Travaux dirigés micro 8 bits, GE3

David Delfieu

March 24, 2023

1 *PORTS* d'entrées-sorties

On souhaite avec les *PORTS* d'E/S d'un μC de type $ATMEGA_8$ pour lequel on considère les connections suivantes :

- 3 leds sont connectées sur les voies PB_7, PB_6, PB_5,
- 5 boutons de commande sont connectés sur les voies $PB_4, PB_3, PB_2, PB_1, PB_0$.
- 8 autres led sont connectées sur $PORT_C$

On donne le cahier des charges suivant : À l'appui d'un seul des 5 boutons de commande, un chenillard démarre en partant de PD_0 jusqu'a PD_7. La led connectée à la PC_0 va s'allumer d'abord pendant 500 ms puis celle de PC_1,...jusqu'à PC_5, après PC_5, c'est la led connectée sur PC_0 qui s'allume et le cycle repart. Ce chenillard se déplace avec une fréquence de 2 Hz pendant 10 s.

Dans le même temps on affichera sur PB_7, PB_6, PB_5 le numéro du bouton de commande qui aura été activé. Par exemple, si le bouton 3 a été activé on aura sur ces bits la valeur 011.

1.1 Algorithme

Donner l'algorithme de premier niveau du code à réaliser.

1.2 Initialisation

On s'intéresse dans un premier temps à l'initialisation des *PORTS* :

1. Coder en décimal, hexadécimal et binaire la configuration des *PORTS* B et D
2. On souhaite améliorer la sûreté de fonctionnement en activant les résistances de tirages de pull-down sur les boutons de commande. Donner l'intérêt des résistances de tirage, puis le code pour les activer.

1.3 Affichage

On cherche ensuite à gérer les différents affichages. Pour simplifier l'écriture on définie les masques suivant $M_1 = 0x1F$ et $M_2 = \overline{M_1} = 0xE0$. Considérons une variable de type short X initialisée à la valeur 177.

1. Donner le résultat du calcul binaire $X\&M_1$ et $X|M_2$.
2. A l'aide de l'annexe, trouver une écriture alternative à ces masques.
3. Donner le code complet correspondant à l'algorithme.

1.4 Lecture de Port

Le banc de leds est maintenant connecté à $PORT_C$. $PORT_B$ est utilisé en entrée. Considérons le programme suivant :

```
#define ALLUME 0xFF;
#define ETEINT 0x00;
#define TOUTES 0xFF;
#define AUCUNE 0x00;
#define PREMIER 0b00000001;

int main(void){
  int test,i;

  DDRB  = AUCUNE;
  SFIOR &=~(1<<PUD);
  PORTB = 0x01; //Resistance de tirage sur PB0

  DDRC  = TOUTES;
  PORTC = ETEINT;

  while(1){
    test=PINB & PREMIER;
    if (test==0) PORTC =  ALLUME;
    else PORTC = ETEINT;
    for(i=0;i<500;i++) _delay_ms(10); //on attend 5 secondes
  }
}
```

- Que fait ce programme ?
- Comment définiriez-vous le temps de cycle de ce programme ?
- Si l'entrée PB_0 passe à 0, le $PORT_C$ est-il immédiatement commuté ?
- Quel élément du μC pourriez-vous utiliser pour obtenir l'exécution d'une tâche **aussitôt que** PB_0 passe à zéro ?

Annexe

- Mise à un par masque avec opérateur "ou" |:
- Mise à zéro par masque avec opérateur "et" &:
- Inversion avec opérateur "xor" $\wedge$:

```
// Initialisation ou modification ?
//  Utiliser |= ou &= quant on veux modifier partiellement un registre
//  Pour initialiser simplement un registre on utilise l'affectation =
PORTD  = 0b0000 0011;
PORTD |= 1<<PORTD4;   // PORTD = Ob0001 0011;
PORTD  = 0b0000 0011;
PORTD = 1<<PORTD4;    // PORTD = Ob0001 0000;

// SET 4 bits de poids faible d'un port SANS MODIFIER les autres bits
```

```
PORTB = PORTB | 0x0F; // ou bien
PORTB |= 0xF0;

// RAZ des 4 bits de poids faible SANS MODIFIER les autres bits
PORTB=PORTB & 0xF0;  // ou bien
PORTB &= 0xF0;

// RAZ du bit 4 du PORT D SANS MODIFIER les autres bits
PORTD &= ~(1<<PORTD4);

// Commutation du bit 4 du PORT D SANS MODIFIER les autres bits
 PORTD ^= (1<<PORTD4);
```

2 Interruptions externes

L'$ATMEGA_8$ a deux pattes d'interruption externe INT_0 et INT_1 . Toutes les pattes de l'$ATMEGA_8$ (sauf alimentation) ont plusieurs fonctions. Ainsi, la patte PD_2 correspond à l'interruption externe INT_0 comme la patte PD_3 pour l'interruption INT_1. Afin d'utiliser ces interruptions externes, on peut distinguer trois phases de programmation :

1. Donner les instructions de masque sur les registres $SREG, GICR$ *et* $MCUCR$ qui permettent de configurer les bits qui autorisent le déclenchement d'une interruption lorsqu'un front montant intervient sur la patte INT_0.
2. Compléter le programme présenté en section 1.4 de manière à ce que $PORT_C$ soit incrémenté à chaque front montant sur la patte INT_0.

MCUCR : $SE\ SM_2\ SM_1\ SM_0\ ISC_{11}\ ISC_{10}\ ISC_{01}\ ISC_{00}$
GICR : $INT_1\ INT_0 - - - - IVSEL\ IVCE$
SREG : $I\ T\ H\ S\ V\ N\ Z\ C$

Table 1: ISCx1 et ISCx0

ISCx1	ISCx0	Trigger
0	0	un niveau bas génère une *Interruption*
0	1	Front montant ou front descendant
1	0	Front descendant
1	1	Front montant

3 Chenillard et *Interruption Externe*

Faire un chenillard par défaut qui tournera sur $PORT_C$ dans un sens que l'on appellera sens positif.

- Pour un front montant sur PD_3 faire tourner dans le sens négatif.
- Pour un front descendant sur PD_2 faire tourner dans le sens positif.

4 Chenillard et *Convertisseur Analogique*

Faire un chenillard sur $PORT_C$. Mettre en place une conversion analogique du bit PC_3 qui règlera la vitesse du chenillard.

- On fonctionnera on mode lecture analogique scrutative.
- Puis on fonctionnera en mode free-running.

5 Leds et *Timer* 2

Faire clignoter $PORT_C$ avec une temporisation réalisée grâce à *Timer* 2. L'interruption de débordement du timer doit provoquer le clignotement.

6 *Timer* 1 et *Convertisseur Analogique*

- A l'aide du timer 1, générer une PWM centrée avec un rapport cyclique constant de 60% sur PB_2 et une fréquence de hachage de 12khz. Observer les signaux à l'oscilloscope.
- Faire varier la fréquence avec une conversion analogique sur PC_2 selon un mode échantilloné : L'interruption de débordement du timer 1 doit lancer la conversion.