

Programarea microcontrollerelor

Limbaje utilizate (1)

- limbaj de asamblare
 - de obicei diferit de cele ale microprocesoarelor de uz general
 - oferă acces complet la hardware
 - dificil de scris cod
 - de multe ori apar restricții
 - ex.: toate operațiile au ca operand obligatoriu un anumit registru (acumulator)

Limbaje utilizate (2)

- limbaje de nivel înalt
- în general C
 - mai rar C++
- depinde de nivelul de complexitate al microcontrollerului
- majoritatea microcontrollerelor sunt însoțite de medii de programare specifice

Intrări-ieșiri

- chiar în limbajul C/C++, nu putem apela la
 - `scanf/printf`
 - `cin/cout`
- de obicei nu avem tastatură sau monitor
- citirea și scrierea - comunicare cu anumite periferice care pot juca aceste roluri
- este posibil să avem la dispoziție funcții predefinite pentru aceste acțiuni

Structura unui program (1)

- un microcontroller lucrează în principiu la nesfârșit
- programul principal - buclă infinită
- sunt testate anumite intrări/condiții și se execută ca răspuns anumite acțiuni
- condiții testate
 - valori ale unor semnale externe (senzori, ...)
 - valori citite de la unele periferice

Structura unui program (2)

- acțiunile realizate
 - calcule - de obicei nu foarte complexe
 - comenzi către periferice
- testarea condițiilor se poate face la anumite intervale de timp, bine stabilite
- pot fi mai multe intrări independente care sunt preluate
 - ex.: automobil - informații de la diverși senzori

Structura unui program (3)

```
int main() {  
    inițializări variabile, periferice  
    while(1) {  
        if(condiție1) acțiune1;  
        if(condiție2) acțiune2;  
        ... }  
}
```

Accesul la periferice (1)

- perifericele interne ale microcontrollerului:
au asociate adrese fixe
 - mediul de programare folosește constante
predefinite pentru a accesa aceste adrese
- perifericele externe: microcontrollerul
comunică prin intermediul unor porturi
 - uneori specifice (ex. interfață serială)
 - altele de uz general (mai des)

Accesul la periferice (2)

- de unde știm adresele asociate perifericelor?
- mediul de programare are definite informațiile necesare
 - ex.: fișiere header (.h)
- putem avea la dispoziție și funcții predefinite pentru lucrul cu unele periferice

Accesul la periferice (3)

- adresele perifericelor pot fi
 - a) mapate în memorie
 - perifericele și locațiile de memorie ocupă același spațiu de adrese
 - b) izolate
 - spații de adrese separate - fiecare începe de la 0
- depinde de procesor

Accesul la periferice (4)

- în primul caz, perifericele sunt accesate prin operații de atribuire (citire/scriere)
 - la fel ca orice locație de memorie
- în al doilea caz
 - limbajele de nivel înalt nu au instrucțiuni pentru accesul la I/O; soluții:
 - limbaj de asamblare
 - funcții predefinite de acces la I/O

Documentații (1)

- pentru a afla adresele și funcțiile specifice, trebuie consultată documentația
 - a microcontrollerului - pentru perifericele interne
 - a plăcii de dezvoltare - pentru perifericele externe microcontrollerului, dar care sunt plasate pe placa de dezvoltare de la crearea acesteia
 - compilatorul poate avea informații despre acestea

Documentații (2)

- trebuie înțeles modul de funcționare al unui periferic pentru a putea lucra cu el
 - nu doar cum este conectat
- ce date și comenzi trebuie să primească
 - plus - în ce ordine și la ce momente
- ce date poate transmite
 - și la ce momente

Documentații (3)

- exemple de detalii care trebuie avute în vedere
- la multe elemente de afișare (în principal LED), de obicei trebuie transmisă valoarea 0 pentru aprins, respectiv 1 pentru stins
- unele comenzi sau ieșiri ale unor periferice sunt active pe 0
 - valoarea 0 arată activarea comenzii; 1 - inactiv

Exemplu

- specificație
 - preluarea unei valori numerice de la portul P1
 - transmiterea dublului valorii sale către portul P2
 - ori de câte ori bitul 6 din portul P3 are valoarea 1

Exemplu (cont.)

```
unsigned char x;
while(1) {
    if(P3 & 0x40) {
        // uneori if(P3_6 == 1)
        x=P1;
        P2=x+x; }
}
```


Măsurarea timpului

- realizarea testelor/acțiunilor la intervale regulate de timp
- implică utilizarea timerelor
- de obicei timerele sunt incluse în microcontroller
 - deci sunt periferice interne
 - deoarece sunt necesare practic întotdeauna

Funcționarea unui timer (1)

- structura de bază - numărător
 - incrementare/decrementare - la comanda unui semnal periodic, de frecvență cunoscută
 - derivat din semnalul de ceas al sistemului
- programatorul controlează
 - valoarea inițială încărcată în numărător
 - momentul de la care numărarea este validată
 - dacă numărătorul se reîncarcă la terminare

Funcționarea unui timer (2)

- tot programatorul testează terminarea numărării
 - semnal cu valoarea 0 sau 1, provenit de la numărător
- la terminarea numărării, se poate reîncărca valoarea inițială
 - comportament periodic, nu singular
 - configurat prin program

Exemplu - Intel 8051

TR0=0 ; // blocare timer

TH0=4 ; // inițializare constantă timer

TL0=0 ;

TR0=1 ; // validare numărare

while (TF0==0) ; // așteptare terminare

. . . // acțiuni după expirarea timpului

Întreruperi (1)

- exemplul anterior - cât timp așteptăm expirarea perioadei timerului, nu putem realiza alte acțiuni
- dacă sunt mai multe evenimente periodice independente care trebuie tratate?
- soluție - timerul este lansat, iar la finalul perioadei generează o întrerupere
 - între timp se pot executa alte instrucțiuni

Întreruperi (2)

- microcontrollerele permit generarea de cereri de întrerupere
 - de către unele periferice interne (ex. timer)
 - din surse externe - de obicei periferice externe
- în general toate întreruperile pot fi deazactivate
 - procesorul poate refuza tratarea lor
 - dar nu este recomandabil pe termen lung

Rutina de tratare a întreruperii

- este scrisă în cea mai mare parte ca o funcție obișnuită
- dar trebuie indicat faptul că se apelează la apariția unei cereri de întrerupere
 - și pentru care există sursă de întrerupere
- sintaxa depinde de compilator
- ex.: timerul 0 al Intel 8051

```
void f() interrupt 1 { ... }
```

Tratarea întreruperilor

- în timpul tratării unei întreruperi, poate apărea o nouă cerere din altă sursă
 - poate cauza probleme
 - se recomandă dezactivarea întreruperilor în timpul tratării uneia
- variabile globale folosite în rutinele de tratare
 - trebuie declarate ca `volatile` - nu sunt optimizate de compilator