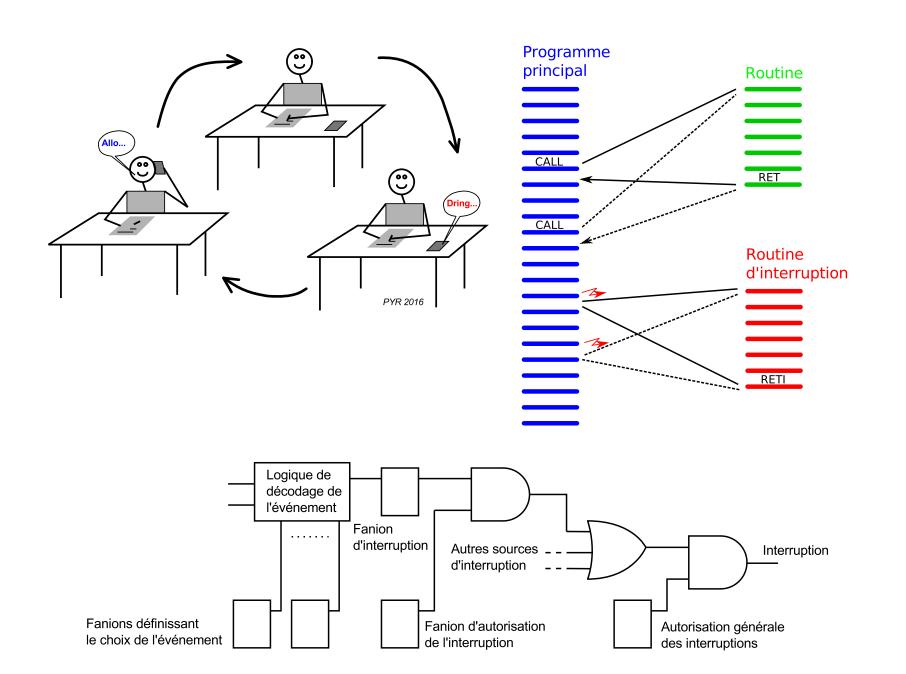


### Systèmes embarqués

# Introduction aux interruptions

Pierre-Yves Rochat



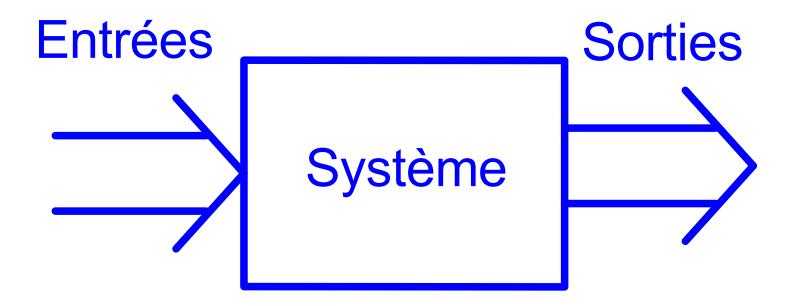


# Introduction aux interruptions

#### **Pierre-Yves Rochat**



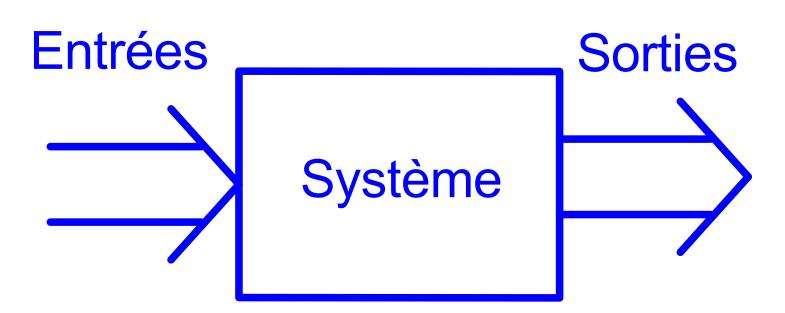
De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :





De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

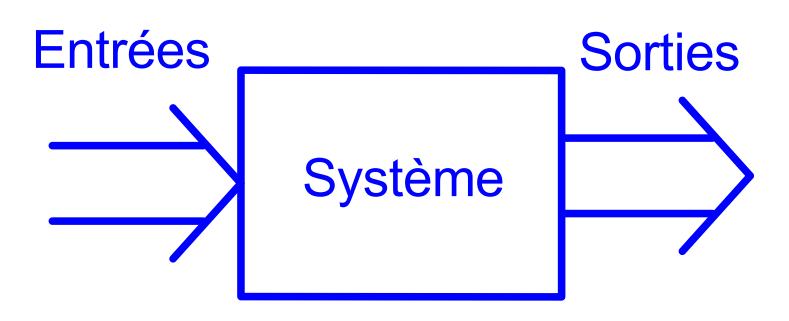
• détecter des changements sur ses entrées





De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

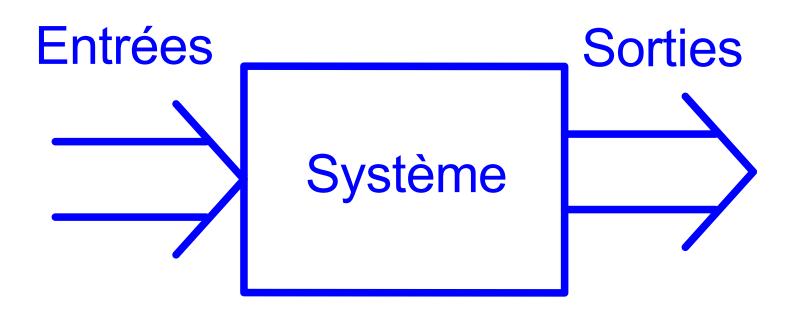




De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

On constate que:



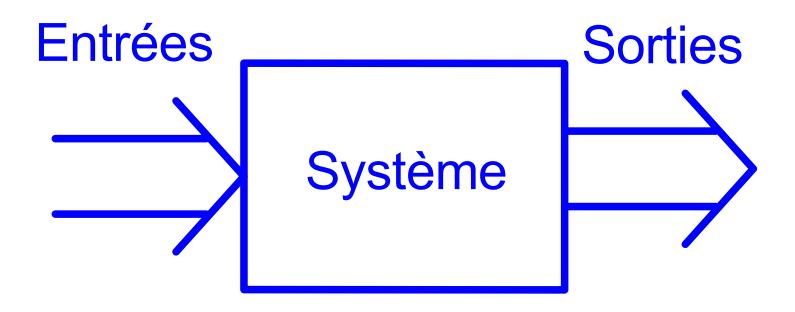


De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

#### On constate que:

Les sorties gardent leur état jusqu'au prochain changement





De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

### On constate que:



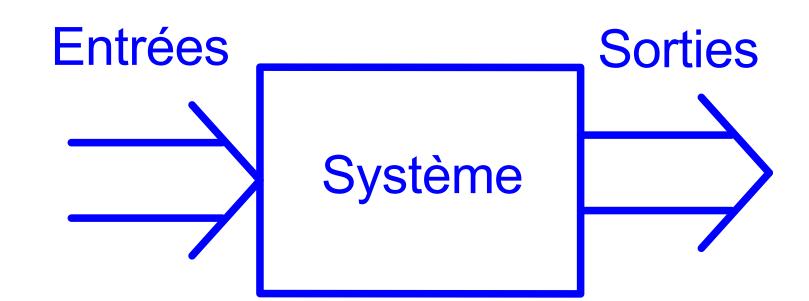
- Les sorties gardent leur état jusqu'au prochain changement
- Mais pour les entrées, on ne sait pas quand elles vont changer



De manière générale un microcontrôleur doit être programmé pour :

- détecter des changements sur ses entrées
- agir en conséquence sur ses sorties

### On constate que:



- Les sorties gardent leur état jusqu'au prochain changement
- Mais pour les entrées, on ne sait pas quand elles vont changer
- On utilise la scrutation ( *polling* ), qui prend beaucoup de temps





On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.



On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.



On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

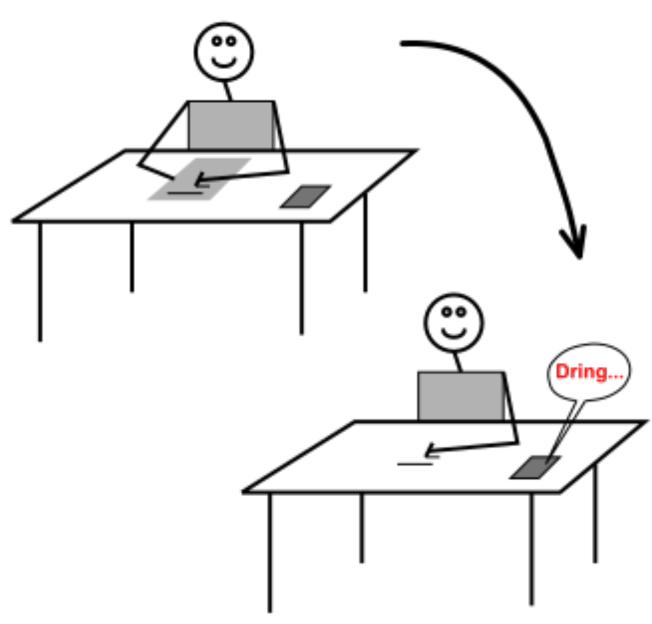
Dans la vie courante :

Je suis en train de travailler



On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

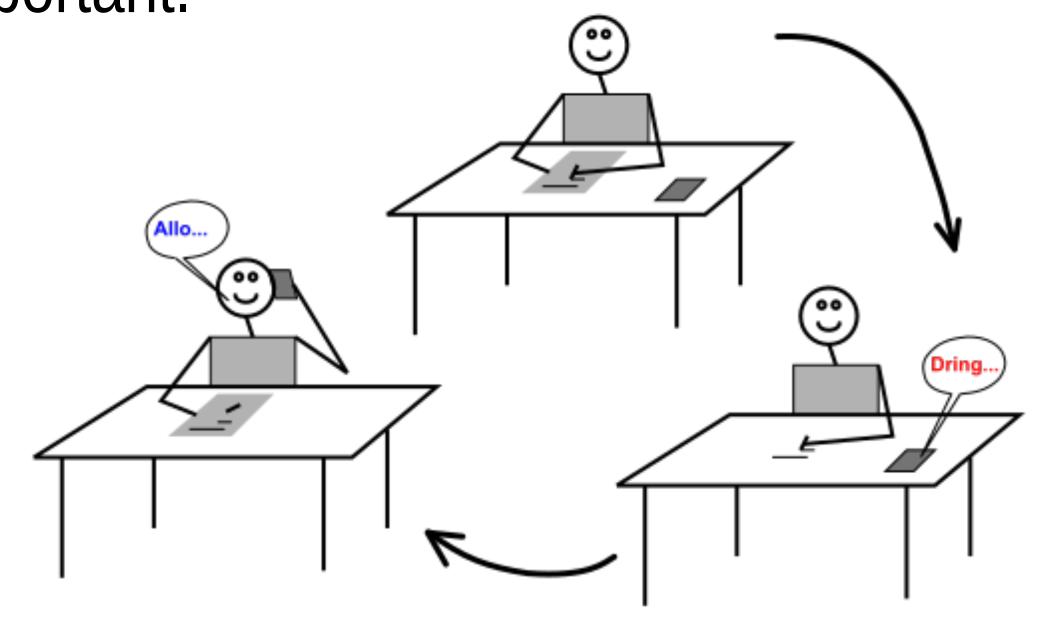
- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne





On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

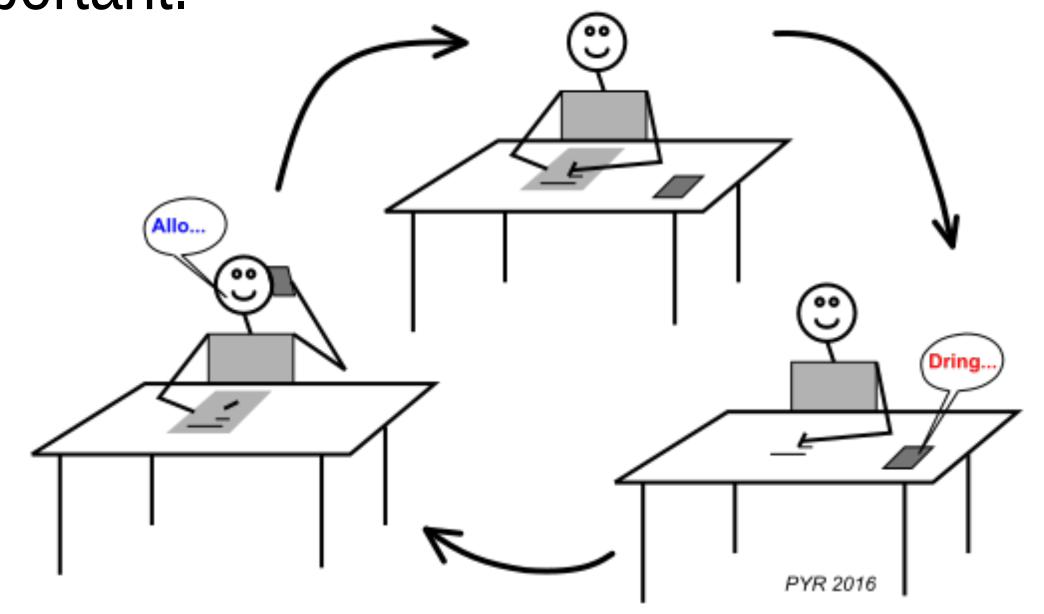
- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne
- Je vais répondre au téléphone





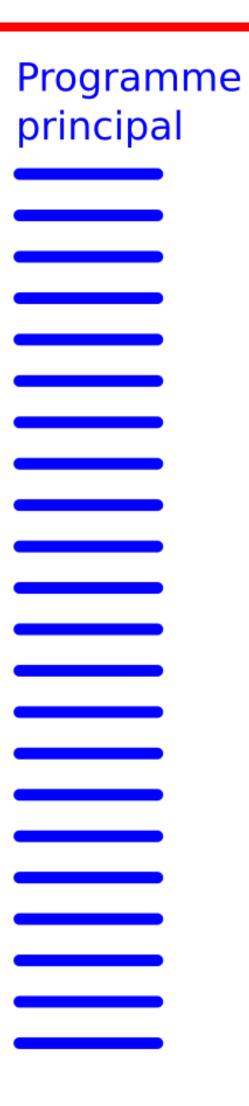
On appelle interruption l'arrêt temporaire d'un programme au profit d'un autre programme, jugé à cet instant plus important.

- Je suis en train de travailler
- Le téléphone sonne
- Je vais répondre au téléphone
- Après la conversation, je reprends mon travail là où je l'avais laissé.



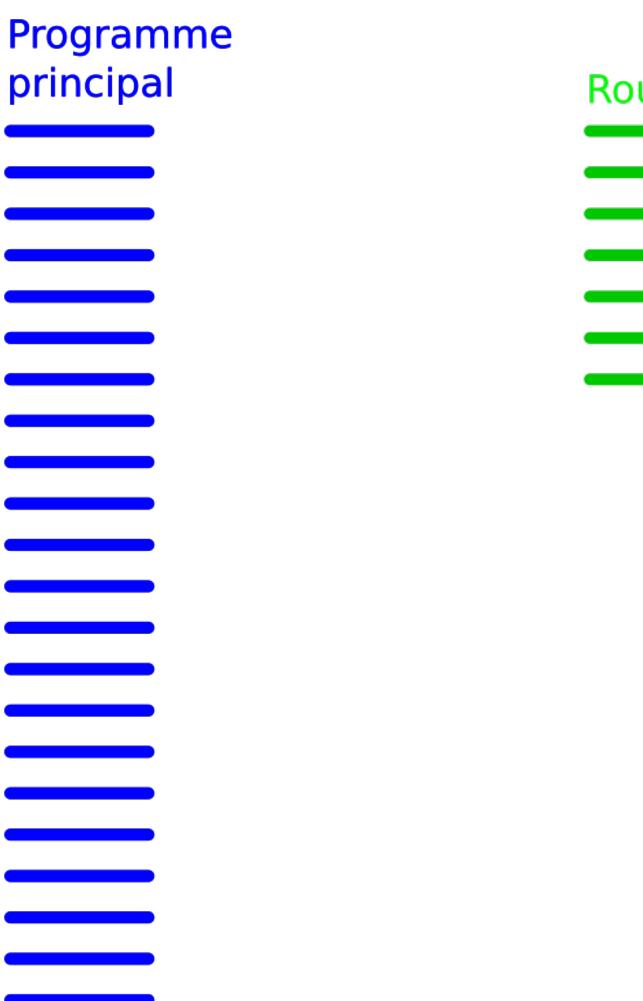






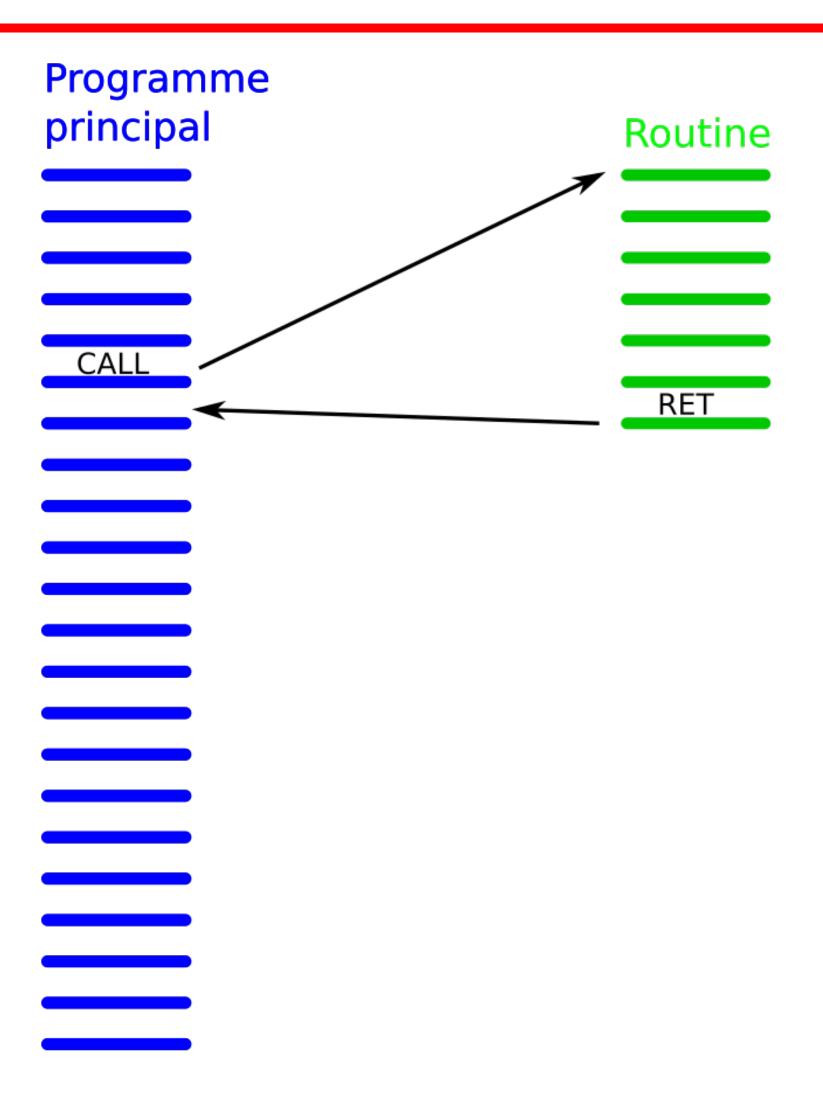






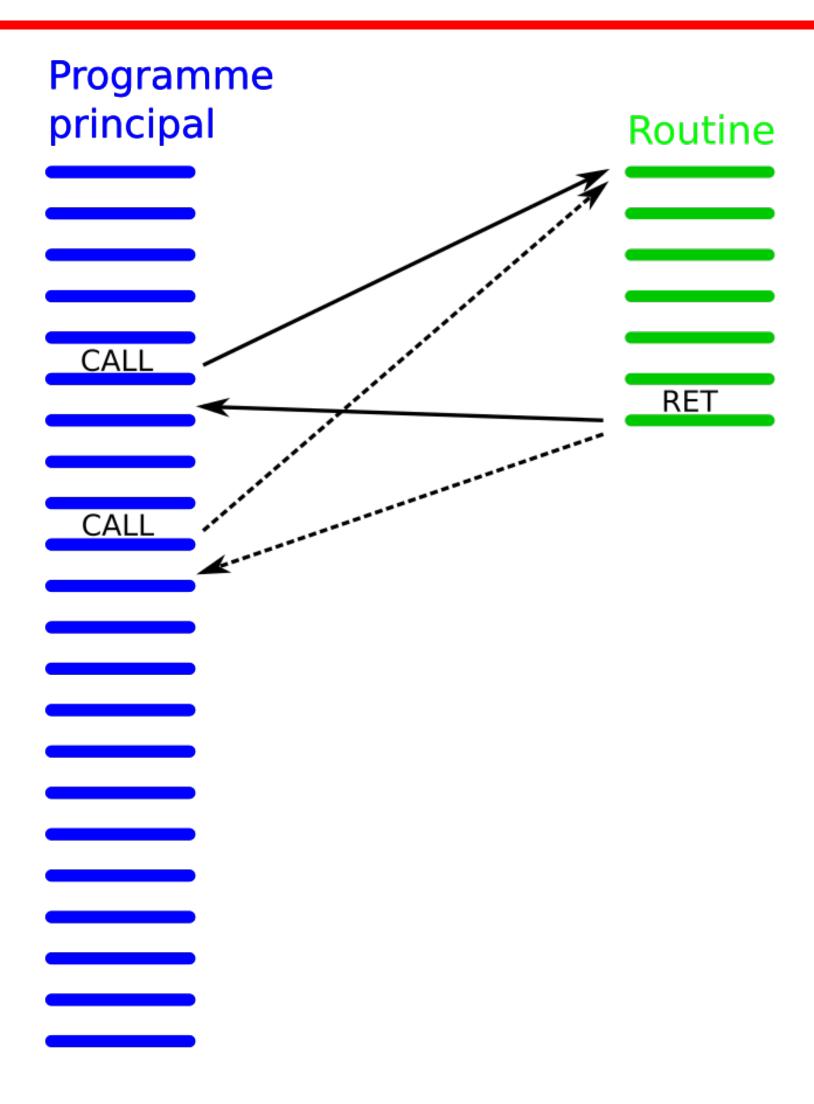


### Procédure ou fonction



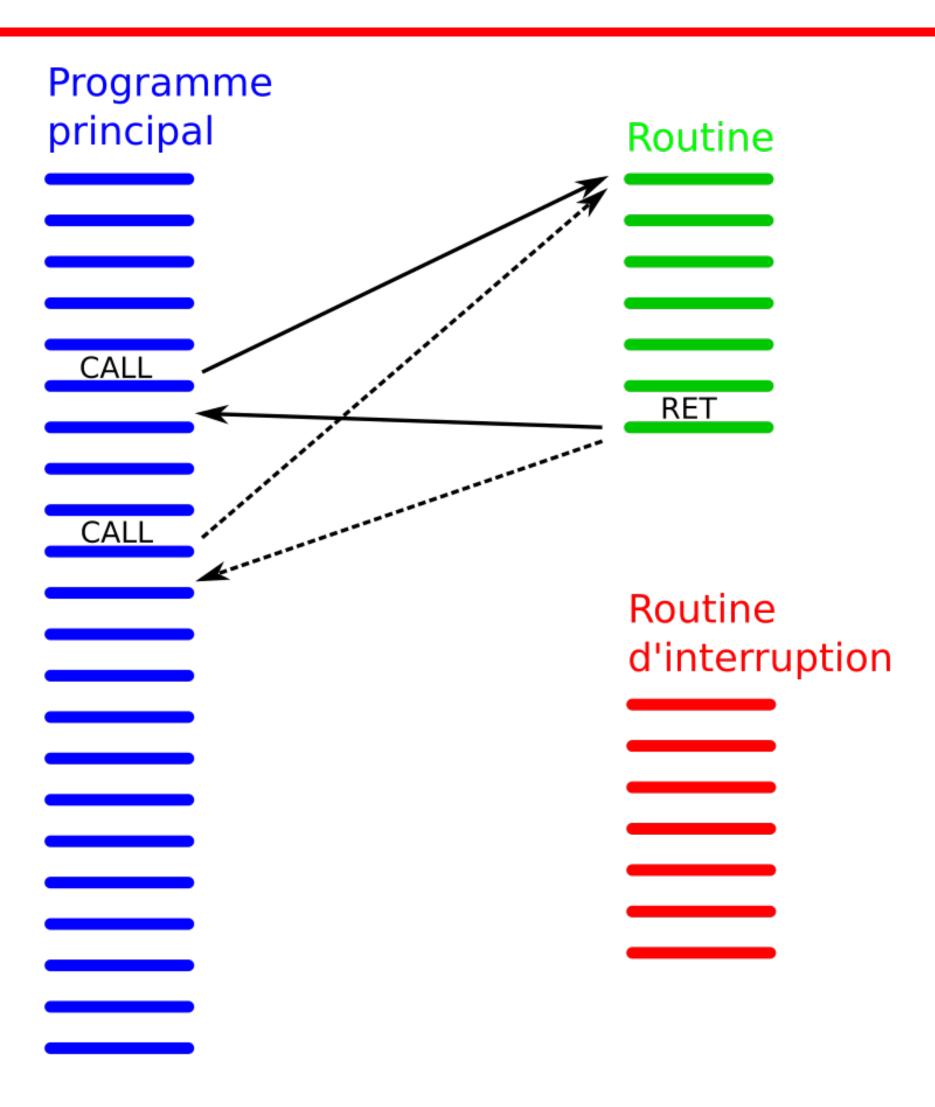


### Procédure ou fonction



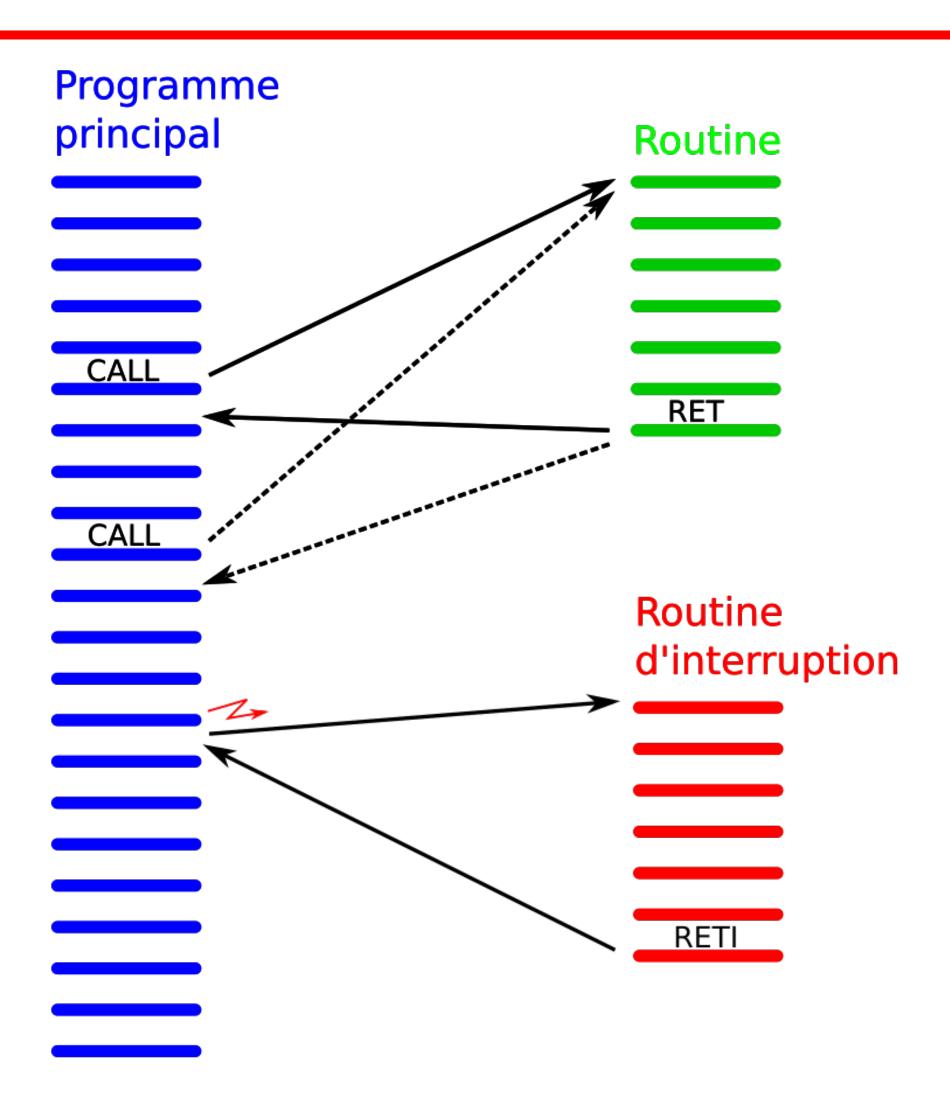


### Routine d'interruption



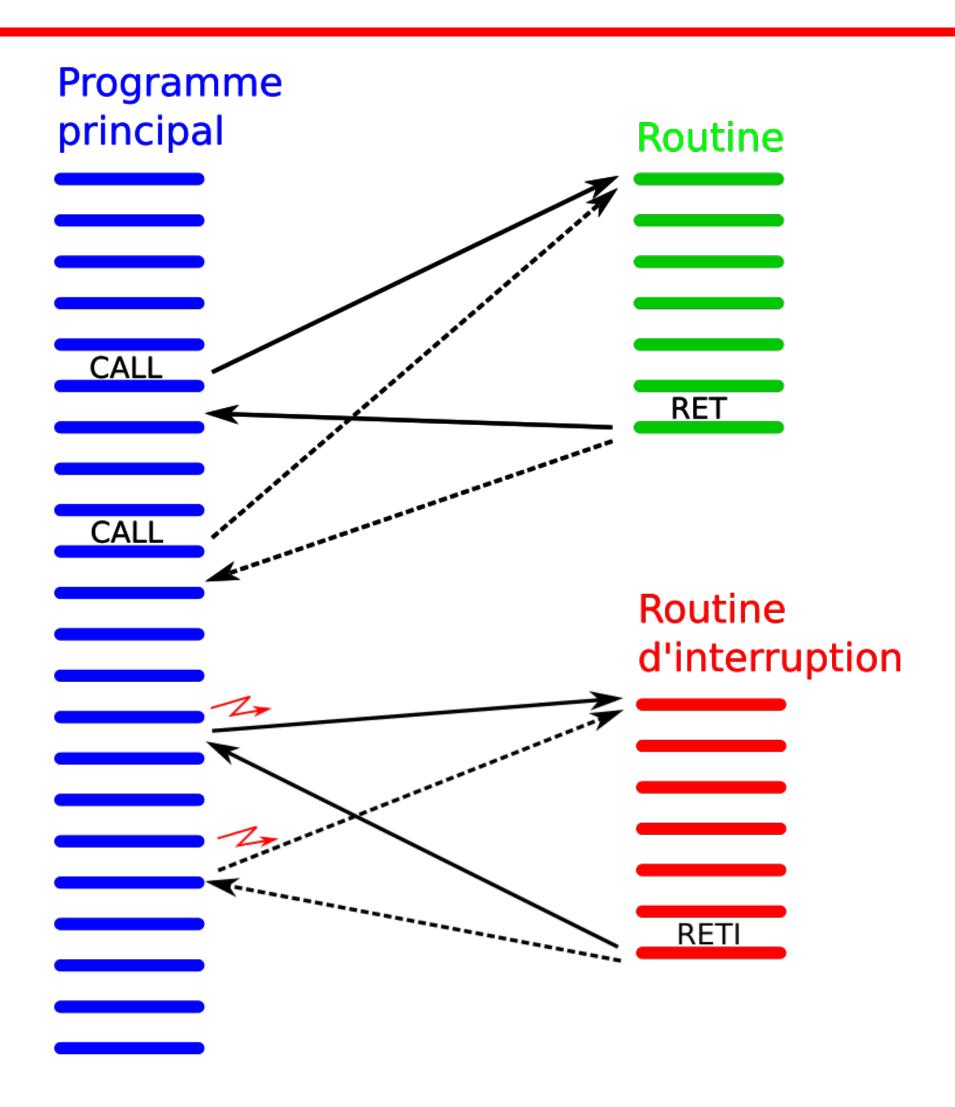


## Routine d'interruption





## Routine d'interruption





Deux sortes d'événements produisant des interruptions :



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

• Les événements extérieurs au microcontrôleur



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

- Les événements extérieurs au microcontrôleur
- Les événements intérieurs au microcontrôleur



Deux sortes d'événements produisant des interruptions :

- Les événements extérieurs au microcontrôleur
- Les événements intérieurs au microcontrôleur

...dont les événements liées aux Timers.



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur.



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur.

Le système doit être capable d'en connaître la source!



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur.

Le système doit être capable d'en connaître la source!

En consultant les fanions correspondant à chaque interruption



Il y a plusieurs sources d'interruptions sur un microcontrôleur.

Le système doit être capable d'en connaître la source!

- En consultant les fanions correspondant à chaque interruption
- Grâce aux vecteurs d'interruption (interrupt vectors)





- 0xFFFE : Reset
- 0xFFFC : NMI
- 0xFFFA: Timer1 CCR0
- 0xFFF8 : Timer1 CCR1, CCR2, TAIFG
- 0xFFF6 : Comparator A
- 0xFFF4 : Watchdog Timer
- 0xFFF2 : Timer0 CCR0
- 0xFFF0: Timer0 CCR1, CCR2, TAIFG

- 0xFFEE : USCI status
- 0xFFEC : USCI receive/transmit
- 0xFFEA: ADC10
- 0xFFE8:-
- 0xFFE6 : Port P2
- 0xFFE4 : Port P1





Autoriser l'interruption qui nous intéresse



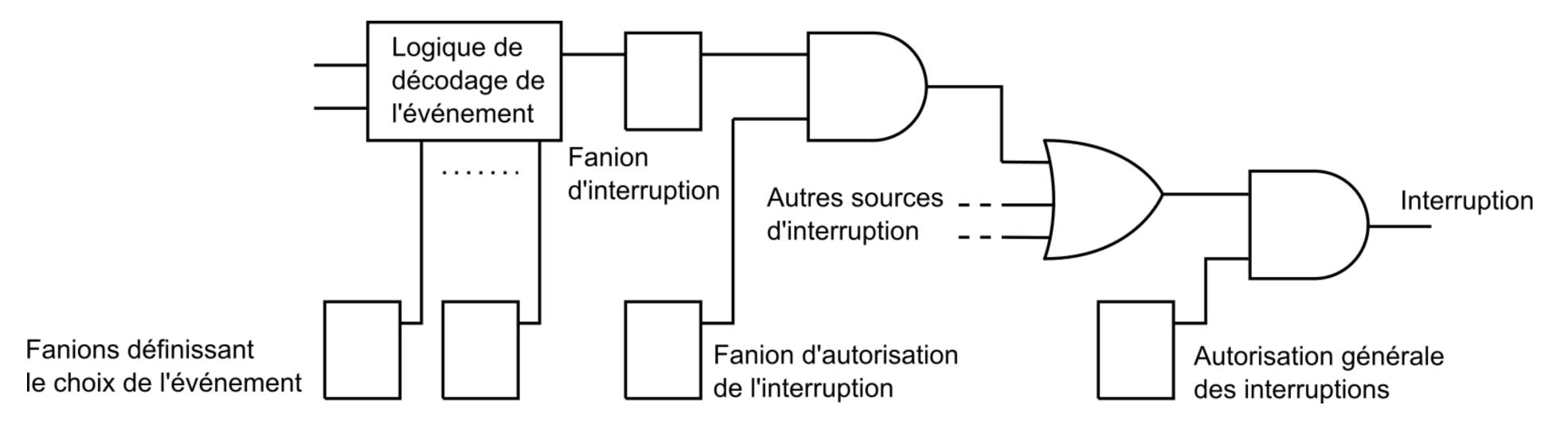
- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner



- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner
- Autoriser globalement les interruptions



- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner
- Autoriser globalement les interruptions
- ... et écrire la routine d'interruption!





- Autoriser l'interruption qui nous intéresse
- Préciser comment cette interruption doit fonctionner
- Autoriser globalement les interruptions
- ... et écrire la routine d'interruption!



# Introduction aux interruptions

- Evénements, qui provoquent...
- l'exécution d'une routine d'interruption
- Etapes de mise en oeuvre

#### Suite:

- Les interruptions sur le MSP430
- Les timers