

Embedded System Software

(Programming on an embedded system 2)

http://jcnet.co.kr/ 의 자료실의 강의노트를 참조함

Fall, 2017

Outline

- 개관
- 실습 키트와 개발 환경
- LED
- FND
- 스위치 (인터럽트)
- 버저 (Buzzer)
- ■광센서
- 온도 센서

EX1 – Switch

```
#include <avr/io.h>
int main(void)
                              Port INput
        DDRA = 0xff;
                              register E
        DDRE = 0x00;
       while (1)
                if ((PINE & 0x10) == 0x00)
                                                  // SW1 = PE bit4
                         PORTA = 0xff;
                                                  // LED = 'ON'
                else
                                                  // LED = 'OFF'
                         PORTA = 0x00;
```

4

EX2 – Switch(Interrupt)

- 예제 프로그램 개요
 - SW1을 누를 때마다 FND의 숫자가 0부터 시작하여 1씩 증가하기 (인터럽트로 처리)

```
#include <avr/io.h>
                                                                                                                                                                                                       // ATmega128 register 정의
#include <avr/interrupt.h>
                                                                                                                                                                                                        // interrupt 관련
#define F_CPU 1600000UL
#include <util/delay.h>
unsigned char digit[10] = \{0x3f, 0x06, 0x5b, 0x4f, 0x66, 0x6d, 0x7c, 0x07, 0x6d, 0x7c, 0x6d, 0x6d, 0x7c, 0x6d, 0x6d, 0x7c, 0x7c, 0x6d, 0x7c, 0
0x7f, 0x67;
unsigned char fnd_sel[4] = \{0x01, 0x02, 0x04, 0x08\};
                                                                                                  count = 0; // 전역변수(Global Variable)
volatile int
ISR(INT4_vect)
                                                count++;
                                                                                                                                                                                                         // debouncing
                                               _delay_ms(10);
```



```
void display_fnd(int count)
      int i, fnd[4];
       fnd[3] = (count/1000)%10; // 천 자리
       fnd[2] = (count/100)%10; // 백 자리
       fnd[1] = (count/10)%10; // 십 자리
       fnd[0] = count%10;
                                // 일 자리
       for (i=0; i<4; i++)
              PORTC = digit[fnd[i]];
              PORTG = fnd_sel[i];
              _delay_ms(2);
```



```
int main()
        DDRC = 0xff;
                                 // C 포트는 FND 데이터 신호
                                 // G 포트는 FND 선택 신호
       DDRG = 0x0f;
       DDRE = 0xef;
                                 // 0b11101111, PE4(switch1)는 입력<mark>으</mark>
       EICRB = 0x02;
                                 // INT4 = falling edge
       EIMSK = 0x10;
                                 // INT4 interrupt enable
                                 // SREG bit7 = I (Interrupt Enable)
        SREG |= 1 < < 7;
       while (1)
                                         // FND Display
                display_fnd(count);
    sei()와
     동일
```

EX3 – Buzzer

```
#include <avr/io.h>
#define F_CPU 1600000UL
#include <util/delay.h>
int main()
       DDRB = 0x10;
                             // 포트 B의 bit4 를 출력 상태로 세팅
       while(1)
                             // 500 Hz로 동작
              PORTB = 0x10; // 1ms 동안 'On' 상태 유지
              _delay_ms(1);
              PORTB = 0x00; // 1ms 동안 'Off' 상태 유지
              _delay_ms(1);
```

EX4 – Buzzer(Prescaler)

```
else
#include <avr/io.h>
                                                 PORTB = 0x10;
#include <avr/interrupt.h>
                                                 state = ON;
#define ON 1
                                          TCNT0 = DO_data;
#define OFF 0
#define DO data 17
                                  int main()
volatile int state = OFF;
ISR(TIMER0_OVF_vect)
                                          DDRB = 0x10;
                                         TCCR0 = 0x03;
                                                           32분주
                                          TIMSK = 0x01; Overflow
       if (state == ON)
                                          TCNT0 = DO_data;
               PORTB = 0x00;
                                         sei();
                                                // 전역 인터럽트
               state = OFF;
                                         while(1);
```



Assignments

- I-Class에 다음 슬라이드의 과제 제출
- 제출 파일
 - 소스 코드(1 mandatory + 2 optional)
 - 보고서(.pdf)
- 파일명
 - 11주차_학번_이름(압축하여 하나의 파일로 제출)
- 제출 기한
 - 다음주 화요일 자정까지



Implement 1 (Mandatory)

- Switch와 Buzzer 사용하여 도레미파솔라시도 8가 지의 소리 내기
- 두개의 스위치는 인터럽트 사용
 - SW1: 음 변경, SW2: 버저의 ON/OFF 담당
- 버저는 프리스케일러 사용
- 참고
 - 두 번째 스위치 ISR 등록하기
 - ISR(INT5_vect){ ... }
 - DDRE의 5번째 비트 클리어 (interrupt 입력)
 - EICRB의 4번째 비트 세트 (falling edge)
 - EIMSK의 5번째 비트 세트 (interrupt enable)
 - 프리스케일러가 32분주일 때,
 - 도레미...도: 17, 43, 66, 77, 97, 114, 117, 137

1

Implement 1 (Mandatory)

- Using switches and buzzer, make sound of Do Re Mi Fa Sol La Si Do (CDEFGABC)
- Implement two switches with interrupt
 - SW1: Changes scale, SW2: Turn on/off the buzzer
- Implement the buzzer with prescaler
- Hint
 - Register SW2 ISR
 - ISR(INT5_vect){ ... }
 - Clear 5th bit of DDRE (interrupt input)
 - Set 4th bit of EICRB (falling edge)
 - Set 5th bit of EIMSK (interrupt enable)
 - When prescaler = 32,
 - Do Re Mi ... Do(CDE...C): 17, 43, 66, 77, 97, 114, 117, 137



Implement 2 (Optional)

- Switch와 Buzzer, FND 사용하여 1/100초단위 스탑워치 구현하기
- 두개의 스위치는 인터럽트 사용
 - SW1: 시작, 일시정지 / SW2: 시간 기록, 일시정지 시 초기화
- 버저는 각 기능에 따라 다른 소리 내기



Implement 2 (Optional)

- Implement 1/100 seconds stopwatch using switches, buzzer and FND
- Implement two switches with interrupt
 - SW1: start and stop / SW2: recording the time and clear when it is stopped
- Make sound differently according to the functions



- 실습 후 Erase device 해주세요.
- Before you go out, please click "Erase device" button.

