

**МИРОВАЯ
ЭЛЕКТРОНИКА**

С Е Р И Я

А. В. Евстифеев

Микроконтроллеры AVR семейства Classic фирмы ATMEL

3-е издание, стереотипное



Москва
Издательский дом «Додэка-XXI»
2006

УДК 004.312 (035.5)
ББК 32.844.1я2
Е263

Евстифеев А.В.

Е263 Микроконтроллеры AVR семейства Classic фирмы ATMEL — 3-е изд., стер. — М.: Издательский дом «Додэка-XXI», 2006. — 288 с.: ил. (Серия «Мировая электроника»)

ISBN 5-94120-127-3

Книга представляет собой справочное издание по применению микроконтроллеров AVR семейства Classic фирмы ATMEL. Рассмотрены особенности архитектуры, приведены основные электрические параметры. Подробно описаны система команд, периферия, а также способы программирования.

Предназначена для разработчиков радиоэлектронной аппаратуры, инженеров, студентов технических вузов.

УДК 004.312 (035.5)
ББК 32.844.1я2

Ответственный редактор *В. Я. Симонов*
Научный редактор *В. Б. Стещенко*
Художественный редактор *М. С. Коршунова*
Выпускающий редактор *Е. Е. Граблевская*
Корректоры *С. И. Шишкина, Л. Р. Попова*
Графики *А. Ю. Анненков, А. Н. Клочков*
Верстка *Е. М. Илюшина*

Издательский дом «Додэка-XXI»
ОКП 95 3000
105318 Москва, а/я 70
Тел./факс: (095) 366-24-29, 366-81-45
E-mail: books@dodeca.ru; red@dodeca.ru

ISBN 5-94120-127-3

© Издательский дом «Додэка-XXI», 2002
® Серия «Мировая электроника»

ОГЛАВЛЕНИЕ

ПРЕДИСЛОВИЕ	7
ГЛАВА 1. ЗНАКОМСТВО С СЕМЕЙСТВОМ CLASSIC	9
1.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	9
1.2. ОТЛИЧИТЕЛЬНЫЕ ОСОБЕННОСТИ	9
1.3. ХАРАКТЕРИСТИКИ ЯДРА МИКРОКОНТРОЛЛЕРА	10
1.4. ХАРАКТЕРИСТИКИ ПОДСИСТЕМЫ ВВОДА/ВЫВОДА	10
1.5. ПЕРИФЕРИЙНЫЕ УСТРОЙСТВА	11
1.6. АРХИТЕКТУРА ЯДРА	11
1.7. ЦОКОЛЕВКА И ОПИСАНИЕ ВЫВОДОВ	13
ГЛАВА 2. АРХИТЕКТУРА МИКРОКОНТРОЛЛЕРОВ СЕМЕЙСТВА CLASSIC	27
2.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	27
2.2. ОРГАНИЗАЦИЯ ПАМЯТИ	36
2.2.1. Память программ	36
2.2.2. Память данных	38
2.2.2.1. Статическое ОЗУ	39
2.2.2.2. Регистры общего назначения	44
2.2.2.3. Регистры ввода/вывода	46
2.2.2.4. Способы адресации памяти данных	57
2.2.3. Энергонезависимая память данных	63
2.2.3.1. Организация доступа	63
2.2.3.2. Меры предосторожности при работе	67
2.3. СЧЕТЧИК КОМАНД И ВЫПОЛНЕНИЕ ПРОГРАММЫ	67
2.3.1. Функционирование конвейера	67

2.3.2. Задержки в конвейере	.69
2.3.3. Счетчик команд	.70
2.3.4. Команды типа «проверка/пропуск»	.70
2.3.5. Команды условного перехода	.71
2.3.6. Команды безусловного перехода	.71
2.3.7. Команды вызова подпрограмм	.73
2.3.8. Команды возврата из подпрограмм	.74
2.4. СТЕК	.74
2.4.1. Стек в микроконтроллере AT90S1200	.74
2.4.2. Стек в старших моделях микроконтроллеров	.76
ГЛАВА 3. СИСТЕМА КОМАНД	.77
3.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	.77
3.2. ОПЕРАНДЫ	.77
3.3. ТИПЫ КОМАНД	.79
3.3.1. Команды логических операций	.79
3.3.2. Команды арифметических операций и команды сдвига	.80
3.3.3. Команды операций с битами	.80
3.3.4. Команды пересылки данных	.81
3.3.5. Команды передачи управления	.81
3.3.6. Команды управления системой	.83
3.4. СВОДНЫЕ ТАБЛИЦЫ КОМАНД	.84
3.5. ОПИСАНИЕ КОМАНД	.89
ГЛАВА 4. УСТРОЙСТВО УПРАВЛЕНИЯ	.147
4.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	.147
4.2. ТАКТОВЫЙ ГЕНЕРАТОР	.148
4.3. РЕЖИМЫ ПОНИЖЕННОГО ЭНЕРГОПОТРЕБЛЕНИЯ	.150
4.3.1. Режим Idle	.151
4.3.2. Режим Power Down	.151
4.3.3. Режим Power Save	.152
4.4. СБРОС	.153
4.4.1. Сброс по включении питания	.154
4.4.2. Аппаратный сброс	.157
4.4.3. Сброс от сторожевого таймера	.157
4.4.4. Сброс при снижении напряжения питания (Brown-Out)	.158
4.4.5. Управление схемой сброса	.159
4.5. ПРЕРЫВАНИЯ	.166
4.5.1. Таблица векторов прерываний	.167
4.5.2. Обработка прерываний	.168
4.5.3. Внешние прерывания; регистры GIMSK и GIFR	.170
4.5.4. Прерывания от таймеров; регистры TIMSK и TIFR	.172

ГЛАВА 5. ПОРТЫ ВВОДА/ВЫВОДА	177
5.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	177
5.2. ОБРАЩЕНИЕ К ПОРТАМ ВВОДА/ВЫВОДА	178
5.3. КОНФИГУРИРОВАНИЕ ПОРТОВ ВВОДА/ВЫВОДА	182
ГЛАВА 6. ТАЙМЕРЫ	183
6.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	183
6.2. НАЗНАЧЕНИЕ ВЫВОДОВ ТАЙМЕРОВ/СЧЕТЧИКОВ	184
6.3. ТАЙМЕР/СЧЕТЧИК T0	185
6.4. ТАЙМЕР/СЧЕТЧИК T1	187
6.4.1. Выбор источника тактового сигнала	192
6.4.2. Режим таймера	193
6.4.2.1. Функция захвата (Capture)	193
6.4.2.2. Функция сравнения (Compare)	195
6.4.3. Режим ШИМ	197
6.5. ТАЙМЕР/СЧЕТЧИК T2	200
6.5.1. Управление тактовым сигналом	202
6.5.2. Режим таймера	202
6.5.3. Режим ШИМ	203
6.5.4. Асинхронный режим работы	205
6.6. СТОРОЖЕВОЙ ТАЙМЕР	208
ГЛАВА 7. АНАЛОГОВЫЙ КОМПАРАТОР	211
7.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	211
7.2. ФУНКЦИОНИРОВАНИЕ КОМПАРАТОРА	212
ГЛАВА 8. АНАЛОГО-ЦИФРОВОЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЬ	215
8.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	215
8.2. ФУНКЦИОНИРОВАНИЕ МОДУЛЯ АЦП	216
8.3. ПОВЫШЕНИЕ ТОЧНОСТИ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ	221
8.4. ПАРАМЕТРЫ АЦП	223
ГЛАВА 9. УНИВЕРСАЛЬНЫЙ АСИНХРОННЫЙ ПРИЕМОПЕРЕДАТЧИК	225
9.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	225
9.2. УПРАВЛЕНИЕ РАБОТОЙ UART	226
9.3. ПЕРЕДАЧА ДАННЫХ	229
9.4. ПРИЕМ ДАННЫХ	230
9.5. МУЛЬТИПРОЦЕССОРНЫЙ РЕЖИМ РАБОТЫ UART	233
9.6. СКОРОСТЬ ПРИЕМА/ПЕРЕДАЧИ	234

ГЛАВА 10. ПОСЛЕДОВАТЕЛЬНЫЙ ПЕРИФЕРИЙНЫЙ ИНТЕРФЕЙС SPI	237
10.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	237
10.2. ФУНКЦИОНИРОВАНИЕ МОДУЛЯ SPI	238
10.3. РЕЖИМЫ ПЕРЕДАЧИ ДАННЫХ	242
10.4. ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ВЫВОДА F65	244
ГЛАВА 11. ПРОГРАММИРОВАНИЕ МИКРОКОНТРОЛЛЕРОВ	245
11.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	245
11.2. ЗАЩИТА КОДА И ДАННЫХ	246
11.3. КОНФИГУРАЦИОННЫЕ ЯЧЕЙКИ	246
11.4. ИДЕНТИФИКАТОР	247
11.5. РЕЖИМ ПАРАЛЛЕЛЬНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ	248
11.5.1. Переключение в режим параллельного программирования	252
11.5.2. Стирание кристалла	253
11.5.3. Программирование FLASH-памяти	254
11.5.4. Программирование EEPROM-памяти	256
11.5.5. Конфигурирование микроконтроллера	256
11.6. РЕЖИМЫ ПОСЛЕДОВАТЕЛЬНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ	258
11.6.1. Режим последовательного программирования при высоком напряжении (модели AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343)	258
11.6.2. Программирование по последовательному каналу	264
ПРИЛОЖЕНИЯ	271
Приложение I. Сводная таблица микроконтроллеров AVR семейства Classic	272
Приложение II. Чертежи корпусов микроконтроллеров AVR семейства Classic	276
Приложение III. Электрические параметры микроконтроллеров AVR семейства Classic	279
ПРЕДМЕТНЫЙ УКАЗАТЕЛЬ	282

ПРЕДИСЛОВИЕ

Российские специалисты, занимающиеся разработкой электронной аппаратуры, несомненно, знакомы с продукцией фирмы «Atmel». Основанная в 1984 г., фирма «Atmel Corp.» (США) на данный момент является одним из признанных лидеров в области производства широкого спектра микроэлектронных компонентов: микросхем энергонезависимой памяти, микроконтроллеров общего назначения и микросхем программируемой логики.

Начиная с середины 90-х годов, фирма «Atmel» начала активно развивать новое направление в своей деятельности — производство высокопроизводительных 8-разрядных RISC-микроконтроллеров для встраиваемых приложений, объединенных общим названием AVR. Книга, которую вы держите сейчас в руках, является первой из серии, посвященной этим микроконтроллерам.

За последние годы микроконтроллеры AVR приобрели большую популярность, привлекая разработчиков достаточно выгодным соотношением показателей «цена/быстродействие/энергопотребление», удобными режимами программирования, доступностью программно-аппаратных средств поддержки и широкой номенклатурой выпускаемых кристаллов. Микроконтроллеры этой серии представляют собой удобный инструмент для создания современных высокопроизводительных и экономичных встраиваемых контроллеров многоцелевого назначения. В частности, они используются в автомобильной электронике, бытовой технике, сетевых картах и материнских платах компьютеров, в мобильных телефонах нового поколения и т.д.

В рамках единой базовой архитектуры AVR-микроконтроллеры подразделяются на три семейства:

- Classic AVR — базовая линия микроконтроллеров;
- Mega AVR — микроконтроллеры для сложных приложений, требующих большого объема памяти программ и данных;
- Tiny AVR — низкостоимостные микроконтроллеры в 8-выводном исполнении.

Данная книга посвящена первому из них — семейству Classic. В составе этого семейства имеются микроконтроллеры с различным сочетанием периферийных узлов, различными объемами встроенной памяти и различным количеством выводов. Это дает разработчику возможность выбрать именно то, что ему нужно, и не переплачивать за неиспользуемые узлы. При этом все микроконтроллеры семейства поддерживают несколько режимов пониженного энергопотребления, имеют блок прерываний, сторожевой таймер и допускают программирование непосредственно в готовом устройстве через последовательный интерфейс SPI (к модели AT90C8534 последнее не относится).

В предлагаемой вашему вниманию книге представлена вся информация, необходимая для изучения микроконтроллеров AVR семейства Classic. Однако следует заметить, что справочником данная книга не является, хотя и написана на основе документации, предоставленной фирмой «Atmel». Поэтому, прежде чем приступить к практическому использованию рассматриваемых микроконтроллеров, настоятельно рекомендуется обратиться к официальной информации, расположенной на Web-сайтах фирмы (www.atmel.com, www.atmel.ru).

Глава 1. Знакомство с семейством CLASSIC

1.1. Общие сведения

Микроконтроллеры этого семейства (впрочем, как и все микроконтроллеры AVR фирмы «Atmel») являются 8-разрядными микроконтроллерами, предназначенными для встраиваемых приложений. Микроконтроллеры изготавливаются по малопотребляющей КМОП-технологии, которая в сочетании с усовершенствованной RISC-архитектурой позволяет достичь наилучшего соотношения показателей быстродействие/энергопотребление. Благодаря тому, что подавляющее большинство команд выполняется за один такт, быстродействие этих микроконтроллеров может достигать значения 1 MIPS (миллионов операций в секунду) на 1 МГц тактовой частоты. В семейство Classic входят микроконтроллеры с различным сочетанием периферийных устройств, различными объемами встроенной памяти и различным количеством выводов. Такое разнообразие дает разработчику возможность сделать оптимальный выбор и использовать именно тот микроконтроллер, который наилучшим образом подходит для его нужд.

1.2. Отличительные особенности

Основные особенности микроконтроллеров данного семейства:

- возможность вычислений со скоростью до 1 MIPS/МГц;
- FLASH-память программ объемом от 1 до 8 Кбайт (число циклов стирания/записи не менее 1000);
- память данных на основе статического ОЗУ (SRAM) объемом до 512 байт;
- память данных на основе ЭСППЗУ (EEPROM) объемом от 64 до 512 байт (число циклов стирания/записи не менее 100000);

1. Знакомство с семейством Classic

- возможность защиты от чтения и модификации памяти программ и данных (в EEPROM);
- программирование в параллельном (с использованием программатора) либо в последовательном (непосредственно в системе через последовательный SPI-интерфейс) режимах¹;
- различные способы синхронизации: встроенный RC-генератор, внешний сигнал синхронизации или внешний резонатор (пьезокерамический или кварцевый)²;
- наличие нескольких режимов пониженного энергопотребления.

1.3. Характеристики ядра контроллера

Основными характеристиками центрального процессора микроконтроллеров рассматриваемого семейства являются:

- полностью статическая архитектура; минимальная тактовая частота равна нулю;
- АЛУ подключено непосредственно к регистрам общего назначения;
- большинство команд выполняется за один машинный цикл;
- многоуровневая система прерываний; поддержка очереди прерываний;
- от 3 до 16 источников прерываний³ (из них до 2 внешних);
- наличие программного стека⁴.

1.4. Характеристики подсистемы ввода/вывода

Основными характеристиками подсистемы ввода/вывода являются:

- программное конфигурирование и выбор портов ввода/вывода;
- каждый вывод может быть запрограммирован как входной или как выходной независимо от других;
- входные буферы с триггером Шмитта на всех выходах;
- возможность подключения ко всем входам внутренних подтягивающих резисторов (сопротивление резисторов составляет 35...120 кОм);
- нагрузочная способность всех выходов составляет до 20 мА, что позволяет непосредственно управлять светодиодными индикаторами.

¹ Кроме AT90C8534; эта модель допускает программирование только в параллельном режиме.

² Зависит от конкретной модели микроконтроллера.

³ Зависит от конкретной модели микроконтроллера.

⁴ Кроме AT90S1200, в этой модели имеется 3-уровневый аппаратный стек.

1.5. Периферийные устройства

Микроконтроллеры семейства Classic обладают достаточно развитой периферией. Набор периферийных устройств, имеющих в составе того или иного микроконтроллера, зависит от конкретной модели и может быть определен по сводной таблице **Приложения 1**. Перечислим все периферийные устройства, так или иначе встречающиеся в микроконтроллерах семейства:

- 8-разрядный таймер/счетчик с предделителем (таймер T0)¹;
- 16-разрядный таймер/счетчик с предделителем (таймер T1);
- 8-разрядный таймер/счетчик с возможностью работы в асинхронном режиме (таймер T2);
- сторожевой таймер (WDT)¹;
- одно- или двухканальный 8...10-разрядный генератор сигнала с широтно-импульсной модуляцией (ШИМ)²;
- одноканальный 8-разрядный генератор сигнала с ШИМ³;
- аналоговый компаратор;
- 10-разрядный АЦП (6 или 8 каналов);
- полнодуплексный универсальный асинхронный приемопередатчик (UART);
- последовательный синхронный интерфейс SPI.

1.6. Архитектура ядра

Ядро микроконтроллеров AVR выполнено по усовершенствованной RISC (enhanced RISC) архитектуре (**Рис. 1.1**), в которой используется ряд решений, направленных на повышение быстродействия микроконтроллеров.

Арифметико-логическое устройство (АЛУ), выполняющее все вычисления, непосредственно подключено к 32 рабочим регистрам, объединенным в регистровый файл. Благодаря этому АЛУ выполняет одну операцию (чтение содержимого регистров, выполнение операции и запись результата обратно в регистровый файл) за один машинный цикл.

В микроконтроллерах AVR практически все команды (за исключением команд, у которых одним из операндов является 16-разрядный адрес) занимают одну ячейку памяти программ.

¹ Присутствует во всех моделях.

² Один из режимов работы таймера T1.

³ Один из режимов работы таймера T2.

1. Знакомство с семейством Classic

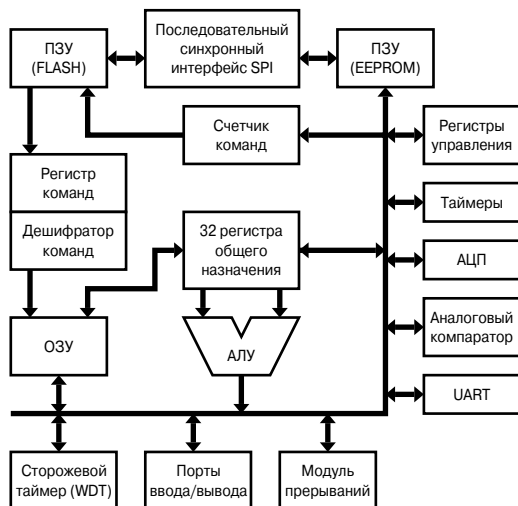


Рис. 1.1. Архитектура ядра микроконтроллеров AVR

Микроконтроллеры AVR построены по Гарвардской архитектуре, которая характеризуется отдельной памятью программ и данных, каждая из которых имеет собственные шины доступа к ним. Такая организация позволяет одновременно работать как с памятью программ, так и с памятью данных. Разделение шин доступа (см. **Рис. 1.1**) позволяет использовать для каждого типа памяти шины данных различной разрядности, а также реализовать конвейеризацию. Конвейеризация заключается в том, что во время исполнения текущей команды производится выборка из памяти и дешифрация кода следующей команды.

В отличие от RISC-микроконтроллеров других фирм, в микроконтроллерах AVR используется 2-уровневый конвейер, а длительность машинного цикла составляет всего один период колебаний кварцевого резонатора. В результате они могут обеспечивать ту же производительность, что и RISC-микроконтроллеры других фирм, при более низкой тактовой частоте.

1.7. Цоколевка и описание выводов

В семейство Classic входит в общей сложности 17 моделей микроконтроллеров. Все они выпускаются в корпусах различных типов, что позволяет выбрать модель, наилучшим образом отвечающую требованиям по компоновке. Все модели микроконтроллеров можно условно разделить на 7 групп (модели, входящие в одну группу, имеют одинаковый набор периферийных устройств, но разные объемы памяти программ и данных):

- AT90S1200 (**Рис. 1.2**) имеет FLASH-память программ объемом 1 Кбайт и EEPROM-память данных объемом 64 байта. Количество контактов ввода/вывода равно 15;
- AT90S2313 (**Рис. 1.3**) имеет FLASH-память программ объемом 2 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 128 байт и ОЗУ объемом 128 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 15;
- AT90S2323/AT90LS2323, AT90S2343/AT90LS2343 (**Рис. 1.4**) имеют FLASH-память программ объемом 2 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 128 байт и ОЗУ объемом 128 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 3 (AT90xx2323) или 5 (AT90xx2343);
- AT90S2333/AT90LS2333, AT90S4433/AT90LS4433 (**Рис. 1.5**) имеют FLASH-память программ объемом 2 или 4 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 128 или 256 байт и ОЗУ объемом 128 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 20;
- AT90S4434/AT90LS4434, AT90S8535/AT90LS8535 (**Рис. 1.6**) имеют FLASH-память программ объемом 4 или 8 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 256 или 512 байт и ОЗУ объемом 256 или 512 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 32;
- AT90S4414, AT90S8515 (**Рис. 1.7**) имеют FLASH-память программ объемом 4 или 8 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 256 или 512 байт и ОЗУ объемом 256 или 512 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 32;
- AT90C8534 (**Рис. 1.8**) имеют FLASH-память программ объемом 8 Кбайт, EEPROM-память данных объемом 512 байт и ОЗУ объемом 256 байт. Количество контактов ввода/вывода равно 15.

Для сравнения различных моделей вашему вниманию предлагается **Табл. 1.1**, в которой приводятся такие основные параметры микроконтроллеров, как объем памяти (программ и данных), количество контактов ввода/вывода, тип корпуса, диапазон рабочих частот и напряжение питания.

1. Знакомство с семейством Classic

Полная информация по каждой модели приведена в **Приложении I**. Дополнительно следует отметить, что все микроконтроллеры семейства Classic выпускаются как в коммерческом (диапазон рабочих температур 0...+70°C), так и в промышленном (диапазон рабочих температур –40...+85°C) исполнениях.

Таблица 1.1. Основные параметры микроконтроллеров AVR семейства Classic

Обозначение	Память программ (FLASH)	Память данных (EEPROM)	Объем ОЗУ	Количество контактов ввода/вывода	Напряжение питания	Тактовая частота	Тип корпуса
	[Кбайт]	[байт]	[байт]		[В]	[МГц]	
AT90S1200	1	64	—	15	2.7...6.0	0...12	DIP-20, SOIC-20, SSOP-20
AT90S2313	2	128	128	15	2.7... 6.0	0...10	DIP-20, SOIC-20
AT90S2323	2	128	128	3	4.0...6.0	0...10	DIP-8, SOIC-8
AT90LS2323	2	128	128	3	2.7...6.0	0...4	DIP-8, SOIC-8
AT90S2343	2	128	128	5	4.0...6.0	0...10	DIP-8, SOIC-8
AT90LS2343	2	128	128	5	2.7...6.0	0...4	DIP-8, SOIC-8
AT90S2333	2	128	128	20	4.0...6.0	0...8	DIP-28, TQFP-32
AT90LS2333	2	128	128	20	2.7...6.0	0...4	DIP-28, TQFP-32
AT90S4433	4	256	128	20	4.0...6.0	0...8	DIP-28, TQFP-32
AT90LS4433	4	256	128	20	2.7...6.0	0...4	DIP-28, TQFP-32
AT90S4434	4	256	256	32	4.0...6.0	0...8	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90LS4434	4	256	256	32	2.7...6.0	0...4	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90S8535	8	512	512	32	4.0...6.0	0...8	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90LS8535	8	512	512	32	2.7...6.0	0...4	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90S4414	4	256	256	32	2.7...6.0	0...8	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90S8515	8	512	512	32	2.7...6.0	0...8	DIP-40, PLCC-44, TQFP-44
AT90C8534	8	512	256	15	3.3...6.0	0...1.5	VQFP-48

В **Табл. 1.2...1.8** для каждой группы микроконтроллеров приведены названия выводов и указаны их функции (как основные, так и дополнительные). Кроме того, для каждого вывода в таблицах указан его тип (вход, выход, вход/выход, вывод питания).

В таблицах использованы следующие обозначения:

I — вход;

O — выход;

I/O — вход/выход;

P — выводы питания.

1. Знакомство с семейством Classic

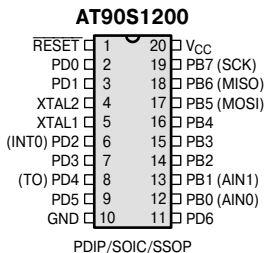


Рис. 1.2. Расположение выводов модели AT90S1200

Таблица 1.2. Описание выводов модели AT90S1200

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
XTAL1	5	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	4	O	Выход инвертора генератора
RESET	1	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт В. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PB0 (AIN0)	12	I/O	B0 (Положительный вход компаратора)
PB1 (AIN1)	13	I/O	B1 (Отрицательный вход компаратора)
PB2	14	I/O	B2
PB3	15	I/O	B3
PB4	16	I/O	B4
PB5 (MOSI)	17	I/O	B5 (Вход данных при последовательном программировании (SPI))
PB6 (MISO)	18	I/O	B6 (Выход данных при последовательном программировании (SPI))
PB7 (SCK)	19	I/O	B7 (Вход тактового сигнала при последовательном программировании (SPI))
Порт D. 7-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PD0	2	I/O	D0
PD1	3	I/O	D1
PD2 (INT0)	6	I/O	D2 (Вход внешнего прерывания)
PD3	7	I/O	D3
PD4 (T0)	8	I/O	D4 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PD5	9	I/O	D5
PD6	11	I/O	D6
GND	10	P	Общий вывод
V _{CC}	20	P	Вывод источника питания

1. Знакомство с семейством Classic

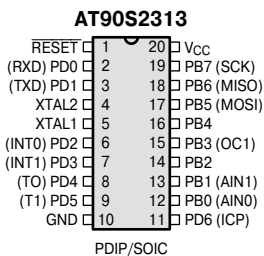


Рис. 1.3. Расположение выводов модели AT90S2313

Таблица 1.3. Описание выводов модели AT90S2313

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
XTAL1	5	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	4	O	Выход инвертора генератора
RESET	1	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт В. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PB0 (AIN0)	12	I/O	V0 (Положительный вход компаратора)
PB1 (AIN1)	13	I/O	V1 (Отрицательный вход компаратора)
PB2	14	I/O	V2
PB3 (OC1)	15	I/O	V3 (Выход таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ))
PB4	16	I/O	V4
PB5 (MOSI)	17	I/O	V5 (Вход данных при последовательном программировании (SPI))
PB6 (MISO)	18	I/O	V6 (Выход данных при последовательном программировании (SPI))
PB7 (SCK)	19	I/O	V7 (Вход тактового сигнала при последовательном программировании (SPI))
Порт D. 7-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PD0 (RXD)	2	I/O	D0 (Вход UART)
PD1 (TXD)	3	I/O	D1 (Выход UART)
PD2 (INT0)	6	I/O	D2 Вход внешнего прерывания
PD3 (INT1)	7	I/O	D3 (Вход внешнего прерывания)
PD4 (T0)	8	I/O	D4 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PD5 (T1)	9	I/O	D5 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T1)
PD6 (ICP)	11	I/O	D6 (Вход захвата таймера/счетчика T1 (режим захвата))
GND	10	P	Общий вывод
V _{CC}	20	P	Вывод источника питания

1. Знакомство с семейством Classic

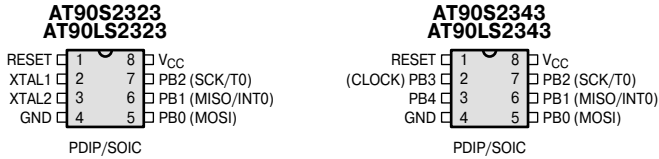


Рис. 1.4. Расположение выводов моделей AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343

Таблица 1.4. Описание выводов моделей AT90S/LS2323

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
XTAL1	2	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	3	O	Выход инвертора генератора
RESET	1	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт В. 3-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PB0 (MOSI)	5	I/O	B0 (Вход данных при последовательном программировании (SPI))
PB1 (MISO/INT0)	6	I/O	B1 (Выход данных при последовательном программировании (SPI); вход внешнего прерывания)
PB2 (SCK/T0)	7	I/O	B2 (Вход тактового сигнала при последовательном программировании (SPI); вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
GND	4	P	Общий вывод
V _{CC}	8	P	Вывод источника питания

Таблица 1.5. Описание выводов моделей AT90S/LS2343

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
RESET	1	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт В. 5-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами			
PB0 (MOSI)	5	I/O	B0 (Вход данных при последовательном программировании (SPI))
PB1 (MISO/INT0)	6	I/O	B1 (Выход данных при последовательном программировании (SPI); вход внешнего прерывания)
PB2 (SCK/T0)	7	I/O	B2 (Вход тактового сигнала при последовательном программировании (SPI); вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PB3 (CLOCK)	2	I/O	B3 (Вход внешнего тактового сигнала)
PB4	3	I/O	B4 (Вход тактового сигнала при последовательном программировании (SPI); вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
GND	4	P	Общий вывод
V _{CC}	8	P	Вывод источника питания

1. Знакомство с семейством Classic

AT90S2333/AT90LS2333 AT90S4433/AT90LS4433

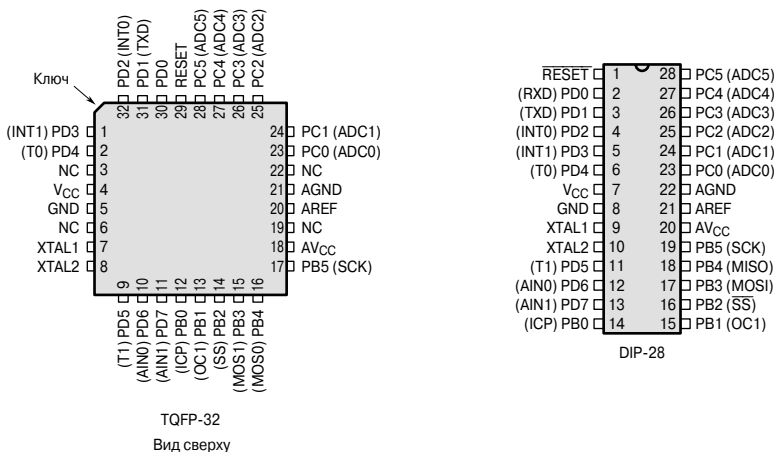


Рис. 1.5. Расположение выводов моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Таблица 1.6. Описание выводов моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Обозначение	Номер вывода		Тип вывода	Описание
	DIP	TQFP		
XTAL1	9	7	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	10	8	O	Выход инвертора генератора
RESET	1	29	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт В. 6-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами				
PB0 (ICP)	14	12	I/O	B0 (Вход захвата таймера/счетчика T1 (режим захвата))
PB1 (OC1)	15	13	I/O	B1 (Выход таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ))
PB2 (\overline{SS})	16	14	I/O	B2 (Выбор Slave-устройства на шине SPI)
PB3 (MOSI)	17	15	I/O	B3 (Выход (Master) или вход (Slave) данных модуля SPI)
PB4 (MISO)	18	16	I/O	B4 (Вход (Master) или выход (Slave) данных модуля SPI)
PB5 (SCK)	19	17	I/O	B5 (Выход (Master) или вход (Slave) тактового сигнала модуля SPI)

1. Знакомство с семейством Classic

Таблица 1.6 (окончание)

Обозначение	Номер вывода		Тип вывода	Описание
	DIP	TQFP		
Порт С. 6-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами				
PC0 (ADC0)	23	23	I/O	C0 (Вход 0 АЦП; отключаемый входной буфер)
PC1 (ADC1)	24	24	I/O	C1 (Вход 1 АЦП; отключаемый входной буфер)
PC2 (ADC2)	25	25	I/O	C2 (Вход 2 АЦП; отключаемый входной буфер)
PC3 (ADC3)	26	26	I/O	C3 (Вход 3 АЦП; отключаемый входной буфер)
PC4 (ADC4)	27	27	I/O	C4 (Вход 4 АЦП; отключаемый входной буфер)
PC5 (ADC5)	28	28	I/O	C5 (Вход 5 АЦП; отключаемый входной буфер)
Порт D. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами				
PD0 (RXD)	2	30	I/O	D0 (Вход UART)
PD1 (TXD)	3	31	I/O	D1 (Выход UART)
PD2 (INT0)	4	32	I/O	D2 (Вход 0 внешнего прерывания)
PD3 (INT1)	5	1	I/O	D3 (Вход 1 внешнего прерывания)
PD4 (T0)	6	2	I/O	D4 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PD5 (T1)	11	9	I/O	D5 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T1)
PD6 (AIN0)	12	10	I/O	D6 (Положительный вход компаратора; отключаемый входной буфер)
PD7 (AIN1)	13	11	I/O	D7 (Отрицательный вход компаратора; отключаемый входной буфер)
AREF	21	20	P	Вход опорного напряжения для АЦП
AGND	22	21	P	Общий вывод (аналоговый)
AV _{CC}	20	18	P	Вывод источника питания АЦП
GND	8	5	P	Общий вывод
V _{CC}	7	4	P	Вывод источника питания

1. Знакомство с семейством Classic

AT90S44334/AT90LS4434 AT90S8535/AT90LS8535

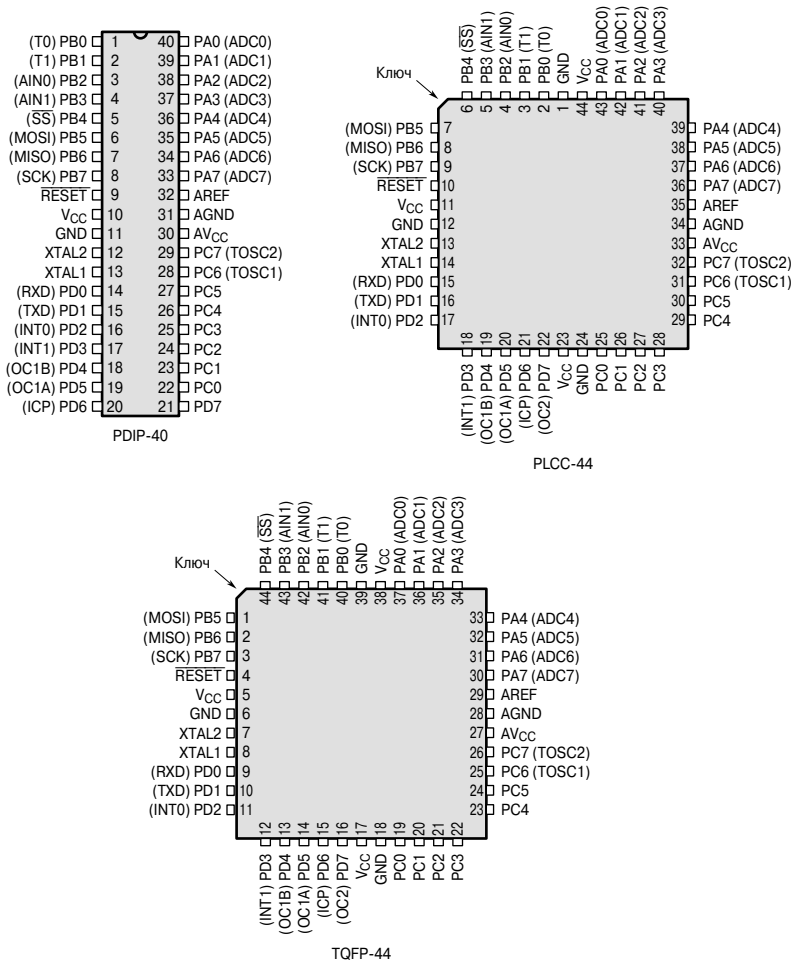


Рис. 1.6. Расположение выводов моделей AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535

1. Знакомство с семейством Classic

Таблица 1.7. Описание выводов моделей AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535

Обозначение	Номер вывода			Тип вывода	Описание
	DIP	PLCC	TQFP		
XTAL1	13	14	8	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	12	13	7	O	Выход инвертора генератора
RESET	1	10	4	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт А. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PA0 (ADC0)	40	43	37	I/O	A0 (Вход 0 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA1 (ADC1)	39	42	36	I/O	A1 (Вход 1 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA2 (ADC2)	38	41	35	I/O	A2 (Вход 2 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA3 (ADC3)	37	40	34	I/O	A3 (Вход 3 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA4 (ADC4)	36	39	33	I/O	A4 (Вход 4 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA5 (ADC5)	35	38	32	I/O	A5 (Вход 5 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA6 (ADC6)	34	37	31	I/O	A6 (Вход 6 АЦП; отключаемый входной буфер)
PA7 (ADC7)	33	36	30	I/O	A7 (Вход 7 АЦП; отключаемый входной буфер)
Порт В. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PB0 (T0)	1	2	40	I/O	B0 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PB1 (T1)	2	3	41	I/O	B1 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T1)
PB2 (AIN0)	3	4	42	I/O	B2 (Положительный вход компаратора; отключаемый входной буфер)
PB3 (AIN1)	4	5	43	I/O	B3 (Отрицательный вход компаратора; отключаемый входной буфер)
PB4 (\overline{SS})	5	6	44	I/O	B4 (Выбор Slave-устройства на шине SPI)
PB5 (MOSI)	6	7	1	I/O	B5 (Выход (Master) или вход (Slave) данных модуля SPI)
PB6 (MISO)	7	8	2	I/O	B6 (Вход (Master) или выход (Slave) данных модуля SPI)
PB7 (SCK)	8	9	3	I/O	B7 (Выход (Master) или вход (Slave) тактового сигнала модуля SPI)
Порт С. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PC0	22	25	19	I/O	C0
PC1	23	26	20	I/O	C1
PC2	24	27	21	I/O	C2
PC3	25	28	22	I/O	C3
PC4	26	29	23	I/O	C4
PC5	27	30	24	I/O	C5
PC6 (TOSC1)	28	31	25	I/O	C6 (Вход для подключения резонатора к таймеру/счетчику T2)
PC7 (TOSC2)	29	32	26	I/O	C7 (Выход для подключения резонатора к таймеру/счетчику T2)

1. Знакомство с семейством Classic

Таблица 1.7 (окончание)

Обозначение	Номер вывода			Тип вывода	Описание
	DIP	PLCC	TQFP		
Порт D. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PD0 (RXD)	14	15	9	I/O	D0 (Вход UART)
PD1 (TXD)	15	16	10	I/O	D1 (Выход UART)
PD2 (INT0)	16	17	11	I/O	D2 (Вход внешнего прерывания)
PD3 (INT1)	17	18	12	I/O	D3 (Вход внешнего прерывания)
PD4 (OC1B)	18	19	13	I/O	D4 (Выход В таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ))
PD5 (OC1A)	19	20	14	I/O	D5 (Выход А таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ))
PD6 (ICP)	20	21	15	I/O	D6 (Вход захвата таймера/счетчика T1 (режим захвата))
PD7 (OC2)	21	22	16	I/O	D7 (Выход таймера/счетчика T2 (режимы сравнения, ШИМ))
AREF	32	35	29	P	Вход опорного напряжения для АЦП
AGND	31	34	28	P	Общий вывод (аналоговый)
AV _{CC}	30	33	27	P	Вывод источника питания АЦП
GND	11	1, 12, 24	6, 18, 39	P	Общий вывод
V _{CC}	10	11, 23, 44	5, 17, 38	P	Вывод источника питания

Таблица 1.8. Описание выводов моделей AT90S4414 и AT90S8515

Обозначение	Номер вывода			Тип вывода	Описание
	DIP	PLCC	TQFP		
XTAL1	19	21	15	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	18	20	14	O	Выход инвертора генератора
RESET	9	10	4	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт A. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PA0 (AD0)	39	43	37	I/O	A0 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA1 (AD1)	38	42	36	I/O	A1 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA2 (AD2)	37	41	35	I/O	A2 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA3 (AD3)	36	40	34	I/O	A3 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA4 (AD4)	35	39	33	I/O	A4 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA5 (AD5)	34	38	32	I/O	A5 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA6 (AD6)	33	37	31	I/O	A6 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)
PA7 (AD7)	32	36	30	I/O	A7 (Мультиплексная ША/ШД для внешнего ОЗУ)

1. Знакомство с семейством Classic

AT90S4414/AT90S8515

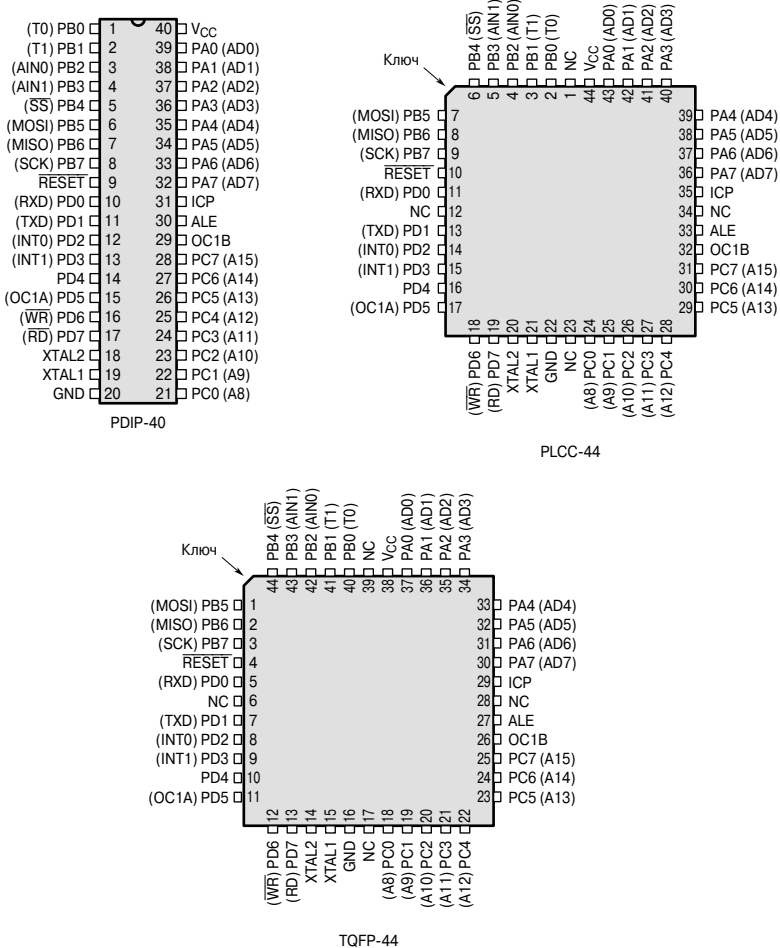


Рис. 1.7. Расположение выводов моделей AT90S4414 и AT90S8515

1. Знакомство с семейством Classic

Таблица 1.8 (окончание)

Обозначение	Номер вывода			Тип вывода	Описание
	DIP	PLCC	TQFP		
Порт В. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PB0 (T0)	1	2	40	I/O	V0 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T0)
PB1 (T1)	2	3	41	I/O	V1 (Вход внешнего тактового сигнала таймера/счетчика T1)
PB2 (AIN0)	3	4	42	I/O	V2 (Положительный вход компаратора)
PB3 (AIN1)	4	5	43	I/O	V3 (Отрицательный вывод компаратора)
PB4 (\overline{SS})	5	6	44	I/O	V4 (Выбор Slave-устройства на шине SPI)
PB5 (MOSI)	6	7	1	I/O	V5 (Выход (Master) или вход (Slave) данных модуля SPI)
PB6 (MISO)	7	8	2	I/O	V6 (Вход (Master) или выход (Slave) данных модуля SPI)
PB7 (SCK)	8	9	3	I/O	V7 (Выход (Master) или вход (Slave) тактового сигнала модуля SPI)
Порт С. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PC0 (A8)	21	24	18	I/O	C0 (ША для внешнего ОЗУ)
PC1 (A9)	22	25	19	I/O	C1 (ША для внешнего ОЗУ)
PC2 (A10)	23	26	20	I/O	C2 (ША для внешнего ОЗУ)
PC3 (A11)	24	27	21	I/O	C3 (ША для внешнего ОЗУ)
PC4 (A12)	25	28	22	I/O	C4 (ША для внешнего ОЗУ)
PC5 (A13)	26	29	23	I/O	C5 (ША для внешнего ОЗУ)
PC6 (A14)	27	30	24	I/O	C6 (ША для внешнего ОЗУ)
PC7 (A15)	28	31	25	I/O	C7 (ША для внешнего ОЗУ)
Порт D. 8-разрядный двунаправленный порт ввода/вывода с внутренними подтягивающими резисторами					
PD0 (RXD)	10	11	5	I/O	D0 (Вход UART)
PD1 (TXD)	11	13	7	I/O	D1 (Выход UART)
PD2 (INT0)	12	14	8	I/O	D2 (Вход 0 внешнего прерывания)
PD3 (INT1)	13	15	9	I/O	D3 (Вход 1 внешнего прерывания)
PD4	14	16	10	I/O	D4
PD5 (OC1A)	15	17	11	I/O	D5 (Выход А таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ))
PD6 (\overline{WR})	16	18	12	I/O	D6 (Строб записи во внешнее ОЗУ)
PD7 (\overline{RD})	17	19	13	I/O	D7 (Строб чтения во внешнее ОЗУ)
OC1B	32	32	26	O	Выход В таймера/счетчика T1 (режимы сравнения, ШИМ)
ICP	31	35	29	I	Вход захвата таймера/счетчика T1 (режим захвата)
ALE	30	33	27	O	Строб адреса внешнего ОЗУ
GND	20	22	16	P	Общий вывод
V _{CC}	40	44	38	P	Вывод источника питания
NC	—	1, 12, 23, 34	6, 17, 28, 39	—	Не используются

1. Знакомство с семейством Classic

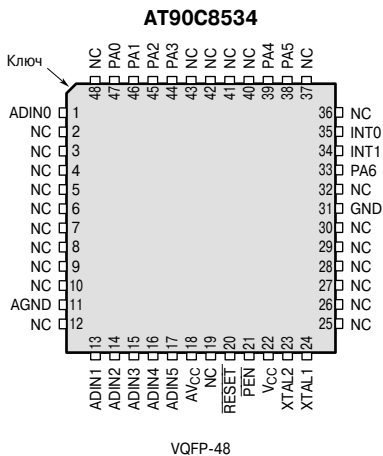


Рис. 1.8. Расположение выводов модели AT90C8534

Таблица 1.9. Описание выводов модели AT90C8534

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
XTAL1	24	I	Вход инвертора генератора и вход внешнего тактового сигнала
XTAL2	23	O	Выход инвертора генератора
RESET	20	I	Вход сброса. При удержании на входе НИЗКОГО уровня в течение 50 нс выполняется сброс устройства
Порт А. 7-разрядный однонаправленный порт вывода			
PA0	47	O	A0
PA1	46	O	A1
PA2	45	O	A2
PA3	44	O	A3
PA4	39	O	A4
PA5	38	O	A5
PA6	33	O	A6
ADIN0	1	I	Вход 0 АЦП
ADIN1	13	I	Вход 1 АЦП
ADIN2	14	I	Вход 2 АЦП
ADIN3	15	I	Вход 3 АЦП
ADIN4	16	I	Вход 4 АЦП
ADIN5	17	I	Вход 5 АЦП

1. Знакомство с семейством Classic

Таблица 1.9 (окончание)

Обозначение	Номер вывода	Тип вывода	Описание
INT0	35	I	Вход 0 внешнего прерывания
INT1	34	I	Вход 1 внешнего прерывания
\overline{PEN}	21	I	Вход разрешения программирования
AGND	11	P	Общий вывод (аналоговый)
AV_{CC}	18	P	Вывод источника питания АЦП
GND	31	P	Общий вывод
V_{CC}	22	P	Вывод источника питания
NC	2...10, 12, 19, 25...30, 31, 36, 37, 40...43, 48	—	Не используются

Глава 2. **Архитектура микроконтроллеров семейства CLASSIC**

2.1. Общие сведения

Микроконтроллеры AVR семейства Classic являются 8-разрядными микроконтроллерами с RISC-архитектурой. Они имеют электрически стираемую память программ (FLASH) и данных (EEPROM), а также разнообразные периферийные устройства. Состав этих устройств меняется от модели к модели, более того, одно и то же устройство в разных моделях использует различные ресурсы микроконтроллера (в частности, различные выводы). Разумеется, существует ряд периферийных устройств, присутствующих во всех микроконтроллерах семейства: сторожевой таймер, 8-разрядный таймер/счетчик реального времени (таймер T0) и, естественно, порты ввода/вывода.

Структурная схема микроконтроллера AT90S1200 приведена на **Рис. 2.1**. Его отличительные особенности:

- 2 порта ввода/вывода: В (8-разрядный) и D (7-разрядный);
- 3-уровневый аппаратный стек;
- встроенный тактовый RC-генератор;
- аналоговый компаратор;
- возможность подключения внешнего кварцевого резонатора.

Структурная схема микроконтроллера AT90S2313 приведена на **Рис. 2.2**. Его отличительные особенности:

- 2 порта ввода/вывода: В (8-разрядный) и D (7-разрядный);
- встроенный тактовый кварцевый генератор;
- 16-разрядный таймер/счетчик (таймер T1);
- аналоговый компаратор;
- универсальный асинхронный приемопередатчик — UART.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

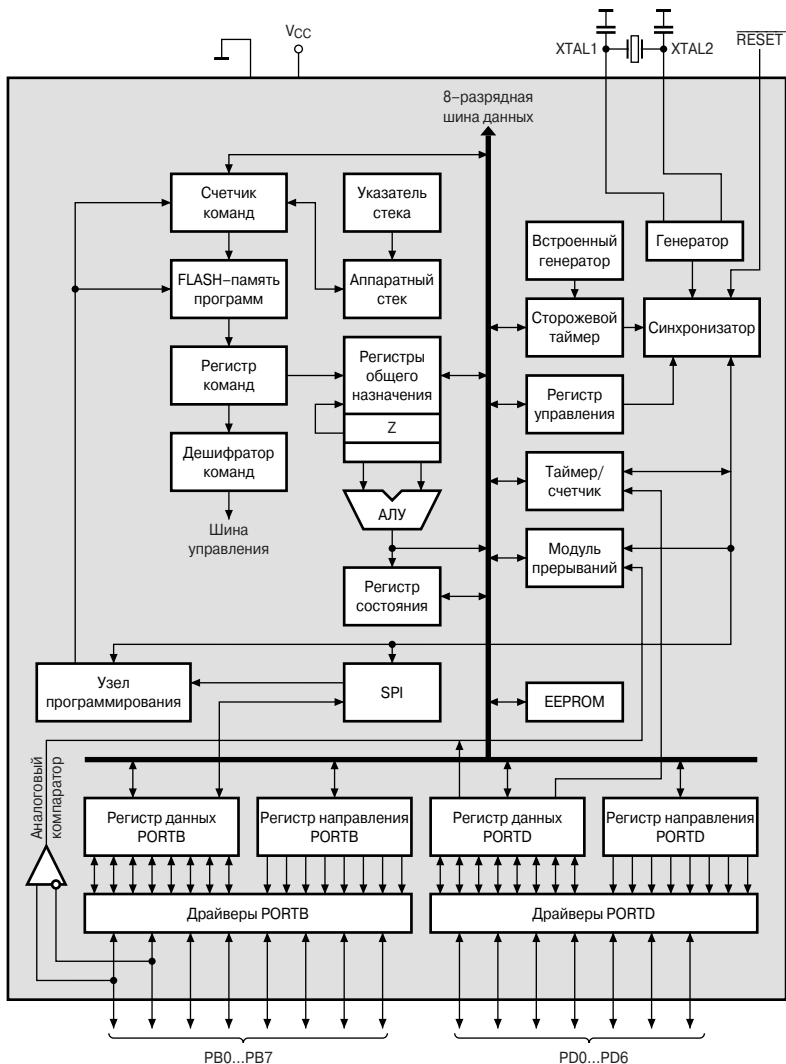


Рис. 2.1. Структурная схема микроконтроллера AT90S1200

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

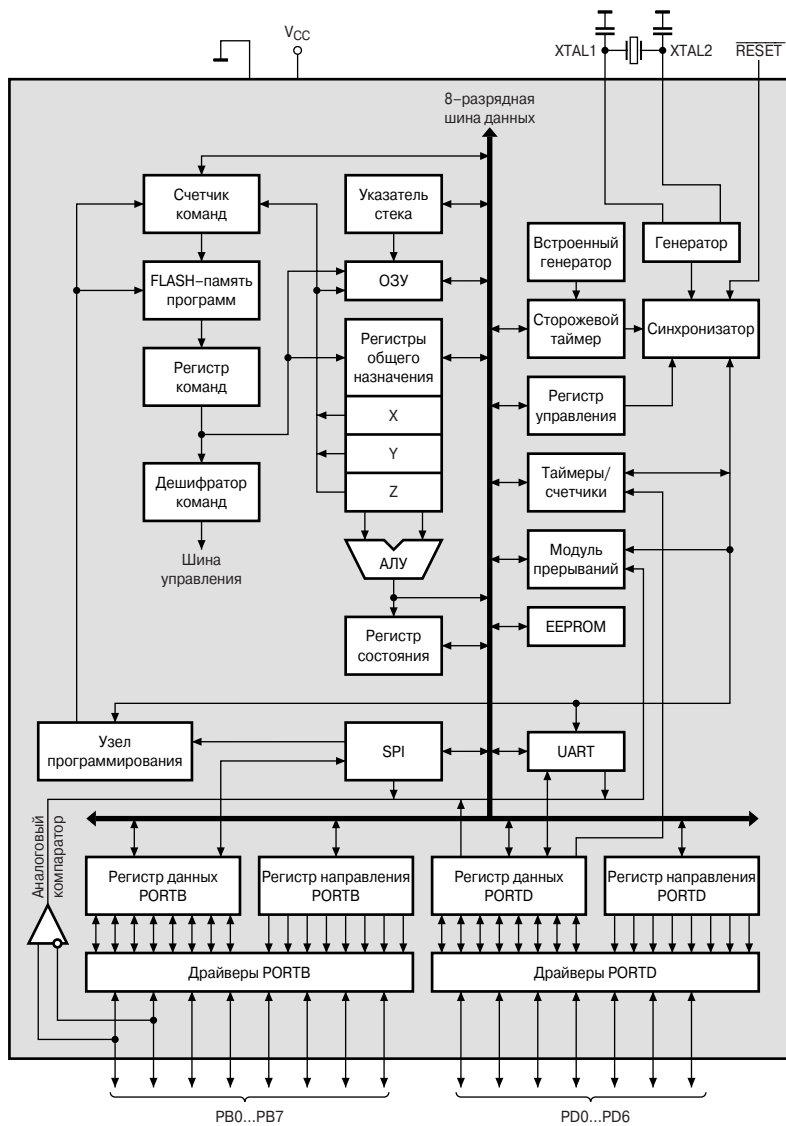


Рис. 2.2. Структурная схема микроконтроллера AT90S2313

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Структурная схема микроконтроллеров AT90S2323/AT90LS2323, AT90S2343/AT90LS2343 приведена на **Рис. 2.3**. Их отличительные особенности:

- 1 порт ввода/вывода: 3-разрядный для AT90S/LS2323 и 5-разрядный для AT90S/LS2343;
- встроенный тактовый кварцевый генератор (AT90S/LS2323);
- встроенный тактовый RC-генератор (AT90S/LS2343).

Структурная схема микроконтроллеров AT90S2333/AT90LS2333, AT90S4433/AT90LS4433 приведена на **Рис. 2.4**. Их отличительные особенности:

- 3 порта ввода/вывода: порт В (6-разрядный), порт С (6-разрядный) и порт D (8-разрядный);
- встроенный тактовый кварцевый генератор;
- 16-разрядный таймер/счетчик (таймер T1);
- аналоговый компаратор;
- 6-канальный АЦП;
- SPI-интерфейс;
- UART.

Структурная схема микроконтроллеров AT90S4434/AT90LS4434, AT90S8535/AT90LS8535 приведена на **Рис. 2.5**. Их отличительные особенности:

- 4 порта ввода/вывода: порт А (8-разрядный), порт В (8-разрядный), порт С (8-разрядный) и порт D (8-разрядный);
- встроенный тактовый кварцевый генератор;
- 16-разрядный таймер/счетчик (таймер T1);
- 8-разрядный таймер/счетчик реального времени (таймер T2)
- аналоговый компаратор;
- 8-канальный АЦП;
- SPI-интерфейс;
- UART.

Структурная схема микроконтроллеров AT90S4414 и AT90S8515 приведена на **Рис. 2.6**. Их отличительные особенности:

- 4 порта ввода/вывода: порт А (8-разрядный), порт В (8-разрядный), порт С (8-разрядный) и порт D (8-разрядный);
- встроенный тактовый кварцевый генератор;
- 16-разрядный таймер/счетчик (таймер T1);
- аналоговый компаратор;
- SPI-интерфейс;
- UART.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

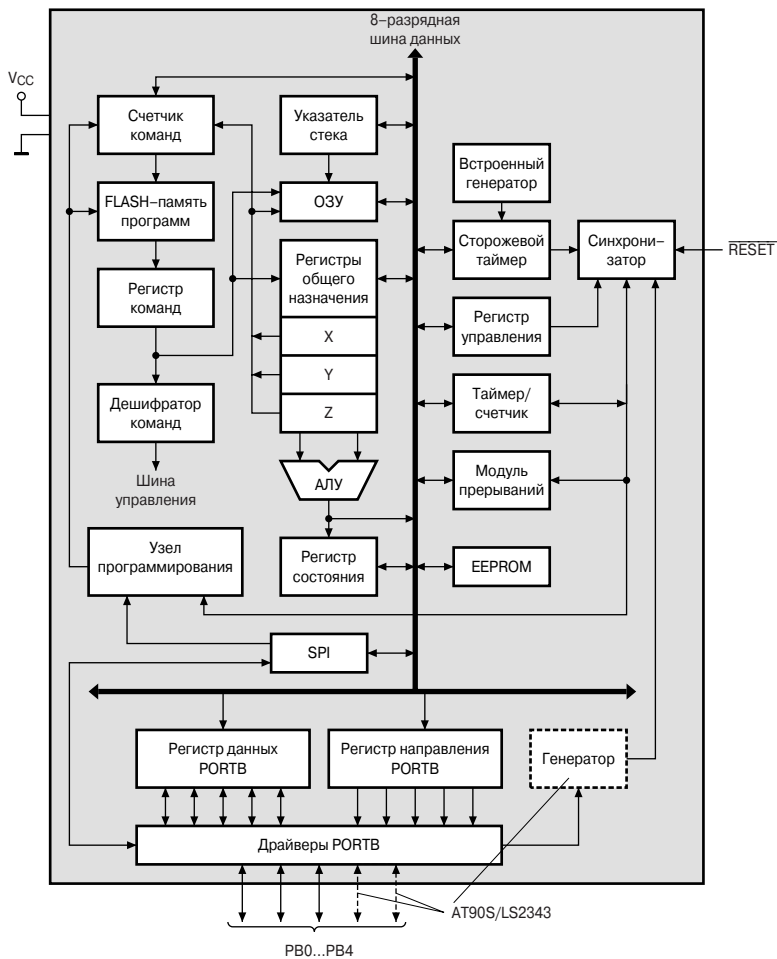


Рис. 2.3. Структурная схема микроконтроллеров AT90S2323/AT90LS2323, AT90S2343/AT90LS2343

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

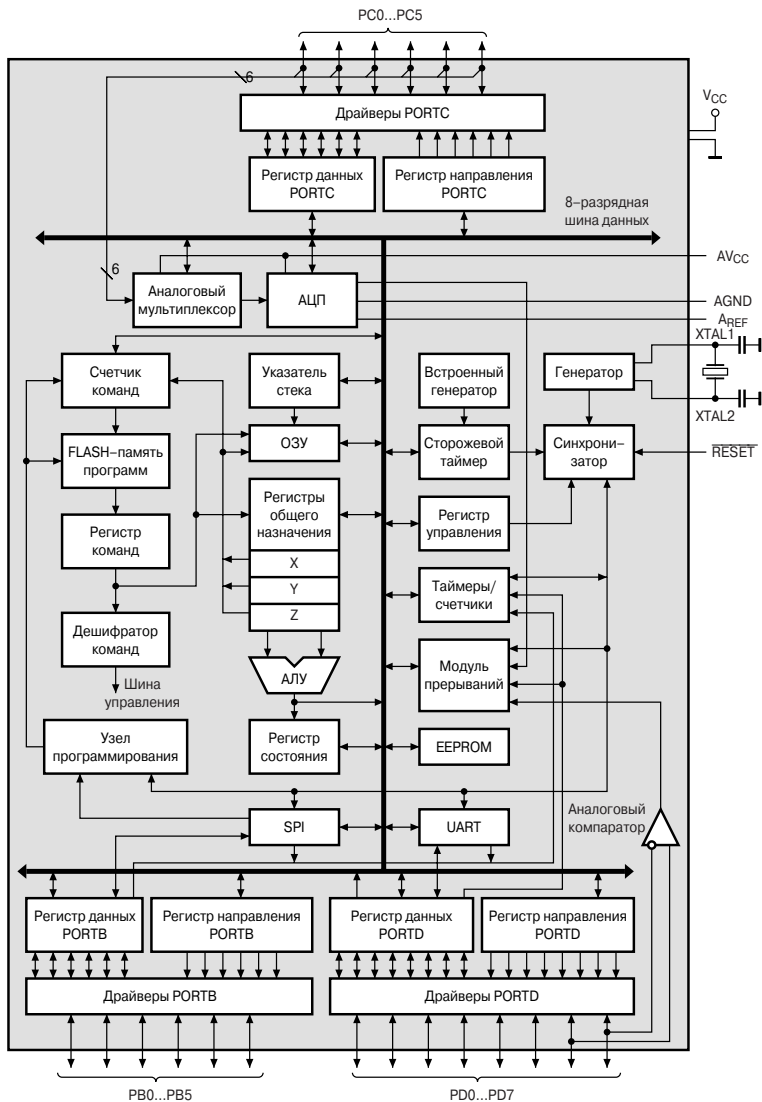


Рис. 2.4. Структурная схема микроконтроллеров AT90S2333/AT90LS2333, AT90S4433/AT90LS4433

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

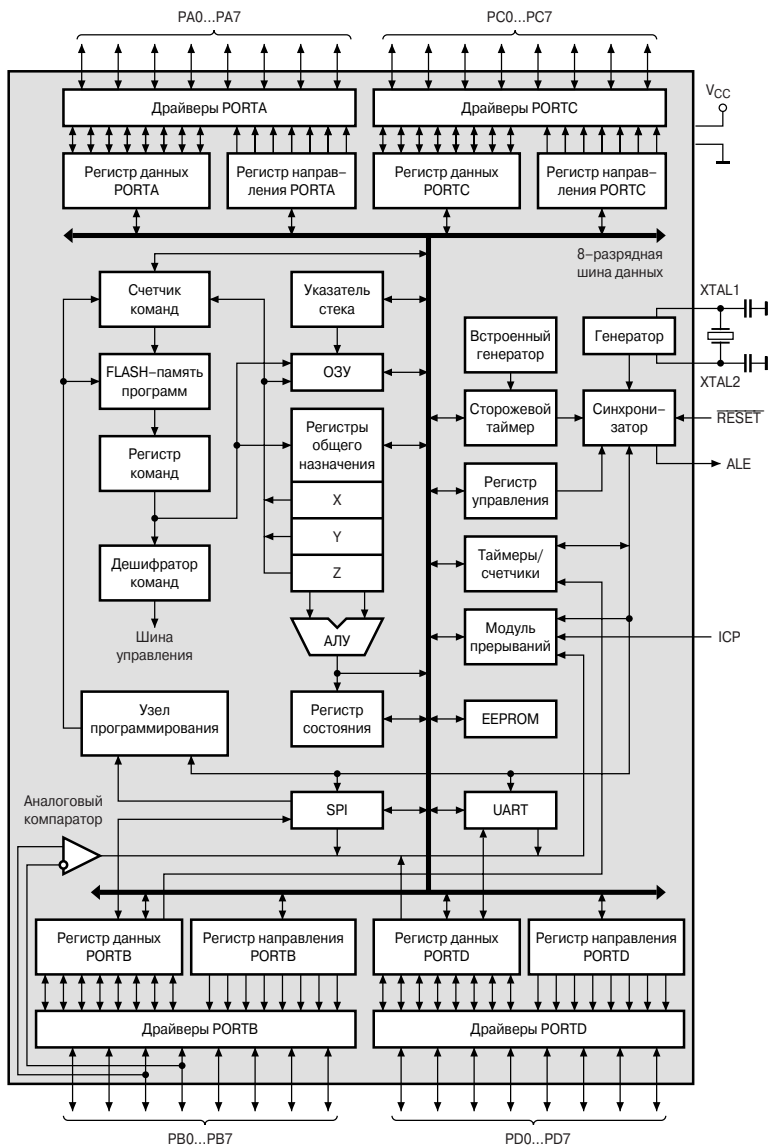


Рис. 2.6. Структурная схема микроконтроллеров AT90S4414 и AT90S8515

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Структурная схема микроконтроллера AT90C8534 приведена на **Рис. 2.7**. В отличие от других микроконтроллеров семейства в AT90C8534 имеются один цифровой выходной порт и один аналоговый входной порт. Благодаря такой структуре данный микроконтроллер удобно использовать в интеллектуальных зарядных устройствах. Его отличительные особенности:

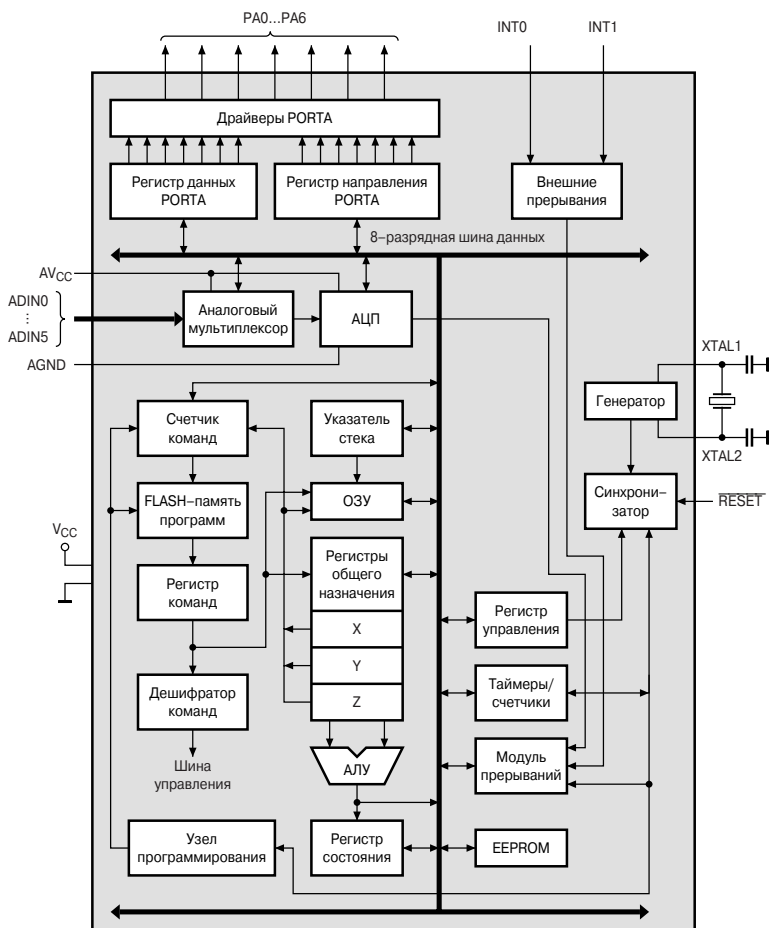


Рис. 2.7. Структурная схема микроконтроллера AT90C8534

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

- 1 порт вывода: порт А (7-разрядный);
- 2 входа для внешних прерываний;
- встроенный тактовый кварцевый генератор;
- 16-разрядный таймер/счетчик (таймер Т1);
- 6-канальный АЦП.

2.2. Организация памяти

Организация памяти микроконтроллеров AVR семейства Classic выполнена по Гарвардской архитектуре, в которой разделены не только адресные пространства памяти программ и памяти данных, но также и шины доступа к ним. Причем память данных состоит из трех областей: регистровая память, статическое ОЗУ и память на основе EEPROM. В связи с тем, что регистровая память находится в адресном пространстве ОЗУ, об этих двух областях памяти обычно говорят как об одной. Каждая из областей (ОЗУ и EEPROM) расположена в своем адресном пространстве.

Заметим, что модель AT90S1200 не имеет внутреннего ОЗУ (хотя регистровая память, естественно, присутствует). Также несколько особняком стоят микроконтроллеры AT90S4414 и AT90S8515, которые имеют возможность подключения внешнего ОЗУ.

Обобщенная карта памяти микроконтроллеров AVR семейства Classic приведена на **Рис. 2.8**.

Следует заметить, что:

- 1) поскольку микроконтроллеры AVR имеют 16-разрядную систему команд, объем памяти программ на рисунке указан не в байтах, а в 16-разрядных словах;
- 2) символ «\$» перед числом означает, что это число записано в шестнадцатеричной системе счисления.

2.2.1. Память программ

Память программ предназначена для хранения команд, управляющих функционированием микроконтроллера. В памяти программ хранятся также различные константы, не меняющиеся во время работы программы. Память программ в микроконтроллерах семейства Classic представляет собой электрически стираемое ППЗУ (FLASH-ПЗУ). Поскольку все команды занимают в памяти 16 бит (некоторые — 32 бита), память программ имеет 16-разрядную организацию. Соответственно, объем памяти составляет от 512 16-разрядных слов для модели AT90S1200 до 4096 слов для старших моделей.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

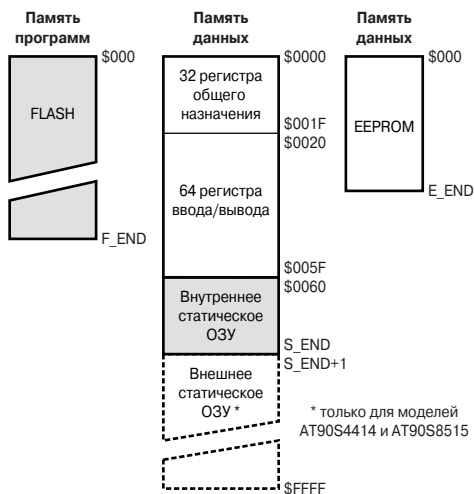


Рис. 2.8. Карта памяти микроконтроллеров AVR семейства Classic

Для адресации памяти программ используется счетчик команд (PC — Program Counter). Размер счетчика команд составляет от 9 до 12 разрядов в зависимости от объема адресуемой памяти.

По адресу \$000 памяти программ находится вектор сброса. После инициализации (сброса) микроконтроллера выполнение программы начинается с этого адреса (фирма «Atmel» рекомендует размещать по этому адресу команду относительного перехода к инициализационной части программы). Начиная с адреса \$001 располагается таблица векторов прерываний. Ее размер зависит от модели микроконтроллера и составляет от 2 (адреса \$001, \$002) до 16 (адреса \$001...\$010) векторов. При возникновении прерывания после сохранения в стеке текущего значения счетчика команд происходит выполнение команды, расположенной по адресу соответствующего вектора. Поэтому по этим адресам располагаются команды относительного перехода к подпрограммам обработки прерываний. Ниже приведен типичный листинг начала программы для модели AT90S2323:

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Address	Labels	Code	Comments
\$000		rjmp RESET	; Обработчик сброса
\$001		rjmp EXT_INT0	; Обработчик вн. ; прерывания
\$002		rjmp TIM_OVF0	; Обработчик прерывания от ; Таймера 0
\$003	MAIN:	ldi r16, low(RAMEND) out SPL, r16 <инструкция> xxx	; Начало основной программы

Если в программе прерывания не используются (запрещены), то основная программа может начинаться непосредственно с адреса \$001.

В заключение следует отметить, что FLASH-ПЗУ, используемое в микроконтроллерах AVR, рассчитано как минимум на 1000 циклов стирания/записи.

2.2.2. Память данных

Память данных микроконтроллеров семейства Classic разделена на три части: регистровая память, оперативная память (статическое ОЗУ) и энергонезависимое ЭСППЗУ (EEPROM).

Регистровая память включает в себя 32 регистра общего назначения (РОН), объединенных в регистровый файл и служебные регистры ввода/вывода (РВВ). Размер регистровой памяти фиксирован и для всех моделей составляет 96 байт, соответственно под РОН отводится 32 байта, а под РВВ — 64 байта.

В области регистров ввода/вывода расположены различные служебные регистры (регистр указателя стека, регистр состояния и т.п.), а также регистры управления периферийными устройствами, входящими в состав микроконтроллера. Общее количество РВВ зависит от конкретной модели микроконтроллера.

Для хранения переменных программ вместе с регистрами также может использоваться статическое ОЗУ объемом от 128 до 512 байт. Кроме того, микроконтроллеры AT90S4414 и AT90S8515 имеют возможность подключения внешнего статического ОЗУ объемом до 64 Кбайт.

Для хранения данных, которые могут изменяться в процессе настройки и функционирования готовой системы (калибровочные константы, се-

рийные номера, ключи и т.п.), может быть использована EEPROM-память. Ее объем составляет для различных моделей от 64 до 512 байт. Эта память расположена в отдельном адресном пространстве, а доступ к ней осуществляется с помощью определенных PBB.

2.2.2.1. Статическое ОЗУ

Прежде всего следует отметить, что в отличие от микроконтроллеров других производителей, в которых адресное пространство памяти разбивается на несколько банков, в микроконтроллерах AVR семейства Classic используется линейная организация памяти. Объем статического ОЗУ для различных моделей семейства составляет от 128 до 512 байт (см. **Табл. 1.1**).

В адресном пространстве ОЗУ также расположены все регистры микроконтроллеров, под них отведены младшие 96 адресов (см. **Рис. 2.9**). Остальные адреса отведены под 128/256/512...64К ячеек статического ОЗУ.

Использование внешнего ОЗУ

Микроконтроллеры AT90S4414 и AT90S8515 имеют возможность подключения внешнего статического ОЗУ объемом до 64 Кбайт. Для разрешения работы с внешним ОЗУ необходимо установить в «1» разряд SRE регистра MCUCR (см. п. 2.2.2.3). При этом микроконтроллер начинает сам управлять режимом работы порта A (вход/выход), т.е. содержимое регистра DDRA (регистр направления передачи данных порта A) игнорируется.

Для подключения внешнего ОЗУ используются следующие выводы микроконтроллера:

- порт A (RA0...RA7) — мультиплексированная шина адреса (младшие 8 разрядов)/шина данных;
- порт C (RC0...RC7) — шина адреса (старшие 8 разрядов);
- \overline{ALE} — сигнал stroба адреса;
- \overline{RD} (RC7) — сигнал stroба чтения;
- \overline{WR} (RC6) — сигнал stroба записи.

При обращении по адресу, который находится вне границы внутреннего ОЗУ, автоматически происходит обращение к внешнему ОЗУ (разрешается, если работа с внешним ОЗУ разрешена). После формирования на выводах порта A требуемого адреса вывод \overline{ALE} меняет свое состояние с лог. «1» на лог. «0» и остается в этом состоянии в течение всего цикла чтения /записи. При обращении к внутреннему ОЗУ выводы сигналов stroбов чтения (\overline{RD}) и записи (\overline{WR}) находятся в неактивном состоянии. При этом на выводе \overline{ALE} возможны короткие импульсы, не влияющие на работу схемы.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Регистровый файл		Адресное пространство памяти данных
R0	...	\$0000
R1		\$001
R2		\$002
...		...
R29		\$001D
R30		\$001E
R31		\$001F

Регистры ввода/вывода

\$00	...	\$0020
\$01		\$021
\$02		\$022
...		...
\$3D		\$005D
\$3E		\$005E
\$3F		\$005F

Внутреннее ОЗУ

\$0060
\$061
...
\$00DE/\$015E/\$025E
\$00DF/\$015F/\$025F

Внешнее ОЗУ

\$0160/\$0260
\$0161/\$0261
...
\$FFFE
\$FFFF

Рис. 2.9. Организация статического ОЗУ

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

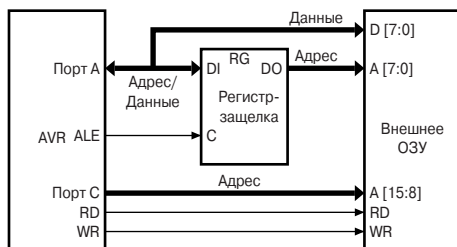


Рис. 2.10. Подключение внешнего ОЗУ к микроконтроллеру

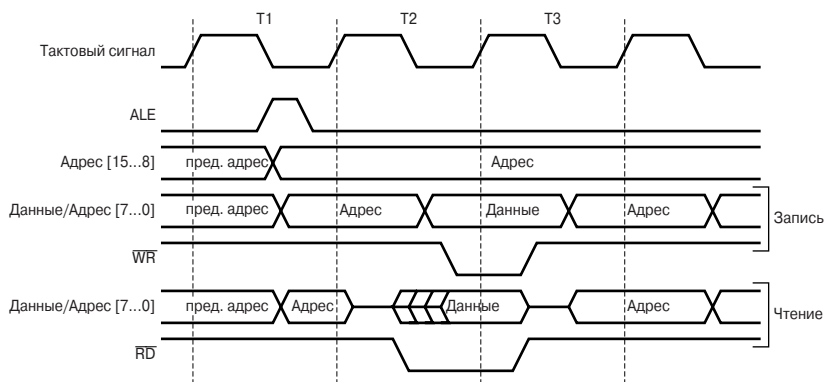
Как показано на **Рис. 2.10**, для подключения внешнего ОЗУ к микроконтроллеру дополнительно потребуется регистр-защелка. В качестве защелки можно использовать микросхему 74...373 (отечественные аналоги 1533ИР22, 1564ИР22, 1594ИР22 и др.) с потенциальным управлением или 74...374 (...ИР23) с динамическим управлением.

По умолчанию длительность каждого обращения к внешней памяти составляет 3 машинных цикла, как показано на **Рис. 2.11а**. При необходимости время обращения можно увеличить на 1 машинный цикл установкой в «1» бита SRW регистра MCUCR. Временная диаграмма для этого случая показана на **Рис. 2.11б**.

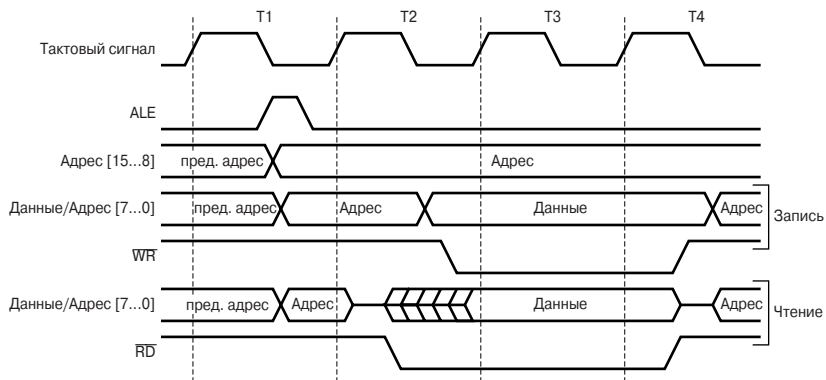
Необходимо помнить, что обращение к внешнему ОЗУ увеличивает время выполнения команды на 1 или 2 (в зависимости от режима обращения к внешнему ОЗУ) машинных цикла для каждого байта данных, обрабатываемого командой. Таким образом, время выполнения команд передачи данных (LD, ST, LDS, STS, PUSH и POP) увеличивается на 1 (2) цикла. Если стек расположен во внешнем ОЗУ, то время перехода к обработке прерываний, вызова и возврата из подпрограмм увеличивается на 2 (4) машинных цикла. Это связано с тем, что во время выполнения указанных операций происходит сохранение и восстановление 16-разрядного счетчика команд.

Полная временная диаграмма обращения к внешнему ОЗУ с указанием всех параметров сигналов приведена на **Рис. 2.12**. Значения этих параметров приведены в **Табл. 2.1**.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic



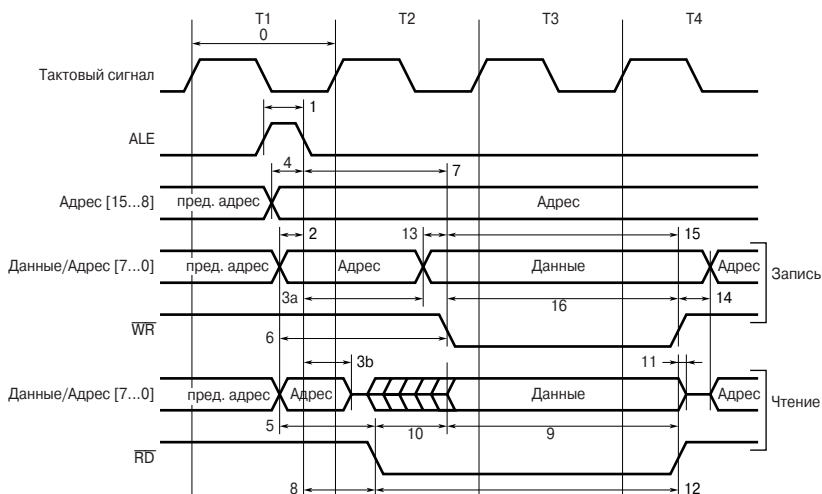
а)



б)

Рис. 2.11. Временная диаграмма обращения к внешнему ОЗУ:
а — без ожидания; б — с дополнительным циклом ожидания

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic



Примечание: Такт T3 присутствует только при использовании дополнительного цикла ожидания.

Рис. 2.12. Временная диаграмма обращения к внешнему ОЗУ

Таблица 2.1. Параметры сигналов при обращении к внешнему ОЗУ

Обозн.	Параметр	$V_{CC} = 4.0...6.0 \text{ В}$		$V_{CC} = 2.7...4.0 \text{ В}$		Ед. изм.
		min	max	min	max	
0	$1/t_{CLCL}$ Тактовая частота	0	8	0	4	МГц
1	t_{LHLL} Длительность сигнала ALE	$0.5t_{CLCL} - 30.0$		$0.5t_{CLCL} - 55.0$		нс
2	Задержка сигнала ALE относительно сигналов адреса A[7..0]	$0.5t_{CLCL} - 40.0$		$0.5t_{CLCL} - 65.0$		нс
3a	Задержка сигналов адреса A [7..0] относительно сигнала ALE (команды ST/STD/STS)	$0.5t_{CLCL} + 5.0$		$0.5t_{CLCL} + 5.0$		нс
3b	Задержка сигналов адреса A [7..0] относительно сигнала ALE (команды LT/LDD/LDS)	15.0		15.0		нс
4	Задержка сигнала ALE относительно сигналов адреса A[15..8]	$0.5t_{CLCL} - 40.0$		$0.5t_{CLCL} - 65.0$		нс
5	Задержка сигнала \overline{RD} относительно сигналов адреса	$1.0t_{CLCL} - 30.0$		$1.0t_{CLCL} - 50.0$		нс
6	Задержка сигнала \overline{WR} относительно сигналов адреса	$1.5t_{CLCL} - 30.0$		$1.5t_{CLCL} - 50.0$		нс

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.1 (окончание)

№	Обозн.	Параметр	$V_{CC} = 4.0...6.0 \text{ В}$		$V_{CC} = 2.7...4.0 \text{ В}$		Ед. изм.
			min	max	min	max	
7	t_{LLWL}	Задержка сигнала \overline{WR} относительно сигнала ALE	$1.0t_{CLCL} - 20.0$	$1.0t_{CLCL} + 20.0$	$1.0t_{CLCL} - 20.0$	$1.0t_{CLCL} + 20.0$	нс
8	t_{LLRL}	Задержка сигнала \overline{RD} относительно сигнала ALE	$0.5t_{CLCL} - 20.0$	$0.5t_{CLCL} + 20.0$	$0.5t_{CLCL} - 20.0$	$0.5t_{CLCL} + 20.0$	нс
9	t_{DVRH}	Задержка сигнала \overline{RD} относительно момента установления сигнала данных	60.0		95.0		нс
10	t_{RLDV}	Время установления сигналов данных относительно сигнала \overline{RD}		$1.0t_{CLCL} - 55.0$		$1.0t_{CLCL} - 80.0$	нс
				$2.0t_{CLCL} - 55.0$		$2.0t_{CLCL} - 80.0$	
11	t_{RHDX}	Время сохранения сигналов данных относительно сигнала \overline{RD}	0.0		0.0		нс
12	t_{RLRH}	Длительность сигнала \overline{RD}	$1.0t_{CLCL} - 20.0$		$1.0t_{CLCL} - 20.0$		нс
			$2.0t_{CLCL} - 20.0$		$2.0t_{CLCL} - 20.0$		
13	t_{DVLW}	Задержка сигнала \overline{WR} относительно момента установления сигнала данных	$0.5t_{CLCL} - 35.0$		$0.5t_{CLCL} - 55.0$		нс
14	t_{WHDX}	Время сохранения сигналов данных относительно сигнала \overline{WR}	0.0		0.0		нс
15	t_{DVWH}	Задержка сигнала \overline{WR} относительно момента установления сигнала данных	$1.0t_{CLCL} - 30.0$		$1.0t_{CLCL} - 40.0$		нс
			$2.0t_{CLCL} - 30.0$		$2.0t_{CLCL} - 40.0$		
16	t_{WLWH}	Длительность сигнала \overline{WR}	$0.5t_{CLCL} - 20.0$		$0.5t_{CLCL} - 20.0$		нс
			$1.5t_{CLCL} - 20.0$		$1.5t_{CLCL} - 20.0$		

Примечание:

Для параметров, имеющих в таблице две строки, в первой указано значение параметра при обращении к ОЗУ без использования цикла ожидания, во второй — при использовании цикла ожидания.

2.2.2.2. Регистры общего назначения

Все регистры общего назначения объединены в файл, структура которого показана на **Рис. 2.13**. Как уже было сказано, в микроконтроллерах AVR все 32 РОН непосредственно доступны АЛУ в отличие от микроконтроллеров других фирм, в которых имеется только один такой регистр — рабочий регистр W (аккумулятор). Благодаря этому любой РОН может использоваться во всех командах и как операнд-источник и как операнд-приемник. Исключения составляют лишь пять арифметических и логических команд, вы-

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

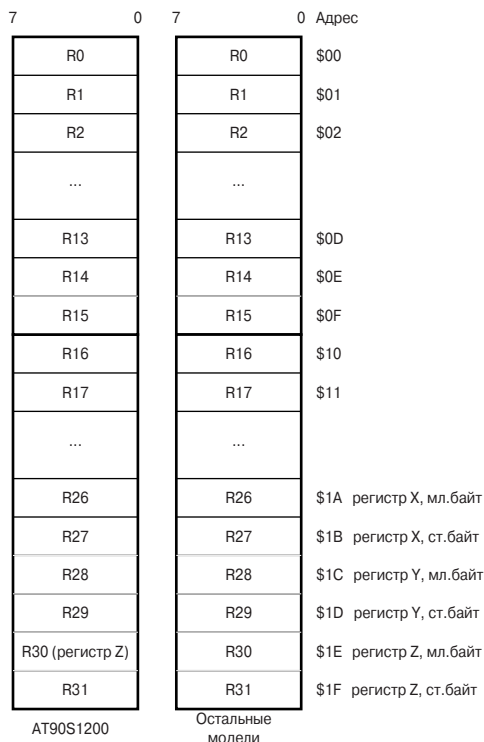


Рис. 2.13. Структура файла регистров общего назначения

полняющих действия между константой и регистром (*SBCI*, *SUBI*, *CPI*, *ANDI*, *ORI*), а также команда загрузки константы в регистр (*LDI*). Эти команды могут обращаться только ко второй половине регистров (*R16...R31*).

Ряд регистров общего назначения используется в качестве указателей при косвенной адресации памяти данных. В модели *AT90S1200* таким регистром является регистр *R30* (регистр *Z*). Поскольку объем адресуемой памяти данных этой модели составляет всего 96 байт, для хранения адреса достаточно одного 8-разрядного регистра. Во всех других моделях для косвенной адресации используются три 16-разрядных регистра (регистры *X*, *Y* и *Z*), каждый из которых получается объединением двух *РОН* (Рис. 2.14). Более подробно использование этих регистров будет описано в п. 3.2.2.4.

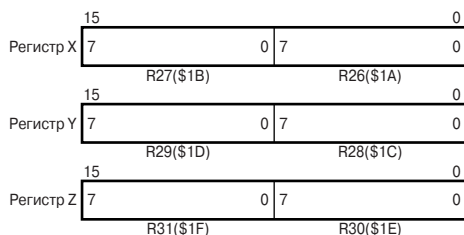


Рис. 2.14. Регистры-указатели X, Y и Z

Как показано на **Рис. 2.13**, каждый регистр файла имеет свой собственный адрес в пространстве памяти данных (кроме AT90S1200). Поэтому к ним можно обращаться как к памяти, несмотря на то, что физически эти регистры не являются ячейками ОЗУ.

2.2.2.3. Регистры ввода/вывода

Регистры ввода/вывода располагаются в так называемом пространстве ввода/вывода размером 64 байта. Все РВВ можно разделить на две группы: служебные регистры микроконтроллера и регистры, относящиеся к периферийным устройствам (в т.ч. порты ввода/вывода). Размер каждого регистра — 8 разрядов.

Распределение адресов пространства ввода/вывода зависит от конкретной модели микроконтроллера, т.к. разные модели имеют различный состав периферийных устройств и, соответственно, разное количество регистров. Размещение РВВ в адресном пространстве ввода/вывода для всех моделей семейства приведено в **Табл. 2.2...2.5**. В этой главе будут рассмотрены только некоторые служебные регистры, общие для всех микроконтроллеров семейства. Остальные регистры ввода/вывода будут подробно рассмотрены в соответствующих разделах книги.

Общее замечание к таблицам: если адрес в таблице не указан, это означает, что для данной модели он зарезервирован, и запись по этому адресу запрещена (крайне не рекомендуется).

К любому регистру ввода/вывода можно обратиться с помощью команд **IN** и **OUT**, выполняющих пересылку данных между одним из 32 РОН и пространством ввода/вывода. Кроме того, имеются 4 команды поразрядного доступа, использующие в качестве операндов регистры ввода/вывода: команды установки/сброса отдельного разряда (**SBI** и **CBI**) и команды

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.2. ПВВ моделей AT90S1200, AT90S2313, AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343

Название	Функция	Адрес		
		AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
ACSR	Регистр управления и состояния аналогового компаратора	\$08	\$08 (\$28)	—
DDRB	Регистр направления данных порта В	\$17	\$17 (\$37)	\$17 (\$37)
DDRD	Регистр направления данных порта D	\$11	\$11 (\$31)	—
EEAR	Регистр адреса ЕEPROM	\$1E	\$1E (\$3E)	\$1E (\$3E)
EECR	Регистр управления ЕEPROM	\$1C	\$1C (\$3C)	\$1C (\$3C)
EEDR	Регистр данных ЕEPROM	\$1D	\$1D (\$3D)	\$1D (\$3D)
GIFR	Общий регистр флагов прерываний	—	\$3A (\$5A)	\$3A (\$5A)
GIMSK	Общий регистр маски прерываний	\$3B	\$3B (\$5B)	\$3B (\$5B)
ICR1H	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (старший байт)	—	\$25 (\$45)	—
ICR1L	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (младший байт)	—	\$24 (\$44)	—
MCUCR	Общий регистр управления микроконтроллером	\$35	\$35 (\$55)	\$35 (\$55)
MCUSR	Регистр состояния микроконтроллера	—	—	\$34 (\$54)
OCR1AH	Регистр совпадения выхода 1 (старший байт)	—	\$2B (\$4B)	—
OCR1AL	Регистр совпадения выхода 1 (младший байт)	—	\$2A (\$4A)	—
PINB	Выводы порта В	\$16	\$16 (\$36)	\$16 (\$36)
PIND	Выводы порта D	\$10	\$10 (\$30)	—
PORTB	Регистр данных порта В	\$18	\$18 (\$38)	\$18 (\$38)
PORTD	Регистр данных порта D	\$12	\$12 (\$32)	—
SPL	Указатель стека	—	\$3D (\$5D)	\$3D (\$5D)
SREG	Регистр состояния	\$3F	\$3F (\$5F)	\$3F (\$5F)
TCCR0	Регистр управления таймером/счетчиком 0	\$33	\$33 (\$53)	\$33 (\$53)
TCCR1A	Регистр управления А таймером/счетчиком 1	—	\$2F (\$4F)	—
TCCR1B	Регистр управления В таймером/счетчиком 1	—	\$2E (\$4E)	—
TCNT0	Счетный регистр таймера/счетчика 0 (8-разрядный)	\$32	\$32 (\$52)	\$32 (\$52)
TCNT1H	Счетный регистр таймера/счетчика 1	—	\$2D (\$4D)	—
TCNT1L	Счетный регистр таймера/счетчика 1 (младший байт)	—	\$2C (\$4C)	—
TIFR	Регистр флагов прерываний от таймера/счетчика	\$38	\$38 (\$58)	\$38 (\$58)
TIMSK	Регистр маски прерываний от таймера/счетчика	\$39	\$39 (\$59)	\$39 (\$59)
UBRR	Регистр скорости передачи UART	—	\$09 (\$29)	—
UCR	Регистр управления UART	—	\$0A (\$2A)	—
UDR	Регистр данных UART	—	\$0C (\$2C)	—
USR	Регистр состояния UART	—	\$0B (\$2B)	—
WDTCSR	Регистр управления сторожевым таймером	\$21	\$21 (\$41)	—

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.3. ПВВ моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Название	Функция	Адрес
		AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
ACSR	Регистр управления и состояния аналогового компаратора	\$08 (\$28)
ADCH	Регистр данных АЦП (старший байт)	\$05 (\$25)
ADCL	Регистр данных АЦП (младший байт)	\$04 (\$24)
ADCSR	Регистр управления и состояния АЦП	\$06 (\$26)
ADMUX	Регистр управления мультиплексором АЦП	\$07 (\$27)
DDRB	Регистр направления данных порта В	\$17 (\$37)
DDRC	Регистр направления данных порта С	\$14 (\$37)
DDRD	Регистр направления данных порта D	\$11 (\$31)
EEAR	Регистр адреса EEPROM	\$1E (\$3E)
EECR	Регистр управления EEPROM	\$1C (\$3C)
EEDR	Регистр данных EEPROM	\$1D (\$3D)
GIFR	Общий регистр флагов прерываний	\$3A (\$5A)
GIMSK	Общий регистр маски прерываний	\$3B (\$5B)
ICR1H	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (старший байт)	\$27 (\$47)
ICR1L	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (младший байт)	\$26 (\$46)
MCUCR	Общий регистр управления микроконтроллером	\$35 (\$55)
OCR1H	Регистр совпадения выхода 1 (старший байт)	\$2B (\$4B)
OCR1L	Регистр совпадения выхода 1 (младший байт)	\$2A (\$4A)
PINB	Выводы порта В	\$16 (\$36)
PINC	Выводы порта С	\$13 (\$36)
PIND	Выводы порта D	\$10 (\$30)
PORTB	Регистр данных порта В	\$18 (\$38)
PORTC	Регистр данных порта С	\$15 (\$38)
PORTD	Регистр данных порта D	\$12 (\$32)
SP	Указатель стека	\$3D (\$5D)
SPCR	Регистр управления SPI	\$0D (\$2D)
SPDR	Регистр данных SPI	\$0F (\$2F)
SPSR	Регистр состояния SPI	\$0E (\$2E)
SREG	Регистр состояния	\$3F (\$5F)
TCCR0	Регистр управления таймером/счетчиком 0	\$33 (\$53)
TCCR1A	Регистр управления А таймером/счетчиком 1	\$2F (\$4F)
TCCR1B	Регистр управления В таймером/счетчиком 1	\$2E (\$4E)
TCNT0	Счетный регистр таймера/счетчика 0 (8-разрядный)	\$32 (\$52)
TCNT1H	Счетный регистр таймера/счетчика 1	\$2D (\$4D)
TCNT1L	Счетный регистр таймера/счетчика 1 (младший байт)	\$2C (\$4C)
TIFR	Регистр флагов прерываний от таймера/счетчика	\$38 (\$58)
TIMSK	Регистр маски прерываний от таймера/счетчика	\$39 (\$59)
UBRR	Регистр скорости передачи UART (младший байт)	\$09 (\$29)
UBRRHI	Регистр скорости передачи UART (старший байт)	\$03 (\$23)
UCR	Регистр управления UART	\$0A (\$2A)

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.3 (окончание)

Название	Функция	Адрес
		AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
UDR	Регистр данных UART	\$0C (\$2C)
USR	Регистр состояния UART	\$0B (\$2B)
WDTCR	Регистр управления сторожевым таймером	\$21 (\$41)

Таблица 2.4. ПВВ моделей AT90S/LS4434, AT90S/LS8535, AT90S4414 и AT90S8515

Название	Функция	Адрес	
		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515
ACSR	Регистр управления и состояния аналогового компаратора	\$08 (\$28)	\$08 (\$28)
ADCH	Регистр данных АЦП (старший байт)	\$05 (\$25)	—
ADCL	Регистр данных АЦП (младший байт)	\$04 (\$24)	—
ADCSR	Регистр управления и состояния АЦП	\$06 (\$26)	—
ADMUX	Регистр управления мультиплексором АЦП	\$07 (\$27)	—
ASSR	Регистр состояния асинхронного режима	\$22 (\$42)	—
DDRA	Регистр направления данных порта А	\$1A (\$3A)	\$1A (\$3A)
DDRB	Регистр направления данных порта В	\$17 (\$37)	\$17 (\$37)
DDRC	Регистр направления данных порта С	\$14 (\$37)	\$14 (\$37)
DDRD	Регистр направления данных порта D	\$11 (\$31)	\$11 (\$31)
EEARH	Регистр адреса ЕЕПРОМ (старший байт)	\$1F (\$3F)	\$1F (\$3F)
EEARL	Регистр адреса ЕЕПРОМ (младший байт)	\$1E (\$3E)	\$1E (\$3E)
EEDR	Регистр управления ЕЕПРОМ	\$1C (\$3C)	\$1C (\$3C)
EEDR	Регистр данных ЕЕПРОМ	\$1D (\$3D)	\$1D (\$3D)
GIFR	Общий регистр флагов прерываний	\$3A (\$5A)	\$3A (\$5A)
GIMSK	Общий регистр маски прерываний	\$3B (\$5B)	\$3B (\$5B)
ICR1H	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (старший байт)	\$27 (\$47)	\$25 (\$45)
ICR1L	Регистр захвата таймера/счетчика 1 (младший байт)	\$26 (\$46)	\$24 (\$44)
MCUCR	Общий регистр управления микроконтроллером	\$35 (\$55)	\$35 (\$55)
MCUSR	Регистр состояния микроконтроллера	\$34 (\$54)	—
OCR1AH	Регистр совпадения выхода А (старший байт)	\$2B (\$4B)	\$2B (\$4B)
OCR1AL	Регистр совпадения выхода А (младший байт)	\$2A (\$4A)	\$2A (\$4A)
OCR1BH	Регистр совпадения выхода В (старший байт)	\$29 (\$49)	\$29 (\$49)
OCR1BL	Регистр совпадения выхода В (младший байт)	\$28 (\$48)	\$28 (\$48)
OCR2	Регистр совпадения выхода таймера/счетчика 2	\$23 (\$43)	—
PINA	Выходы порта А	\$19 (\$39)	\$19 (\$39)
PINB	Выходы порта В	\$16 (\$36)	\$16 (\$36)
PINC	Выходы порта С	\$13 (\$36)	\$13 (\$36)
PIND	Выходы порта D	\$10 (\$30)	\$10 (\$30)
PORTA	Регистр данных порта А	\$1B (\$3B)	\$1B (\$3B)
PORTB	Регистр данных порта В	\$18 (\$38)	\$18 (\$38)
PORTC	Регистр данных порта С	\$15 (\$38)	\$15 (\$38)

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.4 (окончание)

Название	Функция	Адрес	
		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515
PORTD	Регистр данных порта D	\$12 (\$32)	\$12 (\$32)
SPCR	Регистр управления SPI	\$0D (\$2D)	\$0D (\$2D)
SPDR	Регистр данных SPI	\$0F (\$2F)	\$0F (\$2F)
SPH	Указатель стека (старший байт)	\$3E (\$5E)	\$3E (\$5E)
SPL	Указатель стека (младший байт)	\$3D (\$5D)	\$3D (\$5D)
SPSR	Регистр состояния SPI	\$0E (\$2E)	\$0E (\$2E)
SREG	Регистр состояния	\$3F (\$5F)	\$3F (\$5F)
TCCR0	Регистр управления таймером/счетчиком 0	\$33 (\$53)	\$33 (\$53)
TCCR1A	Регистр управления А таймером/счетчиком 1	\$2F (\$4F)	\$2F (\$4F)
TCCR1B	Регистр управления В таймером/счетчиком 1	\$2E (\$4E)	\$2E (\$4E)
TCCR2	Счетный регистр таймера/счетчика 2	\$25 (\$45)	—
TCNT0	Счетный регистр таймера/счетчика 0 (8-разрядный)	\$32 (\$52)	\$32 (\$52)
TCNT1H	Счетный регистр таймера/счетчика 1	\$2D (\$4D)	\$2D (\$4D)
TCNT1L	Счетный регистр таймера/счетчика 1 (младший байт)	\$2C (\$4C)	\$2C (\$4C)
TCNT2	Счетный регистр таймера/счетчика 2 (8-разрядный)	\$24 (\$44)	—
TIFR	Регистр флагов прерываний от таймера/счетчика	\$38 (\$58)	\$38 (\$58)
TIMSK	Регистр маски прерываний от таймера/счетчика	\$39 (\$59)	\$39 (\$59)
UBRR	Регистр скорости передачи UART	\$09 (\$29)	\$09 (\$29)
UCR	Регистр управления UART	\$0A (\$2A)	\$0A (\$2A)
UDR	Регистр данных UART	\$0C (\$2C)	\$0C (\$2C)
USR	Регистр состояния UART	\$0B (\$2B)	\$0B (\$2B)
WDTCR	Регистр управления сторожевым таймером	\$21 (\$41)	\$21 (\$41)

Таблица 2.5. PBV модели AT90C8534

Название	Функция	Адрес
		AT90C8534
ADCH	Регистр данных АЦП (старший байт)	\$05 (\$25)
ADCL	Регистр данных АЦП (младший байт)	\$04 (\$24)
ADCSR	Регистр управления и состояния АЦП	\$06 (\$26)
ADMUX	Регистр управления мультиплексором АЦП	\$07 (\$27)
DDRA	Регистр направления данных порта А	\$1A (\$3A)
EEARH	Регистр адреса EEPROM (старший байт)	\$1F (\$3F)
EEARL	Регистр адреса EEPROM (младший байт)	\$1E (\$3E)
EEDR	Регистр управления EEPROM	\$1C (\$3C)
EEDR	Регистр данных EEPROM	\$1D (\$3D)
GIFR	Общий регистр флагов прерываний	\$3A (\$5A)
GIMSK	Общий регистр маски прерываний	\$3B (\$5B)
GIPR	Регистр входов внешних прерываний	\$10 (\$30)
MCUCR	Общий регистр управления микроконтроллером	\$35 (\$55)
PORTA	Регистр данных порта А	\$1B (\$3B)
SPH	Указатель стека (старший байт)	\$3E (\$5E)

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.5 (окончание)

Название	Функция	Адрес
		AT90C8534
SPL	Указатель стека (младший байт)	\$3D (\$5D)
SREG	Регистр состояния	\$3F (\$5F)
TCCR0	Регистр управления таймером/счетчиком 0	\$33 (\$53)
TCCR1	Регистр управления таймером/счетчиком 1	\$2E (\$4E)
TCNT0	Счетный регистр таймера/счетчика 0 (8-разрядный)	\$32 (\$52)
TCNT1H	Счетный регистр таймера/счетчика 1	\$2D (\$4D)
TCNT1L	Счетный регистр таймера/счетчика 1 (младший байт)	\$2C (\$4C)
TIFR	Регистр флагов прерываний от таймера/счетчика	\$38 (\$58)
TIMSK	Регистр маски прерываний от таймера/счетчика	\$39 (\$59)

проверки состояния отдельного разряда (SBIS и SBIC). Обратите внимание, что эти команды могут обращаться только к 1-й половине регистров ввода/вывода (адреса \$00...\$1F).

Так же, как и к ПОН, к регистрам ввода/вывода можно обращаться двумя способами: как собственно к регистрам (с помощью команд IN и OUT) и как к ячейкам ОЗУ (кроме AT90S1200). В первом случае используются адреса PBB, принадлежащие пространству ввода/вывода (\$00...\$3F). Во втором случае адрес PBB необходимо увеличить на \$20 (в таблицах и далее в книге при указании адресов PBB в скобках указываются соответствующие им адреса ячеек ОЗУ).

А теперь рассмотрим служебные регистры микроконтроллера. Все служебные регистры перечислены в **Табл. 2.6**, знак « \diamond » в таблице означает, что тот или иной регистр присутствует в данной модели микроконтроллера. Обратите внимание, что адреса служебных регистров не меняются от модели к модели (т.е. регистр SREG всегда расположен по адресу \$3F (\$5F), регистр GIMSK — по адресу \$3B (\$5B) и т.д.).

SREG (регистр состояния)

Регистр состояния располагается по адресу \$3F (\$5F). Этот регистр представляет собой набор флагов, показывающих текущее состояние микроконтроллера. Эти флаги автоматически устанавливаются в «1» или в «0» при наступлении определенных событий (в соответствии с результатом выполнения команд). Все разряды этого регистра доступны как для чтения, так и для записи в любой момент времени; после сброса микроконтроллера все разряды регистра сбрасываются в «0». Содержимое этого регистра показано ниже на **Рис. 2.15**, а его описание приведено в **Табл. 2.7**.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.6. Служебные регистры микроконтроллеров семейства Classic

Название регистра	Адрес	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323	AT90S/LS2343	AT90S/LS2333	AT90S/LS4433	AT90S/LS4434	AT90S/LS8635	AT90S4414	AT90S8515	AT90C8534
SREG	\$3F (\$5F)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
SPH	\$3E (\$5E)								◊	◊	◊	◊
SPL	\$3D (\$5D)		◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
GIMSK	\$3B (\$5B)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
GIFR	\$3A (\$5A)		◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
TIMSK	\$39 (\$59)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
TIFR	\$38 (\$58)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
MCUCR	\$35 (\$55)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊	◊
MCUSR	\$34 (\$54)			◊	◊			◊	◊			

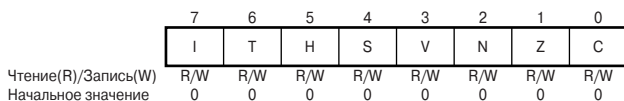


Рис. 2.15. Регистр состояния SREG

Таблица 2.7. Регистр состояния SREG

Разряд	Название	Описание
7	I	Общее разрешение прерываний. Для разрешения прерываний этот флаг должен быть установлен в «1». Разрешение/запрещение отдельных прерываний производится установкой или сбросом соответствующих разрядов регистров масок прерываний (см. Главу 4). Если флаг сброшен (0), то прерывания запрещены независимо от состояния этих регистров. Флаг сбрасывается аппаратно после входа в прерывание и восстанавливается командой RETI для разрешения обработки следующих прерываний
6	T	Хранение копируемого бита. Этот разряд регистра используется в качестве источника или приемника командами копирования битов BLD (Bit LoaD) и BST (Bit STore). Заданный разряд любого POH может быть скопирован в этот разряд командой BST или установлен в соответствии с содержимым данного разряда командой BLD
5	H	Флаг половинного переноса. Этот флаг устанавливается в «1», если имел место перенос из младшей половины байта (из 3-го разряда в 4-й) или заем из старшей половины байта при выполнении некоторых арифметических операций
4	S	Флаг знака. Этот флаг равен результату операции «Исключающее ИЛИ» (XOR) между флагами N (отрицательный результат) и V (переполнение числа в дополнительном коде). Соответственно этот флаг устанавливается в «1», если результат выполнения арифметической операции меньше нуля
3	V	Флаг переполнения дополнительного кода. Этот флаг устанавливается в «1» при переполнении разрядной сетки знакового результата. Используется при работе со знаковыми числами (представленными в дополнительном коде). Более подробно см. описание системы команд

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.7 (окончание)

Разряд	Название	Описание
2	N	Флаг отрицательного значения. Этот флаг устанавливается в «1», если старший разряд (7-й) результата операции равен «1». В противном случае флаг равен «0»
1	Z	Флаг нуля. Этот флаг устанавливается в «1», если результат выполнения операции равен нулю
0	C	Флаг переноса. Этот флаг устанавливается в «1», если в результате выполнения операции произошел выход за границы байта

SP (указатель стека)

В моделях, имеющих объем ОЗУ до 128 байт (адресное пространство ОЗУ — \$000...\$0DF), указатель стека реализован на одном регистре SPL, расположенном по адресу \$3D (\$5D). В остальных моделях указатель стека реализован на паре регистров SPH:SPL, расположенных по адресам \$3E (\$5E) и \$3D (\$5D) соответственно. Причем для всех моделей, кроме AT90S4414 и AT90S8515, в регистре SPH (старший байт указателя стека) используются только 1 (объем ОЗУ — 256 байт) или 2 (объем ОЗУ — 512 байт) младших разряда, остальные разряды доступны только для чтения и содержат «0». В моделях AT90S4414 и AT90S8515 оба регистра SPH:SPL используются полностью, т.к. максимальный объем памяти в этих моделях равен 64 Кбайт. Все используемые разряды регистров доступны как для чтения, так и для записи в любой момент времени. После сброса микроконтроллера содержимое регистров равно 0, поэтому в самом начале программы указатель стека необходимо проинициализировать каким-либо значением (как правило, это наибольший для конкретного микроконтроллера адрес памяти данных).

GIMSK, TIMSK, GIFR, TIFR (регистры управления прерываниями)

Эти четыре регистра предназначены для управления внешними прерываниями (регистры GIMSK и GIFR) и прерываниями от таймеров (регистры TIMSK и TIFR). Регистры масок GIMSK (общий регистр маски прерываний) и TIMSK (регистр маски прерываний от таймеров) используются для разрешения/запрещения отдельных прерываний, а регистры флагов GIFR (общий регистр флагов прерываний) и TIFR (регистр флагов прерываний от таймеров) содержат флаги, показывающие, произошло или нет соответствующее прерывание. Подробно эти регистры будут рассмотрены в разделе 4.5 книги, посвященном прерываниям.

MCUCR (регистр управления микроконтроллером)

Регистр управления микроконтроллером расположен по адресу \$35 (\$55). Этот регистр содержит ряд флагов, используемых для общего управ-

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

ления микроконтроллером. Состав флагов, размещенных в регистре MCUCR, несколько меняется от модели к модели, соответственно в некоторых моделях некоторые разряды не используются. Неиспользуемые разряды регистра доступны только для чтения и содержат «0». Все используемые разряды регистра доступны как для чтения, так и для записи в любой момент времени. После сброса микроконтроллера во всех разрядах регистра записано «0».

Содержимое этого регистра показано ниже на **Рис. 2.16**, а его описание для разных моделей приведено в **Табл. 2.8...2.10**.

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	SE	SM	—	—	ISC01	ISC00	AT90S1200 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	SE	SM	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00	AT90S2313 AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	SRE	SRW	SE	SM	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00	AT90S4414 AT90S8515
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	SE	SM1	SM0	ISC11	ISC10	ISC01	ISC00	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535
Чтение(R)/Запись(W)	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	SE	SM	—	—	ISC1	—	ISC0	AT90C8534
Чтение(R)/Запись(W)	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 2.16. Регистр управления микроконтроллером MCUCR

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.8. Регистр MCUCR моделей AT90S1200, AT90S2313, AT90S/LS2323, AT90S/LS2343, AT90S/LS2333, AT90S/LS4433, AT90S4414 и AT90S8515

Разр.	Назв.	Описание	Модель		
7	SRE	Разрешение внешнего ОЗУ. Если этот разряд установлен в «1», использование внешнего ОЗУ разрешено. В противном случае использование внешнего ОЗУ запрещено, и выходы, используемые для подключения внешнего ОЗУ, функционируют как обычные линии ввода/вывода. За более полной информацией об использовании внешнего ОЗУ обратитесь к п. 2.2.2.1	AT90S4414 AT90S8515		
	—	Не используется, читается как «0».	Прочие		
6	SRW	Режим обращения к внешнему ОЗУ. Если этот разряд установлен в «1», обращение к внешнему ОЗУ выполняется за 4 машинных цикла (с одним циклом ожидания). Если этот разряд сброшен, обращение к внешнему ОЗУ выполняется за 3 машинных цикла. За более полной информацией об использовании внешнего ОЗУ обратитесь к п. 2.2.2.1	AT90S4414 AT90S8515		
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие		
5	SE	Разрешение перехода в режим пониженного энергопотребления. Если этот разряд установлен в «1», то по команде «SLEEP» микроконтроллер переходит в «спящий» режим	Все модели		
4	SM	Выбор режима пониженного энергопотребления. Состояние этого разряда определяет, в какой режим перейдет микроконтроллер после выполнения команды «SLEEP». Если этот разряд установлен в «1», «спящим» режимом является режим «Power Down». Если этот разряд сброшен — режим «Idle». За более полной информацией обратитесь к разделу 4.3	Все модели		
3,2	—	Не используются, читаются как «0»	AT90S1200 AT90S2323 AT90S2343		
	ISC11, ISC10	Определяют условие генерации внешнего прерывания INT1 следующим образом:		Прочие	
		ISC11	ISC10		Условие
		0	0		по НИЗКОМУ уровню на выводе INT1
		0	1		при любом изменении уровня на выводе INT1 (для AT90S2333/4433); зарезервировано для остальных
		1	0		по спадающему фронту сигнала на выводе INT1
1	1	по нарастающему фронту сигнала на выводе INT1			
1,0	ISC01, ISC00	Определяют условие генерации внешнего прерывания INT0 следующим образом:		Все модели	
		ISC01	ISC00		Условие
		0	0		по НИЗКОМУ уровню на выводе INT0
		0	1		при любом изменении уровня на выводе INT0 (для AT90S2333/4433); зарезервировано для остальных
		1	0		по спадающему фронту сигнала на выводе INT0
		1	1		по нарастающему фронту сигнала на выводе INT0

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таблица 2.9. Регистр MCUCR моделей AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535

Разр.	Назв.	Описание		
7	—	Не используется, читается как «0»		
6	SE	Разрешение перехода в режим пониженного энергопотребления. Если этот разряд установлен в «1», то по команде «SLEEP» микроконтроллер переходит в «спящий» режим.		
5, 4	SM1, SM0	Выбор режима пониженного энергопотребления. Состояние этих разрядов определяет, в какой режим перейдет микроконтроллер после выполнения команды «SLEEP» (см. раздел 4.3):		
		SM1	SM0	Режим
		0	0	Idle
		0	1	зарезервировано
		1	0	Power Down
1	1	Power Save		
3, 2	ISC11, ISC10	Определяют условие генерации внешнего прерывания INT1 следующим образом:		
		ISC11	ISC10	Условие
		0	0	по НИЗКОМУ уровню на выводе INT1
		0	1	зарезервировано
		1	0	по спадающему фронту сигнала на выводе INT1
1	1	по нарастающему фронту сигнала на выводе INT1		
1, 0	ISC01, ISC00	Определяют условие генерации внешнего прерывания INT0 следующим образом:		
		ISC01	ISC00	Условие
		0	0	по НИЗКОМУ уровню на выводе INT0
		0	1	зарезервировано
		1	0	по спадающему фронту сигнала на выводе INT0
1	1	по нарастающему фронту сигнала на выводе INT0		

Таблица 2.10. Регистр MCUCR модели AT90C8534

Разр.	Назв.	Описание		
7	—	Не используется, читается как «0»		
6	SE	Разрешение перехода в режим пониженного энергопотребления. Если этот разряд установлен в «1», то по команде «SLEEP» микроконтроллер переходит в «спящий» режим		
5	SM	Выбор режима пониженного энергопотребления. Состояние этого разряда определяет, в какой режим перейдет микроконтроллер после выполнения команды «SLEEP». Если этот разряд установлен в «1», «спящим» режимом является режим «Power Down». Если этот разряд сброшен — режим «Idle». За более полной информацией обратитесь к разделу 4.3		
4, 3	—	Не используются, читаются как «0»		
2	ISC1	Определяет условие генерации внешнего прерывания INT1. Если этот разряд установлен в «1», прерывание генерируется по нарастающему фронту сигнала на выводе INT1. Если этот разряд сброшен, прерывание генерируется по спадающему фронту сигнала на выводе INT1. Генерация прерывания гарантируется для импульсов длительностью не менее 40 нс		
1	—	Не используется, читается как «0»		

Таблица 2.10 (окончание)

Разр.	Назв.	Описание
0	ISC0	Определяет условие генерации внешнего прерывания INT0. Если этот разряд установлен в «1», прерывание генерируется по нарастающему фронту сигнала на выводе INT0. Если этот разряд сброшен, прерывание генерируется по спадающему фронту сигнала на выводе INT0. Генерация прерывания гарантируется для импульсов длительностью не менее 40 нс

Примечание:

При изменении состояния разрядов ISC1 и ISC0 возможна ложная генерация соответствующего прерывания. Чтобы этого избежать, рекомендуется следующая последовательность действий:

- запретить прерывание, соответствующее изменяемому разряду;
- изменить состояние разряда;
- сбросить флаг прерывания;
- разрешить прерывание.

MCUSR (регистр состояния микроконтроллера)

Регистр управления микроконтроллером расположен по адресу \$34 (\$54). Этот регистр содержит флаги, состояние которых позволяет определить причину, по которой произошел сброс микроконтроллера. Подробно этот регистр будет рассмотрен в разделе 4.4.

2.2.2.4. Способы адресации памяти данных

Все микроконтроллеры AVR семейства Classic, за исключением модели AT90S1200, поддерживают 8 способов адресации для доступа к различным областям памяти данных (РОН, РВВ, ОЗУ). Модель AT90S1200 в связи с отсутствием у нее встроенного ОЗУ и из-за наличия единственного индексного регистра поддерживает только 4 способа адресации из восьми.

В действительности способов адресации всего два: прямая адресация и косвенная. Однако каждый способ адресации имеет несколько разновидностей в зависимости от того, к какой области памяти производится обращение (для прямой адресации) или какие дополнительные действия выполняются над индексным регистром (для косвенной адресации).

На рисунках этого раздела, а также далее в книге, встречается аббревиатура КОП. Эта аббревиатура обозначает часть (или части) слова команды, содержащую значение кода операции.

Прямая адресация

При прямой адресации адреса операндов содержатся непосредственно в слове команды. В соответствии со структурой памяти данных существуют следующие разновидности прямой адресации: прямая адресация одного РОН, прямая адресация двух РОН, прямая адресация РВВ, прямая адресация ОЗУ.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Прямая адресация одного регистра общего назначения

Этот способ адресации используется в командах, оперирующих с одним из регистров общего назначения. При этом адрес регистра-операнда (его номер) содержится в разрядах 8...4 (5 бит) слова команды (см. **Рис. 2.17**).

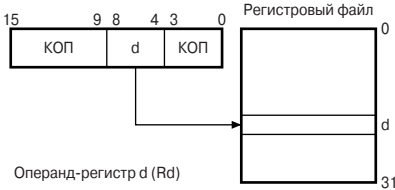


Рис. 2.17. Прямая адресация одного регистра общего назначения

Примером команд, использующих этот способ адресации, являются команды работы со стеком (`PUSH`, `POP`), команды инкремента (`INC`), декремента (`DEC`), а также некоторые команды арифметических операций.

Прямая адресация двух регистров общего назначения

Этот способ адресации используется в командах, оперирующих одновременно с двумя регистрами общего назначения. При этом адрес регистра-источника содержится в разрядах 9, 3...0 (5 бит), а адрес регистра-приемника в разрядах 8...4 (5 бит) слова команды (см. **Рис. 2.18**).

К командам, использующим этот способ адресации, относятся команды пересылки данных из регистра в регистр (`MOV`), а также большинство команд арифметических операций.

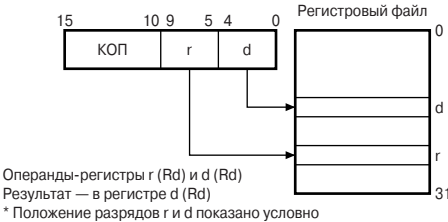


Рис. 2.18. Прямая адресация двух регистров общего назначения

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Здесь необходимо сделать одно замечание. Дело в том, что некоторые команды, имеющие только один регистр-операнд, тем не менее используют рассматриваемый способ адресации. Просто в этом случае источником и приемником является один и тот же регистр. В качестве примера можно привести команду очистки регистра (`CLR Rd`), которая в действительности выполняет операцию «Исключающее ИЛИ» регистра с самим собой (`EOR Rd, Rd`).

Прямая адресация регистра ввода/вывода

Данный способ адресации используется командами пересылки данных между регистром ввода/вывода и регистровым файлом — `IN` и `OUT`. В этом случае адрес регистра ввода/вывода содержится в разрядах 10, 9, 3...0 (6 бит), а адрес РОН — в разрядах 8...4 (5 бит) слова команды (см. **Рис. 2.19**).

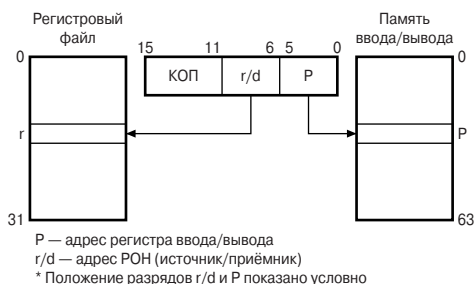


Рис. 2.19. Прямая адресация регистра ввода/вывода

Прямая адресация ОЗУ

Как следует из названия, данный способ используется при обращении ко всему адресному пространству памяти данных. Естественно, этот способ адресации не поддерживается микроконтроллером AT90S1200.

В системе команд микроконтроллеров семейства имеется только две команды, использующие этот способ адресации. Это команды пересылки байта между одним из РОН и ячейкой ОЗУ — `LDS` и `STS`. Каждая из этих команд занимает в памяти программ два слова (32 бита). В первом слове содержится код операции и адрес регистра общего назначения (в разрядах с 8-го по 4-й). Во втором слове находится адрес ячейки памяти, к которой происходит обращение (см. **Рис. 2.20**).

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

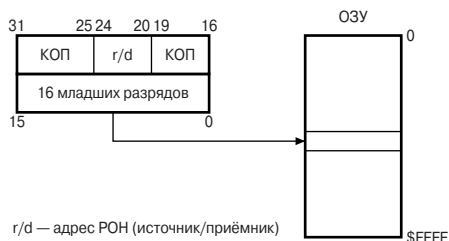


Рис. 2.20. Прямая адресация ОЗУ

Еще раз обращаем ваше внимание, что по адресам \$00...\$1F расположен файл регистров общего назначения, а по адресам \$20...\$5F расположены регистры ввода/вывода.

Косвенная адресация

При косвенной адресации адрес ячейки памяти (для AT90S1200 — регистра) находится в одном из индексных регистров X, Y и Z. В зависимости от дополнительных манипуляций, которые производятся над содержимым индексного регистра, различают следующие разновидности косвенной адресации: простая косвенная адресация, относительная косвенная адресация, косвенная адресация с преддекрементом и косвенная адресация с постинкрементом.

Простая косвенная адресация

Сразу отметим, что AT90S1200 поддерживает только этот вид косвенной адресации. При использовании команд простой косвенной адресации обращение производится по адресу (регистра — для AT90S1200, ячейки памяти — для остальных моделей), который находится в индексном регистре (см. Рис. 2.21). Никаких действий с содержимым индексного регистра при этом не производится.

Микроконтроллеры поддерживают 6 команд (по 2 для каждого индексного регистра) простой косвенной адресации: LD Rd, X/Y/Z (пересылка байта из ОЗУ в РОН) и ST X/Y/Z, Rd (пересылка байта из РОН в ОЗУ). Адрес регистра общего назначения содержится в разрядах 8...4 слова команды.

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

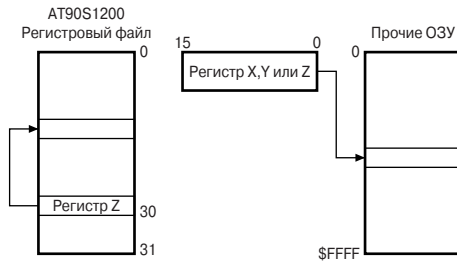


Рис. 2.21. Простая косвенная адресация

Относительная косвенная адресация

При использовании команд относительной косвенной адресации адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, получается суммированием содержимого индексного регистра (Y или Z) и константы, задаваемой в команде. Другими словами, производится обращение по адресу, указанному в команде, относительно адреса, находящегося в индексном регистре. Иллюстрация данного способа адресации приведена на **Рис. 2.22**.

Соответственно микроконтроллеры поддерживают 4 команды относительной косвенной адресации (две для регистра Y и две для регистра Z): LDD Rd, Y+q/Z+q (пересылка байта из ОЗУ в РОН) и ST Y+q/Z+q, Rr (пересылка байта из РОН в ОЗУ). Адрес регистра общего назначения содержится в разрядах 8...4 слова команды, а величина смещения — в разрядах 13, 11, 10, 2...0. Поскольку под значение смещения отводится только 6 бит, оно не может превышать 64.

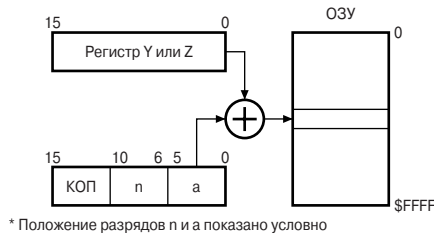


Рис. 2.22. Относительная косвенная адресация

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Косвенная адресация с преддекрементом

При использовании команд косвенной адресации с преддекрементом содержимое индексного регистра сначала увеличивается на 1, а затем производится обращение по полученному адресу (Рис. 2.23).

Микроконтроллеры семейства поддерживают 6 команд (по 2 для каждого индексного регистра) косвенной адресации с преддекрементом: LD Rd, -X/-Y/-Z (пересылка байта из ОЗУ в РОН) и ST -X/-Y/-Z, Rd (пересылка байта из РОН в ОЗУ). Адрес регистра общего назначения содержится в разрядах 8...4 слова команды.

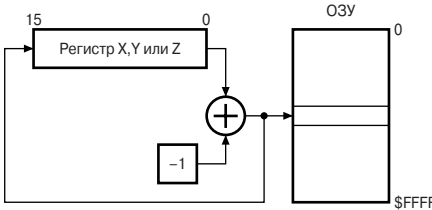


Рис. 2.23. Косвенная адресация с преддекрементом

Косвенная адресация с постинкрементом

При использовании команд косвенной адресации с постинкрементом после обращения по адресу, который находится в индексном регистре, содержимое индексного регистра уменьшается на 1 (Рис. 2.24).

Микроконтроллеры семейства поддерживают 6 команд (по 2 для каждого индексного регистра) косвенной адресации с постинкрементом: LD Rd, X+/Y+/Z+ (пересылка байта из ОЗУ в РОН) и ST X+/Y+/Z+, Rd (пересылка байта из РОН в ОЗУ). Адрес регистра общего назначения содержится в разрядах 8...4 слова команды.

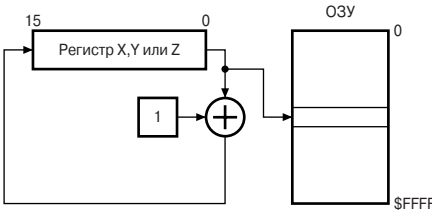


Рис. 2.24. Косвенная адресация с постинкрементом

2.2.3. Энергонезависимая память данных

Как уже было сказано, микроконтроллеры AVR семейства Classic имеют в своем составе энергонезависимую память (EEPROM). Объем этой памяти колеблется от 64 байт в модели AT90S1200 до 512 байт в старших моделях. EEPROM-память расположена в своем адресном пространстве и так же, как и ОЗУ, организована линейно.

2.2.3.1. Организация доступа

Для обращения к EEPROM-памяти используются три регистра: регистр адреса, регистр данных и регистр управления. Все эти регистры, а также их использование подробно рассматриваются в этом пункте.

Регистр адреса

В регистр адреса загружается адрес ячейки, к которой будет производиться обращение. В моделях микроконтроллеров с объемом EEPROM-памяти до 256 байт регистр адреса реализован на одном PBB (регистр ввода/вывода) — EEAR (EEPROM Address Register), расположенном по адресу \$1E (\$3E). В моделях микроконтроллеров с объемом EEPROM-памяти, равным 512 байт, для адресации всего адресного пространства требуется уже девять разрядов, поэтому регистр адреса в них реализован на двух PBB — EEARN (старший байт адреса) и EEARL (младший байт адреса). Эти регистры расположены по адресам \$1F (\$3F) и \$1E (\$3E) соответственно.

Все перечисленные регистры доступны как для записи, так и для чтения. При этом содержимое разрядов 7...1 регистра EEARN, разумеется, игнорируется.

Регистр данных

Регистр ввода/вывода, являющийся регистром данных EEPROM-памяти, называется EEDR (EEPROM Data Register), а расположен он по адресу \$1D (\$3D). При записи в этот регистр загружаются данные, которые должны быть помещены в EEPROM по адресу, находящемуся в регистре EEAR (регистрах EEARN:EEARL). При чтении в этом регистре находятся данные, считанные из EEPROM по адресу, находящемуся в регистре EEAR (регистрах EEARN:EEARL).

Регистр управления

Как следует из названия, данный регистр используется для управления доступом к EEPROM-памяти. Этот регистр, который называется EECR

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

(EEPROM Control Register), расположен по адресу \$1C (\$3C). Разные модели предоставляют неодинаковые возможности по управлению процессами записи/чтения в EEPROM, поэтому состав управляющих разрядов в регистре EECR зависит от конкретной модели микроконтроллера. Содержимое этого регистра показано ниже на **Рис. 2.25**, а его описание приведено в **Табл. 2.11**.

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	—	EEWE	EERE	AT90S1200
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90S2313
	—	—	—	—	—	EEMWE	EEWE	EERE	AT90S/LS2323
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	AT90S/LS2343
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	AT90S4414
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90S/LS2333
	—	—	—	—	EERIE	EEMWE	EEWE	EERE	AT90S/LS4433
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	AT90S/LS4434
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	AT90S/LS8535
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90C8534
	—	—	—	—	EERIE	EEMWE	EEWE	EERE	
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 2.25. Регистр EECR

Таблица 2.11. Регистр EECR

Разр.	Назв.	Описание	Модель
7...4	—	Не используются, читаются как «0»	Все модели
3	EERIE	Разрешение прерывания от EEPROM. Данный разряд управляет генерацией прерывания, возникающего при завершении цикла записи в EEPROM. Если этот разряд установлен в «1», прерывания разрешены (если флаг I регистра SREG также установлен в «1»). При сброшенном разряде EEWE (см. далее в таблице) прерывание генерируется постоянно	AT90S2333 AT90S4433 AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
2	—	Не используется, читается как «0»	AT90S1200
	EEMWE	Управление разрешением записи в EEPROM. Состояние этого разряда определяет функционирование флага разрешения записи EEWE. Если данный разряд установлен в «1», то при записи в разряд EEWE «1» происходит запись данных в EEPROM. В противном случае установка EEWE в «1» не производит никакого эффекта. После программной установки этот разряд сбрасывается аппаратно через 4 машинных цикла	Прочие
1	EEWE	Разрешение записи в EEPROM. При установке этого разряда в «1» происходит запись данных в EEPROM (если EEMWE равен «1»)	Все модели
0	EERE	Разрешение чтения из EEPROM. После установки этого разряда в «1» выполняется чтение данных из EEPROM. По окончании чтения этот разряд сбрасывается аппаратно	Все модели

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

Таким образом, процедура записи одного байта в EEPROM-память состоит из следующих этапов:

1. Дождаться готовности EEPROM к приему новых данных (ждать, пока не сбросится флаг EEWЕ регистра EECR).

2. Загрузить байт данных в регистр EEDR, а требуемый адрес — в регистр EEAR (EEARH:EEARL).

3. Установить в «1» флаг EEMWE регистра EECR. Причем для выполнения этой операции необходимо в том же машинном цикле записать «0» в разряд EEWЕ.

4. В течение 4 машинных циклов после установки флага EEMWE записать в разряд EEWЕ регистра EECR лог. «1».

Для микроконтроллера AT90S1200, в регистре EECR которого отсутствует флаг EEMWE, пункты 3 и 4 сводятся к простой установке разряда EEWЕ. Обратите внимание, что после установки этого разряда в «1» процессор пропускает 2 машинных цикла перед началом выполнения следующей инструкции.

Длительность цикла записи составляет 2...4 мс, в зависимости от напряжения питания микроконтроллера (2 мс при $V_{CC} = 5$ В; 4 мс при $V_{CC} = 2.7$ В). По окончании цикла записи разряд EEWЕ аппаратно сбрасывается, после чего программа может начать запись следующего байта.

При записи в EEPROM могут возникнуть некоторые проблемы, вызванные прерываниями:

1) При возникновении прерывания между 3-м и 4-м этапами описанной последовательности запись в EEPROM будет сорвана, т.к. за время обработки прерывания флаг EEMWE сбросится в «0».

2) Если в подпрограмме обработки прерывания, возникшего во время записи в EEPROM-память, также происходит обращение к ней, то будет изменено содержимое регистров адреса и данных EEPROM. В результате первая запись (прерванная) будет сорвана.

Для избежания описанных проблем настоятельно рекомендуется запрещать все прерывания (сбрасывать бит I регистра SREG) при выполнении пунктов 2...4 описанной выше последовательности.

С учетом сказанного фрагмент программы, осуществляющей запись в EEPROM, выглядит следующим образом (на примере модели AT90S1200):

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

EEWrite:

```
sbic    EECR,EWE        ; ждать, пока флаг EWE не
rjmp    EEWrite        ; будет сброшен
sli                                ; запретить прерывания
out     EEAR,AddrReg    ; загрузить адрес (AddrReg - PОН)
out     EEDR,DataReg    ; загрузить данные (DataReg - PОН)
sbi     EECR,EWE        ; выдать строб записи в EEPROM
sli                                ; разрешить прерывания
; (если необходимо)
```

Процедура чтения данных из EEPROM гораздо проще, чем процедура записи. После загрузки требуемого адреса в регистр EEAR (EEARH:EEARL) программа должна установить в «1» разряд EERE регистра EECR. Когда запрошенные данные будут находиться в регистре данных EEDR, произойдет аппаратный сброс этого разряда.

Операция чтения из EEPROM всегда выполняется за один машинный цикл. Кроме того, после установки разряда EERE в «1» процессор пропускает 4 машинных цикла перед началом выполнения следующей инструкции. Поэтому следить в программе за состоянием разряда EERE нет никакой необходимости.

Единственное, на что нужно обратить внимание при чтении из EEPROM, — это состояние флага EWE. Перед выполнением чтения необходимо убедиться, что этот флаг сброшен. В противном случае в результате загрузки в регистры новых значений адреса и данных во время записи в EEPROM, процедура записи будет прервана, а результат этой записи — не определен.

С учетом сказанного фрагмент программы, осуществляющей чтение из EEPROM, выглядит следующим образом (на примере модели AT90S1200):

EERead:

```
sbic    EECR,EWE        ; ждать окончания текущей записи
rjmp    EERead         ; (пока флаг EWE не станет равным «0»)
out     EEDR, AddrReg   ; загрузить адрес (AddrReg - PОН)
sbi     EECR,EERE       ; выдать строб чтения из EEPROM
in      DataReg,EEDR    ; прочитанный байт - в PОН DataReg
```

2.2.3.2. Меры предосторожности при работе с EEPROM

К сожалению, у EEPROM-памяти есть один недостаток: во время работы при пониженном напряжении питания хранящиеся в ней данные могут быть повреждены. Это может произойти по двум причинам:

1. Обычная процедура записи в EEPROM требует некоторого минимального напряжения питания; если напряжение питания ниже этой величины, запись не может быть выполнена.

2. Микроконтроллер сам может выполнять команды некорректно, если напряжение питания будет ниже некоторой величины.

Чтобы избежать повреждения данных, хранящихся в EEPROM, достаточно воспользоваться одним из трех следующих решений:

1. Удерживать микроконтроллер в состоянии сброса все время, пока напряжение питания находится ниже нормы. Это решение реализуется внешней схемой защитного сброса, называемой также детектором пониженного напряжения питания (Brown-out Detector). Заметим, что в моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 имеется встроенный детектор пониженного напряжения питания. Более подробно об этом будет рассказано в п. 4.4.4.

2. Удерживать микроконтроллер в «спящем» режиме (Power Down), пока напряжение питания находится ниже нормы. Поскольку в этом режиме микроконтроллер не может выполнять никаких команд, такое решение эффективно защищает служебные регистры EEPROM от непреднамеренной записи.

3. Хранить константы во FLASH-памяти программ, если они не должны меняться во время работы программы. Микроконтроллер не может самостоятельно производить запись в FLASH-память, соответственно, при понижении напряжения питания ее содержимое не будет повреждено.

2.3. Счетчик команд и выполнение программы

2.3.1. Функционирование конвейера

Одной из причин, обуславливающих большое быстродействие микроконтроллеров семейства AVR, является использование двухуровневого конвейера при выполнении программы. Работа этого конвейера показана на **Рис. 2.26**.

Во время первого машинного цикла происходит выборка команды из памяти программ и ее декодирование. Во время второго цикла эта команда выполняется, а параллельно происходит выборка и декодирование вто-

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

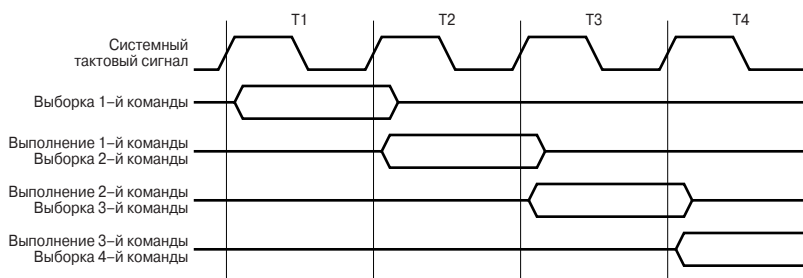


Рис. 2.26. Последовательность выполнения команд в конвейере

рой команды, и так далее. В результате фактическое время выполнения каждой команды получается равным одному машинному циклу. Такое решение позволяет достигать производительности до 1 MIPS на МГц.

Благодаря подключению АЛУ непосредственно к регистровому файлу оно выполняет одну команду (чтение содержимого двух регистров, выполнение операции и запись результата в регистр-приемник) за один такт (машинный цикл), как показано на Рис. 2.27.

А вот обращение к внутреннему ОЗУ выполняется за два машинных цикла, как показано на Рис. 2.28.

В заключение необходимо отметить, что тактовым сигналом для функционирования микроконтроллеров AVR семейства Classic является непосредственно сигнал от тактового генератора либо внешний сигнал синхронизации. Никакого внутреннего деления частоты для получения системного тактового сигнала не производится.

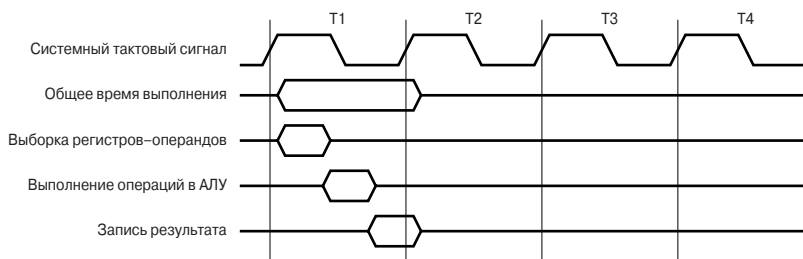


Рис. 2.27. Функционирование АЛУ

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

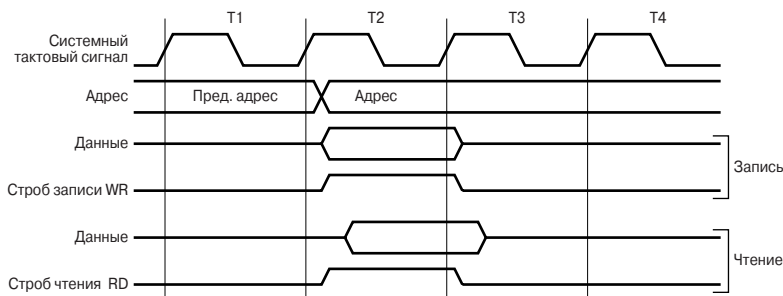


Рис. 2.28. Цикл доступа к внутреннему ОЗУ

2.3.2. Задержки в конвейере

Выше была описана последовательность выполнения команд программы в идеальном случае. Однако в действительности очень часто происходит нарушение нормального функционирования конвейера. Наиболее ярким примером команд, вызывающих подобное нарушение, являются команды условного перехода, а также команды типа *Test & Skip* (проверка и пропуск следующей команды, если результат проверки положительный). В случае истинности условия, проверяемого командой условного перехода, выполнение программы должно быть продолжено с некоторого адреса. А поскольку в конвейере уже произошла выборка команды, расположенной за командой перехода, время выполнения команды перехода увеличивается на один машинный цикл, во время которого происходит выборка команды, расположенной по требуемому адресу.

Во втором случае, при выполнении команд типа *Test & Skip*, следующая команда не выполняется в случае истинности проверяемого условия. Однако выборка пропускаемой команды уже произошла. Вследствие того, что команда не выполняется, в конвейере образуется «дырка», которая заключается в пропуске одного или двух (в зависимости от пропускаемой команды) машинных циклов. Соответственно команды типа *Test & Skip* выполняются за один машинный цикл, если результат проверки условия отрицателен, и за два или три цикла, если он положителен.

Аналогично, команды безусловного перехода (*RJMP* и *IJMP*), команды вызова подпрограммы (*RCALL* и *ICALL*) и команды возврата из подпрограмм (*RET* и *RETI*) также изменяют содержимое счетчика команд (*PC*),

вызывая тем самым переход в памяти программ. В результате выполнения этих команд происходит «разрыв» в работе конвейера, вследствие чего происходит задержка выполнения программы на несколько машинных циклов. Длительность задержки составляет от двух до четырех машинных циклов в зависимости от команды. Для получения более подробной информации обратитесь к описанию команд (глава 3).

По той же причине нарушение нормального функционирования конвейера происходит и при возникновении прерывания. Минимальная задержка при этом составляет 4 машинных цикла.

2.3.3. Счетчик команд

Размер счетчика команд составляет от 9 до 12 разрядов в зависимости от объема адресуемой памяти. При этом счетчик команд недоступен из программы напрямую (как регистр).

При нормальном выполнении программы содержимое счетчика команд автоматически увеличивается на 1 (или на 2, в зависимости от выполняемой команды) в каждом машинном цикле. Этот порядок нарушается при выполнении команд перехода, вызова и возврата из подпрограмм, а также при возникновении прерываний.

После включения питания, а также после сброса микроконтроллера в счетчик программ автоматически загружается значение \$000. Как правило, по этому адресу располагается команда относительного перехода (RJMP) к инициализационной части программы.

При возникновении прерывания в счетчик команд загружается адрес соответствующего вектора прерывания (\$001...\$010). Если прерывания используются в программе, по этим адресам должны размещаться команды относительного перехода к подпрограммам обработки прерываний. В противном случае основная программа может начинаться непосредственно с адреса \$001.

2.3.4. Команды типа «проверка/пропуск»

В командах этого типа производится проверка условия, результат которой влияет на выполнение следующей команды. Если условие истинно, следующая команда игнорируется. Например, команда `SBRs Rd.b` проверяет разряд `b` регистра `Rd` и игнорирует следующую команду, если этот разряд равен «1». В действительности переход к следующей инструкции производится увеличением счетчика команд на 1, а пропуск команды требует загрузки нового значения в счетчик команд. Следовательно, когда

проверяемое условие истинно, в конвейере возникает задержка. Длительность задержки зависит от пропускаемой команды и составляет от одного до двух машинных циклов.

2.3.5. Команды условного перехода

В этих командах производится проверка условия, результат которой влияет на состояние счетчика команд. Если условие истинно, происходит переход по заданному адресу. Если же условие ложно, выполняется следующая команда.

Команды условного перехода имеют ограничение по области действия. В действительности новое значение счетчика команд получается прибавлением к нему или вычитанием из него некоторого смещения. А поскольку под значение смещения в слове команды отводится всего 7 бит, максимальная величина перехода составляет от -64 до $+64$ слов.

Так как переход по заданному адресу осуществляется загрузкой нового значения в счетчик команд, то в случае истинности проверяемого условия в конвейере возникает задержка длительностью в один машинный цикл.

2.3.6. Команды безусловного перехода

Для безусловного перехода по требуемому адресу в памяти программ используются команды относительного (RJMP) и косвенного (IJMP) переходов, т.к. микроконтроллеры AVR семейства Classic не имеют команды абсолютного перехода (такая команда имеется в микроконтроллерах других семейств, Tiny и Mega). Сразу отметим, что модель AT90S1200 поддерживает только относительную адресацию памяти программ, т.е. в системе команд этой модели отсутствует команда IJMP.

Относительный переход — команда RJMP

Деятельность команды заключается в изменении содержимого счетчика команд путем прибавления к нему или вычитания из него некоторого значения, являющегося операндом команды, как показано на **Рис. 2.29**.

Следует помнить, что данная команда имеет ограничение по области действия. Так как операнд представляет собой 12-разрядное число, максимальная величина перехода составляет от -2047 до $+2048$ слов (± 4 Кбайт).

В программах в качестве операндов этой команды вместо констант используются метки. Ассемблер сам вычисляет величину перехода и подставляет это значение в слово команды. Проиллюстрируем сказанное следующим примером:

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

```
    cpi r16,$42      ; Сравниваем регистр R16 с числом $42
    brne error      ; Переход, если R16 <> $42
    rjmp ok         ; Безусловный переход
error:
    ...
ok: nop            ; Место перехода по команде RJMP
```

Поскольку команда относительного перехода изменяет содержимое счетчика команд, она выполняется за 2 машинных цикла.

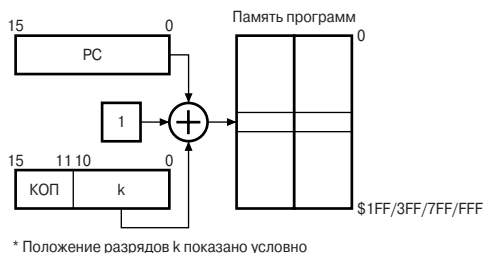


Рис. 2.29. Относительная адресация памяти программ

Косвенный переход — команда IJMP

В результате выполнения этой команды программа продолжает выполняться с адреса, находящегося в индексном регистре Z. Таким образом, деятельность команды сводится к загрузке содержимого индексного регистра в счетчик команд.

В отличие от команды относительного перехода данная команда не имеет ограничений по области действия. Действительно, поскольку индексный регистр 16-разрядный, максимально возможная величина перехода составляет 64 Кслов (128 Кбайт), а наибольший объем памяти программ микроконтроллеров семейства — всего 8 Кбайт.

Как и команда относительного перехода, команда косвенного перехода выполняется за 2 машинных цикла.

2.3.7. Команды вызова подпрограмм

С командами вызова подпрограмм в микроконтроллерах AVR семейства Classic дело обстоит так же, как и с командами безусловного перехода. Для вызова подпрограмм имеется две команды: команда относительного вызова (RCALL) и команда косвенного вызова (ICALL). В системе команд модели AT90S1200, разумеется, присутствует только команда RCALL.

Относительный вызов подпрограммы — команда RCALL

Если не принимать во внимание некоторые отличия, описанные ниже, эта команда работает так же, как и команда относительного безусловного перехода RJMP.

Команда RCALL сохраняет в стеке значение счетчика команд. Затем содержимое счетчика команд увеличивается или уменьшается на некоторое значение, являющееся операндом команды (см. **Рис. 2.29**). Поскольку операнд представляет собой 12-разрядное число, максимальная величина перехода составляет от -2047 до $+2048$ слов (± 4 Кбайт).

В программах в качестве операндов этой команды, как и в случае команды RJMP, используются метки. Ассемблер сам вычисляет величину перехода и подставляет это значение в слово команды.

Команда относительного вызова подпрограмм выполняется за 3 машинных цикла, два из которых затрачиваются на сохранение в стеке двух байт счетчика команд.

Косвенный вызов подпрограммы — команда ICALL

Если не принимать во внимание некоторые отличия, описанные ниже, эта команда работает так же, как и команда косвенного безусловного перехода IJMP.

Команда ICALL сохраняет в стеке значение счетчика команд. Затем в счетчик команд загружается содержимое индексного регистра. Поскольку индексный регистр 16-разрядный, максимально возможная величина перехода составляет 64 Кслов (128 Кбайт). Поэтому данная команда не имеет ограничений по области действия, т.к. наибольший объем памяти программ микроконтроллеров семейства — всего 8 Кбайт.

Как и команда RCALL, команда косвенного вызова подпрограмм выполняется за 3 машинных цикла.

2.3.8. Команды возврата из подпрограмм

В конце каждой подпрограммы обязательно должна находиться команда возврата из нее. В системе команд микроконтроллеров семейства имеется две таких команды. Для возврата из обычной подпрограммы, вызываемой командами `RCALL` и `ICALL`, используется команда `RET`. Для возврата из подпрограммы обработки прерывания используется команда `RETI`.

Обе команды восстанавливают из стека содержимое счетчика команд, сохраненное там перед переходом к подпрограмме. Команда возврата из подпрограммы `RETI` дополнительно устанавливает в «1» флаг общего разрешения прерываний I регистра `SREG`, сбрасываемый аппаратно при возникновении прерывания.

На выполнение каждой из команд возврата из подпрограммы требуется 4 машинных цикла.

2.4. Стек

Как известно, существует две разновидности стека — аппаратный стек и программный стек. В микроконтроллерах AVR семейства Classic встречаются обе разновидности стека (в зависимости от модели). В самом младшем представителе семейства, микроконтроллере `AT90S1200`, стек реализован аппаратно, а во всех остальных моделях — программно.

2.4.1. Стек в микроконтроллере AT90S1200

В микроконтроллере `AT90S1200` стек реализован аппаратно. Глубина стека равна трем уровням, а размер равен размеру счетчика команд (9 разрядов). Стек расположен в собственной области памяти и имеет организацию LIFO (значение, записанное последним, будет прочитано первым).

При вызове подпрограмм адрес команды, расположенной за командой `RCALL`, сохраняется в стеке. При возврате из подпрограммы этот адрес извлекается из стека и загружается в счетчик команд. То же происходит и во время прерывания. При генерации прерывания адрес следующей команды сохраняется в стеке, а при возврате из подпрограммы обработки прерывания он восстанавливается из стека.

Непосредственно из программы стек недоступен, т.к. в наборе команд микроконтроллера отсутствуют команды занесения в стек и извлечения из стека. Указатель стека также недоступен из программы, т.е. он не может быть явно прочитан или модифицирован. Поэтому микроконтроллер сам

2. Архитектура микроконтроллеров семейства Classic

управляет перемещением данных по стеку. Чтобы лучше понять работу стека, обратитесь к **Рис. 2.30** и **2.31**.

Рассмотрим выполнение команды **RCALL** (**Рис. 2.30**): содержимое счетчика команд пересылается на 1-й уровень стека, а предыдущие значения предварительно «сползают» на один уровень (значение, находившееся на первом уровне, перемещается на второй уровень и т.д.). Заметим, что в результате этой операции будет потеряно значение, расположенное на 3-м уровне стека.

При выполнении команды возврата из подпрограммы **RET** или **RETI** (**Рис. 2.31**) значение, хранящееся на 1-м уровне стека, заносится в счетчик команд. Во время этой операции все значения «поднимаются» на один уровень вверх (значение, находившееся на втором уровне, перемещается на первый уровень и т.д.). При этом значение, находящееся на 3-м уровне, остается неизменным.



Рис. 2.30. Работа стека при выполнении команды **CALL**

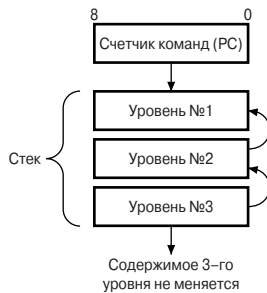


Рис. 2.31. Работа стека при выполнении команды **RET**

2.4.2. Стек в старших моделях микроконтроллеров

Во всех моделях микроконтроллеров, за исключением AT90S1200, используется программный стек. В этом случае стек размещается в памяти данных, и его глубина определяется только размером свободной области памяти программ. В зависимости от объема памяти данных в качестве указателя стека используется либо один регистр ввода/вывода SPL, расположенный по адресу \$3D (\$5D), либо пара регистров SPH:SPL, расположенных по адресам \$3E (\$5E) и \$3D (\$5D) соответственно (см. **Табл. 2.2...2.5**).

Регистры — указатели стека являются обычными регистрами ввода/вывода и, соответственно, полностью доступны из программы. Кроме того, в наборе команд микроконтроллеров имеются команды занесения в стек (PUSH) и извлечения из стека (POP), что позволяет программе использовать стек для своих нужд. Так как после подачи напряжения питания (или после сброса) указатель стека равен нулю, в самом начале программы его необходимо проинициализировать, записав в него значение верхнего адреса памяти данных.

При вызове подпрограмм адрес команды, расположенной за командой RCALL или ICALL, сохраняется в стеке. Значение указателя стека при этом уменьшается на 2, т.к. для хранения счетчика команд требуется 2 байта. При возврате из подпрограммы этот адрес извлекается из стека и загружается в счетчик команд. Значение указателя стека соответственно увеличивается на 2. То же происходит и во время прерывания. При генерации прерывания адрес следующей команды сохраняется в стеке, а при возврате из подпрограммы обработки прерывания он восстанавливается из стека.

Глава 3. Система команд

3.1. Общие сведения

Микроконтроллеры AVR семейства Classic являются микроконтроллерами с RISC-архитектурой. Основным преимуществом этой архитектуры является увеличение быстродействия за счет сокращения количества операций обмена с памятью программ. В соответствии с этим принципом в микроконтроллерах AVR практически все команды занимают одну ячейку памяти. Исключение составляют команды, у которых одним из операндов является 16-разрядный адрес программ. Причем такой результат достигнут не за счет сокращения количества команд процессора, а за счет увеличения разрядности памяти программ до 16.

Большинство команд выполняется за один машинный цикл.

3.2. Операнды

Программа для любого микроконтроллера представляет собой последовательность команд, записанных в памяти программ. Большинство команд при выполнении изменяют содержимое одного или нескольких регистров общего назначения, регистров ввода/вывода или ячеек ОЗУ.

Для обращения к различным областям адресного пространства памяти данных используются различные команды, реализующие, в свою очередь, различные способы адресации. Подробно способы адресации памяти данных были рассмотрены в главе 2.

Доступ к регистрам ввода/вывода осуществляется по их адресам, являющимся операндами команды. Вместе с тем при написании ассемблерных программ гораздо удобнее обращаться к регистрам, используя вместо числовых значений адресов их стандартные символические имена, принятые

3. Система команд

в фирменной документации. Чтобы задать соответствие этих имен реальным адресам, необходимо подключить в начале программы (при помощи директивы ассемблера `.INCLUDE`) файл определения адресов регистров ввода/вывода. Такой подход позволяет облегчить перенос программного обеспечения с одного типа кристалла на другой.

Эти файлы (для каждой модели микроконтроллеров семейства) свободно распространяются фирмой «Atmel» вместе с документацией на микроконтроллеры (в частности, они находятся на Web-сайте фирмы). Для РОН, входящих в состав индексных регистров, в этих файлах определяются также дополнительные символические имена (см. Табл. 3.1).

Таблица 3.1. Дополнительные символические имена индексных регистров

Регистр	Символическое имя
R26	XL
R27	XH
R28	YL
R29	YH
R30	ZL
R31	ZH

Примечание:

Для AT90S1200 определены только два регистра-указателя: R30 — ZL и R31 — ZH.

Названия этих включаемых файлов унифицированы и определяют следующим образом:

```
<номер_модели>def.inc
```

Например, программа для микроконтроллера AT90S8515 должна содержать следующую директиву ассемблера:

```
.include "8515def.inc"
```

Необходимо только помнить, что если для обращения к регистру ввода/вывода используются команды обмена с ОЗУ, то к символическому имени требуется прибавить число \$20.

Как уже было упомянуто, в микроконтроллерах семейства память программ является 16-разрядной. Соответственно большинство команд описывается 16-разрядным словом, которое называется также кодом операции (КОП). Код операции — это число, расположенное в памяти программ и определяющее действие, которое необходимо произвести между источником и приемником. Ряд команд, у которых один из операндов является 16-разрядным адресом, занимает две ячейки памяти программ. Соответственно код операции таких команд является 4-байтным числом.

В ряде случаев значение операнда-источника может содержаться непосредственно в коде операции, а не в регистре. Это происходит в том случае, когда операндом-источником является непосредственное значение (константа). Использование констант позволяет повысить удобочитаемость программы, а также упростить ее отладку и дальнейшее развитие. В упомянутых включаемых файлах описано несколько констант, которые могут быть полезны при написании программ:

RAMEND	— значение верхнего адреса внутреннего ОЗУ (для AT90S1200 эта константа не определена);
XRAMEND	— значение верхнего адреса внешнего ОЗУ (для всех моделей, кроме AT90S4414 и AT90S8515, эта константа равна нулю);
E2END	— значение верхнего адреса EEPROM;
FLASHEND	— значение верхнего адреса памяти программ.

3.3. Типы команд

Все множество команд микроконтроллеров AVR семейства Classic можно разбить на несколько групп:

- команды логических операций;
- команды арифметических операций и команды сдвига;
- команды операций с битами;
- команды пересылки данных;
- команды передачи управления;
- команды управления системой.

Каждая группа подробно описана в следующих параграфах.

3.3.1. Команды логических операций

Эти команды позволяют выполнять стандартные логические операции над байтами, такие как «логическое умножение» (И), «логическое сложение» (ИЛИ), операцию «исключающее ИЛИ», а также вычисление обратного и дополнительного кодов числа. К этой группе можно отнести также команды очистки/установки регистров и команду перестановки тетрад. Все операции производятся над регистрами общего назначения, результат сохраняется в одном из РОН. Все логические операции выполняются за один машинный цикл.

3.3.2. Команды арифметических операций и команды сдвига

К данной группе относятся команды, выполняющие такие базовые операции, как сложение, вычитание, сдвиг (вправо и влево), инкремент и декремент. Все операции производятся только над регистрами общего назначения. При этом микроконтроллеры AVR позволяют легко оперировать как знаковыми, так и беззнаковыми числами, а также работать с числами, представленными в дополнительном коде.

Все команды рассматриваемой группы выполняются за один машинный цикл, за исключением команд, оперирующих двухбайтовыми значениями, которые выполняются за два цикла.

3.3.3. Команды операций с битами

К данной группе относятся команды, выполняющие установку или сброс заданного разряда РОН или РВВ. Причем для изменения состояния разрядов регистра состояния SREG имеются также дополнительные команды (точнее, эквивалентные мнемонические обозначения общих команд), т.к. проверка состояния разрядов именно этого регистра производится чаще всего. Условно к этой группе можно отнести также две команды передачи управления типа «проверка/пропуск», которые пропускают следующую команду в зависимости от состояния разряда РОН или РВВ.

Все задействованные разряды РВВ имеют свои символические имена. Определения этих имен описаны в том же включаемом файле, что и определения символических имен адресов регистров (см. параграф 3.2). Таким образом, после включения в программу указанного файла в командах вместо числовых значений номеров разрядов можно будет указывать их символические имена.

Следует помнить, что в командах CBR и SBR операндом является битовая маска, а не номер разряда. Для получения битовой маски из номера разряда следует воспользоваться ассемблерным оператором «сдвиг влево» (<<), как показано в следующем примере:

```
sbr r16, (1<<SE)+(1<<SM)
out MCUCR,r16                ; Установить флаги SE и SM
                               ; регистра MCUCR
```


Следует обратить внимание, что приоритет оператора «+» выше, чем оператора «<<», для получения требуемого результата слагаемые заключены в скобки.

Всем командам данной группы требуется один машинный цикл для выполнения, за исключением случаев, когда в результате проверки происходит пропуск команды. В этом случае команда выполняется за два или три машинных цикла в зависимости от пропускаемой команды.

3.3.4. Команды пересылки данных

Команды этой группы предназначены для пересылки содержимого ячеек, находящихся в адресном пространстве памяти данных. Разделение адресного пространства на три части (РОН, РВВ, ОЗУ) предопределило разнообразие команд данной группы. Пересылка данных, выполняемая командами группы, может производиться в следующих направлениях:

- РОН \Leftrightarrow РОН;
- РОН \Leftrightarrow РВВ;
- РОН \Leftrightarrow память данных (3 вида адресации).

Также к данной группе можно отнести стековые команды PUSH и POP (отсутствуют в AT90S1200), позволяющие сохранять в стеке и восстанавливать из стека содержимое РОН.

На выполнение команд данной группы требуется от одного до трех машинных циклов в зависимости от команды.

3.3.5. Команды передачи управления

В эту группу входят команды перехода, вызова подпрограмм и возврата из них и команды типа «проверка/пропуск», пропускающие следующую за ними команду при выполнении некоторого условия. Также к этой группе относятся команды сравнения, формирующие флаги регистра SREG и предназначенные, как правило, для работы совместно с командами условного перехода.

В системе команд микроконтроллеров семейства имеются команды как безусловного, так и условного переходов. Команды косвенного (IJMP) и относительного (RJMP) безусловного перехода являются самыми простыми в этой группе. Их функция заключается только в записи нового адреса в счетчик команд. Команды условного перехода также изменяют содержимое счетчика команд, однако это изменение происходит только при выполнении некоторого условия или, точнее, при определенном состоянии различных флагов регистра SREG.

3. Система команд

Все команды условного перехода можно разбить на две подгруппы. Первая подгруппа — команды условного перехода общего назначения. В эту подгруппу входят две команды BRBS_{s,k} и BRBC_{s,k}, в которых явно задается номер тестируемого флага регистра SREG. Соответственно переход осуществляется при SREG.s = 0 (BRBC) или SREG.s = 1 (BRBS). Другую подгруппу составляют 18 специализированных команд, каждая из которых выполняет переход по какому-либо конкретному условию («равно», «больше или равно», «был перенос» и т.п.). Причем одни команды используются после сравнения беззнаковых чисел, другие — после сравнения чисел со знаком. Возможные проверяемые условия, а также соответствующие им команды условного перехода приведены в Табл. 3.2.

Таблица 3.2. Сводная таблица команд условного перехода

Проверка	Логич. условие	Команда	Обратная проверка	Логич. условие	Команда	Тип данных
Rd > Rr	$Z \cdot (N \oplus V) = 0$	BRLT*	Rd = Rr	$Z + (N \oplus V) = 1$	BRGE*	Со знаком
Rd = Rr	$(N \oplus V) = 0$	BRGE	Rd < Rr	$(N \oplus V) = 1$	BRLT	Со знаком
Rd = Rr	Z = 1	BREQ	Rd ≠ Rr	Z = 0	BRNE	Со знаком
Rd = Rr	$Z + (N \oplus V) = 1$	BRGE*	Rd > Rr	$Z \cdot (N \oplus V) = 0$	BRLT*	Со знаком
Rd < Rr	$(N \oplus V) = 1$	BRLT	Rd = Rr	$(N \oplus V) = 0$	BRGE	Со знаком
Rd > Rr	C + Z = 0	BRLO*	Rd = Rr	C + Z = 1	BRSH*	Без знака
Rd = Rr	C = 0	BRHS/BRCC	Rd < Rr	C = 1	BRLO/BRCS	Без знака
Rd = Rr	Z = 1	BREQ	Rd ≠ Rr	Z = 0	BRNE	Без знака
Rd = Rr	C = Z = 1	BRSH*	Rd > Rr	C = Z = 0	BRLO*	Без знака
Rd < Rr	C = 1	BRLO/BRCS	Rd = Rr	C = 0	BRSH/BRCC	Без знака
«Перенос»	C = 1	BRCS	«Нет переноса»	C = 0	BRCC	—
«Меньше нуля»	N = 1	BRMI	«Больше нуля»	N = 0	BRPL	—
«Переполнение»	V = 1	BRVS	«Нет переполнения»	V = 0	BRVC	—
«Ноль»	Z = 1	BREQ	«Не ноль»	Z = 0	BRNE	—

* Для перехода по этому условию операнды предшествующей команде сравнения должны быть записаны в обратном порядке, т.е. вместо CP R_d, R_r → CP R_r, R_d.

Команды, указанные в **Табл. 3.2**, являются всего лишь эквивалентными мнемоническими обозначениями команд $BRBS\ s, k$ и $BRBC\ s, k$ с определенными значениями операнда s . Команда $BREQ\ k$ имеет, например, такой же код операции, что и команда $BRBS\ 1, k$, а команда $BRGE\ k$ — такой же, что и $BRBC\ 4, k$.

Команды вызова подпрограммы ($ICALL$, $RCALL$) работают практически так же, как и команды безусловного перехода. Отличие заключается в том, что перед тем как выполнить переход, значение счетчика команд сохраняется в стеке. Кроме того, подпрограмма должна заканчиваться командой возврата RET , как показано в следующем примере:

```
...
rcall sp_test ; вызов подпрограммы «sp_test»
...           ; текст основной программы
...
sp_test      ; метка подпрограммы
push  r2     ; сохранить r2 в стеке
...         ; выполнение подпрограммы
...
pop  r2      ; восстановить r2 из стека
ret         ; возврат из подпрограммы
```

В приведенном выше примере команда RET заменяет адрес, находящийся в счетчике команд, адресом команды, следующей за командой $CALL$.

Очевидно, что команды передачи управления нарушают нормальное (линейное) выполнение основной программы. Каждый раз, когда выполняется команда из этой группы (кроме команд сравнения), нормальное функционирование конвейера нарушается. Перед загрузкой в конвейер нового адреса производится остановка и очистка выполняемой последовательности команд. Соответственно реинициализация конвейера приводит к необходимости использования нескольких машинных циклов для выполнения таких команд. Чтобы получить более точную информацию, обратитесь к таблицам, приведенным в разделе 3.4.

3.3.6 Команды управления системой

В эту группу входят всего 3 команды:

- NOP — пустая команда;

3. Система команд

- SLEEP — перевод микроконтроллера в режим пониженного энергопотребления;

- WDR — сброс сторожевого таймера

Команды NOP и WDR выполняются за один машинный цикл, а команда SLEEP — за четыре машинных цикла.

3.4. Сводные таблицы команд

В Табл. 3.3...3.8 указаны все команды, которыми располагают микроконтроллеры AVR семейства Classic. В каждой таблице команды сгруппированы по функциональному признаку. В таблицах приведены такие основные сведения о командах, как мнемоническое обозначение команды, ее описание, число машинных циклов, необходимых для ее выполнения, а также флаги регистра SREG, на которые воздействует эта команда. Информация в таблицах изложена в сжатом виде, а детальное описание всех команд приведено в разделе 3.5.

Необходимо сказать несколько слов о микроконтроллере AT90S1200. Дело в том, что эта модель поддерживает только 89 команд из 118, входящих в систему команд микроконтроллеров семейства. В таблицах команды, не поддерживаемые микроконтроллером AT90S1200, выделены серым цветом.

Таблица 3.3. Группа команд логических операций

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
AND Rd, Rr	«Логическое И» двух РОН	$Rd = Rd \bullet Rr$	1	Z, N, V
ANDI Rd, K	«Логическое И» РОН и константы	$Rd = Rd \bullet K$	1	Z, N, V
EOR Rd, Rr	«Исключающее ИЛИ» двух РОН	$Rd = Rd \oplus Rr$	1	Z, N, V
OR Rd, Rr	«Логическое ИЛИ» двух РОН	$Rd = Rd \vee Rr$	1	Z, N, V
ORI Rd, K	«Логическое ИЛИ» РОН и константы	$Rd = Rd \vee K$	1	Z, N, V
COM Rd	Перевод в обратный код	$Rd = \text{\$FF} - Rd$	1	Z, C, N, V
NEG Rd	Перевод в дополнительный код	$Rd = \text{\$00} - Rd$	1	Z, C, N, V, H
CLR Rd	Сброс всех разрядов РОН	$Rd = Rd \oplus Rd$	1	Z, N, V
SER Rd	Установка всех разрядов РОН	$Rd = \text{\$FF}$	1	—
TST Rd	Проверка РОН на отрицательное или нулевое значение	$Rd \bullet Rd$	1	Z, N, V
SWAP Rd	Обмен местами тетрад в РОН	$Rd(3..0) = Rd(7..4),$ $Rd(7..4) = Rd(3..0)$	1	—

Таблица 3.4. Группа команд арифметических операций

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
ADD Rd, Rr	Сложение двух РОН	$Rd = Rd + Rr$	1	Z, C, N, V, H
ADC Rd, Rr	Сложение двух РОН с переносом	$Rd = Rd + Rr + C$	1	Z, C, N, V, H
ADIW Rd, K	Сложение регистровой пары с константой	$Rdh:Rdl = Rdh:Rdl + K$	2	Z, C, N, V, S
SUB Rd, Rr	Вычитание двух РОН	$Rd = Rd - Rr$	1	Z, C, N, V, H
SUBI Rd, K	Вычитание константы из РОН	$Rd = Rd - K$	1	Z, C, N, V, H
SBC Rd, Rr	Вычитание двух РОН с заемом	$Rd = Rd - Rr - C$	1	Z, C, N, V, H
SBCI Rd, K	Вычитание константы из РОН с заемом	$Rd = Rd - K - C$	1	Z, C, N, V, H
SBIW Rd, K	Вычитание константы из регистровой пары	$Rdh:Rdl = Rdh:Rdl - K$	2	Z, C, N, V, S
DEC Rd	Декремент РОН	$Rd = Rd - 1$	1	Z, N, V
INC Rd	Инкремент РОН	$Rd = Rd + 1$	1	Z, N, V
ASR Rd	Арифметический сдвиг вправо	$Rd(n) = Rd(n+1), n=0..6$	1	Z, C, N, V
LSL Rd	Логический сдвиг влево	$Rd(n+1) = Rd(n), Rd(0) = 0$	1	Z, C, N, V
LSR Rd	Логический сдвиг вправо	$Rd(n) = Rd(n+1), Rd(7) = 0$	1	Z, C, N, V
ROL Rd	Сдвиг влево через перенос	$Rd(0) = C, Rd(n+1) = Rd(n), C = Rd(7)$	1	Z, C, N, V
ROR Rd	Сдвиг вправо через перенос	$Rd(7) = C, Rd(n) = Rd(n+1), C = Rd(0)$	1	Z, C, N, V

Таблица 3.5. Группа команд операций с разрядами

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
CBR Rd, K	Сброс разряда(ов) РОН	$Rd = Rd \bullet (\$FF - K)$	1	Z, N, V
SBR Rd, K	Установка разряда(ов) РОН	$Rd = Rd \vee K$	1	Z, N, V
CBI A, b	Сброс разряда ПВВ	$A.b = 0$	2	—
SBI A, b	Установка разряда ПВВ	$A.b = 1$	2	—
BCLR s	Сброс флага	$SREG.s = 0$	1	SREG.s
BSET s	Установка флага	$SREG.s = 1$	1	SREG.s
BLD Rd, b	Загрузка разряда РОН из флага T (SREG)	$Rd.b = T$	1	—
BST Rr, b	Запись разряда РОН в флаг T (SREG)	$T = Rr.b$	1	T
CLC	Сброс флага переноса	$C = 0$	1	C
SEC	Установка флага переноса	$C = 1$	1	C
CLN	Сброс флага отр. числа	$N = 0$	1	N
SEN	Установка флага отр. числа	$N = 1$	1	N
CLZ	Сброс флага нуля	$Z = 0$	1	Z
SEZ	Установка флага нуля	$Z = 1$	1	Z
CLI	Общее запрещение прерываний	$I = 0$	1	I
SEI	Общее разрешение прерываний	$I = 1$	1	I

3. Система команд

Таблица 3.5 (окончание)

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
CLS	Сброс флага знака	$S = 0$	1	S
SES	Установка флага знака	$S = 1$	1	S
CLV	Сброс флага переполнения доп. кода	$V = 0$	1	V
SEV	Установка флага переполнения доп. кода	$V = 1$	1	V
CLT	Сброс флага Т	$T = 0$	1	T
SET	Установка флага Т	$T = 1$	1	T
CLH	Сброс флага половинного переноса	$H = 0$	1	H
SEH	Установка флага половинного переноса	$H = 1$	1	H

Таблица 3.6. Группа команд пересылки данных

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
MOV Rd, Rr	Пересылка между РОН	$Rd = Rr$	1	—
LDI Rd, K	Загрузка константы в РОН	$Rd = K$	1	—
LD Rd, X	Косвенное чтение	$Rd = [X]$	2	—
LD Rd, X+	Косвенное чтение с постинкрементом	$Rd = [X], X = X + 1$	2	—
LD Rd, -X	Косвенное чтение с преддекрементом	$X = X - 1, Rd = [X]$	2	—
LD Rd, Y	Косвенное чтение	$Rd = [Y]$	2	—
LD Rd, Y+	Косвенное чтение с постинкрементом	$Rd = [Y], Y = Y + 1$	2	—
LD Rd, -Y	Косвенное чтение с преддекрементом	$Y = Y - 1, Rd = [Y]$	2	—
LDD Rd, Y+q	Косвенное относительное чтение	$Rd = [Y+q]$	2	—
LD Rd, Z	Косвенное чтение	$Rd = [Z]$	2	—
LD Rd, Z+	Косвенное чтение с постинкрементом	$Rd = [Z], Z = Z + 1$	2	—
LD Rd, -Z	Косвенное чтение с преддекрементом	$Z = Z - 1, Rd = [Z]$	2	—
LDD Rd, Z+q	Косвенное относительное чтение	$Rd = [Z+q]$	2	—
LDS Rd, k	Непосредственное чтение из ОЗУ	$Rd = [k]$	2	—
ST X, Rr	Косвенная запись	$[X] = Rr$	2	—
ST X+, Rr	Косвенная запись с постинкрементом	$[X] = Rr, X = X + 1$	2	—
ST -X, Rr	Косвенная запись с преддекрементом	$X = X - 1, [X] = Rr$	2	—
ST Y, Rr	Косвенная запись	$[Y] = Rr$	2	—
ST Y+, Rr	Косвенная запись с постинкрементом	$[Y] = Rr, Y = Y + 1$	2	—
ST -Y, Rr	Косвенная запись с преддекрементом	$Y = Y - 1, [Y] = Rr$	2	—
STD Y+q, Rr	Косвенная относительная запись	$[Y+q] = Rr$	2	—
ST Z, Rr	Косвенная запись	$[Z] = Rr$	2	—
ST Z+, Rr	Косвенная запись с постинкрементом	$[Z] = Rr, Z = Z + 1$	2	—
ST -Z, Rr	Косвенная запись с преддекрементом	$Z = Z - 1, [Z] = Rr$	2	—
STD Z+q, Rr	Косвенная относительная запись	$[Z+q] = Rr$	2	—
STS k, Rr	Непосредственная запись в ОЗУ	$[k] = Rr$	2	—

3. Система команд

Таблица 3.6 (окончание)

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
LPM	Загрузка данных из памяти программ	$R0 = \{Z\}$	3	—
IN Rd, A	Пересылка из PVB в PОН	$Rd = A$	1	—
OUT A, Rr	Пересылка из PОН в PVB	$A = Rr$	1	—
PUSH Rr	Сохранение байта в стеке	$STACK = Rr$	2	—
POP Rd	Извлечение байта из стека	$Rd = STACK$	2	—

Таблица 3.7. Группа команд передачи управления

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
RJMP k	Относительный безусловный переход	$PC = PC + k + 1$	2	—
IJMP	Косвенный безусловный переход	$PC = Z$	2	—
RCALL	Относительный вызов подпрограммы	$PC = PC + k + 1$	3	—
ICALL	Косвенный вызов подпрограммы	$PC = Z$	3	—
RET	Возврат из подпрограммы	$PC = STACK$	4	—
RETI	Возврат из подпрограммы обработки прерывания	$PC = STACK$	4	I
CP Rd, Rr	Сравнение PОН	$Rd - Rr$	1	Z, N, V, C, H
CPC Rd, Rr	Сравнение PОН с учетом переноса	$Rd - Rr - C$	1	Z, N, V, C, H
CPI Rd, K	Сравнение PОН с константой	$Rd - K$	1	Z, N, V, C, H
CPSE Rd, Rr	Сравнение и пропуск следующей команды при равенстве	Если $Rd = Rr$, то $PC = PC + 2 (3)$	1/2/3	—
SBRC Rr, b	Пропуск след. команды, если разряд PОН сброшен	Если $Rr.b = 0$, то $PC = PC + 2 (3)$	1/2/3	—
SBRS Rr, b	Пропуск след. команды, если разряд PОН установлен	Если $Rr.b = 1$, то $PC = PC + 2 (3)$	1/2/3	—
SBIC A, b	Пропуск след. команды, если разряд PVB сброшен	Если $A.b = 0$, то $PC = PC + 2 (3)$	1/2/3	—
SBIS A, b	Пропуск след. команды, если разряд PVB установлен	Если $A.b = 1$, то $PC = PC + 2 (3)$	1/2/3	—
BRBC s, k	Переход, если флаг s регистра SREG сброшен	Если $SREG.s = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRBS s, k	Переход, если флаг s регистра SREG установлен	Если $SREG.s = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRCS k	Переход по переносу	Если $C = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRCC k	Переход, если нет переноса	Если $C = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BREQ k	Переход по условию «равно»	Если $Z = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—

3. Система команд

Таблица 3.7 (окончание)

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
BRNE k	Переход по условию «не равно»	Если $Z = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRSH k	Переход по условию «выше или равно»	Если $C = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRLO k	Переход по условию «меньше»	Если $C = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRMI	Переход по условию «отрицательное значение»	Если $N = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRPL	Переход по условию «положительное значение»	Если $N = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRGE	Переход по условию «больше или равно» (числа со знаком)	Если $(N \oplus V) = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRLT	Переход по условию «меньше нуля» (числа со знаком)	Если $(N \oplus V) = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRHS	Переход по половинному переносу	Если $H = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRHC	Переход, если нет половинного переноса	Если $H = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRTS	Переход, если флаг T установлен	Если $T = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRTC	Переход, если флаг T сброшен	Если $T = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRVS	Переход по переполнению доп. кода	Если $V = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRVC	Переход, если нет переполнения доп. кода	Если $V = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRID	Переход, если прерывания запрещены	Если $I = 0$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—
BRIE	Переход, если прерывания разрешены	Если $I = 1$, то $PC = PC + k + 1$	1/2	—

Таблица 3.8. Группа команд управления системой

Мнемоника	Описание	Операция	Циклы	Флаги
NOP	Нет операции		1	—
SLEEP	Переход в «спящий» режим	См. раздел 4.3	3	—
WDR	Сброс сторожевого таймера	См. раздел 6.6	1	—

3.5. Описание команд

В этом разделе в алфавитном порядке перечислены все команды, поддерживаемые микроконтроллерами семейства. Для каждой команды приводится ее детальное описание. При описании команд используются обозначения, приведенные в **Табл. 3.9**.

ADC Rd, Rr

Сложение двух РОН с переносом

Операция	Rd = Rd + Rr + C							
Код операции	0001 11rd dddd rrrr						1 слово (2 байта)	
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Складывает содержимое двух регистров Rr и Rd и прибавляет содержимое флага переноса C. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Сложение двух регистровых пар R1:R0 и R3:R2 add r2,r0 ; Сложить младшие байты adc r3,r1 ; Сложить старшие байты с учетом переноса							

ADD Rd, Rr

Сложение двух РОН

Операция	Rd = Rd + Rr							
Код операции	0000 11rd dddd rrrr						1 слово (2 байта)	
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Складывает содержимое двух регистров Rr и Rd. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	add r1,r2 ; Прибавить r2 к r1 (r1=r1+r2) add r28,r28 ; Сложить r28 с самой собой (r28=r28+r28)							

3. Система команд

Таблица 3.9. Обозначения, используемые при описании команд

Обозначение, символ	Описание
Регистр состояния	
SREG	Регистр состояния микроконтроллера
C	Флаг переноса (0-й разряд регистра SREG)
Z	Флаг нуля (1-й разряд регистра SREG)
N	Флаг отрицательного значения (2-й разряд регистра SREG)
V	Флаг переполнения дополнительного кода (3-й разряд регистра SREG)
S	Флаг знака (4-й разряд регистра SREG); $S = N \oplus V$
H	Флаг половинного переноса (5-й разряд регистра SREG)
T	Пользовательский флаг (6-й разряд регистра SREG)
I	Флаг общего разрешения прерываний (7-й разряд регистра SREG)
Регистры и операнды	
Rd	Регистр-приемник (иногда также регистр-источник) в регистровом файле
Rr	Регистр-источник в регистровом файле
K	Константа (данные)
k	Адрес — константа
b	Номер разряда РОН или PBB (0...7)
s	Номер разряда регистра состояния SREG (0...7)
X, Y, Z	Регистры-указатели ($X = R27:R26$, $Y = R29:R28$, $Z = R31:R30$)
I/O	Регистр ввода/вывода
A	Адрес в пространстве ввода/вывода
q	Смещение при относительной косвенной адресации (6-разрядное значение)
.	Разделитель между названием (адресом) регистра и номером разряда
{XX}	Содержимое ячейки памяти данных по адресу XX
{XX}	Содержимое ячейки памяти программ по адресу XX
Операции	
–	Инверсия
•	Логическое И
∨	Логическое ИЛИ
⊕	Исключающее ИЛИ
Система	
PC	Счетчик команд
STACK	Текущий уровень стека
SP	Указатель стека
Флаги	
↔	Команда воздействует на флаг
0	Флаг сбрасывается командой в «0»
1	Флаг устанавливается командой в «1»
–	Команда не влияет на состояние флага

ADIW Rd, K

Сложение регистровой пары с константой

Операция	Rd+1:Rd = Rd+1:Rd + K							
Код операции	1001 0110 kkdd kkkk				1 слово (2 байта)			
Операнды	d ∈ {24, 26, 28, 30}, K = 0..63							
Описание	Складывает содержимое регистровой пары Rd+1:Rd с 6-разрядным числом. Результат помещается обратно в регистровую пару							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	adiw r24,1 ; Прибавить 1 к r25:r24 adiw r30,63 ; Прибавить 63 к указателю Z(r31:r30)							

AND Rd, Rr

«Логическое И» двух POH

Операция	Rd = Rd AND Rr							
Код операции	0010 00rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ r ≤ 31							
Описание	Выполняет операцию «Логическое И» между содержимым регистров Rd и Rr. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	ldi r16,1 ; Загрузить маску 0000 0001 в r16 and r2,r16 ;Выделить 0-й разряд в r2							

ANDI Rd, K

«Логическое И» POH и константы

Операция	Rd = Rd AND K							
Код операции	0111 kkkk dddd kkkk				1 слово (2 байта)			
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ K ≤ 255							
Описание	Выполняет операцию «Логическое И» между содержимым регистра Rd и 8-разрядным числом. Результат помещается в регистр Rd. Команда применима только к 16 старшим POH (R16..R31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	andi r17,\$0F ;Обнулить старший полубайт регистра r17 andi r18,\$10 ;Выделить 4-й разряд в регистре r18							

3. Система команд

ASR Rd

Арифметический сдвиг вправо

Операция								
Код операции	1001 010d dddd 0101							1 слово (2 байта)
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Сдвигает содержимое регистра Rd на 1 разряд вправо. Состояние 7-го разряда не изменяется. Значение 0-го разряда помещается в флаг C регистра SREG. Часто используется для деления чисел со знаком на два							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>ldi r16,\$10 ; Записать число 16 в регистр r16 asr r16 ; r16=r16/2 ldi r17,\$FC ; Записать число -4 в регистр r17 asr r17 ; r17=r17/2</pre>							

BCLR s

Сброс разряда регистра SREG

Операция	SREG.s = 0							
Код операции	1001 0100 1sss 1000							1 слово (2 байта)
Операнды	$0 \leq s \leq 7$							
Описание	Сбрасывает в «0» заданный разряд регистра SREG. Остальные разряды регистра SREG остаются без изменения							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>bclr 0 ; Сбросить флаг переноса bclr 7 ; Запретить прерывания</pre>							

BLD Rd, b

Пересылка флага T в разряд POH

Операция	Rd.b = T							
Код операции	1111 100d dddd 0bbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq b \leq 7$							
Описание	Копирует флаг T регистра SREG в разряд b регистра Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Копирование разряда: <code>bst r1,2 ; Сохранить 2-й разряд регистра r1 в T</code> <code>bld r0,4 ; Записать флаг T в 4-й разряд регистра r0</code>							

BRBC s, k

Переход, если разряд регистра SREG сброшен

Операция	Если SREG.s = 0, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 01kk kkkk ksss				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq s \leq 7, -64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет заданный разряд регистра SREG и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если SREG.s = 1 2, если SREG.s = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<code>cpi r20,5 ; Сравнить r20 с числом 5</code> <code>brbc 1,noteq ; Переход, если не равно</code> <code>...</code> <code>noteq:</code> <code>...</code>							

3. Система команд

BRBS s, k

Переход, если разряд регистра SREG установлен

Операция	Если SREG.s = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk ksss				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ s ≤ 7, -64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет заданный разряд регистра SREG и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если SREG.s = 0 2, если SREG.s = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> bst r0,3 ; Сохранить флаг T в 3-м разряде r0 brbs 1,bitset ; Переход, если флаг был установлен ... bitset: ... </pre>							

BRCC k

Переход, если не было переноса

Операция	Если флаг C = 0, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 01kk kkkk k000				1 слово (2 байта)			
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переноса (C) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 0, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если C = 1 2, если C = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> add r22,r23 ; Прибавить r23 к r22 brcc nosarry ; Перейти, если не было переполнения ... nosarry: ... </pre>							

BRCS k

Переход по переносу

Операция	Если флаг C = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k000							1 слово (2 байта)
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переноса (C) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 0,k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если C = 0 2, если C = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cpi r26,\$56 ; Сравнить r23 с \$56 brcs greater ; Перейти, если r23 < \$56 ... greater: ... </pre>							

BREQ k

Переход по условию «равно»

Операция	Если Rd = Rr (Z = 1), то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k001							1 слово (2 байта)
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг нуля (Z) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если число (со знаком или без знака), находящееся в регистре Rd, будет равно числу (со знаком или без знака), находящемуся в регистре Rr. Эквивалентна команде BRBS 1,k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если Z = 0 2, если Z = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cp r1,r0 ; Сравнить r1 с r0 breq equal ; Перейти, если r1 = r2 ... equal: ... </pre>							

3. Система команд

BRGE k

Переход по условию «больше или равно» (для знаковых данных)

Операция	Если $Rd \geq Rr$ ($N \oplus V = 0$), то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k100				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг знака (S) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если число со знаком, находящееся в регистре Rd, будет больше (или равно) числа со знаком, находящегося в регистре Rr. Эквивалентна команде BRBC 4, k.							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если S = 1 2, если S = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cp r11,r12 ; Сравнить r11 с r12 brge greater ; Перейти, если r1 ≥ r2 ... greater: ... </pre>							

BRHC k

Переход, если не было половинного переноса

Операция	Если флаг H = 0, то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k101				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг половинного переноса (H) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 5, k.							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если H = 1 2, если H = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> brne hclear ; Перейти, если флаг H сброшен ... hclear: ... </pre>							

BRHS k

Переход по половинному переносу

Операция	Если флаг H = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k101							1 слово (2 байта)
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг половинного переноса (H) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 5, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если H = 0 2, если H = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> brhs hset ;Перейти, если флаг H установлен ... hset: ... </pre>							

BRID k

Переход, если прерывания запрещены

Операция	Если флаг I = 0, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 01kk kkkk k111							1 слово (2 байта)
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг общего разрешения прерываний (I) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 7, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если I = 1 2, если I = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> brid intdis ; Перейти, если прерывания запрещены ... intdis: ... </pre>							

3. Система команд

BRIE k

Переход, если прерывания разрешены

Операция	Если флаг I = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k111				1 слово (2 байта)			
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг общего разрешения прерываний (I) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 7, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если I = 0 2, если I = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> brie inten ; Перейти, если прерывания разрешены ... inten: ... </pre>							

BRLO k

Переход по условию «меньше» (для беззнаковых данных)

Операция	Если Rd < Rr (C = 1), то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k000				1 слово (2 байта)			
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переноса (C) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если беззнаковое число, находящееся в регистре Rd, будет меньше беззнакового числа, находящегося в регистре Rr. Эквивалентна команде BRBS 0, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если C = 0 2, если C = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> eor r19,r19 ; Очистить r19 loop: inc r19 ; r19 = r19 + 1 ... cpi r19,\$10 ; Сравнить r19 с \$10 brlo loop ; Перейти, если r19 < \$10 ... </pre>							

BRLT k

Переход по условию «меньше» (для знаковых данных)

Операция	Если $Rd < Rr (N \oplus V = 1)$, то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$								
Код операции	1111 00kk kkkk k100				1 слово (2 байта)				
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$								
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг знака (S) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если число со знаком, находящееся в регистре Rd, будет меньше числа со знаком, находящегося в регистре Rr. Эквивалентна команде BRBS 4, k								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если S = 0 2, если S = 1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> cp r16,r1 ; Сравнить r16 с r1 brlt less ; Перейти, если r1 < r2 ... less: ... </pre>								

BRMI k

Переход по условию «отрицательное значение»

Операция	Если флаг N = 1, то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$								
Код операции	1111 00kk kkkk k010				1 слово (2 байта)				
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$								
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг отрицательного значения (N) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 2, k								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	—	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если N = 0 2, если N = 1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> subi r18,4 ; r18 = r18 - 4 brmi minus ; Перейти, если результат отрицательный ... minus: ... </pre>								

3. Система команд

BRNE k

Переход по условию «не равно»

Операция	Если $Rd \neq Rr$ ($Z = 0$), то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k001				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг нуля (Z) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если числа (со знаком или без знака), находящиеся в регистрах Rd и Rr, не будут равны. Эквивалентна команде BRBC 1, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если $Z = 1$ 2, если $Z = 0$							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> eor r27,r27 ; Очистить r27 loop: inc r27 ; r27 = r27 + 1 ... cpi r27,5 ; Сравнить r27 с 5 brne loop ; Перейти, если r27 ≠ 5 ... </pre>							

BRPL k

Переход по условию «положительное значение»

Операция	Если флаг N = 0, то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k010				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг отрицательного значения (N) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 2, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если $N = 1$ 2, если $N = 0$							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> subi r26,\$50 ; r26 = r26 - \$50 brpl plus ; Перейти, если результат положительный ... plus: ... </pre>							

BRSH k

Переход по условию «выше или равно» (для беззнаковых данных)

Операция	Если $Rd \geq Rr$ ($C = 0$), то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k000				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переноса (C) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. При выполнении данной команды сразу же после команды CP, CPI, SUB или SUBI переход произойдет только в том случае, если беззнаковое число, находящееся в регистре Rd, будет больше (или равно) беззнакового числа, находящегося в регистре Rr. Эквивалентна команде BRBC 0, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если $C = 1$ 2, если $C = 0$							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> subi r19,4 ; r19 = r19 - 4 brsh hgsm ; Перейти, если r19 ≥ 4 ... hgsm: ... </pre>							

BRTC k

Переход, если флаг T сброшен

Операция	Если флаг $T = 0$, то $PC = PC + k + 1$, иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	1111 01kk kkkk k110				1 слово (2 байта)			
Операнды	$-64 \leq k \leq +63$							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг T и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 6, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если $T = 1$ 2, если $T = 0$							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> bst r3,5 ; Сохранить 5-й разряд r3 в флаге T brtc tclear ; Перейти, если этот разряд был сброшен ... tclear: ... </pre>							

3. Система команд

BRTS k

Переход, если флаг T установлен

Операция	Если флаг T = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k110				1 слово (2 байта)			
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг T и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 6, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если T = 0 2, если T = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> bst r3,5 ; Сохранить 5-й разряд r3 в флаге T brts tset ; Перейти, если этот разряд был установлен ... tset: ... </pre>							

BRVC k

Переход, если нет переполнения дополнительного кода

Операция	Если флаг V = 0, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 01kk kkkk k011				1 слово (2 байта)			
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переполнения дополнительного кода (V) и выполняет переход, если этот разряд сброшен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBC 3, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если V = 1 2, если V = 0							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> add r3,r4 ; r3 = r3 + r4 rvc nover ; Перейти, если этот разряд был сброшен ... nover: ... </pre>							

BRVS k

Переход по переполнению дополнительного кода

Операция	Если флаг V = 1, то PC = PC + k + 1, иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 00kk kkkk k011							1 слово (2 байта)
Операнды	-64 ≤ k ≤ +63							
Описание	Условный относительный переход. Проверяет флаг переполнения дополнительного кода (V) и выполняет переход, если этот разряд установлен. Величина смещения k представляется числом в дополнительном коде. Эквивалентна команде BRBS 3, k							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если V = 0 2, если V = 1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> add r3,r4 ; r3 = r3 + r4 brvs overfl ; Перейти, если этот разряд был сброшен ... overfl: ... </pre>							

BSET s

Установка разряда регистра SREG

Операция	SREG.s = 1							
Код операции	1001 0100 0sss 1000							1 слово (2 байта)
Операнды	0 ≤ s ≤ 7							
Описание	Устанавливает заданный разряд регистра SREG							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> bset 6 ; Установить флаг T bset 7 ; Разрешить прерывания </pre>							

3. Система команд

BST Rd, b

Запись разряда PОН в флаг T

Операция	T = Rd.b							
Код операции	1111 101d dddd 0bbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Копирует разряд b регистра Rd в флаг T регистра SREG							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	↔	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Копирование бита: bst r1,2 ; Сохранить 2-й разряд регистра r1 в T bld r0,4 ; Записать флаг T в 4-й разряд регистра r0							

CBi A, b

Сбросить разряд PVB

Операция	I/O(A).b = 0							
Код операции	1001 1000 AAAA Abbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ A ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Сбрасывает разряд b регистра ввода/вывода, расположенного по адресу A пространства ввода/вывода. Эта команда применима только к младшим 32 регистрам (адреса 0...31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	да							
Пример	cbi \$12,7 ; Сбросить 7-й разряд порта D							

CBR Rd, K

Сброс разрядов PОН

Операция	Rd = Rd AND (\$FF - K)							
Код операции	0111 F31 dddd F32				1 слово (2 байта)			
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ K ≤ 255							
Описание	Сбрасывает разряды в регистре Rd в соответствии с маской, задаваемой константой K. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	cbr r16,\$F0 ; Обнулить старший полубайт регистра r16 cbr r18,1 ; Сбросить 4-й разряд в регистре r18							

CLC

Сброс флага переноса

Операция	C = 0							
Код операции	1001 0100 1000 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг переноса C регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 0							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	0
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r0,r0 ; Сложить r0 сам с собой clc ; Сбросить флаг переноса</pre>							

CLH

Сброс флага половинного переноса

Операция	H = 0							
Код операции	1001 0100 1101 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг половинного переноса H регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 5							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	0	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>clh ; Сбросить флаг половинного переноса</pre>							

CLI

Общее запрещение прерываний

Операция	I = 0							
Код операции	1001 0100 1111 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 7							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	0	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>cli ; Запретить прерывания in r11,\$16 ; Прочитать состояние порта B sei ; Разрешить прерывания</pre>							

3. Система команд

CLN

Сброс флага отрицательного значения

Операция	N = 0								
Код операции	1001 0100 1010 1000						1 слово (2 байта)		
Операнды	Нет операндов								
Описание	Сбрасывает в «0» флаг отрицательного значения N регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 2								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	—	—	—	—	—	0	—	—	
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> add r2,r3 ; Сложить r2 и r3 cln ; Сбросить флаг отрицательного результата </pre>								

CLR Rd

Очистка PОН

Операция	Rd = Rd ⊕ Rd								
Код операции	0010 01dd dddd dddd						1 слово (2 байта)		
Операнды	0 ≤ d ≤ 31								
Описание	Сбрасывает все разряды регистра общего назначения путем выполнения операции «Исключающее ИЛИ» регистра с самим собой								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	—	—	—	0	0	0	1	—	
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> Организация цикла с заданным числом повторений clr r18 ; Очистить регистр r18 loop: inc r18 ; r18=r18+1 ... cpi r18,\$50 ; Завершить цикл? brne loop </pre>								

CLS

Сброс флага знака

Операция	S = 0							
Код операции	1001 0100 1100 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг знака S регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 4							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	0	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r2,r3 ; Сложить r2 и r3 cls ; Сбросить флаг знака</pre>							

CLT

Сброс флага T

Операция	T = 0							
Код операции	1001 0100 1110 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг T регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 6							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	0	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>clt ; Сбросить флаг T</pre>							

CLV

Сброс флага переполнения дополнительного кода

Операция	V = 0							
Код операции	1001 0100 1011 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг переполнения дополнительного кода V регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 3							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	0	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r2,r3 ; Сложить r2 и r3 clv ; Сбросить флаг переполнения</pre>							

3. Система команд

CLZ

Сброс флага нуля

Операция	Z = 0							
Код операции	1001 0100 1001 1000						1 слово (2 байта)	
Операнды	Нет операндов							
Описание	Сбрасывает в «0» флаг нуля Z регистра SREG. Эквивалентна команде BCLR 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	0	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r2,r3 ; Сложить r2 и r3 clz ; Сбросить флаг нуля</pre>							

COM Rd

Вычисление обратного кода

Операция	$Rd = \$FF - Rd$							
Код операции	1001 010d dddd dddd						1 слово (2 байта)	
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Вычисляет обратный код числа, находящегося в регистре Rd. Результат помещается обратно в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	1
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	com r4 ; Вычислить доп. код содержимого r4							

CP Rd, Rr

Сравнение POH

Операция	Rd – Rr							
Код операции	0001 01rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сравнивает содержимое двух регистров общего назначения путем вычитания содержимого регистра Rr из содержимого регистра Rd. Данная команда влияет только на флаги регистра состояния SREG, которые устанавливаются в соответствии с результатом вычитания. Содержимое регистров не изменяется. Как правило, данная команда используется совместно с одной из команд условного перехода							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cp r4,r19 ; Сравнить r4 с r19 (R=r4-r19) brne noteq ; Перейти, если r4 <> r19 ... noteq: ... </pre>							

CPC Rd, Rr

Сравнение POH с учетом переноса

Операция	Rd – Rr – C							
Код операции	0000 01rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сравнивает содержимое двух регистров общего назначения путем вычитания содержимого регистра Rr из значения флага переноса (C) из содержимого регистра Rd. Данная команда влияет только на флаги регистра состояния SREG, которые устанавливаются в соответствии с результатом вычитания. Содержимое регистров не изменяется. Как правило, данная команда используется совместно с одной из команд условного перехода							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> Сравнение регистровых пар r3:r2 и r1:r0 cp r2,r0 ; Сравнить младшие байты cpc r3,r1 ; Сравнить старшие байты brne noteq ; Перейти, если r3:r2 <> r1:r0 ... noteq: ... </pre>							

3. Система команд

CPI Rd, K

Сравнение содержимого РОН с константой

Операция	Rd – K							
Код операции	0011 KKKK dddd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq K \leq 255$							
Описание	Сравнивает содержимое регистра общего назначения Rd с константой K путем вычитания константы из содержимого регистра Rd. Данная команда влияет только на флаги регистра состояния SREG, которые устанавливаются в соответствии с результатом вычитания. Содержимое регистра Rd не изменяется. Как правило, данная команда используется совместно с одной из команд условного перехода							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cpi r19,3 ; Сравнить r19 с числом 3 (R=r19-3) brne noteq ; Перейти, если r19 <> 3 ... noteq: ... </pre>							

CPSE Rd, Rr

Пропуск команды при равенстве двух РОН

Операция	Если $Rd = Rr$, то $PC = PC + 2$ (или 3), иначе $PC = PC + 1$							
Код операции	0001 00rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сравнивает содержимое двух регистров общего назначения Rr и Rd и пропускает следующую команду, если в регистрах записаны одинаковые значения							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	–	–	–	–	–	–
Маш. циклов	1, если $Rd \neq Rr$ (нет пропуска команды) 2, если $Rd = Rr$ (размер пропускаемой команды – 1 слово) 3, если $Rd = Rr$ (размер пропускаемой команды – 2 слова)							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> inc r4 ; Увеличить r4 (r4=r4+1) cpe r4,r0 ; Сравнить содержимое r4 и r0 neg r4 ; Проинвертировать r4, если r4 ≠ r0 ... </pre>							

DEC Rd

Декремент РОН

Операция	Rd = Rd - 1							
Код операции	1001 010d dddd 1010						1 слово (2 байта)	
Операнды	0 ≤ d ≤ 31							
Описание	Уменьшает содержимое регистра Rd на единицу. Так как эта команда не влияет на флаг переноса C, она идеально подходит для организации счетчика числа итераций цикла при выполнении вычислений над многобайтными числами. При работе с беззнаковыми числами для выполнения перехода в соответствии с результатом выполнения команды могут использоваться только команды условного перехода BREQ и BRNE. При работе с числами в дополнительном коде могут использоваться все команды условного перехода для знаковых проверок. Флаг V устанавливается в «1» только в том случае, если до выполнения операции в регистре находилось значение \$80							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>ldi r17,\$10 ; Записать число 16 в регистр r17 loop: add r1,r2 ; r1=r1+r2 dec r17 ; Декрементировать r17 brne loop ; Перейти, если r17≠0 ...</pre>							

EOR Rd, Rr

«Исключающее ИЛИ» двух РОН

Операция	Rd = Rd ⊕ Rr							
Код операции	0010 01rd dddd rrrr						1 слово (2 байта)	
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ r ≤ 31							
Описание	Выполняет операцию «Исключающее ИЛИ» между регистрами Rd и Rr. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>eor r2,r2 ; Очистка регистра r2 eor r0,r22 ; Побитовое "Исключающее ИЛИ" между r0 и r22</pre>							

3. Система команд

ICALL

Косвенный вызов подпрограммы

Операция	STACK = PC + 1; PC = Z; SP = SP - 2							
Код операции	1001 0101 0000 1001				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Косвенный вызов подпрограммы. Выполняет переход к подпрограмме, адрес которой находится в регистре Z. Адрес следующей за ICALL команды (2 байта) сохраняется в стеке							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	3							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>mov r30,r0 ; Задать смещение icall ; Вызвать подпрограмму, адрес которой находится ; в регистрах r31:r30</pre>							

IJMP

Косвенный переход

Операция	PC = Z							
Код операции	1001 0100 0000 1001				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Косвенный безусловный переход. Выполняет переход по адресу, находящемуся в регистре Z							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>mov r30,r0 ; Задать смещение ijmp ; Перейти по адресу r31:r30</pre>							

IN Rd, A

Пересылка значения из PVB в POH

Операция	Rd = I/O(A)							
Код операции	1011 0AAd dddd AAAA				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq A \leq 63$							
Описание	Пересылает содержимое регистра ввода/вывода A в регистр общего назначения Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> in r25,\$16 ; Прочитать содержимое порта B cpi r25,4 ; Сравнить содержимое с константой breq exit ; Перейти, если r25=4 ... exit: ... </pre>							

INC Rd

Инкремент POH

Операция	Rd = Rd + 1							
Код операции	1001 010d dddd 0011				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Увеличивает содержимое регистра Rd на единицу. Так как эта команда не влияет на флаг переноса C, она идеально подходит для организации счетчика числа итераций цикла при выполнении вычислений над многозначными числами. При работе с беззнаковыми числами для выполнения перехода в соответствии с результатом выполнения команды могут использоваться только команды условного перехода BREQ и BRNE. При работе с числами в дополнительном коде могут использоваться все команды условного перехода для знаковых проверок. Флаг V устанавливается в «1» только в том случае, если до выполнения операции в регистре находилось значение \$7F							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> clr r22 ; Очистить регистр r22 loop: inc r22 ; r22=r22+1 ... cpi r22,\$4F ; brne loop ; Продолжать цикл, если r22≠\$4F ... </pre>							

3. Система команд

LD Rd, X

Косвенное чтение памяти данных

Операция	Rd = [X]							
Код операции	1001 000d dddd 1100				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,X ; r1 = [\$0060]</pre>							

LD Rd, X+

Косвенное чтение памяти данных с постинкрементом

Операция	Rd = [X], X = X + 1							
Код операции	1001 000d dddd 1101				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$, для $d = 26$ или 27 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X. После пересылки байта содержимое регистра X увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,X+ ; r1 = [\$0060] in r1,r26 ; В регистре r1 — \$61</pre>							

LD Rd, -X

Косвенное чтение памяти данных с преддекрементом

Операция	$X = X - 1, Rd = [X]$							
Код операции	1001 000d dddd 1110				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$, для $d = 26$ или 27 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X, причём перед обращением к памяти данных содержимое регистра X уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса ld r3,-X ; r3 = [\$0062]</pre>							

LD Rd, Y

Косвенное чтение памяти данных

Операция	$Rd = [Y]$							
Код операции	1000 000d dddd 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,Y ; r1 = [\$0060]</pre>							

3. Система команд

LD Rd, Y+

Косвенное чтение памяти данных с постинкрементом

Операция	Rd = [Y], Y = Y + 1							
Код операции	1001 000d dddd 1010				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, для d = 28 или 29 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y. После пересылки байта содержимое регистра Y увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,Y+ ; r1 = [\$0060] in r2,r28 ; В регистре r2 — \$61</pre>							

LD Rd, -Y

Косвенное чтение памяти данных с преддекрементом

Операция	Y = Y - 1, Rd = [Y]							
Код операции	1001 000d dddd 1010				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, для d = 28 или 29 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y, причем перед обращением к памяти данных содержимое регистра Y уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса ld r3,-Y ; r3 = [\$0062]</pre>							

LD Rd, Z

Косвенное чтение памяти данных

Операция	Rd = [Z]							
Код операции	1000 000d dddd 0000				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Для модели AT90S1200 в адресное пространство памяти данных входит только регистровый файл, для остальных — регистровый файл, память ввода/вывода и ОЗУ. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,Z ; r1 = [\$0060]</pre>							

LD Rd, Z+

Косвенное чтение памяти данных с постинкрементом

Операция	Rd = [Z], Z = Z + 1							
Код операции	1001 000d dddd 0001				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$, для $d = 30$ или 31 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z. После пересылки байта содержимое регистра Z увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса ld r1,Z+ ; r1 = [\$0060] in r2,r30 ; В регистре r2 — \$61</pre>							

3. Система команд

LD Rd, -Z

Косвенное чтение памяти данных с преддекрементом

Операция	$Z = Z - 1, Rd = [Z]$							
Код операции	1001 000d dddd 0010				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$, для $d = 30$ или 31 результат операции не определен							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z, причем перед обращением к памяти данных содержимое регистра Z уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса ld r3,-Z ; r3 = [\$0062]</pre>							

LDD Rd, Y+q

Косвенное относительное чтение памяти данных

Операция	$Rd = [Y + q]$							
Код операции	10q0 qq0d dddd 1qqq				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq q \leq 63$							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, получается суммированием содержимого индексного регистра Y и константы q. Содержимое индексного регистра не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса ldd r4,Y+2 ; r4 = [\$0065]</pre>							

LDD Rd, Z+q

Косвенное относительное чтение памяти данных

Операция	Rd = [Z + q]							
Код операции	10q0 qq0d dddd 0qqq				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ q ≤ 63							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, получается суммированием содержимого индексного регистра Z и константы q. Содержимое индексного регистра не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса ldd r4,Z+2 ; r4 = [\$0065]</pre>							

LDI Rd, K

Загрузка константы в POH

Операция	Rd = K							
Код операции	1110 KKKK dddd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ k ≤ 255							
Описание	Загружает 8-разрядное число в регистр общего назначения Rd. Данная команда применима только к старшей половине POH (адреса 16...31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра Z ldi r30,\$F0 ; Загрузить адрес в регистр Z lpm ; Загрузить константу из памяти программ ; по адресу \$00F0</pre>							

3. Система команд

LDS Rd, k

Непосредственная загрузка из памяти данных

Операция	Rd = [k]							
Код операции	1001 000d dddd 0000 kkkk kkkk kkkk kkkk				2 слова (4 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq k \leq 65535$							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти данных в регистр общего назначения Rd. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, задается константой K							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>lds r2,\$FF00 ; r2 = [\$FF00] add r2,r1 ; r2 = r2 + r1 sts \$FF00,r2 ; Записать результат по тому же адресу</pre>							

LPM

Загрузка данных из памяти программ

Операция	R0 = {Z}							
Код операции	1001 0101 1100 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Загружает один байт из адресного пространства памяти программ в регистр общего назначения R0. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	3							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра Z ldi r30,\$F0 ; Загрузить адрес в регистр Z lpm ; r0 = {\$00F0}</pre>							

LSL Rd

Логический сдвиг влево

Операция								
Код операции	1000 11dd dddd dddd				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Сдвигает все разряды регистра Rd влево. Разряд b0 сбрасывается в «0», а разряд b7 загружается в флаг C регистра SREG. Эквивалентна команде ADD Rd,Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	0	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r0,r4 ; r0 = r0 + r4 lsl r0 ; r0 = r0 * 2</pre>							

LSR Rd

Логический сдвиг вправо

Операция								
Код операции	1001 010d dddd 0110				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Сдвигает все разряды регистра Rd вправо. Разряд b7 сбрасывается в «0», а разряд b0 загружается в флаг C регистра SREG							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	0	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r0,r4 ; r0 = r0 + r4 lsr r0 ; r0 = r0/2</pre>							

3. Система команд

MOV Rd, Rr

Пересылка между POH

Операция	Rd = Rr							
Код операции	0010 11rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Копирует содержимое регистра Rr в регистр Rd. Регистр-источник (Rr) не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> mov r16,r0 ; Переслать содержимое r0 в r16 call check ; Вызвать подпрограмму ... check: cpi r16, \$r11 ; Сравнить r16 с \$11 ... ret ; Вернуться из подпрограммы </pre>							

NEG Rd

Вычисление дополнительного кода

Операция	Rd = \$00 - Rd							
Код операции	1001 010d dddd 0001				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Вычисляет дополнительный код числа, находящегося в регистре Rd. Результат помещается обратно в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> sub r11,r0 ; Вычесть r0 из r11 (r11 = r11 - r0) brpl positive ; Перейти, если результат положительный neg r11 ; Вычислить дополнительный код числа positive: ... </pre>							

NOP

Пустая команда

Операция	Нет операции							
Код операции	0000 0000 0000 0000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Выполняет пустой машинный цикл							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> clr r16 ; Очистить регистр r16 ser r17 ; Установить регистр r17 out \$18,r16 ; Записать нули в порт В nop ; Ждать один машинный цикл out \$18,r17 ; Записать единицы в порт В </pre>							

OR Rd, Rr

«Логическое ИЛИ» двух РОН

Операция	$Rd = Rd \vee Rr$							
Код операции	0010 10rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Выполняет операцию «Логическое ИЛИ» между регистрами Rd и Rr. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> or r15,r16 ; Поразрядное «ИЛИ» r15 и r16 bst r15,6 ; Записать 6-й разряд регистра r15 в флаг T brts ok ; Перейти, если флаг T равен «1» ... ok: ... </pre>							

3. Система команд

ORI Rd, K

«Логическое ИЛИ» POH и константы

Операция	Rd = Rd ∨ K							
Код операции	0110 KKKK dddd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ K ≤ 255							
Описание	Выполняет операцию «Логическое ИЛИ» между регистром Rd и константой K. Результат помещается в регистр Rd. Команда применима только к 16 старшим POH (R16...R31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	ori r17,\$0F ; Установить старший полубайт регистра r17 ori r18,1 ; Установить 0-й разряд регистра r18							

OUT A, Rr

Пересылка значения из POH в PVB

Операция	I/O(A) = Rr							
Код операции	1011 1AAr rrrr AAAA				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, 0 ≤ A ≤ 63							
Описание	Пересылает содержимое регистра общего назначения Rr в регистр ввода/вывода A							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	clr r16 ; Очистить регистр r16 ser r17 ; Установить регистр r17 out \$18,r16 ; Записать нули в порт В nop ; Ждать один машинный цикл out \$18,r17 ; Записать единицы в порт В							

POOP Rd

Извлечение байта из стека

Операция	SP = SP + 1, Rd = STACK							
Код операции	1001 000d dddd 1111							1 слово (2 байта)
Операнды	0 ≤ d ≤ 31							
Описание	Загружает 1 байт из стека в регистр общего назначения Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre> call routine ; Вызов подпрограммы ... routine: push r14 ; Сохранить содержимое r14 в стеке push r15 ; Сохранить содержимое r15 в стеке ... pop r15 ; Восстановить содержимое r15 из стека pop r14 ; Восстановить содержимое r14 из стека ret ; Возврат из подпрограммы </pre>							

PUSH Rr

Сохранение байта в стеке

Операция	STACK = Rr, SP = SP - 1							
Код операции	1001 001r rrrr 1111							1 слово (2 байта)
Операнды	0 ≤ r ≤ 31							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в стеке							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre> call routine ; Вызов подпрограммы ... routine: push r14 ; Сохранить содержимое r14 в стеке push r15 ; Сохранить содержимое r15 в стеке ... pop r15 ; Восстановить содержимое r15 из стека pop r14 ; Восстановить содержимое r14 из стека ret ; Возврат из подпрограммы </pre>							

3. Система команд

RCALL k

Относительный вызов подпрограммы

Операция	STACK = PC + 1; PC = PC + k + 1; SP = SP - 2							
Код операции	1101 kkkk kkkk kkkk				1 слово (2 байта)			
Операнды	-2047 ≤ k ≤ 2047							
Описание	Относительный вызов подпрограммы. Выполняет переход к подпрограмме, адрес которой получается сложением содержимого счетчика команд с константой k. Адрес следующей за RCALL команды (2 байта) сохраняется в стеке. На практике вместо числовых значений смещения указываются метки подпрограмм (см. пример)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	3							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> rcall routine ; Вызвать подпрограмму ... routine: push r14 ; Сохранить содержимое r14 ... pop r14 ; Восстановить содержимое r14 ret ; Возврат из подпрограммы </pre>							

RET

Возврат из подпрограммы

Операция	SP = SP + 2; PC = STACK							
Код операции	1001 0101 0000 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Возврат из подпрограммы. Выполняет возврат в то место, откуда подпрограмма была вызвана							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	4							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> rcall routine ; Вызвать подпрограмму ... routine: push r14 ; Сохранить содержимое r14 ... pop r14 ; Восстановить содержимое r14 ret ; Возврат из подпрограммы </pre>							

RETI**Возврат из подпрограммы обработки прерывания**

Операция	SP = SP + 2; PC = STACK							
Код операции	1001 0101 0001 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Возврат из подпрограммы обработки прерывания. Выполняет возврат в то место, в котором выполнение программы было прервано в результате возникновения прерывания. Обратите внимание, что контекст программы (регистр состояния SREG) не сохраняется при вызове подпрограммы обработки прерывания и, соответственно, не восстанавливается при выходе из нее. В связи с этим сохранение и восстановление этого регистра необходимо выполнять самостоятельно							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	4							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> ... extint: push r0 ; Сохранить содержимое r0 ... pop r0 ; Восстановить содержимое r0 reti ; Возврат из подпрограммы </pre>							

RJMP k**Относительный безусловный переход**

Операция	PC = PC + k + 1;							
Код операции	1100 kkkk kkkk kkkk				1 слово (2 байта)			
Операнды	-2047 ≤ k ≤ 2047							
Описание	Команда относительного безусловного перехода. Выполняет переход по адресу, равному сумме содержимого счетчика команд и константы k. На практике вместо числовых значений смещения используются метки (см. пример)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	да							
Пример	<pre> cpi r16,\$42 ; Сравнить r16 с числом \$42 brne error ; Перейти, если r16 ≠ \$42 rjmp ok ; Безусловный переход error: add r16, r17 ; Прибавить r16 к r17 inc r16 ; r16 = r16 + 1 ok: ... </pre>							

3. Система команд

ROL Rd

Сдвиг влево через перенос

Операция								
Код операции	0001 11dd dddd dddd				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Сдвигает содержимое регистра Rd влево на один разряд. В разряд b0 заносится содержимое флага C регистра SREG, а разряд b7 загружается в флаг C. В комбинации с командой LSL данная команда может использоваться для умножения многобайтных чисел (как знаковых, так и беззнаковых) на два. Эквивалентна команде ADC Rd,Rd. Значение флага V равно «Исключающему ИЛИ» флагов N и C после сдвига							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Умножить регистровую пару r19:r18 на 2: <pre>lsl r18 ; r18 = r18 * 2 rol r19 ; r19:r18 — 16-разрядное целое</pre>							

ROR Rd

Сдвиг вправо через перенос

Операция								
Код операции	1001 010d dddd 0111				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31$							
Описание	Сдвигает содержимое регистра Rd вправо на один разряд. В разряд b7 заносится содержимое флага C регистра SREG, а разряд b0 загружается в флаг C. В комбинации с командой ASR данная команда может использоваться для деления многобайтных знаковых чисел на два. А в комбинации с командой LSR — для деления многобайтных беззнаковых чисел на два. Значение флага V равно «Исключающему ИЛИ» флагов N и C после сдвига							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>lsr r19 ; Разделить регистровую пару r19:r18 на 2 ror r18 ; r19:r18 — 16-разрядное целое без знака asr r17 ; Разделить регистровую пару r17:r16 на 2 ror r16 ; r17:r16 — 16-разрядное целое со знаком</pre>							

SBC Rd, Rr

Вычитание с заемом

Операция	$Rd = Rd - Rr - C$							
Код операции	0000 10rd dddd rrrr				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq d \leq 31, 0 \leq r \leq 31$							
Описание	Вычитает из регистра Rd содержимое регистра Rr. Если флаг переноса C установлен, полученная разность уменьшается на 1. Результат помещается в регистр Rd. Если результат вычитания не равен нулю, флаг нуля Z сбрасывается в «0», в противном случае он остается без изменений							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Вычитание регистровой пары R1:R0 из R3:R2 sub r2,r0 ; Вычесть младшие байты sbc r3,r1 ; Вычесть старшие байты с учетом переноса							

SBCI Rd, K

Вычитание константы из POH с заемом

Операция	$Rd = Rd - K - C$							
Код операции	0100 KKKK dddd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	$16 \leq d \leq 31, 0 \leq K \leq 255$							
Описание	Вычитает из регистра Rd значение константы K. Если флаг переноса C установлен, полученная разность уменьшается на 1. Результат помещается в регистр Rd. Если результат вычитания не равен нулю, флаг нуля Z сбрасывается в «0», в противном случае он остается без изменений							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	Вычитание двухбайтового числа \$4F23 из регистровой пары R17:R16 subi r16,\$23 ; Вычесть младший байт sbc r17,\$4F ; Вычесть старший байт с учетом переноса							

3. Система команд

SBI A, b

Установить разряд PVB

Операция	I/O(A).b = 1							
Код операции	1001 1010 AAAA Abbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ A ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Устанавливает разряд b регистра ввода/вывода, расположенного по адресу A пространства ввода/вывода. Эта команда применима только к младшим 32 регистрам (адреса 0...31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>out \$1E,r0 ; Задать адрес ячейки EEPROM sbi \$1C,0 ; Установить запрос на чтение in r1,\$1D ; Читать данные из EEPROM</pre>							

SBIC A, b

Пропустить команду, если разряд PVB сброшен

Операция	Если I/O(A).b = 0, то PC = PC + 2 (3), иначе PC = PC + 1							
Код операции	1001 1001 AAAA Abbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ A ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Проверяет состояние разряда b регистра ввода/вывода A. Если разряд сброшен, команда, следующая за SBIC A, b, пропускается. Эта команда применима только к младшим 32 регистрам (адреса 0...31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если I/O(A).b = 1 (нет пропуска команды) 2, если I/O(A).b = 0 (размер пропускаемой команды — 1 слово) 3, если I/O(A).b = 0 (размер пропускаемой команды — 2 слова)							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>e2wait: sbic \$1C,1 ; Пропустить команду, если флаг EEFWE сброшен rjmp e2wait ; Запись в EEPROM еще не закончилась ...</pre>							

SBIS A, b

Пропустить команду, если разряд PVB установлен

Операция	Если I/O(A).b = 1, то PC = PC + 2 (3), иначе PC = PC + 1							
Код операции	1001 1011 AAAA Abbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ A ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Проверяет состояние разряда b регистра ввода/вывода A. Если разряд установлен, команда, следующая за SBIS A, b, пропускается. Эта команда применима только к младшим 32 регистрам (адреса 0...31)							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если I/O(A).b = 0 (нет пропуска команды) 2, если I/O(A).b = 1 (размер пропускаемой команды — 1 слово) 3, если I/O(A).b = 1 (размер пропускаемой команды — 2 слова)							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>waitset: sbis \$1D,0 ; Пропустить след. команду, если 0-й разряд ; порта D установлен rjmp waitset ; Ждать, пока разряд не будет установлен</pre>							

SBIW Rd, K

Вычитание константы из регистровой пары

Операция	Rd+1:Rd = Rd+1:Rd - K							
Код операции	1001 0111 KKdd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	d ∈ {24, 26, 28, 30}, 0 ≤ K ≤ 63							
Описание	Вычитает из регистровой пары Rd+1:Rd значение константы K. Результат помещается обратно в регистровую пару. Команда применима только к 4 старшим регистровым парам из регистров общего назначения							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>Вычитание двухбайтового числа \$4F23 из регистровой пары R17:R16 sbw r24,1 ; Вычесть единицу из r25:r24 sbw r28,63 ; Вычесть 63 из индексного регистра Y</pre>							

3. Система команд

SBR Rd, K

Установка разрядов POH

Операция	Rd = Rd ∨ K							
Код операции	0110 KKKK dddd KKKK				1 слово (2 байта)			
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ K ≤ 255							
Описание	Устанавливает отдельные разряды регистра Rd путем выполнения операции «Логическое ИЛИ» между содержимым регистра Rd и маской, задаваемой константой K. Результат помещается в регистр Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	sbr r16,3 ; Установить разряды 0 и 1 регистра r16 sbr r18,\$F0 ; Установить 4 ст. разряда регистра r18							

SBRC Rr, b

Пропустить команду, если разряд POH сброшен

Операция	Если Rr.b = 0, то PC = PC + 2 (3), иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 110r rrrr 0bbb				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Проверяет состояние разряда b регистра общего назначения Rr. Если разряд сброшен, команда, следующая за SBRC Rr, b, пропускается							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если Rr.b = 1 (нет пропуска команды) 2, если Rr.b = 0 (размер пропускаемой команды — 1 слово) 3, если Rr.b = 0 (размер пропускаемой команды — 2 слова)							
AT90S1200	да							
Пример	sub r0,r1 ; Вычсть r1 из r0 sbrc r0,7 ; Пропустить команду, если r0.7 = «0» sub r0,r1 ; Выполняется только, если r0.7 = «1»							

SBRS Rr, b

Пропустить команду, если разряд POH установлен

Операция	Если Rr.b = 1, то PC = PC + 2 (3), иначе PC = PC + 1							
Код операции	1111 111r rrrr 0bbb							1 слово (2 байта)
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, 0 ≤ b ≤ 7							
Описание	Проверяет состояние разряда b регистра общего назначения Rr. Если разряд установлен, команда, следующая за SBRS Rr, b, пропускается							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1, если Rr.b = 0 (нет пропуска команды) 2, если Rr.b = 1 (размер пропускаемой команды — 1 слово) 3, если Rr.b = 1 (размер пропускаемой команды — 2 слова)							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>sub r0,r1 ; Вычесть r1 из r0 sbrs r0,7 ; Пропустить след. команду, если r0.7 = «0» neg r0 ; Выполняется только, если r0.7 = «1»</pre>							

SEC

Установка флага переноса

Операция	C = 1							
Код операции	1001 0100 0000 1000							1 слово (2 байта)
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «1» флаг переноса C регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 0							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	1
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>sec ; Установить флаг переноса addc r0,r1 ; r0 = r0 + r1 + 1</pre>							

3. Система команд

SEN

Установка флага половинного переноса

Операция	H = 1								
Код операции	1001 0100 0101 1000				1 слово (2 байта)				
Операнды	Нет операндов								
Описание	Устанавливает в «1» флаг половинного переноса H регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 5								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	—	—	1	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	slh ; Установить флаг половинного переноса								

SEI

Общее разрешение прерываний

Операция	I = 1								
Код операции	1001 0100 0111 1000				1 слово (2 байта)				
Операнды	Нет операндов								
Описание	Устанавливает в «1» флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 7								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	1	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	cli ; Запретить прерывания in r13,\$16 ; Прочитать состояние порта B sei ; Разрешить прерывания								

SEN

Установка флага отрицательного значения

Операция	N = 1							
Код операции	1001 0100 0010 1000					1 слово (2 байта)		
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «I» флаг отрицательного значения N регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 2							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	1	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r2,r19 ; Сложить r2 и r19 sln ; Установить флаг отрицательного результата</pre>							

SER Rd

Установка POH

Операция	Rd = \$FF							
Код операции	1110 1111 dddd 1111					1 слово (2 байта)		
Операнды	16 ≤ d ≤ 31							
Описание	Устанавливает все разряды регистра общего назначения в «1». Команда применима только к регистрам из старшей половины регистрового файла							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>Организация цикла с заданным числом повторений clr r16 ; Очистить регистр r16 ser r17 ; Установить регистр r17 out \$18,r16 ; Записать в порт В нули nop out \$18,r17 ; Записать в порт В единицы</pre>							

3. Система команд

SES

Установка флага знака

Операция	S = 1							
Код операции	1001 0100 0100 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «1» флаг знака S регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 4							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	1	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	add r2,r19 ; Сложить r2 и r19 ses ; Установить флаг знака							

SET

Установка флага T

Операция	T = 1							
Код операции	1001 0100 0110 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «1» флаг T регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 6							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	1	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	set ; Установить флаг T							

SEV

Установка флага переполнения дополнительного кода

Операция	V = 1							
Код операции	1001 0100 0011 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «1» флаг переполнения дополнительного кода V регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 3							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	1	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	add r2,r19 ; Сложить r2 и r19 sev ; Установить флаг переполнения							

SEZ

Установка флага нуля

Операция	Z = 1							
Код операции	1001 0100 0001 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Устанавливает в «I» флаг нуля Z регистра SREG. Эквивалентна команде BSET 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	1	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>add r2,r19 ; Сложить r2 и r19 sez ; Установить флаг нуля</pre>							

SLEEP

Перевод микроконтроллера в режим пониженного энергопотребления

Операция	См. описание режимов пониженного энергопотребления в параграфе 4.3.							
Код операции	1001 0101 1000 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Переводит микроконтроллер в режим пониженного энергопотребления. Конкретные действия зависят от модели микроконтроллера и от выбранного режима. Для получения более подробной информации обратитесь к разделу 4.3							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>mov r0,r11 ; Скопировать регистр r11 в r0 ldi r16,(1<<SE) ; Разрешить переход в «спящий» режим out MCUCR,r16 ; sleep ; Переключиться в «спящий» режим</pre>							

3. Система команд

ST X, Rr

Косвенная запись в память данных

Операция	[X] = Rr							
Код операции	1001 001r rrrr 1100				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre> clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st X,r1 ; Загрузить r1 по адресу \$0060 </pre>							

ST X+, Rr

Косвенная запись в память данных с постинкрементом

Операция	[X] = Rr, X = X+1							
Код операции	1001 001r rrrr 1101				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$, для r = 26 или 27 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X. После пересылки байта содержимое регистра X увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre> clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st X+,r1 ; Загрузить r1 по адресу \$0060 in r1,r26 ; В регистре r1 — \$61 </pre>							

ST –X, Rr

Косвенная запись в память данных с преддекрементом

Операция	$X = X-1, [X] = Rr$							
Код операции	1001 001r rrrr 1110				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$, для $r = 26$ или 27 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре X, причем перед обращением к памяти данных содержимое регистра X уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	–	–	–	–	–	–
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r27 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r26,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса st -X,r3 ; Загрузить r3 по адресу \$0062</pre>							

ST Y, Rr

Косвенная запись в память данных

Операция	$[Y] = Rr$							
Код операции	1000 001r rrrr 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	–	–	–	–	–	–	–	–
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st Y,r1 ; Переслать r1 по адресу \$0060</pre>							

3. Система команд

ST Y+, Rr

Косвенная запись в память данных с постинкрементом

Операция	[Y] = Rr, Y = Y+1							
Код операции	1001 001r rrrr 1101				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, для r = 28 или 29 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y. После пересылки байта содержимое регистра Y увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st Y+,r1 ; Переслать r1 по адресу \$0060 in r2,r28 ; В регистре r2 — \$61</pre>							

ST -Y, Rr

Косвенная запись в память данных с преддекрементом

Операция	Y = Y-1, [Y] = Rr							
Код операции	1001 001r rrrr 1010				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, для r = 28 или 29 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Y, причем перед обращением к памяти данных содержимое регистра Y уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса st -Y,r3 ; Переслать r3 по адресу \$0062</pre>							

ST Z, Rr

Косвенная запись в память данных

Операция	[Z] = Rr							
Код операции	1000 001r rrrr 0000				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Для модели AT90S1200 в адресное пространство памяти данных входит только регистровый файл, для остальных — регистровый файл, память ввода/вывода и ОЗУ. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st Z,r1 ; Переслать r1 по адресу \$0060</pre>							

ST Z+, Rr

Косвенная запись в память данных с постинкрементом

Операция	[Z] = Rr, Z = Z+1							
Код операции	1001 001r rrrr 1001				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$, для $r = 30$ или 31 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z. После пересылки байта содержимое регистра Z увеличивается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$60 ; Загрузить мл. байт адреса st Z+,r1 ; Переслать r1 по адресу \$0060 in r2,r30 ; В регистре r2 — \$61</pre>							

3. Система команд

ST -Z, Rr

Косвенная запись в память данных с преддекрементом

Операция	$Z = Z - 1, [Z] = Rr$							
Код операции	1001 001r rrrr 1010				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31$, для $r = 30$ или 31 результат операции не определен							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, содержится в индексном регистре Z, причем перед обращением к памяти данных содержимое регистра Z уменьшается на 1							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса st -Z,r3 ; Переслать r3 по адресу \$0062</pre>							

STD Y+q, Rr

Косвенная относительная запись в память данных

Операция	$[Y + q] = Rr$							
Код операции	10q0 qq1r rrrr 1qqq				1 слово (2 байта)			
Операнды	$0 \leq r \leq 31, 0 \leq q \leq 63$							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, получается суммированием содержимого индексного регистра Y и константы q. Содержимое индексного регистра не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r29 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r28,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса std Y+2,r4 ; Переслать r4 по адресу \$0065</pre>							

STD Z+q, Rd

Косвенная относительная запись в память данных

Операция	[Z + q] = Rr							
Код операции	10q0 qq1r rrrr 0qqq				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ r ≤ 31, 0 ≤ q ≤ 63							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rr в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, получается суммированием содержимого индексного регистра Z и константы q. Содержимое индексного регистра не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>clr r31 ; Очистить ст. байт индексного регистра ldi r30,\$63 ; Загрузить мл. байт адреса std Z+2,r4 ; Переслать r4 по адресу \$0065</pre>							

STS k, Rd

Непосредственная запись в память данных

Операция	[k] = Rd							
Код операции	1001 001d dddd 0000 kkkk kkkk kkkk kkkk				2 слова (4 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ k ≤ 65535							
Описание	Сохраняет содержимое регистра общего назначения Rd в памяти данных. Адрес ячейки памяти, к которой производится обращение, задается константой K							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	2							
AT90S1200	нет							
Пример	<pre>lds r2,\$FF00 ; r2 = [\$FF00] add r2,r1 ; r2 = r2 + r1 sts \$FF00,r2 ; Записать результат по тому же адресу</pre>							

3. Система команд

SUB Rd, Rr

Вычитание двух POH

Операция	Rd = Rd – Rr								
Код операции	0001 10rd dddd rrrr						1 слово (2 байта)		
Операнды	0 ≤ d ≤ 31, 0 ≤ r ≤ 31								
Описание	Вычитает из регистра Rd содержимое регистра Rr. Результат помещается в регистр Rd								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	–	–	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> sub r13,r12 ; Вычесть r12 из r13 (r13=r13-r12) brne noteq ; Перейти, если r12 ≠ r13 ... noteq: ... </pre>								

SUBI Rd, K

Вычитание константы из регистра

Операция	Rd = Rd – K								
Код операции	1010 KKKK dddd KKKK						1 слово (2 байта)		
Операнды	16 ≤ d ≤ 31, K = 0...255								
Описание	Вычитает из регистра Rd значение константы K. Результат помещается обратно в регистр. Данная команда применима только к старшей половине регистров общего назначения								
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C	
	–	–	↔	↔	↔	↔	↔	↔	↔
Маш. циклов	1								
AT90S1200	да								
Пример	<pre> subi r22,\$11 ; Вычесть \$11 из r22 brne noteq ; Перейти, если r22 ≠ \$11 ... noteq: ... </pre>								

SWAP Rd

Перестановка тетрад POH

Операция	Rd(7:4) = Rd(3:0), Rd(3:0) = Rd(7:4)							
Код операции	1001 010d dddd 0010				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31							
Описание	Команда производит перестановку старшего и младшего полубайта содержимого регистра Rd							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	—	—	—	—	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>inc r1 ; Инкрементировать r1 swap r1 ; Переставить тетрады inc r1 ; Инкрементировать старший полубайт r1 swap r1 ; Переставить тетрады обратно</pre>							

TST Rd

Проверка POH на нулевое или отрицательное значение

Операция	Rd = Rd • Rd							
Код операции	0010 00dd dddd dddd				1 слово (2 байта)			
Операнды	0 ≤ d ≤ 31							
Описание	Проверяет содержимое регистра на нулевое или отрицательное значение путем выполнения операции «Логическое И» регистра с самим собой. Содержимое регистра Rd не изменяется							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
	—	—	—	↔	0	↔	↔	—
Маш. циклов	1							
AT90S1200	да							
Пример	<pre>tst r0 ; Проверить r0 breq zero ; Перейти, если r0 = 0 ... zero: ...</pre>							

3. Система команд

WDR

Сброс сторожевого таймера

Операция	Рестарт сторожевого таймера							
Код операции	1001 0101 1010 1000				1 слово (2 байта)			
Операнды	Нет операндов							
Описание	Выполняет сброс сторожевого таймера. При включенном сторожевом таймере данная команда должна выполняться через определенный промежуток времени, определяемый коэффициентом деления предделителя сторожевого таймера. Для получения подробной информации обратитесь к главе 6							
Регистр SREG	I	T	H	S	V	N	Z	C
Маш. циклов	—	—	—	—	—	—	—	—
AT90S1200	да							
Пример	wdr ; сбросить сторожевой таймер							

Глава 4. Устройство управления

4.1. Общие сведения

Как известно, микроконтроллеру для работы требуется сигнал синхронизации (тактовый сигнал). В качестве источника тактового сигнала в микроконтроллерах AVR семейства Classic может использоваться встроенный кварцевый генератор или внешний сигнал синхронизации. В некоторых моделях имеется также внутренний *RC*-генератор.

Непременным атрибутом современных микроконтроллеров является наличие одного или нескольких режимов, обеспечивающих уменьшение энергии, потребляемой микроконтроллером от источника питания. Этот момент особенно актуален при разработке автономных устройств. Микроконтроллеры AVR семейства Classic поддерживают до трех различных режимов пониженного энергопотребления: Idle, Power Down и Power Save. Все эти режимы часто называют одним словом — «спящий» режим. Каждый из этих режимов позволяет значительно сократить энергопотребление в периоды бездействия микроконтроллера. В зависимости от используемого режима отключается различное количество систем микроконтроллера. Соответственно различным будет и уменьшение потребляемой энергии. Вход в этот режим осуществляется путем использования команды SLEEP. При «пробуждении» микроконтроллера (при выходе из «спящего» режима) производится его реинициализация.

Вообще реинициализация микроконтроллера (сброс) может произойти по различным причинам: подача напряжения питания, выход из «спящего» режима, уменьшение напряжения питания ниже минимально допустимого уровня (Brown Out Reset), срабатывание сторожевого таймера, появление на выводе $\overline{\text{RESET}}$ логического сигнала НИЗКОГО уровня. Фактическое число возможных источников сброса из перечисленных зависит от конкретной модели.

4. Устройство управления

В качестве источников прерывания в микроконтроллерах семейства могут выступать периферийные устройства, а также некоторые выводы (входы внешних прерываний). Так как состав периферийных устройств зависит от модели, то и число источников прерываний в каждой модели различно.

4.2. Тактовый генератор

Микроконтроллеры AVR семейства Classic могут работать с внутренним RC-генератором, керамическим либо кварцевым резонатором или с сигналом внешней синхронизации. Возможность выбора того или иного источника тактового сигнала зависит от модели микроконтроллера. Возможные варианты для каждой модели указаны в **Табл. 4.1**.

Таблица 4.1. Источники тактового сигнала

Источник тактового сигнала	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323	AT90S/LS2343	AT90S/LS2333	AT90S/LS4333	AT90S/LS4334	AT90S/LS8535	AT90S4414	AT90S8515	AT90C8534
Резонатор	◇	◇	◇		◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇
Внешний сигнал синхронизации	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇
Внутренний RC-генератор	◇			◇							

Кварцевый генератор

Резонатор подключается к выводам XTAL1 и XTAL2 микроконтроллеров, как показано на **Рис. 4.1**. Эти выводы являются соответственно входом и выходом инвертора тактового генератора. При необходимости тактовый сигнал микроконтроллера можно использовать для управления ка-

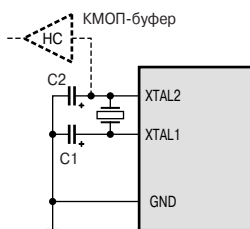


Рис. 4.1. Подключение кварцевого или керамического резонатора

кими-либо внешними устройствами. Этот сигнал снимается с вывода XTAL2, причем между выводом и внешней схемой обязательно должен быть буфер (см. **Рис. 4.1**).

Емкости конденсаторов C_1 и C_2 , подключаемых между выводами резонатора и общим проводом, зависят от частоты и типа резонатора. Для кварцевого резонатора на частоту 4 МГц, например, емкость каждого конденсатора составляет порядка 30 пФ.

Внешний сигнал синхронизации

При использовании сигнала от внешнего источника возможны два варианта его подключения в зависимости от модели микроконтроллера. Для микроконтроллера AT90S/LS2343 сигнал от внешнего источника подается на вывод PB3 (**Рис. 4.2а**), при этом внутренний RC -генератор должен быть выключен (см. ниже). В остальных моделях микроконтроллеров сигнал от внешнего источника подается на вывод XTAL1, как показано на **Рис. 4.2б**. Вывод XTAL2 при этом оставляют неподключенным.

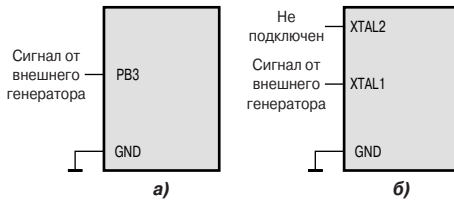


Рис. 4.2. Подключение внешнего источника тактового сигнала:
а — AT90S/LS2343, б — прочие модели

Внутренний RC -генератор

Использование внутреннего RC -генератора (резистор/конденсатор) является прежде всего наиболее экономичным решением, т.к. при этом не требуется никаких внешних компонентов. Вместе с тем это решение пригодно только для низкопроизводительных приложений, не требующих высокой временной точности. В частности, категорически не рекомендуется использовать внутренний RC -генератор при построении систем реального времени.

Частота сигнала внутреннего RC -генератора фиксирована и равна 1 МГц (при напряжении питания $V_{CC} = 5$ В).

4. Устройство управления

Для использования внутреннего *RC*-генератора необходимо запрограммировать (записать «0») конфигурационную ячейку (fuse bit) RCEN, расположенную в выделенной области FLASH-памяти. Программирование этой ячейки может быть произведено только в параллельном режиме. Если внутренний *RC*-генератор предполагается использовать для самозагрузки программы в микроконтроллер из ПЗУ (по последовательному каналу), ячейка RCEN должна быть перед этим запрограммирована с использованием параллельного режима. Подробно различные режимы программирования будут рассмотрены в главе 11.

При использовании внутреннего *RC*-генератора выходы XTAL1 и XTAL2 оставляют неподключенными (для микроконтроллера AT90S1200), а вывод PB3 может использоваться как обычный контакт ввода/вывода (для микроконтроллеров AT90S/LS2343).

4.3. Режимы пониженного энергопотребления

Все модели микроконтроллеров семейства Classic поддерживают два различных «спящих» режима: Idle и Power Down. Микроконтроллеры AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535 дополнительно поддерживают третий режим — Power Save.

Переключение в один из режимов пониженного потребления осуществляется командой SLEEP. При этом флаг SE регистра управления MCUCR должен быть установлен в «1». Чтобы избежать непреднамеренного переключения микроконтроллера в «спящий» режим, рекомендуется устанавливать этот флаг непосредственно перед выполнением команды SLEEP. Выбор конкретного режима определяется состоянием флагов SM1 и SM0 для моделей AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535 или флага SM для всех остальных моделей. Эти флаги также расположены в регистре MCUCR. Соответствие между содержимым этих флагов и режимом приведено в Табл. 4.2.

Таблица 4.2. Выбор режима пониженного энергопотребления

AT90S/LS4434 AT90S/LS8535		Прочие	Режим
SM1	SM0	SM	
0	0	0	Idle
0	1	—	Зарезервировано
1	0	1	Power Down
1	1	—	Power Save

Выход из «спящего режима может быть осуществлен:

1. В результате прерывания. При этом микроконтроллер переходит в рабочий режим, выполняет подпрограмму обработки прерывания, и выполнение программы возобновляется с инструкции, следующей за командой SLEEP. Содержимое PОН, ОЗУ и PВВ при этом не изменяется.
2. В результате сброса. При этом микроконтроллер переходит в рабочий режим, и выполнение программы начинается с адреса вектора сброса (\$000). Более подробно процесс сброса будет рассмотрен в разделе 4.4.

4.3.1. Режим Idle

В этом режиме прекращает работу ЦПУ микроконтроллера, а все остальные периферийные устройства (SPI, UART, таймеры/счетчики, аналоговый компаратор, АЦП, сторожевой таймер), а также подсистема прерываний продолжают функционировать. За счет этого выход из режима Idle возможен как по внешнему прерыванию, так и по внутреннему, например при переполнении таймера. Для еще большего уменьшения энергопотребления в режиме Idle рекомендуется отключать встроенный аналоговый компаратор, если не требуется выход из «спящего» режима по прерыванию от компаратора. Аналоговый компаратор отключается установкой в «1» флага ACD регистра ACSR. Подробно этот регистр будет рассмотрен в главе 7.

Основным преимуществом режима Idle является быстрая реакция на события, приводящие к «пробуждению» микроконтроллера. Другими словами, выполнение программы начинается сразу же после перехода из режима Idle в рабочий режим.

4.3.2. Режим Power Down

В режиме Power Down функционирование всех систем микроконтроллера, включая тактовый генератор, прекращается. Единственными узлами, продолжающими работать в этом режиме, являются сторожевой таймер (если он включен) и подсистема обработки внешних прерываний. Соответственно выход из режима Power Down возможен только при возникновении одного из трех событий:

- внешний (аппаратный) сброс;
- сброс от сторожевого таймера (при наступлении тайм-аута сторожевого таймера);
- возникновение внешнего прерывания (для AT90S90C8534 — по фронту, для остальных моделей — по уровню).

4. Устройство управления

Следует заметить, что при нахождении микроконтроллера в режиме Power Down прерывание может быть сгенерировано только в результате установки НИЗКОГО уровня на входах внешних прерываний либо в результате изменения уровня на этих входах (для AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433). Сказанное справедливо для всех моделей микроконтроллеров за исключением модели AT90C8534. В этой модели генерация внешних прерываний всегда происходит только по фронту сигнала на входе внешнего прерывания.

Для выхода микроконтроллера из режима Power Down по внешнему прерыванию длительность активного сигнала должна удовлетворять следующим условиям:

- AT90S1200, AT90S2313, AT90S/LS4434, AT90S/LS8535, AT90S4414 и AT90S8515: длительность импульса НИЗКОГО уровня на входе внешнего прерывания должна превышать величину задержки сброса t_{TOUT} (см. раздел 4.4);
- остальные модели: длительность активного сигнала должна быть не меньше двух периодов сигнала тактового генератора сторожевого таймера (типичные значения: ≥ 2 мкс при $V_{\text{CC}} = 5$ В и ≥ 5.4 мкс при $V_{\text{CC}} = 3$ В). Для получения более полной информации по сторожевому таймеру обратитесь к главе 6.

Между наступлением события, приводящего к выходу микроконтроллера из режима Power Down, и началом работы микроконтроллера проходит некоторое время, в течение которого тактовый генератор микроконтроллера выходит на рабочий режим. По длительности эта задержка равна задержке сброса t_{TOUT} (см. раздел 4.4).

И, наконец, последнее замечание по поводу прерываний. Если сигнал, вызвавший «пробуждение» микроконтроллера, исчезнет раньше, чем микроконтроллер перейдет в рабочий режим, обработчик соответствующего прерывания *вызван не будет*.

4.3.3. Режим Power Save

Этот режим присутствует только в моделях AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535. Он идентичен режиму Power Down за одним исключением: если таймер/счетчик T2 сконфигурирован для работы в асинхронном режиме (флаг AS2 регистра ASSR установлен в «1»), то он может продолжать работать в режиме Power Save. Таким образом, выход из режима Power Save возможен не только в результате событий, рассмотренных в предыдущем параграфе (аппаратный сброс, сброс от сторожевого таймера, внешнее прерывание), но также и по прерываниям от таймера/счетчика T2 — при

переполнении таймера/счетчика (Timer Overflow Interrupt) и при равенстве содержимого счетчика и регистра сравнения (Output Compare Interrupt). Разумеется, для этого указанные прерывания должны быть разрешены (соответствующие разряды регистра TIMSK так же, как и флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG, должны быть установлены в «1»).

Вообще при возникновении прерывания от таймера/счетчика T2 микроконтроллер выйдет из режима Power Save независимо от состояния флага I. Однако если этот флаг сброшен в «0» (все прерывания запрещены), обработчик соответствующего прерывания *вызван не будет*.

При выходе микроконтроллера из режима Power Save по прерыванию между началом работы микроконтроллера и установкой флага соответствующего прерывания проходит некоторое время. Длительность этой задержки зависит от прерывания, вызвавшего «пробуждение» микроконтроллера, и составляет 2 машинных цикла для внешнего прерывания и 3 машинных цикла для прерывания от асинхронного таймера. Во время этих циклов микроконтроллер выполняет команды, однако запуск подпрограмм обработки прерываний происходит только после окончания этих циклов.

4.4. Сброс

Сброс микроконтроллера (другое название — реинициализация), переводит микроконтроллер в определенное устойчивое состояние. Сброс может быть вызван следующими событиями:

- подача напряжения питания микроконтроллера;
- падение напряжения питания ниже заданной величины (только для AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433);
- тайм-аут сторожевого таймера;
- подача напряжения НИЗКОГО уровня на вывод $\overline{\text{RESET}}$.

При наступлении одного из перечисленных событий во все регистры ввода/вывода заносятся их начальные значения (см. описания конкретных регистров), а в счетчик команд загружается значение \$000 (адрес вектора сброса). Если в программе используются какие-либо прерывания, то по этому адресу должна находиться команда относительного перехода RJMP на начало программы (к ее инициализационной части). Если же прерывания в программе не используются, то программа может начинаться непосредственно с адреса \$000.

Необходимо сразу же сказать, что разные модели микроконтроллеров семейства не только имеют различное число источников сброса, но также

предоставляют различные возможности по управлению самим процессом сброса. Однако логика работы схемы сброса одинакова для всех моделей.

При наступлении какого-либо из поддерживаемых событий формируется внутренний сигнал сброса **ВЫСОКОГО** уровня. В ряде моделей при этом устанавливаются флаги в регистре MCUSR, соответствующие этому событию. Одновременно запускается таймер формирования задержки сброса. По истечении определенного промежутка времени (предполагается, что за это время микроконтроллер перейдет в определенное устойчивое состояние) внутренний сигнал сброса переводится в **НИЗКИЙ** уровень. Структурные схемы подсистемы сброса будут приведены далее при обсуждении особенностей, присущих конкретным моделям.

4.4.1. Сброс по включении питания

При включении питания наибольшее внимание уделяется такому параметру, как время нарастания напряжения питания. Временем нарастания называется промежуток времени, за который используемое напряжение изменится от 0 до установившегося значения. Это время может быть различным в зависимости от типа источника питания (батарея, линейный стабилизатор, импульсный преобразователь и т.п.). Во избежание различных проблем, связанных со временем нарастания, все микроконтроллеры AVR семейства Classic имеют в своем составе схему сброса по включении питания (схема POR, Power-on Reset). Эта схема удерживает микроконтроллер в состоянии сброса до тех пор, пока напряжение питания не достигнет своего номинального значения и не станет стабильным.

При достижении напряжения питания порогового значения V_{POT} начинает работать таймер задержки сброса. По окончании счета (после формирования задержки t_{TOUT}) внутренний сигнал сброса снимается и происходит запуск микроконтроллера.

Существует два способа управления состоянием вывода $\overline{\text{RESET}}$. В первом случае напряжение на выводе $\overline{\text{RESET}}$ «повторяет» напряжение питания. Соответствующие данному способу временные диаграммы показаны на **Рис. 4.3**. Для реализации этого способа вывод $\overline{\text{RESET}}$ можно либо подключить к источнику питания, либо оставить неподключенным, т.к. этот вывод уже подтянут к источнику питания внутренним резистором сопротивлением 100...500 кОм (это справедливо для всех моделей, кроме AT90C8534).

Однако использование этого способа таит в себе некоторую опасность. Речь идет о ситуации, когда время нарастания напряжения питания очень

велико и превышает длительность задержки t_{TOUT} . В этом случае, как показано на **Рис. 4.4**, процесс запуска микроконтроллера может начаться до того, как напряжение питания достигнет своего номинального значения. В таких условиях надежный запуск микроконтроллера не гарантируется.

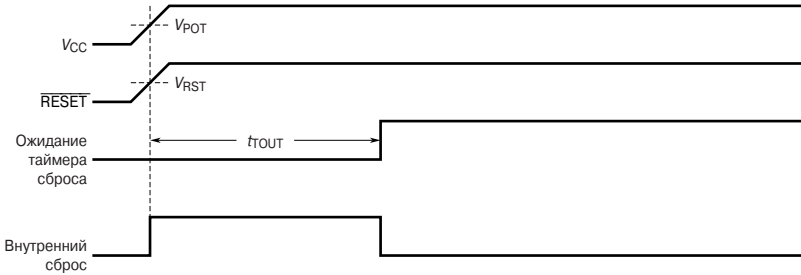


Рис. 4.3. Временные диаграммы сигналов при сбросе по включении питания; вывод \overline{RESET} подключен к V_{DD}

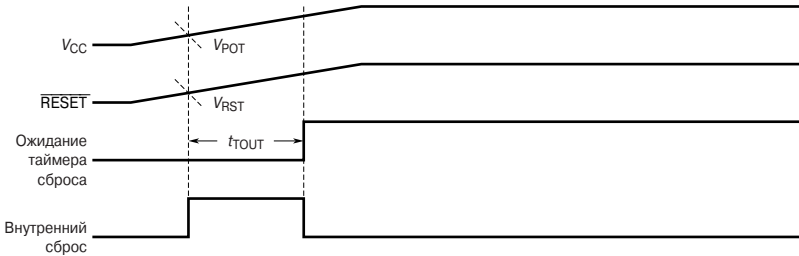


Рис. 4.4. Временные диаграммы сигналов при сбросе по включении питания; вывод \overline{RESET} подключен к V_{DD} (время нарастания напряжения питания очень велико)

Таким образом, данный способ должен использоваться только при условии, когда время нарастания напряжения источника питания известно и не превышает величины t_{TOUT} для конкретной схемы.

Второй способ управления состоянием вывода \overline{RESET} является классическим: напряжение **ВЫСОКОГО** уровня подается на вывод только после установления напряжения питания. Временные диаграммы, соответствующие этому способу, показаны на **Рис. 4.5**.

4. Устройство управления

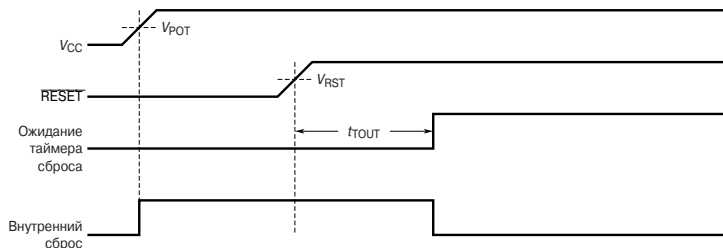


Рис. 4.5. Временные диаграммы сигналов при сбросе по включении питания; вывод \overline{RESET} управляется внешней схемой

В этом случае работой таймера задержки сброса управляет схема аппаратного сброса, о которой будет рассказано чуть позже. Соответственно этот таймер начинает работать при достижении напряжения на выводе \overline{RESET} порогового значения V_{RST} .

Данное решение является более дорогим, т.к. требует применения внешних компонентов. С другой стороны, при использовании этого способа время запуска устройства будет достаточно большим, что гарантирует надежный и корректный запуск микроконтроллера. Забегая несколько вперед, скажем, что в модели AT90C8534 можно использовать только такой способ управления выводом \overline{RESET} для реализации сброса по питанию.

Для управления выводом \overline{RESET} можно рекомендовать схему, представленную на Рис. 4.6. Разумеется, можно также использовать и специализированную схему слежения за напряжением питания, функционирующую подобным образом.

В предложенной схеме (Рис. 4.6) задержка между сигналами \overline{RESET} и V_{DD} определяется постоянной времени заряда конденсатора (RC). Сопротивление резистора R не превышает 40 кОм. Диод VD служит для быстрого

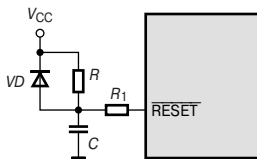


Рис. 4.6. Вариант схемы сброса (задержка сигнала \overline{RESET} относительно V_{CC})

го разряда конденсатора при отключении напряжения питания. Резистор R_1 сопротивлением 100 Ом...1 кОм предназначен для ограничения входного тока вывода $\overline{\text{RESET}}$.

4.4.2. Аппаратный сброс

Аппаратный (или внешний) сброс микроконтроллера реализуется подачей на вывод $\overline{\text{RESET}}$ напряжения НИЗКОГО уровня. Микроконтроллер остается в состоянии сброса до тех пор, пока на выводе $\overline{\text{RESET}}$ будет присутствовать сигнал НИЗКОГО уровня. Длительность импульса сброса должна быть не менее 50 нс (100 нс для AT90C8534), в противном случае сброс микроконтроллера не гарантируется. При достижении напряжения на выводе $\overline{\text{RESET}}$ порогового значения V_{RST} запускается таймер задержки сброса. По окончании счета (после формирования задержки t_{TOUT}) внутренний сигнал сброса снимается и происходит запуск микроконтроллера. Последовательность сигналов при аппаратном сбросе показана на **Рис. 4.7**.

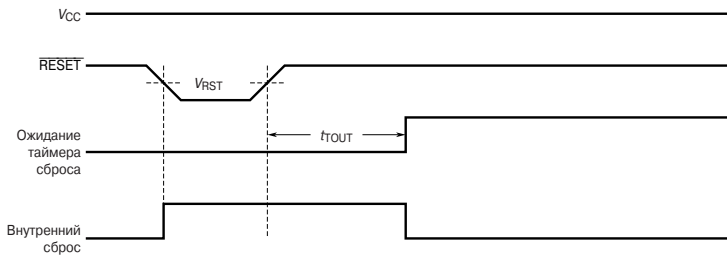


Рис. 4.7. Временные диаграммы сигналов при аппаратном сбросе

Если вывод $\overline{\text{RESET}}$ не предполагается использовать для аппаратного сброса, его можно оставить неподключенным.

4.4.3. Сброс от сторожевого таймера

По тайм-ауту сторожевого таймера (если он включен) генерируется короткий положительный импульс сброса, длительность которого равна одному периоду тактового сигнала микроконтроллера. По спадающему фронту этого импульса запускается таймер задержки сброса. По окончании счета (после формирования задержки t_{TOUT}) внутренний сигнал сброса снимается и происходит запуск микроконтроллера. Временные диаграммы, соответствующие

4. Устройство управления

этому событию, показаны на **Рис. 4.8**. Для получения более подробной информации, касающейся работы сторожевого таймера, обратитесь к главе 6.

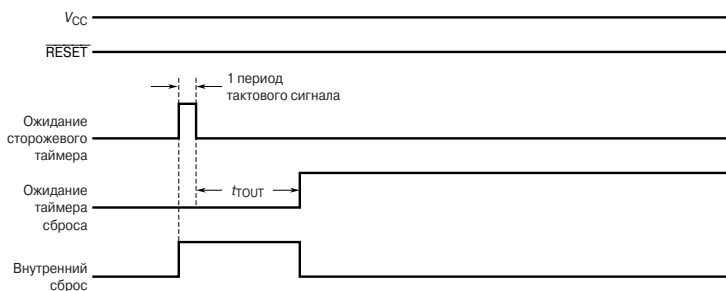


Рис. 4.8. Временные диаграммы сигналов при сбросе от сторожевого таймера

4.4.4. Сброс при снижении напряжения питания (Brown-Out)

Модели микроконтроллеров AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 имеют в своем составе схему BOD (Brown-Out Detection), которая отслеживает напряжение источника питания. Если эта схема включена, то при снижении напряжения питания ниже некоторого значения она переводит микроконтроллер в состояние сброса. Когда напряжение питания вновь увеличится до порогового значения, запускается таймер задержки сброса. После формирования задержки $t_{TOUТ}$ внутренний сигнал сброса снимается и происходит запуск микроконтроллера. Временные диаграммы, соответствующие данному виду сброса, показаны на **Рис. 4.9**.

Работой схемы BOD управляет конфигурационная ячейка BODEN, расположенная в выделенной области FLASH-памяти. Для разрешения работы схемы в этой ячейке должен быть записан «0». Порог срабатывания (V_{BOD}) определяется состоянием конфигурационной ячейки BODLEVEL, которая расположена в той же области. Если в ней записана лог. «1», порог срабатывания равен 2.7 В. Если же в ней записан лог. «0» (после его программирования), порог срабатывания равен 4.0 В. Для уменьшения вероятности ложных срабатываний порог переключения схемы имеет гистерезис, равный 50 мВ.

Обратите внимание, что срабатывание схемы BOD произойдет только в том случае, если длительность нахождения напряжения питания ниже порога переключения превысит 3 мкс (для $V_{BOD} = 4.0$ В) или 7 мкс (для $V_{BOD} = 2.7$ В).

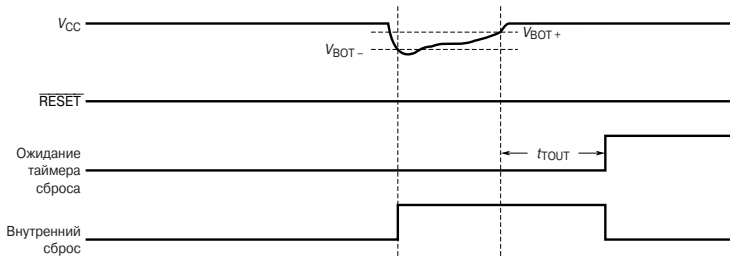


Рис. 4.9. Временные диаграммы сигналов при сбросе по снижению напряжения питания

4.4.5. Управление схемой сброса

В данном параграфе рассмотрены возможности микроконтроллеров семейства Classic по управлению схемой сброса. Все модели предоставляют различные возможности как по управлению процессом сброса, так и по его контролированию.

AT90S1200

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90S1200 приведена на Рис. 4.10. Как видно из рисунка, таймер задержки сброса работает от RC-генератора сторожевого таймера, независимого от основного тактового генератора микроконтроллера. Сразу отметим, что такое решение используется во всех моделях, кроме AT90C8534.

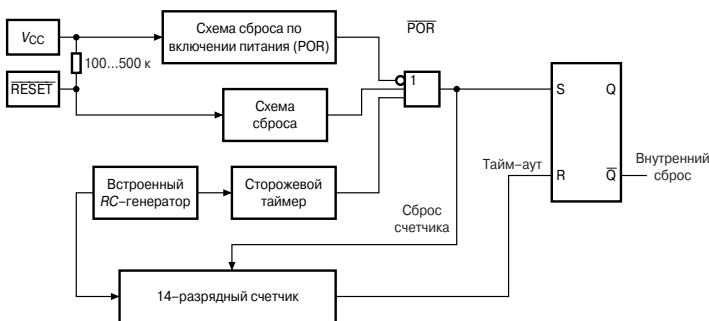


Рис. 4.10. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90S1200

4. Устройство управления

Данный микроконтроллер не предоставляет пользователю никакой возможности по управлению процессом сброса. Длительность задержки сброса t_{TOUT} фиксирована и равна 16 ± 5 мс (16К периодов тактового генератора сторожевого таймера).

Максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.85V_{\text{CC}}$. Типовое значение пороговой величины напряжения питания V_{POT} составляет 1.2 В.

AT90S2313

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90S2313 приведена на **Рис. 4.11**.

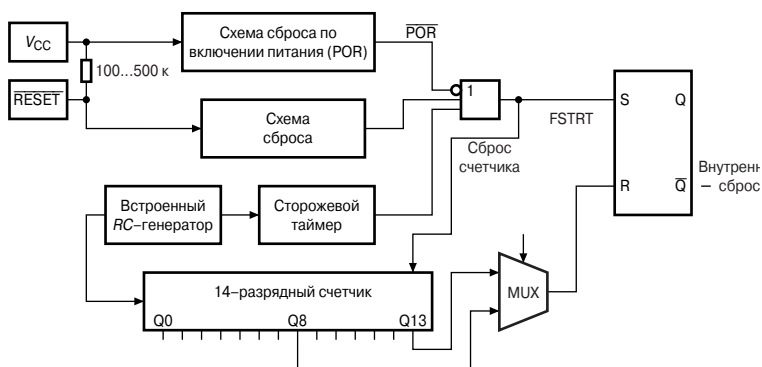


Рис. 4.11. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90S2313

В этой модели величина t_{TOUT} может принимать одно из двух значений. Длительность задержки сброса t_{TOUT} определяется состоянием конфигурационной ячейки FSTRT, расположенной в выделенной области FLASH-памяти. Если эта ячейка установлена в «1» (не запрограммирована), $t_{\text{TOUT}} = 16 \pm 5$ мс (16К периодов тактового генератора сторожевого таймера). Если же она сброшена в «0» (запрограммирована), $t_{\text{TOUT}} = 1.1 \pm 0.1$ мс (1К периодов тактового генератора сторожевого таймера).

Максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.85V_{\text{CC}}$. Типовое значение пороговой величины напряжения питания V_{POT} составляет 1.4 В.

AT90S/LS2323, AT90S/LS2343

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343 приведена на **Рис. 4.12**.

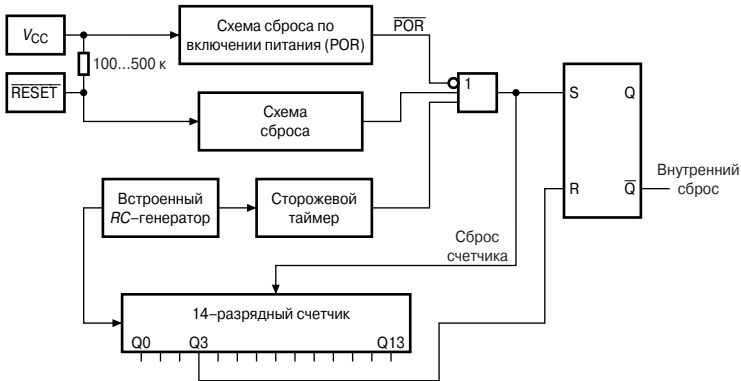


Рис. 4.12. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343

В моделях AT90S/LS2323 длительность задержки сброса t_{TOUIT} определяется состоянием конфигурационной ячейки FSTRТ, а также зависит от напряжения питания микроконтроллера. Если эта ячейка установлена в «1» (не запрограммирована), $t_{\text{TOUIT}} = 16 \pm 5$ мс и 32 ± 10 , соответственно для $V_{\text{CC}} = 5.0$ и 3.0 В (только модели с индексом LS). Если же ячейка FSTRТ сброшена в «0» (запрограммирована), $t_{\text{TOUIT}} = 1.1 \pm 0.1$ и 2.2 ± 0.2 мс соответственно. А вот в моделях AT90S/LS2343 длительность задержки сброса t_{TOUIT} фиксирована и равна 16 ± 5 и 32 ± 10 мкс для $V_{\text{CC}} = 5.0$ и 3.0 В соответственно.

Максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.6V_{\text{CC}}$. Типовое значение пороговой величины напряжения питания V_{POT} составляет 1.4 В.

Микроконтроллеры AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343 позволяют также определить событие, в результате которого произошел сброс устройства. Для этой цели они имеют в своем составе служебный регистр состояния микроконтроллера MCUSR, расположенный по адресу \$34 (\$54). Содержимое этого регистра показано на **Рис. 4.13**.

Как видно из рисунка, в этом регистре задействовано всего два разряда, состояние которых зависит от события, вызвавшего сброс устройства.

4. Устройство управления

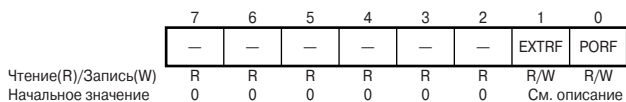


Рис. 4.13. Регистр MCUSR

Флаг PORF (Power-on Reset Flag, 0-й разряд) устанавливается в «1» в результате сброса по питанию. При всех остальных событиях, вызывающих сброс микроконтроллера, состояние этого флага не меняется. А флаг EXTRF (External Reset Flag, 1-й разряд) устанавливается в «1» после аппаратного сброса. После сброса от сторожевого таймера состояние этого флага не меняется, а после сброса по питанию его состояние не определено.

Чтобы определить с помощью этих флагов источник сброса, в программе необходимо как можно раньше сбросить оба разряда регистра. При очистке этих разрядов до наступления сброса микроконтроллера источник сброса можно определить согласно **Табл. 4.3**.

Таблица 4.3. Определение источника сброса

PORF	EXTRF	Источник сброса
0	0	Сброс от сторожевого таймера
0	1	Аппаратный сброс
1	0	Сброс по питанию
1	1	Сброс по питанию

AT90S/LS2333, AT90S/LS4433

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 приведена на **Рис. 4.14**.

В этих моделях микроконтроллеров длительность задержки сброса $t_{\text{TOUТ}}$ определяется состоянием конфигурационных разрядов CKSEL2...CKSEL0, а также зависит от напряжения питания микроконтроллера. Зависимость задержки от состояния этих разрядов приведена в **Табл. 4.4**. По умолчанию состояние этих разрядов равно «010».

Максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.6V_{\text{CC}}$. Типовое значение пороговой величины напряжения питания V_{POT} составляет 1.4 В.

Микроконтроллеры AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 предоставляют наибольшие возможности по определению события, в результате которого произошел сброс устройства. Как и в других моделях, для этого используется регистр состояния микроконтроллера MCUSR, расположенный по адресу \$34 (\$54). Содержимое этого регистра показано на **Рис. 4.15**.

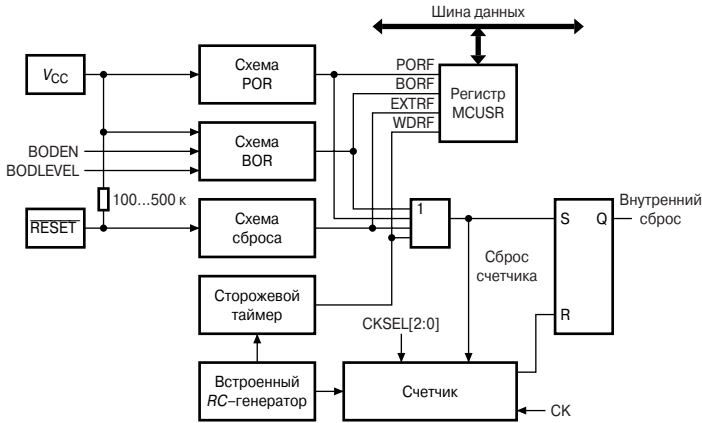


Рис. 4.14. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Таблица 4.4. Определение задержки сброса t_{TOUIT} в моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

CKSEL[2:0]	t_{TOUIT}		Применение
	$V_{CC} = 2.7 \text{ В}$	$V_{CC} = 5.0 \text{ В}$	
000	16 мс + 6 СК	4 мс + 6 СК	Внешний тактовый сигнал, большое время нарастания напряжения питания
001	6 СК	6 СК	Внешний тактовый сигнал, схема BOD включена
010	256 мс + 16К СК	64 мс + 16К СК	Кварцевый резонатор
011	16 мс + 16К СК	4 мс + 16К СК	Кварцевый резонатор, малое время нарастания напряжения питания
100	16К СК	16К СК	Кварцевый резонатор, схема BOD включена
101	256 мс + 1К СК	64 мс + 1К СК	Керамический резонатор
110	16 мс + 1К СК	4 мс + 1К СК	Керамический резонатор, малое время нарастания напряжения питания
111	1К СК	1К СК	Керамический резонатор, схема BOD включена

Примечание:

СК — 1 период тактового сигнала микроконтроллера.

Как видно из рисунка, в этом регистре задействовано четыре разряда, состояние которых зависит от события, вызвавшего сброс устройства. Описание этих разрядов приведено в **Табл. 4.5**.

4. Устройство управления

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	—	WDRF	BORF	EXTRF	PORF
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0				См. описание

Рис. 4.15. Регистр MCUSR моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Таблица 4.5. Описание регистра MCUSR моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433

Разряд	Название	Описание
7...4	—	Не используются, читаются как «0»
3	WDRF	Флаг сброса от сторожевого таймера. Устанавливается в «1», если источником сброса был сторожевой таймер. Разряд сбрасывается в результате сброса МК по питанию или непосредственной записью в него лог. «0»
2	BORF	Флаг сброса по снижении питания. Устанавливается в «1», если источником сброса была подсистема BOD. Разряд сбрасывается в результате сброса МК по питанию или непосредственной записью в него лог. «0»
1	EXTRF	Флаг аппаратного сброса. Устанавливается в «1», если сброс произошел в результате подачи на вывод сброса напряжения НИЗКОГО уровня. Разряд сбрасывается в результате сброса МК по питанию или непосредственной записью в него лог. «0»
0	PORF	Флаг сброса по включении питания. Устанавливается в «1» после подачи напряжения питания на микроконтроллер. Разряд сбрасывается только непосредственной записью в него лог. «0»

AT90S/LS4434, AT90S/LS8535

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535 приведена на **Рис. 4.16**.

Параметры схемы сброса в этих микроконтроллерах такие же, как в моделях AT90S/LS2323 (см. выше). Причем это касается как управления таймером задержки сброса, так и использования регистра состояния MCUSR.

AT90S4414, AT90S8515

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S4414 и AT90S8515 приведена на **Рис. 4.17**.

Управление таймером задержки сброса в этих микроконтроллерах такое же, как в модели AT90S2313 (см. выше). Единственное отличие в подсистемах сброса — различные значения пороговых напряжений. В микроконтроллерах AT90S4414 и AT90S8515 максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.9V_{\text{CC}}$, а типовое значение пороговой величины напряжения питания V_{POT} составляет 1.2 В.

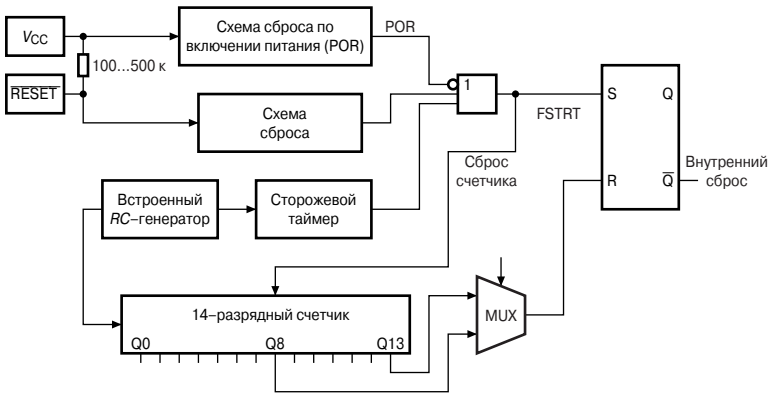


Рис. 4.16. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535

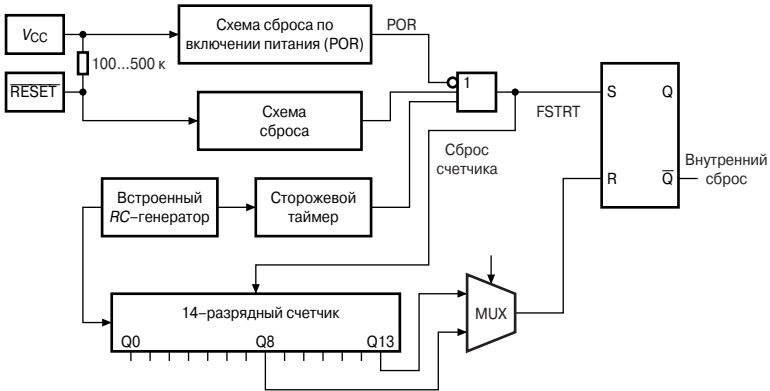


Рис. 4.17. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллеров AT90S4414 и AT90S8515

AT90C8534

Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90C8534 приведена на Рис. 4.18.

В отличие от остальных моделей таймер задержки сброса микроконтроллера AT90C8534 работает от тактового генератора микроконтроллера. Кроме того, этот микроконтроллер имеет всего один источник сброса, а

4. Устройство управления

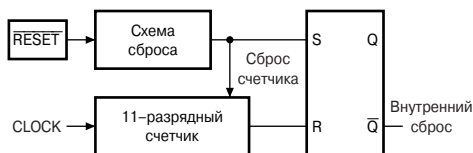


Рис. 4.18. Структурная схема подсистемы сброса микроконтроллера AT90C8534

именно — аппаратный сброс. В связи с этим для реализации других событий сброса (сброс при подаче питания и при понижении напряжения питания) необходимо использовать внешние схемы, которые будут управлять состоянием вывода $\overline{\text{RESET}}$. Для реализации сброса при подаче напряжения питания можно, в частности, использовать схему, показанную на Рис. 4.6. При этом вывод $\overline{\text{RESET}}$ должен удерживаться в активном состоянии в течение 100 нс или больше после достижения напряжением питания минимального рабочего значения. Это же требование предъявляется и к внешней схеме BOD.

Как и в случае микроконтроллера AT90S1200, в данной модели пользователю не предоставляется никакой возможности по управлению процессом сброса. Длительность задержки сброса t_{TOUIT} фиксирована и равна 1024 периодам тактового генератора микроконтроллера. Максимальная величина порогового напряжения для вывода $\overline{\text{RESET}}$ V_{RST} составляет $0.6V_{\text{CC}}$.

4.5. Прерывания

Прерывание прекращает нормальный ход программы для выполнения приоритетной задачи, определяемой внутренним или внешним событием микроконтроллера. При возникновении прерывания микроконтроллер сохраняет в стеке содержимое счетчика команд PC и загружает в него адрес соответствующего вектора прерывания. По этому адресу должна находиться команда относительного перехода к подпрограмме обработки прерывания. Кроме того, последней командой подпрограммы обработки прерывания должна быть команда RETI, которая обеспечивает возврат в основную программу и восстановление предварительно сохраненного счетчика команд.

Поскольку источниками прерываний являются различные периферийные устройства микроконтроллеров, количество прерываний (2...16) зависит от конкретной модели.

4.5.1. Таблица векторов прерываний

Микроконтроллеры AVR семейства Classic имеют многоуровневую систему приоритетных прерываний. Младшие адреса памяти программ начиная с адреса \$001 отведены под таблицу векторов прерывания. Каждому прерыванию соответствует свой адрес в этой таблице, и именно этот адрес загружается в счетчик команд при возникновении прерывания. Положение вектора в таблице определяет также и приоритет соответствующего прерывания: чем меньше адрес, тем выше приоритет прерывания. Размер таблицы зависит от модели микроконтроллера и составляет от 2 (адреса \$001, \$002) до 16 (адреса \$001...\$010) векторов. Распределение таблицы векторов прерываний для всех микроконтроллеров семейства приведено в **Табл. 4.6.**

Таблица 4.6. Таблица векторов прерываний

Источник	Описание	AT90S1200		AT90S2313		AT90S/LS2323 AT90S/LS2343		AT90S/LS2333 AT90S/LS4433		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535		AT90S4414 AT90S8515		AT90C8534	
		№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.
INT0	Внешнее прерывание 0	1	\$001	1	\$001	1	\$001	1	\$001	1	\$001	1	\$001	1	\$001
INT1	Внешнее прерывание 1			2	\$002			2	\$002	2	\$002	2	\$002	2	\$002
TIMER2 COMP	Совпадение таймера/счетчика T2									3	\$003				
TIMER2 OVF	Переполнение таймера/счетчика T2									4	\$004				
TIMER1 CAPT	Захват таймера/счетчика T1			3	\$003			3	\$003	5	\$005	3	\$003		
TIMER1 COMP	Совпадение таймера/счетчика T1			4	\$004			4	\$004						
TIMER1 COMPA	Совпадение «А» таймера/счетчика T1									6	\$006	4	\$004		
TIMER1 COMPB	Совпадение «В» таймера/счетчика T1									7	\$007	5	\$005		
TIMER1 OVF	Переполнение таймера/счетчика T1			5	\$005			5	\$005	8	\$008	6	\$006	3	\$003
TIMER0 OVF	Переполнение таймера/счетчика T0	2	\$002	6	\$006	2	\$002	6	\$006	9	\$009	7	\$007	4	\$004
SPI, STC	Передача по SPI завершена							7	\$007	10	\$00A	8	\$008		

Таблица 4.6 (окончание)

Источник	Описание	AT90S1200		AT90S2313		AT90S/LS2323 AT90S/LS2343		AT90S/LS2333 AT90S/LS4433		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535		AT90S4414 AT90S8515		AT90C8534	
		№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.	№	Адр.
UART, RX	UART, прием завершен			7	\$007			8	\$008	11	\$00B	9	\$009		
UART, UDRE	Регистр данных UART пуст			8	\$008			9	\$009	12	\$00C	10	\$00A		
UART, TX	UART, передача завершена			9	\$009			10	\$00A	13	\$00D	11	\$00B		
ADC	Преобразование АЦП завершено							11	\$00B	14	\$00E			5	\$005
EE_RDY	EEPROM, готово							12	\$00C	15	\$00F			6	\$006
ANA_COMP	Аналоговый компаратор	3	\$003	10	\$00A			13	\$00D	16	\$010	12	\$00C		

Если в программе прерывания никогда не используются, то на месте таблицы векторов прерываний может быть размещена основная программа.

4.5.2. Обработка прерываний

Для разрешения прерываний флаг I регистра SREG должен быть установлен в «1». А разрешение или запрещение (маскирование) отдельных прерываний производится установкой или сбросом соответствующих разрядов регистров масок прерываний, рассматриваемых ниже.

Обработка прерываний осуществляется следующим образом:

- при выполнении условий, необходимых для генерации прерывания, соответствующий этому прерыванию флаг устанавливается в «1», а флаг I аппаратно сбрасывается, запрещая тем самым обработку следующих прерываний. Однако в подпрограмме обработки прерывания этот флаг можно будет установить в «1» для разрешения вложенных прерываний;
- если прерывание разрешено (флаг разрешения прерывания установлен), в счетчик команд загружается адрес вектора соответствующего прерывания (\$002...\$010). При этом флаг прерывания аппаратно сбрасывается. Ряд флагов прерываний может быть также сброшен записью лог. «1» в разряд регистра, соответствующий флагу. Если же прерывание запрещено (флаг разрешения прерывания сброшен), флаг прерывания остается в состоянии лог. «1» до разрешения прерывания (в этом случае он будет сброшен аппаратно), либо до программного сброса этого флага;

- выполняется подпрограмма обработки прерывания;
- выполняется команда возврата из прерывания `RETI`, при этом флаг I аппаратно устанавливается в «1», разрешая обработку последующих прерываний;
- центральный процессор автоматически восстанавливает содержимое счетчика команд. Затем основная программа продолжает свое выполнение с того места, где она была прервана.

При вызове подпрограмм обработки прерываний содержимое регистра состояния `SREG` не сохраняется. Поэтому пользователь должен самостоятельно запоминать содержимое этого регистра при входе в подпрограмму обработки прерывания (если это необходимо) и восстанавливать его значение перед вызовом команды `RETI`.

Следует помнить, что для прерываний, вызванных статическими событиями (например, для прерывания, генерируемого при равенстве содержимого счетного регистра и регистра сравнения таймера), флаг прерывания устанавливается только в момент возникновения события. Если флаг прерывания сброшен, а условия генерации прерывания присутствуют, флаг будет установлен только в момент возникновения следующего события.

С другой стороны, для внешних прерываний, генерируемых по уровню, флаги не предусмотрены, поэтому информация об этих прерываниях будет храниться до тех пор, пока присутствует событие, вызывающее прерывание.

Микроконтроллеры AVR семейства Classic поддерживают очередь прерываний. Она работает следующим образом: если условия генерации одного или более прерываний возникают в то время, когда флаг общего разрешения прерываний сброшен (все прерывания запрещены), соответствующие флаги устанавливаются в «1» и остаются в этом состоянии до установки флага общего разрешения прерываний. После разрешения прерываний выполняется их обработка в соответствии с приоритетом.

Время отклика для любого прерывания составляет 4 машинных цикла. В течение первых двух машинных циклов происходит сохранение счетчика команд в стеке, а в течение следующих двух циклов выполняется команда перехода к подпрограмме обработки прерывания. Причем если прерывание произойдет во время выполнения команды, длящейся несколько циклов, то генерация прерывания произойдет только после выполнения этой команды. Под временем отклика здесь понимается время, прошедшее от наступления события (от установки флага прерывания) до выполнения первой команды подпрограммы обработки прерывания.

4. Устройство управления

Возврат в основную программу также занимает 4 машинных цикла. После выхода из прерывания процессор всегда выполняет одну команду основной программы, прежде чем обслужить любое отложенное прерывание.

4.5.3. Внешние прерывания; регистры GIMSK и GIFR

Регистр GIMSK (General Interrupt Mask Register — общий регистр маски прерываний) предназначен для управления внешними прерываниями. Он расположен по адресу \$3B (\$5B). Содержимое этого регистра для различных моделей показано на **Рис. 4.19**, а описание его разрядов приведено в **Табл. 4.7**.

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	INT0	—	—	—	—	—	—	AT90S1200 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R	R/W	R	R	R	R	R	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	INT1	INT0	—	—	—	—	—	—	Прочие
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 4.19. Общий регистр маски прерываний GIMSK

Таблица 4.7. Общий регистр маски прерываний GIMSK

Разряд	Название	Описание	Модель
7	—	Не используется, читается как «0»	AT90S1200 AT90S2323 AT90S2343
	INT1	Флаг разрешения внешнего прерывания INT1. Если в этом разряде записана лог. «1» и флаг I регистра SREG также установлен в «1», то разрешаются внешние прерывания с вывода INT1. Условия генерации прерывания определяются содержимым разрядов ISC11 и ISC10 (ISC1 для AT90C8534) регистра MCUCR (см. п. 2.2.2.3)	Прочие
6	INT0	Флаг разрешения внешнего прерывания INT0. Если в этом разряде записана лог. «1» и флаг I регистра SREG также установлен в «1», то разрешаются внешние прерывания с вывода INT01. Условия генерации прерывания определяются содержимым разрядов ISC01 и ISC00 (ISC0 для AT90C8534) регистра MCUCR (см. п. 2.2.2.3)	Все модели
5...0	—	Не используются, читаются как «0»	Все модели

Соответственно регистр GIFR (General Interrupt Flag Register — общий регистр флагов прерываний) предназначен для индикации наступления внешних прерываний. Он расположен по адресу \$3A (\$5A). Содержимое этого регистра для различных моделей показано на **Рис. 4.20**, а описание его разрядов приведено в **Табл. 4.8**.



Рис. 4.20. Общий регистр флагов прерываний GIFR

Таблица 4.8. Общий регистр флагов прерываний GIFR

Разряд	Название	Описание	Модель
7	—	Не используется, читается как «0»	AT90S2323 AT90S2343
	INTF1	Флаг внешнего прерывания INT1. Если в результате события на выводе INT1 сформировался запрос на внешнее прерывание, этот разряд устанавливается в «1». Флаг сбрасывается аппаратно при запуске подпрограммы обработки прерывания или программно — записью в него лог. «1»	Прочие
6	INTF0	Флаг внешнего прерывания INT0. Если в результате события на выводе INT0 сформировался запрос на внешнее прерывание, этот разряд устанавливается в «1». Флаг сбрасывается аппаратно при запуске подпрограммы обработки прерывания или программно — записью в него лог. «1»	Все модели
5...0	—	Не используются, читаются как «0»	Все модели

Что касается самих внешних прерываний, то здесь необходимо сделать три замечания:

1. Прерывания генерируются даже в том случае, когда выводы внешних прерываний сконфигурированы как выходы. Благодаря этой особенности можно генерировать программные прерывания.
2. В модели AT90S1200 пользователь не имеет непосредственного доступа к флагу прерывания. Если ожидается внешнее прерывание по фронту импульса, этот флаг можно сбросить следующим способом:
 - запретить внешние прерывания, очистив флаг INT0 в регистре GIMSK;
 - выбрать прерывание по уровню;
 - выбрать активный фронт прерывания;
 - повторно разрешить внешние прерывания, установив INT0 в GIMSK.

4. Устройство управления

3. В модели AT90C8534 имеется один дополнительный регистр GIPR (General Interrupt Pin Register — регистр состояния входов внешних прерываний), расположенный по адресу \$10 (\$30). Два его разряда отражают состояние входов внешних прерываний INT1 и INT2. Содержимое этого регистра показано на **Рис. 4.21**, а описание его разрядов приведено в **Табл. 4.9**.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	—	IPIN1	IPIN0	—	—
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R	R
Начальное значение	0	0	0	0	X	X	0	0

Рис. 4.21. Регистр состояния входов внешних прерываний GIPR

Таблица 4.9. Регистр состояния входов внешних прерываний GIPR

Разряд	Название	Описание
7...4	—	Не используются, читаются как «0»
3	IPIN1	Флаг состояния вывода INT1. При чтении этого разряда возвращается логический уровень, присутствующий на входе INT1
2	IPIN0	Флаг состояния вывода INT0. При чтении этого разряда возвращается логический уровень, присутствующий на входе INT0
1, 0	—	Не используются, читаются как «0»

4.5.4. Прерывания от таймеров; регистры TIMSK и TIFR

Регистр TIMSK (Timer/Counter Interrupt Mask Register — регистр маски прерываний от таймеров/счетчиков) предназначен для управления прерываниями от таймеров. Он расположен по адресу \$39 (\$59). Содержимое этого регистра для различных моделей показано на **Рис. 4.22**, а описание его разрядов приведено в **Табл. 4.10**. Для разрешения какого-либо прерывания от таймера необходимо установить в «1» соответствующий разряд регистра TIMSK и, разумеется, флаг I регистра SREG.

Соответственно регистр TIFR (Timer/Counter Interrupt Flag Register — регистр флагов прерываний от таймеров/счетчиков) предназначен для индикации наступления прерываний от таймеров. Он расположен по адресу \$38 (\$58). Содержимое этого регистра для различных моделей показано на **Рис. 4.23**, а описание его разрядов приведено в **Табл. 4.11**.

4. Устройство управления

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	—	TOIE0	—	AT90S1200 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	TOIE1	OCIE1A	—	—	TICIE1	—	TOIE0	—	AT90S2313 AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCIE2	TOIE2	TICIE1	OCIE1A	OCIE1B	TOIE1	—	TOIE0	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	TOIE1	OCIE1A	OCIE1B	—	TICIE1	—	TOIE0	—	AT90S4414 AT90S8515
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	TOIE1	—	TOIE0	AT90C8534
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 4.22. Регистр маски прерываний от таймеров/счетчиков TIMSK

Таблица 4.10. Регистр маски прерываний от таймеров/счетчиков TIMSK

Разряд	Название	Описание	Модель
7	TOIE1	Флаг разрешения прерывания по переполнению таймера /счетчика T1	AT90S2313 AT90S2333 AT90S4433 AT90S4414 AT90S8515
	OCIE2	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match» («совпадение») таймера/счетчика T2	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
6	OCIE1A	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match A» («совпадение A») таймера/счетчика T1	AT90S2313 AT90S4414 AT90S8515
	OCIE1	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match» («совпадение») таймера/счетчика T1	AT90S2333 AT90S4433
	TOIE2	Флаг разрешения прерывания по переполнению таймера /счетчика T2	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие

4. Устройство управления

Таблица 4.10 (окончание)

Разряд	Название	Описание	Модель
5	OCIE1B	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match B» («совпадение В») таймера/счетчика T1	AT90S4414 AT90S8515
	TICIE1	Флаг разрешения прерывания по событию «Input Capture» («захват») таймера/счетчика T1	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
4	OCIE1A	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match A» («совпадение А») таймера/счетчика T1	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
3	TICIE1	Флаг разрешения прерывания по событию «Input Capture» («захват») таймера/счетчика T1	AT90S2313 AT90S2333 AT90S4433 AT90S4414 AT90S8515
	OCIE1B	Флаг разрешения прерывания по событию «Compare Match B» («совпадение В») таймера/счетчика T1	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
2	TOIE1	Флаг разрешения прерывания по переполнению таймера /счетчика T1	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
1	—	Не используется, читается как «0»	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	TOIE0	Флаг разрешения прерывания по переполнению таймера /счетчика T0	Прочие
0	TOIE0	Флаг разрешения прерывания по переполнению таймера /счетчика T0	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие

Таблица 4.11. Регистр флагов прерываний от таймеров/счетчиков TIFR

Разряд	Название	Описание	Модель
7	TOV1	Флаг устанавливается в «1» при переполнении таймера /счетчика T1	AT90S2313 AT90S2333 AT90S4433 AT90S4414 AT90S8515
	OCF2	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T2 с содержимым регистра OCR2 (событие «совпадение»)	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие

4. Устройство управления

Таблица 4.11 (окончание)

Разряд	Название	Описание	Модель
6	OCF1A	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T1 с содержимым регистра OCR1A (событие «совпадение А»)	AT90S2313 AT90S4414 AT90S8515
	OCF1	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T1 с содержимым регистра OCR1 (событие «совпадение»)	AT90S2333 AT90S4433
	TOV2	Флаг устанавливается в «1» при переполнении таймера /счетчика T2	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
5	OCF1B	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T1 с содержимым регистра OCR1B (событие «совпадение В»)	AT90S4414 AT90S8515
	ICF1	Флаг устанавливается в «1» при загрузке содержимого таймера/счетчика T1 в регистр ICR1 (событие «захват»)	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
4	OCF1A	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T1 с содержимым регистра OCR1A (событие «совпадение А»)	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
3	ICF1	Флаг устанавливается в «1» при загрузке содержимого таймера/счетчика T1 в регистр ICR1 (событие «захват»)	AT90S2313 AT90S2333 AT90S4433 AT90S4414 AT90S8515
	OCF1B	Флаг устанавливается в «1» при совпадении значения таймера/счетчика T1 с содержимым регистра OCR1B (событие «совпадение В»)	AT90S4434 AT90S8535
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
2	TOV1	Флаг устанавливается в «1» при переполнении таймера /счетчика T1	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие
1	—	Не используется, читается как «0»	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	TOV0	Флаг устанавливается в «1» при переполнении таймера /счетчика T0	Прочие
0	TOV0	Флаг устанавливается в «1» при переполнении таймера /счетчика T0	AT90S4434 AT90S8535 AT90C8534
	—	Не используется, читается как «0»	Прочие

Примечание:

Каждый флаг этого регистра сбрасывается аппаратно при запуске подпрограммы обработки соответствующего прерывания или программно — записью в него лог. «1».

4. Устройство управления

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	—	TOV0	—	AT90S1200 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90S2313 AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
	TOV1	OCF1A	—	—	ICF1	—	TOV0	—	
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535
	OCF2	TOV2	ICF1	OCF1A	OCF1B	TOV1	—	TOV0	
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90S4414 AT90S8515
	TOV1	OCF1A	OCF1B	—	ICF1	—	TOV0	—	
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	AT90C8534
	—	—	—	—	—	TOV1	—	TOV0	
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 4.23. Регистр флагов прерываний от таймеров/счетчиков TIFR

Для получения более подробной информации о функционировании таймеров и о событиях, вызываемых ими, обратитесь к главе 6.

Глава 5. Порты ввода/вывода

5.1. Общие сведения

Как и любые другие микроконтроллеры, микроконтроллеры AVR семейства Classic имеют порты ввода/вывода. Каждый порт состоит из определенного числа выводов, через которые микроконтроллер может принимать или передавать цифровые сигналы. Конфигурирование каждой линии порта (задание направления передачи данных) может быть произведено программно в любой момент времени. Входные буферы портов построены по схеме триггера Шмитта. Для линий, сконфигурированных как входные, также имеется возможность подключения внутреннего подтягивающего резистора сопротивлением 35...120 кОм между входом и проводом питания V_{DD} . Кроме того, если вывод (вход) с подключенным внутренним подтягивающим резистором подключить к общему проводу, он может служить источником тока.

Максимальная нагрузочная способность выходных буферов портов ввода/вывода при лог. «0» на выходе составляет 20 мА. Благодаря этому микроконтроллер может непосредственно управлять светодиодными индикаторами.

Количество доступных портов, или, если точнее, количество контактов ввода/вывода, является одним из основных параметров, влияющих на выбор конкретной модели микроконтроллера.

- AT90S1200 имеет два порта ввода/вывода: В (8-разрядный) и D (7-разрядный). Общее количество контактов ввода/вывода равно 15;
- AT90S2313 также имеет два порта ввода/вывода: В (8-разрядный) и D (7-разрядный). Общее количество контактов ввода/вывода равно 15;
- AT90S/LS2323 имеет один 3-разрядный порт ввода/вывода В;

- AT90S/LS2343 имеет один 5-разрядный порт ввода/вывода В;
- AT90S/LS2333, AT90S/LS4433 имеют по три порта ввода/вывода: В (6-разрядный), С (6-разрядный) и D (8-разрядный). Общее количество контактов ввода/вывода равно 20;
- AT90S/LS4434, AT90S/LS8535 имеют по четыре 8-разрядных порта ввода/вывода А, В, С и D. Общее количество контактов ввода/вывода равно 32;
- AT90S4414, AT90S8515 также имеют по четыре 8-разрядных порта ввода/вывода А, В, С и D. Общее количество контактов ввода/вывода в этих моделях равно 32;
- AT90C8534 имеет один 7-разрядный порт вывода А и два входа внешних прерываний. В данном микроконтроллере присутствует также и 6-разрядный аналоговый входной порт. Таким образом, общее количество контактов ввода/вывода в этой модели равно 15;

Во всех микроконтроллерах семейства, за исключением модели AT90C8534, большинство контактов ввода/вывода имеет дополнительные функции, поскольку эти выводы также используются периферийными устройствами микроконтроллера.

5.2. Обращение к портам ввода/вывода

Обращение к портам производится через регистры ввода/вывода, причем под каждый порт в адресном пространстве ввода/вывода зарезервировано по 3 адреса. По этим адресам размещаются три регистра: регистр данных порта PORTx, регистр направления данных DDRx и регистр выводов порта PINx. Разряды этих регистров имеют названия: Px7...Px0 — для регистров PORTx, DDx7...DDx0 — для регистров DDRx и PINx7...PINx0 — для регистров PINx. Действительные названия регистров (и их разрядов) получаются подстановкой названия порта вместо символа «x», соответственно для порта А регистры называются PORTA, DDRA, PINA, для порта В — PORTB, DDRB, PINB и т.д. Положение этих регистров в адресном пространстве ввода/вывода приведено в **Табл. 5.1**. При сбросе микроконтроллера регистры DDRx и PORTx очищаются, а все выводы портов после сброса устанавливаются в третье состояние.

Таблица. 5.1. Регистры портов ввода/вывода

Порт	Название регистра	Адрес	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515	AT90C8534
A	PORTA	\$1B (\$3B)					◊	◊	◊
	DDRA	\$1A (\$3A)					◊	◊	◊
	PINA	\$19 (\$39)					◊	◊	
B	PORTB	\$18 (\$38)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	
	DDRB	\$17 (\$37)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	
	PINB	\$16 (\$36)	◊	◊	◊	◊	◊	◊	
C	PORTC	\$15 (\$38)				◊	◊	◊	
	DDRC	\$14 (\$37)				◊	◊	◊	
	PINC	\$13 (\$36)				◊	◊	◊	
D	PORTD	\$12 (\$32)	◊	◊		◊	◊	◊	
	DDRD	\$11 (\$31)	◊	◊		◊	◊	◊	
	PIND	\$10 (\$30)	◊	◊		◊	◊	◊	

Следует заметить, что «регистры» PINx на самом деле регистрами не являются, по этим адресам осуществляется доступ к физическим значениям сигналов на выводах порта. Соответственно, они доступны только для чтения, тогда как регистры PORTx и DDRx доступны и для чтения, и для записи. А в микроконтроллере AT90C8534 регистр выводов порта вообще отсутствует, т.к. единственный порт этой модели является только портом вывода.

Порядковый номер вывода порта соответствует, разумеется, порядковому номеру разряда регистров этого порта. Поэтому если разрядность порта меньше восьми, в регистрах порта используется соответствующее число младших разрядов. Незадействованные старшие разряды регистров доступны только для чтения и всегда содержат «0».

Таким образом, запись в порт означает запись требуемого состояния для каждого вывода порта в соответствующий регистр данных порта PORTx. А чтение состояния порта выполняется чтением либо регистра данных порта PORTx, либо регистра выводов порта PINx. При чтении регистра выводов порта PINx происходит считывание логических уровней сигналов, присутствующих на выводах порта. А при чтении регистра данных порта PORTx происходит считывание данных, находящихся в регистре-зашелке порта. Причем сказанное справедливо как для входных, так и для выходных контактов.

5. Порты ввода/вывода

Предположим, что все выходы 8-разрядного порта А определены как выходы и требуется установить младшие 4 разряда в «1», а старшие 4 разряда — в «0». Это можно осуществить путем записи в этот порт соответствующего значения, как показано ниже. Необходимо только предварительно задать конфигурацию выводов этого порта.

```
LDI r0,$0F ;запись числа 0Fh в регистр r0
OUT $1B,r0 ;запись числа 0Fh в порт А (0..3=«1»,
;4..7=«0»)
```

Теперь предположим, что все выходы порта А определены как входы и требуется узнать их состояние. Это осуществляется следующим образом:

```
IN r0,$1B ;в регистре r0 – сигналы на выводах порта А
```

Приведенные примеры сознательно упрощены. Все выходы используются либо только как входы, либо только как выходы. Разумеет-

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	—	TOIE0	—	AT90S1200 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	TOIE1	OCIE1A	—	—	TICIE1	—	TOIE0	—	AT90S2313 AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	OCIE2	TOIE2	TICIE1	OCIE1A	OCIE1B	TOIE1	—	TOIE0	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	TOIE1	OCIE1A	OCIE1B	—	TICIE1	—	TOIE0	—	AT90S4414 AT90S8515
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R	R/W	R	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	TOIE1	—	TOIE0	AT90C8534
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 5.1. Упрощенная схема одного канала порта ввода/вывода

5.3. Конфигурирование портов ввода/вывода

Как уже было отмечено, порты имеют всего две возможности по конфигурированию:

- задание направления передачи данных (вход или выход);
- подключение/отключение внутреннего подтягивающего резистора.

Направление передачи данных определяется содержимым регистра передачи данных DDR_x. Если разряд DD_x*n* этого регистра установлен в «1», соответствующий *n*-й вывод порта является выходом. Если же разряд DD_x*n* этого регистра сброшен в «0», соответствующий вывод порта является входом.

А вот управление подтягивающим резистором осуществляется с помощью регистра данных порта PORT_x. Если разряд P_x*n* регистра PORT_x установлен в «1» и соответствующий вывод порта является входом, между этим выводом и проводом питания подключается подтягивающий резистор. Чтобы отключить подтягивающий резистор, необходимо либо сбросить соответствующий разряд регистра PORT_x, либо сделать вывод порта выходом.

В Табл. 5.2 приведены все возможные конфигурации выводов портов ввода/вывода. Кроме того, рекомендуем еще раз обратить внимание на схему, представленную на Рис. 5.1.

Таблица. 5.2. Влияние регистров DDR_x и PORT_x на конфигурацию выводов портов

DD _x <i>n</i>	P _x <i>n</i>	Функция вывода	Резистор	Примечания
0	0	вход	отключен	Третье состояние (Hi-Z)
0	1	вход	подключен	При подключении вывода к общему проводу он является источником тока
1	0	выход	отключен	Выход установлен в «0»
1	1	выход	отключен	Выход установлен в «1»

Примечание:

n = 7...0 — номер вывода (разряд порта).

И в заключение небольшое замечание по поводу конфигурирования выводов портов. Если вывод используется каким-либо периферийным устройством микроконтроллера, то соответствующие этому выводу разряды регистров DDR_x и PORT_x, как правило, должны быть установлены в соответствии с дополнительной функцией вывода. Однако некоторые периферийные устройства при активизации самостоятельно переопределяют конфигурацию используемых выводов. Об этом будет упомянуто далее при описании конкретных периферийных устройств.

Глава 6. Таймеры

6.1. Общие сведения

Микроконтроллеры семейства Classic, в зависимости от модели, имеют в своем составе от одного до трех таймеров/счетчиков общего назначения (см. **Табл. 6.1**).

Таблица 6.1. Таймеры/счетчики реального времени

Таймер/счетчик	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515	AT90C8534
Таймер/счетчик T0	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇
Таймер/счетчик T1		◇		◇	◇	◇	◇
Таймер/счетчик T2					◇		

Первый таймер (T0, 8-разрядный), имеющийся во всех моделях, может использоваться только для отсчета и измерения временных интервалов или как счетчик внешних событий. При переполнении счетного регистра таймера генерируется запрос на прерывание. Два других таймера (16-разрядный T1 и 8-разрядный T2) вводят дополнительные по отношению к таймеру T0 функции. Оба таймера могут генерировать запрос на прерывание не только при переполнении счетного регистра, но и при наступлении ряда других событий. Также оба таймера могут использоваться в качестве широтно-импульсных модуляторов. Таймер T2, кроме того, может работать в асинхронном (относительно тактового сигнала микроконтроллера) режиме.

А вот для модели AT90C8534 сказанное не совсем справедливо. Дело в том, что оба таймера/счетчика этого микроконтроллера (8-разрядный T0

6. Таймеры

и 16-разрядный T1) функционально идентичны и к тому же могут использоваться только для формирования временных интервалов.

В составе всех микроконтроллеров семейства имеется также сторожевой таймер, который является неперменным атрибутом всех современных микроконтроллеров. Этот таймер используется для предотвращения закливания программы.

6.2. Назначение выводов таймеров/счетчиков

Каждый таймер/счетчик (кроме таймеров/счетчиков в AT90C8534) использует один или более выводов микроконтроллера. Как правило, эти выводы — линии портов ввода/вывода общего назначения, а функции, реализуемые этими выводами при работе совместно с таймерами/счетчиками, являются их альтернативными функциями.

Все выводы микроконтроллеров, относящиеся к таймерам/счетчикам общего назначения, сведены в **Табл. 6.2**. Также в этой таблице приводятся функции этих выводов.

Таблица 6.2. Выводы, используемые таймерами/счетчиками общего назначения

Название	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515	Описание
T0	PD4	PD4	PB2	PD4	PB0	PB0	Вход внешнего сигнала таймера T0
T1	—	PD5	—	PD5	PB1	PB1	Вход внешнего сигнала таймера T1
ICP	—	PD6	—	PB0	PD6	ICP*	Вход захвата таймера T1
OC1	—	PB3	—	PB1	—	—	Выход схемы сравнения таймера T1
OC1A	—	—	—	—	PD5	PD5	То же
OC1B	—	—	—	—	PD4	OC1B*	То же
OC2	—	—	—	—	PD7	—	Выход схемы сравнения таймера T2
TOSC1	—	—	—	—	PC6	—	Вход для подключения резонатора
TOSC2	—	—	—	—	PC7	—	Выход для подключения резонатора

* Выделенный вывод микроконтроллера (не линия порта ввода/вывода).

Не забывайте о том, что при использовании альтернативных функций линий портов ввода/вывода необходимо, как правило, самостоятельно сконфигурировать эти выводы в соответствии с их функциональным назначением (вход/выход).

6.3. Таймер/счетчик T0

Таймер/счетчик T0 (8-разрядный) может использоваться для формирования временных интервалов или для подсчета числа внешних событий (кроме AT90C8534). Структурная схема таймера/счетчика T0 приведена на **Рис. 6.1**. Как видно из рисунка, в его состав входят 2 регистра (регистр управления TCCR0 и счетный регистр TCNT0), а также блок управления таймером. Флаг переполнения счетного регистра таймера TOV0 находится в регистре флагов прерываний от таймеров TIFR. Разрешение и запрещение прерываний от таймера осуществляются установкой/сбросом флага TOIE0 регистра TIMSK.

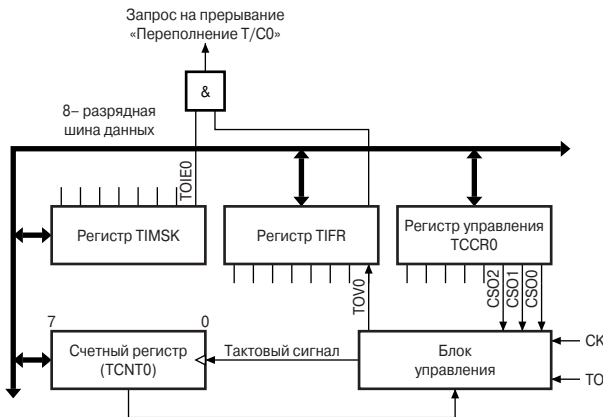


Рис. 6.1. Структурная схема таймера/счетчика T0

Счетный регистр таймера/счетчика TCNT0 расположен по адресу \$32 (\$52) и доступен в любой момент времени как для чтения, так и для записи. При записи в регистр TCNT0 во время работы таймера счет будет продолжен в следующем за командой записи машинном цикле. После подачи напряжения питания в регистре TCNT0 находится нулевое значение.

При переходе таймера/счетчика из состояния «\$FF» в состояние «\$00» устанавливается флаг TOV0 регистра TIFR и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда TOIE0 регистра TIMSK (разумеется, флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG также должен быть установлен в «1»).

6. Таймеры

Таймер/счетчик T0 может работать в двух режимах:

1. Режим таймера. В этом режиме на вход таймера/счетчика поступают импульсы тактового сигнала микроконтроллера (непосредственно или через делитель);
2. Режим счетчика событий. В этом режиме инкремент содержимого счетного регистра производится по активному фронту сигнала на входе T0 микроконтроллера. В модели AT90C8534 данный режим отсутствует.

Выбор режима работы (источника тактового сигнала), а также запуск и остановка таймера/счетчика осуществляются с помощью разрядов CS02...CS00 регистра управления таймером TCCR0 (Рис. 6.2), расположенного по адресу \$33 (\$53). Соответствие между состоянием этих разрядов и режимом работы таймера/счетчика приведено в Табл. 6.3. Остальные разряды регистра доступны только для чтения и содержат «0».

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	—	—	CS02	CS01	CS00
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 6.2. Формат регистра TCCR0

Таблица 6.3. Выбор источника тактового сигнала для таймера/счетчика T0

CS02	CS01	CS00	Источник тактового сигнала
0	0	0	Таймер/счетчик остановлен
0	0	1	СК (тактовый сигнал микроконтроллера)
0	1	0	СК/8
0	1	1	СК/64
1	0	0	СК/256
1	0	1	СК/1024
1	1	0	Вывод T0, инкремент счетчика производится по спадающему фронту импульсов*
1	1	1	Вывод T0, инкремент счетчика производится по нарастающему фронту импульсов*

* В модели AT90C8534 значения «110» и «111» разрядов CS02...CS00 зарезервированы (режим счета внешних событий отсутствует).

При использовании таймера/счетчика в режиме счета внешних событий необходимо помнить, что сигнал, присутствующий на выводе T0, синхронизируется с частотой тактового генератора микроконтроллера (состояние вывода T0 считывается по нарастающему фронту внутреннего тактового сигнала). Поэтому для обеспечения корректной работы таймера от

внешнего сигнала промежутки времени между соседними импульсами должен быть больше периода тактового сигнала микроконтроллера.

Обратите внимание, что инкремент содержимого счетного регистра таймера/счетчика при работе в режиме счета внешних событий производится даже в том случае, если вывод T0 сконфигурирован как выход. Эта особенность дает пользователю возможность программно управлять процессом счета.

6.4. Таймер/счетчик T1

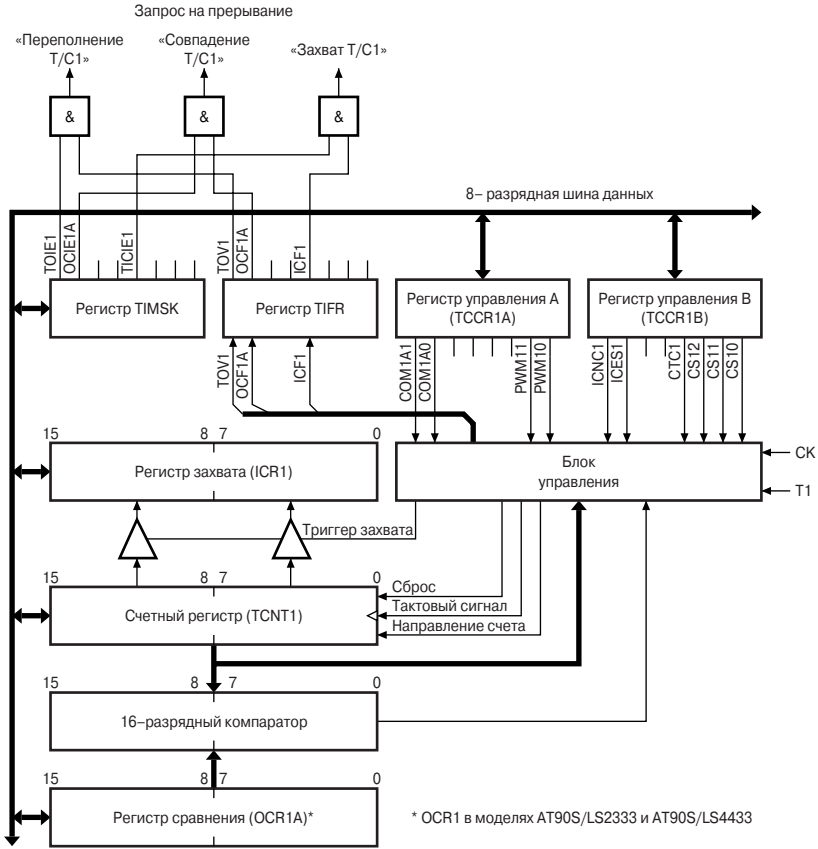
Таймер/счетчик T1 (16-разрядный) имеет гораздо больше функций, чем таймер/счетчик T0 (во всех моделях, кроме AT90C8534). Прежде всего, как и таймер/счетчик T0, он может использоваться для формирования временных интервалов или для подсчета числа внешних событий. Во-вторых, таймер/счетчик T1 может по внешнему сигналу сохранять свое текущее состояние в отдельном РВВ. В-третьих, он может выполнять определенные действия при равенстве содержимого счетного регистра заданному значению. И наконец, он может работать как широтно-импульсный модулятор. Причем генерация сигнала с ШИМ «вынесена» в отдельный режим работы таймера/счетчика, в котором недоступны остальные функции (кроме генерации прерываний). Режим генерации сигнала с ШИМ будем называть «режим ШИМ», а режим, в котором доступны остальные функции таймера/счетчика, — «режим таймера».

Существует три варианта рассматриваемого таймера/счетчика в зависимости от модели микроконтроллера. Структурные схемы всех трех вариантов приведены на **Рис. 6.3...6.5**.

Из рисунков видно, что в состав первого варианта таймера/счетчика входят три 16-разрядных регистра (счетный регистр TCNT1, регистр захвата ICR1 и регистр сравнения OCR1 или OCR1A), 16-разрядный компаратор, два 8-разрядных управляющих регистра TCCR1A и TCCR1B, а также блок управления таймером. Второй вариант отличается наличием дополнительного компаратора и регистра сравнения; регистры сравнения в этом варианте называются OCR1A и OCR1B. А в модели AT90C8534 таймер/счетчик T1 идентичен таймеру/счетчику T0 (только счетный регистр TCNT1 — 16-разрядный).

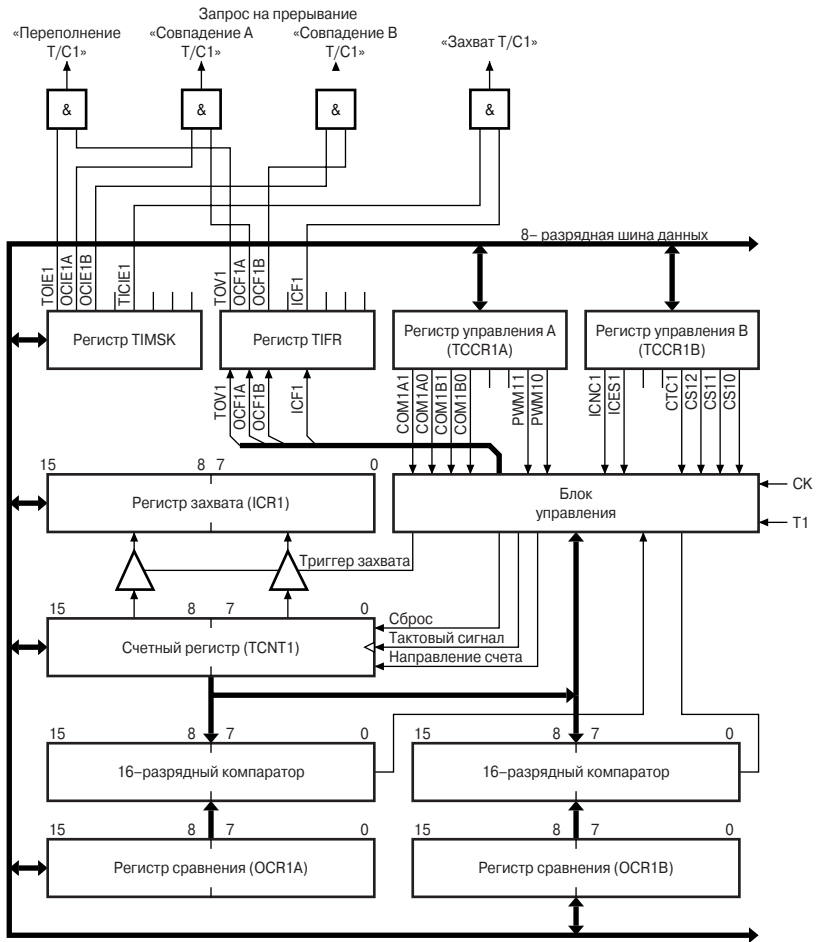
Все флаги состояния таймера/счетчика (переполнения, совпадения и захвата) находятся в регистре флагов прерываний от таймеров TIFR, а разрешение/запрещение прерываний от таймера осуществляется установкой/сбросом соответствующих флагов регистра TIMSK.

6. Таймеры



Примечание: Положиции разрядов регистров TIMSK и TIFR показаны условно

Рис. 6.3. Структурная схема таймера/счетчика T1 моделей AT90S2313, AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433



Примечание: Позиции разрядов регистров TIMSK и TIFR показаны условно

Рис. 6.4. Структурная схема таймера/счетчика T1 моделей AT90S/LS4434, AT90S/LS8535 и AT90S4414/8515

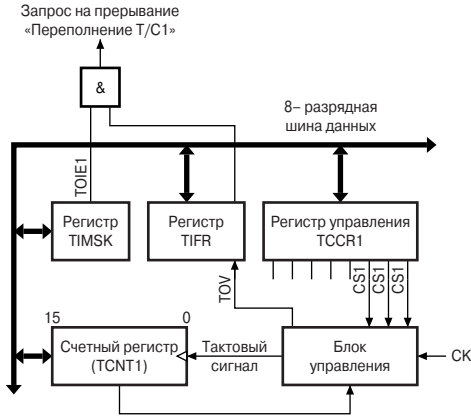


Рис. 6.5. Структурная схема таймера/счетчика T1 модели AT90C8534

Счетный регистр таймера/счетчика T1 реализован как суммирующий (в режиме ШИМ — как суммирующий/вычитающий) счетчик и доступен в любой момент времени как для чтения, так и для записи. При записи в регистр TCNT1 во время работы таймера счет будет продолжен по следующему за операцией записи импульсу тактового сигнала таймера/счетчика. После подачи напряжения питания в регистре TCNT1 находится нулевое значение.

Физически регистр TCNT1 размещен в двух регистрах TCNT1H:TCNT1L, расположенных по адресам \$2D:\$2C (адреса в адресном пространстве ОЗУ, соответственно, \$4D:\$4C). Чтобы при обращении ЦПУ микроконтроллера к этим регистрам запись или чтение обоих байтов содержимого счетного регистра происходило одновременно, обращение производится с использованием специального 8-разрядного регистра TEMP (этот регистр используется только процессором и программно недоступен). Этот же регистр используется и при обращении к остальным 16-разрядным регистрам таймера/счетчика T1: OCR1 (OCR1A и OCR1B) и ICR1. Прерывания на время обращения к любому из этих регистров должны быть запрещены.

Собственно запись и чтение регистра TCNT1 происходят следующим образом:

Запись в регистр TCNT1

При записи старшего байта значения в регистр TCNT1H он помещается в регистр TEMP. Далее, при записи младшего байта в регистр TCNT1L он объединяется с содержимым регистра TEMP и оба байта записываются в регистр TCNT1 одновременно. Из сказанного видно, что для выполнения полного цикла записи в 16-разрядный регистр первым должен быть загружен старший байт (регистр TCNT1H).

Чтение регистра TCNT1

При чтении регистра TCNT1L (младший байт) содержимое регистра TCNT1H пересылается в регистр TEMP. А при последующем чтении регистра TCNT1H возвращается значение, сохраненное в регистре TEMP. Следовательно, для выполнения полной операции чтения 16-разрядного регистра первым должен быть прочитан младший байт (регистр TCNT1L).

Управление таймером/счетчиком T1 осуществляется с помощью двух регистров управления TCCR1A и TCCR1B (в модели AT90C8534 — с помощью одного регистра TCCR1). Эти регистры расположены по адресам \$2F (\$4F) (регистр TCCR1A) и \$2E (\$4E) (регистры TCCR1B, TCCR1).

Формат регистра TCCR1A приведен на **Рис. 6.6**, а регистров TCCR1B и TCCR1 — на **Рис. 6.7**. Значение отдельных разрядов этих регистров будет описано далее в этой главе. Неиспользуемые разряды регистров доступны только для чтения и содержат «0».

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	COM1A1	COM1A0	—	—	—	—	PWM11	PWM10	AT90S2313
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	COM11	COM10	—	—	—	—	PWM11	PWM10	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	COM1A1	COM1A0	COM1B1	COM1B0	—	—	PWM11	PWM10	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535 AT90S4414 AT90S8515
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 6.6. Формат регистра TCCR1A

6. Таймеры

	7	6	5	4	3	2	1	0
	ICNC1	ICES1	—	—	CTC1	CS12	CS11	CS10
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	—	—	CS12	CS11	CS10
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 6.7. Формат регистров: а — TCCR1B; б — TCCR1

6.4.1. Выбор источника тактового сигнала

По отношению к тактовому сигналу таймер/счетчик T1 может работать в двух режимах:

1. Режим таймера. В этом режиме на вход таймера/счетчика поступают импульсы тактового сигнала микроконтроллера (непосредственно или через делитель).
2. Режим счетчика событий. В этом режиме инкремент содержимого счетного регистра производится по активному фронту сигнала на входе T1 микроконтроллера. В модели AT90C8534 данный режим отсутствует.

Выбор источника тактового сигнала, а также запуск и остановка таймера/счетчика осуществляются с помощью разрядов CS12...CS10 регистра управления таймером TCCR1B. Соответствие между состоянием этих разрядов и режимом работы таймера/счетчика приведено в **Табл. 6.4**.

Таблица 6.4. Выбор источника тактового сигнала для таймера/счетчика T1

Регистр TCCR1B (TCCR1)			Источник тактового сигнала
CS12	CS11	CS10	
0	0	0	Таймер/счетчик остановлен
0	0	1	СК (тактовый сигнал микроконтроллера)
0	1	0	СК/8
0	1	1	СК/64
1	0	0	СК/256
1	0	1	СК/1024
1	1	0	Вывод T1, инкремент счетчика производится по спадающему фронту импульсов*
1	1	1	Вывод T1, инкремент счетчика производится по нарастающему фронту импульсов*

* В модели AT90C8534 значения «110» и «111» разрядов CS12...CS10 зарезервированы (режим счета внешних событий отсутствует).

При использовании внешнего тактового сигнала необходимо помнить, что он синхронизируется с частотой тактового генератора микроконтроллера (состояние вывода T1 считывается по нарастающему фронту внутреннего тактового сигнала). Поэтому для обеспечения корректной работы таймера от внешнего сигнала промежуток времени между соседними импульсами должен быть больше периода тактового сигнала микроконтроллера.

Обратите внимание, что при использовании внешнего тактового сигнала инкремент содержимого счетного регистра таймера/счетчика производится даже в том случае, если вывод T1 сконфигурирован как выход. Эта особенность дает пользователю возможность программно управлять процессом счета.

6.4.2. Режим таймера

Принцип работы таймера/счетчика T1 в этом режиме такой же, как и таймера/счетчика T0. По каждому импульсу, поступающему на тактовый вход таймера/счетчика, производится инкремент содержимого счетного регистра TCNT1. При переходе таймера/счетчика из состояния «\$FFFF» в состояние «\$0000» устанавливается флаг TOV1 регистра TIFR и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда TOIE1 регистра TIMSK (разумеется, флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG также должен быть установлен в «1»). Однако, как уже было сказано, для всех моделей, кроме AT90C8534, в этом режиме таймера/счетчика T1 доступны и дополнительные функции.

6.4.2.1. Функция захвата (Capture)

Данная функция заключается в сохранении в определенный момент времени состояния таймера/счетчика в регистре захвата ICR1. Это действие может производиться либо по активному фронту сигнала на выводе ICP микроконтроллера, либо по сигналу от аналогового компаратора (см. описание аналогового компаратора в главе 7). При этом устанавливается флаг ICF1 регистра TIFR и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда TICIE1 регистра TIMSK.

Упрощенная структурная схема узла, выполняющего данную функцию, приведена на **Рис. 6.8**.

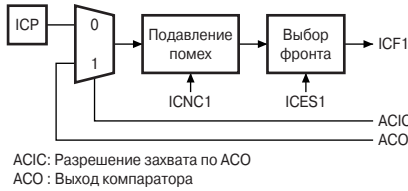


Рис. 6.8. Структурная схема узла захвата

Для управления схемой захвата используются два разряда регистра TCCR1B: ICNC1 и ICES1. Разряд ICNC1 управляет схемой подавления помех. Если этот разряд сброшен в «0», схема подавления помех выключена и захват производится по первому же активному фронту на выводе ICP микроконтроллера. Если же этот разряд установлен в «1», то при появлении активного фронта на выводе ICP производится 4 выборки с частотой, равной тактовой частоте микроконтроллера. Захват будет выполнен только в том случае, если все выборки имеют уровень, соответствующий активному фронту сигнала (лог «1» для нарастающего и лог «0» для спадающего).

Активный фронт сигнала, т.е. фронт, по которому будет выполнено сохранение содержимого счетного регистра в регистре захвата, определяется состоянием разряда ICES1. Если этот разряд сброшен в «0», то активным является спадающий фронт. Если же этот разряд установлен в «1», то активным является нарастающий фронт. Разумеется, вывод ICP должен быть сконфигурирован как входной, т.е. разряд регистра управления портом DDRx, соответствующий данному выводу, должен быть сброшен в «0».

Физически регистр захвата ICR1 размещен в двух регистрах ICR1H:ICR1L, расположенных по адресам \$27:\$26 (адреса в адресном пространстве ОЗУ соответственно \$47:\$46) и доступных только для чтения. Поскольку регистр захвата является 16-разрядным, при его чтении, как уже было сказано, используется специальный временный регистр TEMP. При чтении регистра ICR1L (младший байт) содержимое этого регистра пересылается в ЦПУ, а содержимое регистра ICR1H (старший байт) сохраняется в регистре TEMP. При чтении регистра ICR1H возвращается значение, сохраненное в регистре TEMP. Следовательно, при чтении регистра ICR1 первым должен быть прочитан регистр ICR1L. Прерывания на время обращения к регистру ICR1 должны быть запрещены.

6.4.2.2. Функция сравнения (Compare)

Данная функция заключается в непрерывном (каждый машинный цикл) сравнении содержимого счетного регистра таймера/счетчика с числом, находящемся в регистре сравнения. При совпадении содержимого этих регистров устанавливается флаг соответствующего прерывания, а также могут выполняться другие действия.

Количество регистров сравнения, а также их названия отличаются в различных моделях микроконтроллеров (см. **Табл. 6.5**). Причем в моделях, имеющих по два регистра сравнения, операция сравнения производится независимо для каждого регистра.

Таблица 6.5. Регистры сравнения таймера/счетчика T1

Модель	Регистр сравнения	
	первый	второй
AT90S2313	OCR1A	—
AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	OCR1	—
AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	OCR1A	OCR1B
AT90S4414/8515	OCR1A	OCR1B

Если состояние таймера/счетчика становится равным числу, находящемуся в регистре сравнения, то в следующем машинном цикле устанавливается соответствующий этому регистру флаг прерывания в регистре TIFR (для регистра OCR1 — флаг OCF1, для регистра OCR1A — флаг OCF1A, для регистра OCR1B — флаг OCF1B) и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерываний осуществляется установкой в «1» соответствующих флагов регистра TIMSK (OCIE1, OCIE1A и OCIE1B для регистров OCR1, OCR1A и OCR1B соответственно).

Наряду с установкой флага в регистре TIFR при равенстве счетного регистра и регистра сравнения могут выполняться и другие действия:

- сброс таймера/счетчика (только для регистров OCR1 и OCR1A);
- изменение состояния определенного вывода микроконтроллера (для всех регистров).

Поведение микроконтроллера, т.е. выполнение или невыполнение указанных действий, определяется несколькими разрядами регистров управления TCCR1A и TCCR1B. Названия этих разрядов и их описание приведены в **Табл. 6.6**.

6. Таймеры

Таблица 6.6. Управление работой схемы сравнения таймера/счетчика T1

Регистр	Название	Модель	Описание																	
TCCR1A	7, 6	COM1A1, COM1A0	<p>Управление выводом OC1A (OC1)* микроконтроллера Состояние этих разрядов определяет поведение вывода OC1A (OC1) при совпадении содержимого счетного регистра и регистра сравнения OCR1A (OCR1). При изменении состояния этих разрядов соответствующее прерывание от компаратора таймера/счетчика рекомендуется запретить (во избежание ложной генерации прерывания). Чтобы таймер/счетчик мог управлять этим выводом, он должен быть сконфигурирован как выходной. Поведение вывода задается следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>COM1A1 (COM11)</th> <th>COM1A0 (COM10)</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1A (OC1)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Состояние вывода меняется на противоположное</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Вывод сбрасывается в «0»</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Вывод устанавливается в «1»</td> </tr> </tbody> </table>	COM1A1 (COM11)	COM1A0 (COM10)	Описание	0	0	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1A (OC1)	0	1	Состояние вывода меняется на противоположное	1	0	Вывод сбрасывается в «0»	1	1	Вывод устанавливается в «1»		
		COM1A1 (COM11)		COM1A0 (COM10)	Описание															
	0	0		Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1A (OC1)																
	0	1		Состояние вывода меняется на противоположное																
	1	0		Вывод сбрасывается в «0»																
	1	1		Вывод устанавливается в «1»																
	COM11, COM10																			
	5, 4	COM1B1, COM1B0		AT90S4434 AT90LS4434 AT90S8535 AT90LS8535 AT90S4414 AT90S8515	<p>Управление выводом OC1B микроконтроллера Состояние этих разрядов определяет поведение вывода OC1B при совпадении содержимого счетного регистра и регистра сравнения OCR1B. При изменении состояния этих разрядов соответствующее прерывание от компаратора таймера/счетчика рекомендуется запретить (во избежание ложной генерации прерывания). Чтобы таймер/счетчик мог управлять этим выводом, он должен быть сконфигурирован как выходной. Поведение вывода задается следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>COM1B1</th> <th>COM1B0</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1B</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Состояние вывода меняется на противоположное</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Вывод сбрасывается в «0»</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Вывод устанавливается в «1»</td> </tr> </tbody> </table>	COM1B1	COM1B0	Описание	0	0	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1B	0	1	Состояние вывода меняется на противоположное	1	0	Вывод сбрасывается в «0»	1	1	Вывод устанавливается в «1»
				COM1B1		COM1B0	Описание													
				0		0	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1B													
0			1	Состояние вывода меняется на противоположное																
1			0	Вывод сбрасывается в «0»																
1			1	Вывод устанавливается в «1»																
COM1B1			COM1B0	Описание																
0			0	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода OC1B																
0	1	Состояние вывода меняется на противоположное																		
1	0	Вывод сбрасывается в «0»																		
1	1	Вывод устанавливается в «1»																		
TCCR1B	3	CTC1	<p>Сброс таймера/счетчика Если этот разряд установлен в «1», то при совпадении содержимого счетного регистра и регистра сравнения OCR1A (OCR1) производится сброс таймера/счетчика в состояние «\$0000»**</p>																	

* Для AT90S2313, AT90S/LS2333 и AT90S/LS2343 — OC1, для AT90S/LS4434, AT90S/LS8535 и AT90S4414/8515 — OC1A.

** Поскольку сброс выполняется в машинном цикле, следующем за тем, во время которого произошло совпадение, поведение таймера/счетчика зависит от установленного коэффициента деления предделителя таймера (см. Табл. 6.4). При коэффициенте деления, равном 1, состояние таймера/счетчика меняется следующим образом:

... → C-2 → C-1 → C → 0 → 1 → ...

а при коэффициенте деления, не равном 1:

... → (C-2, ..., C-2) → (C-1, ..., C-1) → (C, 0, ..., 0) → ...

где C — число, находящееся в регистре сравнения.

Каждый регистр сравнения физически размещается в двух регистрах ввода-вывода PBB:

OCR1 — OCR1H:OCR1L, адреса \$2B:\$2A (\$4B:\$4A);

OCR1A — OCR1AH:OCR1AL, адреса \$2B:\$2A (\$4B:\$4A);

OCR1B — OCR1BH:OCR1BL, адреса \$29:\$28 (\$49:\$48).

Поскольку регистры сравнения являются 16-разрядными, при их чтении и записи используется специальный временный регистр TEMP. Подробно процесс записи и чтения 16-разрядных регистров описан выше на примере регистра TCNT1. Здесь повторим только, что при записи регистра сравнения первым должен записываться регистр OCR1xH (старший байт), а при чтении первым должен считываться регистр OCR1xL (младший байт). Прерывания на время обращения к регистру сравнения должны быть запрещены.

6.4.3. Режим ШИМ

В этом режиме таймер/счетчик T1 представляет собой одинарный или вдвоенный, в зависимости от модели, широтно-импульсный модулятор. Широтно-импульсная модуляция является одним из видов непрерывной импульсной модуляции, при котором ширина импульса пропорциональна значению модулирующего сигнала. Соответственно в данном случае широтно-импульсная модуляция заключается в генерировании сигнала с программируемыми частотой и скважностью.

Для перевода таймера/счетчика T1 в режим ШИМ и задания частоты ШИМ-сигнала используются разряды PWM11:PWM10 регистра управления таймером TCCR1A. Соответствие между состоянием этих разрядов и режимом работы таймера/счетчика T1 приведено в **Табл. 6.7**.

Таблица 6.7. Управление режимом ШИМ таймера/счетчика T1

Регистр TCCR1A		Описание
PWM11	PWM10	
0	0	Режим ШИМ таймера/счетчика T1 выключен
0	1	8-разрядный широтно-импульсный модулятор
1	0	9-разрядный широтно-импульсный модулятор
1	1	10-разрядный широтно-импульсный модулятор

Для генерации сигнала с ШИМ используется схема сравнения таймера/счетчика, поэтому в моделях AT90S2313, AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 модулятор является одинарным (один регистр сравнения),

6. Таймеры

а в моделях AT90S/LS4434, AT90S/LS8535 и AT90S4414/8515 — вдвоенным (два регистра сравнения). Названия регистров сравнения, их адреса и правила обращения к ним были описаны в предыдущем параграфе. Соответственно сигнал снимается с выхода схемы сравнения таймера/счетчика.

В рассматриваемом режиме счетный регистр таймера/счетчика функционирует как реверсивный счетчик, модуль счета которого (TOP) зависит от режима работы модулятора. Значение модуля счета и соответствующая частота ШИМ-сигнала для каждого режима работы модулятора приведены в **Табл. 6.8**.

Таблица 6.8. Модуль счета счетного регистра и частота ШИМ-сигнала

Разрешение модулятора	Модуль счета (TOP)	Частота ШИМ-сигнала
8 разрядов	\$00FF (255)	$f_{\text{ТСК1}}/510$
9 разрядов	\$01FF (511)	$f_{\text{ТСК1}}/1022$
10 разрядов	\$03FF (1023)	$f_{\text{ТСК1}}/2046$

Примечание:

$f_{\text{ТСК1}}$ — частота тактового сигнала таймера/счетчика T1.

При работе таймера/счетчика T1 в режиме ШИМ состояние счетного регистра изменяется от \$000 до значения TOP, а затем снова до \$000, после чего цикл повторяется. При равенстве состояния счетчика и содержимого регистра сравнения состояние соответствующего этому регистру вывода микроконтроллера изменяется согласно **Табл. 6.9** (см. также **Рис. 6.9**). Таким образом, длительность импульса равна удвоенному значению содержимого регистра сравнения.

Таблица 6.9. Поведение выходов схемы сравнения в режиме ШИМ

Регистр TCCR1A		Поведение вывода OC1x (OC1)
COM1x1 (COM11)	COM1x0 (COM10)	
0	0	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода
0	1	Таймер/счетчик T1 отключен от вывода
1	0	Сбрасывается в «0» при прямом счете и устанавливается в «1» при обратном счете (неинвертированный ШИМ-сигнал)
1	1	Устанавливается в «1» при прямом счете и сбрасывается в «0» при обратном счете (инвертированный ШИМ-сигнал)

Примечание:

x — A или B.

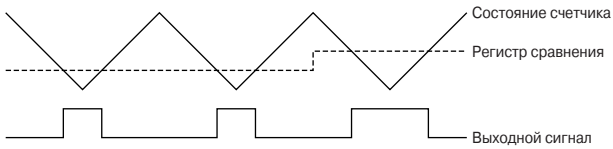


Рис. 6.9. Формирование ШИМ-сигнала

Соответственно если в счетный регистр записать значение \$000 или TOP, то при следующем совпадении состояния счетчика и содержимого регистра сравнения выход схемы сравнения переключится в устойчивое состояние согласно Табл. 6.10.

Таблица 6.10. Устойчивые состояния выхода схемы сравнения

Регистр TCCR1A		Регистр OCR1x (OCR1)	Состояние вывода OC1x (OC1)
COM1x1 (COM1)	COM1x0 (COM10)		
1	0	\$000	0
1	0	TOP	1
1	1	\$000	1
1	1	TOP	0

Примечание:

x — А или В.

Особенностью работы таймера/счетчика T1 в режиме ШИМ является то, что при записи в регистр сравнения младшие 10 разрядов записываемого числа на самом деле сохраняются в специальном временном регистре (не путать с регистром TEMP). А изменение содержимого регистра сравнения происходит только в момент достижения счетчиком максимального значения (TOP). Благодаря такому решению исключается появление несимметричных выбросов сигнала на выходе модулятора (помех), которые были бы неизбежны при непосредственной записи в регистр сравнения.

Соответственно при чтении регистра сравнения в промежутке между записью в него и его действительным изменением возвращается содержимое временного регистра. То есть всегда возвращается значение, записанное последним.

И несколько слов о прерываниях. При работе таймера/счетчика T1 в режиме ШИМ может генерироваться прерывание по переполнению счетного регистра таймера/счетчика, а также прерывания от схемы

сравнения. Флаги прерываний устанавливаются в «1» при изменении счетчиком направления счета: флаг TOV1 — в точке \$000, а флаги OCF1 (для регистра OCR1), OCF1A (для регистра OCR1A) и OCF1B (для регистра OCR1B) — в точке TOP. Разрешение и обработка соответствующих прерываний выполняются как обычно.

6.5 Таймер/счетчик T2

Таймер/счетчик T2 (8-разрядный) присутствует только в моделях AT90S/LS4434 и AT90S8535 микроконтроллеров семейства. Он может работать в двух режимах:

- режим таймера; в этом режиме таймер/счетчик T2 может использоваться для формирования временных интервалов, а также выполнять определенные действия при равенстве содержимого счетного регистра заданному значению;
- режим ШИМ; в этом режиме таймер/счетчик T2 работает как широтно-импульсный модулятор.

Основным отличием таймера/счетчика T2 от рассмотренных ранее является его возможность работать в асинхронном режиме (от дополнительного кварцевого резонатора).

Структурная схема таймера/счетчика T2 приведена на **Рис. 6.10**.

Как видно из рисунка, в состав таймера/счетчика T2 входят два рабочих регистра (счетный регистр TCNT2 и регистр сравнения OCR2), 8-разрядный компаратор, регистр управления TCCR2, регистр состояния для асинхронного режима ASSR, а также блоки управления таймером и синхронизации.

Все флаги состояния таймера/счетчика (переполнения, совпадения и захвата) находятся в регистре флагов прерываний от таймеров TIFR, а разрешение/запрещение прерываний от таймера осуществляется установкой/сбросом соответствующих флагов регистра TIMSK.

Счетный регистр таймера/счетчика T2 реализован как суммирующий (в режиме ШИМ — как суммирующий/вычитающий) счетчик и доступен в любой момент времени как для чтения, так и для записи. Расположен он по адресу \$24 (\$44). При записи в регистр TCNT2 во время работы таймера счет будет продолжен по следующему за операцией записи импульсу тактового сигнала таймера/счетчика. После подачи напряжения питания в регистре TCNT2 находится нулевое значение.

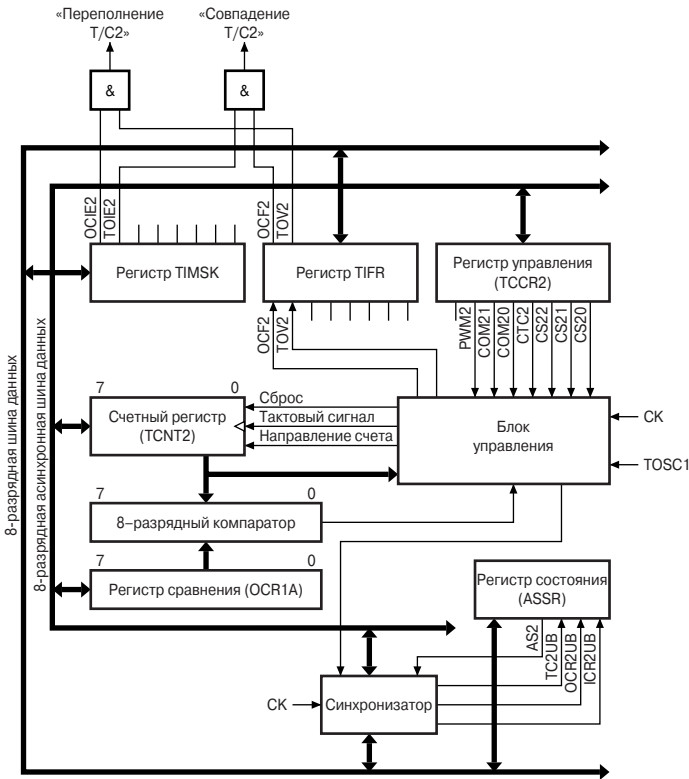


Рис. 6.10. Структурная схема таймера/счетчика T2

Для управления таймером/счетчиком T2 предназначен регистр управления TCCR2, расположенный по адресу \$25 (\$45). Формат этого регистра приведен на Рис. 6.11. Значение отдельных разрядов этих регистров будет описано далее. Неиспользуемые разряды регистров доступны только для чтения и содержат «0».

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	PWM2	COM21	COM20	CTC2	CS22	CS21	CS20
Чтение(R)/Запись(W)	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 6.11. Формат регистра TCCR2

6.5.1. Управление тактовым сигналом

Таймер/счетчик работает от тактового сигнала, который поступает на вход счетчика с предделителя, входящего в состав блока управления. А на предделитель, в свою очередь, может подаваться либо тактовый сигнал микроконтроллера, либо сигнал от дополнительного кварцевого резонатора (асинхронный режим работы).

Выбор коэффициента деления предделителя, а также запуск и остановка таймера/счетчика осуществляются с помощью разрядов CS22...CS20 регистра управления таймером TCCR2. Соответствие между состоянием этих разрядов и режимом работы таймера/счетчика приведено в **Табл. 6.11**.

Таблица 6.11. Управление предделителем таймера/счетчика T2

Регистр TCCR2			Коэффициент деления предделителя
CS22	CS21	CS20	
0	0	0	Таймер/счетчик остановлен
0	0	1	1
0	1	0	8
0	1	1	32
1	0	0	64
1	0	1	128
1	1	0	256
1	1	1	1024

6.5.2. Режим таймера

Принцип работы таймера/счетчика T2 в этом режиме такой же, как и у рассмотренных ранее. По каждому импульсу, поступающему на тактовый вход таймера/счетчика, производится инкремент содержимого счетного регистра TCNT2. При переходе таймера/счетчика из состояния «\$FF» в состояние «\$00» устанавливается флаг TOV2 регистра TIFR и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда TOIE2 регистра TIMSK (разумеется, флаг общего разрешения прерываний I регистра SREG также должен быть установлен в «1»).

Таймер/счетчик T2 имеет также функцию сравнения, которая заключается в непрерывном (каждый машинный цикл) сравнении содержимого счетного регистра таймера/счетчика с содержимым регистра сравнения OCR2, расположенного по адресу \$23 (\$43). При совпадении содержимого этих регистров в следующем машинном цикле устанавливается флаг OCF2

регистра TIFR и генерируется запрос на прерывание. Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда OC1E2 регистра TIMSK.

Наряду с установкой флага в регистре TIFR при равенстве счетного регистра и регистра сравнения могут выполняться и другие действия:

- сброс таймера/счетчика;
- изменение состояния вывода OC2.

Поведение микроконтроллера, т.е. выполнение или невыполнение указанных действий, определяется состоянием разрядов COM21:COM20 и CTC2 регистра управления TCCR2 согласно **Табл. 6.12**.

Таблица 6.12. Управление работой схемы сравнения таймера/счетчика T2

Название разряда	Описание		
COM21, COM20	Управление выводом OC2 микроконтроллера Состояние этих разрядов определяет поведение вывода OC2 при совпадении содержимого счетного регистра и регистра сравнения OCR2. Чтобы таймер/счетчик мог управлять этим выводом, он должен быть сконфигурирован как выходной. Поведение вывода задается следующим образом:		
	COM21	COM20	Описание
	0	0	Таймер/счетчик T2 отключен от вывода OC2
	0	1	Состояние вывода меняется на противоположное
	1	0	Вывод сбрасывается в «0»
	1	1	Вывод устанавливается в «1»
CTC2	Сброс таймера/счетчика Если этот разряд установлен в «1», то при совпадении содержимого счетного регистра и регистра сравнения OCR2 производится сброс таймера/счетчика в состояние «\$00»*		

* Поскольку сброс выполняется в машинном цикле, следующем за тем, во время которого произошло совпадение, поведение таймера/счетчика зависит от установленного коэффициента деления предделителя таймера (см. **Табл. 6.12**). При коэффициенте деления, равном 1, состояние таймера/счетчика меняется следующим образом:

$$\dots \rightarrow C-2 \rightarrow C-1 \rightarrow C \rightarrow 0 \text{ (R)} \rightarrow 1 \rightarrow \dots$$

а при коэффициенте деления, не равном 1:

$$\dots \rightarrow (C-2, \dots, C-2) \rightarrow (C-1, \dots, C-1) \rightarrow (C, 0, \dots, 0) \rightarrow \dots,$$

где C — число, находящееся в регистре сравнения.

6.5.3. Режим ШИМ

В этом режиме таймер/счетчик T2 представляет собой одинарный 8-разрядный широтно-импульсный модулятор. Для перевода таймера/счетчика T2 в этот режим необходимо установить в «1» разряд PWM2 регистра TCCR2.

6. Таймеры

Счетный регистр таймера/счетчика в рассматриваемом режиме функционирует как реверсивный счетчик с модулем счета, равным «\$FF» (255). Частота сигнала соответственно равна $f_{\text{TCK2}}/510$, где f_{TCK2} — частота тактового сигнала. Состояние счетчика изменяется от \$00 до \$FF, а затем снова до \$00, после чего цикл повторяется. При равенстве состояния счетчика и содержимого регистра сравнения состояние вывода ОС2 микроконтроллера изменяется согласно **Табл. 6.13** (см. также **Рис. 6.9**).

Таблица 6.13. Поведение выходов схемы сравнения в режиме ШИМ

Регистр TCCR2		Поведение вывода ОС2
COM21	COM20	
0	0	Таймер/счетчик T2 отключен от вывода
0	1	Таймер/счетчик T2 отключен от вывода
1	0	Сбрасывается в «0» при прямом счете и устанавливается в «1» при обратном счете (неинвертированный ШИМ-сигнал)
1	1	Устанавливается в «1» при прямом счете и сбрасывается в «0» при обратном счете (инвертированный ШИМ-сигнал)

Соответственно если в счетный регистр записать значение \$00 или \$FF, то при следующем совпадении состояния счетчика и содержимого регистра сравнения выход схемы сравнения переключится в устойчивое состояние согласно **Табл. 6.14**.

Таблица 6.14. Устойчивые состояния выхода схемы сравнения

Регистр TCCR2		Регистр OCR2	Состояние вывода ОС2
COM21	COM20		
1	0	\$00	0
1	0	\$FF	1
1	1	\$00	1
1	1	\$FF	0

Как и в случае таймера/счетчика T1, при записи значения в регистр OCR2 записываемое число на самом деле сохраняется в специальном временном регистре. А изменение содержимого регистра OCR2 происходит только в момент достижения счетчиком значения \$FF.

Соответственно при чтении регистра OCR2 в промежутке между записью в него и его действительным изменением возвращается содержимое временного регистра. То есть всегда возвращается значение, записанное последним.

И несколько слов о прерываниях. При работе таймера/счетчика T2 в режиме ШИМ может генерироваться как прерывание по переполнению счетного регистра таймера/счетчика, так и прерывание от схемы сравнения. Флаги прерываний устанавливаются в «1» при изменении счетчиком направления счета: флаг TOV2 — в точке \$00, а флаг OCF2 — в точке \$FF. Разрешение и обработка соответствующих прерываний выполняется как обычно.

6.5.4 Асинхронный режим работы

Отличительной особенностью таймера/счетчика T2 является его возможность работать в асинхронном режиме. В этом режиме на вход предделителя поступает сигнал с вывода TOSC1, что позволяет использовать таймер/счетчик в качестве часов реального времени. Источником сигнала может быть как кварцевый резонатор частотой 32768 Гц, подключаемый к выводам TOSC1 и TOSC2 микроконтроллера, так и внешняя схема. Несмотря на то, что тактовый генератор таймера/счетчика настроен на частоту 32768 Гц, частота сигнала от внешней схемы может лежать в пределах 0...256 кГц. При этом частота внешнего сигнала должна быть в четыре раза меньше частоты тактового сигнала микроконтроллера.

Непосредственная запись в регистры TCNT2, OCR2 и TCCR2 в асинхронном режиме синхронизируется с тактовым сигналом таймера/счетчика. При записи числа в любой из указанных регистров оно сохраняется в специальном временном регистре, своем для каждого регистра таймера/счетчика. А пересылка содержимого временного регистра в рабочий регистр таймера/счетчика осуществляется по третьему после записи положительному фронту сигнала на выводе TOSC1. Соответственно запись нового значения можно производить только после пересылки содержимого временного регистра в регистр таймера/счетчика.

Для определения момента действительного изменения регистров TCNT2, OCR2 и TCCR2, а также для переключения таймера/счетчика в асинхронный режим предназначен регистр ASSR, расположенный по адресу \$22 (\$42). Формат этого регистра приведен на **Рис. 6.12**, а описание отдельных его разрядов приведено в **Табл. 6.15**.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	—	AS2	TCN2UB	OCR2UB	TCR2UB
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R/W	R	R	R
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 6.12. Формат регистра ASSR

6. Таймеры

Таблица 6.15. Регистр состояния асинхронного режима ASSR

Разряд	Название	Описание
7...4	—	Зарезервированы, читаются как «0»
3	AS2	Переключение режима работы Если разряд установлен в «1», на вход предделителя таймера/счетчика T2 поступают импульсы с вывода TOSC1 микроконтроллера (асинхронный режим). В этом режиме выходы TOSC1 и TOSC2 используются для подключения кварцевого резонатора и, соответственно, не могут использоваться как контакты ввода/вывода общего назначения. Если разряд сброшен в «0», на вход предделителя поступает внутренний тактовый сигнал микроконтроллера. В этом случае выходы TOSC1 и TOSC2 являются контактами ввода/вывода общего назначения. При изменении состояния этого разряда содержимое регистров TCNT2, OCR2 и TCCR2 может быть повреждено
2	TCN2UB	Состояние обновления регистра TCNT2 При записи в регистр TCNT2 этот флаг устанавливается в «1», а после пересылки записываемого значения в этот регистр флаг аппаратно сбрасывается в «0». Таким образом, сброшенный флаг TCN2UB означает, что регистр TCNT2 готов для записи в него нового значения. Запись в регистр TCNT2 при установленном флаге TCN2UB может привести к повреждению прежнего содержимого регистра и к генерации прерывания
1	OCR2UB	Состояние обновления регистра OCR2 При записи в регистр OCR2 этот флаг устанавливается в «1», а после пересылки записываемого значения в этот регистр флаг аппаратно сбрасывается в «0». Таким образом, сброшенный флаг OCR2UB означает, что регистр OCR2 готов для записи в него нового значения. Запись в регистр OCR2 при установленном флаге OCR2UB может привести к повреждению прежнего содержимого регистра и к генерации прерывания
0	TCR2UB	Состояние обновления регистра TCCR2 При записи в регистр TCCR2 этот флаг устанавливается в «1», а после пересылки записываемого значения в этот регистр флаг аппаратно сбрасывается в «0». Таким образом, сброшенный флаг TCR2UB означает, что регистр TCCR2 готов для записи в него нового значения. Запись в регистр TCCR2 при установленном флаге TCR2UB может привести к повреждению прежнего содержимого регистра и к генерации прерывания

Необходимо отметить, что при переключении между синхронным и асинхронным режимами содержимое регистров таймера/счетчика может быть повреждено. Чтобы этого избежать, рекомендуется придерживаться следующей последовательности действий:

1. Запретить прерывания от таймера/счетчика T2 (разряды TOIE2 и OCIE2 регистра TIMSK).
2. Переключить таймер/счетчик в требуемый режим.
3. Записать новые значения в регистры TCNT2, OCR2 и TCCR2.

4. В случае переключения в асинхронный режим — ждать, пока флаги TCN2UB, OCR2UB и TCR2UB не будут сброшены.
5. Разрешить прерывания (если требуется).

При работе таймера/счетчика T2 в асинхронном режиме установка флагов прерываний от него производится синхронно с тактовым сигналом микроконтроллера. Для синхронизации требуется 3 машинных цикла плюс один период тактового сигнала таймера/счетчика. Поэтому к моменту, когда микроконтроллер сможет прочитать состояние счетчика, вызвавшее установку флага прерывания, оно изменится по меньшей мере на единицу. Изменение состояния вывода OC2 производится по тактовому сигналу таймера/счетчика и не синхронизируется с тактовым сигналом микроконтроллера.

Отдельно следует сказать о «взаимодействии» асинхронного режима таймера/счетчика T2 с режимами пониженного энергопотребления микроконтроллера Power Down и Power Save.

Первое замечание касается использования прерываний от таймера/счетчика T2 для «пробуждения» микроконтроллера. В этом случае при переводе микроконтроллера в режим Power Save после записи в регистры таймера/счетчика необходимо убедиться, что операция записи завершена (флаги TCN2UB, OCR2UB и TCR2UB сброшены). Наиболее важно это в случае, когда для «пробуждения» микроконтроллера используется прерывание от схемы сравнения. Дело в том, что во время записи в регистры TCNT2 и OCR2 функция сравнения выключена. Соответственно если переход в режим Power Save произойдет до окончания операции записи в указанные регистры, прерывания от схемы сравнения никогда не произойдет и микроконтроллер не сможет выйти из спящего режима.

Вторая особенность связана с синхронизацией установки флагов прерываний от таймера/счетчика. При выходе микроконтроллера из режима Power Save по прерыванию от таймера/счетчика флаг соответствующего прерывания устанавливается только спустя 3 машинных цикла после запуска тактового генератора микроконтроллера. Во время этих циклов процессор выполняет команды, следующие за командой SLEEP, и только потом переходит к обработке прерывания (если оно разрешено).

Кроме того, необходимо быть осторожным при повторном переходе в режим Power Save после выхода из него по прерыванию от таймера/счетчика T2. Дело в том, что в этом случае для запуска схемы прерываний требуется промежуток времени, равный одному периоду

сигнала на выводе TOSC1. Если же промежуток времени между «пробуждением» и повторным переходом в режим Power Save будет меньше указанного, генерации прерывания и, соответственно, «пробуждения» микроконтроллера не произойдет. Для формирования задержки требуемой длительности рекомендуется после «пробуждения» микроконтроллера выполнить запись в какой-либо из регистров таймера/счетчика и дождаться завершения этой операции.

После подачи напряжения питания, а также после «пробуждения» микроконтроллера из режима Power Down таймер/счетчик рекомендуется использовать только спустя секунду после указанных событий. Эта задержка необходима для запуска тактового генератора таймера/счетчика. Соответственно при выходе из режима Power Down содержимое всех регистров таймера/счетчика T2 можно считать потерянным (из-за нестабильности тактового сигнала во время запуска генератора).

6.6. Сторожевой таймер

Основная функция сторожевого таймера — защита устройства от сбоев. Благодаря сторожевому таймеру можно прервать выполнение заикливающейся программы или выйти из других непредвиденных ситуаций, препятствующих нормальному выполнению программы.

Структурная схема сторожевого таймера приведена на **Рис. 6.13**.

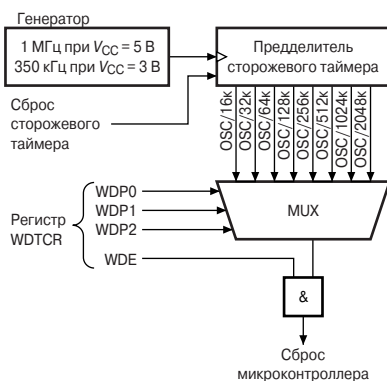


Рис. 6.13. Структурная схема сторожевого таймера

Сторожевой таймер имеет независимый генератор, поэтому он работает даже во время нахождения микроконтроллера в режиме Power Down. Частота этого генератора зависит от напряжения питания устройства, температуры, технологического разброса. Типовое значение частоты равно 1 МГц при $V_{CC} = 5.0$ В и 350 кГц при $V_{CC} = 3.0$ В.

Если сторожевой таймер включен, то через определенные промежутки времени (при наступлении тайм-аута) выполняется сброс микроконтроллера. Подробнее процесс сброса описан в Главе 4. Чтобы избежать сброса микроконтроллера при нормальном выполнении программы, сторожевой таймер необходимо регулярно сбрасывать через промежутки времени, меньше его периода. Сброс сторожевого таймера осуществляется командой WDR.

Для управления сторожевым таймером предназначен регистр WDTCR, расположенный по адресу \$21 (\$41). Формат этого регистра приведен на **Рис. 6.14**.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	—	WDTOE	WDE	WDP2	WDP1	WDP0
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 6.14. Формат регистра WDTCR

Для включения/выключения сторожевого таймера используются два разряда регистра WDTCR — WDE и WDTOE. Если разряд WDE установлен в «1», сторожевой таймер включен, если сброшен в «0» — выключен. Непосредственно перед включением таймера рекомендуется также выполнять его сброс командой WDR.

Чтобы избежать непреднамеренного выключения таймера счетчика, предназначен разряд WDTOE. Дело в том, что выключение сторожевого таймера (сброс разряда WDE) можно осуществить только при установленном разряде WDTOE. Причем через 4 машинных цикла после установки в «1» этот разряд аппаратно сбрасывается, благодаря чему практически исчезает возможность случайного выключения сторожевого таймера.

Исходя из сказанного, для выключения сторожевого таймера рекомендуется следующая последовательность действий:

1. Одной командой записать лог. «1» в разряды WDE и WDTOE.
2. В течение следующих четырех машинных циклов записать лог. «0» в разряд WDE.

6. Таймеры

Период наступления тайм-аута сторожевого таймера задается с помощью разрядов WDP2...WDP0 регистра WDTCR согласно **Табл. 6.17**.

Таблица 6.16. Задание периода сторожевого таймера

WDP2	WDP1	WDP0	Число тактов генератора	Период наступления тайм-аута (типичное значение)	
				$V_{CC} = 3.0 \text{ В}$	$V_{CC} = 5.0 \text{ В}$
0	0	0	16·1024	47 мс	15 мс
0	0	1	32·1024	91 мс	30 мс
0	1	0	64·1024	0.19 с	60 мс
0	1	1	128·1024	0.38 с	0.12 с
1	0	0	256·1024	0.75 с	0.24 с
1	0	1	512·1024	1.5 с	0.49 с
1	1	0	1024·1024	3.0 с	0.97 с
1	1	1	2048·1024	6.0 с	1.9 с

Чтобы избежать непреднамеренного сброса микроконтроллера при изменении периода сторожевого таймера, необходимо перед записью разрядов WDP2:WDP0 либо запретить работу сторожевого таймера, либо сбросить его.

Глава 7. Аналоговый компаратор

7.1. Общие сведения

Все микроконтроллеры семейства за исключением моделей AT90S/LS2323, AT90S/LS2343 и AT90C8534 содержат в своем составе аналоговый компаратор. Будучи включенным, этот компаратор позволяет сравнивать значения напряжений, присутствующих на двух выводах микроконтроллера. Результатом сравнения является логическое значение, которое может быть прочитано из программы. По результату сравнения может быть сгенерировано прерывание, а также выполнена функция захвата таймера/счетчика T1.

Используемые компаратором выводы являются контактами портов ввода/вывода общего назначения. Какими именно — зависит от модели микроконтроллера (см. **Табл. 7.1**).

Таблица. 7.1. Выводы, используемые аналоговым компаратором

Название	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515	Назначение
AIN0	PB0	PB0	PD6	PB2	PB2	Неинвертирующий вход
AIN1	PB1	PB1	PD7	PB3	PB3	Инвертирующий вход

Чтобы указанные линии портов ввода/вывода могли использоваться аналоговым компаратором, они, разумеется, должны быть сконфигурированы как входы (соответствующий разряд регистра DDRx установлен в «1»). Кроме того, необходимо отключить внутренние подтягивающие резисторы записью лог. «0» в соответствующий разряд регистра PORTx.

7.2. Функционирование компаратора

Структурная схема аналогового компаратора приведена на **Рис. 7.1**. Обратите внимание, что источник опорного напряжения и мультиплексор, показанные на схеме, имеются только в моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433.

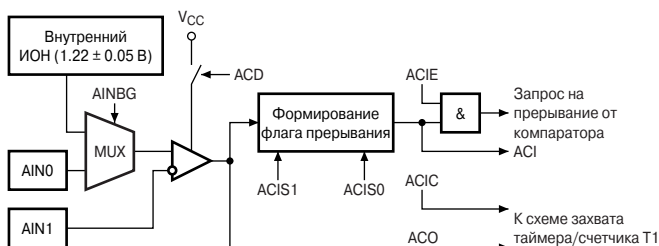


Рис. 7.1. Структурная схема аналогового компаратора

Управление компаратором и контроль его состояния осуществляются с помощью регистра ACSR, расположенного по адресу \$08 (\$28). Формат этого регистра приведен на **Рис. 7.2**. Краткое описание функций разрядов регистра приведено в **Табл. 7.2**.

	ACD	—	ACO	ACI	ACIE	—	ACIS1	ACIS0	
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	AT90S1200
Начальное значение	0	0	N/A	0	0	0	0	0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	AT90S2313 AT90S/LS4434 AT90S/LS8535
Начальное значение	0	0	N/A	0	0	0	0	0	AT90S4414 AT90S8515
	7	6	5	4	3	2	1	0	
Чтение(R)/Запись(W)	ACD	AINBG	ACO	ACI	ACIE	ACIC	ACIS1	ACIS0	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343
Начальное значение	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
	0	0	N/A	0	0	0	0	0	

Рис. 7.2. Формат регистра ACSR

Таблица. 7.2. Регистр ACSR

Разряд	Название	Описание	Модель
7	ACD	Выключение компаратора (0 — включен, 1 — выключен)	Все
6	AINBG	Подключение к неинвертирующему входу компаратора внутреннего ИОН (0 — не подключен, 1 — подключен)	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
5	ACO	Результат сравнения (выход компаратора)	Все
4	ACI	Флаг прерывания от компаратора	Все
3	ACIE	Разрешение прерывания от компаратора	Все
2	ACIC	Подключение компаратора к схеме захвата таймера/счетчика T1 (1 — подключен, 0 — отключен)	Кроме AT90S1200
1, 0	ACIS1:ACIS0	Условие возникновения прерывания от компаратора	Все

По своему действию рассматриваемый узел микроконтроллера является обычным компаратором. Если напряжение на выводе AIN0 (неинвертирующий вход) больше напряжения на выводе AIN1 (инвертирующий вход), то результат сравнения будет равен «1». В противном случае результат сравнения будет равен «0». Этот результат (состояние выхода компаратора) сохраняется в разряде ACO регистра ACSR.

Разряд ACD отвечает за включение и выключение компаратора. При включении напряжения питания все разряды регистра ACSR сбрасываются в «0», поэтому компаратор автоматически включается при подаче напряжения питания на микроконтроллер. Чтобы его выключить, разряд ACD следует установить в «1». При изменении состояния этого разряда необходимо запретить прерывание от компаратора.

Как уже было сказано, в соответствии с результатом сравнения схема компаратора может генерировать запрос на прерывание. Если состояние выхода компаратора (разряд ACO) изменилось заданным образом, устанавливается флаг прерывания ACI регистра ACSR и генерируется запрос на прерывание. Как и для других прерываний, этот флаг сбрасывается аппаратно при запуске подпрограммы обработки прерывания или программно — записью в него лог. «1». Для разрешения прерывания необходимо установить в «1» разряд ACIE регистра ACSR и, разумеется, флаг I регистра SREG.

Условие генерации запроса на прерывание от компаратора определяется состоянием разрядов ACIS1:ACIS0 регистра ACSR в соответствии с Табл. 7.3. При изменении этих разрядов прерывание от компаратора (как и для разряда ACD) должно быть запрещено.

7. Аналоговый компаратор

Таблица. 7.3. Условия генерации запроса на прерывание от компаратора

ACIS1	ACIS0	Условие
0	0	Любое изменение состояния выхода компаратора
0	1	Зарезервировано
1	0	Изменение состояния выхода компаратора с «1» на «0»
1	1	Изменение состояния выхода компаратора с «0» на «1»

Помимо генерации прерывания компаратор также может управлять схемой захвата таймера/счетчика T1. Эта возможность определяется состоянием разряда ACIC регистра ACSR (в модели AT90S1200 таймер/счетчик T1 отсутствует, соответственно данный разряд регистра зарезервирован). Чтобы выход аналогового компаратора мог управлять схемой захвата таймера/счетчика T1, разряд ACIC следует установить в «1». При этом выход компаратора подключается к схеме захвата вместо вывода ICP микроконтроллера. Если же разряд ACIC сброшен в «0», компаратор полностью отключен от схемы сравнения таймера/счетчика.

В микроконтроллерах AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 аналоговый компаратор имеет одну дополнительную возможность. Если включена схема BOD (см. п. 4.4.4), то к неинвертирующему входу компаратора вместо вывода AIN0 микроконтроллера может быть подключен внутренний источник опорного напряжения величиной 1.22 ± 0.05 В. Для этого необходимо установить в «1» разряд AINBG регистра ACSR.

И в заключение предлагаем вашему вниманию **Табл. 7.4**, в которой представлены основные параметры аналогового компаратора.

Таблица. 7.4. Параметры аналогового компаратора

Обозначение	Параметр	Условия	min	typ	max	Ед. изм.
V_{ACIO}	Входное напряжение смещения	$V_{CC} = 5$ В, $V_{IN} = V_{CC}/2$			40.0	мВ
I_{ACLK}	Ток утечки на входе	$V_{CC} = 5$ В, $V_{IN} = V_{CC}/2$	-50.0		50.0	нА
t_{ACPD}	Время отклика	$V_{CC} = 2.7$ В $V_{CC} = 4.0$ В			750 500	нс

Глава 8. Аналого-цифровой преобразователь

8.1. Общие сведения

Ряд моделей микроконтроллеров семейства, а именно AT90S/LS2333, AT90S/LS4433, AT90S/LS4434, AT90S/LS8535 и AT90C8534, имеет в своем составе многоканальный 10-разрядный АЦП последовательного приближения. Число каналов зависит от модели и равно 6 (AT90S/LS2333, AT90S/LS4433 и AT90C8534) или 8 (AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535). В качестве входов модуля АЦП в моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 используются выводы порта С, а в моделях AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535 — выводы порта А. Входы АЦП в микроконтроллере AT90C8534 вообще являются единственными входными контактами устройства, если не считать двух входов внешних прерываний.

Для питания модуля АЦП в микроконтроллере предусмотрены 2 вывода: AV_{CC} (напряжение питания) и AGND (аналоговая «земля»). Напряжение на выводе AV_{CC} не должно отличаться от напряжения питания микроконтроллера больше чем на ± 0.3 В, а аналоговая «земля» соединена с цифровой в одной точке. Все модели, кроме AT90C8534, также имеют вывод AREF для подключения к АЦП внешнего источника опорного напряжения. Напряжение, подаваемое на этот вывод, должно находиться в диапазоне $0 \dots V_{CC}$.

АЦП всех моделей могут работать в двух режимах:

- режим одиночного преобразования: в этом режиме запуск каждого преобразования инициируется пользователем;
- режим непрерывного преобразования: в этом режиме запуск преобразований выполняется непрерывно через определенные интервалы времени.

8. Аналого-цифровой преобразователь

Управление модулем АЦП и контроль его состояния осуществляется с помощью регистра ADCSR, расположенного по адресу \$06 (\$26). Формат этого регистра приведен на **Рис. 8.2**, а краткое описание функций разрядов регистра приведено в **Табл. 8.1**. Подробно использование различных разрядов регистра будет описано далее.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	ADEN	ADSC	ADFR	ADIF	ADIE	ADPS2	ADPS1	ADPS0
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 8.2. Формат регистра ADCSR

Таблица. 8.1. Регистр ADCSR

Разряд	Название	Описание
7	ADEN	Разрешение АЦП (1 – включено, 0 – выключено)
6	ADSC	Запуск преобразования (1 – начать преобразование)
5	ADFR	Выбор режима работы АЦП (0 – одиночное преобр.)
4	ADIF	Флаг прерывания от компаратора
3	ADIE	Разрешение прерывания от компаратора
2...0	ADPS2:ADPS0	Выбор частоты преобразования

Перед началом использования АЦП требуется разрешить его работу. Для этого необходимо записать лог. «1» в разряд ADEN регистра ADCSR, а для запрета соответственно лог. «0». Причем если АЦП будет заблокировано во время цикла преобразования, то преобразование завершено не будет (в регистре данных АЦП останется результат предыдущего преобразования).

Режим работы АЦП определяется состоянием разряда ADFR. Если он установлен в «1», АЦП работает в режиме непрерывного преобразования. В этом режиме запуск каждого следующего преобразования осуществляется автоматически после окончания текущего. Если же разряд ADFR сброшен в «0», АЦП работает в режиме одиночного преобразования и запуск каждого преобразования осуществляется по команде пользователя.

Запуск преобразования осуществляется установкой в «1» разряда ADSC регистра ADCSR, а сам цикл преобразования начинается по первому нарастающему фронту тактового сигнала после установки этого разряда. Длительность цикла составляет 13 тактов; выборка и запоминание входного сигнала осуществляется в течение первых 1.5 такта. Через 13 тактов преобразование завершается, разряд ADSC аппаратно сбрасывается в «0» (в режиме одиночного преобразования), и результат преобразования сохраняется в регистре данных АЦП. Одновременно устанавливается флаг прерывания ADIF регистра ADCSR и генерируется запрос на прерывание. Как и флаги остальных прерываний, флаг ADIF сбрасывается аппаратно при запуске подпрограммы обработки прерывания от АЦП или программно — записью в него лог. «1». Разрешение прерывания осуществляется установкой в «1» разряда ADIE регистра ADCSR (разумеется, флаг I регистра SREG также должен быть установлен в «1»).

Если АЦП работает в режиме непрерывного преобразования, новый цикл начнется сразу же после записи результата. В режиме одиночного преобразования новое преобразование может быть запущено сразу же после сброса разряда ADSC (до сохранения результата текущего преобразования). Однако реально цикл преобразования начнется не ранее чем через один такт после окончания текущего преобразования. Временные диаграммы, иллюстрирующие сказанное, приведены на **Рис. 8.3**.

При написании программ необходимо учитывать одну особенность: для первого после включения АЦП преобразования требуется на 12 тактов больше, чем для всех последующих. Это связано с тем, что при запуске первого преобразования сначала выполняется одно «холостое» преобразование, инициализирующее АЦП (см. **Рис. 8.4**). Разряд ADSC в этом случае сбрасывается только после окончания рабочего преобразования.

Таким образом, длительность преобразования зависит от режима работы АЦП и от порядкового номера преобразования. Соответствующие данные приведены в **Табл. 8.2** (нумерация циклов — согласно **Рис. 8.3** и **8.4**).

Тактовым сигналом модуля АЦП является сигнал с предделителя, на вход которого, в свою очередь, поступает тактовый сигнал микроконтроллера. Коэффициент деления предделителя и, соответственно, длительность преобразования определяется состоянием разрядов ADPS2...ADPS0 регистра ADCSR (см. **Табл. 8.3**).

8. Аналого-цифровой преобразователь

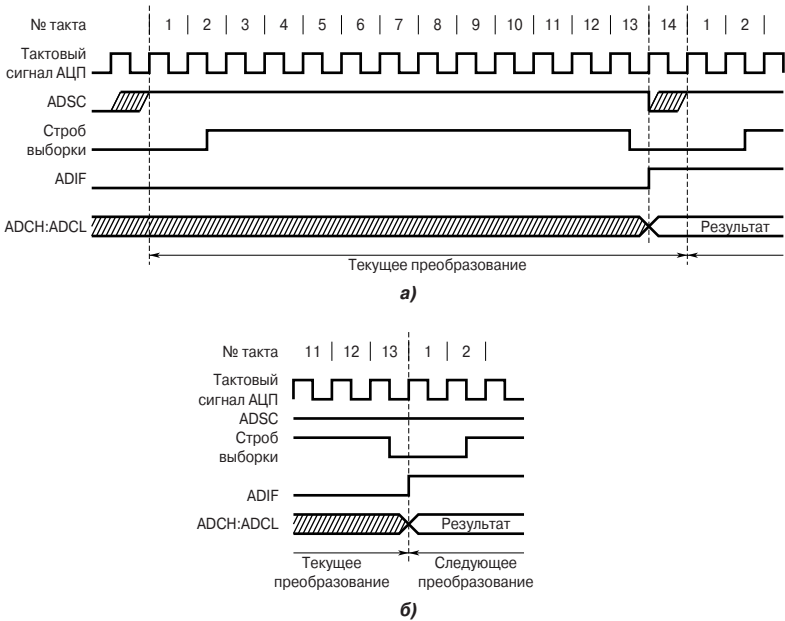


Рис. 8.3. Временные диаграммы работы АЦП:

- а — режим одиночного преобразования,
- б — режим непрерывного преобразования

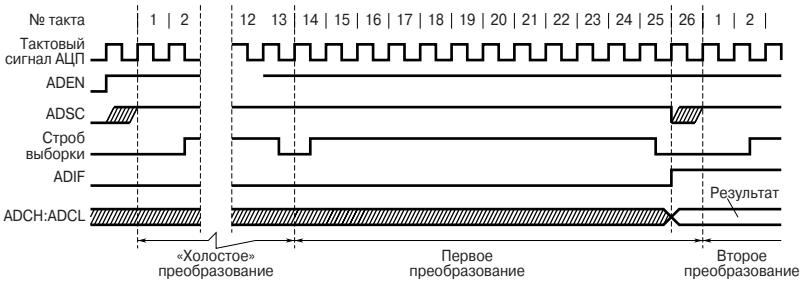


Рис. 8.4. Временные диаграммы работы АЦП при первом преобразовании (режим одиночного преобразования)

8. Аналого-цифровой преобразователь

Таблица. 8.2. Длительность преобразования АЦП

Условия	Выборка сигнала (номер такта)	Готовность результата (номер такта)	Общее время преобразования (тактов)
Непрерывный, 1-е преобразование	14	25	25
Одиночный, 1-е преобразование	14	25	26
Режим непрерывного преобразования	2	13	13
Режим одиночного преобразования	2	13	14

Таблица. 8.3. Задание коэффициента деления предделителя АЦП

ADPS2	ADPS1	ADPS0	Коэффициент деления
0	0	0	2
0	0	1	2
0	1	0	4
0	1	1	8
1	0	0	16
1	0	1	32
1	1	0	64
1	1	1	128

Наибольшая точность преобразования достигается, если тактовая частота модуля АЦП находится в определенном диапазоне: 80...170 кГц для АТ90С8534 и 50...200 кГц для остальных моделей. Соответственно коэффициент деления предделителя рекомендуется выбирать таким, чтобы тактовая частота модуля АЦП находилась в указанном диапазоне.

Как уже было сказано, результат преобразования сохраняется в регистре данных АЦП. Поскольку АЦП — 10-разрядный, этот регистр физически размещен в двух регистрах ввода/вывода ADCH:ADCL, доступных только для чтения. Эти регистры расположены по адресам \$05:\$04 (адреса в адресном пространстве ОЗУ соответственно \$25:\$24) и при включении питания содержат значение «\$0000». Обращение к этим регистрам (для получения результата преобразования) должно выполняться в определенной последовательности: сначала необходимо прочитать регистр ADCL, а затем ADCH. Это требование связано с тем, что после обращения к регистру ADCL процессор блокирует доступ к регистрам данных со стороны АЦП до тех пор, пока не будет прочитан регистр ADCH. Благодаря этому можно быть уверенным, что при чтении регистров в них будут находиться составляющие одного и того же результата. Соответственно, если очередное преобразование завершится до обращения к регистру ADCH, результат преобразования будет потерян.

8. Аналого-цифровой преобразователь

Управление входным мультиплексором модуля АЦП осуществляется с помощью регистра ADMUX, расположенного по адресу \$07 (\$27). Формат этого регистра приведен на **Рис. 8.5**.

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	—	—	—	—	MUX2	MUX1	MUX0	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535 AT90C8534
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

	7	6	5	4	3	2	1	0	
	—	ADCBG	—	—	—	MUX2	MUX1	MUX0	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433
Чтение(R)/Запись(W)	R	R/W	R	R	R	R/W	R/W	R/W	
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0	

Рис. 8.5. Формат регистра ADMUX

Разряды MUX2...MUX0 этого регистра определяют номер активного канала (номер аналогового входа, подключенного к входу АЦП). Состояние этих разрядов можно изменить в любой момент, однако, если это будет сделано во время цикла преобразования, смена канала произойдет только после завершения преобразования. Благодаря этому в режиме непрерывного преобразования можно легко реализовать сканирование каналов. Под этим термином в данном случае понимается последовательное преобразование сигналов нескольких каналов.

В микроконтроллерах AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 имеется дополнительная функция, связанная с наличием в этих моделях схемы VOD (см. п. 4.4.4). Если схема VOD включена, к входу АЦП можно подключить внутренний источник опорного напряжения величиной 1.22 ± 0.05 В. Для этого необходимо установить в «1» разряд ADCBG регистра ADMUX. Состояние разрядов MUX2...MUX0 при этом не имеет значения.

8.3. Повышение точности преобразования

Как уже было сказано, для минимизации погрешности самого АЦП необходимо правильно выбрать тактовую частоту модуля. Вторым фактором, влияющим на точность преобразования, являются различного рода помехи и шумы. Их влияние особенно заметно при обработке слабых сигналов.

Известно, что работающий микроконтроллер является источником электромагнитных помех. Чтобы свести к минимуму помехи, наводимые ядром процессора, в АЦП реализована возможность работы в ре-

жиме Idle. Для этого необходимо выполнить следующее:

1. Убедиться, что АЦП включен и не занят преобразованием. Затем переключить АЦП в режим одиночного преобразования и разрешить прерывание от АЦП.
2. Перевести микроконтроллер в режим Idle. Сразу же после остановки процессора начнется цикл преобразования.
3. При завершении преобразования будет сгенерировано прерывание от АЦП, которое переведет микроконтроллер в рабочий режим, и начнется выполнение подпрограммы обработки этого прерывания.

Однако помехи генерируются не только ядром процессора, но и другими схемами, в том числе расположенными вне микроконтроллера. Для уменьшения этих помех при разработке конструкции и разводке печатной платы рекомендуется придерживаться следующих правил:

1. На печатной плате необходимо предусмотреть область (или даже слой) сплошной металлизации под аналоговую «землю». Аналоговая часть микроконтроллера и аналоговая часть всего устройства должны располагаться над этой областью. Аналоговая и цифровая «земли» должны соединяться друг с другом в единственной точке печатной платы.
2. Проводники, по которым распространяются аналоговые сигналы, должны быть как можно короче и располагаться над аналоговой «землей». Кроме того, они должны быть размещены как можно дальше от быстродействующих цифровых цепей.
3. Вывод AV_{CC} должен быть подключен к источнику питания V_{CC} через LC -фильтр, как показано на **Рис. 8.6** (расположение выводов показано условно).
4. Если какие-либо выводы порта используются как цифровые выходы, они не должны переключаться во время преобразования (это замечание не относится к модели AT90C8534). Показанный на рисунке LC -фильтр в этом случае должен быть исключен.

8. Аналого-цифровой преобразователь

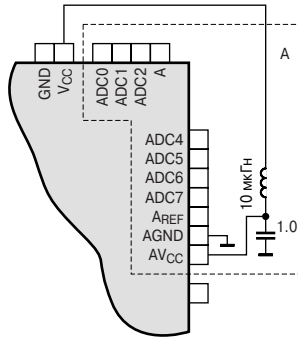


Рис. 8.6. Подключение цепей питания АЦП

8.4. Параметры АЦП

Основные параметры АЦП приведены в **Табл. 8.4**. Все значения указаны для диапазона температур окружающей среды $-40...+80^{\circ}\text{C}$.

Таблица. 8.4. Параметры АЦП

Обозначение	Параметр	Условия	min	typ	max	Ед. изм.	Модель
	Разрешение			10		бит	Все
	Абсолютная погрешность	$V_{\text{REF}} = 4 \text{ В}$ $f_{\text{ADC}} = 200 \text{ кГц}$		1	2	МЗР	AT90S... ¹⁾
		$V_{\text{REF}} = 4 \text{ В}$ $f_{\text{ADC}} = 1 \text{ МГц}$		4		МЗР	
		$V_{\text{REF}} = 4 \text{ В}$ $f_{\text{ADC}} = 2 \text{ МГц}$		16		МЗР	
		$AV_{\text{CC}} = 3.3...6.0 \text{ В}$			2	МЗР	
INL	Интегральная нелинейность	$V_{\text{REF}} > 2 \text{ В}$		0.5		МЗР	AT90S... ¹⁾
		$AV_{\text{CC}} = 3.3...6.0 \text{ В}$		1		МЗР	AT90C8534
DNL	Дифференциальная нелинейность	$V_{\text{REF}} > 2 \text{ В}$		0.5		МЗР	AT90S... ¹⁾
		$AV_{\text{CC}} = 3.3...6.0 \text{ В}$		2		МЗР	AT90C8534
	Ошибка смещения			1		МЗР	AT90S... ¹⁾
		$AV_{\text{CC}} = 3.3...6.0 \text{ В}$		0.5		МЗР	AT90C8534
	Время преобразования		65		260	мкс	AT90S... ¹⁾
			76		175	мкс	AT90C8534

8. Аналого-цифровой преобразователь

Таблица. 8.4 (окончание)

Обозначение	Параметр	Условия	min	typ	max	Ед. изм.	Модель
f_{ADC}	Тактовая частота		50		200	кГц	AT90S... ¹⁾
			80		170	кГц	AT90C8534
AV_{CC}	Напряжение питания		$V_{CC} - 0,3$ ²⁾		$V_{CC} + 0,3$ ²⁾	В	Все
V_{REF}	Опорное напряжение		AGND		AV_{CC}		AT90S... ¹⁾
R_{REF}	Входное сопротивление канала опорного напряжения		6	10	13	кОм	Все
R_{AIN}	Входное сопротивление аналогового входа			100		МОм	Все

¹⁾ Все модели с АЦП, кроме AT90C8534.

²⁾ Диапазон допустимых значений для AV_{CC} тот же, что и для V_{CC} .

Глава 9. **Универсальный асинхронный приемопередатчик**

9.1. Общие сведения

Все микроконтроллеры семейства Classic, за исключением моделей AT90S1200, AT90S/LS2323, AT90S/LS2343 и AT90C8534, имеют в своем составе модуль полнодуплексного универсального асинхронного приемопередатчика (UART). Через него осуществляется прием и передача информации, представленной последовательным кодом, поэтому модуль UART часто называют также последовательным портом. С помощью этого модуля микроконтроллер может обмениваться данными с различными внешними устройствами.

Скорость передачи данных может варьироваться в широких пределах, причем высокие скорости передачи могут быть достигнуты даже при относительно низкой тактовой частоте микроконтроллера.

Известно, что при передаче данных могут происходить различные сбои. Модуль UART, реализованный в микроконтроллерах семейства Classic, может обнаруживать и сигнализировать о следующих внештатных ситуациях:

- переполнение;
- ошибка кадрирования;
- неверный старт-бит.

Для уменьшения вероятности сбоев в модуле реализована такая полезная функция, как фильтрация помех.

Для взаимодействия с программой в модуле предусмотрены 3 отдельных прерывания, запрос на которые генерируется при наступлении следующих событий: «передача завершена», «регистр данных передатчика пуст» и «прием завершен».

9. Универсальный асинхронный приемопередатчик

Выводы микроконтроллера, используемые модулем UART, являются линиями порта D. В качестве входа приемника (RXD) используется вывод PD0, а в качестве выхода передатчика (TXD) — вывод PD1.

9.2. Управление работой UART

Управление работой приемопередатчика осуществляется с помощью регистра управления UCR (в моделях AT90S/LS233 и AT90S/LS4433 — UCSRB), расположенного по адресу \$0A (\$2A). А текущее состояние приемопередатчика определяется с помощью регистра состояния USR (в моделях AT90S/LS233 и AT90S/LS4433 — UCSRA), расположенного по адресу \$0A (\$2A). Формат регистра UCR (UCSRB) приведен на **Рис. 9.1**, а регистра USR (UCSRA) — на **Рис. 9.2**. Значение разрядов этих регистров описано в **Табл. 9.1** и **9.2** соответственно. Неиспользуемые разряды регистров доступны только для чтения и содержат «0».

	7	6	5	4	3	2	1	0
	RXCIE	TXCIE	UDRIE	RXEN	TXEN	CNFR9	RXB8	TXB8
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	1	0

Рис. 9.1. Формат регистра UCR (UCSRB)

Таблица 9.1. Описание регистра UCR (UCSRB)

Разряд	Название	Описание
7	RXCIE	Разрешение прерывания по завершении приема Если данный разряд установлен в «1», то при установке флага RXC в регистре USR (UCSRA) происходит запуск подпрограммы обработки прерывания «прием завершен» (если прерывания разрешены)
6	TXCIE	Разрешение прерывания по завершении передачи Если данный разряд установлен в «1», то при установке флага TXC в регистре USR (UCSRA) происходит запуск подпрограммы обработки прерывания «передача завершена» (если прерывания разрешены)
5	UDRIE	Разрешение прерывания при очистке регистра данных UART Если данный разряд установлен в «1», то при установке флага UDRE в регистре USR (UCSRA) происходит запуск подпрограммы обработки прерывания «регистр данных пуст» (если прерывания разрешены)
4	RXEN	Разрешение приема При установке данного разряда в «1» разрешается работа приемника UART. Если приемник выключен, флаги TXC, OR и FE не могут быть установлены. При сбросе разряда RXEN эти флаги не сбрасываются

9. Универсальный асинхронный приемопередатчик

Таблица 9.1 (окончание)

Разряд	Название	Описание
3	TXEN	Разрешение передачи При установке данного разряда в «1» разрешается работа передатчика UART. Если разряд сбрасывается в «0» во время передачи, выключение передатчика произойдет только после завершения передачи текущего слова и слова, находящегося на момент выключения в регистре данных UDR
2	CHR9	Формат посылок Если разряд установлен в «1», производится передача и прием 9-разрядных данных. При передаче значение старшего (8-го) разряда берется из разряда TXB8 регистра, а при приеме записывается в разряд RXB8
1	RXB8	8-й разряд принимаемых данных Если флаг CHR9 установлен в «1», этот разряд содержит значение старшего разряда принятого слова
0	TXB8	8-й разряд передаваемых данных Если флаг CHR9 установлен в «1», содержимое этого разряда передается как старший разряд слова

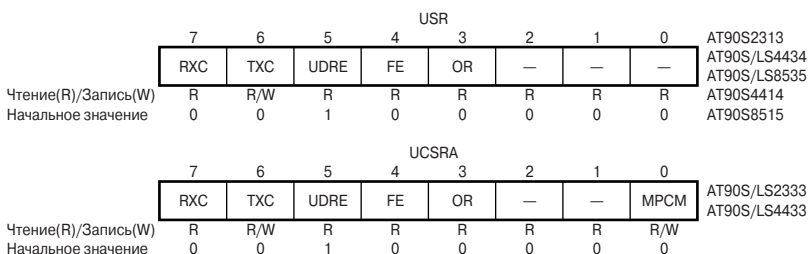


Рис. 9.2. Формат регистра USR (UCSRA)

Таблица 9.2. Описание регистра USR (UCSRA)

Разряд	Название	Описание
7	RXC	Флаг завершения приема Данный флаг устанавливается при пересылке принятого слова из сдвигового регистра приемника в регистр данных UDR (установка происходит даже при обнаружении ошибок кадрирования). Если разряд RXCIE регистра UCR (UCSRB) установлен, то при установке флага RXC генерируется запрос на прерывание «прием завершен». Сбрасывается флаг аппаратно, при чтении регистра UDR. Соответственно, если прерывание используется, этот регистр обязательно должен быть прочитан в обработке прерывания

9. Универсальный асинхронный модем

Таблица 9.2 (окончание)

Разряд	Название	Описание
6	TXC	<p>Флаг завершения передачи</p> <p>Данный флаг устанавливается в «1» после передачи всех разрядов слова (включая стоп-бит) из сдвигового регистра передатчика, при условии, что в регистр данных UDR не было загружено новое значение. Этот флаг наиболее полезен при полудуплексной связи, при которой передающее устройство должно освободить линию и перейти в режим приема сразу же после окончания передачи.</p> <p>Если разряд TXCIE регистра UCR (UCSRB) установлен, то при установке флага TXC генерируется запрос на прерывание «передача завершена». Флаг сбрасывается аппаратно при выполнении подпрограммы обработки прерывания или программно записью в него лог. «1»</p>
5	UDRE	<p>Регистр данных пуст</p> <p>Данный флаг устанавливается в «1» после пересылки байта из регистра данных UDR в сдвиговой регистр передатчика. Установка этого флага означает, что передатчик готов к получению нового значения для передачи.</p> <p>Если разряд UDRIE регистра UCR (UCSRB) установлен, генерируется запрос на прерывание «регистр данных пуст». Сбрасывается флаг аппаратно при записи регистра UDR. Соответственно, если прерывание используется, в обработчике прерывания следует обязательно произвести запись в этот регистр. В противном случае после окончания обработки прерывания оно будет вызвано снова</p>
4	FE	<p>Флаг ошибки кадрирования</p> <p>Данный флаг устанавливается в «1», при обнаружении ошибки кадрирования, т.е. если стоп-бит принятого слова равен «0».</p> <p>Флаг сбрасывается при приеме стоп-бита, равного «1»</p>
3	OR	<p>Флаг переполнения</p> <p>Данный флаг устанавливается в «1», если в сдвиговом регистре приемника находится новое принятое слово, а старое содержимое регистра UDR не прочитано. Флаг остается установленным до тех пор, пока не будет прочитано содержимое регистра UDR.</p> <p>Флаг сбрасывается при пересылке принятых данных из сдвигового регистра приемника в регистр UDR</p>
2, 1	—	Зарезервированы, читаются как «0»
0	MPCM	<p>Флаг режима мультипроцессорного обмена</p> <p>Данный разряд используется для перехода в режим мультипроцессорного обмена. Этот флаг устанавливается в «1», когда ведомый микроконтроллер ожидает приема адресного байта. При распознавании ведомым микроконтроллером своего адреса он должен сбросить флаг MPCM и начать прием данных. Для получения более подробной информации обратитесь к разделу 9.5.</p> <p>Только в моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433</p>

Принимаемые и передаваемые данные (младшие 8 разрядов) хранятся в регистре данных UDR, который расположен по адресу \$0C (\$2C). Физически регистр UDR состоит из двух отдельных регистров, один из которых используется для передачи данных, другой — для приема. При чтении регистра UDR выполняется обращение к регистру приемника, при записи — к регистру передатчика.

9.3. Передача данных

Структурная схема передатчика модуля UART приведена на **Рис. 9.3**.

Работа передатчика разрешается установкой в «1» разряда TXEN регистра UCR (UCSRB). Если этот разряд сброшен (передатчик выключен), вывод PD1 (TXD) может использоваться как контакт ввода/вывода общего назначения. При установке разряда TXEN этот вывод подключается к передатчику UART и начинает функционировать как выход независимо от состояния разряда DDD1 регистра DDRD.

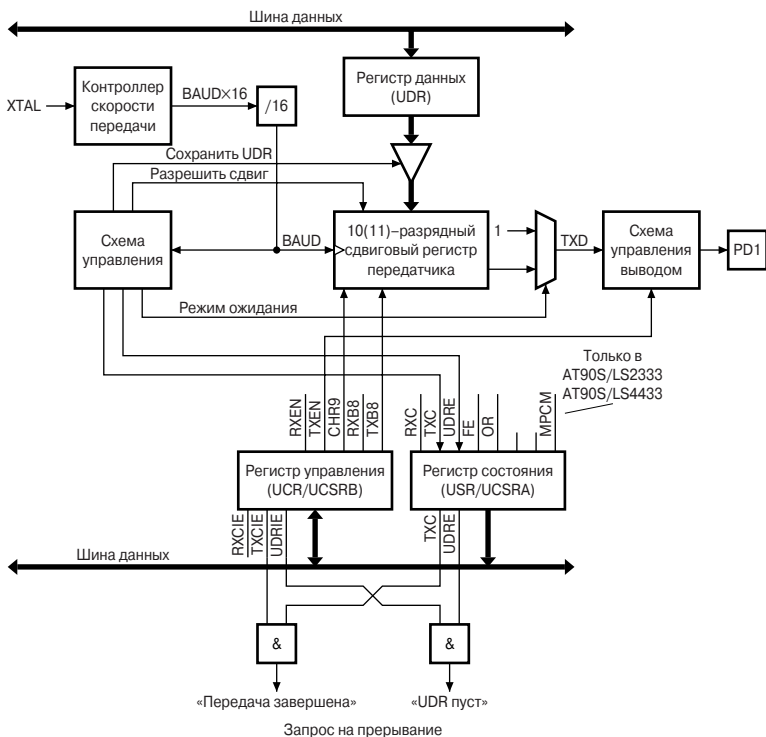


Рис. 9.3. Структурная схема передатчика UART

Передача инициируется записью передаваемых данных в регистр данных UART — UDR. После этого данные пересылаются из регистра UDR в сдвиговый регистр передатчика. При этом возможны два варианта:

- новое значение записывается в регистр UDR после того, как был передан стоп-бит предыдущего слова. В этом случае данные пересылаются в сдвиговый регистр сразу же после записи в регистр UDR;
- новое значение записывается в регистр UDR во время передачи. В этом случае данные пересылаются в сдвиговый регистр после передачи стоп-бита текущего слова.

После пересылки содержимого регистра UDR в сдвиговый регистр флаг UDRE регистра USR (UCSRA) устанавливается в «1», что означает готовность передатчика к получению нового значения. В этом состоянии флаг остается до новой записи в регистр UDR. Одновременно с пересылкой формируется служебная информация: 0-й разряд сдвигового регистра сбрасывается в «0» (старт-бит), а 9-й (10-й) разряд устанавливается в «1» (стоп-бит). Если включен режим передачи 9-разрядных данных (разряд CHR9 регистра UCR (UCSRB) установлен в «1»), то значение разряда TXB8 регистра UCR (UCSRB) копируется в 9-й разряд сдвигового регистра.

После загрузки сдвигового регистра его содержимое начинает сдвигаться вправо и поступать на вывод TXD в следующем порядке: старт-бит, данные (начиная с младшего разряда), стоп-бит. Сдвиг осуществляется по тактовому сигналу, вырабатываемому контроллером скорости передачи. Если во время передачи в регистр UDR было записано новое значение, то после передачи стоп-бита оно пересылается в сдвиговый регистр. Если же к моменту окончания передачи стоп-бита такой записи выполнено не было, устанавливается флаг завершения передачи TXC регистра USR (UCSRA).

9.4. Прием данных

Структурная схема приемника модуля UART приведена на **Рис. 9.4**.

Прием данных разрешается установкой разряда RXEN регистра UCR (UCSRB). Если этот разряд сброшен (приемник выключен), вывод PD0 (RXD) может использоваться как контакт ввода/вывода общего назначения. При установке разряда RXEN этот вывод подключается к приемнику UART и начинает функционировать как вход независимо от состояния разряда DDD0 регистра DDRD.

9. Универсальный асинхронный приемопередатчик

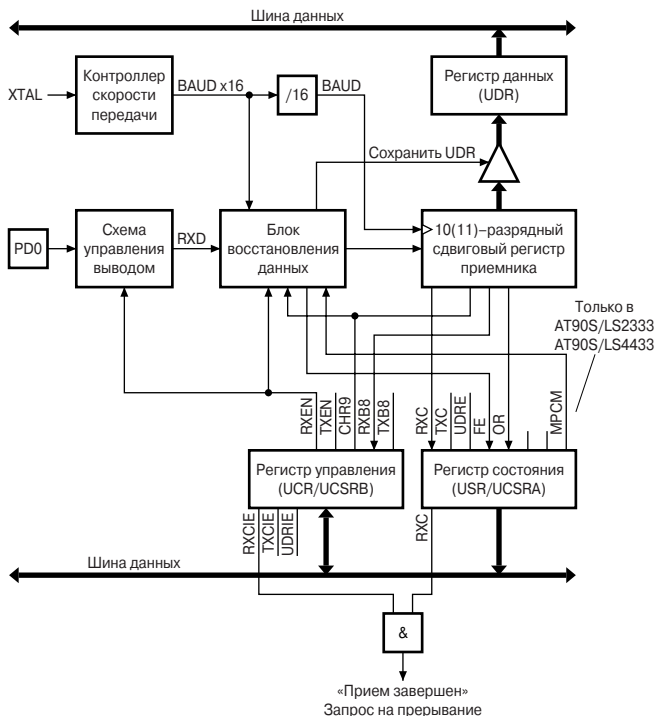


Рис. 9.4. Структурная схема приемника UART

Работает приемник следующим образом. Схема предварительной обработки опрашивает вход приемника с частотой, в 16 раз превышающей скорость передачи данных (для обработки одного разряда принимаемой последовательности производится 16 выборок входного сигнала). Обнаружение лог. «0» в режиме ожидания интерпретируется как появление переднего (спадающего) фронта старт-бита. После этого проверяется значение 8-й, 9-й и 10-й выборок входного сигнала. Если значение хотя бы двух выборок из указанных равно лог. «1», старт-бит считается ложным (помеха), а приемник переходит к ожиданию следующего изменения входного сигнала с лог. «1» на лог. «0». В противном случае считается, что обнаружен старт-бит новой последовательности.

После обнаружения старт-бита начинается обработка разрядов слова данных. Решение о значении принятого разряда принимается также по результатам 8-й, 9-й и 10-й выборок входного сигнала (см. **Рис. 9.5**). Состоянием разряда считается логическое значение, которое было получено по меньшей мере в двух из трех выборок. По мере распознавания разрядов принимаемой последовательности они помещаются, сдвигаясь влево, в сдвиговый регистр приемника.

Распознавание стоп-бита производится также по трем выборкам входного сигнала. Стоп-бит считается принятым, если значение хотя бы двух из трех выборок входного сигнала равно лог. «1». В противном случае фиксируется ошибка кадрирования и флаг FE регистра USR (UCSRA) устанавливается «1». Перед чтением регистра данных UDR следует всегда проверять состояние этого флага.



Рис. 9.5. Обработка принимаемых данных

Независимо от того был или не был обнаружен стоп-бит в конце принимаемой посылки, принятое слово пересылается в регистр данных UDR и устанавливается флаг RXC регистра USR (UCSRA). При обмене 9-разрядными данными 9-й разряд принятого слова загружается в разряд RXB8 регистра UCR (UCSRB) при пересылке содержимого сдвигового регистра приемника в регистр данных.

Если новое слово будет принято до того, как из регистра UDR будут считаны предыдущие данные, возникает переполнение. Об этом сигнализирует флаг OR регистра USR (UCSRA), который в этом случае устанавливается в «1». Установка этого флага означает, что принятые данные не могут быть пересланы из сдвигового регистра в регистр данных и, соответственно, являются потерянными. Сбрасывается указанный флаг только после обращения к регистру данных. Поэтому при высоких скоростях передачи либо при большой загрузке процессора пользователь после каждого чтения содержимого регистра UDR должен проверять состояние флага OR регистра USR (UCSRA) для обнаружения возможного переполнения.

9.5. Мультипроцессорный режим работы UART

Сразу следует сказать, что данный режим реализован только в микроконтроллерах AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433.

Режим многопроцессорного обмена позволяет осуществлять связь между несколькими ведомыми микроконтроллерами и одним ведущим. В этом режиме каждый ведомый микроконтроллер имеет свой уникальный адрес. Если ведущий микроконтроллер хочет что-либо передать, он посылает адресный байт, определяющий, к какому из микроконтроллеров он собирается обратиться. Если какой-либо из ведомых микроконтроллеров распознал свой адрес, он переходит в режим приема данных и, соответственно, принимает последующие байты как данные. Остальные ведомые микроконтроллеры игнорируют принимаемые байты до отправки ведущим нового адресного байта.

В модуле UART микроконтроллера, являющегося ведущим, должен быть установлен режим передачи 9-разрядных данных (разряд CHR9 регистра UCR установлен в «1»). При передаче адресного байта девятый разряд должен устанавливаться в «1», а при передаче байтов данных он должен сбрасываться в «0».

В ведомых микроконтроллерах механизм приема слегка отличается в зависимости от режима работы приемника. При приеме 8-разрядных данных (разряд CHR9 регистра UCR (UCSRB) сброшен в «0») стоп-бит адресного байта равен «1», а байта данных — «0». При приеме 9-разрядных данных 9-й разряд равен «1» для адресного байта и «0» для байта данных. Стоп-бит всегда будет равен «1».

Для осуществления обмена данными в многопроцессорном режиме необходимо выполнить следующую последовательность действий.

1. Все ведомые микроконтроллеры переключаются в режим мультипроцессорного обмена установкой в «1» разряда MPCM регистра USR (UCSRA).
2. Ведущий микроконтроллер посылает адресный байт, а все ведомые микроконтроллеры его принимают. Соответственно в каждом из ведомых микроконтроллеров устанавливается флаг RXC регистра USR (UCSRA).
3. Каждый из ведомых микроконтроллеров считывает содержимое регистра UDR. Микроконтроллер, адрес которого совпал с адресом, посланным ведущим, сбрасывает флаг MPCM регистра USR (UCSRA).

4. Для каждого принятого байта данных в ведомом микроконтроллере устанавливается флаг завершения приема RXC регистра USR (UCSRA). Кроме того, если UART ведомого микроконтроллера работает в режиме приема 8-разрядных данных, будет генерироваться ошибка кадрирования, поскольку стоп-бит будет равен «0». В других ведомых микроконтроллерах флаг MPCM установлен, поэтому байты данных будут игнорироваться. Содержимое регистра UDR и состояние флагов RXC и FE регистра USR (UCSRA) не изменяется.
5. После передачи последнего байта данных процесс повторяется с пункта № 2.

9.6. Скорость приема/передачи

Управление скоростью приема и передачи данных осуществляется контроллером скорости передачи, который является обыкновенным делителем частоты. Скорость передачи зависит от содержимого регистра контроллера. В моделях AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 этот регистр является 12-разрядным и физически размещается в двух PBB UBRRH1:UBRR, расположенных по адресам \$03:\$09 (\$23:\$29). В остальных моделях он размещается в одном регистре UBRR, расположенном по адресу \$09 (\$29). Собственно скорость передачи определяется следующим выражением:

$$\text{BAUD} = \frac{f_{\text{CLK}}}{16 \cdot (\text{UBR} + 1)}$$

где BAUD — скорость передачи (в бодах);

f_{CLK} — тактовая частота микроконтроллера, Гц;

UBR — содержимое регистра контроллера скорости передачи (0...4095 для моделей AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433 и 0...255 для остальных моделей).

Как известно, существует ряд значений скорости передачи данных, являющихся, по сути дела, стандартными. Значения регистра UBR, позволяющие получить эти скорости передачи при использовании различных резонаторов, а также величины ошибок получаемых значений относительно их теоретического значения приведены в **Табл. 9.3**.

9. Универсальный асинхронный приемопередатчик

Таблица 9.3. Значения регистра UBR для различных значений тактовой частоты микроконтроллера

Скорость [бод]	1 МГц	Ошибка [%]	1.8432 МГц	Ошибка [%]	2 МГц	Ошибка [%]	2.4576 МГц	Ошибка [%]
2400	UBR = 25	0.2	UBR = 47	0.0	UBR = 51	0.2	UBR = 63	0.0
4800	UBR = 12	0.2	UBR = 23	0.0	UBR = 25	0.2	UBR = 31	0.0
9600	UBR = 6	7.5	UBR = 11	0.0	UBR = 12	0.2	UBR = 15	0.0
14400	UBR = 3	7.8	UBR = 7	0.0	UBR = 8	3.7	UBR = 10	3.1
19200	UBR = 2	7.8	UBR = 5	0.0	UBR = 6	7.5	UBR = 7	0.0
28800	UBR = 1	7.8	UBR = 3	0.0	UBR = 3	7.8	UBR = 4	6.3
38400	UBR = 1	22.9	UBR = 2	0.0	UBR = 2	7.8	UBR = 3	0.0
57600	UBR = 0	7.8	UBR = 1	0.0	UBR = 1	7.8	UBR = 2	12.5
76800	UBR = 0	22.9	UBR = 1	33.3	UBR = 1	22.9	UBR = 1	0.0
115200	UBR = 0	84.3	UBR = 0	0.0	UBR = 0	7.8	UBR = 0	25.0
Скорость [бод]	3.2768 МГц	Ошибка [%]	3.6864 МГц	Ошибка [%]	4 МГц	Ошибка [%]	4.608 МГц	Ошибка [%]
2400	UBR = 84	0.4	UBR = 95	0.0	UBR = 103	0.2	UBR = 119	0.0
4800	UBR = 42	0.8	UBR = 47	0.0	UBR = 51	0.2	UBR = 59	0.0
9600	UBR = 20	1.6	UBR = 23	0.0	UBR = 25	0.2	UBR = 29	0.0
14400	UBR = 13	1.6	UBR = 15	0.0	UBR = 16	2.1	UBR = 19	0.0
19200	UBR = 10	3.1	UBR = 11	0.0	UBR = 12	0.2	UBR = 14	0.0
28800	UBR = 6	1.6	UBR = 7	0.0	UBR = 8	3.7	UBR = 9	0.0
38400	UBR = 4	6.3	UBR = 5	0.0	UBR = 6	7.5	UBR = 7	6.7
57600	UBR = 3	12.5	UBR = 3	0.0	UBR = 3	7.8	UBR = 4	0.0
76800	UBR = 2	12.5	UBR = 2	0.0	UBR = 2	7.8	UBR = 3	6.7
115200	UBR = 4	12.5	UBR = 1	0.0	UBR = 1	7.8	UBR = 2	20.0
Скорость [бод]	7.3728 МГц	Ошибка [%]	8 МГц	Ошибка [%]	9.216 МГц	Ошибка [%]	11.059 МГц	Ошибка [%]
2400	UBR = 191	0.0	UBR = 207	0.2	UBR = 239	0.0	UBR = 287	—
4800	UBR = 95	0.0	UBR = 103	0.2	UBR = 119	0.0	UBR = 143	0.0
9600	UBR = 47	0.0	UBR = 51	0.2	UBR = 59	0.0	UBR = 71	0.0
14400	UBR = 31	0.0	UBR = 34	0.8	UBR = 39	0.0	UBR = 47	0.0
19200	UBR = 23	0.0	UBR = 25	0.2	UBR = 29	0.0	UBR = 35	0.0
28800	UBR = 15	0.0	UBR = 16	2.1	UBR = 19	0.0	UBR = 23	0.0
38400	UBR = 11	0.0	UBR = 12	0.2	UBR = 14	0.0	UBR = 17	0.0
57600	UBR = 7	0.0	UBR = 8	3.7	UBR = 9	0.0	UBR = 11	0.0
76800	UBR = 5	0.0	UBR = 6	7.5	UBR = 7	6.7	UBR = 8	0.0
115200	UBR = 3	0.0	UBR = 3	7.8	UBR = 4	0.0	UBR = 5	0.0

9. Универсальный асинхронный модем

Значения регистра UBR, при которых получаемая скорость передачи отличается от требуемого значения меньше чем на 2%, выделены в таблице жирным шрифтом. Однако поскольку при увеличении ошибки помехозащищенность линии передачи снижается, скорости передачи, имеющие ошибку установки более 1%, использовать не рекомендуется.

Глава 10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

10.1. Общие сведения

Последовательный периферийный интерфейс SPI (Serial Peripheral Interface), реализованный в микроконтроллерах семейства, имеет два назначения. Прежде всего через него может быть осуществлено программирование микроконтроллера (так называемый режим последовательного программирования). Использование интерфейса SPI в этом качестве будет описано в следующей главе.

Вторым назначением интерфейса является организация высокоскоростного обмена данными между микроконтроллером и различными периферийными устройствами, такими как цифровые потенциометры ЦАП/АЦП, Flash-ПЗУ и др. Посредством этого интерфейса также может производиться обмен данными между несколькими микроконтроллерами AVR. Использование интерфейса SPI в качестве высокоскоростного канала связи и рассматривается в данной главе. Однако такой возможностью обладают не все модели, а только AT90S/LS2333, AT90S/LS4433, AT90S/LS4434, AT90S/LS8535, AT90S4414 и AT90S8515.

При обмене данными по интерфейсу SPI микроконтроллер AVR может работать как в режиме Master, так и в режиме Slave. При этом пользователь может задать следующие параметры:

- скорость передачи (четыре программируемых значения);
- формат передачи (от младшего разряда к старшему или наоборот);

Дополнительной возможностью подсистемы SPI является «пробуждение» микроконтроллера из режима Idle при поступлении данных.

10.2. Функционирование модуля SPI

Структурная схема модуля SPI приведена на **Рис. 10.1**.

Модуль SPI использует четыре вывода микроконтроллера. Как и для большинства прочих периферийных устройств, эти выводы являются линиями порта ввода/вывода общего назначения (см. **Табл. 10.1**).

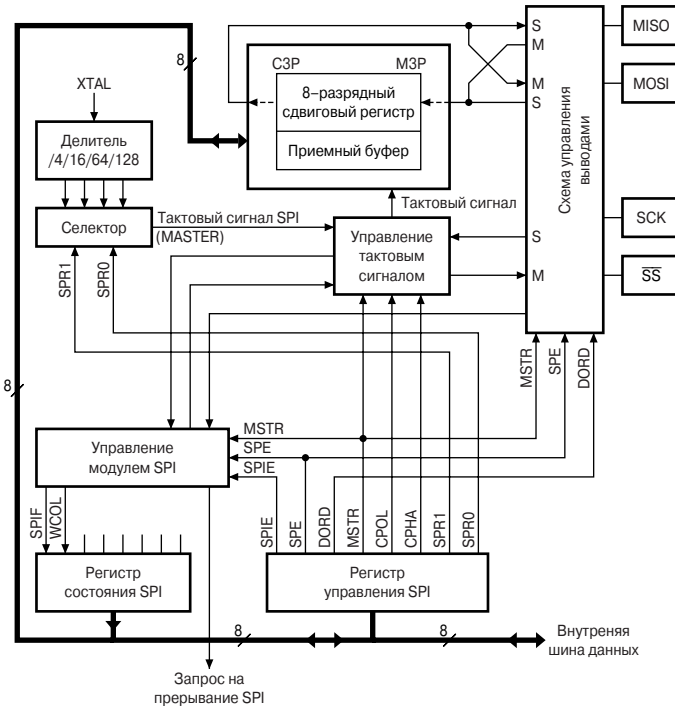


Рис. 10.1. Структурная схема модуля SPI

Таблица. 10.1. Выводы, используемые модулем SPI

Название	AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535	AT90S4414 AT90S8515	Описание
SCK	PB5	PB7	PB7	Выход (master)/вход (slave) тактового сигнала
MISO	PB4	PB6	PB6	Вход (master)/выход (slave) данных
MOSI	PB3	PB5	PB5	Выход (master)/вход (slave) данных
\overline{SS}	PB2	PB4	PB4	Выбор ведомого устройства

10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

При включенном модуле SPI режим работы указанных выводов (направление передачи данных) переопределяется согласно **Табл. 10.2**.

Таблица. 10.2. Переназначение режима работы выводов модуля SPI

Вывод	Режим Master	Режим Slave
MOSI	Определяется пользователем*	Вход
MISO	Вход	Определяется пользователем*
SCK	Определяется пользователем*	Вход
\overline{SS}	Определяется пользователем*	Вход

* Направление передачи данных определяется состоянием соответствующего разряда регистра DDRB.

Как видно из таблицы, в некоторых случаях пользователь должен самостоятельно задать режим работы вывода, используемого модулем SPI, в соответствии с его назначением (см. далее по тексту). Причем возможность управления внутренними подтягивающими резисторами выводов, работающих как входы, сохраняется независимо от способа управления их режимом работы.

Для управления модулем SPI предназначен регистр управления SPCR, расположенный по адресу \$0D (\$2D). Формат этого регистра приведен на **Рис. 10.2**, а краткое описание функций разрядов регистра приведено в **Табл. 10.2**. Подробно использование различных разрядов регистра будет описано далее.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	SPIE	SPE	DORD	MSTR	CPOL	CPHA	SPR1	SPR0
Чтение(R)/Запись(W)	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 10.2. Формат регистра SPCR

Таблица. 10.3. Регистр SPCR

Разряд	Название	Описание
7	SPIE	Разрешение прерывания от SPI
6	SPE	Включение/выключение SPI
5	DORD	Порядок передачи данных
4	MSTR	Выбор режима работы (Master/Slave)
3	CPOL	Полярность тактового сигнала
2	CPHA	Фаза тактового сигнала
1, 0	SPR1:SPR0	Скорость передачи

10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

Контроль состояния модуля осуществляется с помощью регистра состояния SPSR (доступен только для чтения), расположенного по адресу \$0E (\$2E). Формат этого регистра приведен на **Рис. 10.3**, а назначение его разрядов описано в **Табл. 10.4**.

	7	6	5	4	3	2	1	0
	SPIF	WCOL	—	—	—	—	—	—
Чтение(R)/Запись(W)	R	R	R	R	R	R	R	R
Начальное значение	0	0	0	0	0	0	0	0

Рис. 10.3. Формат регистра SPSR

Таблица. 10.3. Описание регистра SPSR

Разряд	Название	Описание
7	SPIF	Флаг прерывания от SPI Данный флаг устанавливается в «1» по окончании передачи очередного байта. Если флаг SPIE регистра SPCR установлен в «1» и прерывания разрешены, одновременно с установкой флага генерируется прерывание от SPI. Также флаг SPIF устанавливается в «1» при переводе микроконтроллера из режима Master в режим Slave посредством вывода \overline{SS} (см. раздел 10.3). Флаг сбрасывается аппаратно либо при старте подпрограммы обработки прерывания, либо после чтения регистра состояния SPI с последующим обращением к регистру данных SPI (SPDR)
6	WCOL	Флаг конфликта записи Данный флаг устанавливается в «1» при попытке записи в регистр данных (SPDR) во время передачи очередного байта. Флаг сбрасывается аппаратно после чтения регистра состояния SPI с последующим обращением к регистру данных SPI
5...0	—	Зарезервированы, читаются как «0»

Передаваемые данные записываются, а принимаемые — считываются из регистра данных SPDR, расположенного по адресу \$0F (\$2F). Запись в этот регистр инициирует начало передачи, а при его чтении считывается содержимое приемного буфера сдвигового регистра. Поэтому этот регистр можно назвать буфером между регистровым файлом микроконтроллера и сдвиговым регистром модуля SPI.

Соединение двух микроконтроллеров (ведущий—ведомый) по интерфейсу SPI показано на **Рис. 10.4**. Вывод SCK ведущего микроконтроллера является выходом тактового сигнала, а ведомого микроконтроллера — входом.

10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

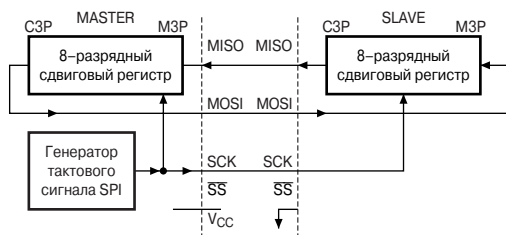


Рис. 10.4. Соединение микроконтроллеров по интерфейсу SPI

Перед выполнением обмена необходимо прежде всего разрешить работу модуля SPI. Для этого следует установить в «1» разряд SPE регистра SPCR. Режим работы определяется состоянием разряда MSTR этого регистра: если разряд установлен в «1», микроконтроллер работает в режиме Master (ведущий), если сброшен в «0» — в режиме Slave (ведомый).

Передача данных осуществляется следующим образом. При записи в регистр данных SPI ведущего микроконтроллера запускается генератор тактового сигнала модуля SPI, и данные начинают поразрядно выдаваться на вывод MOSI и, соответственно, поступать на вывод MOSI ведомого микроконтроллера. Порядок передачи разрядов данных определяется состоянием разряда DORD регистра SPCR. Если разряд установлен в «1», первым передается младший разряд байта, если же сброшен в «0» — старший разряд. После выдачи последнего разряда текущего байта генератор тактового сигнала останавливается с одновременной установкой в «1» флага «Конец передачи» (SPIF). Если прерывания от модуля SPI разрешены (флаг SPIE регистра SPCR установлен в «1»), генерируется запрос на прерывание. При подключении к ведущему устройству нескольких ведомых, что разрешено спецификацией SPI, выбор конкретного ведомого устройства осуществляется подачей на его вход SS сигнала НИЗКОГО уровня.

Образно говоря, два сдвиговых регистра ведомого и ведущего устройств можно считать одним распределенным 16-разрядным циклическим сдвиговым регистром, как показано на Рис. 10.4. Одновременно с передачей данных от ведущего к ведомому происходит передача и в обратном направлении. Таким образом, в каждом цикле сдвига происходит обмен данными между устройствами.

10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

В модуле используется одинарная буферизация при передаче и двойная — при приеме. Это означает, что готовый для передачи байт данных не может быть записан в регистр данных SPI до окончания предыдущего цикла обмена. При попытке изменить содержимое регистра данных во время передачи устанавливается в «1» флаг WCOL регистра SPSR. Сбрасывается этот флаг после чтения регистра SPSR с последующим обращением к регистру данных SPI.

Соответственно во время приема принятый байт должен быть прочитан из регистра данных SPI до того, как в сдвиговый регистр поступит последний разряд следующего байта. В противном случае первый байт будет потерян.

10.3. Режимы передачи данных

Спецификация интерфейса SPI предусматривает 4 режима передачи данных. Эти режимы различаются соответствием между фазой (момент считывания сигнала) тактового сигнала SCK, его полярностью и передаваемыми данными. Всего существует 4 такие комбинации, определяемые состоянием разрядов CPHA и CPOL регистра SPCR (см. Табл. 10.4).

Таблица. 10.4. Задание режима передачи данных

Разряд	Описание
CPOL	Полярность тактового сигнала 0 — генерируются импульсы положительной полярности, при отсутствии импульсов на выводе присутствует НИЗКИЙ уровень; 1 — генерируются импульсы отрицательной полярности, при отсутствии импульсов на выводе присутствует ВЫСОКИЙ уровень
CPHA	Фаза тактового сигнала 0 — обработка данных производится по переднему фронту импульсов сигнала SCK (для CPOL = 0 — по нарастающему, а для CPOL = 1 — по спадающему фронту). 1 — обработка производится по заднему фронту импульсов сигнала SCK

Соответствующие этим режимам форматы обмена данными через SPI приведены на Рис. 10.5 и 10.6 (передача ведется от старшего разряда к младшему).

Частота тактового сигнала SCK и, соответственно, скорость передачи данных по интерфейсу определяются состоянием разрядов SPR1:SPR0 регистра SPCR (см. Табл. 10.5). Разумеется, речь идет о микроконтроллере, работающем в режиме Master, т.к. именно он является источником тактового сигнала. Для устройства, находящегося в режиме Slave, состояние этих разрядов безразлично.

10. Последовательный периферийный интерфейс SPI

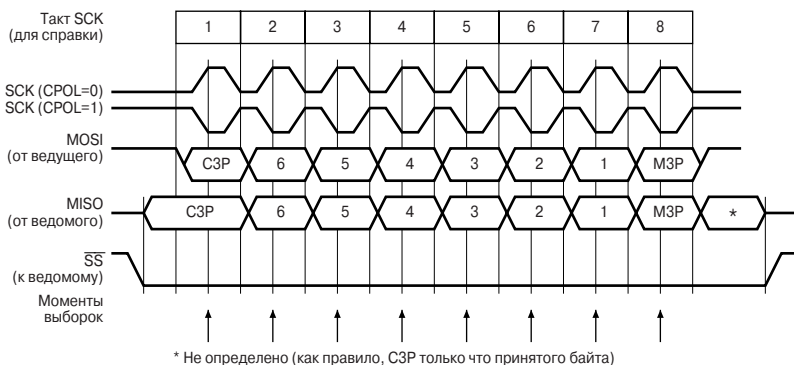


Рис. 10.5. Передача данных при CPOL = 0 и DORD = 0

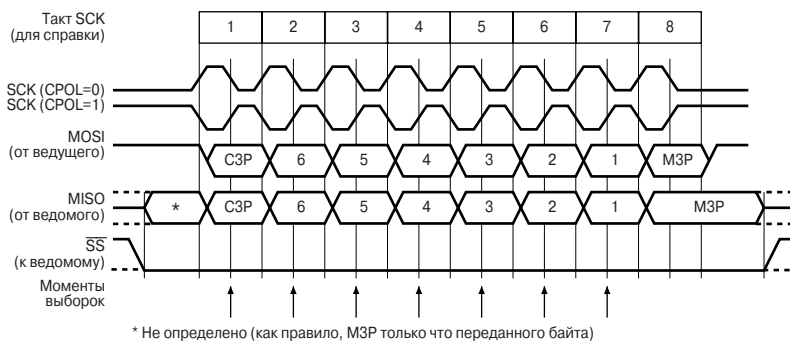


Рис. 10.6. Передача данных при CPOL = 1 и DORD = 0

Таблица. 10.5. Задание частоты тактового сигнала SCK

SPR1	SPR0	Частота сигнала SCK
0	0	$F_{CLK}/4^*$
0	1	$F_{CLK}/16$
1	0	$F_{CLK}/64$
1	1	$F_{CLK}/128$

* F_{CLK} — тактовая частота микроконтроллера.

10.4. Использование вывода F65

Вообще этот вывод предназначен для выбора активного ведомого устройства и в режиме Slave всегда является входом. При подаче на него напряжения НИЗКОГО уровня модуль SPI активируется и вывод MOSI переключается в режим вывода данных (если это задано пользователем). Остальные выводы модуля SPI являются в этом режиме входами. А при подаче на вывод \overline{SS} напряжения ВЫСОКОГО уровня все выводы модуля SPI переключаются в режим ввода данных. При этом модуль переходит в неактивное состояние и прием данных не производится.

Следует помнить, что каждый раз, когда на вывод \overline{SS} подается напряжение ВЫСОКОГО уровня, происходит сброс модуля SPI. Соответственно, если изменение состояния этого вывода произойдет во время передачи данных, и прием и передача немедленно прекратятся, а передаваемый и принимаемый байты будут потеряны.

Если же микроконтроллер находится в режиме Master (разряд MSTR регистра SPCR установлен в «1»), направление передачи данных через вывод \overline{SS} определяется пользователем. Если вывод сконфигурирован как выход, он работает как линия вывода общего назначения и не влияет на работу модуля SPI. Если же он сконфигурирован как вход, то для обеспечения нормальной работы модуля SPI на него должен быть подан сигнал ВЫСОКОГО уровня. Дело в том, что подача на этот вход сигнала НИЗКОГО уровня от какой-либо внешней схемы будет воспринята модулем SPI как выбор данного микроконтроллера в качестве ведомого и, соответственно, начало передачи ему данных. Во избежание конфликта на шине система SPI в таких случаях выполняет следующие действия:

1. Флаг MSTR регистра SPCR сбрасывается, и микроконтроллер переключается в режим Slave. Как следствие, выводы MOSI и SCK начинают функционировать как входы.
2. Устанавливается флаг SPIF регистра SPSR, генерируя запрос на прерывание от SPI. Если прерывания от SPI разрешены и флаг I регистра SREG установлен в «1», происходит запуск подпрограммы обработки прерывания.

Таким образом, если ведущий микроконтроллер использует передачу данных, управляемую прерыванием, и существует вероятность подачи на вход \overline{SS} сигнала НИЗКОГО уровня, в подпрограмме обработки прерывания от SPI обязательно должна осуществляться проверка состояния флага MSTR. При обнаружении сброса этого флага он должен быть программно установлен обратно в «1» для обратного перевода микроконтроллера в режим Master.

Глава 11. Программирование микроконтроллеров

11.1. Общие сведения

При программировании микроконтроллера полученный в результате компиляции программы машинный код загружается в память программ, а требуемые данные заносятся в ЭСППЗУ (EEPROM-память). Подавляющее большинство микроконтроллеров семейства поддерживает 2 режима программирования:

- режим параллельного программирования при высоком напряжении;
- режим программирования по последовательному каналу.

Исключения составляют лишь модели AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343, в которых вместо режима параллельного программирования используется режим последовательного программирования при высоком напряжении, а также модель AT90C8534, программирование которой может быть произведено только в параллельном режиме. Под «высоким» напряжением здесь понимается управляющее напряжение (12В), подаваемое на вывод RESET микроконтроллера для перевода последнего в режим программирования. При этом независимо от режима программирование FLASH- и EEPROM-памяти осуществляется всегда побайтно.

В процессе программирования могут выполняться следующие операции:

- стирание кристалла (Chip erase);
- чтение/запись Flash-памяти программ;
- чтение/запись EEPROM-памяти данных;
- чтение/запись конфигурационных ячеек;
- чтение/запись ячеек защиты;
- чтение ячеек идентификатора;

Все модели микроконтроллеров поставляются со стертой памятью программ и памятью данных (во всех ячейках находится число \$FF) и пригодны к немедленному программированию.

11.2. Защита кода и данных

Содержимое FLASH-памяти (памяти программ), а также содержимое EEPROM-памяти (память данных) может быть защищено от записи и/или чтения посредством программирования ячеек защиты (Lock Bits) LB1 и LB2. Возможные режимы защиты, соответствующие различным состояниям этих ячеек, приведены в **Табл. 11.1**.

Таблица 11.1. Режимы защиты

Ячейки защиты			Описание
№ режима	LB1	LB2	
1	1	1	Защита кода и данных отключена
2	0	1	Последующая запись FLASH и EEPROM запрещена
3	0	0	Запрещена как запись, так и чтение FLASH и EEPROM

При использовании параллельного режима программирования (для AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343 — последовательного программирования при высоком напряжении) в режимах 2 и 3 запрещается также изменение конфигурационных ячеек (см. далее). Поэтому включение защиты следует выполнять в самую последнюю очередь, после программирования остальных областей памяти микроконтроллера.

В исходном (незапрограммированном) состоянии в этих ячейках содержится «1», после программирования — «0». Стирание ячеек защиты (запись в них лог. «1») может быть произведено только при выполнении команды «Стирание кристалла», уничтожающей также содержимое FLASH- и EEPROM-памяти.

11.3. Конфигурационные ячейки

Как следует из названия, конфигурационные ячейки (Fuse Bits) определяют ряд параметров конфигурации микроконтроллера. Эти ячейки расположены в отдельном адресном пространстве, доступном только при программировании. Состав этих ячеек зависит от конкретной модели микроконтроллера (в модели AT90C8534 они вообще отсутствуют). Наличие той или иной ячейки в конкретном микроконтроллере можно определить по **Табл. 11.2**, в которой указаны состояния конфигурационных ячеек по умолчанию для всех моделей семейства (кроме AT090C8534). Соответственно пустая ячейка таблицы означает, что в данном микроконтроллере эта конфигурационная ячейка отсутствует.

Таблица 11.2. Конфигурационные ячейки микроконтроллеров семейства Classic

Название	AT90S1200 ¹⁾	AT90S2313 ¹⁾	AT90S/LS2323 ²⁾	AT90S/LS2343 ²⁾	AT90S/LS2333 ³⁾	AT90S/LS4433 ³⁾	AT90S/LS4434 ³⁾	AT90S/LS8535 ³⁾	AT90S8414 ¹⁾	AT90S8515 ¹⁾	Описание
SPIEN	0	0	0	0	0	0	0	0			Разрешение/запрещение программирования по последовательному каналу
FSTRG		1	0				1	1			Управление таймером задержки сброса (см. главу 3)
RCEN	1			0							Разрешение/запрещение встроенного RC-генератора
BODLEVEL					1						Уровень срабатывания схемы BOD (см. главу 3)
BODEN					1						Включение/выключение схемы BOD (см. главу 3)
CKSEL2..0					010						Управление таймером задержки сброса (см. главу 3)

¹⁾ Все конфигурационные ячейки доступны только в режиме параллельного программирования.

²⁾ Ячейка SPIEN недоступна в режиме программирования по последовательному каналу при низком напряжении.

³⁾ Ячейка SPIEN недоступна в режиме программирования по последовательному каналу.

Для изменения содержимого конфигурационных ячеек используются специальные команды программирования. Команда «Стирание кристалла» (Chip Erase) на состояние этих ячеек не влияет.

11.4. Идентификатор

Все микроконтроллеры фирмы «Atmel» имеют три 8-разрядные ячейки, содержимое которых позволяет идентифицировать устройство. Как и конфигурационные ячейки, ячейки идентификатора расположены в отдельном адресном пространстве, доступ к которому возможен только в режиме программирования. Однако в отличие от конфигурационных ячеек ячейки идентификатора, по понятным причинам, доступны только для чтения. Содержимое ячеек идентификатора для всех микроконтроллеров семейства приведено в **Табл. 11.3**.

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.3. Ячейки идентификатора микроконтроллеров семейства Classic

Адрес	AT90S1200	AT90S2313	AT90S/LS2323	AT90S/LS2343	AT90S/LS2333	AT90S/LS4433	AT90S/LS4434	AT90S/LS8535	AT90S8414	AT90S8515	AT90C8534	Описание
\$00	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	\$1E	Код производителя («Atmel»)
\$01	\$90	\$91	\$91	\$91	\$91	\$92	\$92	\$93	\$92	\$93	\$93	Код объема FLASH-памяти*
\$02	\$01	\$01	\$02	\$03	\$05	\$03	\$02	\$03	\$01	\$01	\$04	Код устройства

* \$90 — 1 Кбайт, \$91 — 2 Кбайт, \$92 — 4 Кбайт, \$93 — 8 Кбайт

Как видно из таблицы, значение кода устройства (ячейка \$02) может совпадать для различных моделей семейства. Поэтому устройство можно идентифицировать только по совокупности значений ячеек \$01 и \$02, т.к. именно эта пара чисел является уникальной для каждого микроконтроллера.

Следует обратить внимание на то, что в режиме защиты № 3 (обе ячейки защиты запрограммированы) идентификатор доступен только в режиме параллельного программирования. При чтении ячеек \$00, \$01 и \$02 идентификатора в режиме последовательного программирования возвращаются значения \$00, \$01 и \$02 соответственно.

11.5. Режим параллельного программирования

В этом режиме, как следует из его названия, от программатора к микроконтроллеру передаются одновременно все разряды кода команды или байта данных. Этот режим задействует большое число выводов микроконтроллера и, кроме того, требует использования дополнительного источника повышенного напряжения (12 В). В связи с этим программирование в параллельном режиме осуществляется специализированными программаторами. Основное применение этого режима — «прошивка» микроконтроллеров перед установкой их на плату в условиях массового производства.

Схема включения микросхем в режиме параллельного программирования приведена на **Рис. 11.1**. Назначение сигналов, присутствующих на выводах микроконтроллера в этом режиме, приведено в **Табл. 11.4** и **11.5**. Обращаем ваше внимание, что при последующем рассмотрении режима параллельного программирования выводы, указанные в **Табл. 11.4**, будут называться именами сигналов, присутствующих на этих выводах.

11. Программирование микроконтроллеров

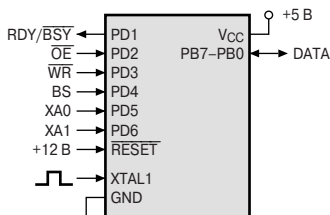


Рис. 11.1. Включение микроконтроллеров в режиме параллельного программирования

Таблица 11.4. Обозначение и функции выводов, используемых при программировании в параллельном режиме

Сигнал	Вывод	Вх./Вых.	Назначение
$\overline{\text{RDY/BSY}}$	PD1	Вых.	Состояние устройства: 0 — занято (выполняется предыдущая команда) 1 — готово к приему следующей команды
$\overline{\text{OE}}$	PD2	Вх.	Управление режимом работы шины данных PB7...PB0: 0 — выход, 1 — вход
$\overline{\text{WR}}$	PD3	Вх.	Сигнал записи (активный уровень — лог. «0»)
BS	PD4	Вх.	Выбор байта (0 — младший байт, 1 — старший байт)
XA0	PD5	Вх.	Определяют действие, выполняемое по положительному импульсу на выводе XTAL1 (см. Табл. 11.5)
XA1	PD6	Вх.	
DATA	PB7...PB0	Вх./Вых.	Двунаправленная шина данных

Таблица 11.5. Функции сигналов XA0 и XA1

XA1	XA0	Действие, выполняемое по тактовому импульсу
0	0	Загрузка адреса ячейки памяти (младшего или старшего байта, в зависимости от уровня сигнала BS)
0	1	Загрузка данных
1	0	Загрузка команды
1	1	Нет действия

Временные диаграммы сигналов при программировании микроконтроллера в параллельном режиме представлены на Рис. 11.2, а значения параметров сигналов приведены в Табл. 11.6.

11. Программирование микроконтроллеров

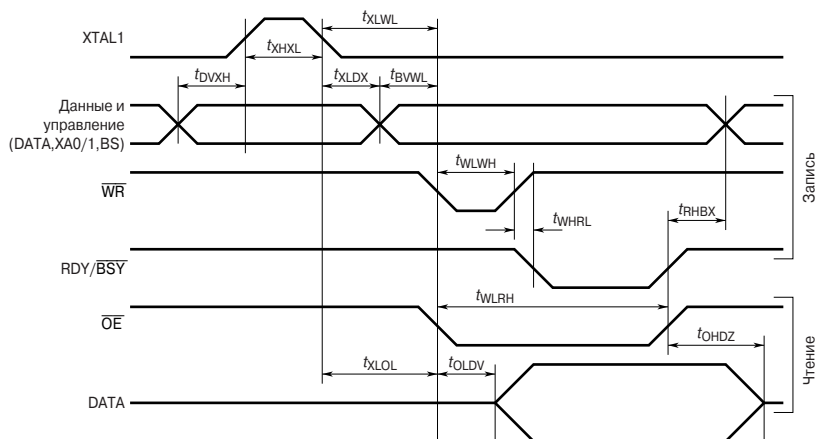


Рис. 11.2. Временная диаграмма сигналов при программировании в параллельном режиме

Таблица 11.6. Параметры сигналов при программировании в параллельном режиме

Обозначение	Параметр	min	max	typ	Ед. изм.
V_{PP}	Напряжение разрешения программирования	11.5		12.5	В
I_{PP}	Ток, потребляемый от источника + 12 В (V_{PP})			250	мкА
t_{DVXH}	Задержка сигнала XTAL1 относительно момента установления сигналов управления и данных	67			нс
t_{XHXL}	Длительность сигнала XTAL1	67			нс
t_{XLDX}	Время сохранения сигналов управления и данных относительно сигнала XTAL1	67			нс
t_{XLWL}	Задержка сигнала \overline{WR} относительно сигнала XTAL1	67			нс
t_{BVWL}	Задержка сигнала \overline{WR} относительно момента установления сигнала BS	67			нс
t_{RHBX}	Время сохранения сигнала BS относительно заднего фронта сигнала RDY/BSY	67			нс
t_{WLWH}	Длительность сигнала \overline{WR}	67			нс
t_{VHRL}	Задержка появления сигнала RDY/BSY относительно заднего фронта сигнала \overline{WR} *		20		нс

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.6 (окончание)

Обозначение	Параметр	min	max	тип	Ед. изм.
t_{WLRH}	Задержка снятия сигнала $\overline{RDY/BSY}$ относительно переднего фронта сигнала \overline{WR}^*	0.5	0.7	0.9	мс
t_{XL0L}	Задержка сигнала \overline{OE} относительно сигнала XTAL1	67			нс
t_{OLDV}	Время установления сигналов данных относительно переднего фронта сигнала \overline{OE}		20		нс
t_{ONDZ}	Задержка переключения шины данных в третье состояние относительно заднего фронта сигнала \overline{OE}			20	нс
t_{WLWH_CE}	Длительность сигнала \overline{WR} для команды «Стирание кристалла»	5	10	15	мс
t_{WLWH_PFB}	Длительность сигнала \overline{WR} при программировании конфигурационных ячеек	1.0	1.5	1.8	мс

* Если длительность импульса \overline{WR} больше величины t_{WLRH} , то сигнал $\overline{RDY/BSY}$ не выработывается.

Собственно процесс программирования, в общих чертах, состоит из многократного выполнения следующих операций:

- загрузка команды;
- загрузка адреса ячейки (два байта);
- загрузка содержимого ячейки;
- выполнение команды.

Последовательность подачи сигналов на выходы микроконтроллера для выполнения каждой из перечисленных операций приведена в **Табл. 11.7**.

Таблица 11.7. Базовые операции программирования в параллельном режиме

№№	Название операции	Действия
1	Загрузка команды	1. Установить выходы XA1, XA0 в состояние «10» (загрузка команды). 2. Подать на вывод BS напряжение лог. «0». 3. Выставить на шину DATA код команды (см. Табл. 11.7). 4. Подать на вывод XTAL1 положительный импульс.
2	Загрузка адреса (младший байт)	1. Установить выходы XA1, XA0 в состояние «00» (загрузка адреса). 2. Подать на вывод BS напряжение лог. «0». 3. Выставить на шину DATA младший байт адреса. 4. Подать на вывод XTAL1 положительный импульс.
	Загрузка адреса (старший байт)	1. Установить выходы XA1, XA0 в состояние «00» (загрузка адреса). 2. Подать на вывод BS напряжение лог. «1». 3. Выставить на шину DATA старший байт адреса. 4. Подать на вывод XTAL1 положительный импульс.

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.7 (окончание)

№№	Название операции	Действия
3	Загрузка данных (младший или старший байт)	1. Установить выходы XA1, XA0 в состояние «01» (загрузка данных). 2. Выставить на шину DATA содержимое байта данных. 3. Подать на вывод XTAL1 положительный импульс.
4	Запись ячейки памяти (младший байт)	1. Подать на вывод BS напряжение лог. «0». 2. Подать на вывод \overline{WR} отрицательный импульс; при этом на выводе RDY/BSY появляется сигнал НИЗКОГО уровня. 3. Ждать появления на выводе RDY/BSY сигнала ВЫСОКОГО уровня.
	Запись ячейки памяти (старший байт)	1. Подать на вывод BS напряжение лог. «1». 2. Подать на вывод \overline{WR} отрицательный импульс; при этом на выводе RDY/BSY появляется сигнал НИЗКОГО уровня. 3. Ждать появления на выводе RDY/BSY сигнала ВЫСОКОГО уровня.

В рассматриваемом режиме используется 9 команд, коды которых приведены в **Табл. 11.8**.

Таблица 11.8. Команды программирования в параллельном режиме

Код команды	Описание
1000 0000	Стирание кристалла
0100 0000	Запись конфигурационных ячеек
0010 0000	Запись ячеек защиты
0001 0000	Запись FLASH-памяти
0001 0001	Запись EEPROM-памяти
0000 1000	Чтение идентификатора
0000 0100	Чтение конфигурационных ячеек и ячеек защиты
0000 0010	Чтение FLASH-памяти
0000 0011	Чтение EEPROM-памяти

11.5.1. Переключение в режим параллельного программирования

Перед началом программирования необходимо перевести микроконтроллер в режим программирования. Для этого необходимо выполнить следующие действия (см. **Рис. 11.3**):

1. Подать на микроконтроллер напряжение питания (диапазон допустимых значений — см. Приложение III).
2. Подать на выходы RESET и BS напряжение НИЗКОГО уровня на время не менее 100 нс.

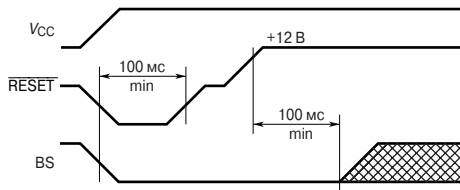


Рис. 11.3. Переключение микроконтроллера в режим параллельного программирования

3. Подать напряжение 11.5...12.5 В на вывод $\overline{\text{RESET}}$ и удерживать сигнал НИЗКОГО уровня на выводе BS в течение, как минимум, 100 нс. Любая активность на выводе BS в течение этого времени приведет к тому, что микроконтроллер не перейдет в режим программирования.

11.5.2. Стирание кристалла

Команда «Стирание кристалла» (Chip Erase) должна выполняться перед каждым перепрограммированием микроконтроллера. Данная команда полностью уничтожает содержимое FLASH- и EEPROM-памяти, а затем сбрасывает ячейки защиты (записывает в них «1»). Однако на состояние конфигурационных ячеек данная команда не влияет. Другой особенностью выполнения этой команды является отсутствие генерации сигнала $\overline{\text{RDY/BSY}}$.

Для выполнения команды «Стирание кристалла» необходимо выполнить следующие действия (см. **Рис. 11.4**):

1. Установить выходы XA1, XA0 в состояние «10» (загрузка команды).
2. Подать на вывод BS напряжение лог. «0».
3. Выставить на шину DATA код команды «1000 0000».
4. Подать на вывод XTAL1 положительный импульс.
5. Подать на вывод $\overline{\text{WR}}$ отрицательный импульс длительностью $t_{\text{WLWH_CE}}$ (значение параметра $t_{\text{WLWH_CE}}$ приведено в **Табл. 11.6**).

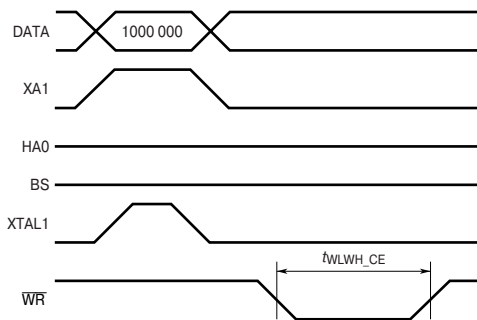


Рис. 11.4. Временные диаграммы при выполнении команды «Стирание кристалла»

11.5.3. Программирование FLASH-памяти

Запись FLASH-памяти

Запись FLASH-памяти производится в следующей последовательности (реализация каждого этапа приведена в Табл. 11.7):

1. Загрузить команду «Запись FLASH-памяти» (Write FLASH) (код «0001 0000»).
2. Загрузить старший байт адреса.
3. Загрузить младший байт адреса.
4. Загрузить младший байт данных.
5. Записать младший байт данных.
6. Загрузить старший байт данных.
7. Записать старший байт данных.

Временные диаграммы, иллюстрирующие процесс записи ячейки Flash-памяти, приведены на Рис. 11.5.

Помните, что загруженные код команды и адрес ячейки сохраняются в микроконтроллере до следующей загрузки новой команды или, соответственно, нового адреса. Из этого следует, что:

1. При программировании участка памяти команду необходимо загружать только один раз.
2. Старший байт адреса необходимо загружать только при переходе к новому 256-байтному блоку памяти.

Кроме того, не требуется записывать значение «\$FF», поскольку оно уже находится в ячейках памяти после выполнения команды «Стирание кристалла».

11. Программирование микроконтроллеров

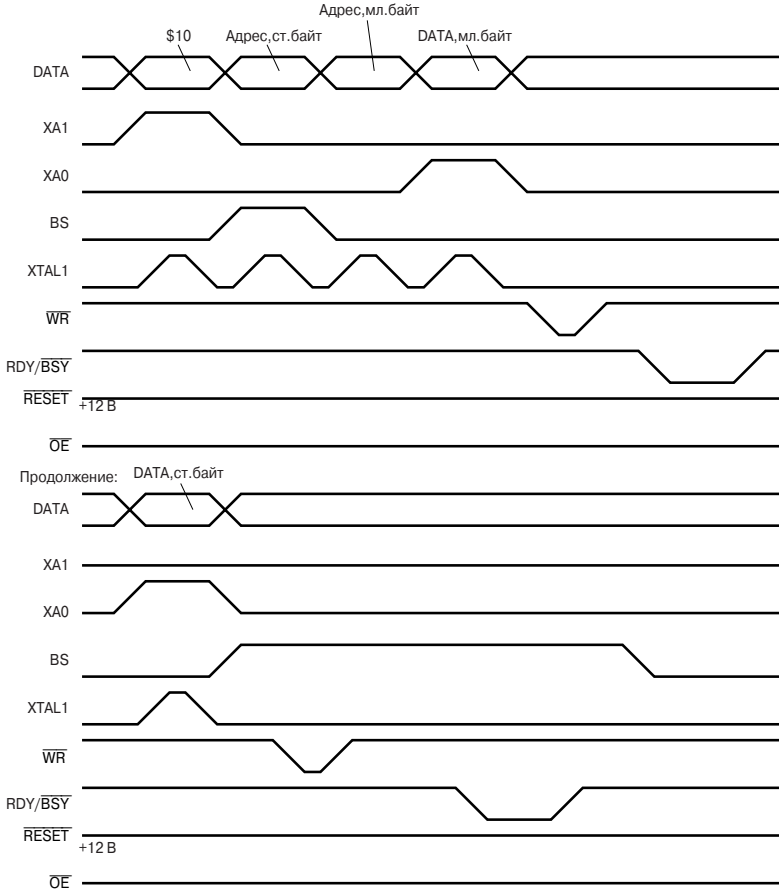


Рис. 11.5. Запись ячейки FLASH-памяти

Следование этим рекомендациям позволит значительно ускорить процесс программирования.

Чтение FLASH-памяти

Для чтения содержимого FLASH-памяти необходимо выполнить следующие действия (реализация каждого этапа приведена в Табл. 11.7):

1. Загрузить команду «Чтение FLASH-памяти» (Read FLASH) (код «0000 0010»).

11. Программирование микроконтроллеров

2. Загрузить старший байт адреса.
3. Загрузить младший байт адреса.
4. Установить \overline{OE} и BS в «0», после этого с шины данных DATA можно будет считать значение младшего байта содержимого ячейки памяти.
5. Установить BS в «1», после этого с шины данных DATA можно будет считать значение старшего байта содержимого ячейки памяти.
6. Установить $F100$ в «1».

11.5.4. Программирование EEPROM-памяти

Запись EEPROM-памяти

Запись EEPROM-памяти выполняется аналогично записи FLASH-памяти (реализация каждого этапа приведена в **Табл. 11.7**):

1. Загрузить команду «Запись EEPROM-памяти» (Write EEPROM) (код «0001 0001»).
2. Загрузить старший байт адреса (только при программировании моделей с объемом EEPROM-памяти, равным 512 байт).
3. Загрузить младший байт адреса.
4. Загрузить младший байт данных.
5. Записать младший байт данных.

Чтение EEPROM-памяти

Для чтения содержимого EEPROM-памяти необходимо выполнить следующие действия (реализация каждого этапа приведена в **Табл. 11.7**):

1. Загрузить команду «Чтение EEPROM-памяти» (Read EEPROM) (код «0000 0011»).
2. Загрузить старший байт адреса (только при программировании моделей с объемом EEPROM-памяти, равным 512 байт).
3. Загрузить младший байт адреса.
4. Установить \overline{OE} и BS в «0», после этого с шины данных DATA можно будет считать содержимое ячейки памяти.
5. Установить \overline{OE} в «1».

11.5.5. Конфигурирование микроконтроллера

Программирование конфигурационных ячеек

Программирование конфигурационных ячеек выполняется в следующей последовательности (реализация каждого этапа приведена в **Табл. 11.7**):

11. Программирование микроконтроллеров

1. Загрузить команду «Запись конфигурационных ячеек» (Write fise bits) (код «0100 0000»).
2. Загрузить байт данных. Каждой конфигурационной ячейке соответствует определенный разряд этого байта. Это соответствие для всех имеющихся в моделях семейства конфигурационных ячеек приведено в **Табл. 11.9**. Если в разряде содержится «0», выполняется программирование соответствующей ячейки, если «1» — ее сброс. Неиспользуемые разряды при программировании должны быть установлены в «1».
3. Подать на вывод WR отрицательный импульс длительностью t_{WLN_PFB} (значение параметра t_{WLN_PFB} приведено в **Табл. 11.6**).

При программировании конфигурационных ячеек так же, как и при выполнении команды «Стирание кристалла» (Chip Erase), отсутствует генерация сигнала RDY/BSY .

Таблица 11.9. Соответствие разрядов байта данных конфигурационным ячейкам

Ячейки	Разряды байта данных							
	7	6	5	4	3	2	1	0
SPIEN			•					
FSTRT								•
RCEN								•
BODLEVEL				•				
BODEN					•			
CKSEL2						•		
CKSEL1							•	
CKSEL0								•

Программирование ячеек защиты

Программирование ячеек защиты выполняется аналогично программированию конфигурационных ячеек (реализация каждого этапа приведена в **Табл. 11.7**):

1. Загрузить команду «Запись ячеек защиты» (Write lock bits) (код «0010 0000»).
2. Загрузить байт данных. Ячейке LB1 соответствует 1-й разряд этого байта, а ячейке LB2 — 2-й разряд. Для программирования ячейки соответствующий разряд должен быть сброшен в «0». Неиспользуемые разряды должны быть всегда установлены в «1».
3. Записать младший байт данных.

Чтение конфигурационных ячеек и ячеек защиты

Для выполнения этой операции необходимо выполнить следующие действия (реализация каждого этапа приведена в **Табл. 11.7**):

11. Программирование микроконтроллеров

1. Загрузить команду «Чтение конфигурационных ячеек и ячеек защиты» (Read fusc and lock bits) (код «0000 0100»).
2. Установить OE и BS в «0», после этого с шины данных DATA можно будет считать 8-разрядное число, состояние разрядов которого соответствует состоянию ячеек:
 - 7-й разряд — ячейка защиты LB1;
 - 6-й разряд — ячейка защиты LB2;
 - остальные разряды — конфигурационные ячейки согласно Табл. 11.9.
3. Установить OE в «1».

Чтение ячеек идентификатора

Чтение ячеек идентификатора осуществляется в следующей последовательности (реализация каждого этапа приведена в Табл. 11.7):

1. Загрузить команду «Чтение ячеек идентификатора» (Read signature) (код «0000 1000»).
2. Загрузить младший байт адреса (\$00 — \$02).
3. Установить OE и BS в «0», после этого с шины данных DATA можно будет считать содержимое выбранной ячейки идентификатора.
4. Установить OE в «1».

11.6. Режимы последовательного программирования

Как уже было сказано, микроконтроллерами AVR поддерживаются два режима последовательного программирования. При этом первый — режим последовательного программирования при высоком напряжении — поддерживается только моделями AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343 и является аналогом режима параллельного программирования остальных моделей. Второй же режим, называемый также режимом программирования по последовательному каналу, поддерживается всеми моделями семейства (за исключением AT90C8534).

11.6.1. Режим последовательного программирования при высоком напряжении (модели AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343)

Этот режим является аналогом режима параллельного программирования остальных моделей, требует дополнительного источника повышенно-

11. Программирование микроконтроллеров

го напряжения (12 В) и применяется для программирования микроконтроллеров перед установкой их на плату.

Схема включения микросхем в этом режиме приведена на **Рис. 11.6**.

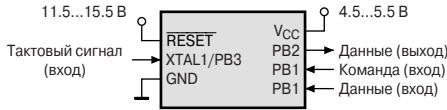


Рис. 11.6. Включение моделей AT90S/LS2323 и AT90S/LS2343 в режиме последовательного программирования при высоком напряжении

Временные диаграммы сигналов микроконтроллера при программировании представлены на **Рис. 11.7**, а значения параметров сигналов приведены в **Табл. 11.10**.

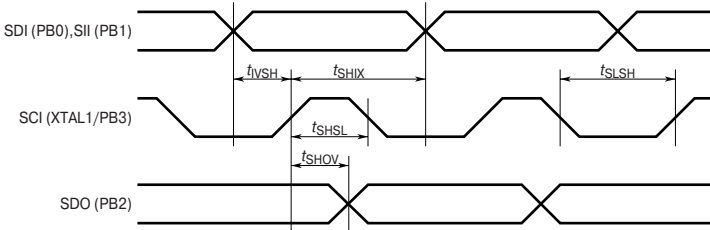


Рис. 11.7. Временные диаграммы сигналов в режиме последовательного программирования при высоком напряжении

Таблица 11.10. Параметры сигналов в режиме последовательного программирования при высоком напряжении

Обозначение	Параметр	min	typ	max	Ед. изм.
t_{SHSL}	Длительность положительного импульса сигнала SCI (XTAL1/PB3)	100			нс
t_{SLSH}	Длительность отрицательного импульса сигнала SCI (XTAL1/PB3)	100			нс
t_{IVSH}	Задержка переднего фронта сигнала SCI (XTAL1/PB3) относительно момента установления сигналов SDI (PB0) и SII (PB1)	50			нс
t_{SHIX}	Время удержания сигналов SDI (PB0) и SII (PB1) относительно переднего фронта сигнала SCI (XTAL1/PB3)	50			нс

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.10 (окончание)

Обозначение	Параметр	min	typ	max	Ед. изм.
t_{SHOV}	Задержка момента установления сигнала SDO (PB2) относительно переднего фронта сигнала SCI (XTAL1/PB3)	10	16	32	нс
t_{WLWH_CE}	Период ожидания после 3-й посылки команды «Стирание кристалла»	5	10	15	мс
t_{WLWH_PFB}	Период ожидания после 3-й посылки команды «Запись конфигурационных ячеек»	1.0	1.5	1.8	мс

Для перевода микроконтроллера в режим программирования необходимо выполнить следующие действия:

1. Подать напряжение питания (4.5...5.5 В) на микроконтроллер.
2. Подать на выводы RESET и BS сигнал НИЗКОГО уровня на время не менее 100 нс.
3. Если конфигурационная ячейка RCEN не запрограммирована («1»), то:
 - подать на вывод XTAL1/PB3 не менее 4 импульсов длительностью больше или равной 100 нс.
 - подать на вывод XTAL1/PB3 сигнал НИЗКОГО уровня;
 - выждать не менее 100 нс.

В противном случае («0») просто подать на вывод XTAL1/ PB3 сигнал НИЗКОГО уровня и выждать не менее 4 мкс.

4. Подать напряжение 12 В на вывод RESET и выждать не менее 100 нс перед изменением состояния вывода PB3. Первую команду можно будет посылать не ранее чем через 8 мкс.

Выключение микроконтроллера после его программирования выполняется в следующей последовательности:

1. Подать на вывод XTAL1/ PB3 сигнал НИЗКОГО уровня.
2. Подать на вывод RESET сигнал ВЫСОКОГО уровня.
3. Отключить напряжение питания от микроконтроллера.

Всего в этом режиме имеется 15 команд, каждая из которых содержит от двух до четырех 11-разрядных посылок. Передача команд, а также вывод результатов их выполнения осуществляется от старшего разряда к младшему. Как входные, так и выходные данные «зашелкиваются» по нарастающему фронту тактового сигнала (см. **Рис. 11.8**).

Формат всех команд приведен в **Табл. 11.11**. Там же помещены пояснения по применению той или иной команды.

Таблица 11.11. Команды режима последовательного программирования при высоком напряжении

Название команды	Формат команды				Замечания
	1-я посылка	2-я посылка	3-я посылка	4-я посылка	
Стирание кристалла	PB0	0_1000_0000_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	Между 3-й и 4-й послылками требуется выдерживать паузу длительностью t_{WDRN_SE}
	PB1	0_0100_1100_00	0_0110_0100_00	0_0110_1100_00	
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	
Загрузка адреса ячейки FLASH-памяти при записи	PB0	0_0001_0000_00	0_0000_00aa_00	0_bbbb_bbbb_00	Повторить 2-ю посылку при переходе к новому 256-байтному блоку памяти. Повторить 3-ю посылку для каждого нового адреса
	PB1	0_0100_1100_00	0_0001_1100_00	0_0000_1100_00	
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	
Запись младшего байта ячейки FLASH-памяти	PB0	0_iiii_iiii_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	После 3-й посылки ждать появления на выводе PB2 лог. «1». Для каждой ячейки необходимо повторить команду полностью (все три посылки)
	PB1	0_0010_1100_00	0_0110_0100_00	0_0110_1100_00	
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	0_0000_0000_00	
Запись старшего байта ячейки FLASH-памяти	PB0	0_iiii_iiii_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	После 3-й посылки ждать появления на выводе PB2 лог. «1». Полностью (все три посылки) повторить команду для каждой ячейки
	PB1	0_0010_1100_00	0_0111_0100_00	0_0111_1100_00	
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	0_0000_0000_00	
Загрузка адреса ячейки FLASH-памяти при чтении	PB0	0_0001_0010_00	0_0000_00aa_00	0_bbbb_bbbb_00	Повторить 2-ю и 3-ю посылки для каждого нового адреса
	PB1	0_0100_1100_00	0_0001_1100_00	0_0000_1100_00	
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx	
Чтение младшего байта ячейки FLASH-памяти	PB0	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00		Полностью (обе посылки) повторить команду для каждой ячейки
	PB1	0_0110_1000_00	0_0110_1100_00		
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	o_oooo_oooo_xx		
Чтение старшего байта ячейки FLASH-памяти	PB0	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00		Полностью (обе посылки) повторить команду для каждой ячейки
	PB1	0_0111_1000_00	0_0111_1100_00		
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	o_oooo_oooo_xx		
Загрузка адреса ячейки EEPROM-памяти при записи	PB0	0_0001_0001_00	0_0bbb_bbbb_00		Повторить 2-ю посылку для каждого нового адреса
	PB1	0_0100_1100_00	0_0000_1100_00		
	PB2	x_XXXX_XXXX_xx	x_XXXX_XXXX_xx		

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.11 (продолжение)

Название команды	Формат команды				Замечания
	1-я послыска	2-я послыска	3-я послыска	4-я послыска	
Запись ячейки EEPROM-памяти	PB0	0_4iii_iiii_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	После 3-й послыски ждать появления на выводе PB2 лог. «1»
	PB1	0_0010_1100_00	0_0110_0100_00	0_0110_1100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	0_0000_0000_00	
Загрузка адреса ячейки EEPROM-памяти при чтении	PB0	0_0000_0011_00	0_0bbb_bbbb_00		Повторить 2-ю послыску для каждого нового адреса
	PB1	0_0100_1100_00	0_0000_1100_00		
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx		
Чтение содержимого ячейки EEPROM-памяти	PB0	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00		Повторить 2-ю послыску для каждого нового адреса
	PB1	0_0110_1000_00	0_0110_1100_00		
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	0_0000_0000_xx		
Запись конфигурационных ячеек (AT90S/LS2323)	PB0	0_0100_0000_00	0_11S1_111F_00	0_0000_0000_00	Между 3-й и 4-й послысками требуется выдержать паузу длительностью $\Delta t_{\text{длн_PFB}}$
	PB1	0_0100_1100_00	0_0010_1100_00	0_0110_0100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	
Запись конфигурационных ячеек (AT90S/LS2343)	PB0	0_0100_0000_00	0_11S1_111R_00	0_0000_0000_00	Между 3-й и 4-й послысками требуется выдержать паузу длительностью $\Delta t_{\text{длн_PFB}}$
	PB1	0_0100_1100_00	0_0010_1100_00	0_0110_0100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	
Запись ячеек защиты	PB0	0_0010_0000_00	0_1111_1121_00	0_0000_0000_00	После 4-й послыски ждать появления на выводе PB2 лог. «1»
	PB1	0_0100_1100_00	0_0010_1100_00	0_0110_0100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	
Чтение конфиг. ячеек и ячеек защиты (AT90S/LS2323)	PB0	0_0000_0100_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	
	PB1	0_0100_1100_00	0_0111_1000_00	0_0111_1100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	1_2Sxx_XXFX_xx	
Чтение конфиг. ячеек и ячеек защиты (AT90S/LS2343)	PB0	0_0000_0100_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00	
	PB1	0_0100_1100_00	0_0111_1000_00	0_0111_1100_00	
	PB2	x_XXXX_xxxx_xx	x_XXXX_xxxx_xx	1_2Sxx_XXFX_xx	

Таблица 11.11 (окончание)

Название команды	Формат команды				Замечания
	1-я посылка	2-я посылка	3-я посылка	4-я посылка	
Чтение ячеек идентификатора	PV0	0_0000_1000_00	0_0000_00bb_00	0_0000_0000_00	0_0000_0000_00
	PV1	0_0100_1100_00	0_0000_1100_00	0_0110_1000_00	0_0110_1100_00
	PV2	x_xxxx_xxxx_xx	x_xxxx_xxxx_xx	x_xxxx_xxxx_xx	o_oooo_oooo_xx

Расшифровка условных обозначений, используемых в таблице:

- a** — разряды старшего байта адреса;
- b** — разряды младшего байта адреса;
- i** — посылаемые в микроконтроллер данные;
- o** — считываемые из микроконтроллера данные;
- x** — состояние разряда безразлично;
- I, 2** — ячейки защиты LV1 и LV2 соответственно;
- F** — конфигурационная ячейка FSTR1;
- R** — конфигурационная ячейка RCEN;
- S** — конфигурационная ячейка SPIEN.

11. Программирование микроконтроллеров

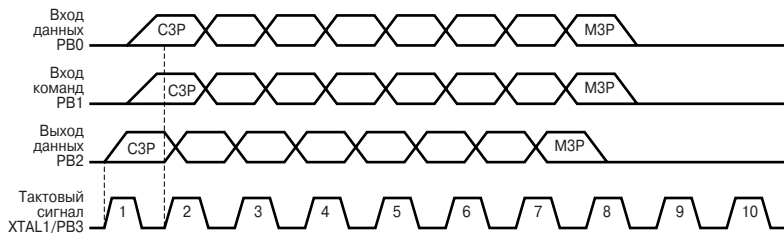


Рис. 11.8. Синхронизация данных при программировании

11.6.2. Программирование по последовательному каналу

В этом режиме программирование памяти программ и данных осуществляется через последовательный интерфейс SPI. Данный режим используется, как правило, для программирования (перепрограммирования) микроконтроллера непосредственно в системе (ISP, In System Programming). Наличие этого режима является одним из важнейших достоинств микроконтроллеров AVR, т.к. он позволяет значительно упростить и удешевить модернизацию программного обеспечения.

Схема включения микросхем в режиме программирования по последовательному каналу приведена на **Рис. 11.9**.

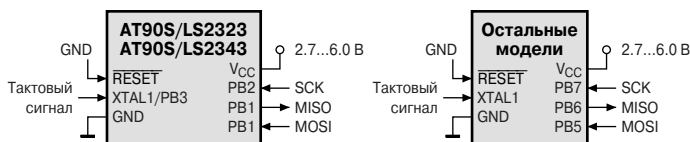


Рис. 11.9. Включение микроконтроллеров в режиме программирования по последовательному каналу

Временные диаграммы сигналов при программировании микроконтроллеров в рассматриваемом режиме представлены на **Рис. 11.10** значения параметров сигналов приведены в **Табл. 11.12**.

11. Программирование микроконтроллеров

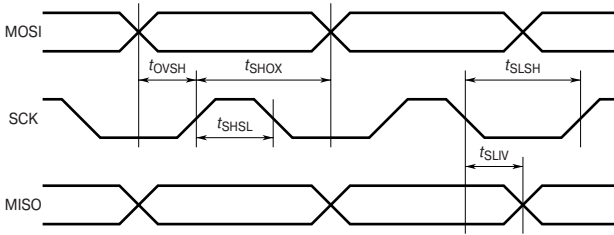


Рис. 11.10. Синхронизация данных при программировании по последовательному каналу

Таблица 11.12. Параметры сигналов при программировании по последовательному каналу

Обозначение	Параметр	min	typ	max	Ед. изм.	
$1/t_{CLCL}$	Частота тактового сигнала ($V_{CC} = 2.7...6.0$ В)	0		4	МГц	
t_{CLCL}	Период тактового сигнала ($V_{CC} = 2.7...6.0$ В)	250			нс	
$1/t_{CLCL}$	Частота тактового сигнала ($V_{CC} = 4.0...6.0$ В)	AT90S1200 остальные	0	12 8	МГц	
t_{CLCL}	Период тактового сигнала ($V_{CC} = 4.0...6.0$ В)	AT90S1200 остальные	83.3 125		нс	
t_{SHSL}	Длительность положительного импульса сигнала SCK	AT90S1200 остальные	$4t_{CLCL}$ $2t_{CLCL}$		нс	
t_{SLSH}	Длительность отрицательного импульса сигнала SCK	AT90S1200 остальные	t_{CLCL} $2t_{CLCL}$		нс	
t_{OVSH}	Задержка нарастающего фронта сигнала SCK относительно установления сигнала MOSI	AT90S1200 остальные	$1.25t_{CLCL}$ t_{CLCL}		нс	
t_{SHOX}	Время удержания сигнала MOSI относительно нарастающего фронта сигнала SCK	AT90S1200 остальные	$2.5t_{CLCL}$ $2t_{CLCL}$		нс	
t_{SLIV}	Задержка установления сигнала MISO относительно спадающего фронта сигнала SCK		10	16	32	нс
t_{WD_ERASE}	Период ожидания после команды Стирание кристалла	$V_{CC} = 3.2$ В	18		мс	
		$V_{CC} = 3.6$ В	14			
		$V_{CC} = 4.0$ В	12			
		$V_{CC} = 5.0$ В	8			
t_{WD_PROG}	Период ожидания после записи ячейки FLASH- или EEPROM-памяти	$V_{CC} = 3.2$ В	9		мс	
		$V_{CC} = 3.6$ В	7			
		$V_{CC} = 4.0$ В	6			
		$V_{CC} = 5.0$ В	4			

11. Программирование микроконтроллеров

Как и в рабочем режиме, при программировании по последовательному каналу микроконтроллеру требуется источник тактового сигнала. Соответственно этим источником может быть внешняя схема, выход которой подключен к выводу XTAL1 микроконтроллера, кварцевый резонатор, подключенный к выводам XTAL1 и XTAL2, либо встроенный RC-генератор. При этом обязательно должно выполняться следующее условие: длительность импульсов как НИЗКОГО, так и ВЫСОКОГО уровня сигнала SCK должна быть больше 2 периодов тактового сигнала микроконтроллера (для модели AT90S1200 — 1 и 4 периода соответственно).

Программирование осуществляется путем посылки 4-байтовых команд на вывод MOSI микроконтроллера. Результат выполнения команд чтения снимается с вывода MISO микроконтроллера. Передача команд и вывод результатов их выполнения осуществляется от старшего разряда к младшему. При этом «защелкивание» входных данных выполняется по нарастающему фронту сигнала SCK, а «защелкивание» выходных данных — по спадающему (см. **Рис. 11.11**).

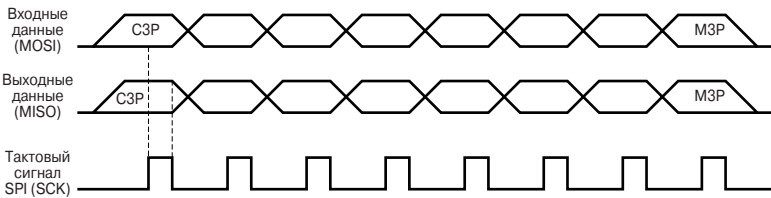


Рис. 11.11. Временные диаграммы сигналов при программировании по последовательному каналу

Формат всех команд, используемых в этом режиме для программирования различных микроконтроллеров семейства, приведен в **Табл. 11.13**.

Таблица 11.13. Команды режима программирования по последовательному каналу

Команда	Формат команды				Описание команды
	1-й байт	2-й байт	3-й байт	4-й байт	
Разрешение программирования	1010 1100	0101 0011	xxxx xxxx	xxxx xxxx	Разрешает программирование микроконтроллера, пока на выводе RESET присутствует сигнал НИЗКОГО уровня
Стирание кристалла	1010 1100	100x xxxx	xxxx xxxx	xxxx xxxx	Очистка содержимого Flash- и EEPROM-памяти. После отправки команды необходимо: 1. Выдержать паузу длительностью t_{WD_ERASE} . 2. Подать на вывод RESET положительный импульс. 3. Выждать не менее 20 мс. 4. Послать команду Разрешение программирования.
Чтение FLASH-памяти	0010 H000	xxxx aaaa	bbbb bbbb	oooo oooo	Чтение младшего (H = 0) или старшего (H = 1) байта памяти программ (o), расположенного по адресу a b
Запись FLASH-памяти	0100 H000	xxxx aaaa	bbbb bbbb	iiii iiii	Запись младшего (H = 0) или старшего (H = 1) байта (i) в память программ по адресу a b
Чтение EEPROM-памяти	1010 0000	xxxx xxxx	bbbb bbbb	oooo oooo	Чтение содержимого ячейки (o) EEPROM-памяти по адресу a b
Запись EEPROM-памяти	1100 0000	xxxx xxxx	bbbb bbbb	iiii iiii	Запись значения (i) в ячейку EEPROM-памяти по адресу a b
Чтение конфигурац. ячеек и ячеек защиты	AT90S/LS2323	0101 1000	xxxx xxxx	xxxx xxxx	Чтение состояния ячеек защиты LB1, LB2 и конфигурационных ячеек
	AT90S/LS2343	0101 1000	xxxx xxxx	xxxx xxxx	
Чтение конфигурац. ячеек (AT90S/LS2333, AT90S/LS4433)	0101 0000	xxxx xxxx	xxxx xxxx	xxS7 6543	Чтение состояния конфигурационных ячеек (см. примечание к таблице)
Запись ячеек защиты	1010 1100	1111 1211	xxxx xxxx	xxxx xxxx	Запись ячеек защиты LB1 и LB2. Для программирования ячейки соответствующий разряд 2-го байта должен быть сброшен

11. Программирование микроконтроллеров

Таблица 11.13 (окончание)

Команда	Формат команды				Описание команды
	1-й байт	2-й байт	3-й байт	4-й байт	
Запись конфигурационных ячеек	AT90S/LS2323	1010 1100	1011 111F	xxxx xxxx	Запись конфигурационных ячеек. Соответствие разрядов 2-го байта команды конкретным ячейкам указано в примечании к таблице
	AT90S/LS4434	1010 1100	1011 111R	xxxx xxxx	
	AT90S/LS8335	1010 1100	1011 111R	xxxx xxxx	
	AT90S/LS2343	1010 1100	1017 6543	xxxx xxxx	
	AT90S/LS2333	1010 1100	1017 6543	xxxx xxxx	
AT90S/LS4433	1010 1100	1017 6543	xxxx xxxx		
Чтение идентификатора	0011 0000	xxxx xxxx	xxxx xxbb	oooo oooo	Чтение ячейки идентификатора (0) с адресом b (только в режимах защиты №1 и №2, см. Табл. 11.1)

Расшифровка условных обозначений, используемых в таблице:

- a — разряды старшего байта адреса;
- b — разряды младшего байта адреса;
- i — посылаемые в микроконтроллер данные;
- o — считываемые из микроконтроллера данные;
- x — состояние разряда безразлично;
- 1, 2 — ячейки защиты LB1 и LB2 соответственно;
- F — конфигурационная ячейка FSTRF;
- R — конфигурационная ячейка RCEN;
- S — конфигурационная ячейка SPIEN;
- 3 — конфигурационная ячейка CKSEL0;
- 4 — конфигурационная ячейка CKSEL1;
- 5 — конфигурационная ячейка CKSEL2;
- 6 — конфигурационная ячейка BODEN;
- 7 — конфигурационная ячейка BODLEVEL.

Переключение в режим программирования

Для перевода микроконтроллера в режим программирования по последовательному каналу необходимо выполнить следующие действия:

1. Подать на микроконтроллер напряжение питания, при этом на выводах SCK и RESET должен присутствовать сигнал НИЗКОГО уровня. В некоторых случаях (если программатор не гарантирует установку сигнала SCK в «0» при подаче питания) после установки сигнала SCK в «0» необходимо подать на вывод RESET положительный импульс длительностью не менее двух периодов тактового сигнала микроконтроллера.
2. Если тактирование микроконтроллера осуществляется от внешней схемы, подать тактовый сигнал на вывод XTAL1.
3. Выждать не менее 20 мс.
4. Послать на вывод MOSI команду «Разрешение программирования» (Programming enable).

Для контроля прохождения команды при посылке 3-го байта возвращается значение 2-го байта (\$53). Если возвращаемое значение отлично от указанного, необходимо подать на вывод SCK положительный импульс и снова послать команду «Разрешение программирования» (Programming enable). Причем необходимо передавать все 4 байта команды. Отсутствие возврата числа \$53 после 32 попыток указывает на отсутствие связи между программатором и микросхемой либо на неисправность микросхемы.

После завершения программирования на вывод $\overline{\text{RESET}}$ можно подать напряжение ВЫСОКОГО уровня для перевода микроконтроллера в рабочий режим либо выключить его. В последнем случае необходимо выполнить следующие действия:

1. Подать на вывод XTAL1 напряжение НИЗКОГО уровня, если тактирование микроконтроллера осуществляется от внешней схемы.
2. Подать на вывод $\overline{\text{RESET}}$ напряжение ВЫСОКОГО уровня.
3. Отключить напряжение питания от микроконтроллера.

Управление процессом программирования

Программирование памяти программ и данных осуществляется по-байтно путем посылки команд «Запись FLASH» (Write FLASH) и «Запись EEPROM» (Write EEPROM). В каждой команде одновременно содержится адрес изменяемой ячейки и записываемое значение.

При записи в ячейку памяти следует быть уверенным, что программирование предыдущей ячейки завершилось. Для этого существует два спосо-

11. Программирование микроконтроллеров

ба. Первый (наиболее универсальный) способ — выдерживать между посылкой команд паузу длительностью не меньше t_{WD_PROG} (см. **Табл. 11.6**). Недостаток этого способа очевиден — увеличение времени программирования.

Второй способ заключается в контролировании содержимого ячейки после отправки команды записи:

1. FLASH-память. До завершения записи ячейки при ее чтении возвращается значение «\$FF», а после завершения — записанное значение;
2. EEPROM-память. Перед записью ячейки EEPROM-памяти автоматически выполняется стирание ее содержимого. Поэтому при чтении ячейки после отправки команды записи возвращаются значения:
 - P1 — до завершения цикла стирания;
 - P2 — после завершения цикла стирания;
 - записанное значение — после завершения операции записи.

Значения P1 и P2 для различных моделей микроконтроллеров семейства приведены в **Табл. 11.14**.

Таблица 11.14. Значения, возвращаемые при записи EEPROM-памяти

Модель	P1	P2
AT90S2313 AT90S4414 AT90S8515	\$80	\$7F
Остальные	\$00	\$FF

Приложения

- Приложение I.** Сводная таблица
микроконтроллеров AVR семейства
Classic
- Приложение II.** Чертежи корпусов
микроконтроллеров AVR семейства
Classic
- Приложение III.** Электрические параметры
микроконтроллеров AVR семейства
Classic

Приложение I. Сводная таблица микроконтроллеров AVR

Обозначение ¹⁾	Память программ (FLASH-ПЗУ)	Память данных [байт]		Кол-во команд	Кол-во линий вывода/вывода	Кол-во источников прерываний		Таймеры		
		EEPROM	SRAM			внутр.	внешн.	8-разр.	16-разр.	сторожевой
	[Кбайт]									
AT90S1200-xxPw	1	64	—	89	15	2	1	1	—	•
AT90S1200-xxSw	1	64	—	89	15	2	1	1	—	•
AT90S1200-xxYw	1	64	—	89	15	2	1	1	—	•
AT90S2313-xxPw	2	128	128	120	15	8	2	1	1	•
AT90S2313-xxSw	2	128	128	120	15	8	2	1	1	•
AT90LS2323-xxPw	2	128	128	120	3	8	2	1	—	•
AT90LS2323-xxSw										
AT90S2323-xxPw	2	128	128	120	3	8	2	1	—	•
AT90S2323-xxSw										
AT90LS2343-xxPw	2	128	128	120	5	1	1	1	—	•
AT90LS2343-xxSw										
AT90S2343-xxPw	2	128	128	120	5	1	1	1	—	•
AT90S2343-xxSw										
AT90LS2333-xxPw	2	128	128	120	20	11	2	1	1	•
AT90LS2323-xxAw										
AT90S2333-xxPw	2	128	128	120	20	11	2	1	1	•
AT90S2333-xxAw										
AT90LS4433-xxPw	4	256	128	120	20	11	2	1	1	•
AT90LS4433-xxAw										
AT90S4433-xxPw	4	256	128	120	20	11	2	1	1	•
AT90S4433-xxAw										
AT90LS4434-xxPw	4	256	256	120	32	14	2	2	1	•
AT90LS4434-xxJw										
AT90LS4434-xxAw										
AT90S4434-xxPw	4	256	256	120	32	14	2	2	1	•
AT90S4434-xxJw										
AT90S4434-xxAw										

семейства Classic

ШИМ	Интерфейсы		Аналоговый компаратор	10-разр. АЦП [каналы]	Встроенный ИС-генератор	Схема VOD	Возможность внутрисхемного программирования	Макс. рабочая частота (хх) [МГц]	Напряжение питания [В]	Корпус	
	SPI	UART								Усл. обозн.	№ рис. (Прил. II)
–	–	–	•	–	•	•	4	2.7...6.0	DIP-20	2	
											12
–	–	–	•	–	•	•	4	2.7...6.0	SOIC-20	6	
											12
–	–	–	•	–	•	•	4	2.7...6.0	SSOP-20	7	
											12
1	–	1	•	–		•	4	2.7...6.0	DIP-20	2	
											10
1	–	1	•	–		•	4	2.7...6.0	SOIC-20	6	
											10
–	–	–		–		•	4	2.7...6.0	DIP-8	1	
									SOIC-8	5	
–	–	–		–		•	10	4.0...6.0	DIP-8	1	
									SOIC-8	5	
–	–	–		–	•	•	4	2.7...6.0	DIP-8	1	
									SOIC-8	5	
–	–	–		–	•	•	10	4.0...6.0	DIP-8	1	
									SOIC-8	5	
1	1	1	•	6		•	4	2.7...6.0	DIP-28	3	
									LQFP-32	9	
1	1	1	•	6		•	8	4.0...6.0	DIP-28	3	
									LQFP-32	9	
1	1	1	•	6		•	4	2.7...6.0	DIP-28	3	
									LQFP-32	9	
1	1	1	•	6		•	8	4.0...6.0	DIP-28	3	
									LQFP-32	9	
3	1	1	•	8		•	4	2.7...6.0	DIP-40	4	
									PLCC-44	8	
									TQFP-44	10	
3	1	1	•	8		•	8	4.0...6.0	DIP-40	4	
									PLCC-44	8	
									TQFP-44	10	

Обозначение ¹⁾	Память программ (FLASH-ПЗУ)	Память данных [байт]		Кол-во команд	Кол-во линий ввода/вывода	Кол-во источников прерываний		Таймеры		
		EEPROM	SRAM			внутр.	внешн.	8-разр.	16-разр.	сторожевой
	[Кбайт]									
AT90LS8535-xxPw	8	512	512	120	32	14	2	2	1	•
AT90LS8535-xxJw										
AT90LS8535-xxAw										
AT90S8535-xxPw	8	512	512	120	32	14	2	2	1	•
AT90S8535-xxJw										
AT90S8535-xxAw										
AT90S4414-xxPw	4	256	256	120	32	10	2	1	1	•
AT90S4414-xxJw	4	256	256	120	32	10	2	1	1	•
AT90S4414-xxAw	4	256	256	120	32	10	2	1	1	•
AT90S8515-xxPw	8	512	512	120	32	10	2	1	1	•
AT90S8515-xxJw	8	512	512	120	32	10	2	1	1	•
AT90S8515-xxAw	8	512	512	120	32	10	2	1	1	•
AT90C8534-xxPw	8	512	256	120	15	4	2	1	1	•

¹⁾ w — температурный диапазон: «C» = 0...70°C (коммерческое исполнение);
 «I» = -40...+85°C (промышленное исполнение).

xx — максимальная тактовая частота (значения, возможные для каждой модели, приведены в соответствующей колонке таблицы):
 «12» — 12 МГц; «10» — 10 МГц; «8» — 8 МГц; «4» — 4 МГц; «1» — 1.5 МГц.

Например:

AT90S4434-8AC: модель AT90S4434, частота — 0...8 МГц, коммерческое исполнение, корпус TQFP;

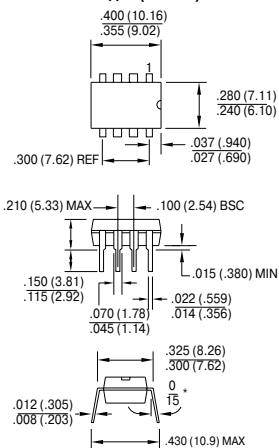
AT90LS2323-4SI: модель AT90LS2323, частота — 0...4 МГц, промышленное исполнение, корпус SOIC.

(окончание)

ШИМ	Интерфейсы		Аналоговый компаратор	10-разр. АЦП	Встроенный АС-генератор	Схема ВOD	Возможность внутрисхемного программирования	Макс. рабочая частота (хх)	Напряжение питания	Корпус	
	SPI	UART								[каналы]	Усл. обозн.
				[МГц]				[В]			
3	1	1	•	8			•	4	2.7...6.0	DIP-40	4
										PLCC-44	8
										TQFP-44	10
3	1	1	•	8			•	8	4.0...6.0	DIP-40	4
										PLCC-44	8
										TQFP-44	10
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	DIP-40	4
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	PLCC-44	8
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	TQFP-44	10
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	DIP-40	4
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	PLCC-44	8
2	1	1	•	—			•	4	2.7...6.0	TQFP-44	10
—	—	—		6				1.5	3.3...6.0	LQFP-48	11

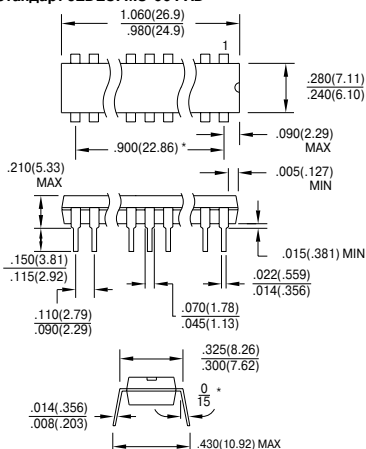
Приложение II. Чертежи корпусов микроконтроллеров AVR семейства Classic

8-выводной пластиковый корпус с двухрядным расположением выводов (PDIP-8)



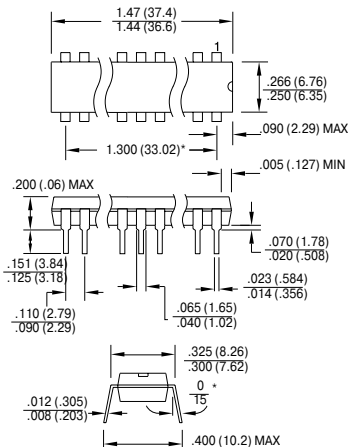
* - размер для справок
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

20-выводной пластиковый корпус с двухрядным расположением выводов (PDIP-20)
Стандарт JEDEC: MS-001 AD



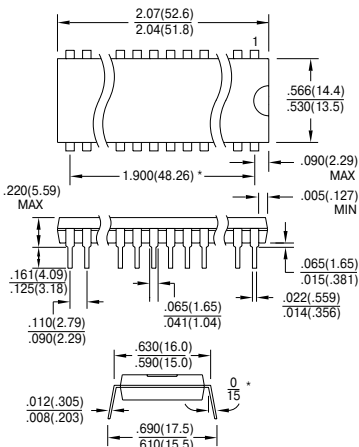
* - размер для справок
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

28-выводной пластиковый корпус с двухрядным расположением выводов (PDIP-28)



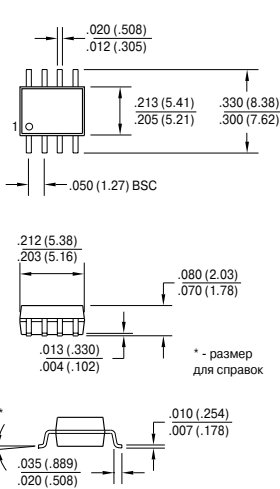
* - размер для справок
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

40-выводной пластиковый корпус с двухрядным расположением выводов (PDIP-40)
Стандарт JEDEC: MS-011 AC



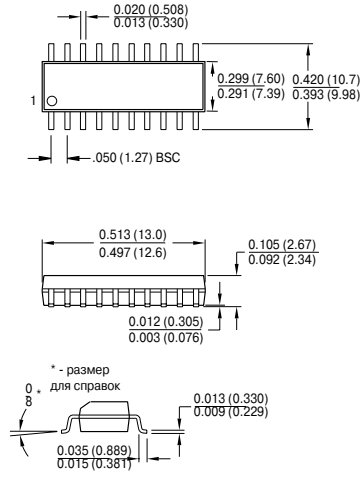
* - размер для справок
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

8-выводной SOIC корпус, ширина 0.210 (EIAJ SOIC)



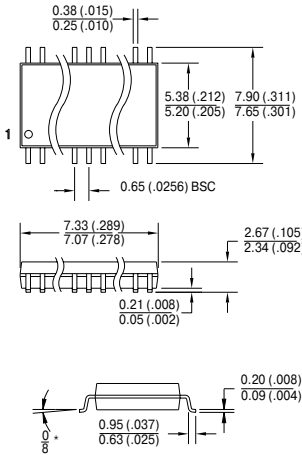
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

20-выводной SOIC корпус



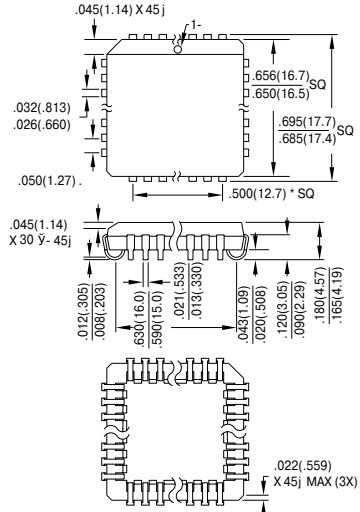
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

20-выводной SSOP корпус, ширина 5.3 мм



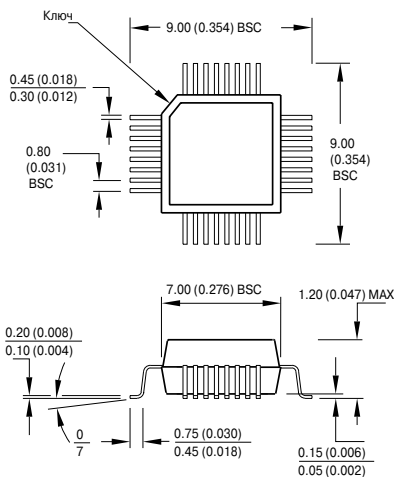
* - размер для справок
Контролируемая размерность — миллиметры
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

**44-выводной PLCC корпус
Стандарт JEDEC: MS-018 AC**



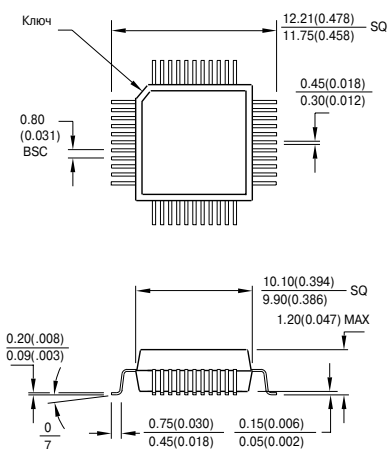
* - размер для справок
Все размеры указаны в дюймах и миллиметрах

38-выводной LQFP корпус (толщина 1.4 мм)
Стандарт JEDEC: MS-026 ACB



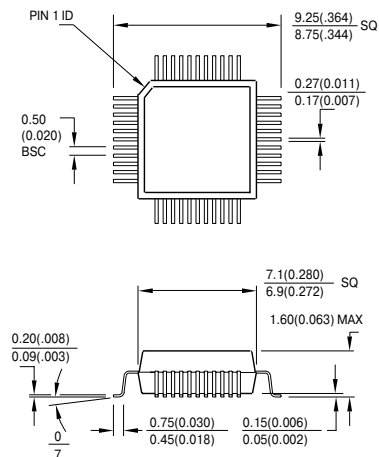
Контролируемая размерность — миллиметры
 Размеры в миллиметрах и дюймах

44-выводной TQFP корпус (толщина 1.0 мм)
Стандарт JEDEC: MS-026 ACB



Контролируемая размерность — миллиметры
 Размеры в миллиметрах и дюймах

48-выводной LQFP корпус (толщина 1.4 мм)
Стандарт JEDEC: MS-026 ACB



Контролируемая размерность — миллиметры
 Размеры в миллиметрах и дюймах

Приложение III. Электрические параметры микроконтроллеров AVR семейства Classic

Максимально допустимые значения

Параметр	Предельные значения
Рабочая температура	-40...+105°C (модель AT90C8534) -55...+125°C (остальные модели)
Температура хранения	-65...+150°C
Напряжение на любом выводе (кроме вывода RESET) относительно вывода GND	-1.0...V _{CC} + 0.5 В
Напряжение на выводе $\overline{\text{RESET}}$ относительно вывода GND	-1.0...V _{CC} + 0.5 В (модель AT90C8534) -1.0...+13 В (остальные модели)
Напряжение питания	6.6 В
Максимальный ток канала ввода/вывода	20 мА (модель AT90C8534) 40 мА (остальные модели)
Максимальный ток выводов V _{CC} и GND	100 мА (модель AT90C8534) 300 мА (модели AT90S/LS2333 и AT90S/LS4433) 400 мА (модели AT90S/LS4434 и AT90S/LS8535 в корпусах TQFP и PLCC) 200 мА (остальные модели)

Статические параметры (DC)

Обозначение	Параметр	Условия	Модель	min	typ	max	Ед. изм.
V _{IL}	Входное напряжение НИЗКОГО уровня	Выход XTAL1	AT90S1200 AT90S2313 AT90S/LS2323 AT90S/LS2343 AT90S/LS2333 AT90S/LS4433	-0.5		0.1	В
			AT90S/LS4434 AT90S/LS853 AT90S4414/8515 AT90C8534	-0.5		0.2V _{CC}	
		Остальные выходы	все модели	-0.5		0.3V _{CC}	В
V _{IN}	Входное напряжение ВЫСОКОГО уровня	Выход XTAL1	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535 AT90S4414/8515 AT90C8534	0.8V _{CC}		V _{CC} + 0.5	В
			остальные	0.7V _{CC}		V _{CC} + 0.5	
		Выход $\overline{\text{RESET}}$	AT90S/LS4434 AT90S/LS8535 AT90S4414/8515 AT90C8534	0.9V _{CC}		V _{CC} + 0.5	В
			остальные			V _{CC} + 0.5	
Остальные выходы	все модели	0.6V _{CC}		V _{CC} + 0.5	В		

Обозначение	Параметр	Условия	Модель	min	тип	max	Ед. изм.
V_{OL}	Выходное напряжение НИЗКОГО уровня линий портов ввода/вывода	$I_{OL} = 20 \text{ мА}, V_{CC} = 5 \text{ В}$	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343			0.5	В
			остальные (кроме AT90C8534)			0.6	
		$I_{OL} = 10 \text{ мА}, V_{CC} = 3 \text{ В}$	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343			0.4	
			остальные (кроме AT90C8534)			0.5	
$I_{OL} = 1 \text{ мА}, V_{CC} = 2.5 \text{ В}$	AT90C8534			0.1			
V_{OH}	Выходное напряжение ВЫСОКОГО уровня линий портов ввода/вывода	$I_{OH} = -3 \text{ мА}, V_{CC} = 5 \text{ В}$	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343	4.2			В
			остальные (кроме AT90C8534)	4.3			
		$I_{OH} = -1.5 \text{ мА}, V_{CC} = 3 \text{ В}$	AT90S/LS2323 AT90S/LS2343	2.4			
			остальные (кроме AT90C8534)	2.3			
$I_{OH} = -1 \text{ мА}, V_{CC} = 2.5 \text{ В}$	AT90C8534	1.44					
I_{IL}	Ток утечки на входе	$V_{CC} = 6 \text{ В},$ на выводе — лог. «0» (абсолютное значение)	AT90S2313			1.5	мкА
			остальные			8	
I_{IH}	Ток утечки на входе	$V_{CC} = 6 \text{ В},$ на выводе — лог. «1» (абсолютное значение)	AT90S1200 AT90S2313 AT90S4414/8515			980	нА
			остальные			8	мкА
RRST	Спротивление подтягивающего резистора в цепи сброса		все	100		500	кОм
$R_{I/O}$	Спротивление подтягивающего резистора линии порта ввода/вывода		все модели, за исключением AT90C8534	35		120	кОм
I_{CC}	Ток потребления (все модели кроме AT90C8534)	Рабочий режим, $V_{CC} = 3 \text{ В}, 4 \text{ МГц}$	AT90S1200 AT90S2313 AT90S/LS2343 AT90S4414/8515			3.0	мА
			AT90S/LS2323			4.0	
			AT90S/LS2333 AT90S/LS4433 AT90S/LS4434 AT90S/LS8535			5.0	

(окончание)

Обозначение	Параметр	Условия	Модель	min	typ	max	Ед. изм.
I_{CC}	Ток потребления (все модели кроме AT90C8534)	Режим Idle, $V_{CC} = 3\text{ В}$, 4 МГц	AT90S1200 AT90S2313			1.0	мА
			AT90S/LS2343			1.1	
			AT90S/LS2323 AT90S4414/8515			1.2	
			AT90S/LS2333 AT90S/LS4433			2.0	
			AT90S/LS4434 AT90S/LS8535			3.0	
		Режим Power Down WDT — вкл., $V_{CC} = 3\text{ В}$	AT90S1200 AT90S2313 AT90S/LS2323 AT90S4414/8515		9.0	15.0	мкА
			AT90S/LS2343			25.0	
			AT90S/LS2333 AT90S/LS4433			20.0	
			AT90S/LS4434 AT90S/LS8535			15.0	
			Режим Power Down WDT — выкл., $V_{CC} = 3\text{ В}$	AT90S1200 AT90S2313 AT90S/LS2323 AT90S4414/8515		<1.0	2.0
		AT90S/LS2343				20.0	
		AT90S/LS2333 AT90S/LS4433				10.0	
		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535				5.0	
		Режим Power Save WDT — выкл., $V_{CC} = 3\text{ В}$		AT90S/LS4434 AT90S/LS8535			15.0
		I_{CC}	Ток потребления (AT90C8534)	Рабочий режим, $V_{CC} = 3.6\text{ В}$, 1 МГц, АЦП — выкл.	AT90C8534		1.5
Рабочий режим, $V_{CC} = 3.6\text{ В}$, 1 МГц, АЦП — вкл.	AT90C8534				1.9	2.7	мА
Режим Idle, $V_{CC} = 3.6\text{ В}$, 1 МГц, АЦП — выкл.	AT90C8534				0.25	1.0	мА
Режим Idle, $V_{CC} = 3.6\text{ В}$, 1 МГц, АЦП — вкл.	AT90C8534				0.7	1.7	мА
Режим Power Down $V_{CC} = 3.6\text{ В}$	AT90C8534				1.0	10.0	мкА
V_{CCP}	Напряжение питания при программировании	Программирование при высоком напряжении	все модели	4.5		5.5	В
		Программирование при низком напряжении	AT90S1200 AT90S2313 AT90S4414/8515 AT90LSxxxx	2.7		6.0	
			остальные	4.0		6.0	

Предметный указатель

A

ACD.....	213
ACI.....	213
ACIC.....	214
ACIE.....	213
ACIS1:ACIS0.....	213
ACO.....	213
ACSR.....	212
ADC.....	89
ADCBG.....	221
ADCH:ADCL.....	220
ADCS.....	218
ADCSR.....	217
ADD.....	89
ADEN.....	217
ADFR.....	217
ADIE.....	218
ADIF.....	218
ADIW.....	91
ADMUX.....	221
ADPS2...ADPS0.....	218
AINBG.....	214
AND.....	91
ANDI.....	91
AS2.....	206
ASR.....	92
ASSR.....	205

B

BCLR.....	92
BLD.....	93
BORF.....	164
BRBC.....	93
BRBS.....	94
BRCC.....	94
BRCS.....	95
BREQ.....	95
BRGE.....	96

BRHC.....	96
BRHS.....	97
BRID.....	97
BRIE.....	98
BRLO.....	98
BRLT.....	99
BRMI.....	99
BRNE.....	100
BRPL.....	100
BRSH.....	101
BRTC.....	101
BRTS.....	102
BRVC.....	102
BRVS.....	103
BSET.....	103
BST.....	104

C

CBI.....	104
CBR.....	104
CHR9.....	227
CLC.....	105
CLH.....	105
CLI.....	105
CLN.....	106
CLR.....	106
CLS.....	107
CLT.....	107
CLV.....	107
CLZ.....	108
COM.....	108
COM11:COM10.....	196
COM1A.....	196
COM1B.....	196
COM21:COM20.....	203
CP.....	109
CPC.....	109
CPHA.....	242

CPI	110	IPIN0.....	172
CPOL.....	242	IPIN1.....	172
CPSE	110		
CS02...CS00.....	186	L	
CS12...CS10.....	192	LD	114, 118
CS22...CS20.....	202	LDD.....	118, 119
CTC1	196	LDI.....	119
CTC2	203	LDS	120
		LPM.....	120
D		LSL.....	121
DDRA...DDRDR	178, 182	LSR.....	121
DEC.....	111		
DORD	241	M	
		MCUCR.....	53
E		MOV	122
EEAR.....	63	MPCM	228, 233
EEARH.....	63	MUX2...MUX0.....	221
EEARL	63		
EECR	63	N	
EEDR	63	NEG	122
EEMWE	64	NOP.....	123
EERE	64		
EERIE	64	O	
EEWE	64	OCF1.....	175, 195
EOR.....	111	OCF1A.....	175, 195
EXTRF.....	162, 164	OCF1B.....	175, 195
		OCF2.....	174, 202
F		OCIE1	173, 195
FE	228, 232	OCIE1A.....	173, 195
		OCIE1B.....	174, 195
I		OCIE2.....	173, 203
ICALL	112	OCR1.....	197
ICES1	194	OCR1A	197
ICF1.....	175, 193	OCR1B	197
ICNC1	194	OCR2.....	202
ICR1	194	OCR2UB	206
IJMP.....	112	OR	123, 228, 232
IN	113	ORI.....	124
INC.....	113	OUT.....	124
INT0	170		
INT1	170	P	
INTF0.....	171	PINA...PIND.....	178
INTF1.....	171	POP	125

Предметный указатель

PORF	162, 164	SPIF	240, 241
PORTA...PORTD	178, 182	SPR1:SPR0	242
PUSH	125	SPSR	240
PWM11:PWM10	197	SREG	51
R		ST	138...142
RCALL	126	STD	142, 143
RET	126	STS	143
RETI	127	SUB	144
RJMP	127	SUBI	144
ROL	128	SWAP	145
ROR	128	T	
RXB8	227	TCCR1	191
RXC	227, 232	TCCR1A	191
RXCIE	226	TCCR1B	191
RXEN	226, 230	TCCR2	201
S		TCN2UB	206
SBC	129	TCNT1	190
SBCI	129	TCNT2	200
SBI	130	TCNTO	185
SBIC	130	TCR2UB	206
SBIS	131	TEMP	190
SBIW	131	TICIE1	174, 193
SBR	132	TOIE0	174, 185
SBRC	132	TOIE1	174, 193
SBRS	133	TOIE2	173, 202
SEC	133	TOV0	175, 185
SEH	134	TOV1	174, 193
SEI	134	TOV2	175, 202
SEN	135	TST	145
SER	135	TXB8	227
SES	136	TXC	228, 230
SET	136	TXCIE	226
SEV	136	TXEN	227, 229
SEZ	137	U	
SLEEP	137	UART	225
SP	53	UBRR	234
SPCR	239	UBRRHI:UBRR	234
SPDR	240	UCR	226
SPE	241	UCSRA	226
SPH:SPL	53, 76	UCSRB	226
SPI	237	UDR	228
SPIE	241	UDRE	228

UDRIE226
 USR226

W

WCOL240
 WDE209
 WDP2...WDP0210
 WDR146
 WDRF164
 WDTCR209
 WDTOE209

A

Адресация косвенная
 относительная61
 простая60
 с постинкрементом62
 с предкрементом62

Адресация прямая
 ОЗУ59
 РВВ59
 РОН58

Аналоговый компаратор211
 Аналого-цифровой преобразователь215
 Архитектура27

B

Вызов подпрограммы
 косвенный73
 относительный73

З

Защита кода и данных246

И

Идентификация247

К

Конвейер67
 Корпуса (размеры)276

М

Маркировка272

О

ОЗУ внешнее39

П

Параметры электрические279
 Переход
 косвенный72
 относительный71
 Порты ввода/вывода177
 Последовательный интерфейс (SPI)237
 Последовательный порт225
 Прерывания166
 Программирование245
 параллельное248
 последовательное258

Р

Регистр
 GIFR170
 GIMSK170
 GIPR172
 MCUSR162, 164
 TIFR174
 TIMSK172

Регистровый файл44

Режим

Idle151
 Power Down151
 Power Save152

С

Сброс153
 Стек74
 Сторожевой таймер208

Т

Таймер
 T0185
 T1187
 T2200

Ц

Цоколевка13