







## **INTERRUPT**

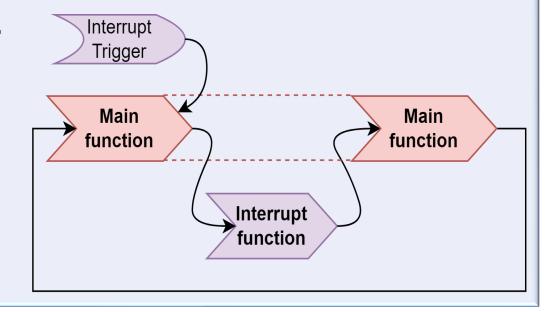
**TIMER** 

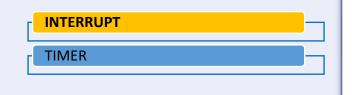




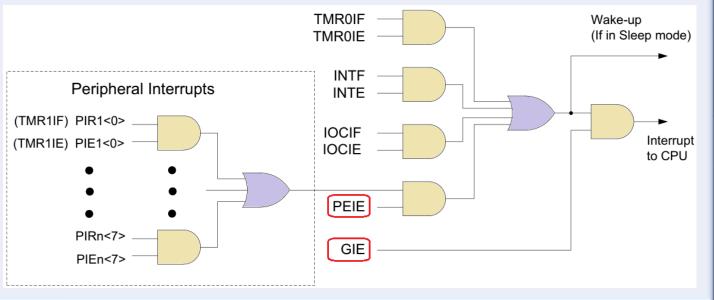
- Ngắt thực thi một chương trình ưu tiên hơn chương trình chính (main function).
- ❖ Ngắt xư lý một sự kiện không xác định thời điểm xảy ra.

❖ Ngắt xử lý sự kiện theo chu kỳ.





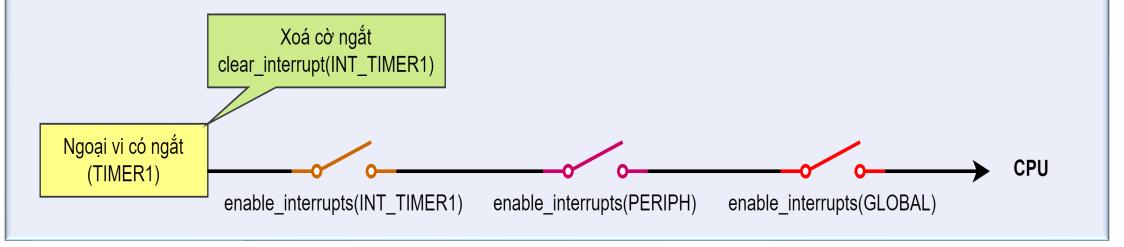
- ❖ PIC16F18877 có 1 vector ngắt.
- ❖ Có 2 nhóm ngắt:
- Ngắt ngoại vi (peripheral interrupts), điều khiển bởi bit PEIE.
- Ngắt ngoài ngoại vi,
   Điều khiển bởi bit GIE.
   Bit này cũng đồng thời
   điều khiển tất cả các
   nguồn ngắt khác.







- ❖ Bật ngắt enable\_interrupts(tên nguồn ngắt).
- ❖ Tắt ngắt disable\_interrupts(tên nguồn ngắt).
- \* Xoá co ngắt clear\_interrupt(tên nguồn ngắt).
- Cấu trúc khối điều khiển ngắt:



INTERRUPT	_	
TIMER		7

## Các nguồn ngắt thông dụng:

GLOBAL	Ngắt toàn cục	INT_OSC_FAIL	Ngắt lỗi dao động
PERIPH	Ngắt ngoại vi	INT_CLCx	Ngắt cổng logic
INT_IOC_x	Ngắt thay đổi trạng thái IO	INT_CCPx	Ngắt CCP
INT_EXT	Ngắt ngoài	INT_TIMERx	Ngắt timer
INT_AD	Ngắt chuyển đổi ADC	INT_RDA	Ngắt UART
INT_SSPx	Ngắt SPI/I2C	INT_ZCD	Ngắt điểm 0



```
TIMER
```

- Chương trình ngắt đặt bất kỳ vị trí nào trong file source.
- ❖ Cấu trúc:

```
#<TÊN NGUÖN NGẮT>
void FuncName(void)
{
   clear_interrupt(Tên nguồn ngắt);
   // Chương trình người dùng
}
```

```
#INT_TIMER2

void TIMER2_isr(void)

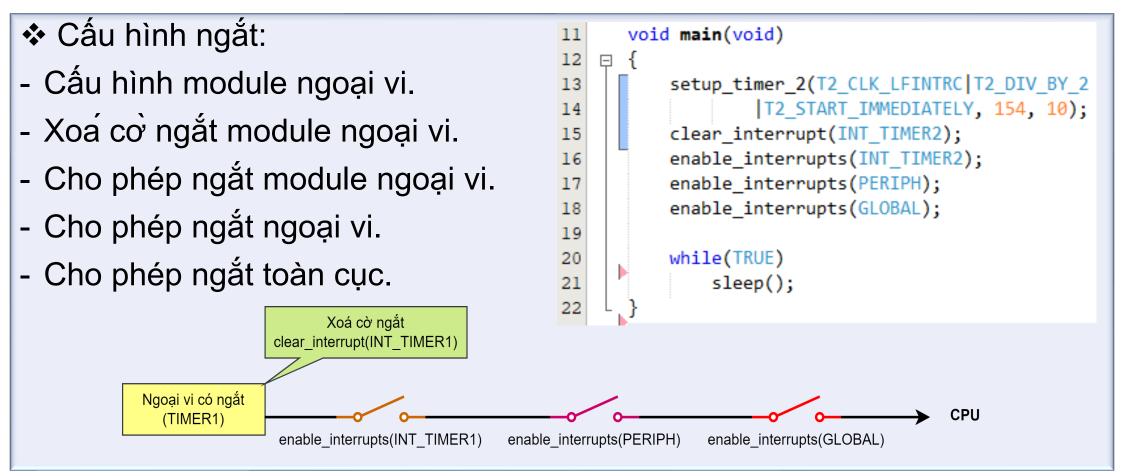
clear_interrupt(INT_TIMER2);

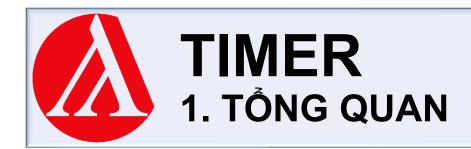
utput_toggle(BLED);

}
```



- TIMER





INTERRUPT	
TIMER	

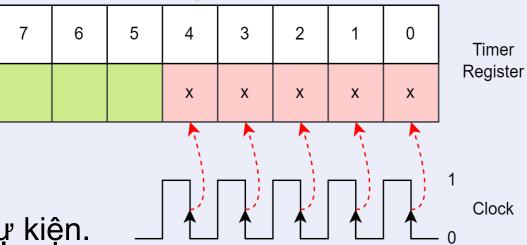
Timer/counter thực tế là một bộ đếm với giá trị đếm tăng 1 đơn vị tương ứng với mỗi xung clock cấp vào.

❖ Timer/counter bản chất là 1 module, chúng chỉ khác nhau về

nguồn clock.

Timer: Xung clock xác định được tần số, sử dụng để đếm thời gian.

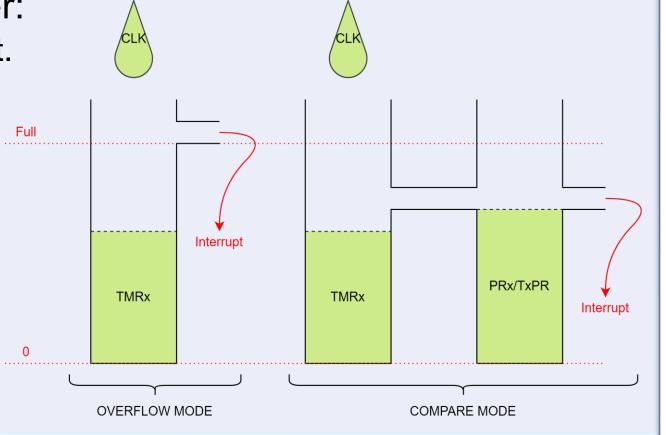
Counter: Xung clock không xác định tần số, sử dụng để đếm sự kiện.





- INTERRUPT - TIMER

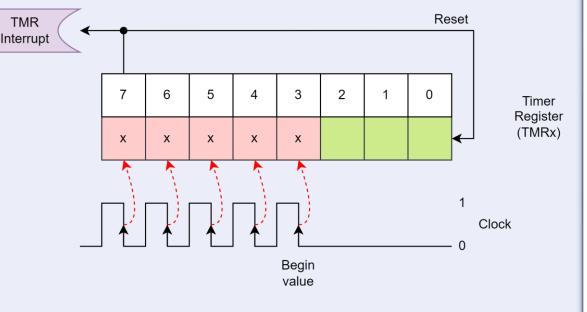
- ❖ PIC16F18877 có 7 timer:
  - > Timer 0: 8-bit hoặc 16-bit.
  - > Timer 1/3/5: 16-bit.
  - > Timer 2/4/6: 8-bit.
- ❖ Hai chế độ hoạt động:
  - ➤ Tràn (Overflow).
  - ➤So sánh (Compare).

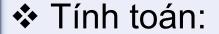




TIMER —

- ❖ Áp dụng cho timer 16-bit (TMR0/1/3/5).
- ❖ Hoạt động:
  - Úng với mỗi xung cạnh lên, bộ đếm sẽ tăng 1 giá trị, khi đạt giá trị tối đa sẽ sinh ngắt và reset timer về 0.
  - Giá trị bắt đầu là tuỳ chọn.







Tần số xung cấp vào timer:  $Ftmr = \frac{Fin}{Pre}$ 

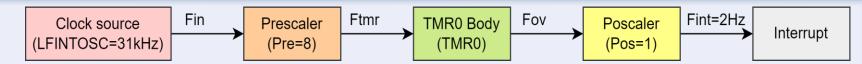
Khoảng định thời: từ  $\frac{1000}{Ftmr}$  đến  $\frac{1000}{Ftmr} \times 65536$  (ms)

Tần suất tràn:  $Fov = \frac{Ftmr}{65536-TMR} = \frac{Fin}{Pre \times (65536-TMR)}$ 

Tần suất ngắt (TMR=0, Pos>1):  $Fint = \frac{Fov}{Pos} = \frac{Fin}{Pre \times Pos \times 65536}$ 

Tần suất ngắt (Pos=1):  $Fint = Fov = \frac{Fin}{Pre \times (65536 - TMR)} \Rightarrow TMR = 65536 - \frac{Fin}{Fint \times Pre}$ 





Tần số xung cấp vào timer: 
$$Ftmr = \frac{Fin}{Pre} = \frac{31000}{8} = 3875Hz$$

Khoảng định thời: từ 
$$\frac{1000}{3875} = 0.258ms$$
 đến  $\frac{1000}{3875} \times 65536 = 16912.516ms$ 

Giả sử ta muốn ngắt sau mỗi 500ms (Pos=1 ⇒ Fov=Fint=2Hz):

Giá trị TMR theo Fint: 
$$TMR = 65536 - \frac{31000}{2 \times 8} = 63599$$
.

MCU 8-bit nên thanh ghi 16-bit sẽ tách thành 2 thanh ghi 8bit:

8-bit thấp: 
$$TMRL = TMR\%256 = 111$$

8-bit cao: 
$$TMRH = \frac{TMR}{256} = 248$$

INTERRUPT	
TIMER	

- ❖ Cấu hình TMR trên CCS:
- ➤ Cấu hình Fin, Pre, Pos, ...
- Cấu hình giá trị timer.
- Cấu hình interrupt.

```
setup_timer_0(T0_LFINTOSC|T0_INPUT_NOT_SYNCRONIZED|T0_DIV_8|T0_16_BIT);
set_timer0(63599);
clear_interrupt(INT_TIMER0);
enable_interrupts(INT_TIMER0);
enable_interrupts(GLOBAL);
```

INTERRUPT	
TIMER	

- ❖ Ngắt TMR trên CCS:
- > Xoá cơ ngắt.
- Đặt lại giá trị bắt đầu của TMR (nếu có).
- > Thực hiện chương trình người dùng.'

```
#INT_TIMER0

void TIMER0_isr(void)

{
    clear_interrupt(INT_TIMER0);
    set_timer0(63599);
    output_toggle(BLED);
}
```

→ Lưu ý: Tránh sử dụng biến hoặc function trùng với chương trình chính để tránh sự xung đột.



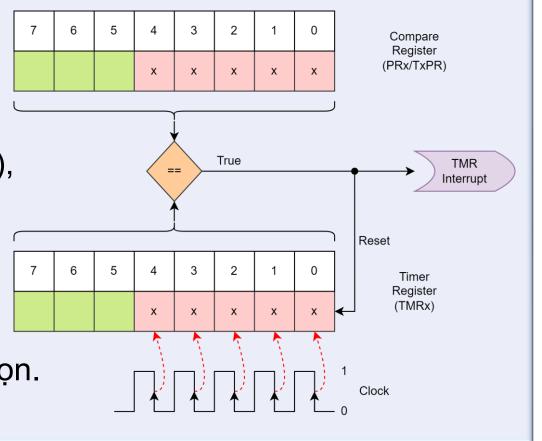
TIMER —

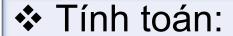
- ❖ Áp dụng cho timer 8-bit (TMR0/2/4/6).
- ❖ Hoạt động:

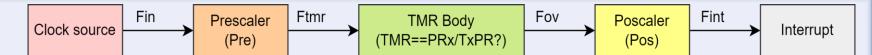
Úng với mỗi xung (cạnh tuỳ chọn), bộ đếm sẽ tăng 1 giá trị, khi đạt giá trị của thanh ghi so sánh sẽ sinh ngắt và reset timer về 0.

> Giá trị TMR bắt đầu là 0.

> Giá trị thanh ghi so sánh là tuỳ chọn.







Tần số xung cấp vào timer:  $Ftmr = \frac{Fin}{Pre}$ 

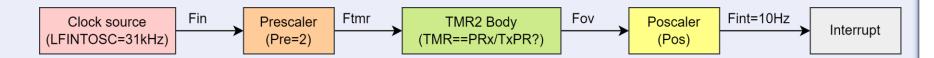
Khoảng định thời: từ  $\frac{1000}{Ftmr}$  đến  $\frac{1000}{Ftmr} \times 256$  (ms)

Tần suất tràn: 
$$Fov = \frac{Ftmr}{TMR+1} = \frac{Fin}{Pre \times (TxPR+1)} \Rightarrow TxPR = \frac{Fin}{Fov \times Pre} - 1$$

Tần suất ngắt: 
$$Fint = \frac{Fov}{Pos} = \frac{Fin}{Pre \times Pos \times (TxPR + 1)} \Rightarrow TxPR = \frac{Fin}{Fint \times Pre \times Pos} - 1$$

## TIMER 3. CHÉ ĐỘ SO SÁNH





Tần số xung cấp vào timer: 
$$Ftmr = \frac{Fin}{Pre} = \frac{31000}{2} = 15500 Hz$$

Khoảng định thời: từ 
$$\frac{1000}{15500} \approx 0.065 ms$$
 đến  $\frac{1000}{15500} \times 256 \approx 16.516 ms$ 

Giả sử ta muốn ngắt sau mỗi 100ms (>16.516ms), ta có Fint = 10Hz, chọn Pos = 10

$$\Rightarrow Fov = Fint \times Pos = 10 \times 10 = 100$$
Hz

Giá trị 
$$TxPR$$
 theo Fov: $TxPR = \frac{31000}{100 \times 2} - 1 = 154$ .

INTERRUPT	
TIMER	

## ❖ Cấu hình TMR trên CCS:

- ➤ Cấu hình Fin, Pre, Pos, ...
- Cấu hình giá trị timer.
- Khởi động timer.
- Cấu hình interrupt.

```
setup_timer_2(T2_CLK_LFINTRC|T2_DIV_BY_2

|T2_START_IMMEDIATELY, 154, 10);

clear_interrupt(INT_TIMER2);

enable_interrupts(INT_TIMER2);

enable_interrupts(PERIPH);

enable_interrupts(GLOBAL);
```

	INTERRUPT	
۲	TIMER	$\neg$
-		_

- ❖ Ngắt TMR trên CCS:
- > Xoá cơ ngắt.
- Đặt lại giá trị bắt đầu của TMR (nếu có).
- > Thực hiện chương trình người dùng.

```
#INT_TIMER2

void TIMER2_isr(void)

clear_interrupt(INT_TIMER2);

output_toggle(BLED);

}
```

→ Lưu ý: Tránh sử dụng biến hoặc function trùng với chương trình chính để tránh sự xung đột.