마이크로프로세서 이론

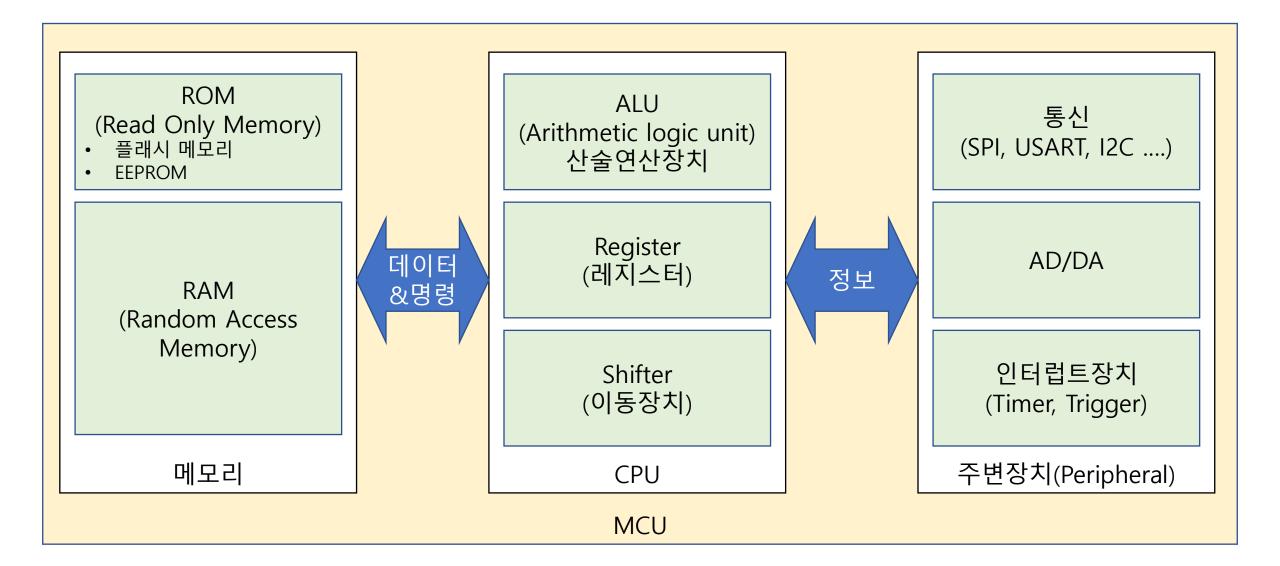
마이크로프로세서 종합 설계. 2주차.

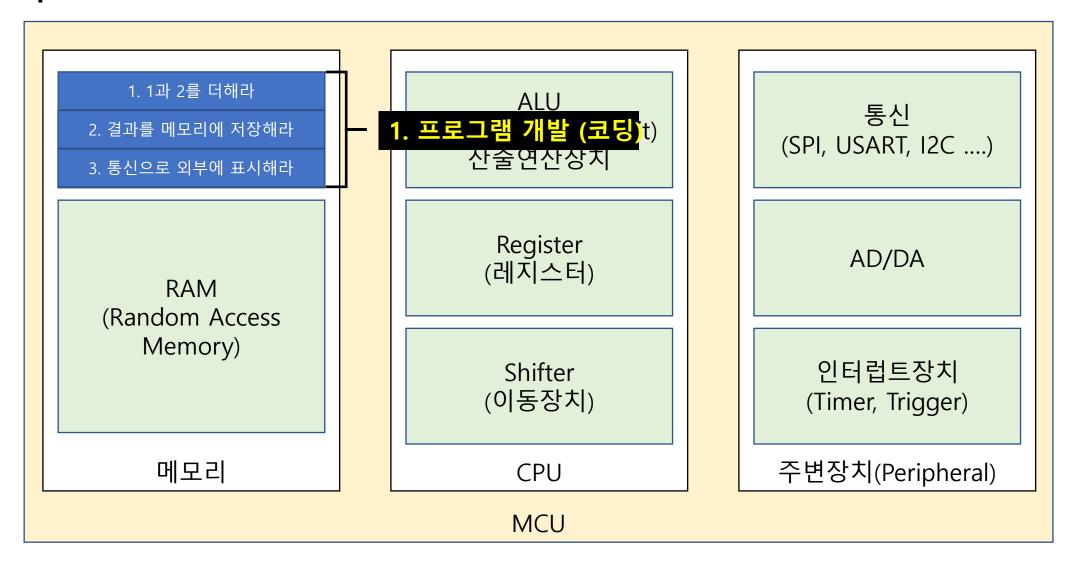


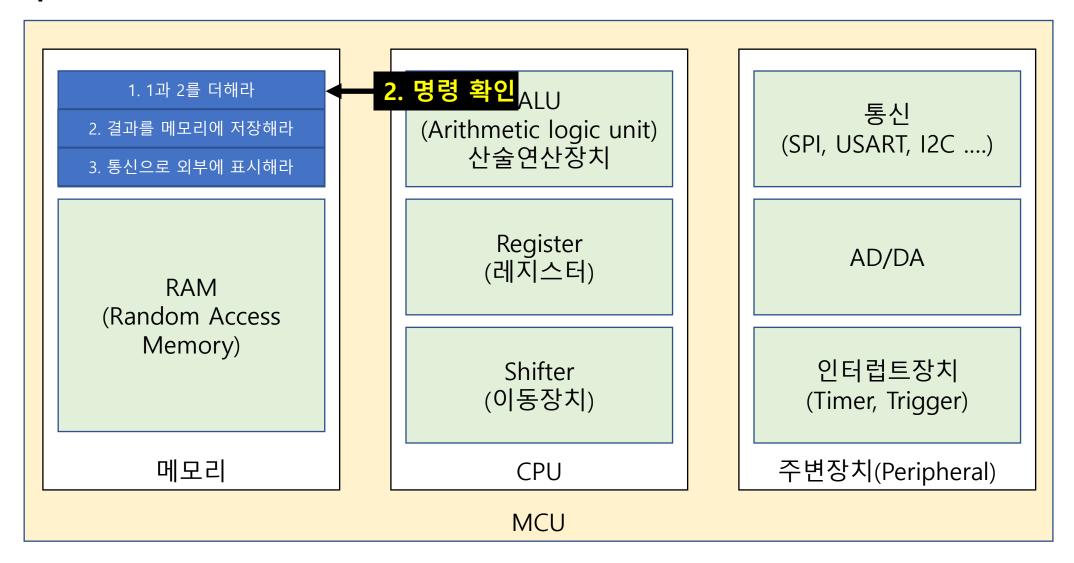
오늘의 목표

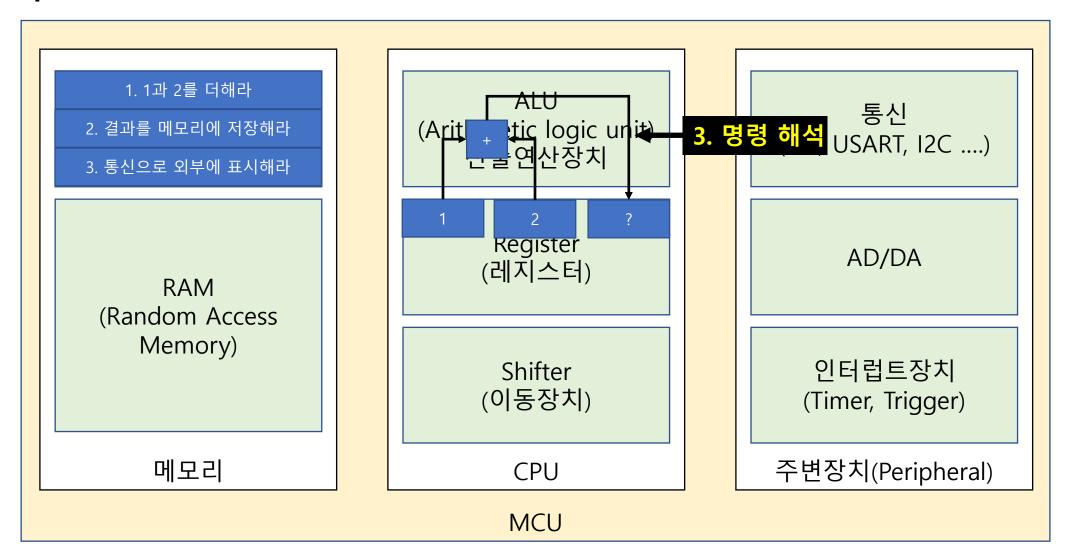
- 1. 마이크로프로세서의 기본 동작을 이해한다.
- 2. 아두이노에 사용하는 ATMEGA328P을 바탕으로 마이크로프로 세서의 기본 동작을 이해한다.
- 3. TinkerCad를 이용하여 아두이노를 첫 실험
- 4. 디지털 입출력이 무엇인지 실험을 통해 이해한다.

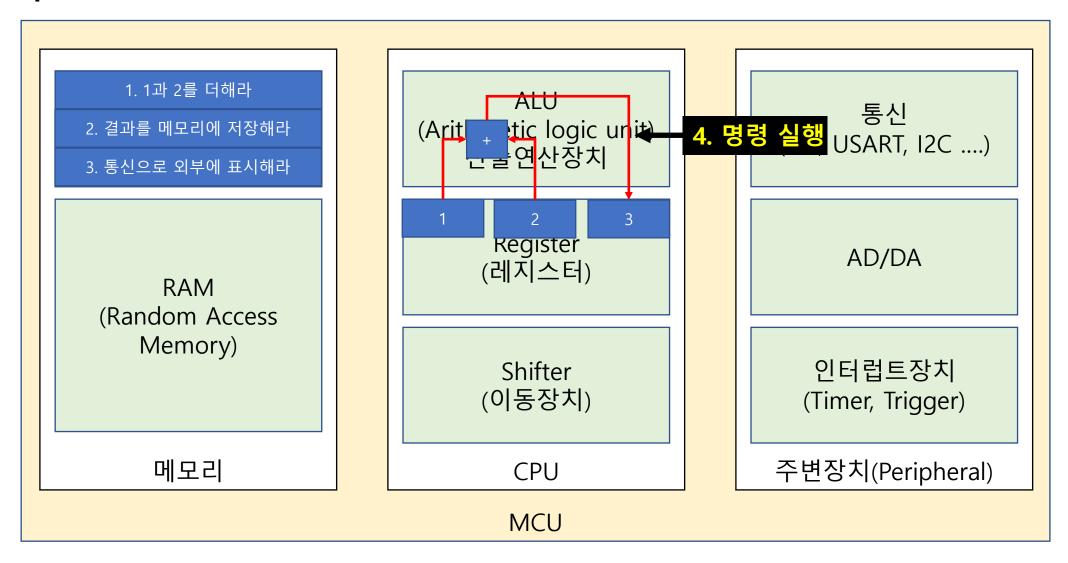
마이크로프로세서의 기본 구성

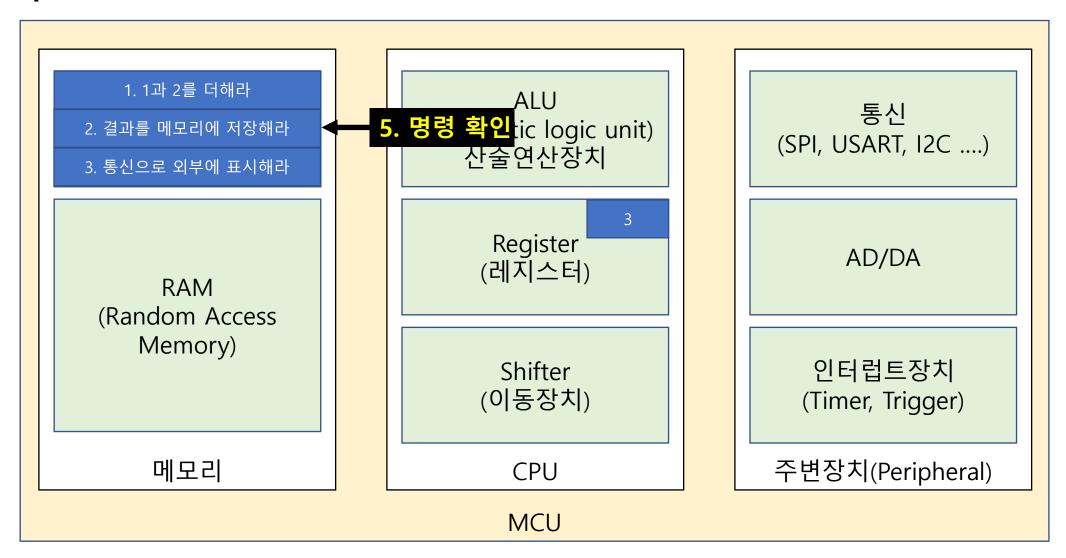


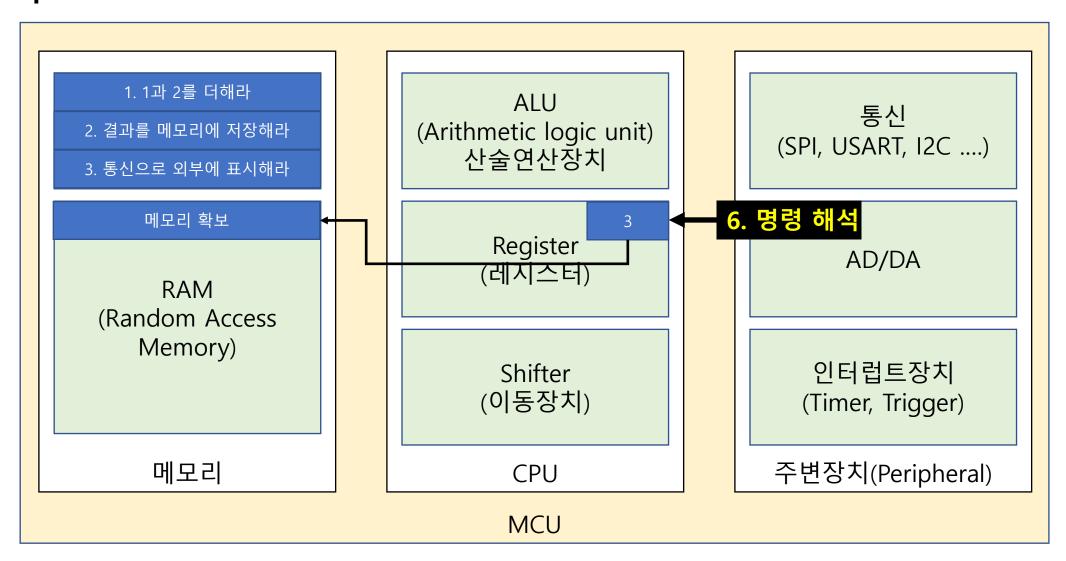


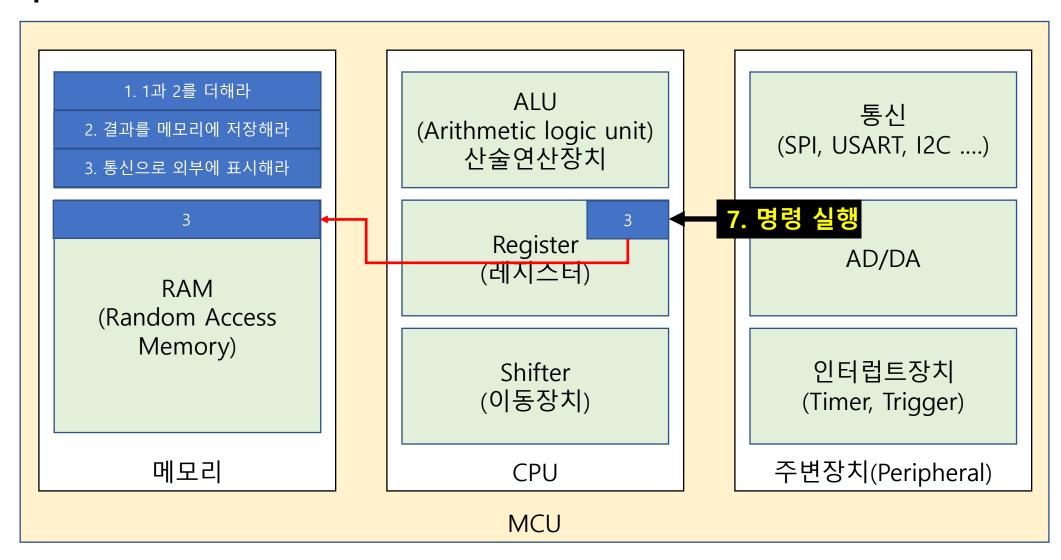


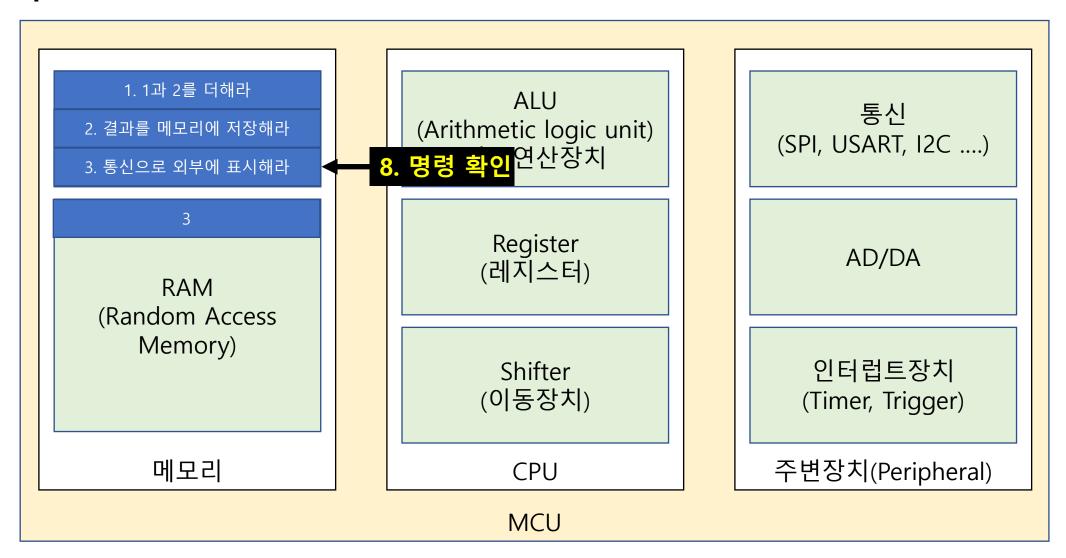


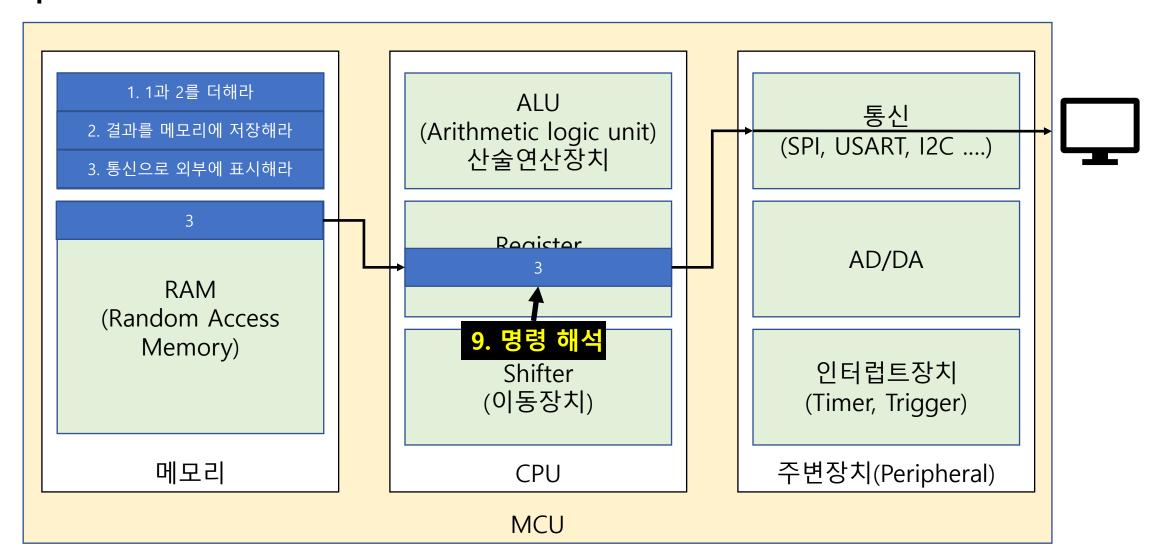


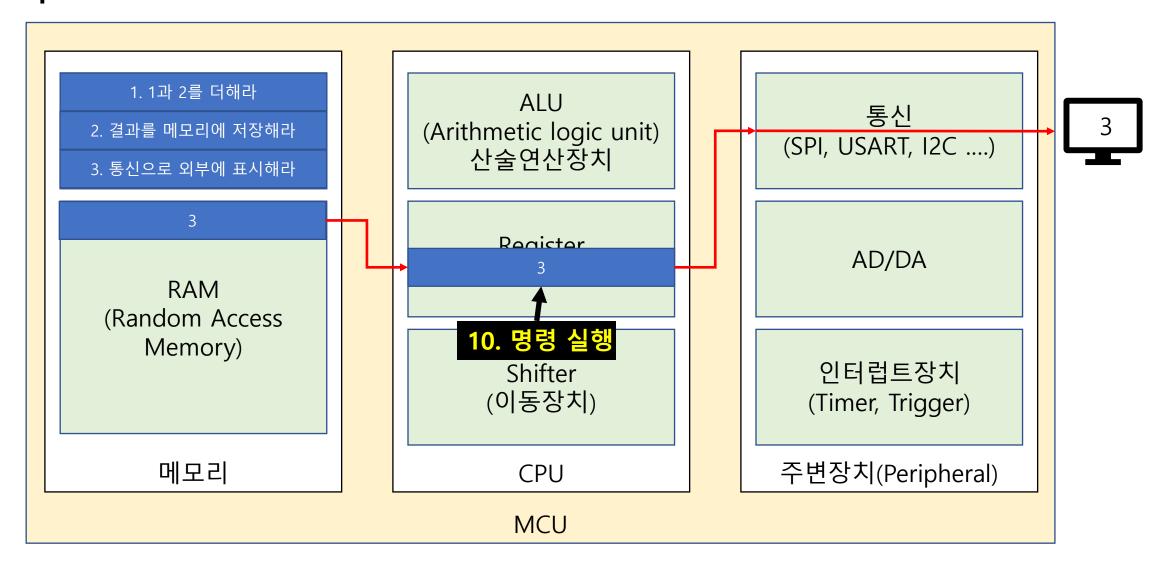


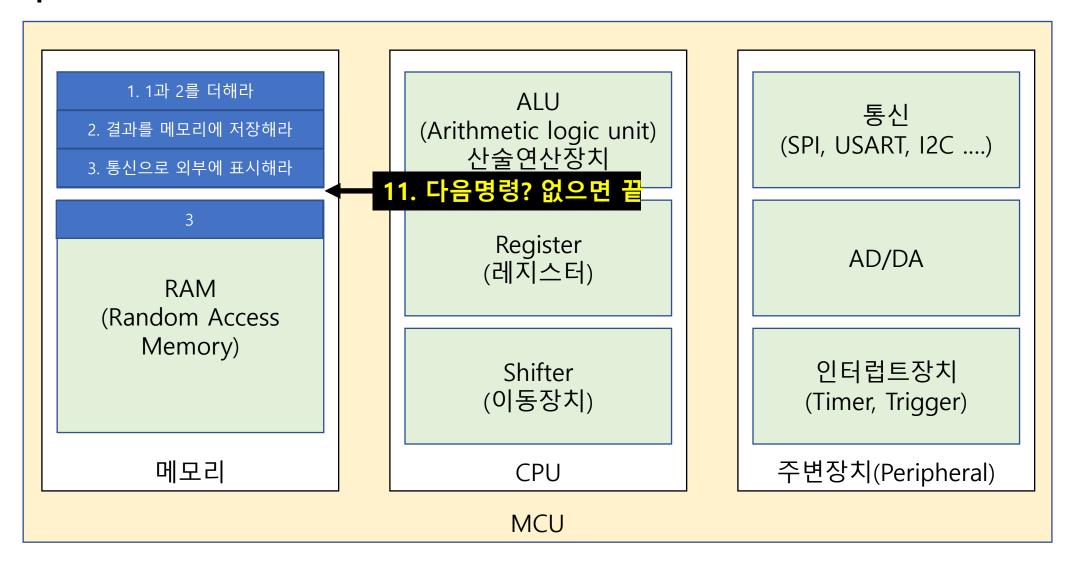








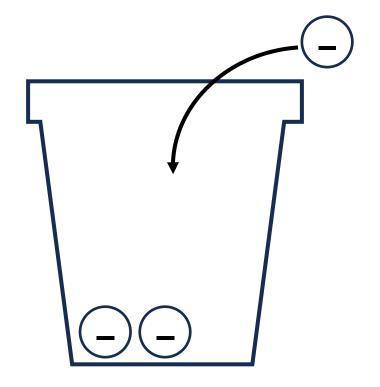




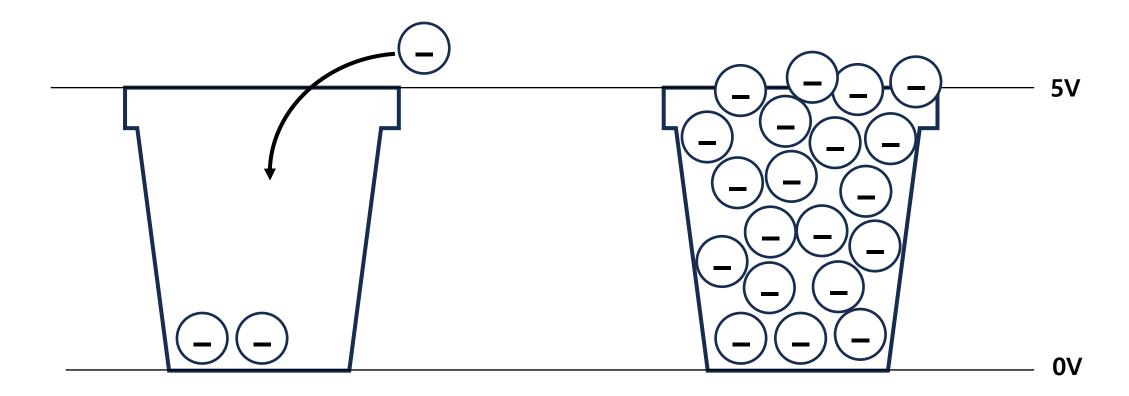
10진수. 2진수? 16진수?

- 10진수 : 우리가 사용하고 있는 수 시스템(손가락은 10개)
- 2진수 : 컴퓨터가 사용하는 기본 수 시스템(1과 0)
- 16진수 : 2진수의 조합을 사람이 쉽게 이해(0~15까지)
- $1(10) \rightarrow 0001(2) \rightarrow 0x01(16)$
- $10(10) \rightarrow 1010(2) \rightarrow 0x0A(16)$
- $255(10) \rightarrow 1111 \ 1111(2) \rightarrow 0xFF(16)$

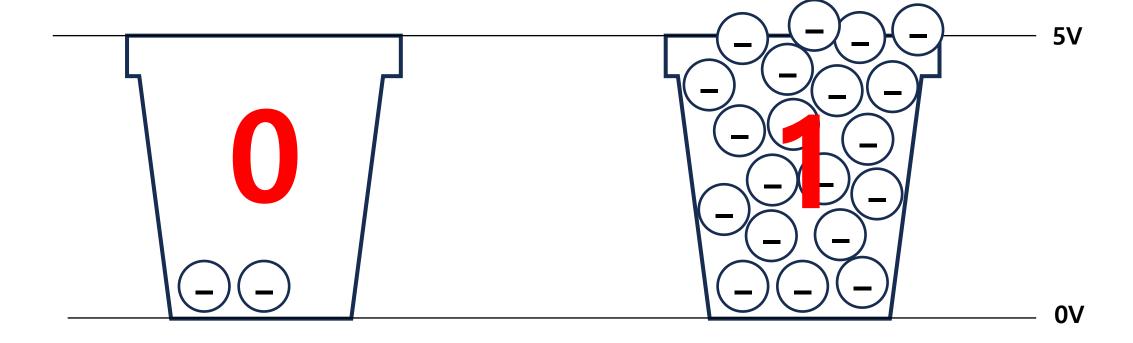
• 컴퓨터의 가장 작은 단위 : bit



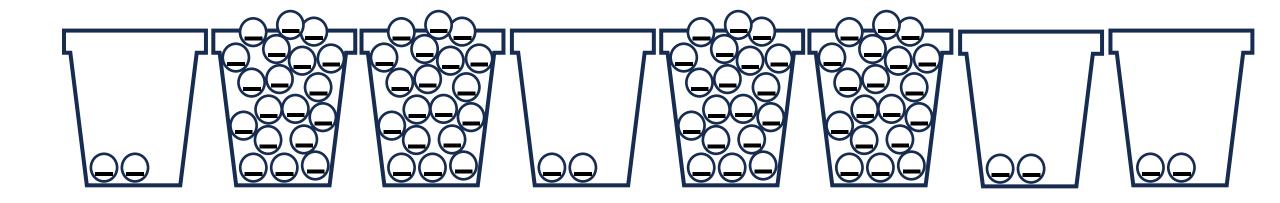
• 컴퓨터의 가장 작은 단위 : bit



• 컴퓨터의 가장 작은 단위 : bit

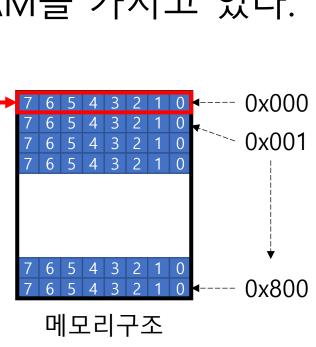


• 8bit 컴퓨터의 가장 기본 작은 단위: 8bit



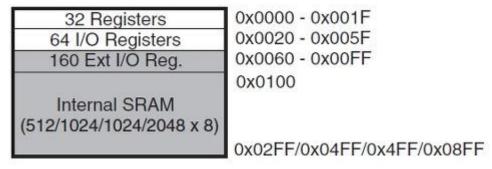
- 메모리의 장소 정보 (주소)
 - 동서울대학교 : 경기 성남시 수정구 복정로 76
- 메모리도 주소(연속숫자)를 이용하여 데이터를 참조 한다.
- ATmega328p의 경우 내부에 2KByte의 RAM을 가지고 있다.
 - 1Byte → 8Bit
 - 8Bit CPU는 8Bit길이의 데이터를 처리

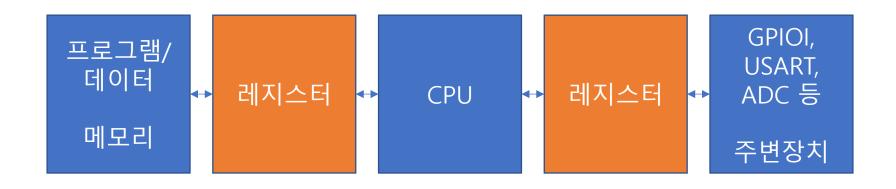




메모리맵과 레지스터

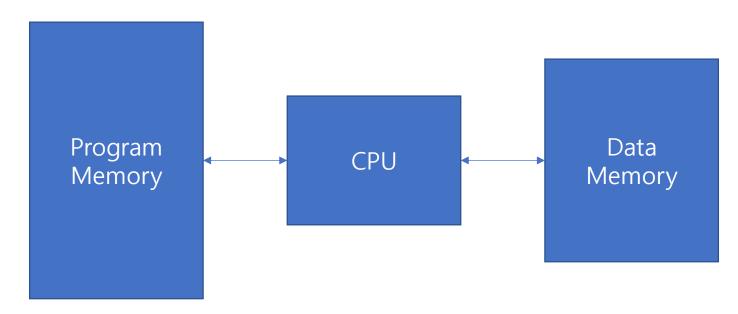
Data Memory





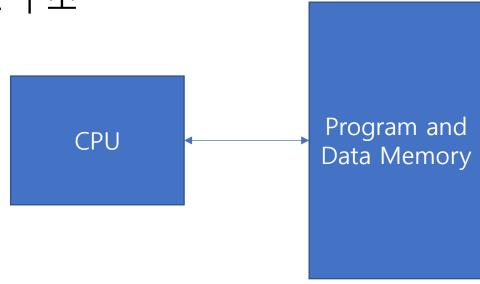
컴퓨터구조(폰노이만vs하버드)

- 하버드 구조
 - 프로그램 메모리와 데이터 메모리가 분리되어 있는 구조
 - 장점 : 명령어와 데이터를 동시에 접근 가능하기 때문에 속도가 빠름
 - 단점 : 설계가 어려움
 - 일반적인 MCU 구조



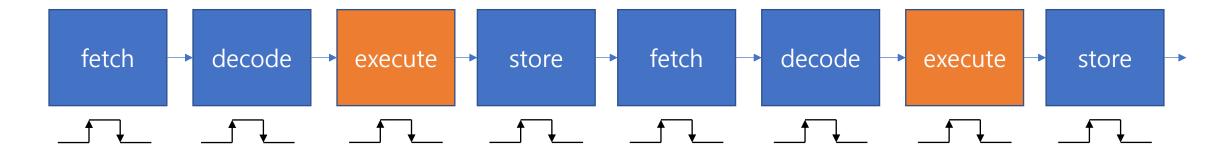
컴퓨터구조(폰노이만vs하버드)

- 폰노이만 구조
 - 프로그램 메모리와 데이터 메모리가 구분되지 않는 구조
 - 장점 : SW 범용성이 좋음
 - 단점 : 병목 현상이 발생
 - 일반적인 PC 구조



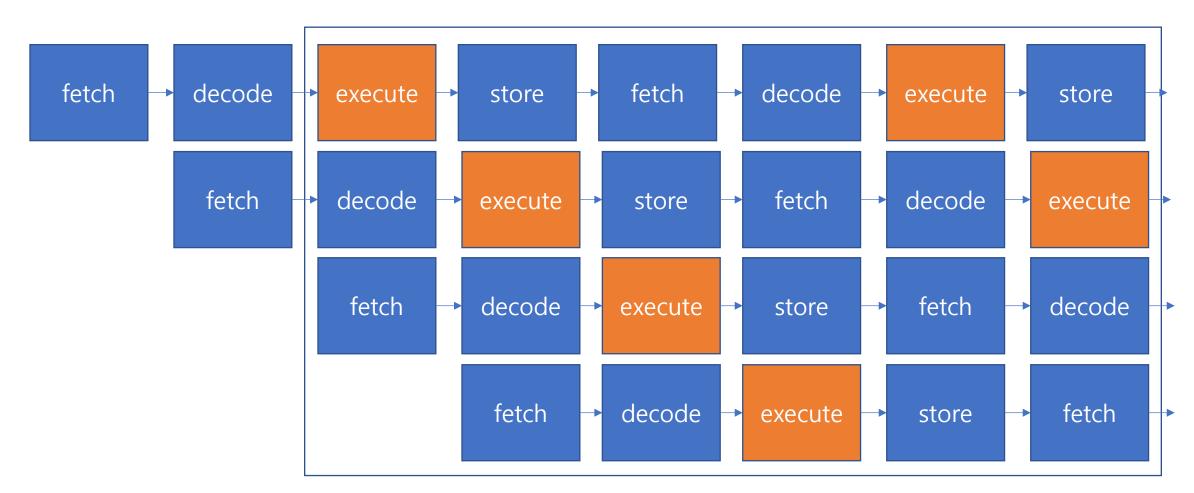
컴퓨터 명령 실행 과정

• Fetch → Decode → Execute → Store



컴퓨터 명령 파이프라인

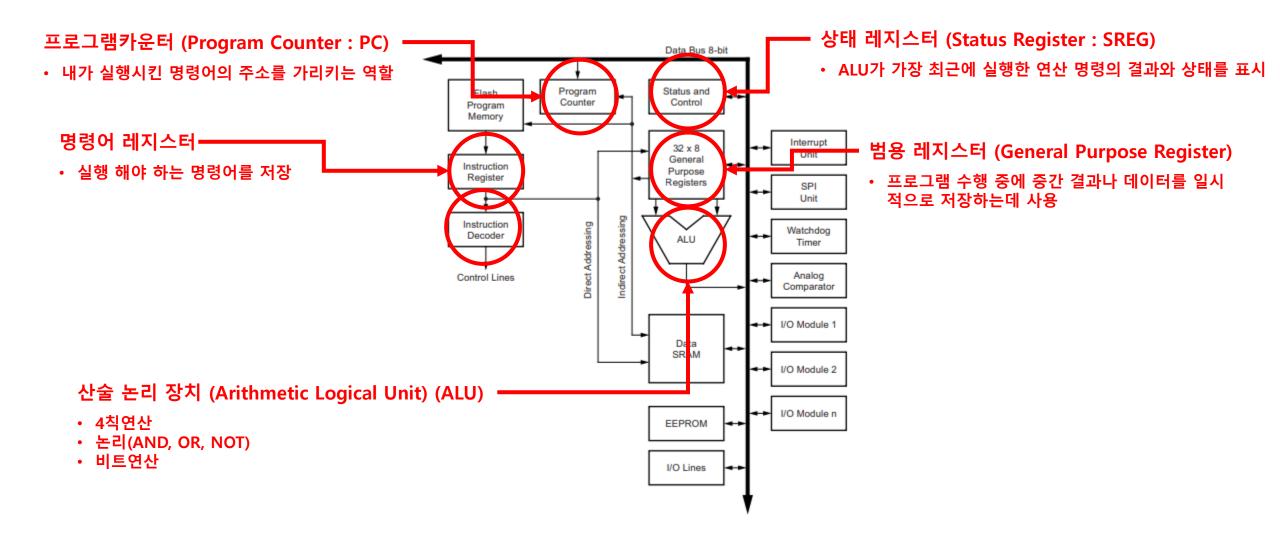
• Fetch → Decode → Execute → Store



ATMEGA328P

- RISC(Reduced Instruction Set Computer) 구조
 - 적은 수의 명령어로 명령어 집합을 구성하며 복잡한 명령은 명령어를 조합하여 사용
 - Single clock cycle execution동작이 가능한 131개의 명령어로 구성되어 있음
 - 32x8 general register
- 내장 메모리
 - 32kbyte의 flash memory(프로그램 메모리)
 - 1kbyte 크기의 EEPROM
 - 2kbyte 크기의 SRAM
- 주변장치(Peripheral)
 - 2개의 8비트 Timer/Counters, 1개의 16비트 Timer/Counters
 - 6개의 PWM 채널, 8채널 16비트 ADC
 - USART, SPI, I2C, Watchdog
 - 아날로그 비교기
 - 외부 인터럽트
 - 23개의 IO

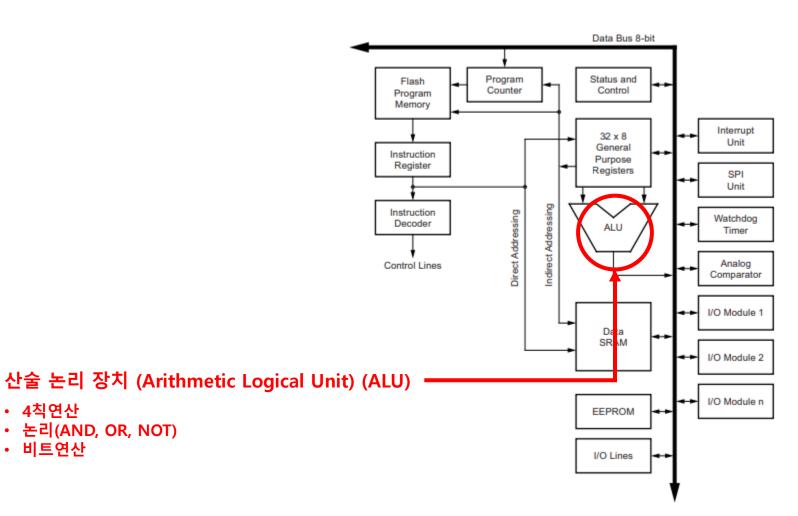
데이타시트: https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P_Datasheet.pdf



• 4칙연산

• 비트연산

• 논리(AND, OR, NOT)

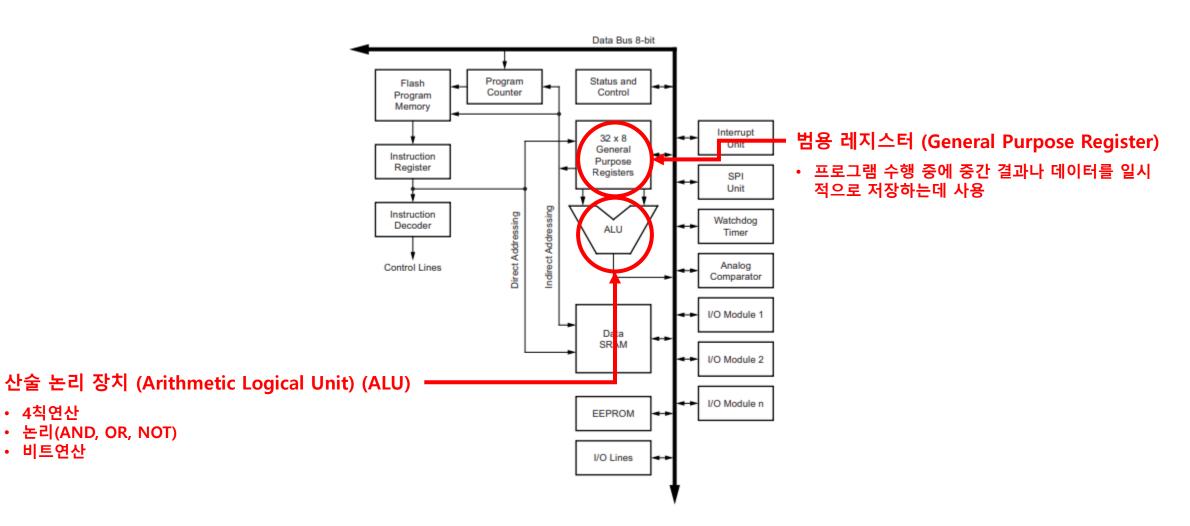


데이타시트: https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P Datasheet.pdf

• 4칙연산

• 비트연산

• 논리(AND, OR, NOT)

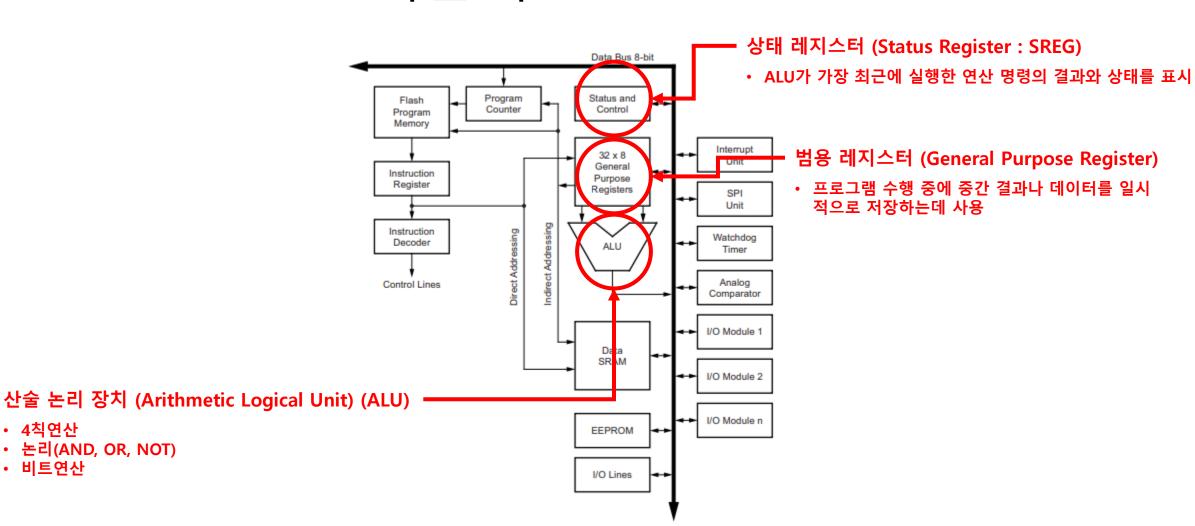


데이타시트: https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P Datasheet.pdf

• 4칙연산

• 비트연산

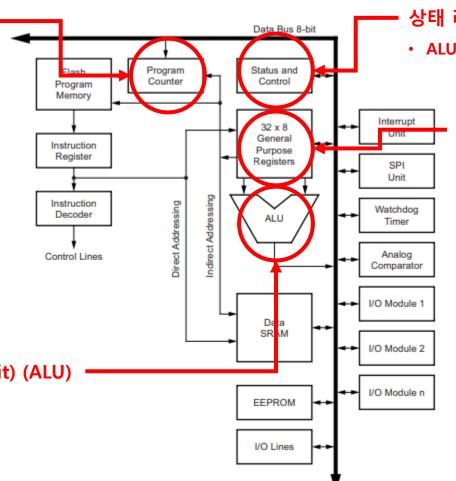
• 논리(AND, OR, NOT)



데이타시트: https://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Atmel-7810-Automotive-Microcontrollers-ATmega328P Datasheet.pdf

프로그램카운터 (Program Counter : PC)

• 내가 실행시킨 명령어의 주소를 가리키는 역할



상태 레지스터 (Status Register : SREG)

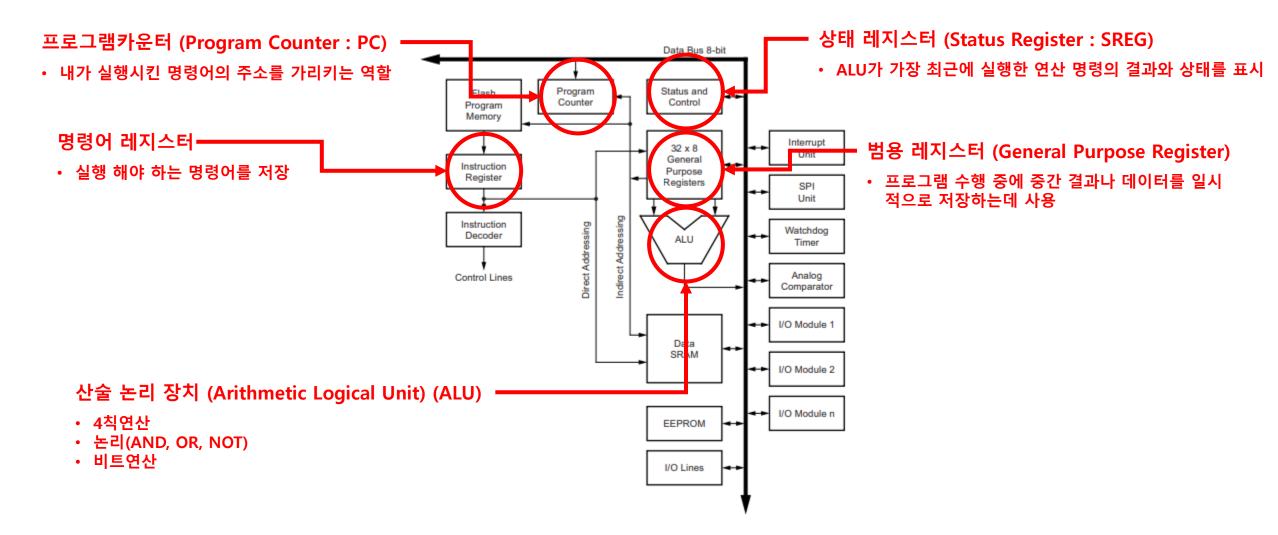
• ALU가 가장 최근에 실행한 연산 명령의 결과와 상태를 표시

범용 레지스터 (General Purpose Register)

• 프로그램 수행 중에 중간 결과나 데이터를 일시 적으로 저장하는데 사용

산술 논리 장치 (Arithmetic Logical Unit) (ALU)

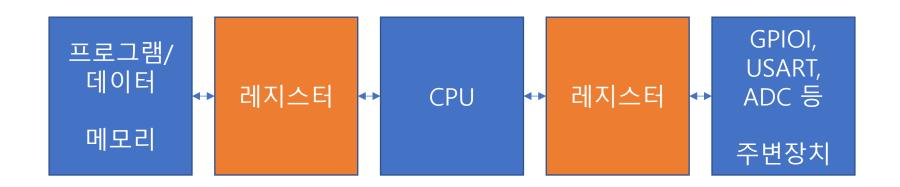
- 4칙연산
- 논리(AND, OR, NOT)
- 비트연산



ATMEGA328P의 메모리맵과 레지스터

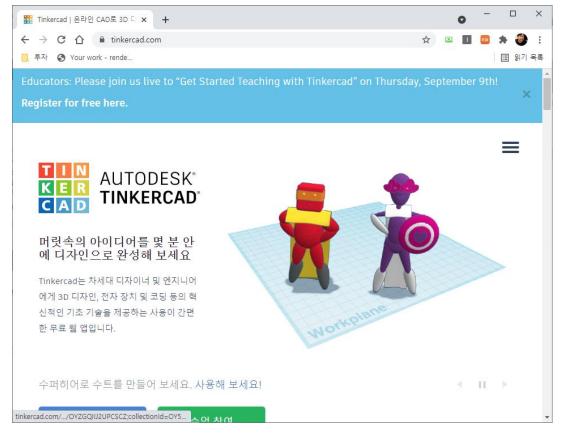
Data Memory

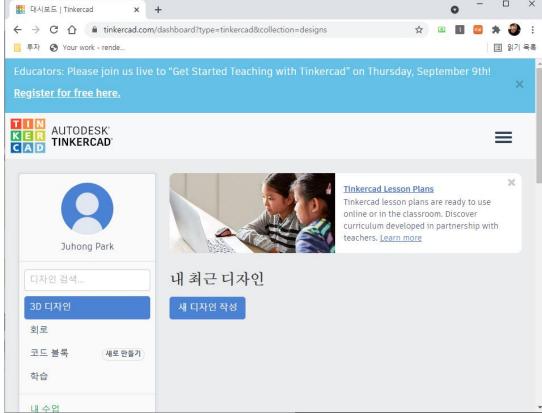




Tinkercad를 활용한 아두이노 실험

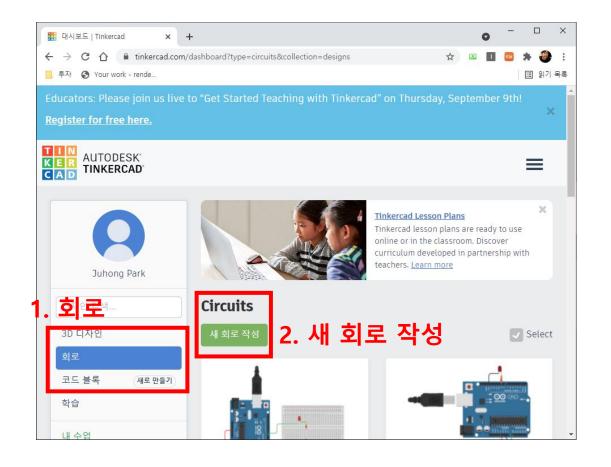
• tinkercad.com

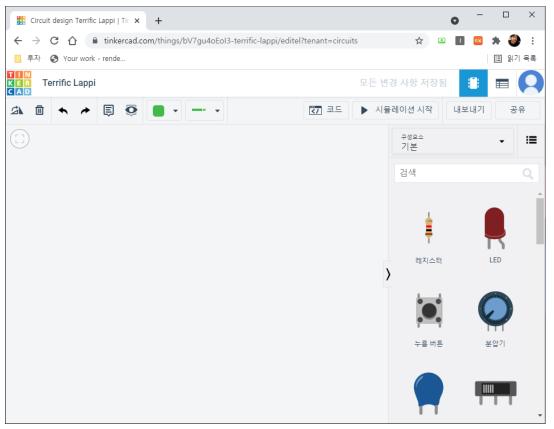




Tinkercad를 활용한 아두이노 실험

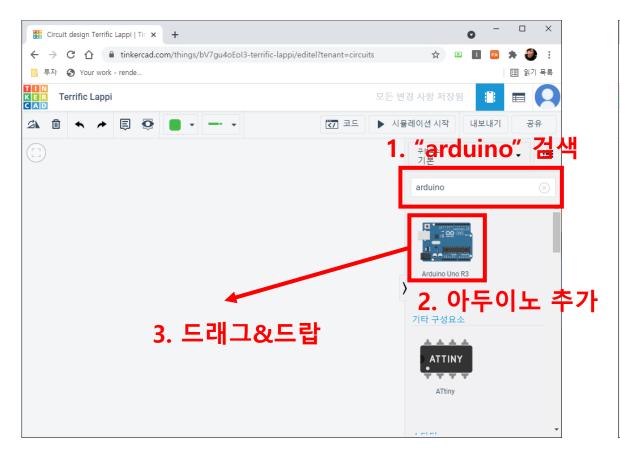
• tinkercad.com : 새 회로 작성

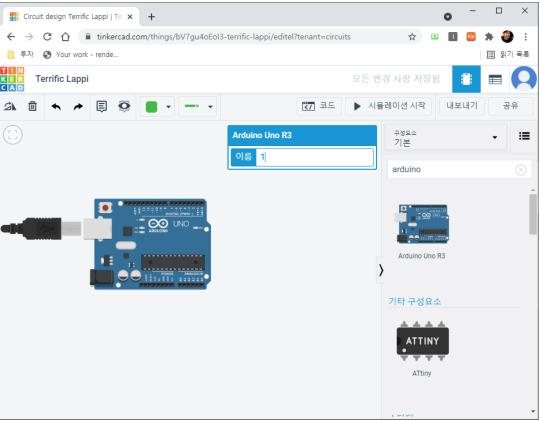




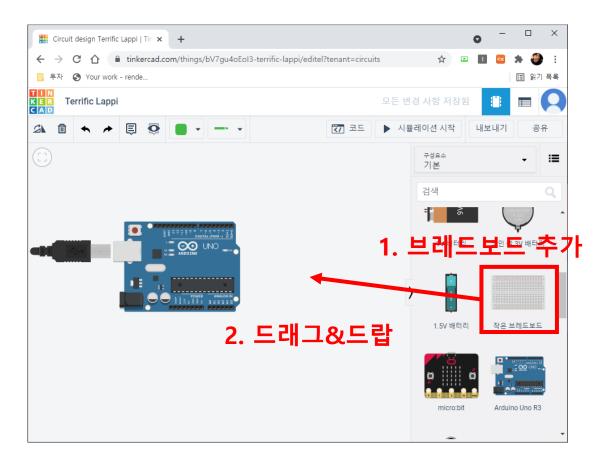
Tinkercad를 활용한 아두이노 실험

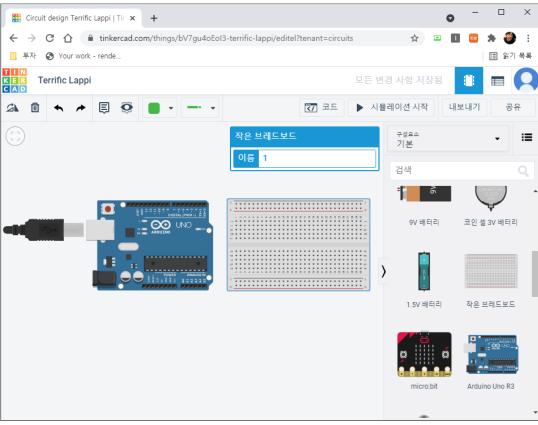
• tinkercad.com : 아두이노 추가



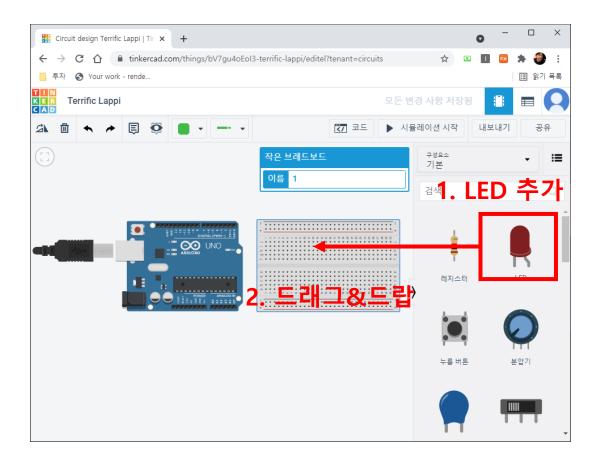


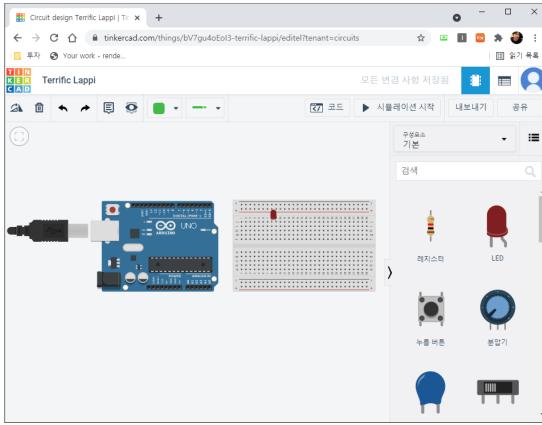
• tinkercad.com : 브레드보드 추가



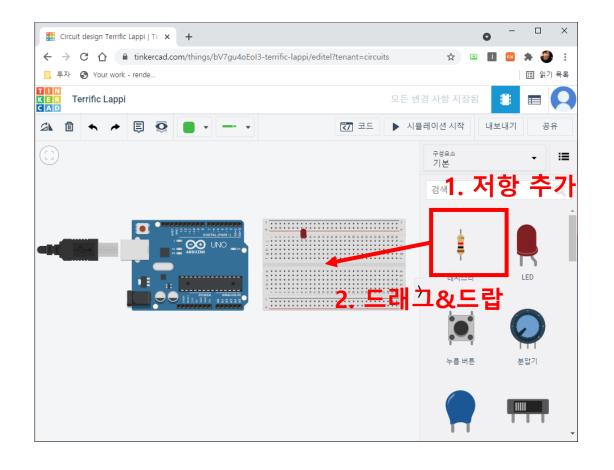


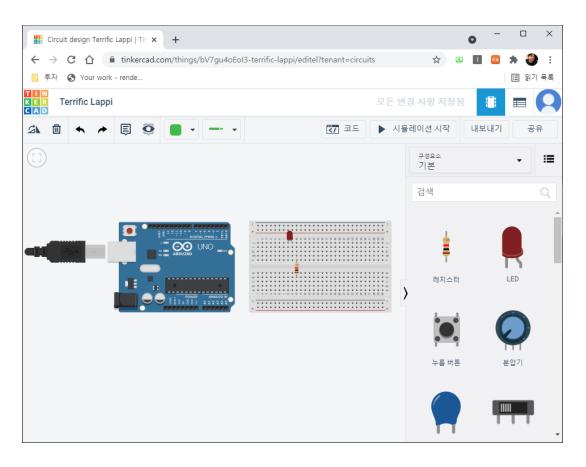
• tinkercad.com : LED 추가



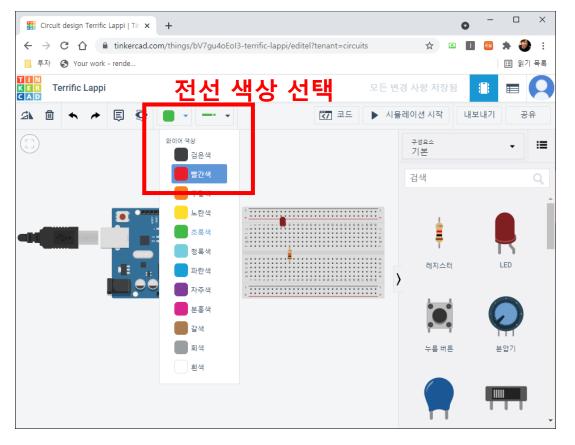


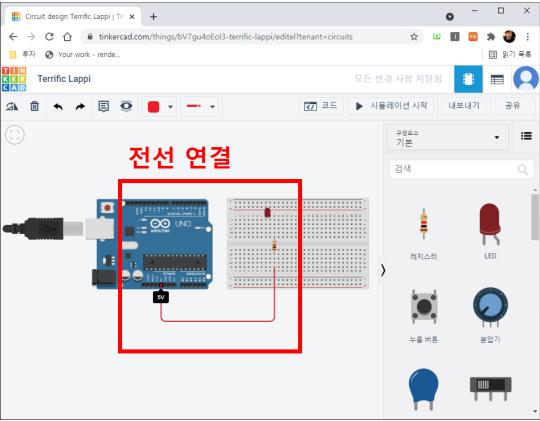
• tinkercad.com : 저항 추가



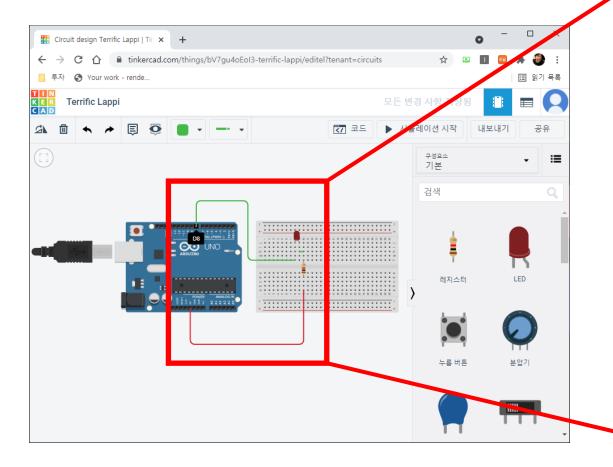


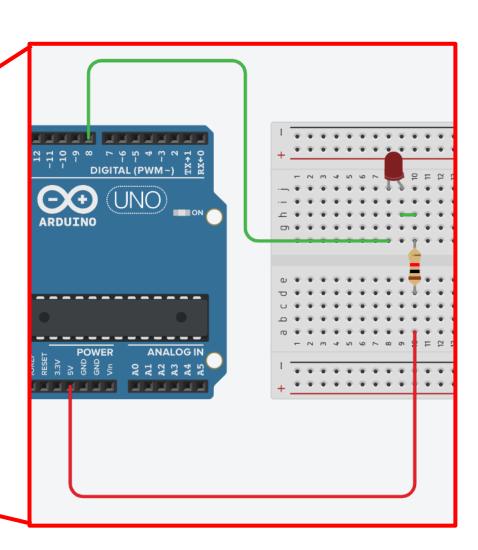
• tinkercad.com : 5V(+파워 연결)



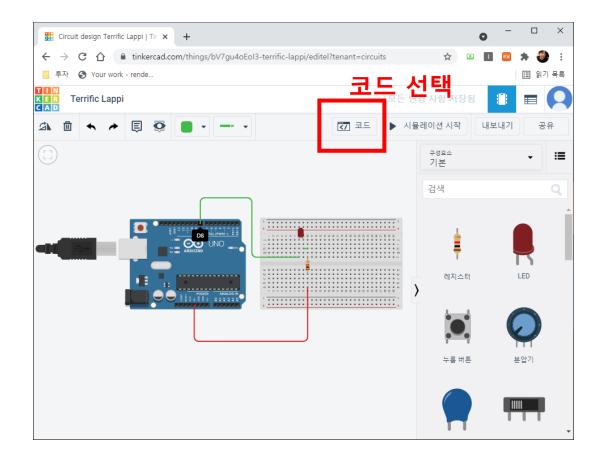


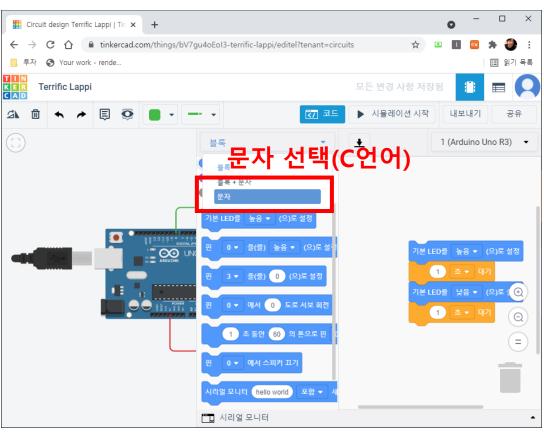
• tinkercad.com : 전체 회로 구성





• tinkercad.com : 코드 작성





• tinkercad.com : 코드 작성

```
Circuit design Terrific Lappi | Tin × +

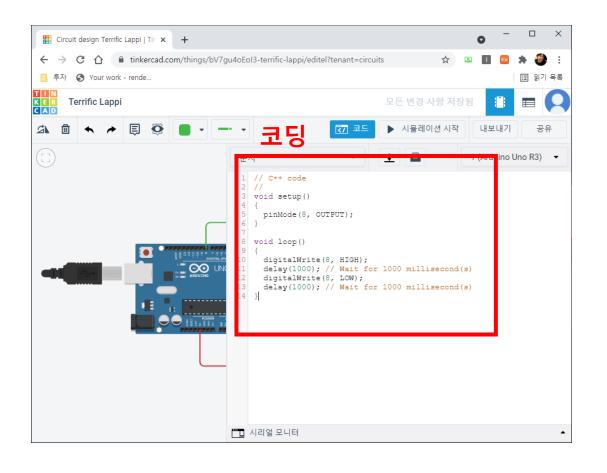
↑ tinkercad.com/things/bV7gu4oEoI3-terrific-lappi/editel?tenant=circuits

     Terrific Lappi
                                                void setup()
                                                  pinMode(8, OUTPUT);
                                                  delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
                                                  digitalWrite(8, LOW);
                                                  delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
                                           " 시리얼 모니터
```

```
// C++ code
void setup()
 pinMode(8, OUTPUT);
void loop()
 digitalWrite(8, HIGH);
 delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
 digitalWrite(8, LOW);
 delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
```

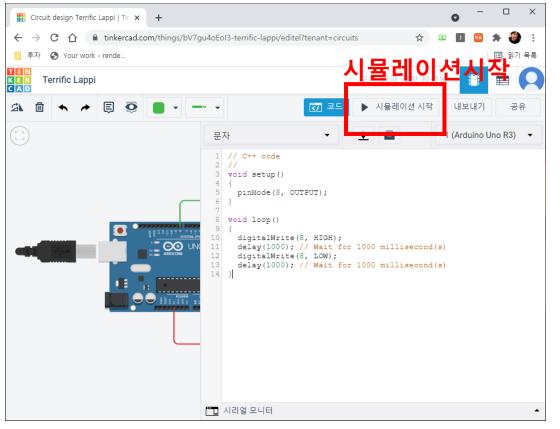
• tinkercad.com : 코드 작성 with 챗피티

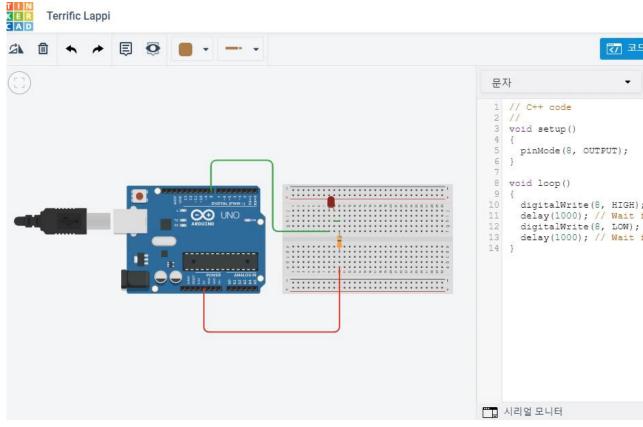
아두이노 우노의 8번핀에 LED -핀을 연결했어. LED를 껐다 켜는 것을 반복하는 아두이노 코드 작성해줘



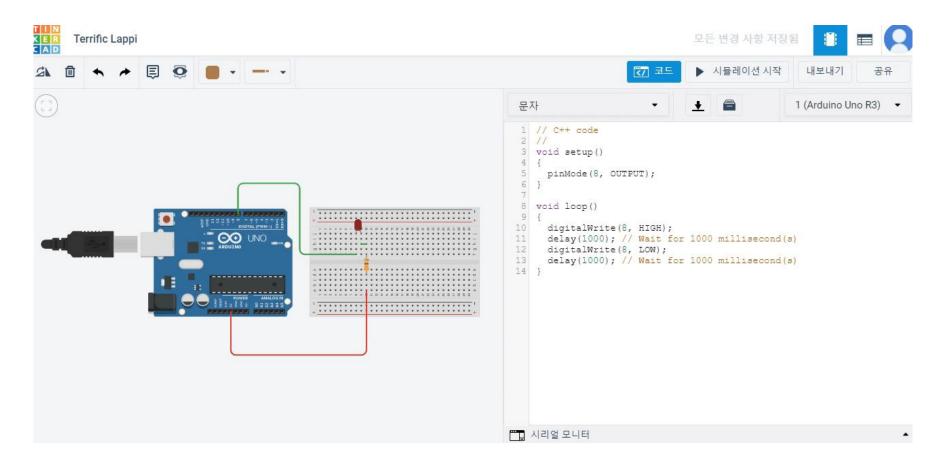
```
// C++ code
void setup()
 pinMode(8, OUTPUT);
void loop()
 digitalWrite(8, HIGH);
 delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
 digitalWrite(8, LOW);
 delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)
```

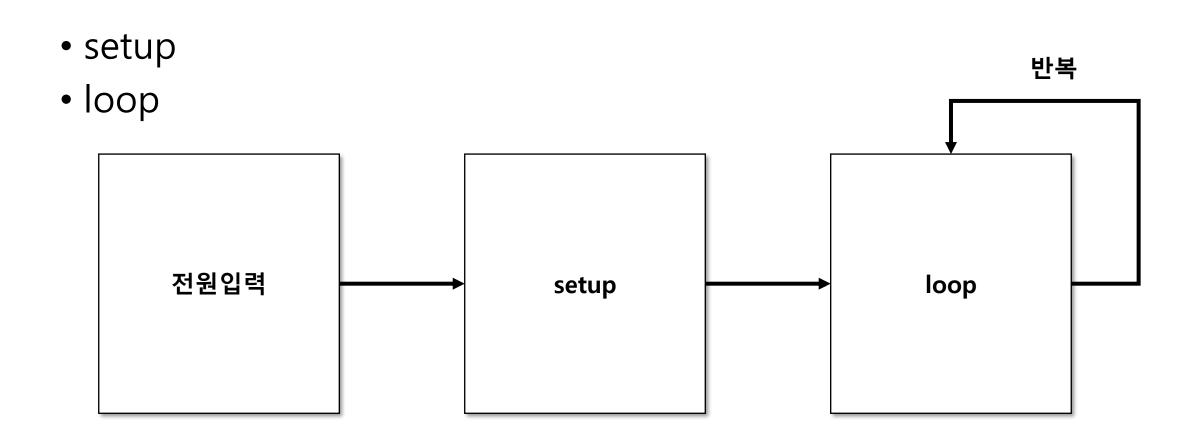
• tinkercad.com : 시뮬레이션 시작

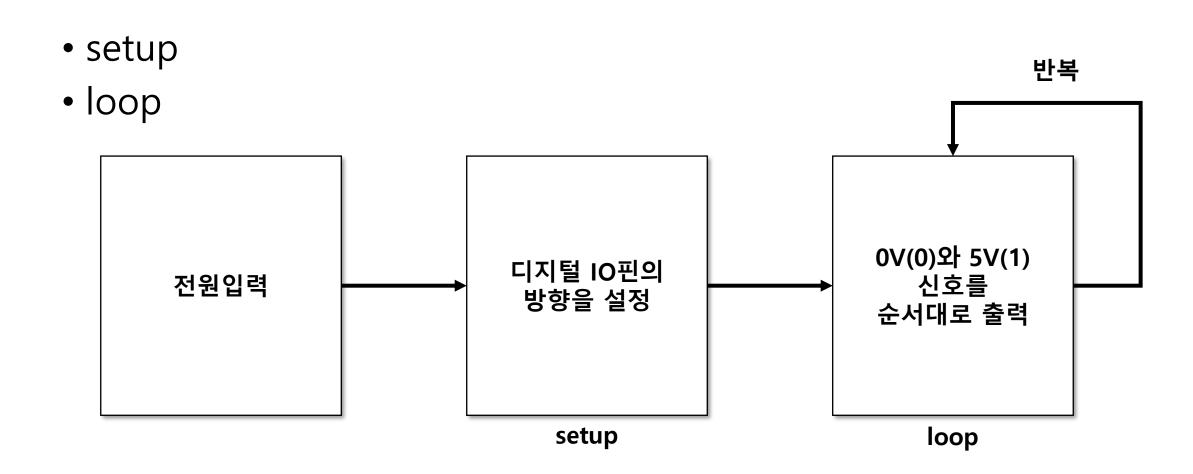




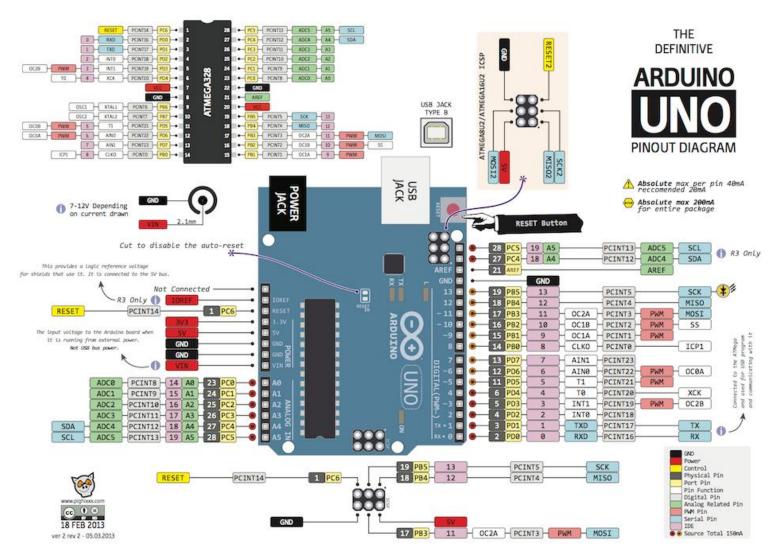
• tinkercad.com : 시뮬레이션 시작

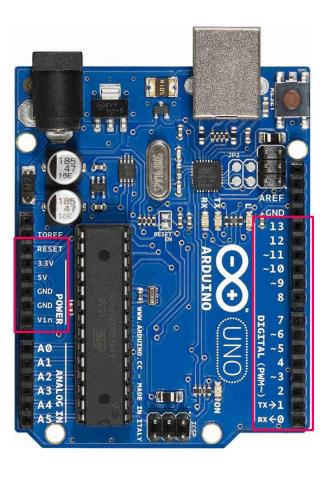






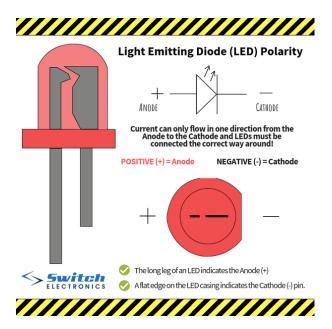
아두이노 디지털 IO

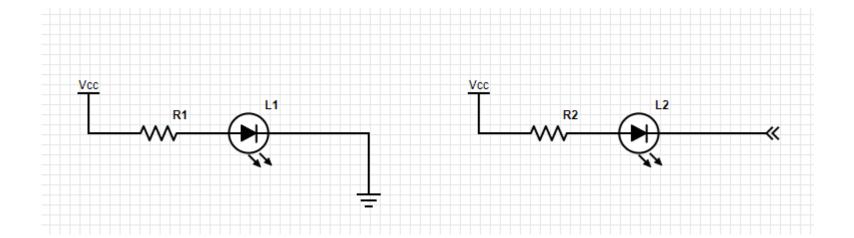




아두이노 디지털 IO







수고하셨습니다.

다음주에 만나요.