Wydział Fizyki, Matematyki i Informatyki Politechnika Krakowska



INSTYTUT TELEINFORMATYKI Systemy Wbudowane

Sprawozdanie z Laboratorium 2

Prowadzący:

dr hab. Zbisław Tabor prof. dr hab. inż. Piotr Malecki Autor:

Kamil Wójcik

1 Wprowadzenie

Celem laboratorium było zapoznanie się z systemem przerwań w układach mikrokontrolerów, na przykładzie zestawu ZL15AVR wyposażonego w AVR ATmega32.

2 Zadanie

Celem wybranego zadania(2.2) było napisanie programu odliczającego sekundy na wyświetlaczu 7-segmentowym wykorzystując przerwania od Timera0.

2.1 Obsługa przerwań

Zgodnie z wymaganiem do odliczania czasu użyjemy przerwań od Timera
0. Zastosowany zestaw uruchomieniowy posiada wbudowany oscylator o
 f=1MHz. Zakładając najwyższą wartość preskalera T=1024 oraz fakt że
 użyjemy przerwań od przepełnienia rejestru możemy określić że potrzebna
 liczna przerwań do odliczenia 1s będzie wynosić ≈ 3.81 . Aby rozwiązać
 ten problem wprowadzimy dodatkową zmienną która będzie określała liczbę
 przerwań.

$$C = \frac{\frac{f_{clk}}{f_{czas}}}{RT}$$

gdzie:

C - licznik przerwań

 f_{clk} - częstotliwość pracy oscylatora (1MHz)

 f_{czas} - częstotliwość pożądana (1Hz)

R- ilość cykli timera do przerwania (255). W naszym przypadku przerwania ustawione są od przepełnienia a Timer0 jest timerem 8-bitowym

T - wartość preskalera (64)

Podstawiając do wzoru otrzymujemy: C=61,2745. Łatwo można obliczyć że czas odliczany tym sposobem będzie wynosił $\approx 0.9955s$. Na takiej precyzji poprzestaniemy. Wymienię tylko sposoby jakimi można osiągnąć większą precyzję.

- Wprowadzenie kolejnej zmiennej pozwalającej dokładniej zliczać przerwania przy mniejszej wartości preskalera
- Zastosowanie zegara czasu rzeczywistego

W bloku obsługi przerwania pomniejszamy licznik przerwań. W przypadku gdy limit został osiągnięty wyświetlana cyfra zostaje zwiększona a w razie przepełnienia wyzerowana. Po zwiększeniu cyfry licznik przerwań jest resetowany.

2.2 Obsługa wyświetlacza

Do sterowania wyświetlaczem posłużymy się portem A. W tym celu ustawiamy wartość rejestru DDRA w stan wysoki(0xFF). W celu konwersji wartości cyfr do wartości sterującej zapalonymi segmentami wyświetlacza definiujemy tablice digit Values jej wartości ustawiamy w funkcji init. Przy takim założeniu piny segmentów powinny być podłączone w kolejności gfedcba począwszy od pierwszego pinu Portu A. Do ostatniego pinu portu A podłączamy pin wyboru cyfry wyświetlacza oraz ustawiamy wyjście w stan wysoki (0x80).

```
1 /*
2 * lab2.c
3 *
4 * Created: 2014-11-22 13:24:46
5 * Author: Kamil W jcik
6 */
7
8 #include <avr/io.h>
9 #include <avr/interrupt.h>
10
11 #define F_CPU 1000000UL
12 #include <util/delay.h>
13
14 void init(void);
15 void showDigit(void);
16
17 uint8_t timeCounter = 0;
18 uint8_t timeCounterLimit = 61;
19 uint8_t digit = 0;
20
21 uint8_t digitValues[10];
```

```
23 ISR(INTO_vect){
    timeCounter --; // decrease time counter
24
25
    if (timeCounterLimit != 0) {
      digit ++; //increase second digit
27
      digit = digit % 10; // reset digit if it reach 10
28
      timeCounter = timeCounterLimit; // reset time counter
29
    }
30
31 }
32
33 int main(void){
    TCCR0 \mid= 0x03; // set prescaler value to 64
    // by default timer is reset after overflow
35
    TIMSK = 0x01; // set interrupts from overflow (T0IE0=1)
    timeCounter = timeCounterLimit;
37
38
    sei();
39
40
    //use PORT A to control display
41
    DDRA = OxFF; // configure PORT A as output
42
    init();
43
    showDigit();
44
45
    while(1){
46
    }
47
48
49 }
50
51 void init(void){
    digitValues[0] = 0x3f;
52
    digitValues[1] = 0x06;
53
    digitValues[2] = 0x5b;
54
55
    digitValues[3] = 0x4f;
    digitValues[4] = 0x66;
56
    digitValues[5] = 0x6d;
57
    digitValues[6] = 0x7d;
    digitValues[7] = 0x07;
59
    digitValues[8] = 0x7f;
60
61
    digitValues[9] = 0x6f;
62
63 }
64 void showDigit(void){
    uint8_t dataValue = digitValues[digit];
    PORTA = 0x80 | dataValue;
```

System przerwań

68 }

Listing 1: Program zadanie 2.2

Literatura

- [1] Instrukcja do ćwiczeń laboratoryjnych
- [2] Nota katalogowa mikrokontrolera