Simulador AtMega 328-p

Raul Ramires¹

¹Departamento de Informática – Universidade Estadual de Maringá (UEM) Maringá – PR – Brazil

ra82293@uem.br

Resumo. O microcontrolador AtMega 328-p é amplamente usado em sistemas embarcados, como por exemplo o Arduino Uno. Esse microcontrolador permite realizar a leitura de vários tipos de sensores, controlar motores e outros dispositivos eletrônicos. A implementação de um ambiente de simulação permite ao usuário projetar circuitos e programações no microcontrolador sem a necessidade de possuir a unidade física.

1. Introdução

A implementação de um ambiente de simulação para o microcontrolador AtMega 328-p consiste em primeiramente implementar a execução do conjunto de instruções e as estruturas de registradores e memórias. As instruções do microcontrolador podem ser encontradas no manual [Atmel 2016].

2. Arquitetura Atmega 328-p

O microcontrolador Atmega 328-p possui 3 memórias diferentes, sendo elas:

- 32Kb de memória *flash*;
- 2Kb de memória SRAM:
- 1Kb de memória EEPROM.

Esse microcontrolador ainda possui 32 registradores de propósito geral de 8 bits, sendo que alguns trabalham em pares para permitir endereçamento de 16 bits. Registradores X, Y e Z atuam como ponteiros de 16 bits para o endereçamento do espaço de dados, o que permite um cálculo de endereços eficiente.

A Figura 1 mostra o diagrama de blocos do microcontrolador.

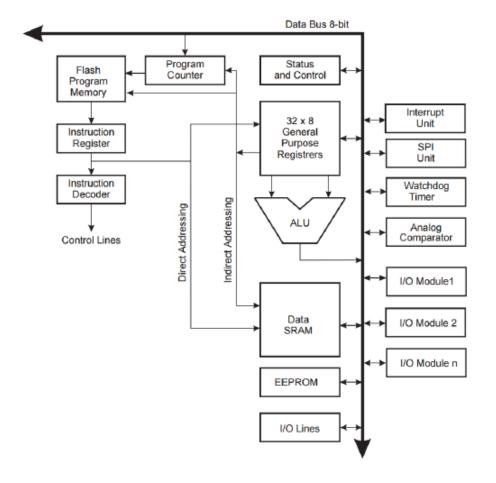


Figura 1. Diagrama de blocos do microcontrolador.

O registrador de estado (SREG) possui 8 bits e armazena algumas *flags*, de acordo com a Figura 2.

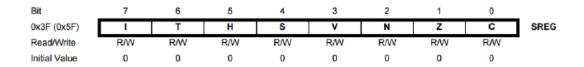


Figura 2. Registrador de Estado SREG.

As *flags* do registrador SREG são alteradas na execução de uma instrução, sendo que cada instrução altera *flags* específicas de acordo com o manual. As *flags* são as seguintes:

 $I \rightarrow$ Interrupção global;

 $T \rightarrow Armazenamento de bit de cópia;$

 $\mathbf{H} \rightarrow Half Carry;$

 $S \to Bit de sinal, S = N \oplus V;$

 $V \rightarrow Overflow$ de complemento de 2;

 $N \rightarrow Negativo;$

```
\mathbf{Z} \rightarrow \text{Zero};
```

 $\mathbf{C} \to Carry.$

O microcontrolador possui um registrador PC (*Program Counter*) de 14 bits que tem o propósito de apontar para a instrução que será executada. O valor de PC é incrementado a cada instrução executada, podendo ainda ser alterado por instruções de saltos.

3. Implementação

A implementação da execução do conjunto de instruções foi feita na linguagem C. Os registradores de propósito geral foram definidos como um *array* de 32 posições do tipo *uint_8*. O registrador SREG foi implementado como uma *struct* com os campos das *flags* com o tipo de dado *uint_8*.

A Figura 3 mostra a definição desses registradores no arquivo registers.h.

```
#include <stdint.h>

uint8_t R[32];

struct SREG{
    uint8_t I,T,H,S,V,N,Z,C;
}SREG;

uint16_t PC;
```

Figura 3. Definições dos registradores.

Ainda não foram implementadas todas as instruções disponíveis no microcontrolador, mas estão implementadas uma grande parte das instruções. As instruções estão programadas nos arquivos *instruction_set.c* e *instruction_set.h*.

3.1. Instruções Aritméticas

Foram implementadas as instruções aritméticas de soma com e sem *carry*. A Figura 4 mostra o código da instrução de soma sem *carry*.

Figura 4. Instrução de soma sem carry.

As funções auxiliares para cálculo das *flags* do registrador de estado SREG estão implementadas nos arquivos *functions.c* e *functions.h*.

3.2. Instruções Lógicas

Foram implementadas a maior parte das instruções lógicas, como por exemplo a operação *AND* entre dois registradores, alterando as devidas *flags* do registrador de estado. A Figura 5 mostra o código da operação *AND* entre dois registradores.

Figura 5. Instrução AND entre dois registradores.

3.3. Instruções de Saltos

Foram implementadas todas as funções de saltos disponíveis no conjunto de instruções do microcontrolador. Essas funções consistem apenas em alterar o valor do registrador PC (*Program Counter*) de acordo com uma dada condição.

4. Próximos Passos

Para incrementar a implementação do ambiente de simulação são sugeridos os seguintes passos:

- Implementação das instruções que estão faltando;
- Implementação dos registradores que controlam as portas digitais do microcontrolador (*PORTD*, *PORTB*);
- Implementação dos registradores que controlam a direção dos dados dos pinos como entrada ou saída (*DDRD*, *DDRB*);
- Implementação da memória onde será armazenado o código das instruções que serão executadas.

Referências

Atmel (2016). Avr instruction set manual.