# TECNOLOGÍA ELECTRÓNICA DE COMPUTADORES

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

Tema 9: Circuitos integrados: microcontroladores

Lección 19. Microcontroladores PIC 16xxx: Programación y juego de instrucciones



## Lección 19. Microcontroladores PIC 16xxx: programación y juego de instrucciones

- 19.1. Programación en lenguaje ensamblador
- 19.2. Estructuración del código fuente: campos
- 19.3. Juego de instrucciones
- 19.4. Ciclo de instrucción
- 19.5. Directivas y macros
- 19.6. Información adicional



#### Programación de microcontroladores PIC

Para poder programar una aplicación con el microcontrolador, es necesario definir y conocer:

- 1. Hardware a utilizar en la aplicación desarrollada:
  - Organización de la memoria interna (de programa y datos)
  - Dispositivos de E/S a utilizar y cómo gestionarlos
- 2.- Juego de Instrucciones
- 3.- Directivas y Macros

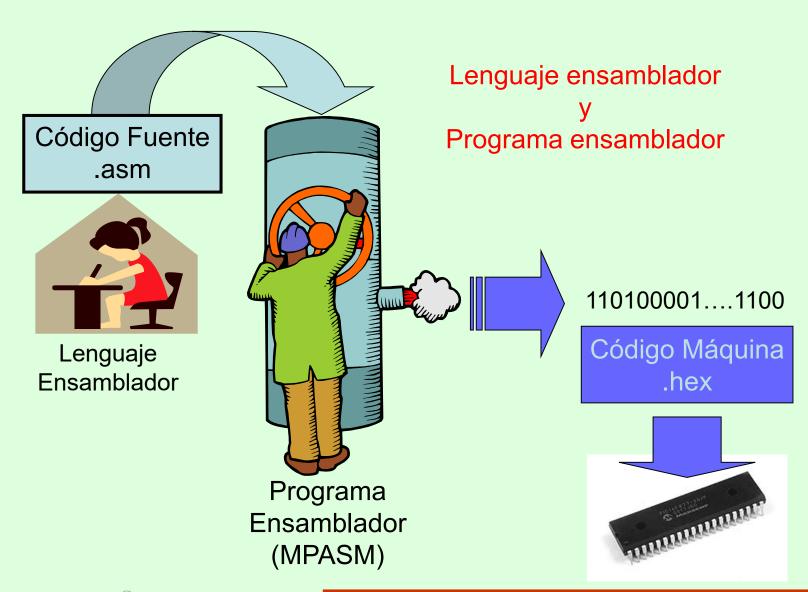




## 19.1. Programación en lenguaje ensamblador

- El único lenguaje que entienden los microcontroladores es el código máquina formado por ceros y unos del sistema binario, en el que está codificada la secuencia de instrucciones a ejecutar.
- El lenguaje ensamblador permite:
  - Expresar las instrucciones de una forma más natural al ser humano
  - Trabajar de forma similar a cómo lo hace el microcontrolador, ya que cada una de esas instrucciones se corresponde con otra en código máquina.
- El lenguaje ensamblador trabaja con nemónicos, que son grupos de caracteres alfanuméricos que simbolizan las órdenes o tareas a realizar.
- •La traducción de los nemónicos a código máquina entendible por el microcontrolador la lleva a cabo un programa ensamblador.
- El programa escrito en lenguaje ensamblador se denomina código fuente (\*.asm). El programa ensamblador proporciona a partir de este fichero el correspondiente código máquina, que suele tener la extensión \*.hex.







## 19.2. Estructuración del código fuente: campos

- El código fuente está compuesto por una sucesión de líneas de texto.
- Cada línea puede estructurarse en hasta cuatro campos o columnas separados por uno o más espacios o tabulaciones entre sí.
  - ➤ Campo de etiquetas. Expresiones alfanuméricas escogidas por el usuario para identificar una determinada línea. Todas las etiquetas tienen asignado el valor de la posición de memoria en la que se encuentra el código al que acompañan.
  - > Campo de código. Corresponde al nemónico de una instrucción, de una directiva o de una llamada a macro.
  - ➤ Campo de operandos y datos. Contiene los operandos que precisa el nemónico utilizado. Según el código, puede haber dos, uno o ningún operando. Los operandos pueden ser etiquetas que definen variables
  - ➤ Campo de comentarios. Dentro de una línea, todo lo que se encuentre a continuación de un punto y coma (;) será ignorado por el programa ensamblador y considerado como comentario.



#### Campo de código

Puede corresponder ese código a:

- ➤ Instrucciones: son aquellos nemónicos que son convertidos por el ensamblador en código máquina que puede ejecutar el núcleo del microcontrolador. En la gama media (PIC16xxx) cada nemónico se convierte en una palabra en la memoria de programa
- ➤ Directivas. Pseudoinstrucciones que controlan el proceso de ensamblado del programa, pero no son parte del código. Son indicaciones al programa ensamblador de cómo tiene que generar el código máquina
- ➤ Macros: Secuencia de nemónicos que pueden insertarse en el código fuente del ensamblador de una manera abreviada mediante una simple llamada.



#### Ejemplo de código fuente

: Fichero CUENTA.ASM

; Programa de Prueba para la placa PICDEM-2 plus

; Por el Puerto B se saca en binario, el numero de veces

; que se pulsó el pulsador conectado a la entrada RA4

; si el pulsador está pulsado la entrada está a 0 y si no está pulsado está a 1

;

LIST P=16F877 ; Directiva para definir listado y microcontrolador

INCLUDE P16F877.INC ; Inclusión de fichero de etiquetas

ORG 0

BSF STATUS, RP0 ; Paso al banco 1 de la memoria de datos

CLRF TRISB ; para definir el PORTB como salida

BCF STATUS,RP0 ; Volvemos al banco 0

CLRF PORTB ; Ponemos a cero el PORTB para que aparezca ese

; valor cuando se defina como salida

ESPERA BTFSS PORTA,4 ; Esperamos a que se pulse la tecla

CALL INCREMENTO ; en cuyo caso RA4 pasa a 0 y vamos a

GOTO ESPERA ; subprograma de INCREMENTO

;Subprograma de INCREMENTO

INCREMENTO INCF PORTB,F ; Si se pulsó incrementamos PORTB

**SOLTAR** 

BTFSS PORTA,4 ; no salimos hasta que se haya soltado

GOTO SOLTAR ; la tecla, en ese caso RA4 pasaría a 1

RETURN ; y volvemos al programa principal END



#### Campo de Operandos y Datos

- El ensamblador MPASM (distribuido por Microchip) soporta los sistemas de numeración decimal, hexadecimal, octal, binario y ASCII.
- Los nemónicos que tengan una constante como operando deberán incluirla respetando la sintaxis que se indica a continuación.

TIPO	SINTAXIS		
Decimal	D' <valor>'</valor>	d' <valor>'</valor>	. <valor></valor>
Hexadecimal	H' <valor>'</valor>	h' <valor>'</valor>	0x <valor></valor>
	<valor></valor>	н	<valor>h</valor>
Octal	O' <valor>'</valor>		o' <valor>'</valor>
Binario	B' <valor>'</valor>		b' <valor>'</valor>
ASCII	A' <carácter>'</carácter>	a' <carácter>'</carácter>	<pre>'<carácter>'</carácter></pre>
Cadena		" <cadena>"</cadena>	

Las constantes hexadecimales que empiecen por una letra deben ir precedidas de un cero para no confundirlas con una etiqueta. Ejemplo: **movlw 0F7h** 



#### Programación de microcontroladores PIC

Para poder programar una aplicación con el microcontrolador, es necesario definir y conocer:

- 1. Hardware a utilizar en la aplicación desarrollada:
  - Organización de la memoria interna (de programa y datos)
  - Dispositivos de E/S a utilizar y cómo gestionarlos
- 2.- Juego de Instrucciones
- 3.- Directivas y Macros





## 19.3. Juego de instrucciones

- Es un juego reducido de 35 instrucciones muy simples (Procesador RISC = Reduced Instruction Set Computer)
- La mayoría de las instrucciones se ejecuta en 4 ciclos de reloj; los saltos y llamadas a subprogramas se ejecutan en 8 (no se aprovecha pipeline)
- Todas las instrucciones tienen la misma longitud en la gama media: 14 bits.
- Por lo tanto el cálculo del tiempo de ejecución y de lo que ocupa un programa resulta simple
- Las instrucciones se pueden clasificar atendiendo a dos criterios:
  - 1. Formato
  - 2. Funcionalidad



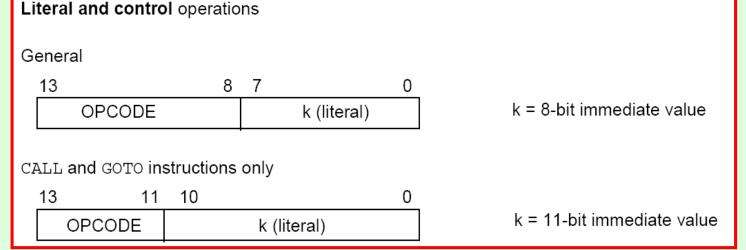
- Orientadas al byte
- Byte-oriented file register operations

  13 8 7 6 0

  OPCODE d f (FILE #)

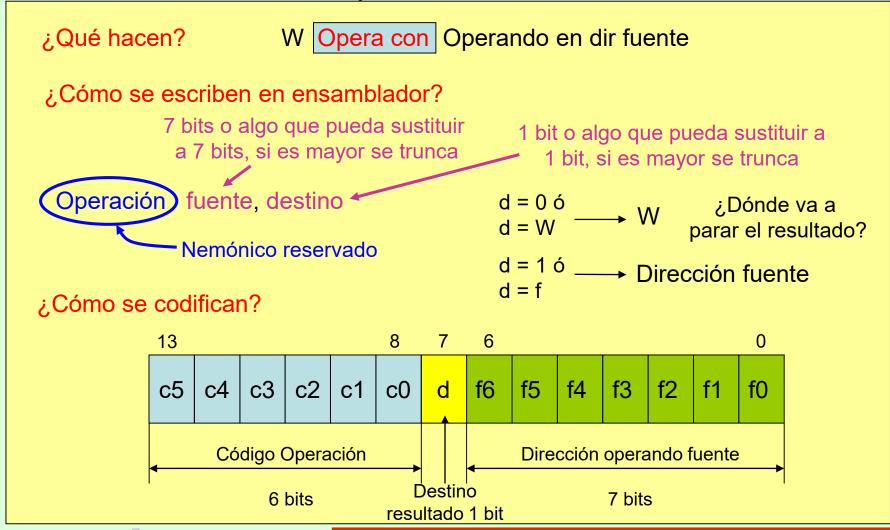
  d = 0 for destination W d = 1 for destination f f = 7-bit file register address
- 2.- Orientadas al bit

3.- Literales y de control



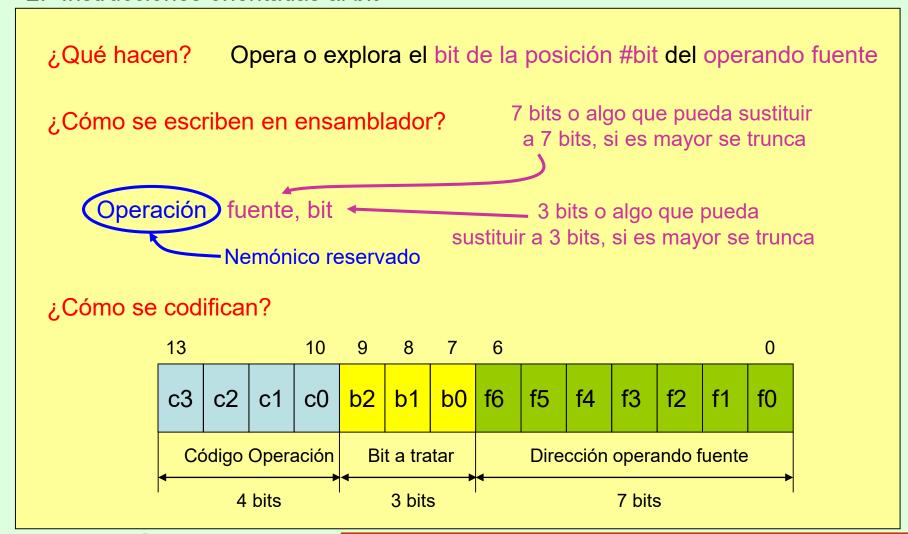


1.- Instrucciones orientadas al byte





2.- Instrucciones orientadas al bit





3.- Instrucciones literales o de control





#### Área de Tecnología Electrónica

<u>labla-resumen</u>
de instrucciones
según su formato

Orientadas al byte (18)

Orientadas al bit (4)

Literales y de Control (13)

	Mnemonic,		Mnemonic,			14-Bit	Opcode	,	Status	Mada
	Opera	-	Description	Cycles	MSb			LSb	Affected	Notes
	BYTE-ORIENTED FILE REGISTER OPERATIONS									
	ADDWF	f, d	Add W and f	1	00	0111	dfff	ffff	C,DC,Z	1,2
	ANDWF	f, d	AND W with f	1	00	0101	dfff	ffff	Ζ	1,2
	CLRF	f	Clear f	1	00	0001	lfff	ffff	Z	2
	CLRW	-	Clear W	1	00	0001	0xxx	xxxx	Z	
	COMF	f, d	Complement f	1	00	1001	dfff	ffff	Z	1,2
	DECF	f, d	Decrement f	1	00	0011	dfff	ffff	Z	1,2
	DECFSZ	f, d	Decrement f, Skip if 0	1(2)	00	1011	dfff			1,2,3
	INCF	f, d	Increment f	1	00	1010		ffff	Z	1,2
/	INCFSZ	f, d	Increment f, Skip if 0	1(2)	00	1111	dfff			1,2,3
`	IORWF	f, d	Inclusive OR W with f	1	00	0100	dfff		Z	1,2
	MOVF	f, d	Move f	1	00	1000	dfff		Z	1,2
	MOVWF	f	Move W to f	1	00	0000	lfff			
	NOP		No Operation	1	00	0000	0320	0000	_	
	RLF	f, d	Rotate Left f through Carry	1	00	1101		ffff	С	1,2
	RRF	f, d	Rotate Right f through Carry	1	00	1100		ffff	С	1,2
	SUBWF	f, d	Subtract W from f	1	00	0010	dfff		C,DC,Z	1,2
	SWAPF	f, d	Swap nibbles in f	1	00	1110		ffff	_	1,2
	XORWF	f, d	Exclusive OR W with f	1	00	0110	dfff	ffff	Z	1,2
			BIT-ORIENTED FILE REGIST	ER OPER	RATION	IS				
	BCF	f, b	Bit Clear f	1	01	00bb	bfff	ffff		1,2
)	BSF	f, b	Bit Set f	1	01	01bb	bfff	ffff		1,2
1	BTFSC	f, b	Bit Test f, Skip if Clear	1 (2)	01	10bb	bfff	ffff		3
l	BTFSS	f, b	Bit Test f, Skip if Set	1 (2)	01	11bb	bfff	ffff		3
			LITERAL AND CONTROL	OPERATI	ONS					
	ADDLW	k	Add literal and W	1	11	111x	kkkk	kkkk	C,DC,Z	
ı	ANDLW	k	AND literal with W	1	11	1001	kkkk	kkkk	Z	
ı	CALL	k	Call subroutine	2	10	0kkk	kkkk	kkkk		
	CLRWDT	-	Clear Watchdog Timer	1	00	0000	0110	0100	TO,PD	
ı	GOTO	k	Go to address	2	10	1kkk	kkkk	kkkk		
	IORLW	k	Inclusive OR literal with W	1	11	1000	kkkk	kkkk	Z	
<b>(</b>	MOVLW	k	Move literal to W	1	11	00xx	kkkk	kkkk		
1	RETFIE	-	Return from interrupt	2	00	0000	0000	1001		
	RETLW	k	Return with literal in W	2	11	01xx	kkkk	kkkk		
	RETURN	-	Return from Subroutine	2	00	0000	0000	1000		
	SLEEP	-	Go into standby mode	1	00	0000	0110	0011	TO,PD	
	SUBLW	k	Subtract W from literal	1	11	110x	kkkk	kkkk	C,DC,Z	
-	XORLW	k	Exclusive OR literal with W	1	11	1010	kkkk	kkkk	Z	



Desde el punto de vista de la funcionalidad tenemos:

- Instrucciones de carga de registros
- Instrucciones de ajuste de bits
- Instrucciones aritméticas
- Instrucciones lógicas
- Instrucciones de salto
- Instrucciones de manejo de subrutinas
- Instrucciones especiales



	Instrucciones de CARGA (5)				
NEMÓNICO		DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS		
clrf	f	$00 \to (f)$	Z		
clrw		$00 \rightarrow (W)$	Z		
movf	f,d	$(f) \rightarrow (destino)$	Z		
movwf	f	$(W) \rightarrow (f)$	Ninguno		
movlw	k	$k \rightarrow (W)$	Ninguno		



	Instrucciones de BIT (2)		
NEM	ÓNICO	DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS
bcf	f,b	Pone a 0 el bit 'b' del registro 'f'	Ninguno
bsf	f,b	Pone a 1 el bit 'b' del registro 'f'	Ninguno

Instrucciones ARITMÉTICAS (6)				
NEMÓI	VICO	DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS	
addlw	k	$(W) + k \rightarrow (W)$	C – DC - Z	
addwf	f,d	$(W) + (f) \rightarrow (destino)$	C – DC - Z	
sublw	k	$K - (W) \rightarrow (W)$	C – DC - Z	
subwf	f,d	(f) - (W) $\rightarrow$ (destino)	C – DC - Z	
decf	f,d	(f) - 1 $\rightarrow$ (destino)	Z	
incf	f,d	(f) + 1 $\rightarrow$ (destino)	Z	



Instrucciones LÓGICAS (10)				
NEMÓNICO		DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS	
andlw	k	(W) AND $k \rightarrow (W)$	Z	
andwf	f,d	(W) AND (f) $\rightarrow$ (destino)	Z	
iorlw	k	(W) OR $k \rightarrow (W)$	Z	
iorwf	f,d	(W) OR (f) $\rightarrow$ (destino)	Z	
xorlw	k	(W) XOR $k \rightarrow (W)$	Z	
xorwf	f,d	(W) XOR (f) $\rightarrow$ (destino)	Z	
rlf	f,d	Rota (f) a izquierda → (destino)	С	
rrf	f,d	Rota (f) a derecha → (destino)	С	
comf	f,d	$(/f) \rightarrow (destino)$	Z	
swap	f,d	Intercambia nibbles (f) $\rightarrow$ (destino)	Ninguno	



Instrucciones de SALTO (5)				
NEMÓNICO		DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS	
btfsc	f,b	Salta si el bit 'b' de 'f' es 0	Ninguno	
btfss	f,b	Salta si el bit 'b' de 'f' es 1	Ninguno	
decfsz	f,d	(f) - 1 $\rightarrow$ (destino) y salta si es 0	Ninguno	
incfsz	f,d	(f) + 1 $\rightarrow$ (destino) y salta si es 0	Ninguno	
goto	k	Salta a la dirección 'k'	Ninguno	

Instrucciones de manejo de SUBRUTINAS (4)				
NEMÓNICO		DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS	
call I	k	Llamada a subrutina	Ninguno	
return		Retorno de una subrutina	Ninguno	
retfie		Retorno de una interrupción	Ninguno	
retlw I	k	Retorno con un literal en (W)	Ninguno	



Instrucciones ESPECIALES (3)		
NEMÓNICO	DESCRIPCIÓN	FLAGS AFECTADOS
nop	No operación	Ninguno
sleep	Entra en modo de bajo consumo	/TO - /PD
clrwdt	Borra Timer del Watchdog	/TO - /PD

- Modo "sleep". El consumo se reduce en varios órdenes de magnitud: sólo permanecen activas algunas partes del microcontrolador que permitirán "despertarlo".
- •Watchdog = "Perro guardián". Si está activo, se genera una interrupción o RESET por hardware si pasa cierto número de ciclos sin borrarse el Timer del Watchdog



#### Tecnología Electrónica

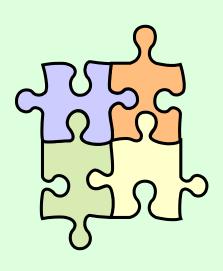
Campo	Descripción
f	Posición de memoria de datos
'	(Register file address, desde 0x00 to 0x7F)
w	Registro de trabajo (acumulador)
b	nº Bit dentro de una posición de memoria (0-7)
k	Valor literal, constante o etiqueta (puede de 8 o 11 bits, según
IX.	la instrucción)
x	No importa el valor (0 ó 1)
^	El ensamblador genera código con x=0.
d	Selección de destino:
"	d = 0: almacena el resultado en W,
	d = 1: almacena el resultado en una posición de la
	memoria de datos f.
dest	Indica si el destino es el registro W o la posición de
	memoria de datos especificada
label	nombre de etiqueta
TOS	Cima de la pila
PC	Contador de programa
PCLATH	Latch de la parte alta del contador de programa
GIE	Bit de habilitación de interrupción global
WDT	Temporizador Watchdog
ТО	Time-out bit
PD	Power-down bit
[]	Optional
()	Contenido Las claves del juego
$\rightarrow$	Asignado a de instrucciones
<>	Register bit field
€	En el conjunto de
italics	termino definido por el usuario ( courier)

#### Más información

Fichero con el detalle de todas las instrucciones del juego de instrucciones.



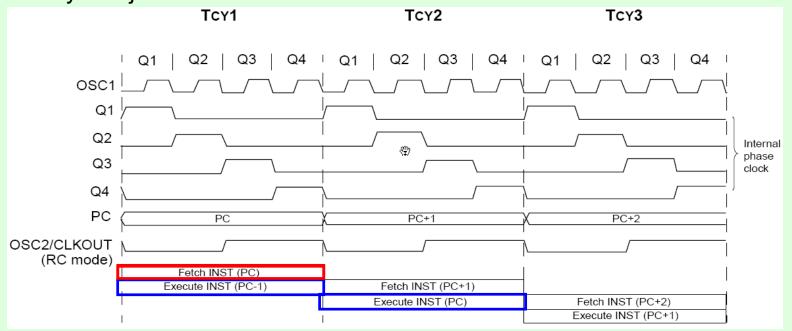
Juego instrucciones PIC.pdf





## 19.4. Ciclo de instrucción

- Ciclo de instrucción: es el tiempo que se tarda en ejecutar una instrucción, y es igual para todas las instrucciones del microcontrolador (salvo instrucciones de salto)
- En los PIC16xxx, un ciclo de instrucción dura 4 ciclos de reloj.
- Primera etapa: la instrucción se trae a la CPU: dura un ciclo de instrucción T<sub>CY</sub>.
- Segunda etapa: se ejecuta la instrucción. Esto lleva otro ciclo T<sub>CY</sub>.
- No obstante, debido al solapamiento (pipelining ó entubado) de los procesos de traer la instrucción actual y ejecutar la instrucción previa, en cada  $T_{CY}$  se trae una instrucción y se ejecuta otra.

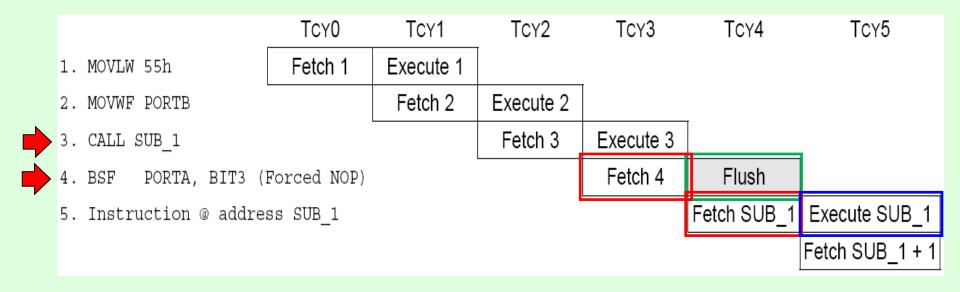




#### Ciclo de instrucción en instrucciones de salto

Si el resultado de ejecutar la instrucción anterior modifica el contenido del Contador de Programa (Ej: GOTO ó CALL) hay un ciclo de instrucción de retardo.

Se suspende el entubado (pipelining) de las instrucciones durante un ciclo para que la instrucción guardada en el punto de salto se traiga a la CPU.





#### Programación de microcontroladores PIC

Para poder programar una aplicación con el microcontrolador, es necesario definir y conocer:

- 1. Hardware a utilizar en la aplicación desarrollada:
  - Organización de la memoria interna (de programa y datos)
  - Dispositivos de E/S a utilizar y cómo gestionarlos
- 2.- Juego de Instrucciones



3.- Directivas y Macros





#### 19.5. Directivas y macros

- Controlan el proceso de ensamblado del programa, pero no son parte del mismo (también se conocen como pseudoinstrucciones).
- Hay más de 50 directivas reconocidas por MPASM.
- Las más usadas :

#### **END**

Es la única directiva obligatoria. Indica al ensamblador dónde debe detener el proceso de ensamblado. Debe colocarse en la última línea del programa.

#### <etiqueta> EQU <expresión>

El valor <expresión> es asignado a <etiqueta>. Estas directivas se suelen colocar al principio del programa y habitualmente se usan para definir constantes y direcciones de memoria.

#### [<etiqueta>] ORG <expresión>

Las instrucciones del código fuente que siguen a esta directiva se ensamblan a partir de la posición indicada por <expresión>.



\_\_CONFIG <expresión> [& <expresión> & ... & <expresión>]
Permite indicar la configuración elegida para la grabación del PIC
Ejemplo: \_\_CONFIG \_CP\_OFF & \_WDT\_OFF & \_XT\_OSC

LIST P=16F877 Indica el tipo de microcontrolador utilizado.

**INCLUDE** <p16F877.inc> o **INCLUDE** "p16F877.inc"

- Incluye en el programa un fichero donde se definen las etiquetas con las que se nombra a los diferentes registros y sus bits.
- Este fichero se encuentra en el directorio principal del programa ensamblador.
- ➤ Puede usarse esta directiva para incluir cualquier otro fichero. (¡Ojo! El fichero de inclusión no puede terminar con una directiva END).

Genera una instrucción *retlw* por cada expresión que incluya ladirectiva. Si la expresión es del tipo cadena, se generará una instrucción *retlw* por cada carácter de la misma.



## 19.6. Información adicional



#### Ficheros adicionales:

Juego de instrucciones: Juego instrucciones PIC.pdf

Todas las directivas de MPASM: Directivas MPASM.pdf

Guía de uso del MPASM, MPLINK y MPLIB:

MPASM Users Guide con MPLINK MPLIB.pdf

