## Microcontroladores

Semana 5

## Preguntas previas:

• Llenar la encuesta inicial UPC del curso de Microcontroladores y participar en el sondeo de la sesión de videoconferencia

### Agenda:

- Los periféricos temporizadores en los microcontroladores
- El módulo Timer0:
  - o Características
  - o Modos de trabajo
  - o Proceso de configuración
  - o Aplicaciones

# ¿Para qué sirven los módulos de temporización en un microcontrolador?

- Como un cronómetro, mide el tiempo!
- Aplicaciones relacionadas con medir el tiempo:
  - o Cronómetro
  - o Cuenta regresiva
  - Generación de ondas cuadradas (digital) simétricas o asimétricas



## Ejemplo: Generar una señal cuadrada simétrica (Duty Cycle 50%) a una frecuencia de 1KHz

• Empleando Arduino

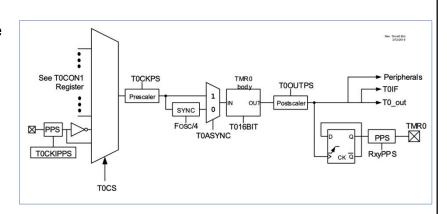
```
void loop(){
   digitalWrite(3, HIGH);
   delayus(500);
   digitalWrite(3, LOW);
   delayus(500);
}
```

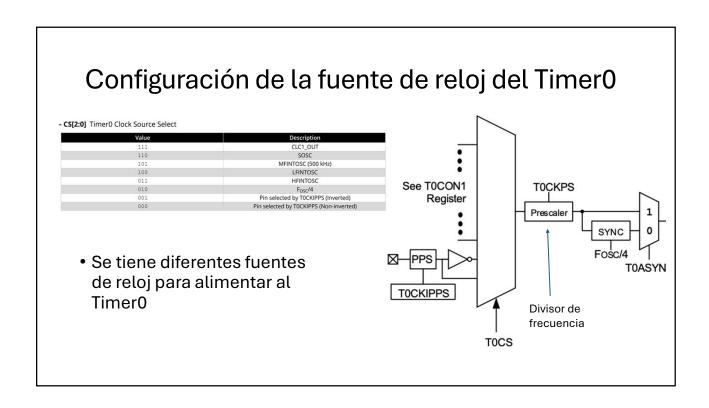
### Hay siete temporizadores en el PIC18F57Q43

- Según la hoja técnica, se tiene Timer0, Timer1, Timer2, Timer3, Timer4, Timer5 y Timer6.
- En el índica de la hoja técnica solo aparecen Timer0, Timer1, Timer2, y el resto?
- Timer0
- Timer1, Timer3 y Timer5 son iguales
- Timer2, Timer4 y Timer6 son iguales

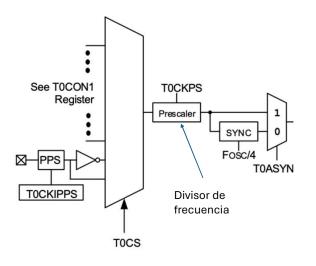
#### El Timer0

- De cuenta ascendente
- Tiene dos modos de trabajo:
- 8 bits con sistema de comparación
- 16 bits regular con desborde
- TOIF es la bandera TMROIF que se encuentra en el VIC (registro PIR3 bit7)





### Configuración de la fuente de reloj del Timer0

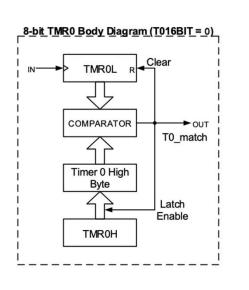


 El divisor de frecuencia hace que la señal de reloj sea mas lenta

CKPS[3:	0] Prescaler Rate Select
Value	Description
1111	1:32768
1110	1:16384
1101	1:8192
1100	1:4096
1011	1:2048
1010	1:1024
1001	1:512
1000	1:256
0111	1:128
0110	1:64
0101	1:32
0100	1:16
0011	1:8
0010	1:4
0001	1:2
0000	1:1

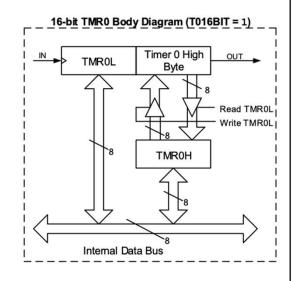
#### El modo 8 bit del Timer0

- En este modo, no se desborda la cuenta ya que tiene un sistema de comparación
- La cuenta máxima es de 0-254 (255 cuentas) cuando el valor de referencia de comparación es 255



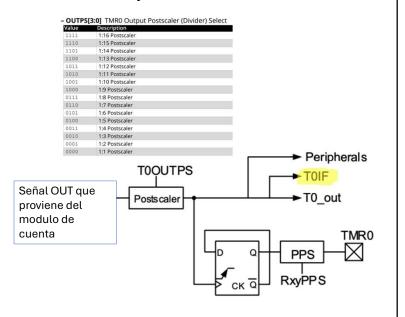
#### El modo de 16 bits

- En este modo, las cuentas van de 0 al 65535 (65536 cuentas)
- Cuando estas en la cuenta máxima (65535) y recibes un pulso, la cuenta se desborda y pasa a 0.
- Mecanismo para precargar la cuenta
- Se temporiza al desborde, trabajar con cuenta inicial.
- La política de carga/lectura de datos de cuenta en este modo se realiza primero trabajndo con el TMR0H (el mas significativo) y luego cuando se trabaja con el TMR0L (el menos significativo) se actualizan los 16 bits

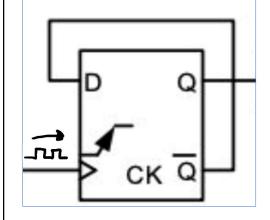


## Configuración de el sistema de postscaler del Timer0

- El postscaler va a contar la cantidad de eventos producidos antes de enviar las atenciones al CPU y demas opciones
- Tenemos tambien una asignación de un pin de salida
- TMR0IF (que es lo mismo que T0IF) se encuentra en el registro PIR3 del módulo de interrupciones vectorizadas (VIC)



## ¿Flip flip D modo basculación?





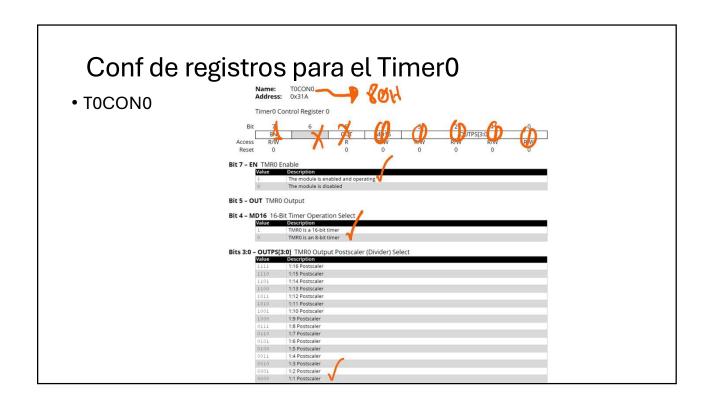
## ¿Cómo hago para titilar un LED con el Timer0 en modalidad periférico independiente?

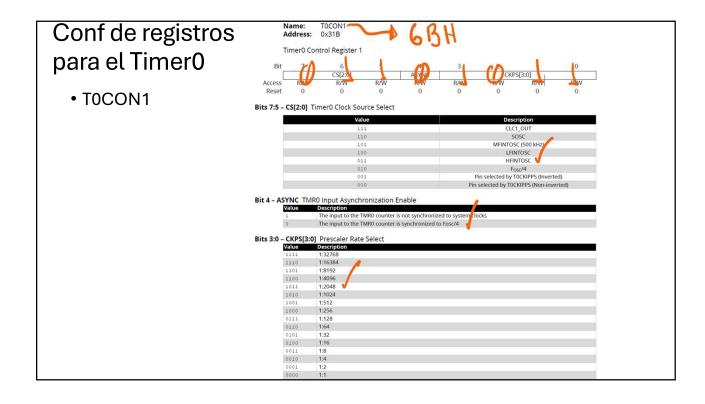
 Se va a configurar el Timer0 para que funcione automáticamente y bascule un LED con un periodo de 200ms aproximadamente conectado en su salida (puerto TMR0)

## ¿Cómo titilar un LED a 200ms con solo el Timer0?

- Se debe de configurar:
  - o Fuente de reloj del Timer0
  - o Divisor de frecuencia PRESCALER
  - o Modo de trabajo (8 o 16 bits), de preferencia emplear el de 8 bits
  - Configurar postscaler (1:1)
  - o Configurar el PPS (RF0PPS = 39H en Bank2)
  - Configurar el puerto TMR0 como salida digital (TRISF.0 = 0 y ANSELF.0 = 0 en Bank4)

#### Configuración del Timer0 para titilar LED a 200ms HEMIOSC : HULL Rev. Tim or0 Blo 2/12/201 9 512 NS x ta 100ms See T0CON1 - Peripherals T0CKPS TMR0 T0OUTPS Register Prescaler Posts caler SYNC Fosc/4 4447 TOASYNC (254 ms) **TOCKIPPS** T0CS





## Código fuente

- Revisar en el siguiente enlace:
  - https://github.com/tocache/Microchip-PIC18F57Q43/blob/main/1AEL0256%202025-1/Examples/NRC9350\_Sem05\_Deco7S.X/maincode0.s

Fin de la sesión