**Opis zadatka**

Pomoću **CCP1** modula odrediti period pravougaonih impulsa koji se dovode na pin RC2/P1A/CCP1 PIC mikrokontrolera. **CCP1** modul konfigurisati da radi u režimu hvatanja (capture) na svaku rastuću ivicu pravougaonog impulsa na pin RC2/P1A/CCP. Pretpostaviti da je frekvencija oscilatora FOSC=20 MHz. Koristiti interapt metod za opsluživanje **CCP1** modula i tajmera **TMR1**. Izmjereni period/frekvenciju prikazati na LCD displeju koji treba biti povezan na PORTD.



|  |
| --- |
| Lista povezivanja |
| Port mikrokontrolera | Vanjske komponente |
| RD0 | LED0 |
| RD1 | LED1 |
| RD2 | LED2 |
| RD3 | LED3 |
| RD4 | LED4 |
| RD5 | LED5 |
| RD6 | LED6 |
| RD7 | LED7 |

**Analiza rješenja zadatka**

**Algoritam rada**

**TMR1** je sastavni dio **CCP1** modula i modu "hvatanja" treba ga postaviti da radi u ***free - running*** (kružni tajmer) modu kao sto je prikazano na slici



Prilikom mjerenja perioda pravougaonih impulsa koji se dovode na pin RC2/P1A/CCP1 PIC mikrokontrolera mogu se javiti dva slučaja. U prvom slučaju period pravougaonih impulsa TIN duži je od perioda ***free - running*** (kružni tajmer) tajmera TTMR1, kao što je prikazana na slici

**** Za mjerenja perioda pravougaonih impulsa TIN u ovom slučaju primjenjen je sljedeći algoritam:

1. Sa kontrolnim bitovima **CCP1M3:CCP1M0** podesiti da **CCP1** modul "hvata" svaku rastuću ivicu ulaznih pravougaonih impulsa i omogućiti interap od strane **CCP1** modula

2. Konfigurisati **TMR1** tako da ima najduži priod TTMR1 sa djeliteljem 1:1 (bitovi **T1CKPS1**, **T1CKPS0**) i omogućiti njegov interapt

3. Pri prvoj rastućoj ivici pravougaonog impulsa u registre **TRM1H** i **TRM1L** upisati **TRM1H = 0x00h** i **TRM1L = 0x00h**, tako da se početak rada tajmera sinhronizuje sa prvom rastućom ivicom ulaznog pravpugaonog impulsa kao što je prikazano na slici.



4. Sa promjenljivom ***tmr1\_overflow\_count*** broji se broj prekoračenja brojača (na slici ***tmr1\_overflow\_count = 1***), a sa promjenljivom ***ccp\_count*** broj rastućih ivica ulaznih pravougaonih impulsa. Pri drugoj rastućoj ivici ulaznog impulsa (***ccp\_count = 2***) dolazi do njegovog "hvatanja" , odnosno trenutna vrijednost tajmera **TMR1** kopira se u **CCPR1** registar CCP modula. Period ulaznih pravougaonih impulsa dobija se na osnovu izraza:

gdje sa sa  ***tmr1\_overflow\_count*** pravi korekcija vremena usljed latencije interuupt rutine za opsluživanje tajmera **TMR1**.

U drugom slučaju period pravougaonih impulsa TIN kraći je od perioda ***free - running*** (kružni tajmer) tajmera TTMR1, kao što je prikazana na slici



Lako je uočiti da se ovaj drugi slučaj mjerenja perioda pravougaonih impulsa samo poseban slučaj prethodno opisanog za ***tmr1\_overflow\_count = 0***.

**Konfiguracija TMR1**

**TMR1** konfiguriše se preko **T1CON** registra, čiji je izgled prikazan na slici.

Bitovi **T1CON** registra za konfiguraciju **TMR1** u ovom zadatku imaju sljedeća značenja:

* **T1CKPS1, T1CKPS0 – Timer 1 Clock Prescaler Select bits**

Binarna kombinacija ovih bitova određuje faktor dijeljenja signala FOSC/4 prema datoj tabeli.



* **TMR1CS - Clock Source Select bit**

1 – Broje se impulsi dovedeni na I/O pin T1CKI (uzlazna ivica impulsa)

0 – Broje se impulsi internog oscilatora FOSC/4

* **TMR1ON – Timer 1 On bit**

1 – Rad tajmera TMR1 je omogućen

0 - Rad tajmera TMR1 nije omogućen

**Početna vrijednost TMR1**

Da bi **TMR1** radio kao kružni (***free- running***) tajmer sa najdužim periodom TTMR1 pri djelitelju 1:1 (bitovi **T1CKPS1**, **T1CKPS0**) početna vrijednost tajmera TMR1 mora biti nula, tj. **TRM1H = 0x00h** i **TRM1L = 0x00h**.

Vrijeme jednog ciklusa TTMR1 tajmera **TMR1** dato je izrazom:

 (1)

Trajanje 1 ciklusa tajmera **TMR1** dobije se za: *Prescaler*= 1 (bitovi **T1CKPS1** = 0, **T1CKPS0** = 0), vrijednost **TMR1**= 0 i FOSC= 20 MHz.

Uvrštavanjem brojnih vrijednosti u (1) dobija se:

Dakle, ukoliko je period pravougaonih impulsa veći od TTMR1max imamo prvi slučaj mjerenja kada je potrebno brojati i prekoračenja tajmera ***tmr1\_overflow\_count*** , a u suprotnom imamo drugi slučaj gdje ne dolazi do njegovog prekoračenja.

 Da bi tajmer **TMR1** bio konfigurisan po uslovima zadatka izgled **T1CON** registar je kao na slici.

T1CON = 0x01; // TMR1 u tajmer modu sa djeliteljem 1:1 od Fosc/4

**Konfiguracija CCP1 modula**

**CCP1** modul konfiguriše se preko **CCP1CON** registra, čiji je izgled prikazan na slici.

Bitovi **CCP11CON** registra za konfiguraciju **CCP1** modula u ovom zadatku imaju sljedeća značenja:

* **CCP1M3 – CCP1M0 ECCP Mode Select bits**



Prema uslovu zadatka CCP1 modul treba da radi u modu za prihvaranje (***caprure***) na svaku uzlaznu ivicu impulsa na **RC2/CCP1** pinu, što odgovara kombinaciji bitova **CCP1M3 = 0, CCP1M2 = 1, CCP1M1 = 0** i **CCP1M0 = 1**.

Da bi **CCP1** modul bio konfigurisan po uslovima zadatka izgled **CCP11CON** registra je kao na slici.

CCP1CON = 0x05; // CCP1 modul u modu prihvatanja (capture) na svaku rastucu ivicu ulaznog impulsa

**Podešavanje interapt sistema za TMR1 i CCP1 modul**

Da bi se tajmer **TMR1** i **CCP1** modul kontrolisali u interapt režimu portebno je konfigurisati interapt sistem mikrokontrolera sa tri registra: **INTCON**, **PIE1** i **PIR1**.

Bitovi **INTCON** registra koje se odnose na tajmer **TMR1** i **CCP1** modul su:

* **GIE – Global Interrupt Enable bit**

1 – Omogućava **sve interapte** koji nisu zabranjeni svojim lokalnim kontrolnim IE (Interrupt Enable) bitom

0 – Zabranjuje sve interapte

* **PEIE – Peripheral Interrupt Enable bit**

1 – Omogućava **sve interapte izazvane periferijskim modulima**, a koji koji nisu zabranjeni svojim lokalnim kontrolnim IE bitom

0 – Zabranjuje sve interapte koji su izazvani od strane periferijskih modula

Bitovi **PIE1** registra koje se odnose na tajmer **TMR1** i **CCP1** modul su:

* **CCP1IE - CCP1 Interrupt Enable bit**

1 – Omogućava se zahtijev za interapt od strane **CCP1** modula, koji se generiše pri promjeni stanja na I/O pinu **RC2/CCP1**

0 – Zabranjuje sve ovaj intarapt

* **TMR1IE – Timer1 Overflow Interrupt Enable bit**

1 - Omogućava se zahtijev za interapt od strane Timer1 (**TMR1**), koji se generiše pri njegovom prekoračenju

0 – Zabranjuje sve ovaj intarapt

Bitovi **PIR1** registra koje se odnose na tajmer **TMR1** i **CCP1** modul su:

* **CCP1IF - CCP1 Interrupt Flag bit**

Capture (prihvatni) mod

1 – Došlo je do promjene logičkog stanja na I/O pinu **RC2/CCP1** i sadržaj tajmera **TMR1** je preslikan u **CCPR1** registar

0 – Nije došlo do preslikavanja sadržaj tajmera **TMR1** u **CCPR1** registar

* **TMR1IF - Timer1 Overflow Interrupt Flag bit**

1 – Označava da je došlo do prekoračenja Tajmera 1 (TMR1)

0 – Označava da nije došlo do prekoračenja Tajmera 1 (TMR1)

Da bi se omogućio interapt od strane tajmera **TMR1** prema uslovima zadatka izgled **INTCON**, **PIE1** i **PIR1** registara je kao na slici.

INTCON = 0xA0; // Enable TMR0 interrupt

INTCON.GIE = 1; // Omoguciti interapte, bit GIE u INTCON registru

INTCON.PEIE = 1; // Omoguciti interapte periferala, bit PEIE u INTCON registru

PIE1.CCP1IE = 1; // Omoguciti interapt od strane CCP1 modula

PIE1.TMR1IE = 1; // Omoguciti interapt od strane tajmera TMR1

PIR1.CCP1IF = 0; // Obrisati CCP1IF

PIR1.TMR1IF = 0; // Obrisati TMR1IF

Rješenje zadatka

........