組込みマイコン2

~ポーリング・割り込み

Ei2 ハードウエア技術

タイマープログラムについて

```
タイマ本体
 void timer( unsigned long timer_set )
 int i;
 do {
    for(i=0; i<871; i++);
 } while( timer set-- );
```

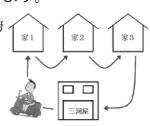
割り込みについてマイコン制御で最重要な基本技術

```
void timer( unsigned long timer set )
 cnt rb = 0;
 while( cnt_rb < timer_set );
#pragma interrupt intTRB(vect=24)
void intTRB( void )
 cnt rb++;
```

割り込みを使わないなら ポーリング処理

漫画サザエさんに登場する 三河屋の サブちゃんは午前中に各家庭へ御用聞 きに行き、午後配達します。

このように順次処理を更新 て行く処理方法を ポーリング と言います

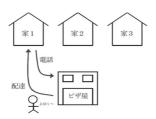


割り込みについて

割り込み要求と割り込み処理

ピザ屋さんは電話を待ちます。

雷話が割り込み要求 CPU側からみれば 割り込み要因となります。



人間の場合

コンピュータ

電話を用意する

ョゥュー 割り込みプログラムを設定する

ベルがなる

割り込み発生

電話に応答する

割り込みプログラムを実行する

割り込みについて

割り込み要求と割り込み処理

周辺機器から

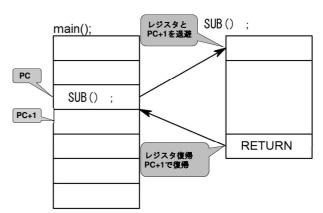
割り込み要求 (インターラプト リクエスト)

CPU側では割り込み要因 割り込み応答 インターラプトプログラムが処理

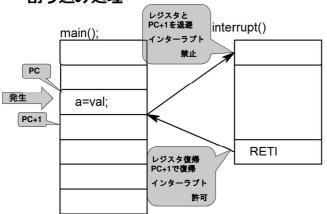
復習 サブルーチン プログラム

サブルーチンは、メインルーチンで、度々 同様な処理を行う場合や煩雑な処理を分か りやすくするためその処理を分離し、必要 なときに呼び出せるようプログラムされた 決まった場所で呼び出される。

サブルーチンコール



割り込み処理



インターラプト処理について

サブルーチンとやっていることは変わらない?

最大の違いは、

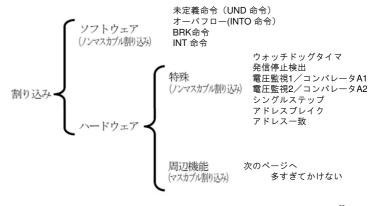
- ●何時呼ばれるか分からない
- ●複数同時に呼ばれる可能性がある
- ●割り込み受付中は同じ割り込みを 受け付けない
- ●終了時に割り込みを再度許可する

割り込み応答



- (a) 割り込み要求発生時点からそのとき実行している命令が終了するまでの時間。実行している 命令によって異なります。この時間が最も長くなる命令はDIVX命令で30サイクル(ウェイト なし、除数がレジスタの場合のサイクル数)です。(b) アドレス一致割り込み、シングルステップ割り込みは21サイクルです。

割り込み要因について



20

19

17

割り込み要因について

ハードウエア 周辺機能 (マスカブル)ハードウエア割り込み

フラッシュメモリレディ タイマRA タイマRC タイマRB タイマRD0 UART2 バス衝突検出 タイマRD1 電圧監視1/コンパレータA1 電圧監視2/コンパレータA2 タイマRE UART2 送信/NACK2 キー入力 UART2 受信/ACK2 INT0 A/D変換 シンクロナスシリアル INT2 コミュニケーションユニット /I2Cバスインターフェース INT4 UARTO 送信 UART0 受信 UART1 送信 UART1 受信

タイマーRB割り込み について

割り込み要因	ベクタ番地(注1) 番地(L)~番地(H)	ソフトウェア 割り込み番号		参照先
—(予約)	E-S(e) E-S(t)	16	_	_
UART0送信	+68 ~ +71(0044h ~ 0047h)	17	SOTIC	22. シリアルインタフェース
UART0受信	+72~+75(0048h~004Bh)	18	SORIC	(UARTi (i=0 ~ 1))
UART1送信	+76~+79(004Ch~004Fh)	19	S1TIC	1
UART1受信	+80~+83(0050h~0053h)	20	S1RIC]
INT2	+84 ~ +87(0054h ~ 0057h)	21	INT2IC	11.4 INT割り込み
タイマRA	+88~+91(0058h~005Bh)	22	TRAIC	17. タイマRA
—(予約)		23	_	_
タイマRB	+96~+99(0060h~0063h)	24	TRBIC	18. タイマRB
INT1	+100~+103(0064h~0067h)	25	INT1IC	11.4 INT割り込み
INT3	+104~+107(0068h~006Bh)	26	INT3IC	1
—(予約)		27	_	_
—(予約)		28	_	_
INT0	+116~+119(0074h~0077h)	29	INT0IC	11.4 INT割り込み
UART2バス衝突検出	+120~+123(0078h~007Bh)	30	U2BCNIC	23. シリアルインタフェース (UART2)
—(予約)		31	_	_
ソフトウェア(注3)	+128~+131(0080h~0083h)~	32~41	_	R8C/Tinyシリーズ
	+164~+167(00A4h~00A7h)			ソフトウェアマニュアル
/ T AL \	' _A	'7\'^	' ·	
		ソースで育		ijり込み制御のための ンジスタ

割り込み実装について

割り込みで作成するプログラム(やること)

- ・割り込み要因の準備
- ・割り込みベクタの確認
- ・割り込みプログラムの登録(宣言)
- ・割り込みプログラムの制作

割り込み実装について

割り込みで作成するプログラム(やること)

- ・割り込み要因の準備
- ・割り込みベクタの確認
- ・割り込みプログラムの登録(宣言)
- ・割り込みプログラムの制作

タイマーRB割り込み について

割り込み要因	ベクタ番地(注1) 番地(L)~番地(H)	ソフトウェア 割り込み番号	割り込み制御レジスタ	参照先
—(予約)	# 15 (L) - # 15 (H)	16	_	_
JART0送信	+68 ~ +71(0044h ~ 0047h)	17	SOTIC	22. シリアルインタフェース
UART0受信	+72~+75(0048h~004Bh)	18	SORIC	(UARTi (i=0~1))
JART1送信	+76~+79(004Ch~004Fh)	19	S1TIC	
JART1受信	+80~+83(0050h~0053h)	20	S1RIC	
NT2	+84 ~ +87(0054h ~ 0057h)	21	INT2IC	11.4 INT割り込み
タイマRA	+88 ~ +91(0058h ~ 005Bh)	22	TRAIC	17. タイマRA
—(予約)		23	_	_
タイマRB	+96~+99(0060h~0063h)	24	TRBIC	18. タイマRB
NT1	+100~+103(0064h~0067h)	25	INT1IC	11.4 INT割り込み
NT3	+104 ~ +107(0068h ~ 006Bh)	26	INT3IC	
—(予約)		27	_	_
(予約)		28	_	_
NT0	+116~+119(0074h~0077h)	29	INT0IC	11.4 INT割り込み
UART2バス衝突検出	+120~+123(0078h~007Bh)	30	U2BCNIC	23. シリアルインタフェース (UART2)
—(予約)		31	_	_
ソフトウェア(注3)	+128 ~ +131(0080h ~ 0083h) ~ +164 ~ +167(00A4h ~ 00A7h)	32~41	_	R8C/Tiny シリーズ ソフトウェアマニュアル
/ T AL.		·/\/·^		
		ソースで書		前り込み制御のための ッジスタ

割り込み実装について

割り込みで作成するプログラム(やること)

・割り込みベクタの確認

23

25

- ・割り込みプログラムの登録(宣言)
- ・割り込みプログラムの制作

26

割り込み実装について

割り込み実装について

割り込みで作成するプログラム(やること)

- ・割り込みベクタの確認
- ・割り込みプログラムの登録(宣言)
- ・割り込みプログラムの制作

2

...

割り込み実装について

割り込み実装について

RAタイマーで割り込みを組みなおしてみよう

```
ベクタ番号の確認 | *88~+91(0058h~0058h) | 22 | TRAIC | 17. タイマRA | 17. タ
```

プログラム名は int_tra とする

プログラムでは、0になるまで、cnt_raを減算

```
void int_tra (void)
{
    cnt_ra--;
}
```

30

割り込み実装について

RAタイマーで割り込みを組みなおしてみよう

```
void timer( unsigned long timer_set )
{
    cnt_ra = timer_set;
    while( cnt_ra );
}

#pragma interrupt int_tra( vect=22 )
    void int_tra ( void )
    {
        cnt_ra--;
    }
}
```

31