

# 빠빠하 AVR 프로그래밍

The 4<sup>th</sup> Lecture



# INDEX

- 1 시간(Time)에 대한 정의
- 2 왜 타이머(Timer)와 카운터(Counter)인가?
- 3 ATmega128 타이머/카운터 동작 구조
- 4 ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터
- 5 뻔뻔한 노하우 : 레지스터 비트 설정 방법
- 6 ATmega128 타이머/카운터 실습



# 1 시간(Time)에 대한 정의

## 시간

### 절대적인 시간

- 주변 환경과 상관없이 독립적으로 제어되는 시간
- 예) RTC : Real-Time Clock

### 상대적인 시간

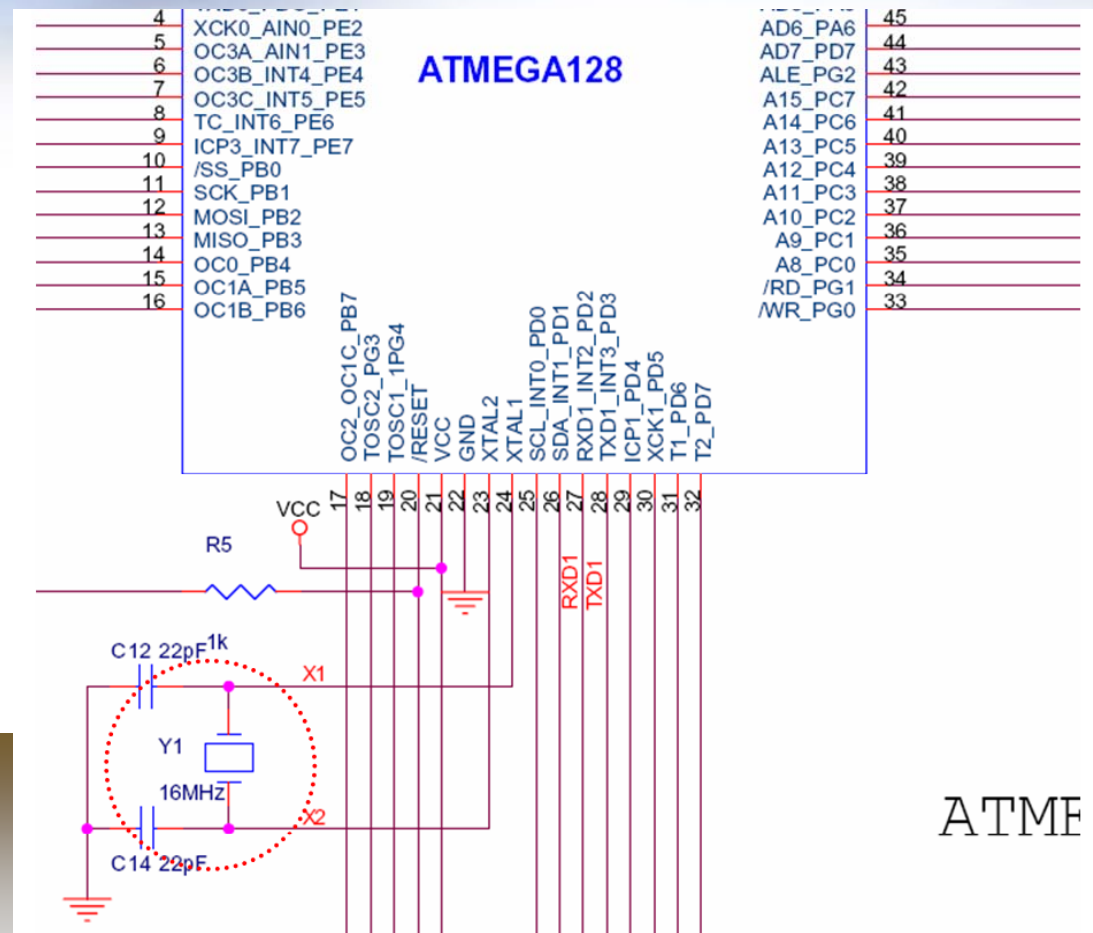
- 주변 환경과 맞물려 제어되어야 하는 시간
- “지금으로부터 ~ 후”
- 예) 1초마다 한번씩 LED가 On/Off



## 2

## 왜 타이머(Timer)와 카운터(Counter)인가?

1. 3분 뒤에 라면을 먹는 것이 목표다.
2. 3분이란 시간을 측정해야 한다.
3. 3분이란 약속된 시간이 지난 후 반드시 이를 알려줘야 한다.
4. 3분이란 시간을 누군가(타이머) 알려주면 이제까지 하던 일을 멈추고 1번의 목표를 실행한다.



ATME

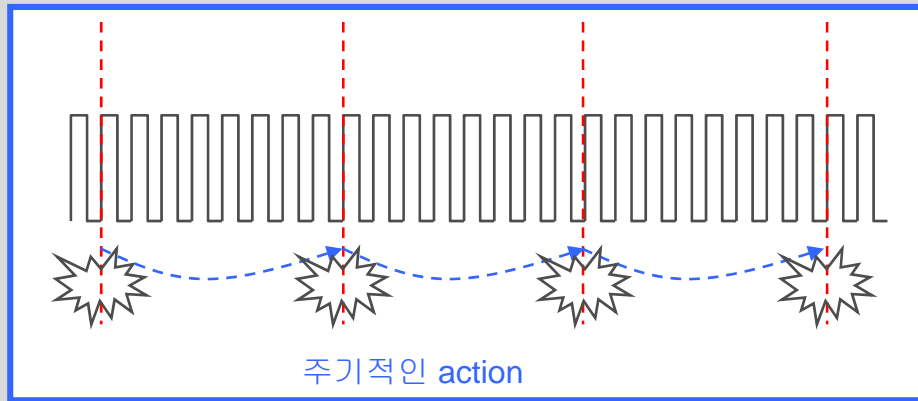




2

## 왜 타이머(Timer)와 카운터(Counter)인가?

### Situation



### Definition

$$\text{(주파수의) 진동 수} = \frac{1}{\text{(시간의) 주기}}$$

(Hz) (second)



- 원하는 주기를 설정 → **Timer**
- 클럭의 입력 횟수 카운팅 → **Counter**



## 2 왜 타이머(Timer)와 카운터(Counter)인가?

공식 (1)

$$\underset{\textcircled{1}}{1\text{ms}} = \underset{\textcircled{2}}{\left[ \frac{1}{16\text{M}} \right]} \times \underset{\textcircled{3}}{n}$$

공식 (2)

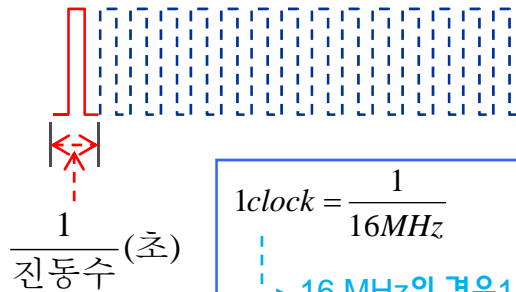
$$\underset{\textcircled{1}}{1\text{ms}} = \underset{\textcircled{2}}{\left[ \left[ \frac{1}{16\text{M}} \right] \times \textit{Prescaler} \right]} \times \underset{\textcircled{4}}{n}$$

$\textcircled{3}$



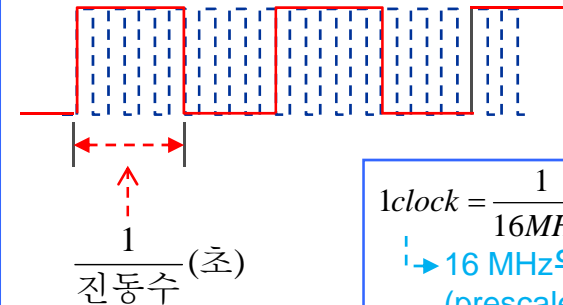
2

## 왜 타이머(Timer)와 카운터(Counter)인가?



$$1\text{clock} = \frac{1}{16\text{MHz}}$$

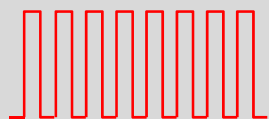
▶ 16 MHz의 경우 1 clock 시간



$$1\text{clock} = \frac{1}{16\text{MHz}} \times \text{prescaler}$$

▶ 16 MHz의 경우 1 count 시간 (prescaler 사용)

Prescaler



Original Clock  
16MHz (Oscillator)

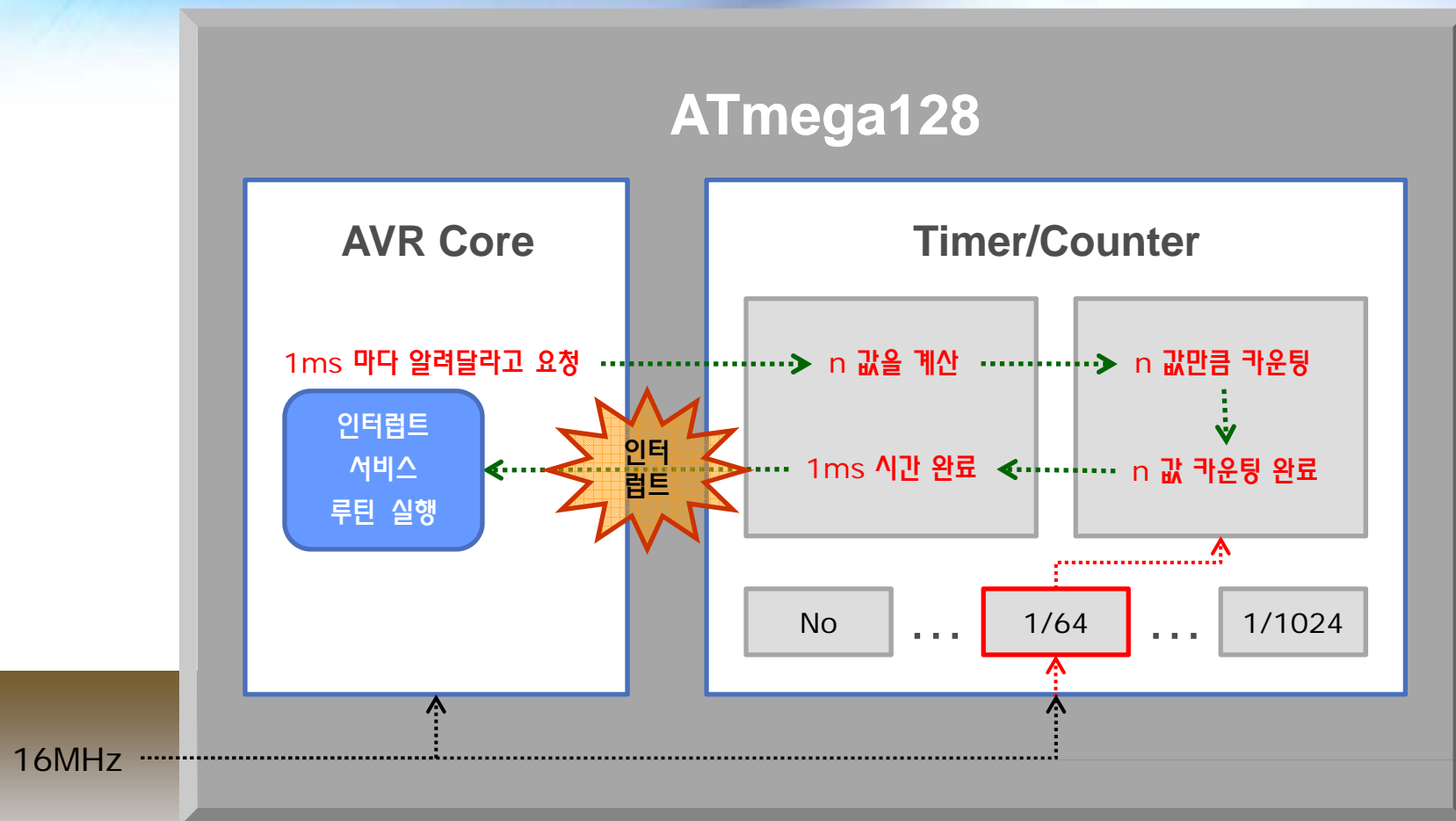
Timer/Counter

1/4

Timer/Counter

1/8

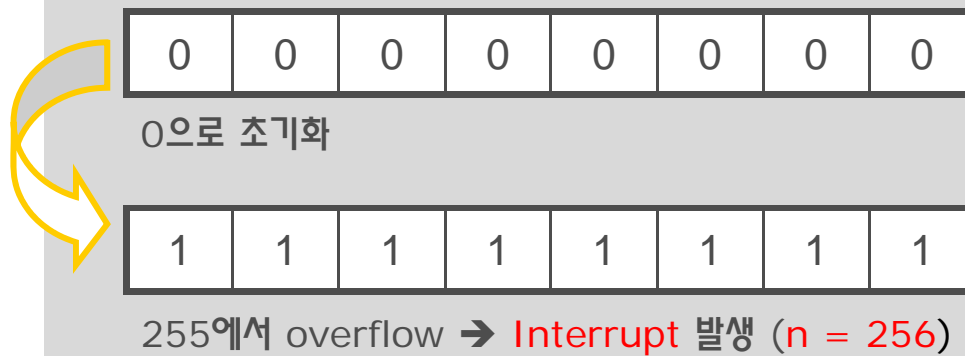
### 3 ATmega128 타이머/카운터 동작 구조





### 3 ATmega128 타이머/카운터 동작 구조

#### Overflow Interrupt



- 8bit register 한 개만 필요
- Overflow는 255에서 발생
- 0~255 → 256 counting



- n = 250 일 때 인터럽트 발생
- 0이 아닌 6으로 초기화
- 6~255 → 250 counting



## Output Compare Match Interrupt

동작 구조

0	0	0	0	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---

0으로 초기화

counter register

1	1	1	1	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

249 ( $n - 1$ ) 로 초기화

compare register

- 두 개의 register 필요  
counter register (횟수 기록)  
compare register ( $n$  값 기록)
- counter register가 증가되다  
compare register와 그 값이 서로  
같으면 interrupt 발생

0	0	0	0	1	1	1	1
---	---	---	---	---	---	---	---

counter register 값을 증가시킨 후 compare register와 비교

counter register

1	1	1	1	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

compare register

- counter register를 증가하며  
compare register와 비교

1	1	1	1	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

(counter register == compare register) → interrupt 발생

counter register

1	1	1	1	1	0	0	1
---	---	---	---	---	---	---	---

compare register

- counter register와 compare  
register를 비교하여 값이 서로 같을 때  
interrupt 발생
- 250 counting



## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

**TCCR0 :**

Timer/Counter Control Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	FOC0	WGM00	COM01	COM00	WGM01	CS02	CS01	CS00	TCCR0
Read/Write	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	

Register	설명	실제 구현 예																																			
Bit6, 3 – <b>WGM01:0</b> Waveform Generation Mode	<ul style="list-style-type: none"><li>출력할 파형 설정</li><li><b>Overflow interrupt</b> 일 때<ul style="list-style-type: none"><li>– <b>Normal mode</b>로 설정</li><li>– Interrupt가 발생할 때 마다 반드시 <b>TCNT0</b> 값을 초기화 해야 함</li></ul></li><li><b>Compare match interrupt</b> 일 때<ul style="list-style-type: none"><li>– <b>CTC mode</b>로 설정</li><li>– TOP을 OCR0로 사용 -&gt; OCR0 값에서 인터럽트 발생</li><li>– Interrupt가 발생하면 자동적으로 TCNT0 값이 “0”으로 초기화 됨</li></ul></li></ul> <table><thead><tr><th>Mode</th><th>WGM01<sup>(1)</sup> (CTC0)</th><th>WGM00<sup>(1)</sup> (PWM0)</th><th>Timer/Counter Mode of Operation</th><th>TOP</th><th>Update of OCR0 at</th><th>TOV0 Flag Set on</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Normal</td><td>0xFF</td><td>Immediate</td><td>MAX</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>PWM, Phase Correct</td><td>0xFF</td><td>TOP</td><td>BOTTOM</td></tr><tr><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td>CTC</td><td>OCR0</td><td>Immediate</td><td>MAX</td></tr><tr><td>3</td><td>1</td><td>1</td><td>Fast PWM</td><td>0xFF</td><td>TOP</td><td>MAX</td></tr></tbody></table>	Mode	WGM01 <sup>(1)</sup> (CTC0)	WGM00 <sup>(1)</sup> (PWM0)	Timer/Counter Mode of Operation	TOP	Update of OCR0 at	TOV0 Flag Set on	0	0	0	Normal	0xFF	Immediate	MAX	1	0	1	PWM, Phase Correct	0xFF	TOP	BOTTOM	2	1	0	CTC	OCR0	Immediate	MAX	3	1	1	Fast PWM	0xFF	TOP	MAX	<pre>TCCR0 = (0 &lt;&lt; WGM00)   (1 &lt;&lt; WGM01); // CTC mode  TCCR0 = (0 &lt;&lt; WGM00)   (0 &lt;&lt; WGM01); // Normal mode</pre>
Mode	WGM01 <sup>(1)</sup> (CTC0)	WGM00 <sup>(1)</sup> (PWM0)	Timer/Counter Mode of Operation	TOP	Update of OCR0 at	TOV0 Flag Set on																															
0	0	0	Normal	0xFF	Immediate	MAX																															
1	0	1	PWM, Phase Correct	0xFF	TOP	BOTTOM																															
2	1	0	CTC	OCR0	Immediate	MAX																															
3	1	1	Fast PWM	0xFF	TOP	MAX																															



## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

Bit 2:0 –  
**CS02**: Clock  
select

• Prescaler 설정

CS02	CS01	CS00	Description
0	0	0	No clock source (Timer/Counter stopped)
0	0	1	$\text{clk}_{\text{TOS}} / (\text{No prescaling})$
0	1	0	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 8$ (From prescaler)
0	1	1	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 32$ (From prescaler)
1	0	0	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 64$ (From prescaler)
1	0	1	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 128$ (From prescaler)
1	1	0	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 256$ (From prescaler)
1	1	1	$\text{clk}_{\text{TOS}} / 1024$ (From prescaler)

```
TCCR0 =
(1<<CS02) | (0<<CS01) | (0<<CS00);
// 1/64 Prescaler
```



## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

**TCNT0 :**

Timer/Counter Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	TCNT0[7:0]								TCNT0
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	

Register	설명	실제 구현 예
TCNT0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Prescaler가 적용된 클럭 주기마다 1씩 증가하는 8비트 값</li> <li>• 하드웨어(= 카운터)에 의해 증가됨</li> <li>• <b>Overflow Interrupt</b> 발생 시점 = <math>256 - n</math></li> <li>• <b>Output Compare Match Interrupt</b> 발생 시점 = 0</li> </ul>	<pre> TCNT0 = 256 - (CPU_CLOCK/TICKS_PER_SEC/64);  // CPU_CLOCK : 16000000 // TICKS_PER_SEC : 1000 // 64 : 1/64 Prescaler // (CPU_CLOCK/TICKS_PER_SEC/64) == n </pre>





## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

**OCR0 :**

Output Compare Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCR0[7:0]								OCR0
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	

Register	설명	실제 구현 예
OCR0	<ul style="list-style-type: none"> <li>• TCNT0와 비교가 되는 8비트 값</li> <li>• Output Compare Match Interrupt 에서 사용</li> <li>• 초기화 값 = <math>n - 1</math></li> </ul>	$OCR0 = (CPU\_CLOCK / TICKS\_PER\_SEC / 64) - 1;$



## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

**TIMSK :**

Timer/Counter Interrupt Mask Register

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCIE2	TOIE2	TICIE1	OCIE1A	OCIE1B	TOIE1	OCIE0	TOIE0	TIMSK
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	

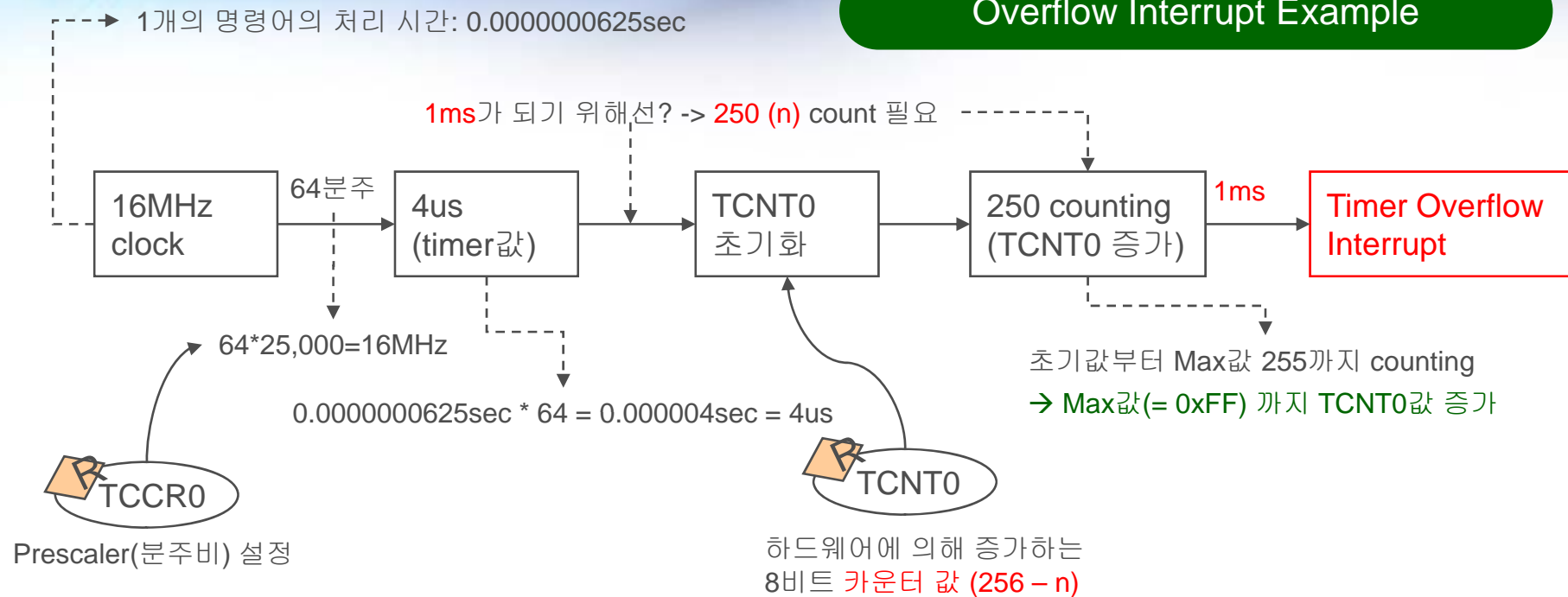
Register	설명	실제 구현 예
Bit 1 – <b>OCIE0:</b> Timer/Counter0 Output Compare Match Interrupt Enable	<ul style="list-style-type: none"> <li>Output Compare Match Interrupt 활성화</li> <li>OCIE0와 SREG_I 비트가 1로 설정되어 있어야만 Output Compare Match Interrupt가 활성화 됨</li> </ul>	<pre>TIMSK = (1&lt;&lt;OCIE0)   (0&lt;&lt;TOIE0); // Output Compare Match Interrupt</pre>
Bit 0 – <b>TOIE0:</b> Timer/Counter0 Overflow Interrupt Enable	<ul style="list-style-type: none"> <li>Overflow Interrupt 활성화</li> <li>TOIE0와 SREG_I 비트가 1로 설정되어 있어야만 Overflow Interrupt가 활성화 됨</li> </ul>	<pre>TIMSK = (0&lt;&lt;OCIE0)   (1&lt;&lt;TOIE0); // Overflow Interrupt</pre>



## 4

## ATmega128 타이머/카운터 관련 레지스터

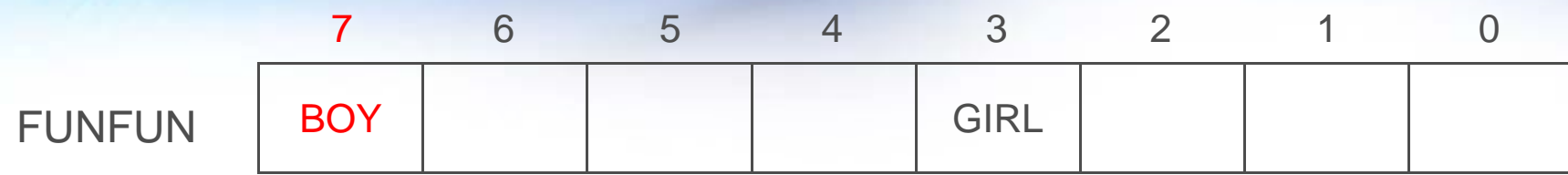
## Overflow Interrupt Example



Overflow interrupt를 활성화 시키기 위해  
TIMSK 레지스터의 **TOIE0** 비트를 1로 설정



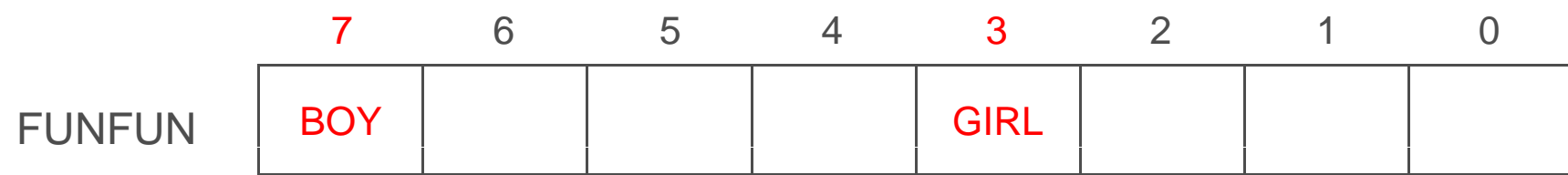
# 5 버버하 노하우 : 레지스터 비트 설정 방법



FUNFUN = 0x80;
 

✗

FUNFUN = (1<<BOY);



FUNFUN = 0x88;
 

✗

FUNFUN = (1<<BOY) | (1<<GIRL);



## 6

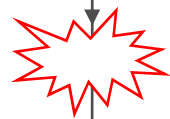
## ATmega128 타이머/카운터 실습

## 물리적 연결

DK128-MAIN과 DK128-EXT 연결

## 초기화 &amp; 설정 루틴

Timer/Counter 관련 레지스터 설정



Overflow Interrupt 발생

## 서비스 루틴

Timer/Counter 인터럽트 서비스 루틴  
(Interrupt Vector Table 사용)

초기화 : n 값 계산  
설정 : TCCR0 설정 -> Normal mode, 1/64 Prescaler  
활성화 : TIMSK 설정 -> Overflow Interrupt 활성화

SIGNAL( **SIG\_OVERFLOW0** )



## 6

## ATmega128 타이머/카운터 실습

## ATmega128 Data Sheet

Table 23. Reset and Interrupt Vectors

Vector No.	Program Address <sup>(2)</sup>	Source	Interrupt Definition
1	\$0000 <sup>(1)</sup>	RESET	External Pin, Power-on Reset, Brown-out Reset, Watchdog Reset, and JTAG AVR Reset
2	\$0002	INT0	External Interrupt Request 0
3	\$0004	INT1	External Interrupt Request 1
4	\$0006	INT2	External Interrupt Request 2
5	\$0008	INT3	External Interrupt Request 3
6	\$000A	INT4	External Interrupt Request 4
7	\$000C	INT5	External Interrupt Request 5
8	\$000E	INT6	External Interrupt Request 6
9	\$0010	INT7	External Interrupt Request 7
10	\$0012	TIMER2 COMP	Timer/Counter2 Compare Match
11	\$0014	TIMER2 OVF	Timer/Counter2 Overflow
12	\$0016	TIMER1 CAPT	Timer/Counter1 Capture Event
13	\$0018	TIMER1 COMPA	Timer/Counter1 Compare Match A
14	\$001A	TIMER1 COMPB	Timer/Counter1 Compare Match B
15	\$001C	TIMER1 OVF	Timer/Counter1 Overflow
16	\$001E	TIMER0 COMP	Timer/Counter0 Compare Match
17	\$0020	TIMER0 OVF	Timer/Counter0 Overflow

## C:\AvrEdit\WinAvr\avr\include\avr\iom128.h

```
/* Interrupt vectors */
```

```
#define SIG_INTERRUPT0      _VECTOR(1)
#define SIG_INTERRUPT1      _VECTOR(2)
#define SIG_INTERRUPT2      _VECTOR(3)
#define SIG_INTERRUPT3      _VECTOR(4)
#define SIG_INTERRUPT4      _VECTOR(5)
#define SIG_INTERRUPT5      _VECTOR(6)
#define SIG_INTERRUPT6      _VECTOR(7)
#define SIG_INTERRUPT7      _VECTOR(8)
#define SIG_OUTPUT_COMPARE2 _VECTOR(9)
#define SIG_OVERFLOW2       _VECTOR(10)
#define SIG_INPUT_CAPTURE1  _VECTOR(11)
#define SIG_OUTPUT_COMPARE1A _VECTOR(12)
#define SIG_OUTPUT_COMPARE1B _VECTOR(13)
#define SIG_OVERFLOW1       _VECTOR(14)
#define SIG_OUTPUT_COMPARE0 _VECTOR(15)
#define SIG_OVERFLOW0       _VECTOR(16)
```



