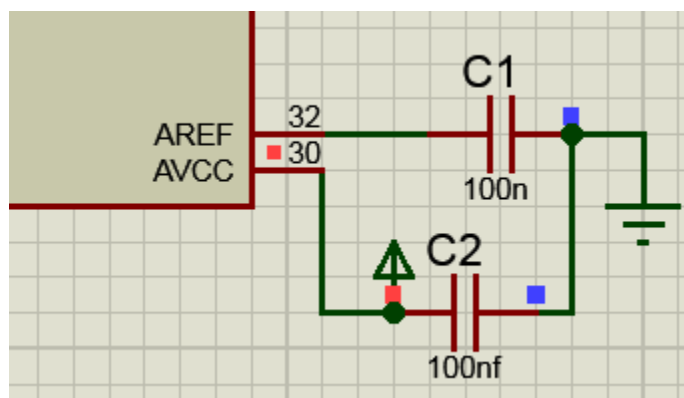
مبدل دیجیتال به آنالوگ ADC

## DAC0800

مبدل ۸ بیتی که به میکرو میتوانیم متصل کنیم و عددی که توسط رجیستر ADC تهیه میشه را به DAC0800 ارسال کنیم و خروجی اون را روی خازن ببینیم.



شکل 7-14 DAC0800



اگه این دوتا پورت را (power بخش adc و آنالوگ vref) تنظیم نکنیم و یه مقداری براش تعیین نکنیم، این مدار کار نمیکند چرا؟

در میکرو کنترلرها، تغذیه ی بخش انالوگ و تغذیه ی بخش دیجیتال از هم جداست برای اینکه روی هم تاثیر نگذارند و باعث نشوند که نویز این دوتا روی هم اثر بگذارد => در اکثر میکرو کنترلرها برای بخش انالوگ یک تغذیه ی جداگانه ای را باید تهیه کنیم.