



## آموزش میکرو کنترلر های XMEGA

## با کامپایلر CODEVISION AVR

### مقدمه:

با رشد و گسترش میکروکنترلر ها در دنیای امروز و نیاز مبرم به این قطعه و استفاده از آن در صنعت، یادگیری و استفاده از آن نیز پیش از پیش لازم و در اولویت به نظر می رسد. به همین دلیل بنده تصمیم گرفتم آموزشی در این باب برای میکروکنترلر های XMEGA تهیه کنم. در این آموزش هدف این می باشد که با راحت ترین و بهترین شیوه مطلب مورد نظر ارائه شود به طوری که قابلیت استفاده از آن برای اکثریت وجود داشته باشد. کامپایلر مورد استفاده در این آموزش CODEVISION AVR میباشد که یک کامپایلر متوسط به حساب می آید که خود بنده از IAR استفاده میکنم، البته از تمام کسانی که قصد آموزش اصولی و پایه این میکرو را دارند توصیه میکنم از کامپایلر هائی مانند WINAVR, IAR استفاده نمایند. چون در این آموزش از بیان مطالب اضافی جلوگیری خواهد شد لذا از تمام خوانندگان انتظار می رود با برنامه نویسی به زبان C و کامپایلر CODEVISION آشنائی نسبی داشته باشند. با امید اینکه آموزش مورد نظر مورد توجه خوانندگان عزیز قرار گیرد.

### نویسنده: پوریا علیزاده

### XMEGA:

XMEGA سری جدید خانواده AVR است که توسط کمپانی ATMEL عرضه شده است و در عین سازگاری کامل از نظر کدنویسی، دارای توانایی و امکانات بسیار بیشتری نسبت به گروه های S90، Tiny و Mega می باشد. این سری از محصولات جدید با دارا بودن امکاناتی بسیار قوی حتی رقیب قدرتمندی برای میکروکنترلر های ARM7 محسوب می شود و به همین دلیل قابلیت کاربرد در تولیدات مختلف صنعتی را در سطوح مختلف دارا می باشد.

وجه مشخصه اصلی این خانواده در چند مورد خلاصه می شود:

1- سرعت بالاتر در انجام عملیات که در درجه اول ناشی از حداکثر کلاک قابل اعمال به CPU و سخت افزارهای جانبی است. فرکانس کلاک در این خانواده حداقل 32MHz است که در عمل با Overclock به مقادیر بیشتری هم می توان رسید. عامل دوم وجود امکاناتی مانند Event system و DMA است که راندمان نرم افزار را در یک کلاک برابر به میزان قابل توجهی افزایش می دهند و سبب کاهش بار CPU برای انجام بسیاری از عملیات می شوند.

2- سخت افزارهای جانبی بسیار غنی مانند 8 عدد USART و 4 عدد TWI و 4 عدد SPI و ADC و DAC با دقت 12 بیت و واحد های رمزنگاری AES و DES و مقایسه کننده های آنالوگ و امکان اتصال به SDRAM خارجی و 8 عدد تایمر 16 بیتی با 24 خروجی PWM و موارد متعدد دیگری که برای این خانواده اهمیت خاصی را ایجاد کرده است.

3- مصرف توان بسیار پائین که استفاده از XMEGA را در کاربردهایی که مصرف توان در آن مهم است، کاملاً توجیه پذیر می کند. در یکی از شماره های این خانواده امکان اتصال یک Battery backup خارجی وجود دارد و با قطع تغذیه واحد RTC32 داخلی همچنان به عملیات زمانگیری خود ادامه می دهد.

بنابراین با توجه به این مزیت ها و شباهت هایی که در عملکرد XMEGA با خانواده های قبلی وجود دارد، بسط و گسترش اطلاعات این میکروکنترلر جدید از اهمیت خاصی برخوردار می باشد.

## **-XMEGA آشنایی با سری A و D**

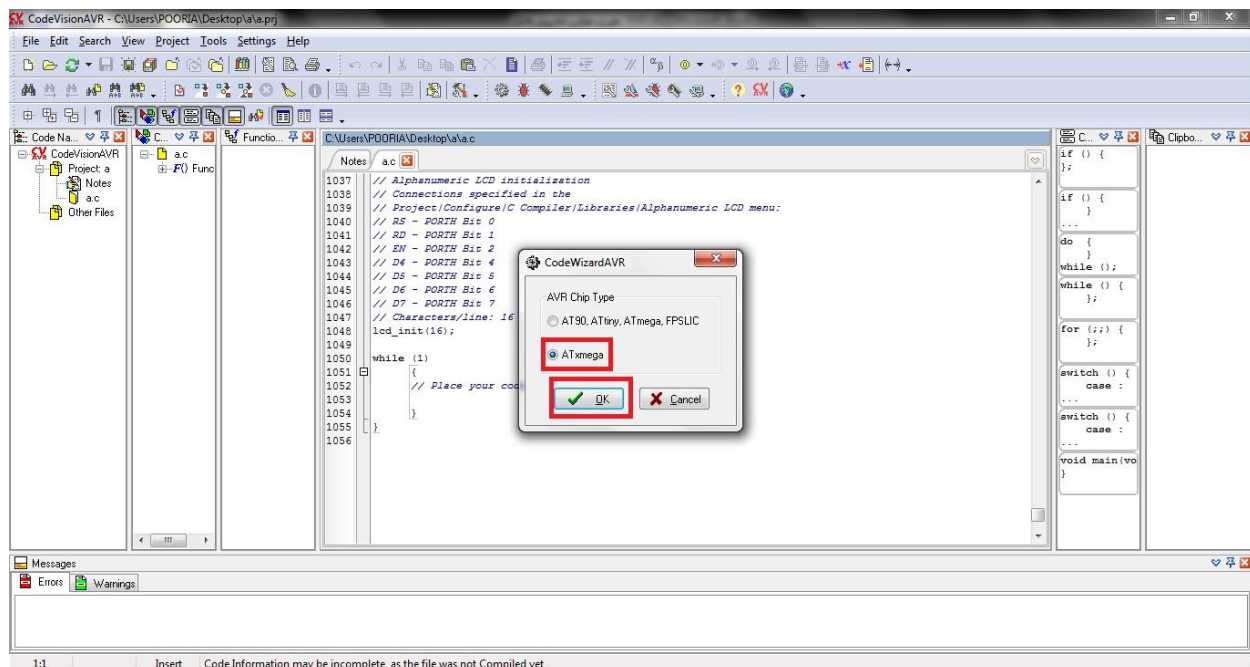
خانواده XMEGA تا این زمان در دو سری کلی A و D عرضه شده اند. سه زیر گروه A1 و A3 و A4 برای سری A و دو زیرگروه D3 و D4 برای سری D وجود دارند. به طور کلی امکانات سری A از سری D قوی تر است و در هر گروه هم شماره های با عدد انتهایی کوچکتر دارای امکانات بیشتری هستند. در متن شماره هر IC مانند سری های Mega مقدار Flash آن شماره ذکر می شود. با این توضیحات ATXMEGA384A1 به عنوان قوی ترین شماره این خانواده و ATXMEGA16D4 به عنوان ضعیف ترین شماره این خانواده شناخته می شوند. از نظر Package این شماره ها در 3 نسخه 44 و 64 و 100 پایه عرضه می شوند. سری های D4 و A4 دارای 44 پایه و D3 و A3 دارای 64 پایه و سری A1 دارای 100 پایه هستند. برای این خانواده نسخه DIP وجود ندارد و همگی بصورت SMD هستند. برای انتخاب هر شماره باید با توجه به امکانات داخلی IC و نیازهای طراحی و موجود بودن در بازار اقدام شود و قبل از انتخاب یک شماره نسبت به واحدهای سخت افزاری موجود در آن بررسی کاملی به عمل آید.

به عنوان مثال در شماره های سری D اصولاً DMA و DAC وجود ندارد و عدم توجه به این مسئله می تواند انجام یک منظور از پیش تعیین شده را که مستلزم استفاده از این امکانات است با مشکل مواجه کند.

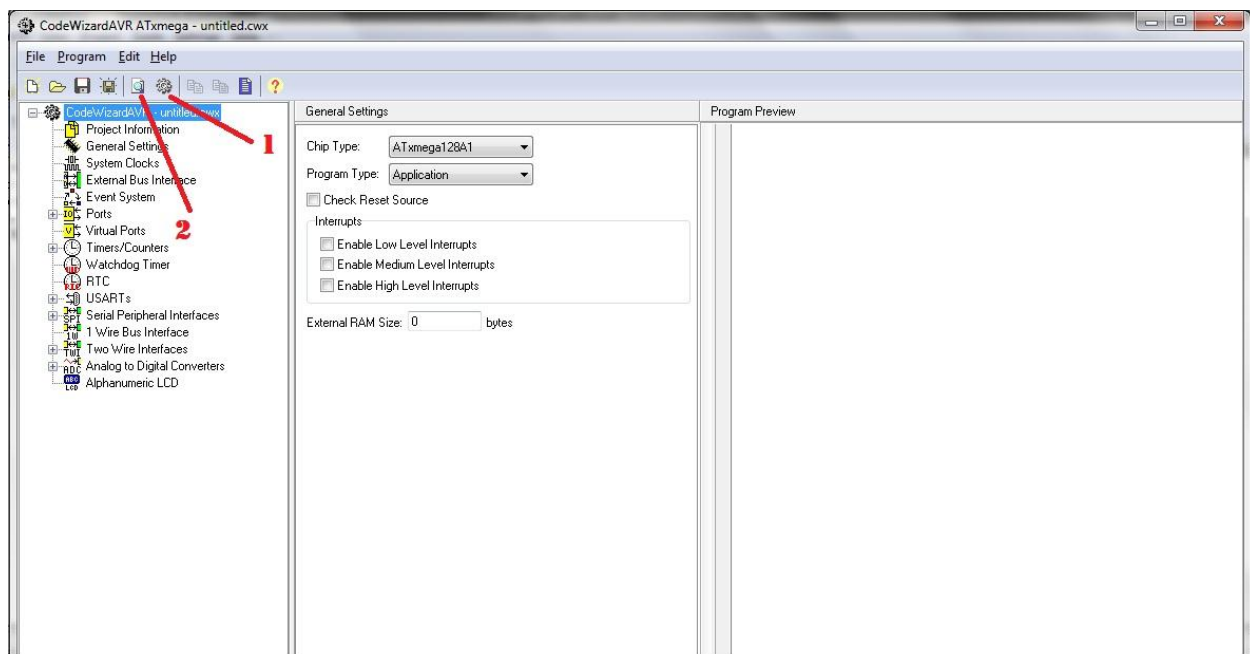
البته در زمان نگارش این آموزش سری جدیدی از این میکرو با پسوند AU ارائه شده اند که قابلیت اتصال به پورت USB با سرعت بالا را دارند.

## **ایجاد اولین پروژه با CODEVISION:**

بعد از باز کردن نرم افزار به سربرگ file رفته و گزینه new را انتخاب کنید، در کادر باز شده گزینه project را انتخاب کرده و تأیید نمایید و دوباره در کادر ظاهر شده پیغام مورد نظر را تأیید نمایید بعد از انجام این مراحل کادر دیگری باز می شود که شما باید در این قسمت سری میکرو کنترلر خود را انتخاب کنید که ما از این قسمت xmega را انتخاب می نمایم و تأیید میکنیم.



بعد از این مرحله قسمتی با نام codewizard باز می شود که در این قسمت می توانید تنظیمات اولیه میکرو مانند تنظیم کلاک، پورت هاو تایمر هاو.... را انجام دهید:

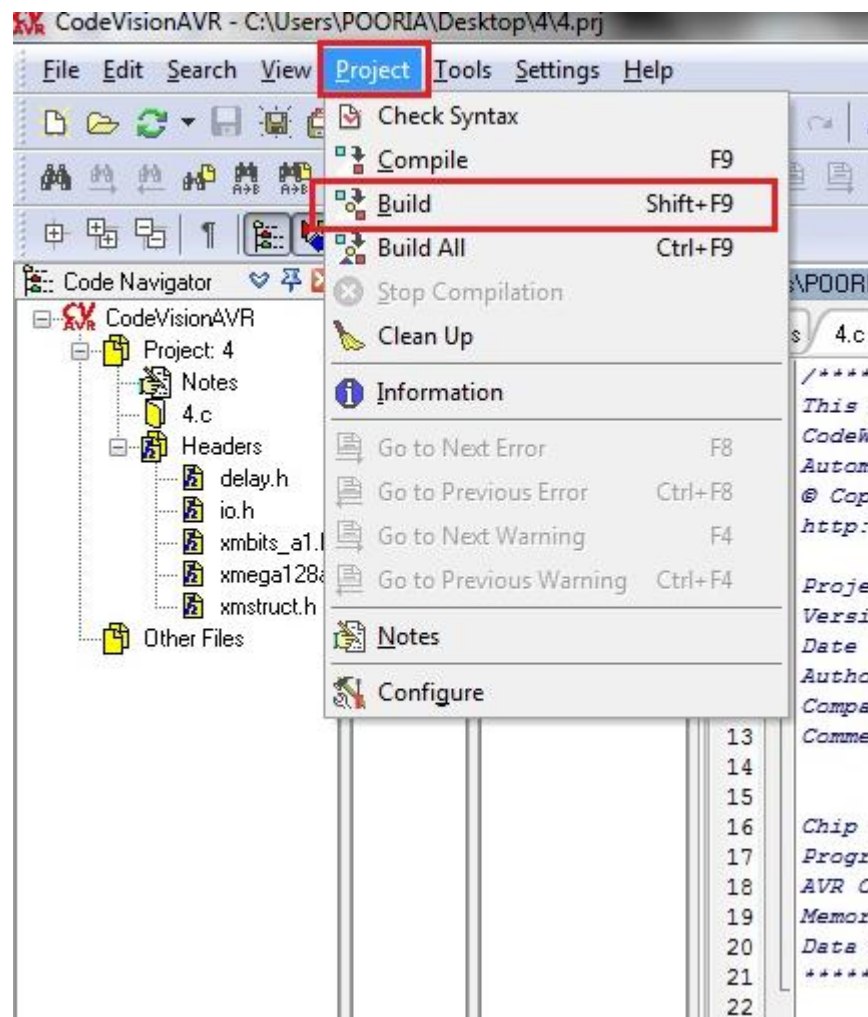


1- بعد از اینکه تنظیمات مورد نظر را انجام دادید با انتخاب این گزینه کامپایلر از شما 3 بار برای ذخیره پروژه اسم و مکان ذخیره پروژه و فایل‌های مورد نیاز را می‌خواهد که باید هر 3 بار با یک نام و در یک جا ذخیره شوند.

2- با انتخاب این گزینه قبل از اینکه فایل خود را ذخیره کنید می‌توانید تنظیمات انجام شده توسط codewizard را مشاهده کنید.

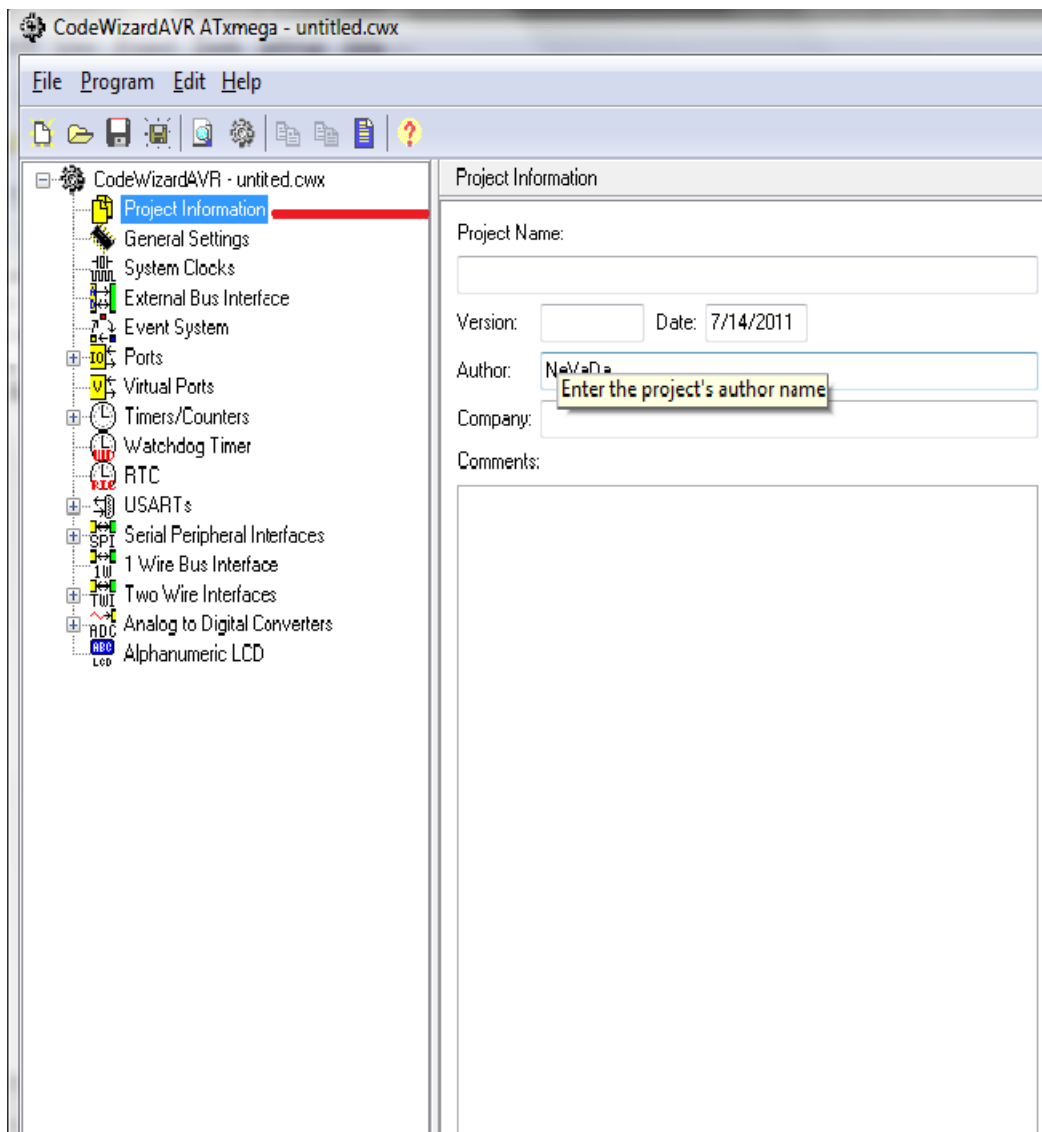
## کامپایل کردن برنامه:

بعد از اینکه تنظیمات مورد نظر را انجام دادید و سورس مورد نظر خود را نوشتید با زدن گزینه BUILD در منوی PROJECT پروژه شما کامپایل شده و فایل هگز مورد نظر ساخته می‌شود.



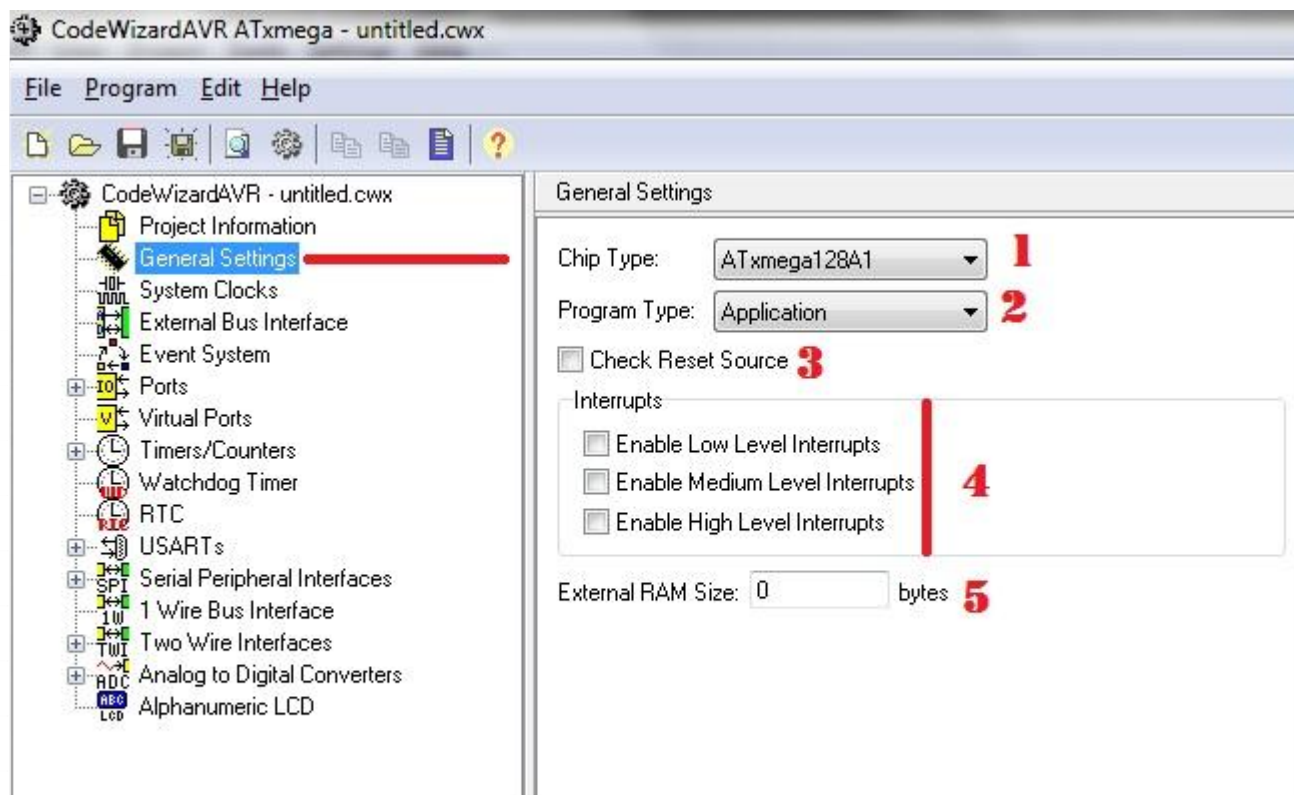
## منوی project information در codewizard:

در این قسمت می‌توانید توطیبات پروژه مانند تاریخ ایجاد، نام پروژه و... را اضافه نمایید.



## منوی general setting:

شما در این قسمت می توانید تنظیمات عمومی مانند انتخاب تراشه، حافظه مورد استفاده، منابع ریست و منابع وقفه را انجام دهید.



1- در این قسمت نوع میکروی مورد استفاده مشخص می گردد. (که مبنای آموزش ما ATXMEGA128A1 می باشد)

2- در این قسمت حافظه مورد استفاده تعیین می گردد (که به صورت پیش فرض درست است)

3- در این قسمت می توانیم منابع ریست میکرو را فعال یا غیر فعال کنیم. (بصورت پیش فرض غیر فعال است)

4- در این قسمت می توانیم منابع وقفه را که به 3 سطح تقسیم می شوند فعال کنیم. (بصورت پیش فرض غیر فعال هستند، توطیهای بیشتر در قسمت منابع وقفه)

5- در این قسمت اگر از RAM خارجی استفاده میکنیم سایز آنرا بر حسب BAYTE مشخص می کنیم.

## - منابع Clock XMEGA

منابع تامین پالس ساعت برای CPU و سایر سخت افزارها در این خانواده متعدد هستند. 5 منبع شامل اسپلاتور 2 مگاهرتز داخلی، اسپلاتور 32 مگاهرتز داخلی، اسپلاتور 32.768 کیلوهرتز داخلی، خروجی PLL و اسپلاتورها یا کریستال های خارجی به عنوان منابع تامین کلاک قابل انتخاب هستند. حداکثر کلاک نامی برای این خانواده از نظر اعمال به CPU در حد 32 مگاهرتز است که تا سرعت اجرای حداکثر 32 ملیون دستورات عمل در ثانیه را تامین می کند. اما در عمل با افزایش کلاک می توان به مقادیر بیشتر هم رسید که به این عمل Over Clock گفته می شود. بر خلاف اکثر شماره های AVR که تغییر منبع کلاک نیازمند برنامه ریزی فیزیتهاست، این امر در XMEGA توسط خطوط برنامه انجام می شود و در هر زمان که لازم باشد می توان منبع کلاک را تغییر داد. برای واحد های سخت افزاری داخلی می توان کلاکی متفاوت از

کلاک CPU تعریف کرد و این امر از طریق تقسیم کننده های قابل برنامه ریزی که به همین منظور پیش بینی شده اند، میسر است. دو واحد سخت افزاری در XMEGA وجود دارند که یکی تا 64 مگاهرتز و دیگری تا 128 مگاهرتز کلاک را می پذیرند. برای استفاده از این ظرفیت باید ابتدا با PLL داخلی یک فرکانس 128 مگاهرتز تولید کرد و با تنظیمات لازم دوبار آن را بر دو تقسیم کرد. حال این 3 فرکانس متمایز یعنی 128 و 64 و 32 مگاهرتز هر یک به قسمت مربوط به خود اعمال می شود که 32 مگاهرتز مربوط به CPU است.

باید به این نکته توجه شود که بالاتر بودن کلاک به خودی خود ملاک کاملی برای سرعت XMEGA نیست و وجود واحدهایی مانند Event System و DMA می تواند سرعت اجرای عملیات را به ازای یک کلاک ثابت بسیار بالاتر ببرد و این مسئله ای است که باید در کنار فرکانس کلاک بصورت توأم به آن توجه شود.

**اسیلاتور داخلی 2 مگاهرتز:** بعد از Reset شدن میکروکنترلر، این اسیلاتور بصورت خودکار به عنوان منبع کلاک سیستم انتخاب می شود. همچنین مضاربی از فرکانس این اسیلاتور از طریق PLL می تواند به عنوان کلاک انتخاب شود. دقت این اسیلاتور در دمای 25 درجه سلسیوس و تغذیه 3 ولت در حد 1 درصد تغییرات است.

**اسیلاتور داخلی 32 مگاهرتز:** برای استفاده از این اسیلاتور، باید ابتدا بوسیله خطوط برنامه عملیات فعال سازی آن انجام شود و در مرحله بعد بصورت مستقیم یا از طریق PLL به عنوان منبع کلاک سیستم انتخاب شود. دقت این اسیلاتور در دمای 25 درجه سلسیوس و تغذیه 3 ولت در حد 1 درصد تغییرات است.

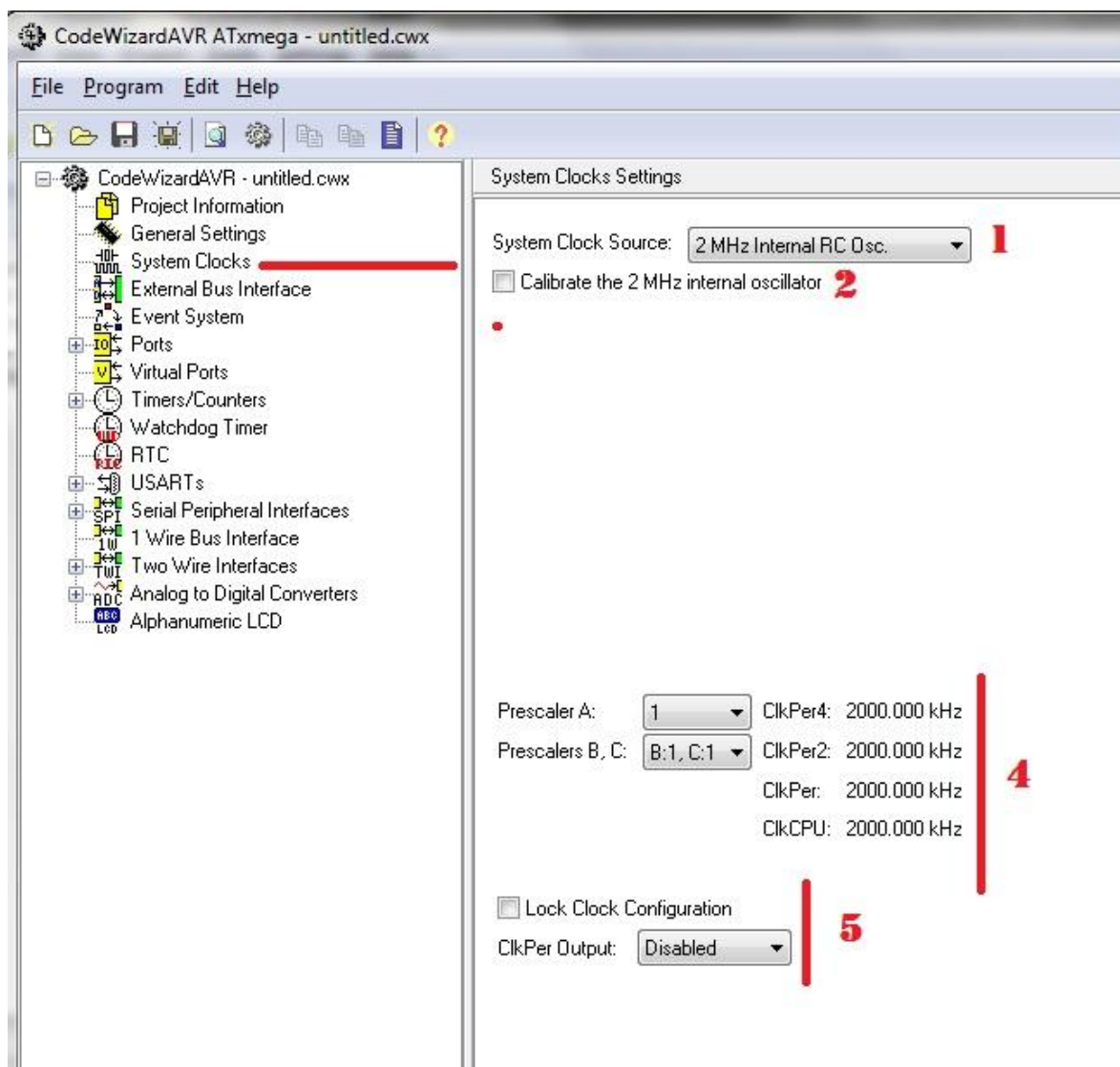
**اسیلاتور داخلی 32.768 کیلوهرتز:** این اسیلاتور بعد از فعال سازی می تواند به عنوان کلاک سیستم انتخاب شود و همچنین بعد از تقسیم شدن بر 32 برای اعمال به بخش RTC انتخاب شود. این اسیلاتور می تواند برای مکانیزم کالیبره کردن خودکار اسیلاتورهای 2 و 32 مگاهرتز داخلی بکار رود. دقت این اسیلاتور در دمای 25 درجه سلسیوس و تغذیه 3 ولت در حد 1 درصد تغییرات است. امکان کالیبره کردن مقدار خروجی این اسیلاتور بصورت نرم افزاری وجود دارد.

**منابع کلاک خارجی:** قابلیت اتصال کریستال یا رزوناتور و همچنین اعمال کلاک مستقیم از خارج وجود دارد. پین های XTAL1 و XTAL2 قابلیت اتصال کریستالی در محدوده 0.4 تا 16 مگاهرتز را دارند و به دو پین TOSC1 و TOSC2 می توان یک کریستال ساعت با فرکانس Hz32768 را متصل کرد. هر یک از این دو منبع به همراه کلاک خارجی اعمال شده به ورودی XTAL1 می توانند به عنوان منبع کلاک سیستم تعیین شوند.

**PLL:** برخی از منابع ذکر شده می توانند به عنوان ورودی به PLL تعیین شوند و مضربی از آن به عنوان کلاک سیستم انتخاب شود. اسیلاتور داخلی 2 مگاهرتز، اسیلاتور داخلی 32 مگاهرتز (تقسیم بر 4)، کلاک خارجی و خروجی اسیلاتور کریستالی فرکانس بالا (16-0.4 مگاهرتز) می توانند به عنوان ورودی PLL تعیین شوند. ضریب افزایش فرکانس PLL در محدوده 1 تا 31 برابر است. خروجی PLL نباید در فرکانسی کمتر از 10MHz تنظیم شود و عدد 200MHz به عنوان حد بالای آن ذکر شده است. برای تغییر ضریب PLL باید ابتدا این واحد غیر فعال شود و بعد از تغییر ضریب، مجدداً فعال شود.

## منوی system clocks:

توسط این قسمت می توانید منابع کلاک میکرو و واحد pll را تنظیم کنید.



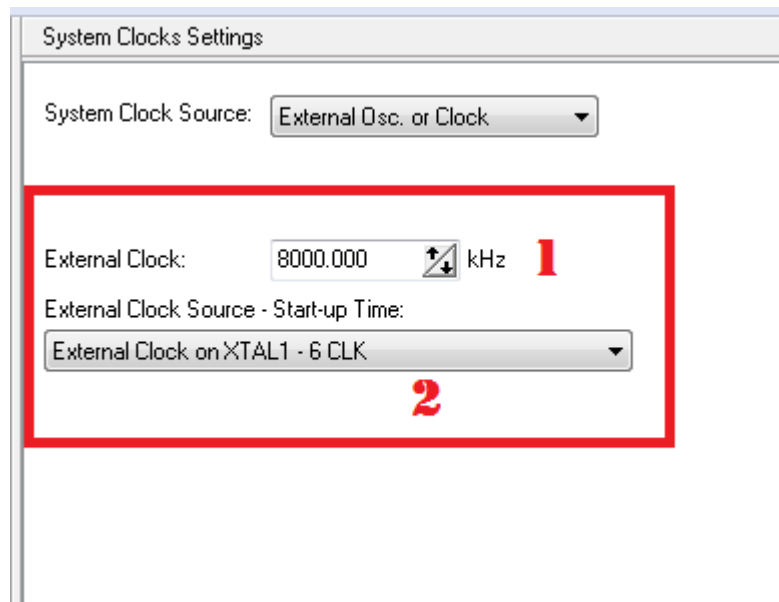
1- این قسمت برای انتخاب کلاک اصلی سیستم است و از بالا به پائین به ترتیب می توانید فرکانس های (2MHz, 32MHz, 32.768KHz) داخلی یا EXTERNAL OSC (کریستال یا منبع کلاک خارجی) و یا PHASE LOCKED LOOP(PLL) را انتخاب کنید.

2- این اسیلاتور می تواند برای مکانیزم کالیبره کردن خودکار اسیلاتورهای 2 و 32 مگاهرتز داخلی بکار رود.

4- در این قسمت می توانیم با تنظیم PRESCALER A,B,C به کلاک های متفاوتی دست پیدا کنیم که از این کلاک برای وسائل جانبی متصل به میکرو، کلاک CPU یا قسمت های داخلی مانند واحد DMA, EVENT SYSTEM, EXTERNAL BUS, INTERRUPT به کار میرود. (دیتا شیت صفحه 78)

5- با فعال کردن این قسمت و انتخاب پایه مورد نظر در قسمت پائین آن (CLKPER OUTPUT) می توانید خروجی کلاک ایجاد شده توسط تنظیم PRESCALER های ذکر شده را روی پایه مورد نظر مشاهده کنید. که از این کلاک می توانید برای انواع وسائل جانبی متصل به میکرو استفاده کنید.

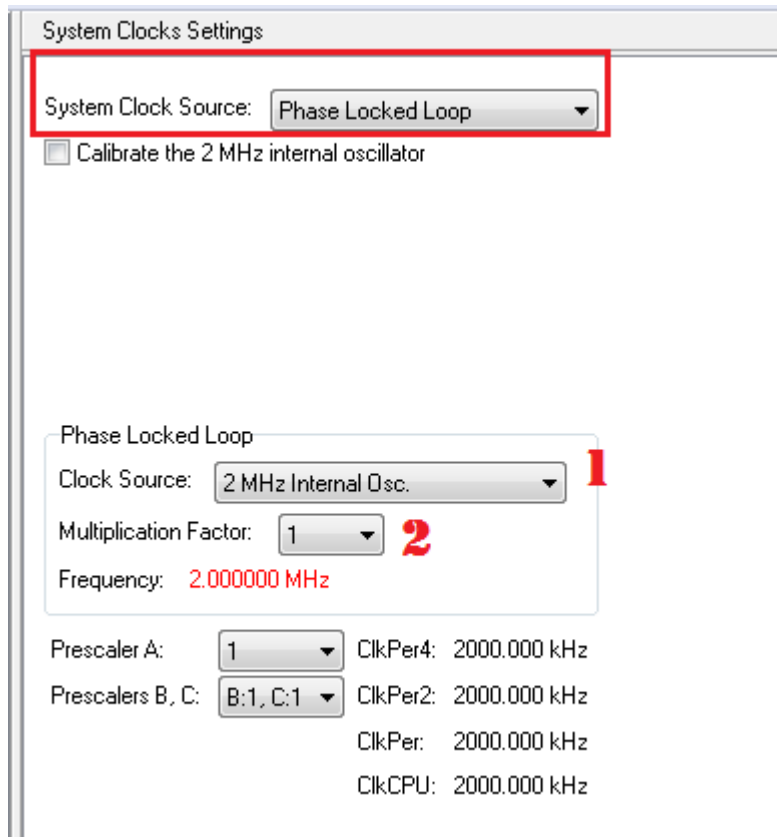
## کریستال خارجی (external osc or clock):



با انتخاب این گزینه کادری در قسمت پائین آن باز می شود که به ترتیب می توانید در قسمت 1 مقدار کریستال متصل به میکرو و همچنین در قسمت 2 نوع منبع کلاک متصل شده به میکرو، بازه آن و زمان startup آنرا مشخص کنید.

## واحد PLL:

با انتخاب قسمت PHASE LOCKED LOOP (PLL) وارد تنظیمات قسمت PLL می شویم.



1- در این قسمت منبع کلاک اصلی را انتخاب می کنیم. که می تواند 32MHZ، 2MHZ داخلی و یا EXTERNAL CLOCK کریستال یا منبع کلاک خارجی باشد.

2- در این قسمت عدد مورد نظر را که مقدار کریستال در آن ضرب می شود را انتخاب می کنیم و عددی که در پائین آن به نمایش در می آید به عنوان فرکانس سیستم به کار می رود. (اگر کریستال 2MHZ داخلی باشد عدد مورد نظر در آن ضرب می شود و اگر 32MHZ داخلی باشد مقدار کریستال تقسیم بر 4 شده (32/4) بعد در عدد مورد نظر ضرب می شود.

**توجه:**

عدد به دست آمده از واحد PLL نباید کمتر از 10MHZ باشد اعدادی که بعد از تنظیم PLL در قسمت FREQUENCY و PRESCALER ها به نمایش در می آیند اگر به رنگ قرمز در آیند عملکرد آنها در آن فرکانس تضمین نمی شود و در حقیقت خطا به حساب می آیند.

## پورت ها:

### - XMEGA پورت ها

به دلیل تغذیه حداکثر 3.6 ولت برای XMEGA ، حداکثر ولتاژ تولید شده به عنوان خروجی و حداکثر ولتاژ مجاز به عنوان ورودی بوسیله تغذیه محدود می شود و اتصال به وسایل جانبی با تغذیه 5 ولت باید با رعایت این مورد انجام بپذیرد. نکته بعدی حالت های متنوع تر ورودی و خروجی

نسبت به AVR هاي معمول است. هر پين يك پورت به عنوان ورودی می تواند در 4 وضعیت و به عنوان خروجی در 5 وضعیت مختلف از نظر عملکرد قرار داشته باشد.

از نظر ورودی حالت های زیر قابل فعال شدن هستند:

High impedance-1

2-فعال شدن Pull up

3-فعال شدن Pull down

4-Bus keeper: که به معنای فعال سازی خودکار Pull up یا Pull down برای حفظ وضعیت پورت متناسب با حالت خروجی آن است.

از نظر خروجی 5 وضعیت قابل فعال شدن هستند:

1-Totem pole: در این حالت پین خروجی برای هر دو وضعیت High و Low بصورت مناسب درایو می شود.

2-Wired AND+Pull up: این خروجی ها قابل وصل کردن به یکدیگر هستند. خروجی هایی که High هستند تأثیری در خروجی مشترک پین ها ندارند و خروجی هایی که Low هستند خود را به وضعیت پین های خروجی تحمیل می کنند. اگر حتی یک خروجی Low باشد، پین خروجی صفر می شود Pull up. بصورت داخلی فعال است.

3-Wired AND: مانند وضعیت قبل و بدون فعال بودن Pull up داخلی.

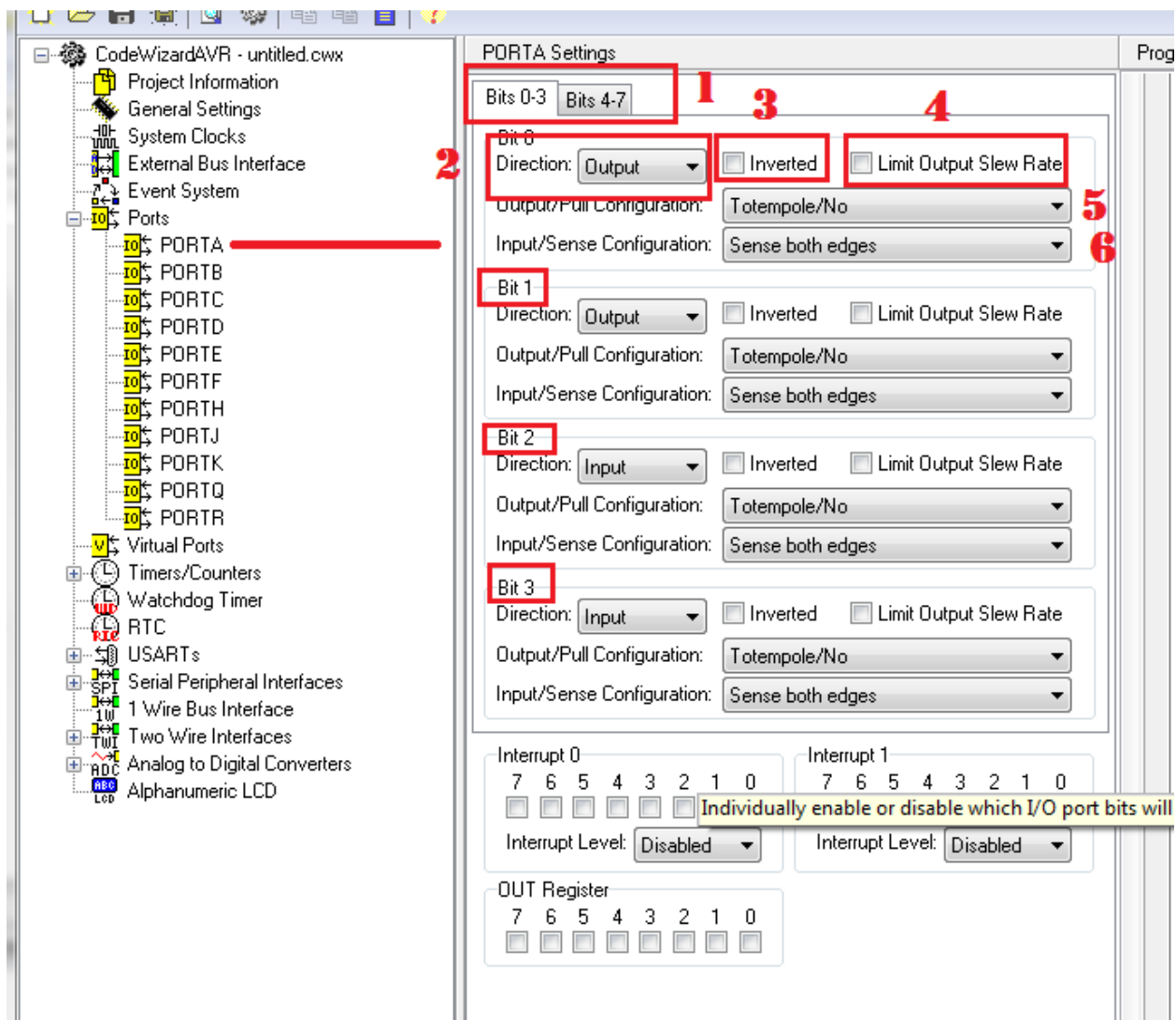
4-Wired OR + Pull down: این خروجی ها قابل وصل کردن به یکدیگر هستند. خروجی هایی که Low هستند تأثیری در خروجی مشترک پین ها ندارند و خروجی هایی که High هستند خود را به وضعیت پین های خروجی تحمیل می کنند. اگر حتی یک خروجی High باشد، پین خروجی یک می شود Pull down. بصورت داخلی فعال است.

5-Wired OR: مانند وضعیت قبل و بدون فعال بودن Pull down داخلی.

مسئله دیگری که در مورد پورت های XMEGA می توان به آن اشاره کرد، امکان تعریف وقفه خارجی روی تمام پین های پورت هاست که در مقایسه با AVR که فقط پین های خاصی به این امر اختصاص پیدا کرده، مزیت مهمی به شمار می رود.

## تنظیمات قسمت پورت در CODEWIZARD:

هر میکرو می تواند بسته به نوع آن تعداد پورت های متفاوتی داشته باشد که میکروکنترلر XMEGA128A1 دارای 11 پورت 8 بیتی می باشد، در زیر تنظیم یک بیت از پورت A این میکرو آموزش داده می شود که تنظیم بقیه بیت ها نیز به این صورت خواهد بود.



1- در این قسمت شماره بیتها را مشاهده می کنید که به صورت 4 تایی از هم جدا شده اند (0-3 و 4-7) و هر بیت به صورت جداگانه تنظیمات مربوط به خود را دارد.

2- در این قسمت جهت پورت تنظیم می گردد که ورودی باشد یا خروجی.

3- اگر این قسمت علامت گذاری شود خروجی پورت به صورت معکوس خواهد بود (اگر صفر بوده 1 می شود و اگر 1 بوده صفر می گردد)

4- توسط این گزینه می توانید خروجی SLAW RATE را محدود کنید (مثلا زمانی که طول می کشد خروجی از صفر به 3.6V برسد البته در تغذیه 3.6)

5- توسط این قسمت می توان مقاومت های PULLUP, PULLDOWN و سایر حالات را فعال کرد. (رجوع شود به مطالب پورت های XMEGA ذکر شده در بالا-)

6- در این قسمت حساسیت پورت ها در صورت استفاده از وقفه ها تنظیم می شود که از بالا به پایین به این صورت است.

ب- حساس به لبه بالا رونده

ج- حساس به لبه پائین رونده

د- حساس به سطح پائین

#### ه- غیر فعال کردن ورودی بافر

در صفحه تنظیم پورت ها و در قسمت پائین ان می توانیم یک سری تنظیمات از جمله تنظیم وقفه های مربوط به هر بیت (پایه) را انجام دهیم.

[illegible]

در عکس بالا مشاهده میکنید که برای هر پورت دو منبع وقفه داریم INTERRUPT0, INTERRUPT1 که عملکرد هر 2 یکسان بوده و در عمل می توانید هر 2 را استفاده کنید.

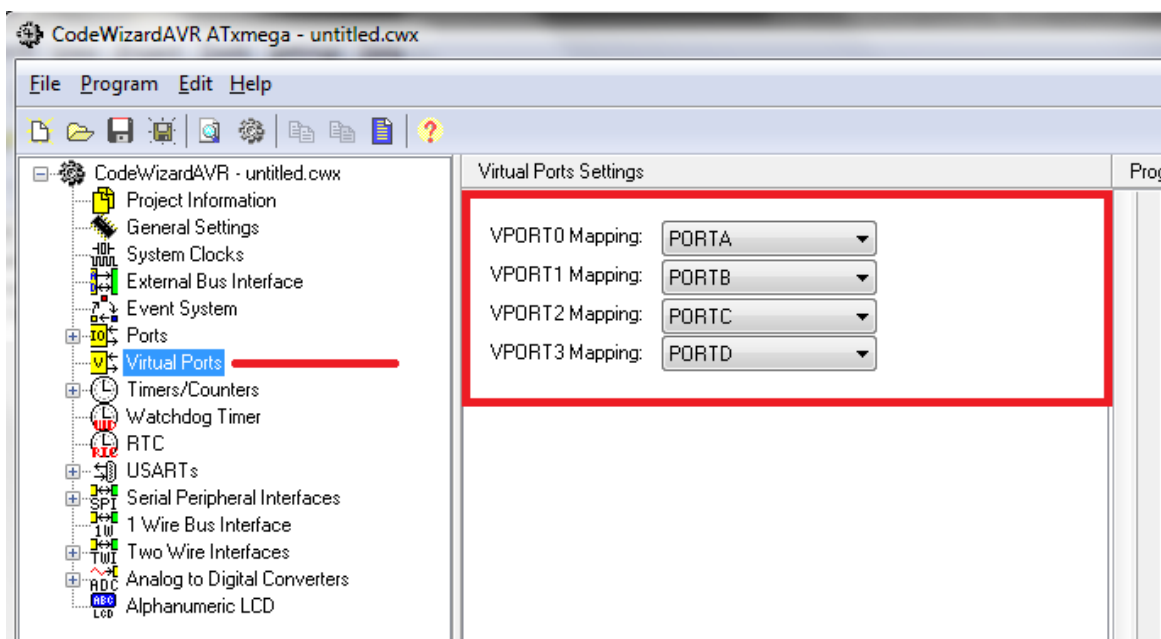
1-در این قسمت می توانیم وقفه مربوط به هر بیت(پایه)از پورت مورد نظر را فعال یا غیر فعال نمائیم.

2-در این قسمت می توانیم اولویت وقفه مورد نظر را تعیین کنیم.(در قسمت وقفه ها بیشتر بررسی خواهد شد)

3-در این قسمت می توانیم بیتی را که به عنوان خروجی قرار گرفته(یا تمام بیتها را) مقدار دهی اولیه نمائیم.

## پورت های مجازی(VIRTUAL PORTS):

پورت های مجازی یکی دیگر از امکاناتی است که در میکرو کنترلر های XMEGA وجود دارد و عملکرد آن همانند پورت های واقعی میباشد یعنی هر عملی که روی آنها انجام شود در بیت متناظر آن پورت نیز انجام می گردد. این عمل همچنین به شما اجازه می دهد تا از دستور العمل های خاص فضای I/O MEMORY برای تغییرات بیتی مانند ورودی یا خروجی کردن استفاده کنید که ادرس آنها در فضای I/O MEMORY قرار خواهد گرفت.



در این میکرو کنترلر 4 پورت مجازی وجود دارد که می توانید به هر یک از آنها یک پورت را MAP کنید.(پورت مورد نظر را در کادر روبروی هر VPORT انتخاب کنید)

## انجام عملیات بیتی روی پورتها(ورودی،خروجی.....):

برای تعیین وضعیت پورت ها در AVR های معمولی، به ازای هر پورت 3 رجیستر وجود دارد. رجیستر DDRx برای تعیین جهت پورت، رجیستر PORTx برای تعیین مقدار خروجی و یا فعالسازی مقاومت Pullup در ورودی و رجیستر PINx برای خواندن مقدار واقعی پین در

نظر گرفته شده اند. اما در XMEGA نام عملکرد رجیسترها بصورت متفاوتی است که در اینجا توضیح داده می شود. برای تعیین جهت هر پورت از رجیستری با نام PORTx.DIR استفاده می شود (مثلا PORTA.DIR). همانند AVR نوشتن یک در هر بیت از این رجیستر منجر به خروجی شدن بین متناظر آن در پورت می شود، اما وضعیت فعالسازی مقاومت Pullup ربطی به این رجیستر ندارد. به غیر از این رجیستر، تعداد 3 رجیستر دیگر در همین رابطه پیش بینی شده که عملکرد آنها در AVR مشابهی ندارد و برای بالا بردن سرعت انجام عملیات در نظر گرفته شده اند. PORTx.DIRSET رجیستری است که نوشتن یک در هر بیت آن موجب خروجی شدن بین های متناظر در آن پورت می شود، اما وضعیت سایر بیت ها بدون تغییر باقی می ماند. مثلاً با اجرای دستور PORTA.DIRSET=0x0F؛ فقط 4 بیت پائین پورت خروجی می شوند و 4 بیت بالا در هر وضعیتی از نظر ورودی یا خروجی که بودند، باقی می ماند. در همین رابطه دو رجیستر دیگر با نامهای PORTx.DIRCLR و PORTx.DIRTGL وجود دارند که نوشتن یک در بیت های رجیستر اول منجر به ورودی شدن بیت های متناظر و بدون تغییر ماندن جهت سایر بیت ها می شود و برای رجیستر دوم، نوشتن یک منجر به Toggle شدن وضعیت بیت ها از نظر جهت می شود.

برای تغییر مقدار خروجی هم 4 رجیستر برای هر پورت به نام های PORTx.OUT و PORTx.OUTSET و PORTx.OUTCLR و PORTx.OUTTGL وجود دارند که رجیستر اول منجر به تغییر مقادیر کلیه بیت های پورت می شود و در 3 رجیستر بعدی فقط بیت هایی که در آن یک نوشته شده تغییر می کنند و سایر بیت ها بدون تغییر باقی می ماند.

برای خواندن وضعیت هر پورت هم رجیستر PORTx.IN وجود دارد که عملکردی مشابه رجیستر PINx در AVR های عادی دارد. با این توضیحات چند مثال از عملکرد پورتها در زیر ذکر می شود.

(تمام مثالها زیر در فرکانس 2MHZ نوشته شده اند. قبل از نوشتن برنامه در CODEVISION تنظیمات مربوط به پورت مورد نظر را در قسمت CODEWIZARD انجام دهید (پایه های پورت مورد نظر را بسته به موارد نیاز ورودی یا خروجی یا ..... تنظیم کنید))

**مثال 1:** برنامه ای بنویسید که هر 500MS وضعیت PORTA را برعکس کند.

در صورت استفاده از دستورات تاخیر کتابخانه delay را باید در قسمت include معرفی کنید. (#include "delay.h")

```
Void main(void){

PORTA.DIR=0xFF;

While(1){

PORTA.OUTTGL=0xFF;

Delay_ms(500);

}

}
```

**مثال 2:** برنامه ای بنویسید که به ترتیب PORTA, PORTB را 1 ثانیه روشن و بعد خاموش کند.

```
Void main(void){

PORTA.DIR=0xFF;

PORTB.DIR=0xFF;
```

```

While(1){

PORTA.OUT=0XFF;

Delay_ms(1000);

PORTA.OUTCLR=0XFF;

Delay_ms(1000);

PORTB.OUT=0XFF;

Delay_ms(1000);

PORTB.OUTCLR=0XFF;

}

}

```

**مثال 4:** برنامه ای بنویسید که با استفاده از پورت های مجازی 4بیت (پایه) از PORTK را روشن و خاموش کند. (در این مثال PORTK به VPORT0 (پورت مجازی اول MAP شده است.))

(بعد از اینکه در قسمت پورت های مجازی در CODEWIZARD پورتهای را که می خواهید MAP شود انتخاب کردید باید در تابع مورد نظر که تنظیمات VPORT که در آنجا انجام می شود پورت MAP شده مورد نظر را خروجی یا ورودی، بسته به موارد نیاز پیکر بندی کنید)

```

// Virtual Ports initialization
void vports_init(void)
{
    // PORTK mapped to VPORT0
    // PORTB mapped to VPORT1
    PORTCFG.VPCTRLA=PORTCFG_VP1MAP_PORTB_gc | PORTCFG_VP0MAP_PORTK_gc;
    // PORTC mapped to VPORT2
    // PORTD mapped to VPORT3
    PORTCFG.VPCTRLB=PORTCFG_VP3MAP_PORTD_gc | PORTCFG_VP2MAP_PORTC_gc;
    VPORT0.DIR=0XFF;
}

```

طبق مثال نوشته شده PORTK به VPORT0 پورت مجازی اول MAP شده پس برای خروجی کردن پورت K به این صورت داخل دستور زیر را به قسمت تنظیمات این تابع اضافه می کنیم.

VPORT0.DIR=0XFF;

```

Void main(void) {

While(1) {

VPORT0.OUT=0XF;

delay_ms(500);

```

```
VPORT0.OUT=0XF0;
```

```
delay_ms(500);
```

```
}
```

```
}
```

**مثال 5:** برنامه ای بنویسید که با فشردن کلید متصل به PORTF.0 یک LED متصل به PORTK.0 را روشن کند.

(در CODEWIZARD پایه مورد نظر از پورت F را ورودی کرده و مقاومت PULL/UP ان را فعال کنید همچنین پایه مورد نظر از پورت K را خروجی تنظیم نمایید)

```
Void main(void) {
```

```
PORTF.DIR=0;
```

```
PORK.DIR=0XFF;
```

```
While(1) {
```

```
If((PORTF.IN &(1<<0))==0)
```

```
PORTK.OUTSET=1;
```

```
}
```

```
}
```

**پایان قسمت اول**

**منابع:**

**1-مهندس اوژن کی نژاد**

**2-سایت ATMEL**

**3-سایت AVRFREAKS**

**P-A**