U4 4. Übungsaufgabe

U4 4. Übungsaufgabe

- Grundlegendes zur Übung mit dem AVR-μC
- Register
- I/O Ports
- Interrupts
- AVR-Umgebung

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

U4-1 Grundlegendes zur Übung mit dem AVR-μC

- Die Übungsaufgaben werden wir mit Hilfe eines Simulators testen und entwickeln
 - ➤ der Simulator simuliert den Mikrocontroller ATmega128
- Wer möchte kann sein Programm auch auf einer echten Hardware testen
 - ➤ hier wird ein ATmega8 eingesetzt
 - > wurde für uns von Studenten der AGEE gebaut (DANKE!)
- Die beiden Plattformen unterscheiden sich geringfügig.
 - ➤ daher sind kleine Anpassungen nötig, um ein Programm welches auf dem Simulator läuft auf der echten Hardware einzusetzen
- Im Folgenden werden immer beide Varianten des AVR-μC angesprochen. Auf Unterschiede wird gelegentlich hingewiesen

U4-2 Register beim AVR-μC

1 Überblick

- Beim AVR μC sind die Register:
 - ♦ in den Specher eingebettet
 - ◆ am Anfang des Adressbereichs angeordnet
- Adressen sind der Dokumentation zu entnehmen
- vollständige Dokumentation für "unsere" Mikrocontroller: /proi/i4qdi/tools/doc/
- Die für die Übungsaufgabe benötigten Register sind auf den Folien erwähnt
- Die Bibliothek (avr-libc), die wir verwenden, definiert bereits sinnvolle Makros für alle Register des AVR μC (#include <avr/io.h>)

```
Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen
```

U4-2 Register beim AVR-mC

U4-2 Register beim AVR-mC

2 Makros für Register-Zugriffe

- Makros mit aussagekräftigen Namen können den Umgang mit Registern deutlich vereinfachen
- Beispiel:
 - ♦ Makro für Register an Adresse 0x5:

```
#define REG1 (*(volatile unsigned char *)0x5)
```

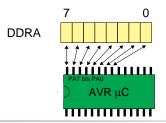
◆ Verwenden dieses Registers:

```
REG1 = 0;
                       // schreibender Zugriff
if (REG1 == 0 \times 04)
                       // lesender Zugriff
   REG1 &= ~4;
                       // lesender und schreibender Zugriff
```

U4-3 I/O-Ports des AVR μC

1 Überblick

- Jeder I/O-Port des AVR μC wird durch 3 (8-bit) Register gesteuert:
 - ◆ Datenrichtungsregister (DDRx = data direction register)
 - ◆ Datenregister (PORTx)
 - ◆ Port Eingabe Register (PINx = port input register) [nur-lesbar]
- Jedem Anschluss-Pin ist ein Bit in jedem der 3 Register zugeordnet
 - ➤ Beispiel: DDR von Port A:



Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen © Jürgen Kleinöder • Universität Erlangen-Nümberg • Informatik 4, 2006

U4.fm 2006-06-20 19.38

U4.5

U4-3 I/O-Ports des AVR mC

2 I/O Port Register

- PINxi: hier kann der aktuelle Wert von Port x, Pin i ausgelesen werden
- DDRxi: hier konfiguriert man ob man den Pin i von Port x als Ein- oder Ausgang verwenden möchte
 - ◆ DDRxi = 1→ Ausgang
 - ♠ DDRxi = 0→ Eingang
- **PORT**xi: Auswirkung abhängig von DDRxi:
 - ◆ ist Pin i als Ausgang konfiguriert, so steuert PORTxi ob am Pin i ein highoder ein low-Pegel erzeugt werden soll.
 - ◆ ist Pin i als Eingang konfiguriert, so kann man einen internen pull-up Widerstand aktivieren (PORTxi = 1)

3 Beispiel: Aktivieren eines Ports

Pin 3 von Port B als Ausgang konfigurieren und auf V_{cc} schalten:

```
DDRB |= 0x08; // Pin 3 von Port B als Ausgang nutzen ...

PORTB |= 0x08; // ... und auf 1 (=high) setzen
```

Pin 0 von Port D als Eingang nutzen, pull-up Widerstand aktivieren und prüfen ob ein low-Pegel anliegt:

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

© Jürgen Kleinöder • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4 2006

114 fm 2006 06 20 10 20

U4-4 Externe Interrupts des AVR mC

U4-4 Externe Interrupts des AVR μ C

1 Flanken-/Pegel-Steuerung

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

- Externe Interrupts durch Pegeländerung an bestimmten I/O-Pins
 - ◆ ATmega128: 8 Quellen an den Pins PD0-PD3 und PE4 PE7
 - ◆ ATmega8: 2 Quellen an den Pins PD2 und PD3
- Für jeden Interrupt kann bestimmt werden, ob er Pegel- oder Flankengesteuert ist
 - Steuerung für Interrupt n durch Interrupt Sense Control Bits (ISCn0 und ISCn1)

ISCn1	ISCn0	IRQ bei:
0	0	low-Pegel
0	1	jedem Wechsel
1	0	fallender Flanke
1	1	steigender Flanke
	0 0 1 1	ISCn1 ISCn0 0 0 0 1 1 0 1 1

U4-4 Externe Interrupts des AVR mC

1 Flanken-/Pegel-Steuerung (2)

- Je nach Variante des AVR-μC befinden sich die ISC-Bits in unterschiedlichen Registern:
 - ◆ ATmega128: External Interrupt Control Register A bzw. B (EICRA für INT 0-3, EICRB für INT 4-7).
 - ◆ ATmega8: MCU Control Register (MCUCR)
- Beispiel: INT0 bei fallender Flanke

```
// die ISCs für INTO befinden sich im EICR A
EICRA &= ~(1<<ISC00);  // ISC00 löschen
EICRA |= (1<<ISC01);  // ISC01 setzen</pre>
```

SPIC - C

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

U4.fm 2006-06-20 19.38

U4.9

U4-4 Externe Interrupts des AVR mC

2 Maskieren

- Alle Interruptquellen können separat ausgeschaltet (=maskiert) werden
- Für externe Interrupts sind folgende Register zuständig:
 - ◆ ATmega128: External Interrupt Mask Register (EIMR)
 - ◆ ATmega8: General Interrupt Control Register (GICR)
- Die Bits in diesen Registern sind durch Makros INTn definiert
- Beispiel:

```
EIMSK |= (1<<INTO); // unmaks Interrupt 0</pre>
```

SPIC - U

2 Maskieren (2)

- Alle Interrupts können nochmals bei der CPU direkt abgeschaltet werden
 b durch spezielle Maschinenbefehle
- Die Bibliothek avr-libc bietet hierfür Funktionen an: (#include <avr/interrupt.h>)
 - ♦ sei() lässt Interrupts zu
 - ◆ cli() blockiert alle Interrupts
- Beispiel

■ Innerhalb eines Interrupt-Handlers sind automatisch alle Interrupts maskiert, beim Verlassen werden sie wieder demaskiert

Pio

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen © Jürgen Kleinöder • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4, 2006

U4.fm 2006-06-20 19.38

U4-4 Externe Interrupts des AVR mC

U4-4 Externe Interrupts des AVR mC

3 Interrupt-Handler

- Installieren eines Interrupt-Handlers wird durch die verwendete Bibliothek unterstützt
- Makro ISR (Interrupt Service Routine) zur Definition einer Handler-Funktion
- (#include <avr/interrupt.h>)

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

- Als Parameter gibt man dem Makro den gewünschten Vektor an,
 z. B. INT0_vect für den externen Interrupt 0
- Beispiel: Handler für Interrupt 0 implementieren

```
#include <avr/interrupt.h>
volatile int zaehler;

ISR (INT0_vect) {
   zaehler++;
}
```

U4-5 AVR Umgebung

1 Compiler

- Um auf einem PC Programme für den AVR-Mikrocontroller zu erstellen, wird ein Cross-Compiler benötigt
 - ◆ AVR-Studio + WinAVR (Windows)
 - ◆ GNU gcc (Linux)
- Wir verwenden gcc: Alle benötigten Programme, Werkzeuge und Bibliotheken befinden sich in: /proj/i4gdi/tools/
 - ➤ z. B. der Cross-Compiler: /proj/i4gdi/tools/bin/avr-gcc
- Wichtiger Parameter: -mmcpu, um den Werkzeugen die genaue Zielplattform mitzuteilen
 - ➤ Beispiel: ein Programm für den ATmega128 erstellen

/proj/i4gdi/tools/bin/avr-gcc -mmcu=atmega128 ampel.c -o ampel

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

U4-5 AVR Umgebung

2 AVR-Simulator

- Simuliert die AVR-CPU und die integrierte Peripherie auf der Entwicklungsplattform
- Einfaches Testen und Debuggen, ohne das Programm auf der echten Hardware installieren zu müssen
- Bietet Möglichkeiten den Zustand der Pins zu verändern und zu beobachten
- In Verbindung mit einem Debugger ist auch das zeilenweise Ausführen des Programmes möglich
- Mögliche Varianten:
 - ➤ integriert in AVR-Studio (Windows)
 - ➤ simulavr bzw. simulavrxx (Linux)

3 AVR-Simulator simulavrxx

- Simulator f
 ür den ATmega128
- Der Simulator befindet sich in: /proj/i4gdi/tools/bin/
- Aufruf des Simulators mit einer kleinen graphischen Anzeige der Peripherie für unsere Übungsaufgabe: /proj/i4gdi/tools/bin/simulavr_gui Programm-Name
- An den Simulator kann man einen Debugger koppeln
 - ◆ Simulator und Debugger starten: /proj/i4gdi/tools/bin/simulavr_gui_debug Programm-Name

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

U4-5 AVR Umgebung

4 Makefile

- Zur Vereinfachung wird unter /proj/i4gdi/pub/aufgabe4/Makefile ein kleines Makefile zur Verfügung gestellt
- Ein Makefile beschreibt wie ein Programm gebaut und ggf. gestartet wird
- Das Programm make liest dieses Makefile und baut das Programm entsprechend
- Kopieren sie sich das Makefile in ihr Verzeichnis cp /proj/i4qdi/pub/aufqabe4/Makefile /proj/i4qdi/loginname/aufqabe4/
- Ein Aufruf von make erstellt das Programm ampel für den ATmega128 falls ein ampel.c im selben Verzeichnis liegt
- make sim erstellt das Programm und startet es mit Hilfe des Simulators

U4-6 Ein einfaches Beispiel

54-0 Lili elillaches beispiel

■ bsp.c: Die grüne LED einschalten.

```
#include <avr/io.h>
int main(void){
    DDRB |= 0xff; //alle Pins von Port B als Ausgang nutzen
    PORTB = 0x01; // ... und Pin 0 auf high setzen
    for (;;);
}
```

Compilieren:

```
/proj/i4gdi/tools/bin/avr-gcc -mmcu=atmega128 bsp.c -o bsp
```

■ Programm im Simulator starten

```
/proj/i4gdi/tools/bin/simulavr_gui bsp
```

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen

© Jürnen Kleinöder • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4. 2006

U 00 00 40 00

U4-6 Ein einfaches Beispiel

U4.17

U4-7 Übungsaufgabe: Peripherie

U4-7 Übungsaufgabe: Peripherie

Als externe Peripherie verwenden wir 4 LEDs und einen Taster die wie folgt angeschlossen sind:

	ATmega128 (Simulator)	ATmega8
Taster (Eingang)	Port D Pin 0	Port D Pin 2
LED rot	Port B Pin 0	
LED gelb	Port B Pin 1	
LED grün	Port B Pin 2	
LED x	Port D Pin 7	

Adressen der Port-Register im I/O-Adressbereich (identisch für ATmega128 und ATmega8)

Register	Adresse
DDRB	0x37
PORTB	0x38
PINB	0x36

Register	Adresse
DDRD	0x31
PORTD	0x32
PIND	0x30

Gdl2 - Systemnahe Programmierung in C — Übungen © Jürgen Kleinöder • Universität Erlangen-Nürnberg • Informatik 4, 2006

ne ne 20 10 20

U4.18

1 Taster-Details

Für den Taster muss der pull-up-Widerstand aktiviert werden

U4-7 Übungsaufgabe: Peripherie

- Taster zieht den Pegel auf GND
- Durch den Taster kann Interrupt 0 ausgelöst werden

