



EURÓPSKA ÚNIA

Program  
celoživotného  
vzdelávania



# Programovanie PIC procesora

Vypracoval: Ing. Jaroslav Janoušek

Tento edukačný materiál vznikol v rámci projektu Programu celoživotného vzdelávania  
Leonardo da Vinci – č. 11323 1208  
„Európske skúsenosti a zručnosti v elektrotechnických školách“

## Vzorová hodina na tému „Ako programovať PIC + vzorový príklad“

### Najprv sa zoznámime s mikropočítačom

Mikropočítače PIC sú programovateľné polovodičové súčiastky (jedno čipové mikropočítače) celý počítač je integrovaný do jedného čipu (viď. bloková schéma príloha 3) vyrábané firmou Microchip Technology. Stačí zapojiť príslušné vstupy a výstupy, napájanie prípadne taktovacie impulzy a zložitú zapojenie s mnohými súčiastkami za nás urobí príslušný program.

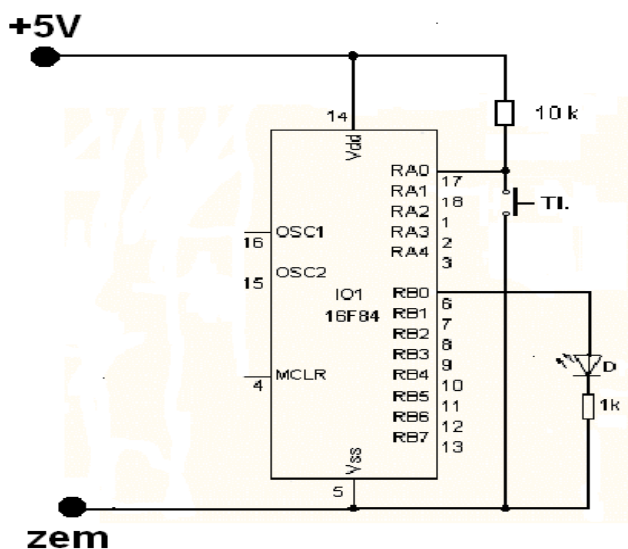
Každý procesor má dve alebo tri brány s príslušným počtom pinov. Každý z týchto pinov môžeme používať buď ako vstupné, alebo ako výstupné. Pokiaľ je používaný ako vstupný (RA0) tak má veľký vstupný odpor, preto musíme odporom R definovať logickú 1 (+5V). U niektorých procesorov sa tento odpor dá nastaviť programovo (fyzicky to nie je potrebné). Log. 0 získame pripojením tohto vstupu na zem. Pokiaľ PIN príslušnej brány (RB0) nastavíme na výstup potom program na tento PIN posiela logickú 0 (0V), resp. logickú 1 (5V). Toto napätie priamo môžeme priviesť na LED diódu, zosilniť tranzistorom, alebo ním spínať relé. Nastavenie pinu ako vstupný, alebo výstupný vykonáme programovo (register TRISA, TRISB, ...).

Ako každý procesor i PIC potrebuje hodinový impulzy. Ten môžeme vytvoriť RC článkom, u niektorého procesora (627) môžeme použiť interný oscilátor. V prípade, že potrebujeme presnú frekvenciu oscilátora na vstupy OSC1 a OSC2, pripojíme kryštál (kondenzátor, ktorý umožní kmitať len na jeho prípustné hodnoty). Z toho môžeme odvodiť doby časových cyklov.

Vlastnosti procesorov sú popísané v prílohe 2.

Tieto programovateľné súčiastky sú určené pre najrôznejšie kontrolné a riadiace úlohy v priemyselných oboroch, pre realizáciu meracích a riadiacich systémov atď. Vďaka svojej univerzálnosti, malej veľkosti, nízkej cene a spotrebe nachádzajú uplatnenie vo veľkom množstve aplikácií. Môžete ich nájsť v mnohých súčasných elektronických zariadeniach.

### Zapojení vstupu a výstupu mikroprocesorov.



## Nasleduje ukážka programovania mikroprocesorov PIC.

Každý mikroprocesor má svoju inštrukčnú sadu (viď. prílohy 6 a 7).

Inštrukcie procesoru v strojovom kóde (nazývanej aj binárny kód ) sú zvyčajne uložené v hexadecimálnom tvare (súbor s príponou.hex). V tomto tvare by sa nám program veľmi ťažko program písal, preto sa miesto strojového kódu v hexadecimálnom tvare programuje v Asembleri, v ktorom sú inštrukcie v zrozumiteľnom tvare.

Program sa píše v zvyčajne v textovom editore napr. poznámkovom bloku a ukladá sa v súbore s koncovkou **.ASM**. Inštrukcie sa píše do troch stĺpcov, ktoré sa oddeľujú znakom **TAB**. S výnimkou príkazov pre definovanie názvov sa do prvého stĺpca píše návestia, do druhého príkazy a do tretieho stĺpca ich hodnoty. Všetko musíme písať veľkými písmenami.

Každý správny programátor, by mal do programu vkladať poznámky (ich účelom je hlavne zrozumiteľnosť pre cudzích programátorov, po čase aj autora, ktorý na details zabudne). Poznámky sa píše za bodkočiarku";" a malými písmenami.

Písanie programu najlepšie ozrejmí príklad.

Chceme vytvoriť program pre mikropočítačov, ktorý po stlačení tlačidla rozsvieti LED diódu a pri nasledovnom stlačení tlačidla LED diódu zhasne. Použijeme už uvedenú schému zapojenia.

Program musí začínať Hlavičkou, v ktorej sa uvedie typ procesora a pridelenie knižnice

**LIST P=16F84** ; určuje pre aký typ procesora

**INCLUDE<P16F84.INC>** ; priradenie knižnice procesora

Ďalej musíme nakonfigurovať procesor, kde nastavíme jeho vlastnosti.

Pre úplnosť uvádzam v prílohe konfiguráciu 16F627A (príloha 8)

V príklade pre jednoduchosť uvádzam 16F84. Konfiguráciu ku každému procesoru nájdete v Datashetu.

Konfiguráciu nemusíme písať pokiaľ vie nakonfigurovať procesor vývojové prostredie, alebo programátor.

V ukážke uvádzam spozdenie po štarte je zapnuté, Watchdog timer je vypnutý, typ oscilátoru RC

**CONFIG\_PWRTE\_ON&\_WDT\_OFF&\_RC\_OSC** ;konfigurácia procesora

Aby sme nemuseli písať v programu PORTA, 0 a podobne môžeme nadefinovať promennú napríklad TLAC.

**#DEFINE TLAC PORTA, 0** ; nastavenie názvov používaných vývodov neskôr sa v programe môže používať už len tieto názvy a nie ich adresy

Podobne definujeme výstup premennej LED.

**#DEFINE LED PORTB, 0**

Teraz musíme prepnúť príslušné piny na vstupné, alebo výstupné, toto uskutočníme v registroch TRISA, TRISB. Nastavením na hodnotu log.1 sú vstupné, nastavením na log.0 sú výstupné. Skôr než budeme nastavovať musíme prepnúť do Banky 1.

**BSF STATUS, RP 0** ; nastavení vývodov vstupní/výstupní, musíme  
; sa prepnúť do Banky 1  
; To sa stalo týmto príkazom, ktorý nám bit RP0  
; v registru STATUS, nastavil na hodnotu log.1

Teraz nastavíme bit 1 v registru TRISA na hodnotu log.1-prvý bit vstupný, ostatné výstupné. Informáciu najskôr pošleme do W registra (základný register vstupu/výstupu) a následne pošleme do TRISA, TRISB môžeme celý vynulovať, teda prepnúť na výstupný-

**MOVLW B'00000001'** ; uložení binárnej hodnoty do pracovného registra  
**MOVWF TRISA** ; prepísanie z pracovného registra do registra TRISA  
; nastavení vývodu RA0 ako vstupné/ostatné  
; vývody ako výstupné.  
**CLRF TRISB** ; do TRISB zapíšeme samé 0 a tým celý prepne  
; ako výstupný

Následne nazad prepne register do Bank 0. A môžeme ho využiť ako vstupný, alebo výstupný.

**BCF STATUS, RP0** ; po nastavení sa vrátíme späť do Banky 0 opäť  
; zmenou bitu RP0 tentoraz však na log.0

**Po tomto máme nastavené porty a môžeme začať vlastný program:**

Bit nastavíme na nulu. Nultý bit portu B (definovali sme mu premennú LED).

**BCF LED** ; na log. 0 sme nastavili vývod s názvom LED

Aby sme mohli vytvoriť programový cyklus, použijeme návštie START.

Teraz budeme testovať stlačenie tlačidla inštrukcia BTFSS má skokovú funkciu, preto za ňu musíme dať inštrukciu GOTO \$-1, tým čakáme na stlačenie tlačidla. Po stlačení tlačidla preskočí inštrukciu GOTO \$-1 a program pokračuje ďalej.

**START BTFSS TLAC** ; Slovo START slúži ako záložka (pre neskoršie  
; použitie stačí GOTO START  
; Príkaz za záložkou testuje vývod označený TLAC  
; Z tabuľky príkazov je vidieť, že ak je tento vývod v 0  
; pokračuje sa normálne ďalším príkazom.  
; Ak má hodnotu 1, nasledujúci riadok sa vynechá a  
; pokračuje sa až tým ďalším  
; (v našom prípade je to BSF LED).  
**GOTO \$-1** ; príkaz spolu s jeho hodnotou spôsobí vrátenie procesora o  
; jeden riadok vyššie (\$-1)  
; Spolu s minulým príkazom sme dosiahli to, že  
; procesor tu stále opakuje cyklus a čaká,  
; až bude mať vývod TLAC hodnotu 1  
; V tej chvíli sa tento príkaz preskočí a procesor sa dostane  
; na nasledovný riadok

Následne chceme rozsvietiť LED diódu, preto na premennú LED nastavíme príslušný bit portu B na log.1

**BSF** **LED** ; nastavení hodnoty 1 na vývod LED a tým rozsvietenie  
;pripojenej LED diódy

Teraz čakáme na pustenie tlačidla, preto použijeme podobný cyklus ako v predchádzajúcom prípade, ale s obrátenou funkciou.

**BSFSC** **TLAC** ; musíme priviesť na vývod TLAC log.0  
**GOTO** **\$-1** ; vrátenie procesoru o jeden riadok vyššie

Teraz budeme opäť testovať stlačenie tlačidla.

**BTFSS** **TLAC** ; rovnaký princíp až na to, že sa tlačidlom LED vypne  
**GOTO** **\$-1**

Následne chceme zhasnúť LED diódu, preto na premennú LED nastavíme príslušný bit portu B na log.0.

**BSF** **LED**

Opäť testujeme tlačidlo.

**BTFSC** **TLAC**  
**GOTO** **\$-1**

Aby sme vytvorili cyklus, vraciame sa na návěstie START.

**GOTO** **START** ; procesor sa vrátí späť na záložku START a tým  
; vytvoríme opakujúci sa cyklus rozsvietenia a zhasnutia LED

Každý program je zakončený príkazom END pre prekladač.

**END** ; indikuje koniec programu, musí sa písať! (Napriek tomu, že program  
; na tento príkaz nikdy nedôjde)

Tu uvádzam skrátenú verziu celého programu:

```
;Hlavičky programu
LIST P=16F84 ; typ procesoru
INCLUDE<P16F84.INC> ; knižnice
CONFIG_PWRTE_ON&_WDT_OFF&_RC_OSC ;určenie vlastností
#DEFINE TLAC PORTA, 0
#DEFINE LED PORTA, 1

BSF STATUS, RP0 ;
MOVLW B'00000001'
MOVWF TRISA
BCF STATUS, RP0
BCF LED

START BTFSS TLAC
GOTO $-1
BSF LED
BSFSC TLAC
GOTO $-1
BTFSS TLAC
GOTO $-1
BSF LED
BTFSC TLAC
GOTO $-1
GOTO START

END
```

## **Takto napísaný program uložíme s koncovkou .asm**

Pomocou prekladača - napríklad MPASMWIN, preložíme náš súbor do strojového kódu . Pokiaľ preklad prebehne správne, vznikne nám súbor s príponou .HEX.

Teraz už stačí k PC pripojiť programátor a vygenerovaný súbor naprogramovať do procesora a celé zapojenie odskúšať.

Prekladač nám ukáže iba syntaktické chyby, ale logické chyby v programe neukáže. Nie je teda isté, že takto napísaný program bude fungovať.

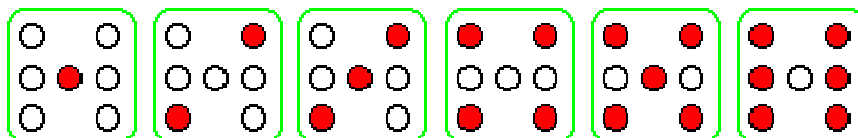
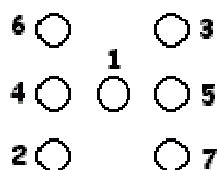
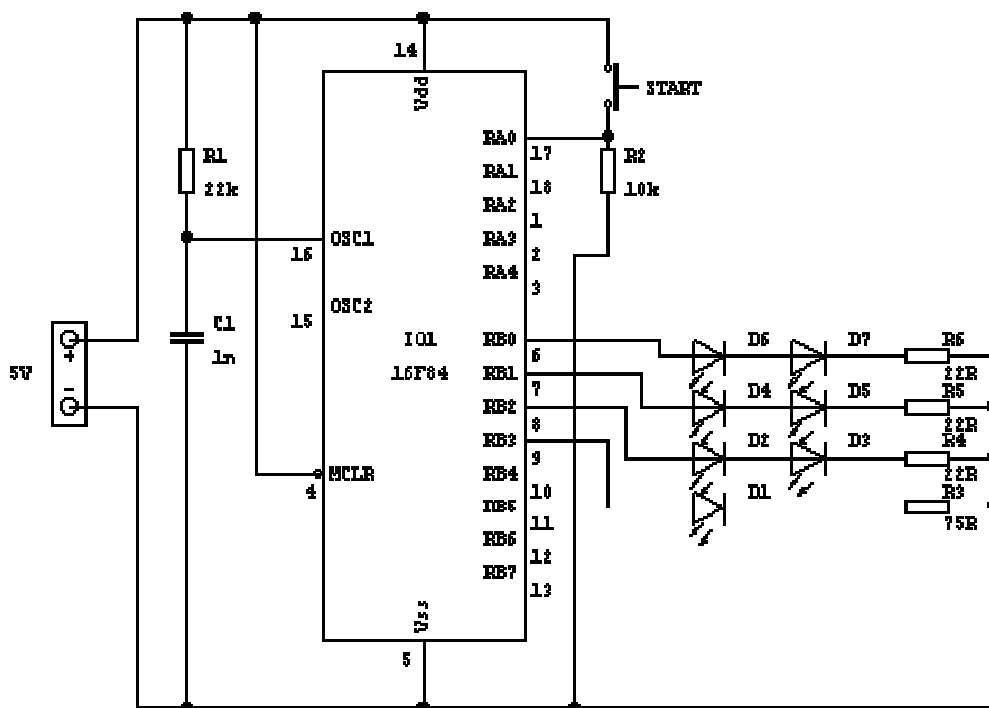
K odladeniu programu je preto vhodné použiť nejaké vývojové prostredie, kde môžeme nasimulovať funkciu programu. Ako jeden z vývojových programov je vhodný MPLAB.

## Vzorová aplikácia

# Človeče nehnevaj sa! s PIC

Ide o elektronickú verziu klasickej hracej kocky používanej hlavne na hru Človeče nehnevaj sa.

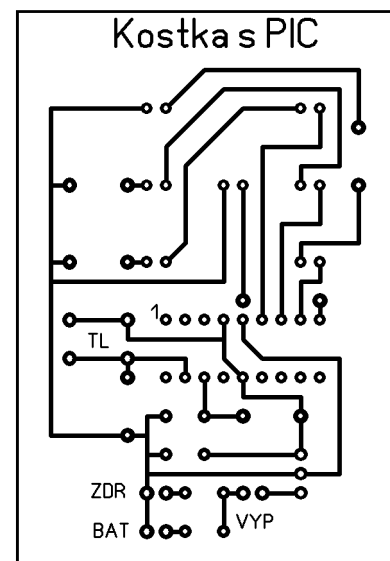
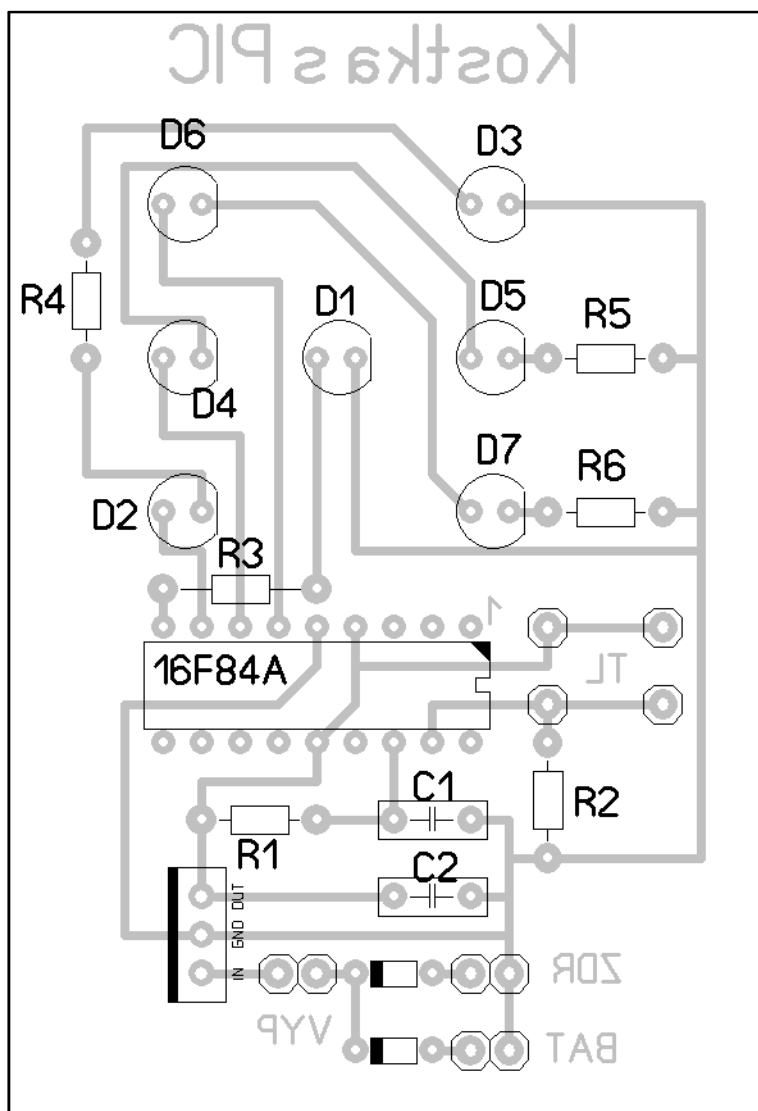
Schéma zapojenia je na obr. Tlačidlo je pripojené na vývod RA0. Na vývodoch RB0 až RB3 sú proti zemi pripojené LED diódy, ktorých rozmiestnenie je vidieť na obr. 2. Ako oscilátor je tu použitý obyčajný RC člen (nie je potrebná presná frekvencia) a pracuje asi na 45 kHz.



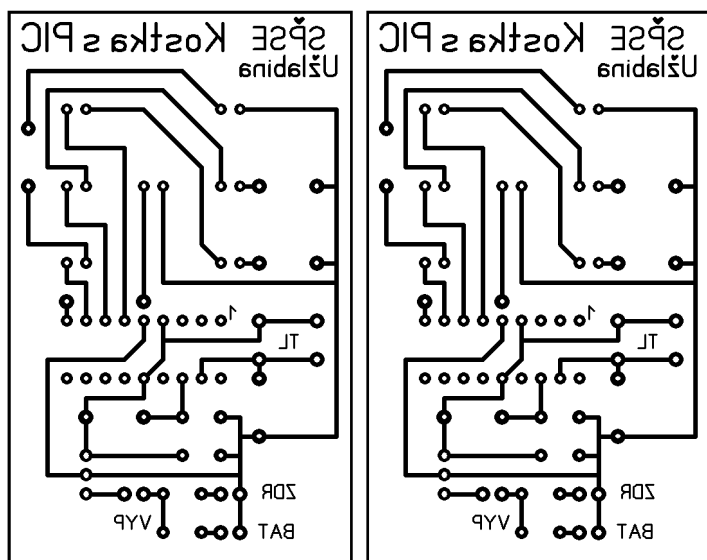
# Človeče nehnevaj sa! s PIC

súčiastky a plošné spoje

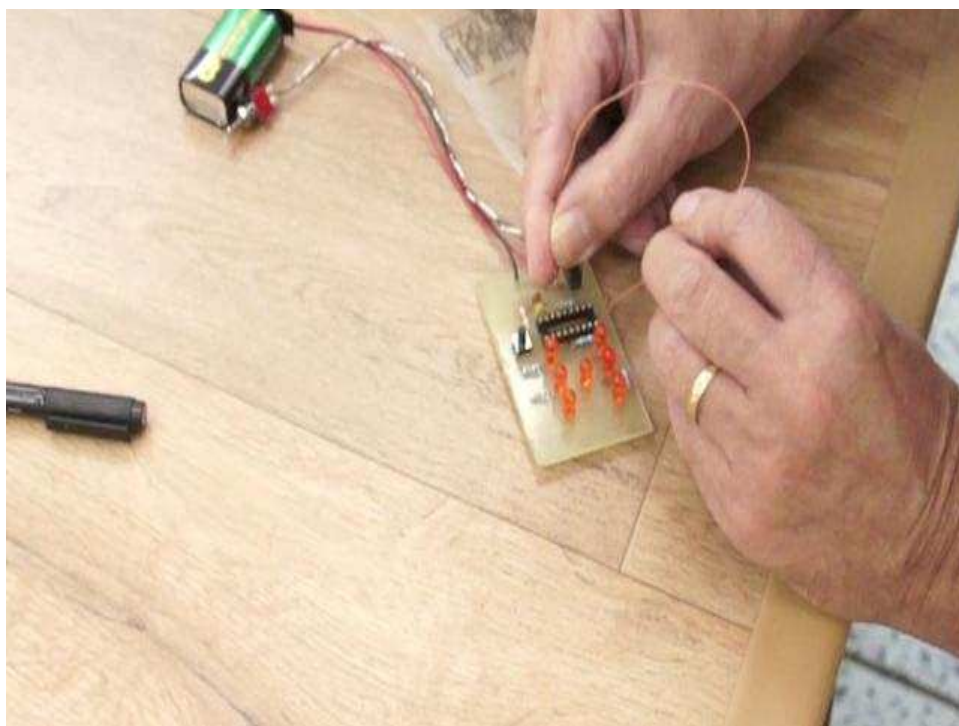
R1 - 22k  
R2 - 10k  
R3 - 75R  
R4 - 22R  
R5 - 22R  
R6 - 22R  
C1 - 1n  
C2 - 100n  
D1 – D6 Led dióda 20mA







## Oživovanie elektronickej kocky



```

; Elektronická kocka určená pre hru Človeče nehnevaj sa!, vhodná aj pre iné hry
;
;
; Na RA0 je tlačidlo START prepojené voči plusu a na porte B sú LED.
; Po stlačení tlačidla START sa rozsvietia všetky LED
; a procesor "mieša" jednotlivé čísla.
; Po uvoľnení sa aktuálna hodnota zapíše na PORT B.
;

```

```

LIST P=16F84, R=DEC      ; typ procesora a numerická dekadická sústava
INCLUDE<P16F84.INC>      ; vzorový súbor s príkazmi pre prekladač (je
súčasťou                  ; prekladača ASM/HEX)

; Všetky tu používané registre majú už svoje
označenia                  ; a nie je ich potrebné tu nastavovať.
; Napr.: PORTA, PORTB, STATUS ...

BSF    STATUS,RP0        ; vyber v registroch BANK 1
MOVLW  B'00000001'      ; do W zapíš túto hodnotu
MOVWF  TRISA             ; hodnotu z W zapíš do TRISA a tým nastav prvý
vývod na IN
CLRFB  TRISB            ; do TRISB zapíš samé 0 a tým celý PORTB nastav
ako OUT

BCF    STATUS,5          ; vyber naspäť BANK 0
MOVLW  B'00001000'      ; toto číslo ulož do W
MOVWF  PORTB            ; W do PORTB

START  BTFSS  PORTA,0    ; čaká na stlačenie tlačidla START na vývode RA0
      GOTO   START      ; pokiaľ je stlačené, tento príkaz sa preskočí
inak nazad

MOVLW  B'00001111'      ; binárne číslo do W
MOVWF  PORTB            ; W do PORTB - rozsvietia sa všetky LED

MICH   MOVLW  B'00001000' ; do W hodnotu pre prvé číslo
      BTFSS  PORTA,0    ; ak je ešte stlačené tl, nasledujúci riadok sa
vynechá
      GOTO   ZOBRAZ     ; prejdi na ZOBRAZ

      MOVLW  B'00000100' ; a opäť pre ďalšie číslo
      BTFSS  PORTA,0
      GOTO   ZOBRAZ

      MOVLW  B'00001100'
      BTFSS  PORTA,0
      GOTO   ZOBRAZ

      MOVLW  B'00000101'
      BTFSS  PORTA,0
      GOTO   ZOBRAZ

      MOVLW  B'00001101'
      BTFSS  PORTA,0
      GOTO   ZOBRAZ

      MOVLW  B'00000111'
      BTFSS  PORTA,0
      GOTO   ZOBRAZ
      GOTO   MICH        ; a opäť miešať

ZOBRAZ MOVWF  PORTB      ; hodnotu z W zapíš na PORTB
      GOTO   START      ; prejdi na START

END

```