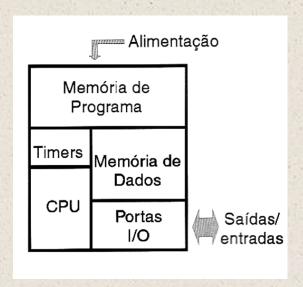


Prof. Flávio Pandur – FIPP / Unoeste



TIMERS

- Utilizam como base de tempo algum clock (interno ou externo ao microcontrolador).
- Com eles pode-se implementar contadores ou temporizadores.
- Os parâmetros de funcionamento são programáveis.

TIMERS

- Os principais tipos de timers são:
 - > Prescaler
 - > Postscaler

TIMERS

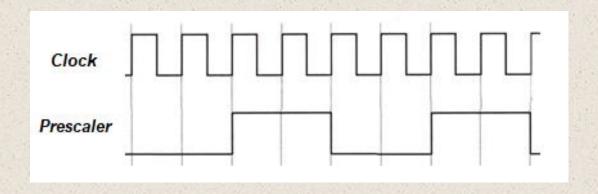
PRESCALER: Funciona como um divisor de

frequência:

Recebe um sinal de entrada a uma dada frequência e tem como saída um sinal com frequência menor que o de entrada

TIMERS

Exemplo: Prescaler 1:4 (ou fator 4)

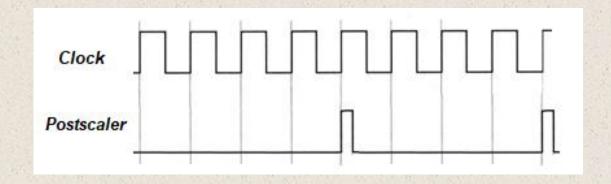


TIMERS

POSTSCALER: Ativa seu sinal de saída após alcançar uma determinada contagem de ciclos do sinal de entrada.

TIMERS

Exemplo: Postscaler 1:4



TIMERS

WATCHDOG TIMER (WTD): um tipo específico de Postscaler

- Provoca um sinal de reset no MCU ao ser atingido o final da contagem para o qual foi programado.
- Utilizado para que o MCU possa sair de uma condição de travamento de forma autônoma.

MEMÓRIAS

- Os tipos e capacidades dependem do modelo de microcontrolador. Em geral tem-se:
- > Flash: memória de programa
- > SRAM: memória de dados volátil
- > EEPROM: memória de dados não-volátil

CPU

 A maioria dos microcontroladores são de arquitetura RISC (Reduced Instruction Set Computer), em oposição a arquitetura CISC (Complex Instruction Set Computer)

CPU

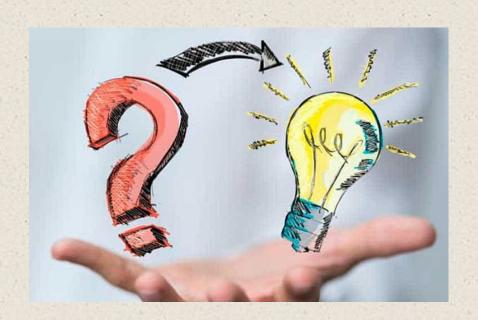
	CISC	RISC
QTDE. INSTRUÇÕES	centenas	dezenas
LARGURA INSTRUÇÃO	variável	fixo
CICLO EXECUÇÃO	extenso	curto
TIPO UC	microprogramada	hardware
INSTRUÇÕES ACESSO MEM	várias	2
MODOS DE ENDEREÇAMENTO	vários	poucos
QTDE. REGISTRADORES	poucos	vários
CLOCK TRABALHO	ordem GHz	ordem MHz

ARQUITETURA COMPUTADORES II Timers, Memórias, CPU OUTROS RECURSOS

- LOW-POWER MODE: capacidade do MCU de entrar em modo de baixo consumo. Ele pode sair desse estado por uma sinal de ativação interno/externo ou por um reset.
 - Esse estado de "espera" pode ser chamado de Wait, Idle ou Sleep

ARQUITETURA COMPUTADORES II Timers, Memórias, CPU OUTROS RECURSOS

 BROWN-OUT DETECTION: monitora o nível de tensão de alimentação. Caso esteja abaixo de um determinado valor, o MCU é colocado no modo reset até que a tensão de alimentação volte ao normal.



Prof. Flávio Pandur - FIPP / Unoeste