¿Qué veremos del PIC?

Hardware

- Organización de la memoria
- Puertos de Entrada/Salida
- Temporizadores/contadores (TMR0, TMR1, TMR2)
- ...

Software

- Juego de instrucciones
- Ejemplos de programas
- Entorno de desarrollo (Prácticas)
- ...



TECNOLOGÍA ELECTRÓNICA DE COMPUTADORES

2º Curso – GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA EN TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN

Tema 9: Circuitos integrados: microcontroladores

Lección 18. Microcontroladores PIC 16xxx: organización de la memoria



Lección 18. Microcontroladores PIC 16xxx: organización de la memoria

- 18.1. Organización de la memoria
- 18.2. Memoria de datos

RAM de datos: bancos de memoria

Formas de direccionamiento

Registros especiales

18.3. Memoria de programa

Memoria de programa, contador de programa (PC) y stack (pila) Vectores de RESET e Interrupción. Información de calibración

Instrucciones que actúan sobre el PC (formas de salto)



18.1. Organización de la memoria

Dentro del PIC16F877 se distinguen tres bloques de memoria principales:

<u>Memoria de programa (8Kwords)</u>

En sus 8192 posiciones de 14 bits (8Kwords) contiene el programa con las instrucciones que gobiernan la aplicación. Es del tipo no volátil.

Memoria de datos RAM

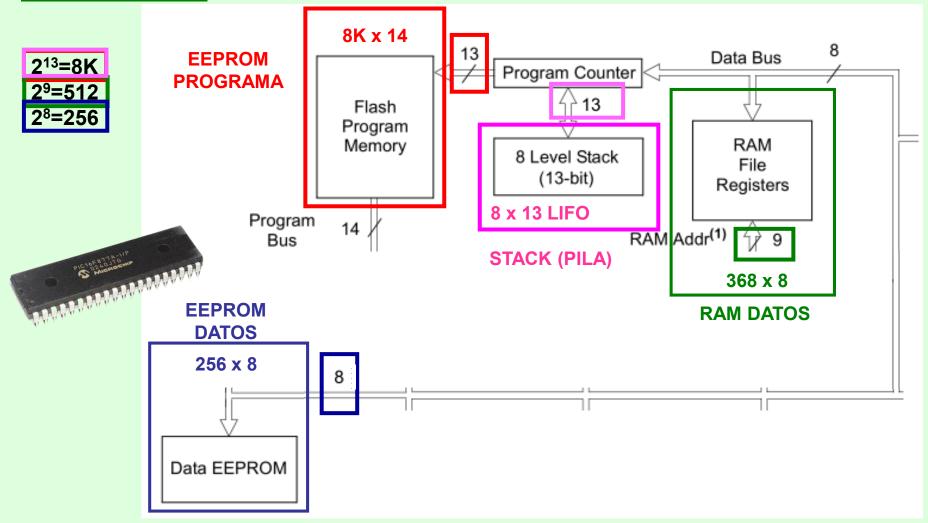
Guarda las variables y datos. Son registros de 8 bits. Es volátil.

Memoria EEPROM de datos

Es una pequeña área de memoria de datos de lectura y escritura no volátil que permite garantizar que determinada información estará siempre disponible al reinicializarse el microcontrolador tras un "apagado" del mismo. Se gestiona de manera distinta a la memoria de datos RAM.



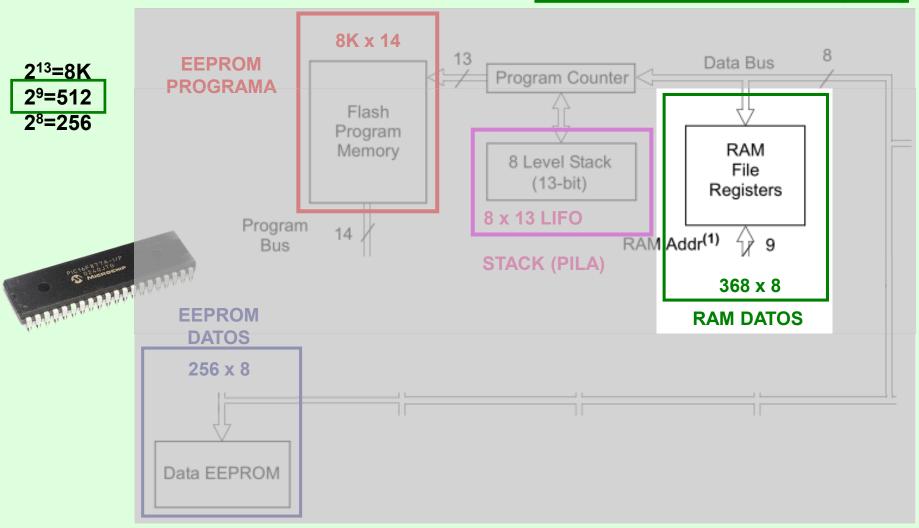
Memoria de programa y de datos en Microcontrolador PIC16F877A (familia media)





18.2. Memoria de datos

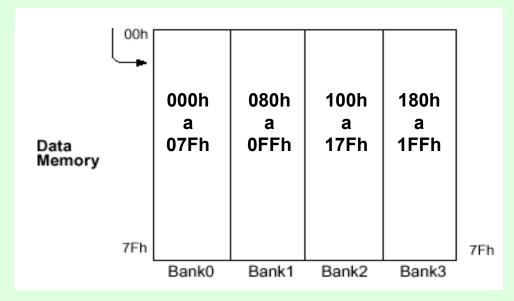
Memoria RAM de datos (29x8)





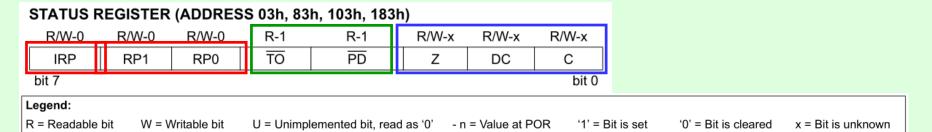
Memoria RAM de datos (29x8 = 512x8)

- <u>Capacidad.</u> La máxima cantidad de memoria disponible en los microcontroladores PIC16 es de 512 bytes, pero no están implementadas todas las posiciones de memoria. Ejemplo: un PIC16F876 solo tiene implementadas 368 posiciones de memoria de datos.
- <u>Registros.</u> A cada posición de la memoria de datos se le denomina registro (File).
- Bancos. La memoria de datos está distribuida en 4 posibles bancos de 128 bytes cada uno, porque cuando se indica una dirección de operando fuente, sólo se pueden incluir 7 bits en la codificación de operación (2⁷=128 bytes). Los bits que faltan se toman de otro registro (status).





Registro STATUS: bits para selección de banco: RP1:RP0 e IRP



bit 7 IRP: Register Bank Select bit (used for indirect addressing)

- 1 = Bank 2, 3 (100h 1FFh)
- 0 = Bank 0, 1 (00h FFh)

bit 6-5 **RP1:RP0**: Register Bank Select bits (used for direct addressing)

- $11 = Bank \ 3 \ (180h 1FFh)$
- $10 = Bank \ 2 \ (100h 17Fh)$
- $01 = Bank \ 1 \ (80h FFh)$
- $00 = Bank \ 0 \ (00h 7Fh)$

Each bank is 128 bytes

bit 4 TO: Time-out bit

- 1 = After power-up, CLRWDT instruction, or SLEEP instruction
- 0 = A WDT time-out occurred

bit 3 PD: Power-down bit

- 1 = After power-up or by the CLRWDT instruction
- 0 = By execution of the SLEEP instruction

bit 2 Z: Zero bit

- 1 = The result of an arithmetic or logic operation is zero
- 0 = The result of an arithmetic or logic operation is not zero

bit 1 **DC**: Digit carry/borrow bit (ADDWF, ADDLW, SUBLW, SUBWF instructions)

(for borrow, the polarity is reversed)

- 1 = A carry-out from the 4th low order bit of the result occurred
- 0 =No carry-out from the 4th low order bit of the result

bit 0 C: Carry/borrow bit (ADDWF, ADDLW ,SUBLW ,SUBWF instructions)

- 1 = A carry-out from the Most Significant bit of the result occurred
- 0 = No carry-out from the Most Significant bit of the result occurred

Note: For borrow, the polarity is reversed. A subtraction is executed by adding the two's complement of the second operand. For rotate (RRF, RLF) instructions, this bit is loaded with either the high, or low order bit of the source register.

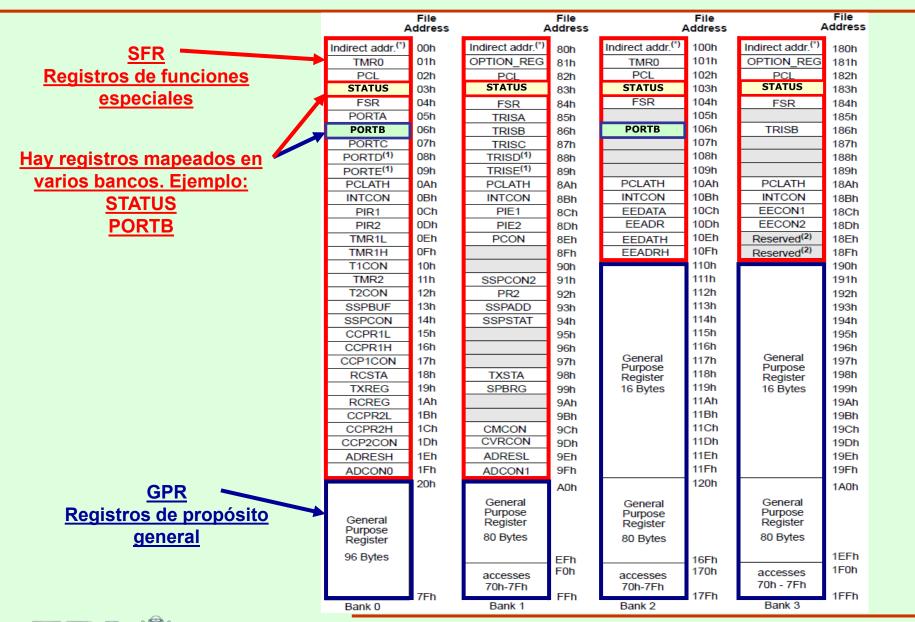


Memoria RAM de datos

- Función: Almacena todas los datos que se manejan en un programa.
- Se distinguen dos tipos de registro:
 - Registros de funciones especiales SFR. Son los primeros registros.Cada uno de ellos cumple un propósito especial en el control del PIC.
 - ➤ Registros de propósito general GPR. Se pueden usar para guardar datos temporales. El PIC16F877 dispone de 368.
- Cuenta con cuatro bancos de memoria: Bancos 0, 1, 2 y 3.
 - ➤ Los SFR aparecen de la dirección 00h a 1Fh del Banco 0, de 80h a 9Fh del Banco 1, de 100h a 10F en el Banco 2 y de 180h a 18Fh del Banco 3. Algunos son accesibles desde dos o más bancos.
 - ➤ Los GPR ocupan 368 posiciones de memoria. Algunas posiciones de los Bancos 1 a 3 se mapean sobre el Banco 0.
 - > Existen zonas de memoria no empleadas que devuelven '0' en caso de lectura.



Área de Tecnología Electrónica





Modos de direccionamiento de la memoria de datos

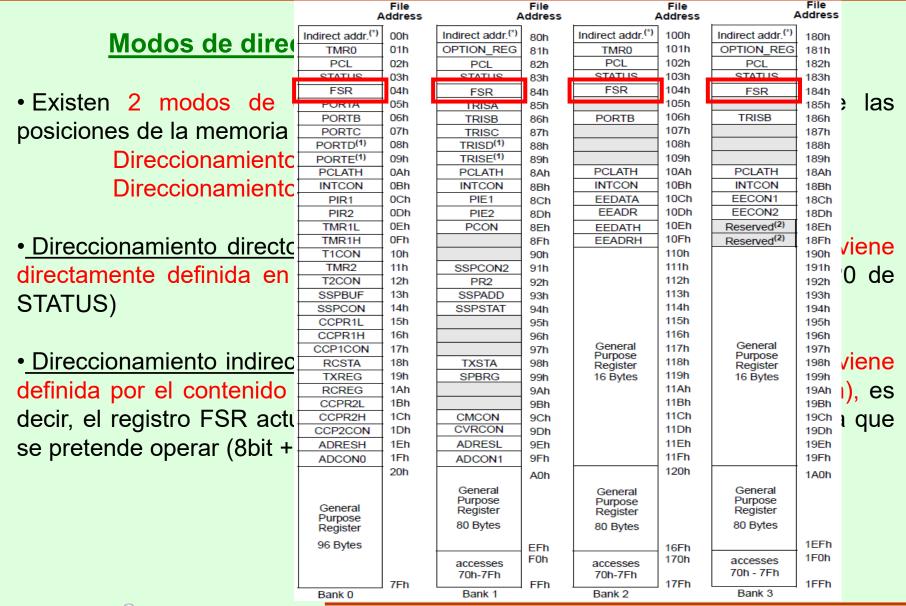
• Existen 2 modos de direccionamiento para acceder a cualquiera de las posiciones de la memoria de datos:

Direccionamiento directo Direccionamiento indirecto

- <u>Direccionamiento directo</u>: La posición de memoria con la que se trabaja viene directamente definida en el código de la instrucción (7bit + 2 bit RP1:RP0 de STATUS)
- <u>Direccionamiento indirecto</u>: La posición de memoria con la que se trabaja viene definida por el contenido del registro FSR (Posición 04h, 84h, 104h ó 184h), es decir, el registro FSR actúa como puntero de la posición de memoria con la que se pretende operar (8bit + 1 bit IRP de STATUS)

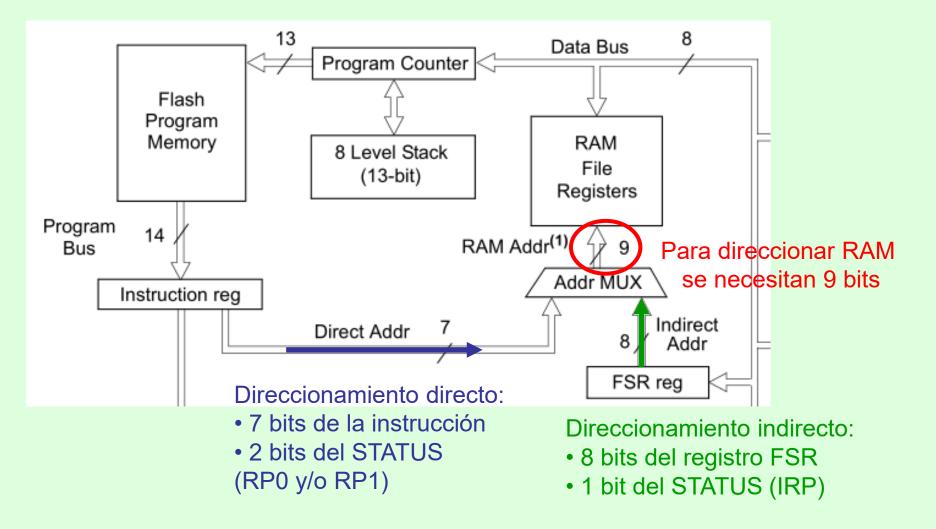


Área de Tecnología Electrónica



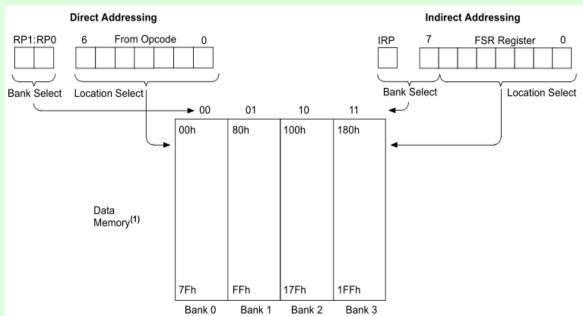


Modos de direccionamiento de la memoria de datos





Modos de direccionamiento de la memoria de datos



BANCO ACCEDIDO		CTO :RP0)	INDIRECTO (IRP)
0	0	0	
1	0	1	0
2	1	0	
3	1	1	1

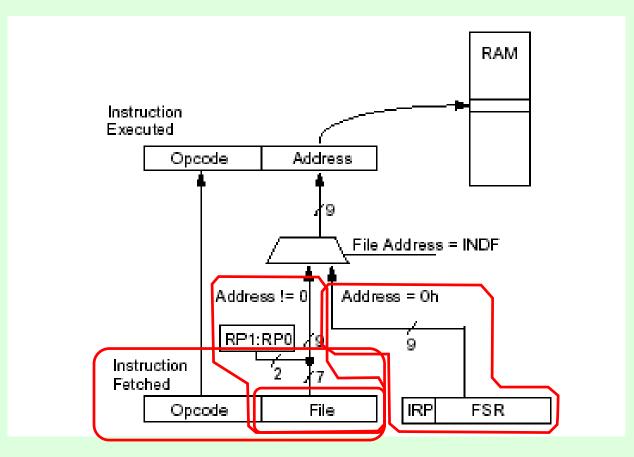
Tanto con direccionamiento directo como indirecto la dirección completa (9 bits) no se puede obtener del código de la operación (7 bits) o del registro FSR (8 bits).

- Direccionamiento directo, la dirección a operar se obtiene completando la dirección incluida en el código de la instrucción con los bits RP1:RP0 del registro STATUS. (Ver tabla)
- Direccionamiento indirecto, la dirección se obtiene completando el contenido del registro FSR con el bit IRP del registro STATUS. (Ver tabla).



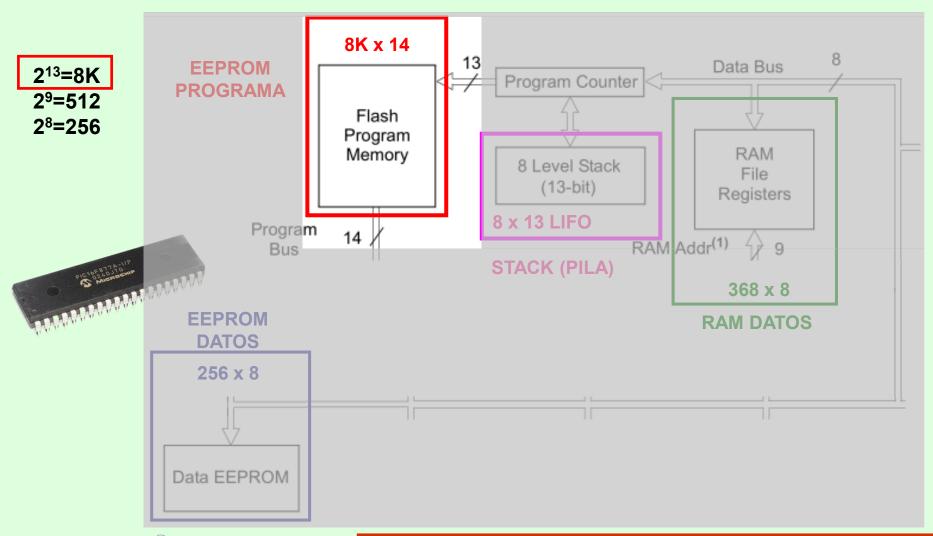
Resumen de cómo se obtiene la dirección en el direccionamiento directo e indirecto

- 1) Se lee el registro (7 bits) contenido en el código de instrucción.
- 2) Direccionamiento directo: Si el registro es diferente de INDF (00h,80h,100h ó 180h) la instrucción se ejecuta sobre el registro indicado (7 bits), complementado con RP1:RP0 del registro STATUS (2 bits, que indican el banco)
- 3) Direccionamiento indirecto: Si el registro es INDF (00h,80h,100h ó 180h), la instrucción se ejecuta sobre el registro indicado por FSR (8 bits) complementado con el bit IRP del registro STATUS

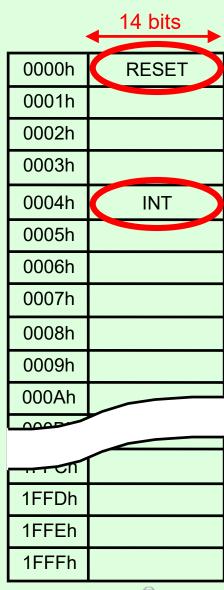




18.3. Memoria de programa





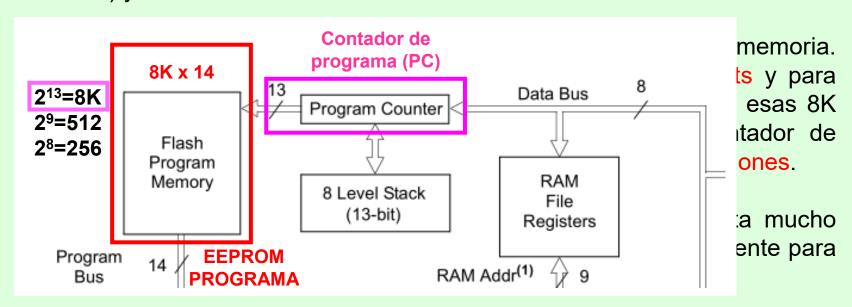


La memoria de programa (8K x 14)

- Almacena todas las instrucciones del programa en ejecución, que estará grabado de forma permanente.
- La información contenida en esta memoria se graba previamente mediante un equipo físico denominado programador o grabador.
- El PIC16F877 tiene una memoria de programa no volátil denominada ROM Flash que admite unas 1000 grabaciones.
- La memoria de programa está organizada en palabras de 14 bits cada una.
- Todas las instrucciones ocupan una posición de memoria de programa
- A la dirección 0 se accederá tras un RESET y a la posición 4 tras una interrupción cualquiera

<u>Memoria de programa – El Contador de Programa (PC)</u>

- A la memoria de programa de los PIC16 (entre ellos los PIC16F87X) se accede mediante un registro de 13 bits que actúa como puntero de la instrucción que se debe ejecutar en el siguiente ciclo de instrucción.
- Este registro de 13 bits se denomina Contador de Programa (Program Counter) y su acrónimo es PC.





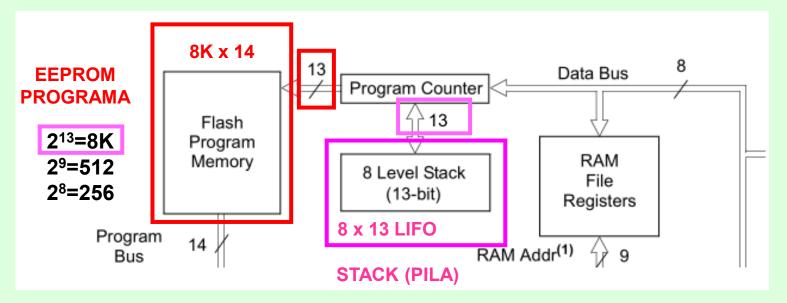
<u>Memoria de programa – El Contador de Programa (PC)</u>

- A la memoria de programa de los PIC16 (entre ellos los PIC16F87X) se accede mediante un registro de 13 bits que actúa como puntero de la instrucción que se debe ejecutar en el siguiente ciclo de instrucción.
- Este registro de 13 bits se denomina Contador de Programa (Program Counter) y su acrónimo es PC.
- Con un PC de 13 bits se pueden direccionar 8K posiciones de memoria. Debido a que la codificación de las instrucciones son de 14 bits y para aprovechar las ventajas de la arquitectura Harvard, cada una de esas 8K posiciones corresponde a una instrucción y por tanto, el contador de programa es capaz de direccionar 8K x 14 posiciones ó 8Kinstrucciones.
- Como cada instrucción ocupa una posición de memoria resulta mucho más fácil saber si un dispositivo tiene memoria de programa suficiente para una aplicación.



La Pila (Stack) para almacenar el PC (Contador de Programa)

- La pila permite almacenar las direcciones (PCs) a donde debe retornar el programa cuando se finaliza una llamada a una subrutina o cuando se finaliza la ejecución de una rutina de interrupción.
- Los microcontroladores de la familia PIC16 tienen una pila de 8 niveles x 13 bits, que por tanto permite concatenar como máximo 8 saltos a subrutinas (CALLs) o ejecuciones de rutinas de interrupción (salto a 0004h).



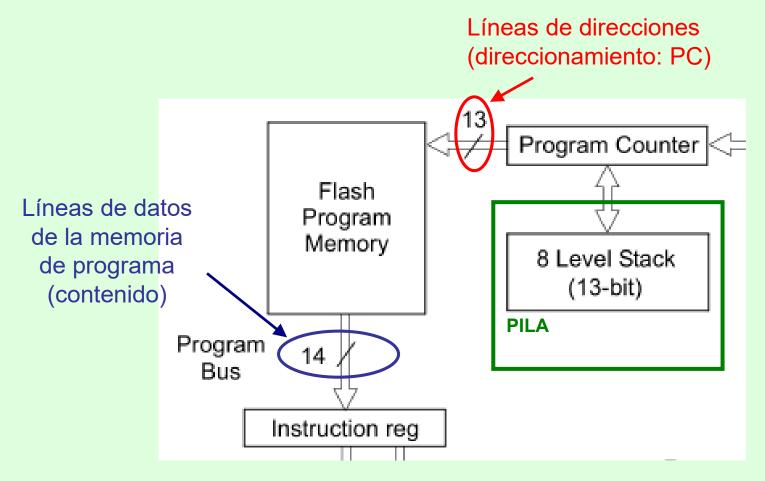


La Pila (Stack) para almacenar el PC (Contador de Programa)

- La pila permite almacenar las direcciones (PCs) a donde debe retornar el programa cuando se finaliza una llamada a una subrutina o cuando se finaliza la ejecución de una rutina de interrupción.
- Los microcontroladores de la familia PIC16 tienen una pila de 8 niveles x 13 bits, que por tanto permite concatenar como máximo 8 saltos a subrutinas (CALLs) o ejecuciones de rutinas de interrupción (salto a 0004h).
- El espacio de memoria para la pila no forma parte de la memoria de programa ni de la memoria de datos que tiene el microcontrolador. Es un espacio de memoria totalmente independiente. El puntero de pila no se puede leer ni escribir. La pila es gestionada por el hardware.
- Al contrario que en otros micros, no se dispone de una pila en RAM que se pueda gestionar por software (no hay inst."PUSH" ni "POP")



Acceso a la memoria de programa: paginado



Ninguna instrucción permite proporcionar los 13 bits completos al direccionar:
 La memoria se dividirá en "páginas" más pequeñas para direccionar

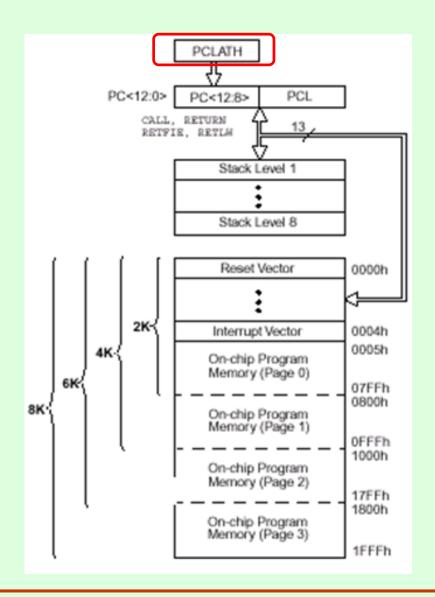


Memoria de programa: paginado

Los 8K de memoria de programa disponible están divididos en 4 páginas de 2K cada una (0h–7FFh, 800h-FFFh, 1000h-17FFh y 1800h-1FFFh). Motivo:

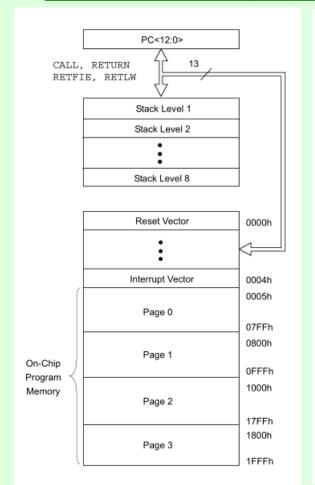
Las instrucciones de salto y llamada a subprograma permiten cargar sólo 11 bits en el PC (desplazamiento en $2^{11} = 2K$)

- Si se están ejecutando instrucciones secuencialmente, el contador de programa pasa de una página a otra sin necesidad de intervención por parte del usuario o programador.
- Para saltar entre páginas de la memoria de programa los 2 bits más altos del PC deben modificarse. Esto se realiza escribiendo en el registro PCLATH (registro situado en la memoria de datos).

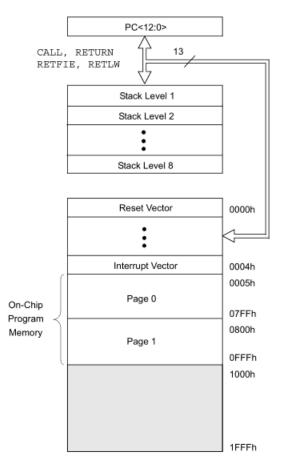




Memoria de programa: paginado



MAPA DE MEMORIA DE PROGRAMA EN UN PIC16F876A/877A



MAPA DE MEMORIA DE PROGRAMA EN UN PIC16F873A/874A

- En algunos dispositivos solo una parte del mapa de memoria total posible está implementado.
- En la figura se muestra un dispositivo con 4K de memoria de programa y otro con 8K de memoria de programa.
- Los dispositivos con solo 2K de memoria de programa no necesitan paginado.



Memoria de programa: vector de RESET

- El vector de RESET ocupa la posición 0000h de la memoria de programa.
- Cualquier reset (interno o externo) que se genere en un microcontrolador hará que su contador de programa pase a tener el valor 0000h y que por tanto el microcontrolador pase a ejecutar la instrucción situada en dicha posición.
- El RESET también limpia el contenido del registro PCLATH.

Ejemplo de programa:

ORG 0X00 GOTO INICIO

Coloca el código que sigue en 0X00 (Vector de RESET). La primera instrucción es un salto

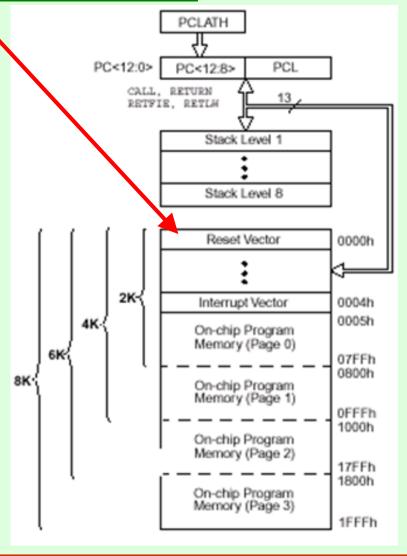
al inicio del programa

INICIO

ORG 0X05 BSF STATUS,RP0 MOVLW 0X00 MOVWF TRISB

Aquí colocamos el programa que se ejecutará tras el RESET

....





Memoria de programa: vector de interrupción

- El vector de INTERRUPCION ocupa la posición 0004h de la memoria de programa.
- Cualquier interrupción que se fuerce a un microcontrolador hará que su contador de programa pase a tener el valor 0004h y que por tanto el microcontrolador pase a ejecutar la instrucción situada en dicha posición.
- El salto a la rutina de interrupción no modifica el contenido del PCLATH, por lo que cualquier modificación que se realice del PC en la rutina de interrupción debe realizarse con cuidado de lo que se tiene cargado en el PCLATH

Ejemplo de programa:

ORG 0X04 GOTO RSI

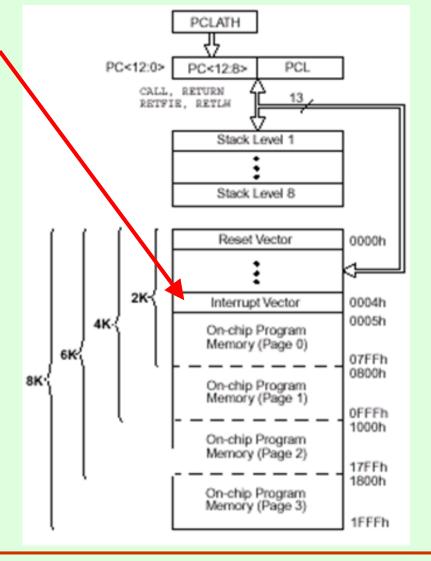
Coloca el código que sigue en 0X04 (Vector de Interrupción). Es un salto al inicio de la

rutina de interrupción

ORG 0XF0

RSI BTFSC INTCON,RBIF GOTO RSI PORTB Aquí colocamos el programa de gestión de interrupción

....





Memoria de programa: Información de calibración

- En algunos dispositivos, especialmente en aquellos que tienen la opción de utilizar como oscilador una red RC interna, viene grabada en la memoria de programa una información de calibración.
- Esta información es programada por *Microchip* cuando el dispositivo está en la fase final de test.
- Dicha información de calibración está programada habitualmente al final de la memoria de programa y está programada como una instrucción RETLW, donde el valor literal es la información de calibración.
- La utilización de este valor permite a la aplicación mejores resultados de precisión.



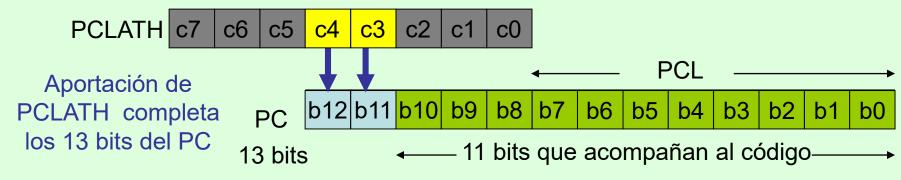
Contador de programa (PC)

El contador de programa (PC) es un registro de 13 bits que se descompone en 2 registros:

12	8 7 0
PCH	PCL

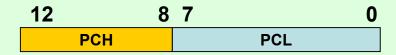
- El byte bajo PC<0:7> se denomina PCL y está disponible en la memoria de datos. Se puede leer y escribir directamente desde programa.
- El "cuasibyte" alto PC<12:8> se denomina PCH y no está disponible en la memoria de datos: no se puede leer ni escribir directamente desde programa, pero se modifica indirectamente (escritura) mediante un registro intermedio: el registro PCLATH que sí es un registro de 8 bits accesible en la memoria de datos del microcontrolador.
- El contenido del registro PCLATH permite completar el PC según la instrucción:
 - Se transfiere a la parte alta del PC (5 bits) al escribir en el registro PCL
 - También aporta dos bits al PC en los saltos o llamadas a subprogramas.

Ejemplo: salto absoluto





Modificación del Contador de programa (saltos en la ejecución)



Las instrucciones que modifican el PCL y que por tanto pueden modificar el PCH son las siguientes:

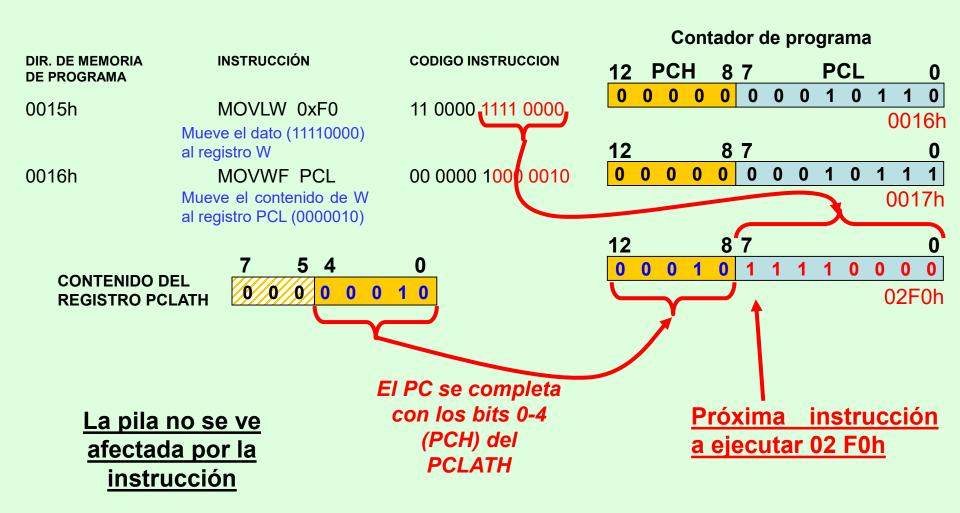
- Instrucciones que tengan el PCL como destino. Ej. MOVWF PCL
- Instrucciones GOTO (Salto absoluto)
- Instrucciones CALL (Llamada de subrutina)

Dependiendo de la instrucción, la forma en que se carga el contador de programa (PC) varía

Al ejecutarse una instrucción, el PC contiene la siguiente dirección a ejecutar: si se modifica, se produce el salto



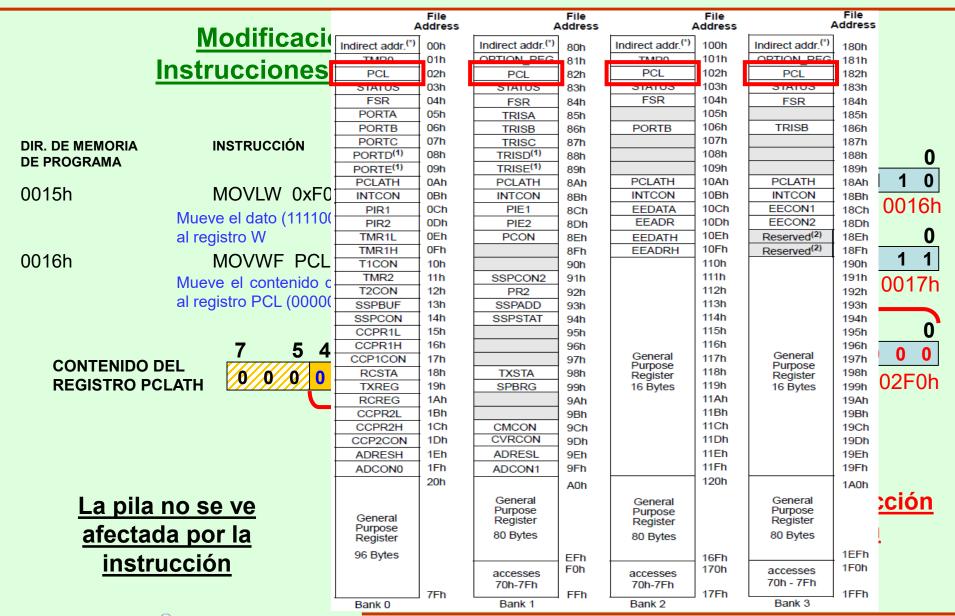
Modificación del Contador de programa: Instrucciones que tengan el PCL como destino





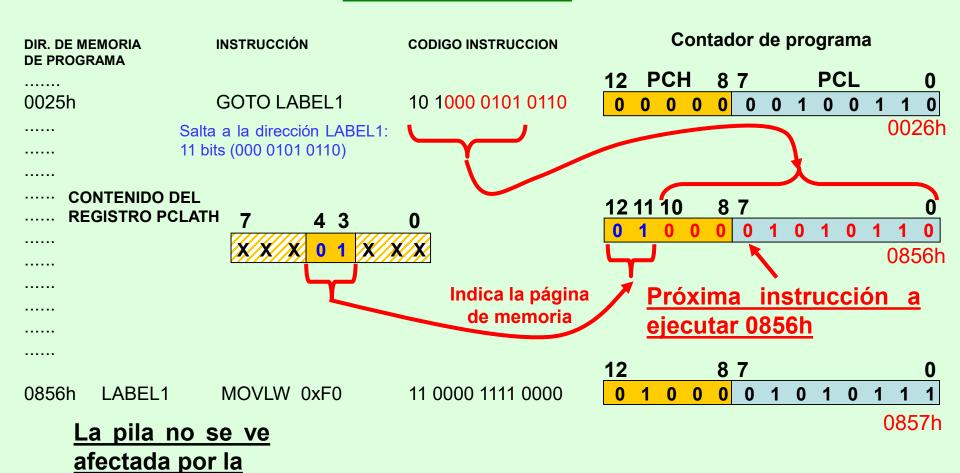
Tecnología Electrónica

Área de Tecnología Electrónica



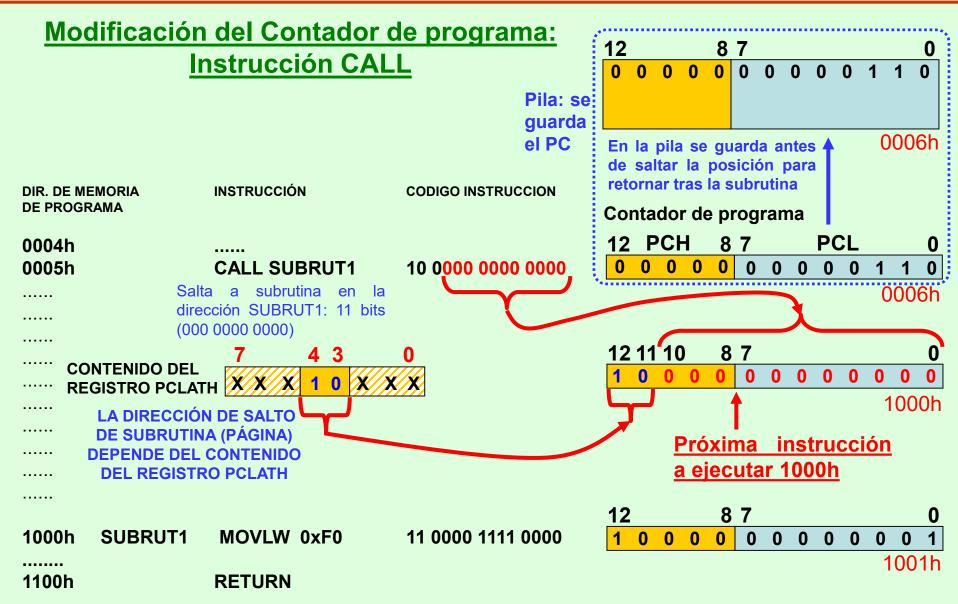


Modificación del Contador de programa: Instrucción GOTO



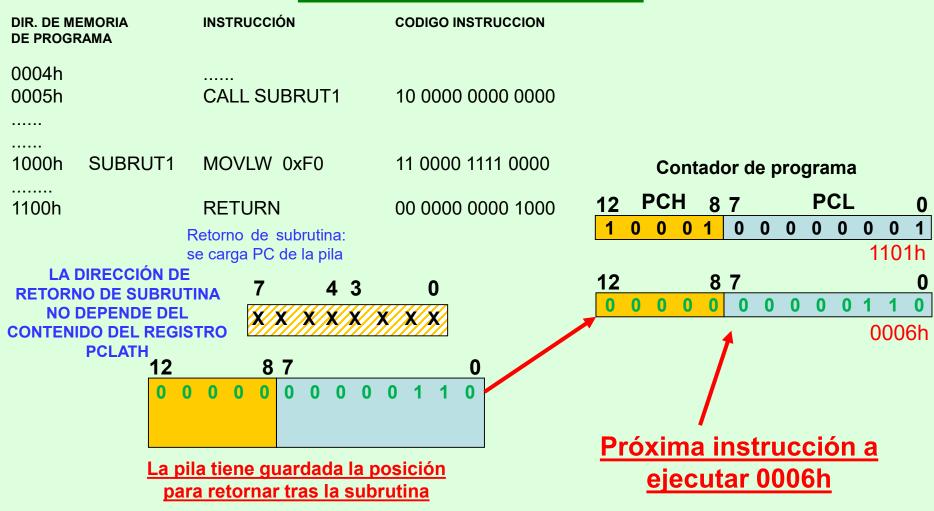


instrucción





Modificación del Contador de programa: Instrucciones de retorno: RETURN, RETFIE ó RETLW





Registros de funciones especiales asociados al núcleo del microcontrolador: Registro STATUS

STATUS REGISTER (ADDRESS 03h, 83h, 103h, 183h)

R/W-0	R/W-0	R/W-0	R-1	R-1	R/W-x	R/W-x	R/W-x	
IRP	RP1	RP0	TO	PD	Z	DC	С	
bit 7							bit 0	

Legend:

R = 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 IRP: Register Bank Select bit (used for indirect addressing)

1 = Bank 2, 3 (100h - 1FFh)

0 = Bank 0, 1 (00h - FFh)

bit 6-5 **RP1:RP0**: Register Bank Select bits (used for direct addressing)

 $11 = Bank \ 3 \ (180h - 1FFh)$

 $10 = Bank \ 2 \ (100h - 17Fh)$

 $01 = Bank \ 1 \ (80h - FFh)$

 $00 = Bank \ 0 \ (00h - 7Fh)$

Each bank is 128 bytes

bit 4 TO: Time-out bit

1 = After power-up, CLRWDT instruction, or SLEEP instruction

0 = A WDT time-out occurred

bit 3 PD: Power-down bit

1 = After power-up or by the CLRWDT instruction

0 = By execution of the SLEEP instruction

bit 2 Z: Zero bit

1 = The result of an arithmetic or logic operation is zero

0 = The result of an arithmetic or logic operation is not zero

bit 1 **DC**: Digit carry/borrow bit (ADDWF, ADDLW, SUBLW,

SUBWF instructions)

(for borrow, the polarity is reversed)

1 = A carry-out from the 4th low order bit of the result occurred

0 =No carry-out from the 4th low order bit of the result

bit 0 C: Carry/borrow bit (ADDWF, ADDLW ,SUBLW ,SUBWF instructions)

1 = A carry-out from the Most Significant bit of the result occurred

0 = No carry-out from the Most Significant bit of the result occurred

Note: For borrow, the polarity is reversed. A subtraction is executed by adding the two's complement of the second operand. For rotate (RRF, RLF) instructions, this bit is loaded with either the high, or low order bit of the source register.



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro OPTION (OPTION_REG)

OPTION_REG REGISTER (ADDRESS 81h, 181h)										
R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1	R/W-1			
RBPU	INTEDG	T0CS	T0SE	PSA	PS2	PS1	PS0			
1.11.7							L'14 O			

bit 7 bit 0

Legend:

R = Readable bit W = Writable bit U = Unimplemented bit, read as '0' - n = Value at POR '1' = Bit is set '0' = Bit is cleared <math>X = Bit is unknown

bit 7 RBPU: PORTB Pull-up Enable bit

1 = **PORTB** pull-ups are disabled

0 = PORTB pull-ups are enabled by individual port latch values

bit 6 INTEDG: Interrupt Edge Select bit

1 = Interrupt on rising edge of RB0/INT pin

0 = Interrupt on falling edge of RB0/INT pin

bit 5 **T0CS**: TMR0 Clock Source Select bit

1 = Transition on RA4/T0CKI pin

0 = Internal instruction cycle clock (CLKOUT)

bit 4 T0SE: TMR0 Source Edge Select bit

1 = Increment on high-to-low transition on RA4/T0CKI pin

0 = Increment on low-to-high transition on RA4/T0CKI pin

bit 3 **PSA**: Prescaler Assignment bit

1 = Prescaler is assigned to the WDT

0 = Prescaler is assigned to the Timer0 module

bit 2-0 PS2:PS0: Prescaler Rate Select bits

Bit Value	TMR0 Rate	WDT Rate
000	1:2	1:1
001	1:4	1:2
010	1:8	1:4
011	1:16	1:8
100	1:32	1:16
101	1:64	1:32
110	1:128	1:64
111	1:256	1:128



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro INTCON

INTCON REGISTER (ADDRESS 0Bh, 8Bh, 10Bh, 18Bh)

R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-x
GIE	PEIE	TMR0IE	INTE	RBIE	TMR0IF	INTF	RBIF
bit 7							bit 0

Legend:

R = 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 **GIE:** Global Interrupt Enable bit 1 = Enables all unmasked interrupts

0 =Disables all interrupts

bit 6 PEIE: Peripheral Interrupt Enable bit

1 = Enables all unmasked peripheral interrupts

0 = Disables all peripheral interrupts

bit 5 T0IE: TMR0 Overflow Interrupt Enable bit

1 = Enables the TMR0 interrupt

0 =Disables the TMR0 interrupt

bit 4 INTE: RB0/INT External Interrupt Enable bit

1 = Enables the RB0/INT external interrupt

0 = Disables the RB0/INT external interrupt

bit 3 RBIE: RB Port Change Interrupt Enable bit

1 = Enables the RB port change interrupt

0 = Disables the RB port change interrupt

bit 2 T0IF: TMR0 Overflow Interrupt Flag bit

1 = TMR0 register has overflowed (must be cleared in software)

0 = TMR0 register did not overflow

bit 1 INTF: RB0/INT External Interrupt Flag bit

1 = The RB0/INT external interrupt occurred (must be cleared in software)

0 = The RB0/INT external interrupt did not occur

bit 0 RBIF: RB Port Change Interrupt Flag bit

1 = At least one of the RB7:RB4 pins changed state; a mismatch condition will continue to set the bit. Reading PORTB will end the mismatch condition and allow the bit to be cleared (must be cleared in software).

0 = None of the RB7:RB4 pins have changed state



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PIE1

PIE1 REGISTER (ADDRESS 8Ch)

R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0
PSPIE ⁽¹⁾	ADIE	RCIE	TXIE	SSPIE	CCP1IE	TMR2IE	TMR1IE
bit 7							bit 0

Legend:

R = 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 **PSPIE(1):** Parallel Slave Port Read/Write Interrupt

Enable bit

- 1 = Enables the PSP read/write interrupt
- 0 = Disables the PSP read/write interrupt

bit 6 ADIE: A/D Converter Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the A/D converter interrupt
- 0 =Disables the A/D converter interrupt

bit 5 RCIE: USART Receive Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the USART receive interrupt
- 0 = Disables the USART receive interrupt

bit 4 TXIE: USART Transmit Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the USART transmit interrupt
- 0 = Disables the USART transmit interrupt

bit 3 SSPIE: Synchronous Serial Port Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the SSP interrupt
- 0 = Disables the SSP interrupt

bit 2 CCP1IE: CCP1 Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the CCP1 interrupt
- 0 = Disables the CCP1 interrupt

bit 1 TMR2IE: TMR2 to PR2 Match Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the TMR2 to PR2 match interrupt
- 0 = Disables the TMR2 to PR2 match interrupt

bit 0 TMR1IE: TMR1 Overflow Interrupt Enable bit

- 1 = Enables the TMR1 overflow interrupt
- 0 = Disables the TMR1 overflow interrupt

Note 1: PSPIE is reserved on PIC16F873/876 devices; always maintain this bit clear.



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PIR1

PIR1 REGISTER (ADDRESS 0Ch)

R/W-0	R/W-0	R-0	R-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0
PSPIF ⁽¹⁾	ADIF	RCIF	TXIF	SSPIF	CCP1IF	TMR2IF	TMR1IF
bit 7		•	•	•			bit 0

Legend:

R = 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 **PSPIF(1):** Parallel Slave Port Read/Write Interrupt Flag bit

1 = A read or a write operation has taken place (must be cleared in software)

0 =No read or write has occurred

bit 6 ADIF: A/D Converter Interrupt Flag bit

1 = An A/D conversion completed

0 = The A/D conversion is not complete

bit 5 RCIF: USART Receive Interrupt Flag bit

1 = The USART receive buffer is full

0 = The USART receive buffer is empty

bit 4 TXIF: USART Transmit Interrupt Flag bit

1 = The USART transmit buffer is empty

0 = The USART transmit buffer is full

bit 3 SSPIF: Synchronous Serial Port (SSP) Interrupt Flag

- 1 = The SSP interrupt condition has occurred, and must be cleared in software before returning from the Interrupt Service Routine. The conditions that will set this bit are:
- SPI A transmission/reception has taken place.
- I2C Slave A transmission/reception has taken place.
- I2C Master
- A transmission/reception has taken place.
- The initiated START condition was completed by the SSP module.
- The initiated STOP condition was completed by the SSP module.
- The initiated Restart condition was completed by the SSP module.
- The initiated Acknowledge condition was completed by the SSP module.
- A START condition occurred while the SSP module was idle (Multi-Master system).
- A STOP condition occurred while the SSP module was idle (Multi-Master system).
- 0 = No SSP interrupt condition has occurred.



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PIR1 (continuación)

PIR1 REGISTER (ADDRESS 0Ch)

R/W-0	R/W-0	R-0	R-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0
PSPIF ⁽¹⁾	ADIF	RCIF	TXIF	SSPIF	CCP1IF	TMR2IF	TMR1IF
bit 7							bit 0

Legend:

R = 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 2 CCP1IF: CCP1 Interrupt Flag bit

• Capture mode:

1 = A TMR1 register capture occurred (must be cleared in software)

0 = No TMR1 register capture occurred

• Compare mode:

1 = A TMR1 register compare match occurred (must be cleared in software)

0 = No TMR1 register compare match occurred

• PWM mode:

Unused in this mode

bit 1 TMR2IF: TMR2 to PR2 Match Interrupt Flag bit

1 = TMR2 to PR2 match occurred (must be cleared in software)

0 = No TMR2 to PR2 match occurred

bit 0 TMR1IF: TMR1 Overflow Interrupt Flag bit

1 = TMR1 register overflowed (must be cleared in software)

0 = TMR1 register did not overflow

Note 1: PSPIF is reserved on PIC16F873/876 devices; always maintain this bit clear.



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PIE2

PIE2 REGISTER (ADDRESS 8Dh)

U-0	R/W-0	U-0	R/W-0	R/W-0	U-0	U-0	R/W-0
_	CMIE	_	EEIE	BCLIE	_	_	CCP2IE
bit 7							bit 0

Legend:

R = 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 Unimplemented: Read as '0'

bit 6 CMIE: Comparator Interrupt Enable bit

1 = Enables the Comparator interrupt 0 = Disable the Comparator interrupt bit 5 **Unimplemented:** Read as '0'

bit 4 **EEIE**: EEPROM Write Operation Interrupt Enable

1 = Enable EE Write Interrupt0 = Disable EE Write Interrupt

bit 3 BCLIE: Bus Collision Interrupt Enable

1 = Enable Bus Collision Interrupt0 = Disable Bus Collision Interrupt

bit 2-1 Unimplemented: Read as '0'

bit 0 CCP2IE: CCP2 Interrupt Enable bit

1 = Enables the CCP2 interrupt 0 = Disables the CCP2 interrupt



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PIR2

PIR2 REGISTER (ADDRESS 0Dh)

U-0	R/W-0	U-0	R/W-0	R/W-0	U-0	U-0	R/W-0
_	CMIF	_	EEIF	BCLIF	_	_	CCP2IF
bit 7							bit 0

Legend:

R = 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 Unimplemented: Read as '0'

bit 6 CMIF: Comparator Interrupt Flag bit

1 = The Comparator input has changed (must be cleared in software)

0 = The Comparator input has not changed

bit 5 Unimplemented: Read as '0'

bit 4 EEIF: EEPROM Write Operation Interrupt Flag bit

1 = The write operation completed (must be cleared in software)

0 = The write operation is not complete or has not been started

bit 3 BCLIF: Bus Collision Interrupt Flag bit

1 = A bus collision has occurred in the SSP, when configured for I2C

Master mode

0 =No bus collision has occurred

bit 2-1 Unimplemented: Read as '0'

bit 0 CCP2IF: CCP2 Interrupt Flag bit

Capture mode:

1 = A TMR1 register capture occurred (must be cleared in

software)

0 = No TMR1 register capture occurred

Compare mode:

1 = A TMR1 register compare match occurred (must be cleared in

software)

0 = No TMR1 register compare match occurred

PWM mode:

Unused



Registros de funciones especiales asociados al nucleo del microcontrolador: Registro PCON

PCON REGISTER (ADDRESS 8Eh)												
	U-0	U-0	U-0	U-0	U-0	U-0	R/W-0	R/W-1				
	_	_	_	_	_	_	POR	BOR				
	bit 7			bit 0								
	Legend:											٦
R = Readable bit		e bit W = '	Writable bit	U = Unimplemented bit, read as '0'			- n = Value at POR '1' =		is set	'0' = Bit is cleared	x = Bit is unknown	

bit 7-2 Unimplemented: Read as '0'

bit 1 POR: Power-on Reset Status bit

1 = No Power-on Reset occurred

0 = A Power-on Reset occurred (must be set in software after a Power-on Reset occurs)

bit 0 BOR: Brown-out Reset Status bit

1 = No Brown-out Reset occurred

0 = A Brown-out Reset occurred (must be set in software after a Brown-out Reset occurs)

