

OBSAH

O KNIZE	10
ÚVOD	11
1.1 Základní pojmy – terminologie	12
1.2 Standardní registry a jejich význam	15
1.3 Dříve než začnete stavět aneb porovnání vývojových kitů	16
2 ZÁKLADNÍ VLASTNOSTI MIKROKONTROLÉRU ATMEGA16	17
2.1 Mutace a pouzdra	19
2.2 Stručný popis vývodů	21
2.3 Systémové hodiny a volby synchronizace	22
2.3.1 Zdroje synchronizace clk_{CPU}	23
2.3.2 Výchozí zdroj hodin	23
2.3.3 Krystalový oscilátor	23
2.3.4 Nízkofrekvenční krystalový oscilátor	24
2.3.5 Vnější RC oscilátor	25
2.3.6 Kalibrovaný vnitřní RC oscilátor	26
2.3.7 Vnější hodiny	27
2.3.8 Oscilátor asynchronního čítače/casovače	28
2.4 AVR architektura	28
2.5 Programování mikrokontroléru ATmega16	31
2.5.1 Paměťové zámky	31
2.5.2 Propojky	32
2.5.3 Signatura	34
2.5.4 Možné způsoby programování	34
2.5.5 Sériový download	34
2.6 Charakteristické a mezní údaje	38
2.7 Stručný přehled dalších novinek	39
2.7.1 JTAG a ladění přímo na čipu	39
2.7.2 Boundary-scan	40
2.7.3 Boot Loader	40
3 SDKATM16 – PROGRAMÁTOR A VÝVOJOVÝ KIT PRO ATMEGA16	41
3.1 Myšlenka platformy SDK – Programátor a vývojový kit v jednom!	42
3.2 Schéma zapojení	42
3.3 Plošný spoj	44

3.4	Konektory a kabely	46
3.4.1	Datové konektory	46
3.4.2	Propojovací „kablíky“	46
3.4.3	Propojovací kabel	47
3.5	Oživení	47
3.6	Komplexní programátor SDKATM16	48
4	PROGRAMÁTORSKÝ MODEL MIKROKONTROLÉRU ATMEGA16	51
4.1	Rozdělení paměťového prostoru	52
4.2	Úvodní popis registrů	53
4.2.1	Registrové pole (Register File)	53
4.2.2	Ukazatele (pointery)	53
4.2.3	Vstupně/výstupní registry (I/O Memory)	54
5	INSTRUKČNÍ SOUBOR	59
5.1	Operandy instrukcí	60
5.1.1	Základní pojmy	60
5.1.2	Přímé adresování jednoho registru	60
5.1.3	Přímé adresování dvou registrů	61
5.1.4	Přímé adresování vstupně/výstupního registru	61
5.1.5	Přímé adresování dat	62
5.1.6	Nepřímé adresování dat	62
5.1.7	Nepřímé adresování dat s posunutím	63
5.1.8	Nepřímé adresování dat s pre-dekrementem	63
5.1.9	Nepřímé adresování dat s post-inkrementem	64
5.1.10	Adresování konstant uložených v paměti programu (instrukce LPM)	64
5.1.11	Nepřímé adresování paměti programu (instrukce IJMP nebo ICALL)	65
5.1.12	Relativní adresování paměti programu (instrukce RJMP nebo RCALL)	65
5.1.13	Zkrácené relativní adresování paměti programu (podmíněné skoky)	66
5.2	Typy skoků	67
5.3	Zavedené symboly	67
5.4	Přesuny dat	68
5.5	Bitové operace	71
5.6	Skoky a přeskoky	73
5.7	Instrukce pro podporu podprogramů	76
5.8	Logické operace	77
5.9	Aritmetické operace	78
5.10	Porovnávací instrukce	82
5.11	Zvláštní instrukce	83

5.12	Rozšířený instrukční soubor	83
5.12.1	Nové techniky adresování	83
5.12.2	Nové instrukce	84
6	AVR ASSEMBLER	89
6.1	Základní pojmy při práci s AVR 3.1	90
6.1.1	Symboly	90
6.1.2	Návěstí	90
6.1.3	ASCII literály	91
6.1.4	Komentář	91
6.1.5	Lokační čítač programového segmentu (PC)	91
6.1.6	Čísla a operátory	92
6.2	Direktivy AVR 3.1	94
6.2.1	Základní direktivy	94
6.2.2	Práce s makry	97
6.2.3	Řízení výpisu překladu	98
6.3	Co najdete v souboru M16DEF.INC	99
7	ZÁKLADY POUŽÍVÁNÍ VSTUPNĚ/VÝSTUPNÍCH PORTŮ	113
7.1	Popis vstupně/výstupního portu	114
7.1.1	Úvodní informace	114
7.1.2	Porty jako obecné vstupy/výstupy	115
7.1.3	Alternativní funkce portů	119
7.2	Přípravek AT8LED	119
7.2.1	Rozbor řešení	119
7.2.2	Plošný spoj	120
7.2.3	První příklad: PROG_01 – běžící světlo (příklad nejen pro začátečníky!!!) ...	121
7.3	Přípravek ATLCDTX2	129
7.3.1	Obecný úvod	129
7.3.2	Popis komunikace	129
7.3.3	Přípravek ATLCDTX2	132
7.3.4	Obslužné rutiny pro přípravek ATLCDTX2	135
7.3.5	PROG_02 – Animace textu na LCD displeji	139
8	RESET A PŘERUŠENÍ	143
8.1	Význačné adresy	144
8.2	Zdroje resetu	145
8.2.1	Power-on Reset	146
8.2.2	Vnější reset	146
8.2.3	WDT reset	147
8.2.4	Brown-out Reset	149
	Registr MCUSR (MicroController Unit Control and Status Register)	150

8.3	Obsluha přerušení	151
8.3.1	Registr SREG	151
8.3.2	Vnější vstupy přerušení INT0 až INT2	152
8.3.3	Časová odezva přerušení	153
8.4	Příklad použití vnějšího přerušení INT0	154
8.5	Popis přípravku ATIKBD	154
8.5.1	PROG_03 – použití přípravku ATIKBD a přerušení	157
9	SÉRIOVÝ KANÁL SPI	161
9.1	SPCR – řídicí registr SPI kanálu	164
9.2	SPSR – stavový registr SPI kanálu	165
9.3	SPDR – datový registr SPI kanálu	165
9.4	MCP4921 – D/A převodník s SPI sběrnicí	165
9.5	Přípravek ATSPIDAC	167
9.6	PROG_04 – Příklad použití SPI kanálu	168
10	ZABUDOVANÝ A/D PŘEVODNÍK	171
10.1	Operace	173
10.2	Start převodu	174
10.3	Předdělička a časování převodu	175
10.4	Diferenční kanály	176
10.5	Změna kanálu nebo referenčního zdroje	176
10.6	Funkce potlačovače šumu	177
10.7	Technika snížení šumu	177
10.8	Výsledek A/D převodu	178
10.9	Řídicí registry	179
10.10	Přípravek ATSVORKY+	183
10.11	PROG_05 – Příklad použití A/D převodníku	184
11	ČÍTAČ/ČASOVAČ 0	191
11.1	Základní pojmy spojené s čítači/časovači	192
11.2	Úvodní popis	192
11.3	Pracovní režimy	195
11.3.1	Normální režim	195
11.3.2	CTC – Clear Timer on Compare Match	195
11.3.3	Rychlý PWM režim	196
11.3.4	Fázově korigovaný PWM režim	197
11.4	Registry čítače/časovače 0	198

11.5	Předděličky pro čítače/časovače 0 a 1	201
11.6	Příklady použití čítače/časovače 0	202
11.6.1	PROG_06 – Příklad použití režimu CTC	202
11.6.2	Přípravek ATDIPSW2	204
11.6.3	PROG_07 – Příklad použití režimu PWM	205
12	ČÍTAČ/ČASOVAČ 1	207
12.1	Úvodní popis	209
12.2	Pracovní režimy	212
12.2.1	Normální režim	212
12.2.2	CTC – Clear Timer on Compare Match	213
12.2.3	Rychlý PWM režim	214
12.2.4	Fázově korigovaný PWM režim	215
12.2.5	Fázově a kmitočtově korigovaný PWM režim	217
12.3	Registry čítače/časovače 1	219
12.4	Příklad PROG_08 – Měření kmitočtu	224
13	ČÍTAČ/ČASOVAČ 2	229
13.1	Úvodní popis	230
13.2	Pracovní režimy	233
13.2.1	Normální režim	233
13.2.2	CTC – Clear Timer on Compare Match	233
13.2.3	Rychlý PWM režim	234
13.2.4	Fázově korigovaný PWM režim	235
13.3	Registry čítače/časovače 2	236
13.4	Předdělička pro čítač/časovač 2	241
14	ZABUDOVANÝ ANALOGOVÝ KOMPARÁTOR	243
14.1	Registr SFIOR	244
14.2	Registr ACSR	245
14.3	Příklad PROG_09 – Měření odporu	246
15	ROZHRANÍ TWI (I²C).....	253
15.1	Definice TWI	254
15.2	Přenos dat a formát rámce	256
15.3	Úvod do TWI modulu	257
15.4	Popis registrů spojených s TWI	259
15.5	Použití TWI	262
15.6	Přenosové režimy	264

15.7	Obvod TC1320	265
15.8	Přípravek ATTC1320	267
15.9	Příklad PROG_10	269
16	JEDNOTKA USART	273
16.1	Základní vlastnosti	274
16.2	Generátor hodin	276
16.3	Formát rámce	277
16.4	Inicializace jednotky USART	278
16.5	Vysílání dat – USART vysílač	279
16.6	Přijímání dat – USART přijímač	281
16.7	Příjem asynchronních dat	284
16.8	Víceprocesorový komunikační režim	286
16.9	Přístup k registrům UBRRH a UCSRC	288
16.10	Popis registrů jednotky USART	288
16.11	Příklady	292
16.11.1	PROG_11 – sériová komunikace s klávesnicí ATIKBD	292
16.11.2	Přípravek ATRS232+	294
16.11.3	PROG_12 – ovládání přípravků AT8LED a ATDIPSW2 z počítače	297
16.11.4	PROG_13 – impulzní generátor ovládaný počítačem	299
17	ZBÝVAJÍCÍ RYSY MIKROKONTROLÉRU ATMEGA16	305
17.1	Režimy snížené spotřeby	306
17.2	Minimalizace spotřeby	308
17.3	Zabudovaná E ² PROM	310
17.4	Přístup do E ² PROM	310
17.5	Registry pro práci s E ² PROM	310
17.6	Prevence poškození obsahu E ² PROM	312
17.7	PROG_14 – použití režimu redukce šumu pro A/D	312
	LITERATURA	316
	NABÍDKA PŘÍPRAVKŮ	316
	PŘEHLED PŘÍPRAVKŮ ATMEL	317
	PLOŠNÉ SPOJE	317