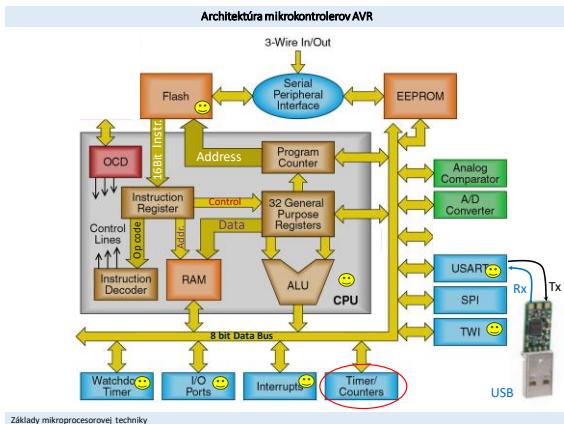


Týždeň	Prednášky	Cvičenia
1.	Úvod do predmetu: Číslene sústavy v elektronike; kódovane čísel. Jazyk C. Úvod do digitálnej elektroniky.	Initiácia: IDE Microchip Studio – driver pre Arduino kit
2.	Poľovedičové pamäte	Práca s Microchip Studio; definovanie projektu
3.	ATmega328 - pamäť, generovanie hodinových signálov, manažment napájania, reset	Práca s Microchip Studio preklad, simulácia projektu
4.	Vstupy/výstupy	Práca so vstupmi a výstupmi
5.	Externé a interné prerušenia, Watchdog časovač	Práca s prerušeniami Výber zadania na zápočet
6.	Sériové komunikačné prostriedky USART-Tx	Práca s USART – TX. Práca na zadani
7.	Sériové komunikačné prostriedky USART-Rx	Práca s USART – RX. Práca na zadani
8.	TC0 - Normal mode	Práca s TCO. Práca na zadani
9.	TC0 – Fast PWM mode, Fázovo korektná a CTC PWM	Práca s TCO. Práca na zadani
10.	A/D preverník	Programovanie A/D. Práca na zadani
11.	EEPROM, FUSE bity	Programovanie EEPROM. Práca na zadani
12.	I2C zbernice	Zápočet - Praktická práca s MCU
13.	Predtermín	Zápočet - Praktická práca s MCU

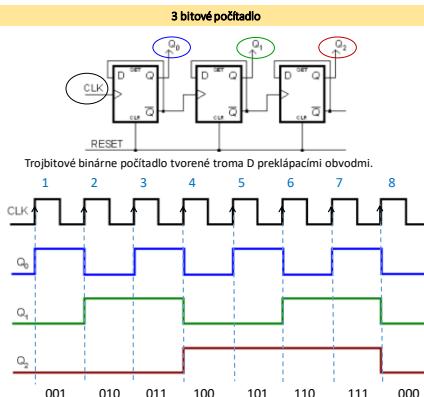
## Základy mikroprocesorovej techniky

1



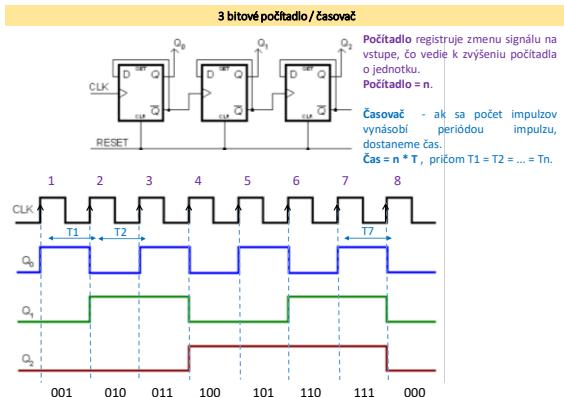
## Základy mikroprocesorovej techniky

2



## Základy mikroprocesorovej techniky

3



## Základy mikroprocesorovej techniky

4

**ATmega328P – TCO, TC1, TC2 (71-89)**

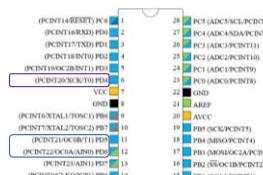
- MCU ATmega328P obsahuje tri moduly časovač / počítadlo:
  - TCO - 8 bitový s podporou PWM,
  - TC1 - 16 bitový s podporou PWM,
  - TC2 - 8 bitový s podporou PWM a asynchronnej činnosti.
- Počítadlo môže reagovať na zmenu externého signálu (vzostupnú alebo zostupnú hranu) na vstupnom vývode, alebo na zmenu interného hodinového signálu  $clk_{q0}$ , čo vedie k zvýšeniu stavu počítadla o jednotku.
- Časovač je počítadlo, ktoré počíta impulzy signálu so znáomou frekvenciou, čo umožňuje vytvorenie časovej udalosti, napríklad pravidelné generovanie prerušenia CPU alebo generovanie PWM signálu na výstupnom vývode.

## Základy mikroprocesorovej techniky

5

**ATmega328P – 8 bitový časovač / počítadlo TCO (79)**

- TCO – Timer / Counter 0 je univerzálny 8-bitový časovač/počítadlo s dvoma nezávislými porovnávacími jednotkami na ovládanie výstupov (OC0A, OC0B) s podporou generovania PWM (Pulse Width Modulation) signálu a jedným externým vstupom (T0).



- Registre TCO:  
**TCNT0**: Timer/Counter 0 Register (19.9.5) – register stavu počítania

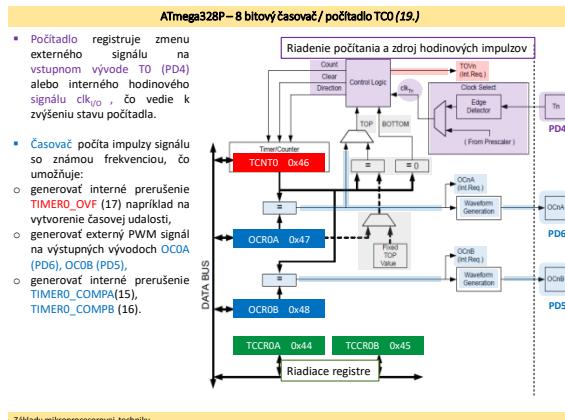
**OCRA0, OCROB**: Output Compare Register0 A, B (19.9.6, 19.9.7) – porovnávacie registre výstupov

**TCCRA0, TCCRB0**: TCO Control Register A, B (19.9.1, 19.9.2) – riadiace registre TCO

**TIFR0, TIMSK0**: Timer Interrupt Flag Register 0 (19.9.8) – Register príznakov prerušenia od časovača  
Timer Interrupt Mask Register 0 (19.9.3) – Register masky prerušenia od časovača

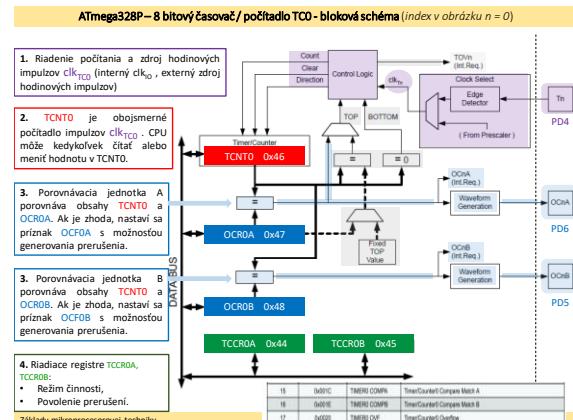
## Základy mikroprocesorovej techniky

6



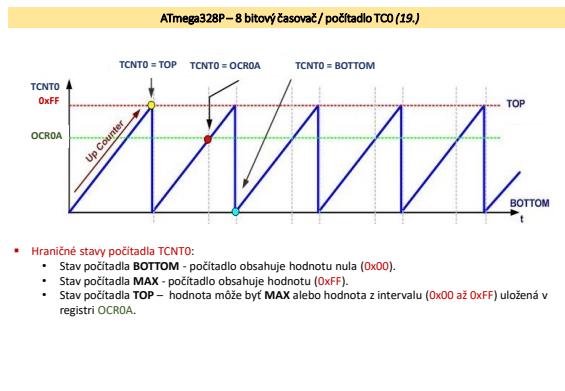
Základy mikroprocesorovej techniky

7



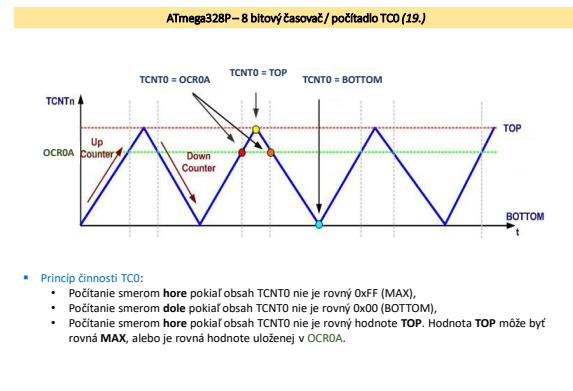
Základy mikroprocesorovej techniky

8



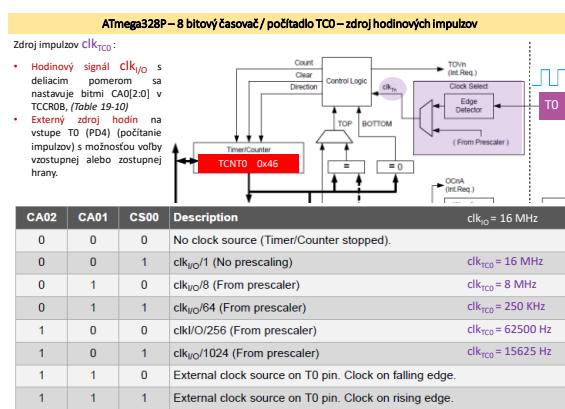
Základy mikroprocesorovej techniky

9



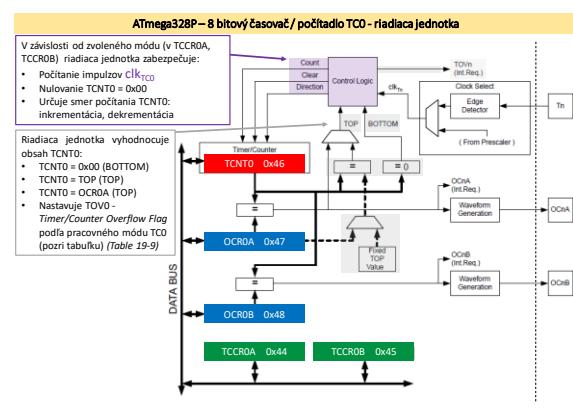
Základy mikroprocesorovej techniky

10



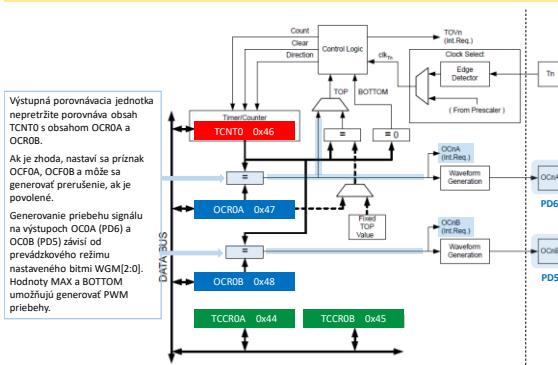
Základy mikroprocesorovej techniky

11



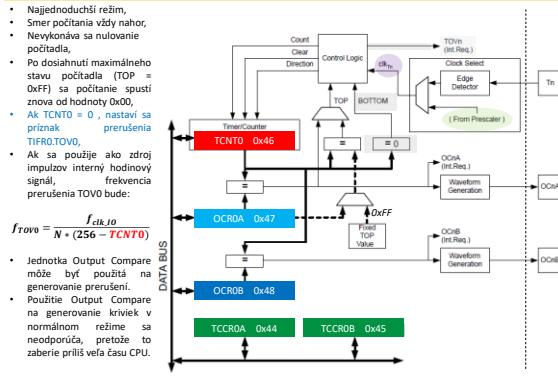
Základy mikroprocesorovej techniky

12

**ATmega328P – 8 bitový časovač / počítač TCO – porovnávacia jednotka A, B (19.5)**

Základy mikroprocesorovej techniky

13

**ATmega328P – 8 bitový časovač / počítač TCO - Normal mode (19.7.1)**

Základy mikroprocesorovej techniky

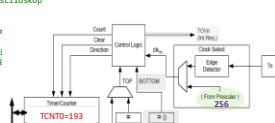
15

**ATmega328P – TCO - Normal mode – prerušenie TOVO**

```
TC0a.c
1ms prerušenie TCNT0 = 256 - fclk_IO / N*fTOVO
fclk_IO = 16MHz, N=256, TTOVO = 1ms, fTOVO = 250 Hz
TCNT0 = 256 - 16 MHz / 256 * 1000 Hz = 193,5

ISR(TIMER0_OVF_vect)
{
    PORTD ^= (1<<PORTD); //Obsluha prerušenia TCO
    if(ticled==0) PORTB |= (1<<PORTB); //Smysl svieti
    else if (ticled == 250) PORTB &= ~(1<<PORTB); //200ms nesveti
    else if (ticled == 500) PORTB |= (1<<PORTB); //500ms svieti
    else if (ticled == 990) PORTB &= ~(1<<PORTB); //770ms nesveti
    else if (ticled == 999) ticled = -1;
    TCNT0 = 193; //Set TCNT0 (1,008ms)

    int main(void) {
        wdt_enable(WDTO_500MS); //povolenie WDT 0,5sec
        DDRB |= (1<<DDRB); //nastavenie LED na výstup
        DDRD |= (1<<DDRD); //nastavenie výstup pre osciloskop
        ticled = -1;
        //TC0 normal mode
        TCCR0B |= (1<<CS02); //set prescaler to 256
        TIFR0 |= 1<<TOV0; //Clear TOV0 flag
        TIMSK0 |= 1<<TOIE0; //Enable Timer0 overflow
        TCON |= 193; //Prvotné nastavenie TCON
        sei();
        while(1) {
            wdt_reset();
        }
    }
}
```



Základy mikroprocesorovej techniky

17

**ATmega328P – 8 bitový časovač / počítač TCO – Režimy činnosti (19.7)**

- Režim činnosti určuje správanie vývodov časovača/počítača a vývodov porovnávania výstupu.
- Režim činnosti je definovaný bitmi pre generovanie krivky TCCR0A.WGM0[2:0] a bitmi režimu porovnávania výstupu TCCR0A.COM1[0] a TCCR0A.COM1[0].
- Bity režimu porovnávania výstupu neovplyvňujú postupnosť počítania, zatiaľ čo bity režimu generovania krivky áno.
- Režimy činnosti TCO:

  - Normal Mode**: 0
  - Fast PWM Mode**: 3, 7
  - Phase Correct PWM Mode**: 1, 5
  - Clear Timer on Compare Match Mode (CTC)**: 2

Mode	WGM02	WGM01	WGM00	Timer/Counter Mode of Operation	TOP	Update of OCR0x at	TOV Flag Set on [TOD]
0	0	0	0	Normal	0xFF	Immediate	MAX
1	0	0	1	PWM, Phase Correct	0xFF	TOP	BOTTOM
2	0	1	0	CTC	OCR0A	Immediate	MAX
3	0	1	1	Fast PWM	0xFF	BOTTOM	MAX
4	1	0	0	Reserved	-	-	-
5	1	0	1	PWM, Phase Correct	OCR02	TOP	BOTTOM
6	1	1	0	Reserved	-	-	-
7	1	1	1	Fast PWM	OCR0A	BOTTOM	TOP

Tabuľka 19-3: Compare Output Mode, non-PWM

COMMA1	COMMA0	Description	COMMA1	COMMA0	Description
0	0	Normal port operation, OC0A disconnected.	0	0	Normal port operation, OC0A disconnected.
0	1	Toggle OC0A on Compare Match.	0	1	Normal Port Operation, OC0A Disconnected
1	0	Clear OC0A on Compare Match.	WGM02 = 0: Toggle OC0A on Compare Match	WGM02 = 1: Toggle OC0A on Compare Match	
1	1	Set OC0A on Compare Match.	1	0	Clear OC0A on Compare Match, set OC0A at BOTTOM (non-inverting mode)
	1		1	1	Set OC0A on Compare Match, clear OC0A at BOTTOM (inverting mode)

Základy mikroprocesorovej techniky

14

**ATmega328P – 8 bitový časovač / počítač TCO - Normal mode (19.7.1)**

- Najjednoduchší režim,
- Smer počítania vždy nahor,
- Nevykonáva sa nulovanie počítača,
- Po dosiahnutí maximálneho stavu počítača (TOP = 0xFF) sa počítanie spustí znova od hodnoty 0x00.
- Ak TCNT0 = 0, nastaví sa príznak TIFR0.TOV0.
- Ak sa použije ako zdroj impulzu interný hodinový signál, frekvencia prerušenia TOVO bude:

$$f_{TOV0} = \frac{f_{clk\_IO}}{N \cdot (256 - TCNT0)}$$

$$TCNT0 = 256 - \frac{f_{clk\_IO}}{N \cdot f_{TOV0}}$$

**Priklad: 1ms prerušenie TOVO.**

$$f_{clk\_IO} = 16MHz, N=256, T_{TOVO} = 1ms, f_{TOV0} = 1000 Hz$$

$$TCNT0 = 256 - \frac{16 \text{ MHz}}{256 \cdot 1000 \text{ Hz}} = 256 - 62,5 = 193,5 \quad (193, 194)$$

$$f_{TOV0} = \frac{16000000}{256 \cdot (256 - 193)} = 992,06 \text{ Hz}$$

$$f_{TOV0} = \frac{16000000}{256 \cdot (256 - 194)} = 1008,06 \text{ Hz}$$

**Priklad: 5ms prerušenie TOVO.**

$$f_{clk\_IO} = 16MHz, N=256, T_{TOVO} = 5 \text{ ms}, f_{TOV0} = 200 \text{ Hz}$$

$$TCNT0 = 256 - \frac{16 \text{ MHz}}{256 \cdot 200 \text{ Hz}} = 256 - 312,5 = -56,5$$

$$f_{clk\_IO} = 16MHz, N=1024, T_{TOVO} = 5 \text{ ms}, f_{TOV0} = 200 \text{ Hz}$$

$$TCNT0 = 256 - \frac{16 \text{ MHz}}{1024 \cdot 200 \text{ Hz}} = 256 - 78,125 = 177,785 \approx 178$$

$$f_{TOV0} = \frac{16000000}{1024 \cdot (256 - 178)} = 200,32 \text{ Hz}$$

$$T_{TOVO} = 4,992 \text{ ms}$$

$$TCNT0 = 256 - \frac{16 \text{ MHz}}{1024 \cdot 250 \text{ Hz}} = 6$$

N=256, TCO;

T<sub>TOV0min</sub> = 16 μsN=256, TCO; T<sub>TOV0max</sub> = 4,08 ms

N=1024, TCO;

T<sub>TOV0max</sub> = 16,32 ms

Základy mikroprocesorovej techniky

16

**ATmega328P – Normal mode – prerušenie TOVO**

```
TCD0.c
#include <avr/io.h>
#include <avr/wdt.h>
#include <avr/interrupt.h>

int tailed;
ISR(TIMER0_OVF_vect) //Obsluha prerušenia TCO
{
    PORTD ^= (1<<PORTD); //test osciloskop
    if(tailed==0) PORTB |= (1<<PORTB); //Smysl svieti
    else if (tailed == 250) PORTB &= ~(1<<PORTB); //200ms nesveti
    else if (tailed == 500) PORTB |= (1<<PORTB); //500ms svieti
    else if (tailed == 990) PORTB &= ~(1<<PORTB); //770ms nesveti
    else if (tailed == 999) tailed = -1;
    TCNT0 = 193; //Set TCNT0 (1,008ms)

    int main(void) {
        wdt_enable(WDTO_500MS); //povolenie WDT 0,5sec
        DDRB |= (1<<DDRB); //nastavenie LED na výstup
        DDRC |= (1<<DDRC); //nastavenie výstup pre osciloskop
        tailed = -1;
        //TC0 normal mode
        TCCR0B |= (1<<CS02); //set prescaler to 256
        TIFR0 |= 1<<TOV0; //Clear TOV0 flag
        TIMSK0 |= 1<<TOIE0; //Enable Timer0 overflow
        TCON |= 193; //Prvotné nastavenie TCON
        sei();
        while(1) {
            wdt_reset();
        }
    }
}
```

Základy mikroprocesorovej techniky

18