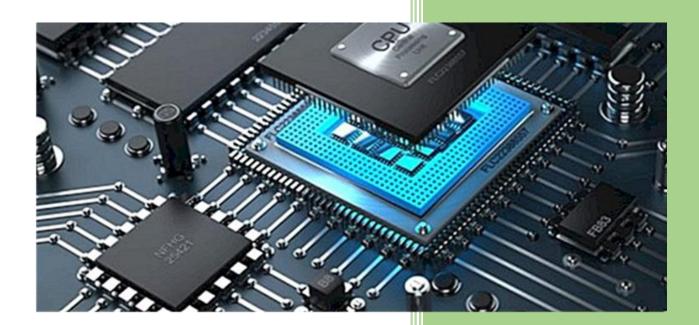






2022

TP1 FISA 26 Microcontrôleur



ANTINI Nicolas

CESI

01/04/2022







TP N°1

Mise en œuvre des ports d'entrée/sortie logique.

Objectifs du TP:

Découvrir l'environnement de développement.

Se familiariser avec la mise en œuvre des PORTS du PIC 18f87k22.

Matériel utilisé:

- Malette MDET,
- Un PC équipé des logiciels MPLABX et son compilateur XC8.
- Un oscilloscope numérique,
- Un analyseur logique.
- Documentation des logiciels et du micro contrôleur.

Expérimentation n°1:

Effectuer un chenillard à 8 LED, l'appui sur BP1 change le sens de rotation. L'appui sur BP2 change la vitesse de rotation (environ 0,5s / 1s / 2s / 4s).

L'appuie simultané sur les 2 boutons poussoir BP1 et BP2 permet la recopie du motif définit par les SWITCHS sur les 4 leds de poids fort

Expérimentation n°2:

Simuler ce processus à l'aide du simulateur FLOWCODE.

A l'aide du debugger et de l'analyseur FLOWCODE fournir des chronogrammes démontrant le bon fonctionnement de notre CHENILLARD. Générer et créez un projet incluant le code c généré par FLOWCODE et compatible MPLABX.









Directement sur le site Microchip:

Téléchargement de MPLABX

Téléchargement de XC8

Exécutez XC8

Selon Notice Préparation TP Microcontrôleurs

Créer un nouveau projet

File > New project

Choisir la catégorie Microchip Embedded puis Standalone project > Next

Choisir la famille Advanced 8-bit (PIC18) puis PIC18F87K22 > Next

Dans Hardware Tool, sélectionner PicKit 3 > Next

Dans Compiler toolchain, sélectionner XC8 > Next

Renseigner le nom du projet (ex : TP1 12-02-2013)

Choisir l'emplacement du projet

Cocher "Set as main project" > Finish

Dans le projet, cliquer droit sur Source files > New > C main file Entrer le nom > Finish

Dans le projet, cliquer droit sur Header files > Add existing item

Sélectionner le fichier xc.h dans C:\program files\Microchip\xc8\include\

Attention si vous obtenez l'erreur target device was not found lors de la programmation du pic vérifiez l'option d'alimentation du pickit :

Run > Set project configuration > Customize









Cliquer sur Pickit à gauche dans Categories

Puis dans option categories sélectinner Power

Cocher power target from pickit et choisissez 5V

Simulateur

On peut séléctionner le simulateur à la place du pickit 3 lors de la création du projet.

Si le projet est déjà créé, on peut modifier le projet :

MENU Run

Set project configuration

Customize...

Dans hardware tool, sélectionner simulator OK

Pour lancer le simulator cliquer sur l'icone debug project ou dans le menu debug/debug project

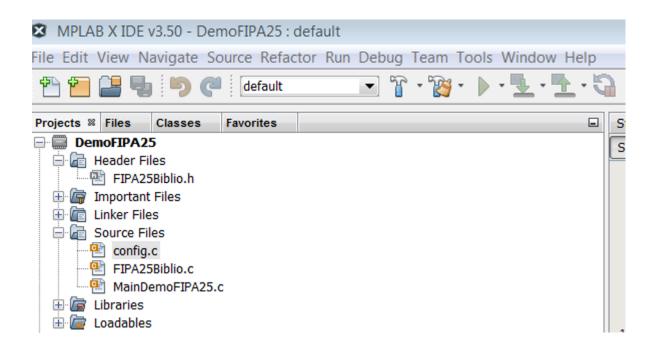
Pour simuler avec le simulateur, la configuration en debug du pic n'a pas d'importance (CONFIG4L=0x81 ou 0x01)







Détail du projet (ex DemoFIPA26) :



FIPA25Biblio.h regroupe les entêtes de mes fonctions.

```
Dans le TP1 :

void Init(void) ;

void Tempo(unsigned char val) ;

void T_Sens(void) ; // Tâche dédiée à la gestion du sens de chenillard

void T_Vitesse(void) ;// Tâche dédiée à la gestion de la vitesse

void T_Recopie(void) ;// Tâche qui gère la recopie des Switches sur les LED

void T_Chenillard(void) ;// Chenillard
```

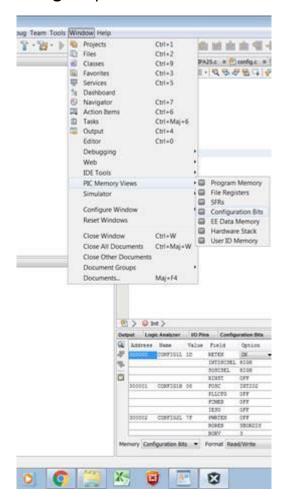








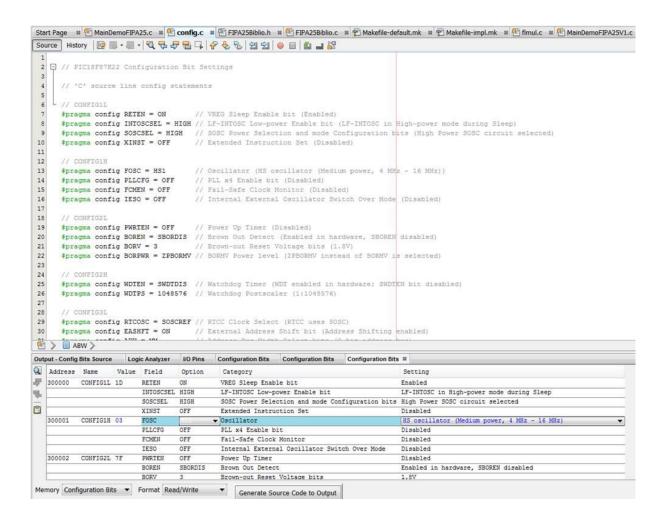
Config.c représente le fichier de configuration du système











FIPA25Biblio.c regroupe le corps de mes fonctions. Le nom doit être identique au .h)

```
#include « xc.h »

#define _XTAL_FREQ 110592 // Quartz 11,0592 MHz nécessaires à
__delay_ms()

Void Init()

{

// Obligatoire : Désactivation du bus externe – Voir annexe 1

MEMCON=0xA0; //ebdis=1 bus désactivé (sauf en cas d'accès externe)
```









```
// Obligatoire : Désactivation des fonctions analogiques
  ANCON0=0x00;
  ANCON1=0x00;
  ANCON2=0x00;
// définitions des E/S
// Initialisation des variables globales.
}
Void Tempo (unsigned char val)
{
/* Utilisation de la fonction temporisation delay_ms définie dans « xc.h »
__delay_ms( val);
*/
}
void T_Sens(void) // Tâche dédiée à la gestion du sens de chenillard
{
}
void T_Vitesse(void) // Tâche dédiée à la gestion de la vitesse
{
```







```
void T_Recopie(void)// Tâche qui gère la recopie des Switches sur les LED
{
    void T_Chenillard(void)// Chenillard
{
}
```

MainDemoFIPA25.c

C'est la fonction Main qui comportera l'ordonnanceur séquentiel mono tâche.







Annexe:

1) Gestion de la mémoire externe :

PIC18F87K22 FAMILY

8.1 External Memory Bus Control

The operation of the interface is controlled by the MEMCON register (Register 8-1). This register is available in all program memory operating modes except Microcontroller mode. In this mode, the register is disabled and cannot be written to.

The EBDIS bit (MEMCON<7>) controls the operation of the bus and related port functions. Clearing EBDIS enables the interface and disables the I/O functions of the ports, as well as any other functions multiplexed to those pins. Setting the bit enables the I/O ports and other functions, but allows the interface to override everything else on the pins when an external memory operation is required. By default, the external bus is always enabled and disables all other I/O.

The operation of the EBDIS bit is also influenced by the program memory mode being used. This is discussed in more detail in Section 8.5 "Program Memory Modes and the External Memory Bus".

The WAIT bits allow for the addition of Wait states to external memory operations. The use of these bits is discussed in Section 8.3 "Wait States".

The WM bits select the particular operating mode used when the bus is operating in 16-Bit Data Width mode. These bits are discussed in more detail in Section 8.6 "16-Bit Data Width Modes". These bits have no effect when an 8-Bit Data Width mode is selected.

REGISTER 8-1: MEMCON: EXTERNAL MEMORY BUS CONTROL REGISTER (1)

R/W-0	U-0	R/W-0	R/W-0	U-0	U-0	R/W-0	R/W-0
EBDIS	_	WAIT1	WAIT0	_	_	WM1	WM0
bit 7 bit 0							

Legend:					
R = Readable bit	Readable bit W = Writable bit		U = Unimplemented bit, read as '0'		
-n = Value at POR	'1' = Bit is set	'0' = Bit is cleared	x = Bit is unknown		

bit 7 EBDIS: External Bus Disable bit

- 1 = External bus is enabled when microcontroller accesses external memory; otherwise, all external bus drivers are mapped as I/O ports
- 0 = External bus is always enabled, I/O ports are disabled

Dans le cas du TP1 : MEMCON.EBDIS=1; A partir du TP2 : MEMCON.EBDIS=1;









2) Le registre CONFIG1L

REGISTER 28-2: CONFIG1H: CONFIGURATION REGISTER 1 HIGH (BYTE ADDRESS 300001h)

R/P-0	R/P-0	U-0	U-0	R/P-1	R/P-0	R/P-0	R/P-0
IESO	FCMEN	_	PLLCFG ⁽¹⁾	FOSC3(2)	FOSC2(2)	FOSC1 ⁽²⁾	FOSC0 ⁽²⁾
bit 7							bit 0

Legend:	P = Programmable bit		
R = Readable bit	W = Writable bit	U = Unimplemented bit	t, read as '0'
-n = Value at POR	'1' = Bit is set	'0' = Bit is cleared	x = Bit is unknown

bit 7 IESO: Internal/External Oscillator Switchover bit 1 = Two-Speed Start-up is enabled 0 = Two-Speed Start-up is disabled bit 6 FCMEN: Fail-Safe Clock Monitor Enable bit 1 = Fail-Safe Clock Monitor is enabled 0 = Fail-Safe Clock Monitor is disabled bit 5 Unimplemented: Read as '0' bit 4 PLLCFG: 4x PLL Enable bit(1) 1 = Oscillator is multiplied by 4 0 = Oscillator is used directly bit 3-0 FOSC<3:0>: Oscillator Selection bits(2) 1101 = EC1, EC oscillator (low power, DC-160 kHz) 1100 = EC1IO, EC oscillator with CLKOUT function on RA6 (low power, DC-160 kHz) 1011 = EC2, EC oscillator (medium power, 160 kHz-16 MHz) 1010 = EC2IO, EC oscillator with CLKOUT function on RA6 (medium power, DC-160 kHz-16 MHz) 1001 = INTIO1, internal RC oscillator with CLKOUT function on RA6 1000 = INTIO2, internal RC oscillator 0111 = RC, external RC oscillator 0110 = RCIO, external RC oscillator with CKLOUT function on RA6 0101 = EC3, EC oscillator (high power, 4 MHz-64 MHz) 0100 = EC3IO, EC oscillator with CLKOUT function on RA6 (high power, 4 MHz-64 MHz) 0011 = HS1, HS oscillator (medium power, 4 MHz-16 MHz) 0010 = HS2, HS oscillator (high power, 16 MHz-25 MHz) 0001 = XT oscillator 0000 = LP oscillator

Note 1: Not valid for the INTIOx PLL mode.

 INTIO + PLL can be enabled only by the PLLEN bit (OSCTUNE<6>). Other PLL modes can be enabled by either the PLLEN bit or the PLLCFG (CONFIG1H<4>) bit.

Dans notre cas Quartz externe 11,0592 MHZ d'où une configuration HS1.

