

UNIVERSITE D'EVRY
VAL D'ESSONNE



Département GEII

PIC 16F84

Philippe Hoppenot

hoppenot@cemif.univ-evry.fr

<http://lsc.cemif.univ-evry.fr:8080/~hoppenot/presentationfrancaise.html>

Ce cours sur le réseau CAN est dispensé en licence professionnelle Concepteurs de Systèmes de Commande Industrielle. Son utilisation est libre avec les contraintes suivantes :

- Ne pas l'utiliser à des fins commerciales
- Citer la source lors de son utilisation
- Avertir l'auteur de son utilisation

Toutes les remarques sur le fond et la forme de ce document sont les bien venues.

Sommaire

I.	Qu'est-ce qu'un PIC ?	4
II.	PIC 16F84	4
	II.1. Brochage et fonction des pattes	5
	II.2. Architecture générale	5
III.	Organisation de la mémoire	6
	III.1. Mémoire de programme	6
	III.2. Mémoire de données	7
	<i>III.2.1. Registres généraux.....</i>	<i>8</i>
	<i>III.2.2. Registres spéciaux - SFRs.....</i>	<i>8</i>
IV.	Jeu d'instructions	10
	IV.1. Format général	10
	IV.2. Exemple d'instruction – le transfert	11
	IV.3. Liste des instructions	12
	IV.4. Exécution d'un programme – notion de pipe-line	13
V.	Modes d'adressages	13
	V.1. Adressage immédiat	13
	V.2. Adressage direct	14
	V.3. Adressage indirect	14
VI.	Ports d'entrées/Sorties	14
	VI.1. Port A	15
	VI.2. Port B.....	15
VII.	Compteur	16
	VII.1. Registre TMR0.....	16
	VII.2. Choix de l'horloge	17
	VII.3. Pré-diviseur	17
	VII.4. Fin de comptage et interruption	18
	VII.5. Registres utiles à la gestion de timer0.....	18

VIII. Accès à la mémoire EEPROM.....	18
VIII.1. Registres utilisés	18
VIII.2. Lecture	19
VIII.3. Ecriture.....	19
IX. Interruptions.....	20
IX.1. Rappel - Notion de sous-programme.....	20
IX.2. Mécanisme.....	20
IX.3. Différentes sources d'interruption	21
IX.4. Validation des interruptions	21
IX.5. Séquence de détournement vers le sous-programme d'interruption.....	22
IX.6. Sauvegarde et restitution du contexte.....	22
IX.6.1. Où sauvegarder ces registres ?	23
IX.6.2. Comment sauvegarder ces registres ?	23
IX.6.3. Comment restituer ces registres ?	23
IX.6.4. Résumé.....	23
IX.7. Reconnaissance de l'interruption active	24
IX.8. Retour au programme initial.....	24
X. Chien de garde	24
X.1. Principe.....	24
X.2. Mise en service.....	25
X.3. Gestion.....	25
X.4. Choix de la durée.....	25
XI. Mode sommeil	25
XI.1. Principe.....	25
XI.2. Gestion.....	25
XI.2.1. Mise en sommeil	25
XI.2.2. Réveil	25
XII. Bibliographie	26

I. Qu'est-ce qu'un PIC ?

Un PIC est un microcontrôleur de chez Microchip. Ses caractéristiques principales sont :

Séparation des mémoires de programme et de données (architecture Harvard) : On obtient ainsi une meilleure bande passante et des instructions et des données pas forcément codées sur le même nombre de bits.

Communication avec l'extérieur seulement par des ports : il ne possède pas de bus d'adresses, de bus de données et de bus de contrôle comme la plupart des microprocesseurs.

Utilisation d'un jeu d'instructions réduit, d'où le nom de son architecture : RISC (Reduced Instructions Set Construction). Les instructions sont ainsi codées sur un nombre réduit de bits, ce qui accélère l'exécution (1 cycle machine par instruction sauf pour les sauts qui requièrent 2 cycles). En revanche, leur nombre limité oblige à se restreindre à des instructions basiques, contrairement aux systèmes d'architecture CISC (Complex Instructions Set Construction) qui proposent plus d'instructions donc codées sur plus de bits mais réalisant des traitements plus complexes.

Il existe trois familles de PIC :

- Base-Line : Les instructions sont codées sur 12 bits
- Mid-Line : Les instructions sont codées sur 14 bits
- High-End : Les instructions sont codées sur 16 bits

Un PIC est identifié par un numéro de la forme suivant : xx(L)XXyy-zz

- xx : Famille du composant (12, 14, 16, 17, 18)
- L : Tolérance plus importante de la plage de tension
- XX : Type de mémoire de programme
 - C - EPROM ou EEPROM
 - CR - PROM
 - F - FLASH
- yy : Identification
- zz : Vitesse maximum du quartz

Nous utiliserons un PIC 16F84-10, soit :

- 16 : Mid-Line
- F : FLASH
- 84 : Type
- 10 : Quartz à 10MHz au maximum

II. PIC 16F84

Device	Program Memory (words)	Data RAM (bytes)	Data EEPROM (bytes)	Max. Freq (MHz)
PIC16F83	512 Flash	36	64	10
PIC16F84	1 K Flash	68	64	10
PIC16CR83	512 ROM	36	64	10
PIC16CR84	1 K ROM	68	64	10

Figure* II.1 : Liste des composants présentés dans la documentation n°DS30430C.

* Figure prise dans la documentation technique n° DS30430C du PIC

Il s'agit d'un microcontrôleur 8 bits à 18 pattes. La documentation technique n°DS30430C porte sur plusieurs composants (Figure II.1).

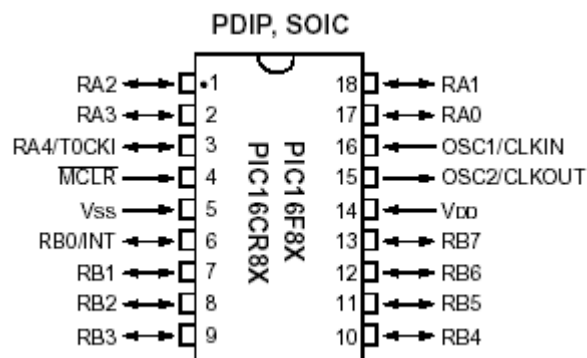
Principales caractéristiques :

- 35 instructions
- Instructions codées sur 14 bits
- Données sur 8 bits
- 1 cycle machine par instruction, sauf pour les sauts (2 cycles machine)
- Vitesse maximum 10 MHz soit une instruction en 400 ns (1 cycle machine = 4 cycles d'horloge)
- 4 sources d'interruption
- 1000 cycles d'effacement/écriture pour la mémoire flash, 10.000.000 pour la mémoire de donnée EEPROM

II.1. Brochage et fonction des pattes

La Figure* II.2 montre le brochage du circuit. Les fonctions des pattes sont les suivantes :

- V_{SS} , V_{DD} : Alimentation
 - OSC1,2 : Horloge
 - RA0-4 : Port A
 - RB0-7 : Port B
 - T0CKL : Entrée de comptage
 - INT : Entrée d'interruption
 - MCLR : Reset : 0V
- Choix du mode programmation : 12V - 14V
 exécution : 4.5V - 5.5V



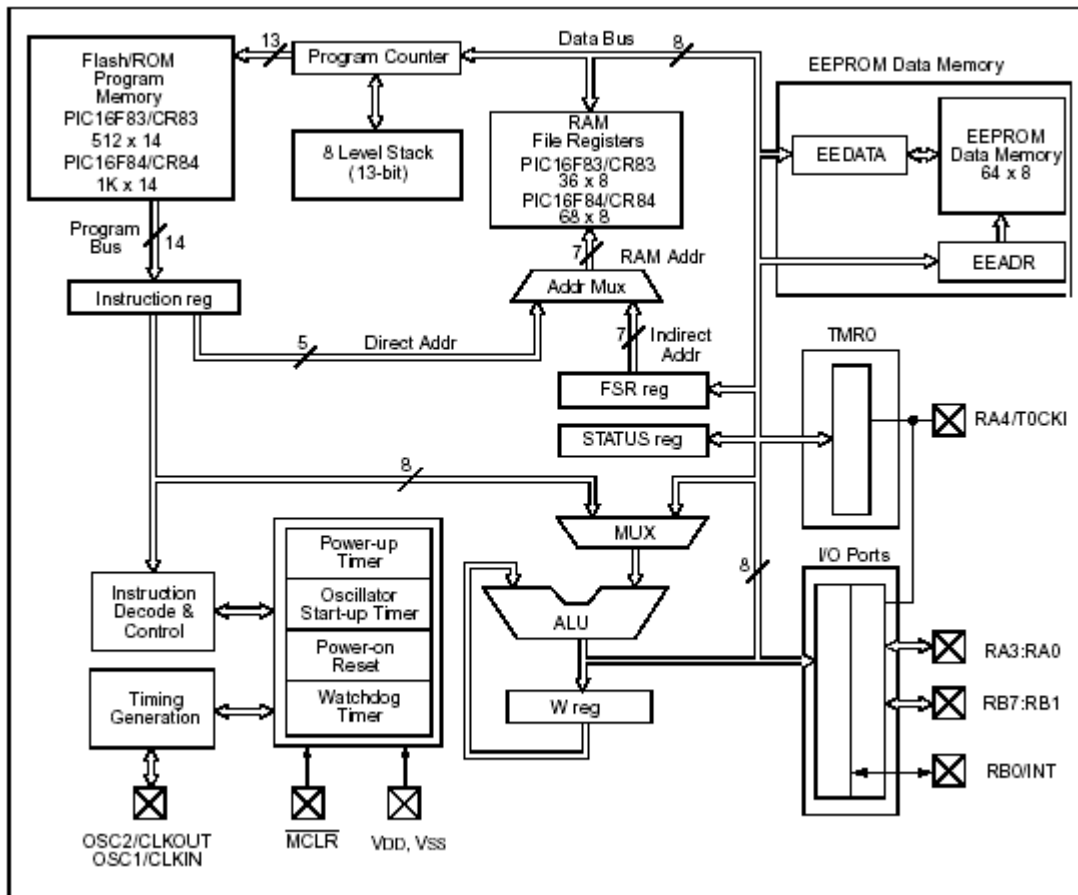
Figure* II.2 : Brochage du circuit.

II.2. Architecture générale

La Figure* II.3 présente l'architecture générale du circuit. Il est constitué des éléments suivants :

- un système d'initialisation à la mise sous tension (power-up timer, ...)
- un système de génération d'horloge à partir du quartz externe (timing génération)
- une unité arithmétique et logique (ALU)
- une mémoire flash de programme de 1k "mots" de 14 bits (III.1)
- un compteur de programme (program counter) et une pile (stack)
- un bus spécifique pour le programme (program bus)
- un registre contenant le code de l'instruction à exécuter
- un bus spécifique pour les données (data bus)
- une mémoire RAM contenant
 - les SFR (III.2.2)
 - 68 octets de données(III.2.1)

- une mémoire EEPROM de 64 octets de données (VIII)
- 2 ports d'entrées/sorties (VI)
- un compteur (timer) (VII)
- un chien de garde (watchdog) (X)



Figure* II.3 : Architecture générale du PIC 16F8X.

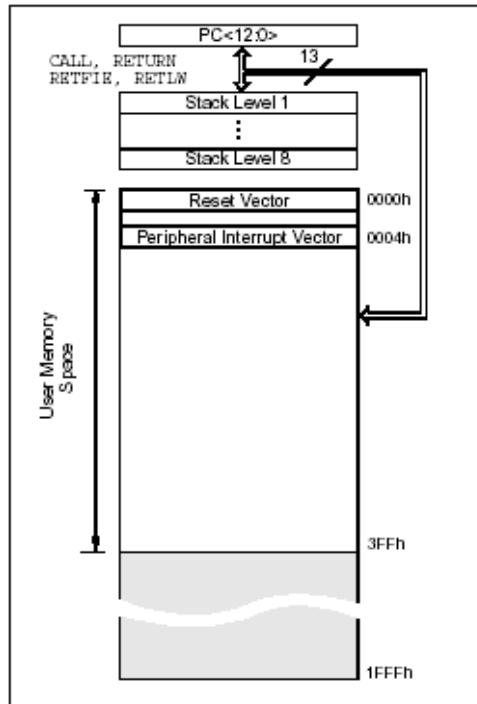
III. Organisation de la mémoire

Le PIC contient de la mémoire de programme et de la mémoire de données. La structure Harvard des PICs fournit un accès séparé à chacune. Ainsi, un accès aux deux est possible pendant le même cycle machine.

III.1. Mémoire de programme

C'est elle qui contient le programme à exécuter. Ce dernier est téléchargé par liaison série. La Figure* III.1 montre l'organisation de cette mémoire. Elle contient 1k "mots" de 14 bits dans le cas du PIC 16F84, même si le compteur de programme (PC) de 13 bits peut en adresser 8k. Il faut se méfier des adresses images ! L'adresse 0000h contient le vecteur du reset, l'adresse 0004h l'unique vecteur d'interruption du PIC.

La pile contient 8 valeurs. Comme le compteur de programme, elle n'a pas d'adresse dans la plage de mémoire. Ce sont des zones réservées par le système.



Figure* III.1 : Organisation de la mémoire de programme et de la pile.

III.2. Mémoire de données

File Address		File Address
00h	Indirect addr. ⁽¹⁾	80h
01h	TMR0	81h
02h	PCL	82h
03h	STATUS	83h
04h	FSR	84h
05h	PORTA	85h
06h	PORTB	86h
07h		87h
08h	EEDATA	88h
09h	EEADR	89h
0Ah	PCLATH	8Ah
0Bh	INTCON	8Bh
0Ch		8Ch
	68 General Purpose registers (SRAM)	
	Mapped (accesses) in Bank 0	
4Fh		CFh
50h		D0h
7Fh		FFh
	Bank 0	Bank 1

Unimplemented data memory location; read as '0'.
 Note 1: Not a physical register.

Figure* III.2 : Organisation de la mémoire de données.

Elle se décompose en deux parties (Figure* III.2). La première contient les SFRs (Special Function Registers) qui permettent de contrôler les opérations sur le circuit. La seconde contient des registres généraux, libres pour l'utilisateur.

Comme nous le verrons dans le paragraphe IV, les instructions orientées octets ou bits contiennent une adresse sur 7 bits pour désigner l'octet avec lequel l'instruction doit travailler. D'après la Figure* III.2, l'accès au registre TRISA d'adresse 85h, par exemple, est impossible avec une adresse sur 7 bits. C'est pourquoi le constructeur a défini deux banques. Le bit RP0 du registre d'état (STATUS.5) permet de choisir entre les deux. Ainsi, une adresse sur 8 bits est composée de RP0 en poids fort et des 7 bits provenant de l'instruction à exécuter.

III.2.1. Registres généraux

Ils sont accessibles soit directement soit indirectement à travers les registres FSR et INDF (V).

III.2.2. Registres spéciaux - SFRs

Ils permettent la gestion du circuit. Certains ont une fonction générale, d'autres une fonction spécifique attachée à un périphérique donné. La Figure* III.3 donne la fonction de chacun des bits de ces registres. Ils sont situés de l'adresse 00h à l'adresse 0Bh dans la banque 0 et de l'adresse 80h à l'adresse 8Bh dans la banque 1. Les registres 07h et 87h n'existent pas.

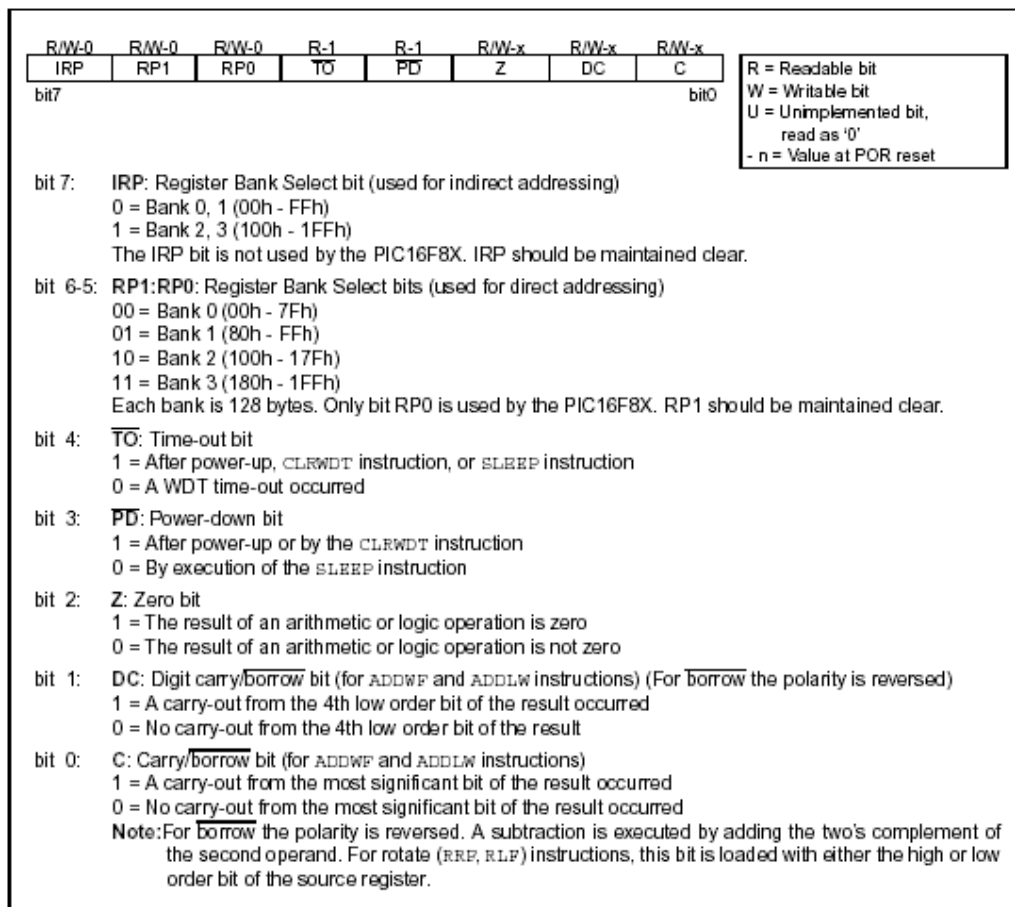
Address	Name	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Value on Power-on Reset	Value on all other resets (Note 3)		
Bank 0													
00h	INDF	Uses contents of FSR to address data memory (not a physical register)									----	----	
01h	TMR0	8-bit real-time clock/counter									XXXX XXXX	UUUU UUUU	
02h	PCL	Low order 8 bits of the Program Counter (PC)									0000 0000	0000 0000	
03h	STATUS ⁽²⁾	IRP	RP1	RP0	\overline{TO}	\overline{PD}	Z	DC	C	0001 1xxx	000q guuu		
04h	FSR	Indirect data memory address pointer 0									XXXX XXXX	UUUU UUUU	
05h	PORTA	—	—	—	RA4/T0CK1	RA3	RA2	RA1	RA0	---x xxxx	---u uuuu		
06h	PORTB	RB7	RB6	RB5	RB4	RB3	RB2	RB1	RB0/MINT	XXXX XXXX	UUUU UUUU		
07h		Unimplemented location, read as '0'									----	----	
08h	EEDATA	EEPROM data register									XXXX XXXX	UUUU UUUU	
09h	EEADR	EEPROM address register									XXXX XXXX	UUUU UUUU	
0Ah	PCLATH	—	—	—	Write buffer for upper 5 bits of the PC ⁽¹⁾					---	0000	---	0000
0Bh	INTCON	GIE	EEIE	TOIE	INTE	RBIE	TOIF	INTF	RBIF	0000 000x	0000 000u		
Bank 1													
80h	INDF	Uses contents of FSR to address data memory (not a physical register)									----	----	
81h	OPTION_REG	RP0	INTEDG	T0CS	T0SE	PSA	PS2	PS1	PS0	1111 1111	1111 1111		
82h	PCL	Low order 8 bits of Program Counter (PC)									0000 0000	0000 0000	
83h	STATUS ⁽²⁾	IRP	RP1	RP0	\overline{TO}	\overline{PD}	Z	DC	C	0001 1xxx	000q guuu		
84h	FSR	Indirect data memory address pointer 0									XXXX XXXX	UUUU UUUU	
85h	TRISA	—	—	—	PORTA data direction register					---1 1111	---1 1111		
86h	TRISB	PORTB data direction register									1111 1111	1111 1111	
87h		Unimplemented location, read as '0'									----	----	
88h	EECON1	—	—	—	EEIF	WRERR	WREN	WR	RD	---0 x000	---0 q000		
89h	EECON2	EEPROM control register 2 (not a physical register)									----	----	
0Ah	PCLATH	—	—	—	Write buffer for upper 5 bits of the PC ⁽¹⁾					---	0000	---	0000
0Bh	INTCON	GIE	EEIE	TOIE	INTE	RBIE	TOIF	INTF	RBIF	0000 000x	0000 000u		

Legend: x = unknown, u = unchanged, - = unimplemented read as '0', q = value depends on condition.
 Note 1: The upper byte of the program counter is not directly accessible. PCLATH is a slave register for PC<12:8>. The contents of PCLATH can be transferred to the upper byte of the program counter, but the contents of PC<12:8> is never transferred to PCLATH.
 2: The \overline{TO} and \overline{PD} status bits in the STATUS register are not affected by a \overline{MCLR} reset.
 3: Other (non power-up) resets include: external reset through \overline{MCLR} and the Watchdog Timer Reset.

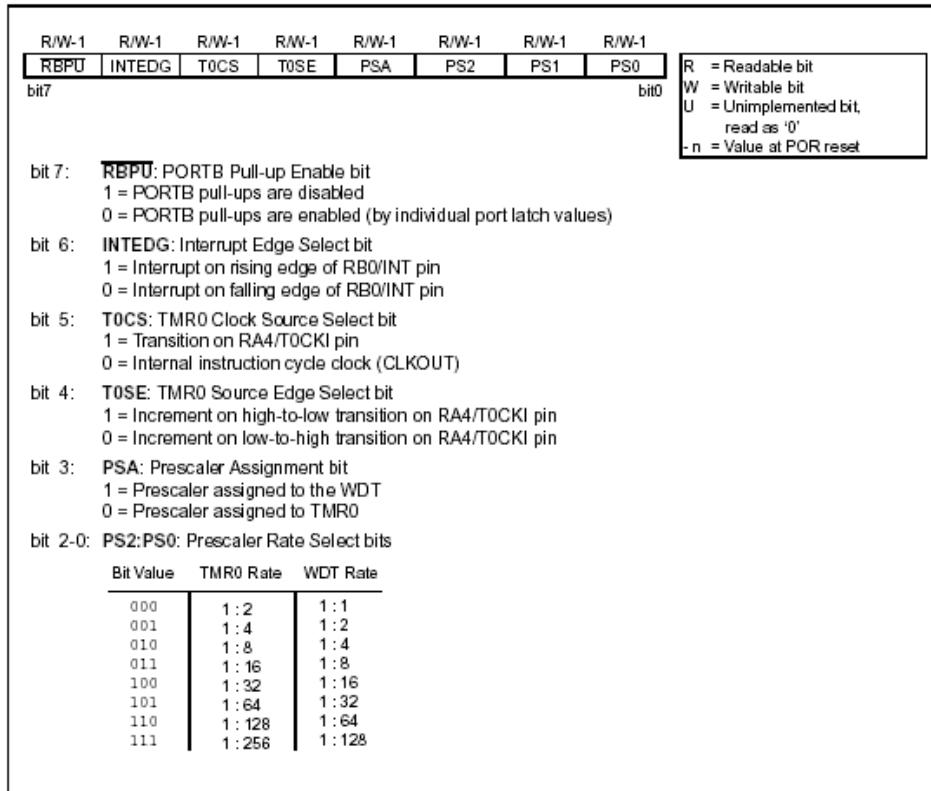
Figure* III.3 : Description des SFR.

INDF (00h - 80h) : Utilise le contenu de FSR pour l'accès indirect à la mémoire (V.3).
 TMR0 (01h) : Registre lié au compteur (VII).

- PCL (02h - 82h) : Contient les poids faibles du compteur de programmes (PC). Le registre PCLATH (0Ah-8Ah) contient les poids forts.
- STATUS (03h - 83h) : Il contient l'état de l'unité arithmétique et logique ainsi que les bits de sélection des banques (Figure* III.4).
- FSR (04h - 84h) : Permet l'adressage indirect (V.3)
- PORTA (05h) : Donne accès en lecture ou écriture au port A, 5 bits. Les sorties sont à drain ouvert. Le bit 4 peut être utilisé en entrée de comptage.
- PORTB (06h) : Donne accès en lecture ou écriture au port B. Les sorties sont à drain ouvert. Le bit 0 peut être utilisé en entrée d'interruption.
- EEDATA (08h) : Permet l'accès aux données dans la mémoire EEPROM.
- EEADR (09h) : Permet l'accès aux adresses de la mémoire EEPROM.
- PCLATCH (0Ah - 8Ah) : Donne accès en écriture aux bits de poids forts du compteur de programme.
- INTCON (0Bh - 8Bh) : Masque d'interruptions (VI).
- OPTION_REG (81h) : Contient des bits de configuration pour divers périphériques.
- TRISA (85h) : Indique la direction (entrée ou sortie) du port A.
- TRISB (86h) : Indique la direction (entrée ou sortie) du port B.
- EECON1 (88h) : Permet le contrôle d'accès à la mémoire EEPROM (VIII).
- EECON2 (89h) : Permet le contrôle d'accès à la mémoire EEPROM (VIII).



Figure* III.4 : Registre d'état du PIC - STATUS.

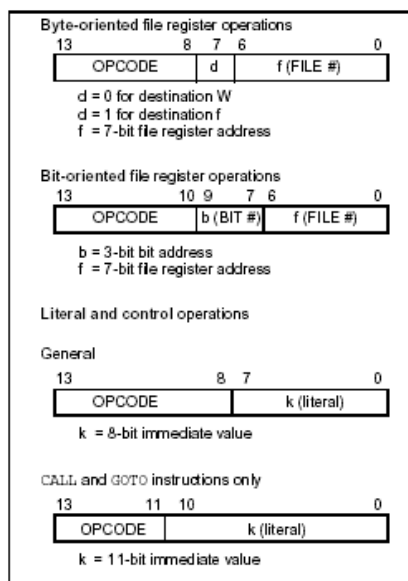


Figure* III.5 : Registre de configuration de périphériques - OPTION_REG.

IV. Jeu d'instructions

Les PICs sont conçus selon une architecture RISC. Programmer avec un nombre d'instructions réduit permet de limiter la taille de leur codage et donc de la place mémoire et du temps d'exécution. Le format des instructions est présenté au paragraphe IV.1. La liste des instructions est ensuite donnée (IV.3) avant l'étude d'un exemple de description d'une instruction (IV.2).

IV.1. Format général



Figure* IV.1 : Format général d'une instruction.

Toutes les instructions sont codées sur 14 bits. Elles sont regroupées en trois grands types (Figure* IV.1) :

- Instructions orientées octets
- Instructions orientées bits
- Instructions de contrôle

Le registre de travail W joue un rôle particulier dans un grand nombre d'instructions.

IV.2. Exemple d'instruction – le transfert

MOVWF	Move W to f								
Syntax:	[label] MOVWF f								
Operands:	0 ≤ f ≤ 127								
Operation:	(W) → (f)								
Status Affected:	None								
Encoding:	<table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="padding: 2px;">00</td> <td style="padding: 2px;">0000</td> <td style="padding: 2px;">1fff</td> <td style="padding: 2px;">ffff</td> </tr> </table>	00	0000	1fff	ffff				
00	0000	1fff	ffff						
Description:	Move data from W register to register f.								
Words:	1								
Cycles:	1								
Q Cycle Activity:	<table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="padding: 2px;">Q1</td> <td style="padding: 2px;">Q2</td> <td style="padding: 2px;">Q3</td> <td style="padding: 2px;">Q4</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">Decode</td> <td style="padding: 2px;">Read register f</td> <td style="padding: 2px;">Process data</td> <td style="padding: 2px;">Write register f</td> </tr> </table>	Q1	Q2	Q3	Q4	Decode	Read register f	Process data	Write register f
Q1	Q2	Q3	Q4						
Decode	Read register f	Process data	Write register f						
Example	<pre>MOVWF OPTION_REG Before Instruction OPTION = 0xFF W = 0x4F After Instruction OPTION = 0x4F W = 0x4F</pre>								

Figure* IV.2 : Transfert du registre W dans le registre f.

Trois instructions de transfert sont disponibles sur le PIC 16F84. La première (Figure* IV.2) permet de transférer le contenu du registre W dans un registre f. On peut noter la valeur du bit 7 à 1 et les bits 0 à 6 donnant le registre concerné.

MOVF	Move f								
Syntax:	[label] MOVF f,d								
Operands:	0 ≤ f ≤ 127 d ∈ [0,1]								
Operation:	(f) → (destination)								
Status Affected:	Z								
Encoding:	<table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="padding: 2px;">00</td> <td style="padding: 2px;">1000</td> <td style="padding: 2px;">dfff</td> <td style="padding: 2px;">ffff</td> </tr> </table>	00	1000	dfff	ffff				
00	1000	dfff	ffff						
Description:	The contents of register f is moved to a destination dependant upon the status of d. If d = 0, destination is W register. If d = 1, the destination is file register f itself. d = 1 is useful to test a file register since status flag Z is affected.								
Words:	1								
Cycles:	1								
Q Cycle Activity:	<table border="1" style="display: inline-table; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="padding: 2px;">Q1</td> <td style="padding: 2px;">Q2</td> <td style="padding: 2px;">Q3</td> <td style="padding: 2px;">Q4</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">Decode</td> <td style="padding: 2px;">Read register f</td> <td style="padding: 2px;">Process data</td> <td style="padding: 2px;">Write to destination</td> </tr> </table>	Q1	Q2	Q3	Q4	Decode	Read register f	Process data	Write to destination
Q1	Q2	Q3	Q4						
Decode	Read register f	Process data	Write to destination						
Example	<pre>MOVF FSR, 0 After Instruction W = value in FSR register Z = 1</pre>								

Figure* IV.3 : Transfert du contenu du registre f dans le registre W ou le registre f.

La seconde (Figure* IV.3) permet de transférer une donnée contenue dans un registre f vers le registre W ou le registre f. Dans ce second cas, l'intérêt est de positionner le bit Z. On peut noter ici

le bit 7 qui prend la valeur d fournie dans le code de l'instruction pour choisir la destination : W ou f.

MOVLW **Move Literal to W**

Syntax: [label] MOVLW k

Operands: 0 ≤ k ≤ 255

Operation: k → (W)

Status Affected: None

Encoding:

11	00xxx	kkkk	kkkk
----	-------	------	------

Description: The eight bit literal 'k' is loaded into W register. The don't cares will assemble as 0's.

Words: 1

Cycles: 1

Q Cycle Activity:

Q1	Q2	Q3	Q4
Decode	Read Literal k	Process data	Write to W

Example MOVLW 0x5A

After Instruction

W = 0x5A

Figure* IV.4 : Transfert d'une constante dans le registre W.

La dernière instruction de transfert permet de charger une constante dans le registre W. Ici, la valeur à charger est donnée sur 8 bits, le bit 7 n'étant pas utile puisque le code de l'instruction dit que la valeur est à charger dans le registre W.

IV.3. Liste des instructions

Mnemonic, Operands	Description	Cycles	14-Bit Opcode		Status Affected	Notes
			MSb	LSb		
BYTE-ORIENTED FILE REGISTER OPERATIONS						
ADDWF	f, d Add W and f	1	00	0111 dfff ffff	C,DC,Z	1,2
ANDWF	f, d AND W with f	1	00	0101 dfff ffff	Z	1,2
CLRF	f Clear f	1	00	0001 1fff ffff	Z	2
CLRWF	- Clear W	1	00	0001 0xxx xxxxx	Z	
COMF	f, d Complement f	1	00	1001 dfff ffff	Z	1,2
DECf	f, d Decrement f	1	00	0011 dfff ffff	Z	1,2
DECFSZ	f, d Decrement f, Skip if 0	1(2)	00	1011 dfff ffff		1,2,3
INCF	f, d Increment f	1	00	1010 dfff ffff	Z	1,2
INCFSZ	f, d Increment f, Skip if 0	1(2)	00	1111 dfff ffff		1,2,3
IORWF	f, d Inclusive OR W with f	1	00	0100 dfff ffff	Z	1,2
MOVF	f, d Move f	1	00	1000 dfff ffff	Z	1,2
MOVWF	f Move W to f	1	00	0000 1fff ffff		
NOP	- No Operation	1	00	0000 0xxx0 0000		
RLF	f, d Rotate Left f through Carry	1	00	1101 dfff ffff	C	1,2
RRF	f, d Rotate Right f through Carry	1	00	1100 dfff ffff	C	1,2
SUBWF	f, d Subtract W from f	1	00	0010 dfff ffff	C,DC,Z	1,2
SWAPF	f, d Swap nibbles in f	1	00	1110 dfff ffff		1,2
XORWF	f, d Exclusive OR W with f	1	00	0110 dfff ffff	Z	1,2
BIT-ORIENTED FILE REGISTER OPERATIONS						
BCF	f, b Bit Clear f	1	01	00bb bfff ffff		1,2
BSF	f, b Bit Set f	1	01	01bb bfff ffff		1,2
BTFSC	f, b Bit Test f, Skip if Clear	1(2)	01	10bb bfff ffff		3
BTFSS	f, b Bit Test f, Skip if Set	1(2)	01	11bb bfff ffff		3
LITERAL AND CONTROL OPERATIONS						
ADDLW	k Add literal and W	1	11	111x kkkk kkkk	C,DC,Z	
ANDLW	k AND literal with W	1	11	1001 kkkk kkkk	Z	
CALL	k Call subroutine	2	10	0kxx kkkk kkkk		
CLRWDT	- Clear Watchdog Timer	1	00	0000 0110 0100	TOPD	
GOTO	k Go to address	2	10	1kxx kkkk kkkk		
IORLW	k Inclusive OR literal with W	1	11	1000 kkkk kkkk	Z	
MOVLW	k Move literal to W	1	11	00xx kkkk kkkk		
RETFIE	- Return from interrupt	2	00	0000 0000 1001		
RETLW	k Return with literal in W	2	11	01xx kkkk kkkk		
RETURN	- Return from Subroutine	2	00	0000 0000 1000		
SLEEP	- Go into standby mode	1	00	0000 0110 0011	TOPD	
SUBLW	k Subtract W from literal	1	11	110x kkkk kkkk	C,DC,Z	
XORLW	k Exclusive OR literal with W	1	11	1010 kkkk kkkk	Z	

Note 1: When an I/O register is modified as a function of itself (e.g., MOVF PORTB, 1), the value used will be that value present on the pins themselves. For example, if the data latch is '1' for a pin configured as input and is driven low by an external device, the data will be written back with a '0'.

2: If this instruction is executed on the TMR0 register (and, where applicable, d = 1), the prescaler will be cleared if assigned to the Timer0 Module.

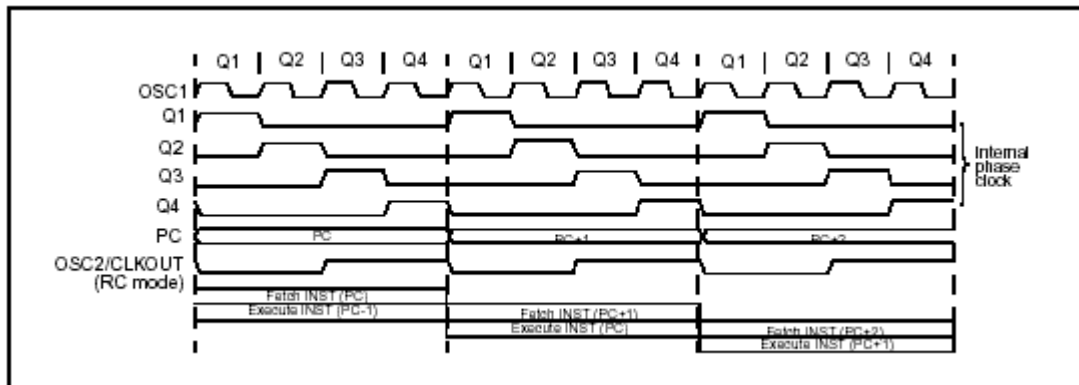
3: If Program Counter (PC) is modified or a conditional test is true, the instruction requires two cycles. The second cycle is executed as a NOP.

Figure* IV.5 : Liste des instructions.

La Figure* IV.5 donne la liste de toutes les instructions.

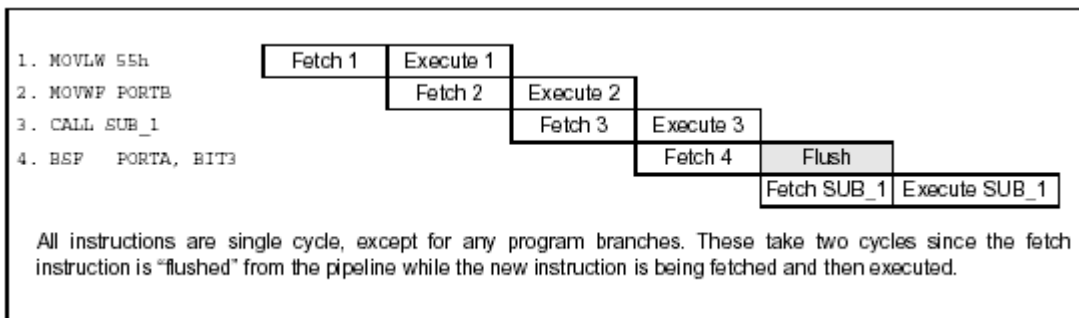
IV.4. Exécution d'un programme – notion de pipe-line

La Figure* IV.6 montre l'enchaînement des instructions tous les 4 cycles d'horloge. Pendant un premier cycle machine, l'instruction a exécutée est stockée en mémoire RAM. Le cycle suivant, elle est exécutée. Chaque instruction dure donc 2 cycles machine.



Figure* IV.6 : Enchaînement des instructions.

La notion de pipeline permet de réduire ce temps à un seul cycle machine. L'idée est d'exécuter l'instruction n-1 pendant que l'instruction n est chargée en mémoire RAM. Ainsi, une fois le système enclenché, pendant chaque cycle machine une instruction est chargée et un autre exécutée. On a donc l'équivalent d'une instruction par cycle machine. La Figure* IV.7 montre un exemple d'exécution d'un programme. Notons que l'instruction CALL dure 2 cycles machine comme toutes les instructions de branchement.



Figure* IV.7 : Pipeline du PIC.

V. Modes d'adressages

On ne peut pas concevoir un programme qui ne manipule pas de données. Il existe trois grands types d'accès à une donnée ou modes d'adressage :

- Adressage immédiat (V.1) : La donnée est contenue dans l'instruction.
- Adressage direct (V.2) : La donnée est contenue dans un registre.
- Adressage indirect (V.3) : L'adresse de la donnée est contenue dans un pointeur.

V.1. Adressage immédiat

La donnée est contenue dans l'instruction.

Exemple : `movlw 0xC4` ; **Transfert la valeur 0xC4** dans W

V.2. Adressage direct

La donnée est contenue dans un registre. Ce dernier peut être par un nom (par exemple W) ou une adresse mémoire.

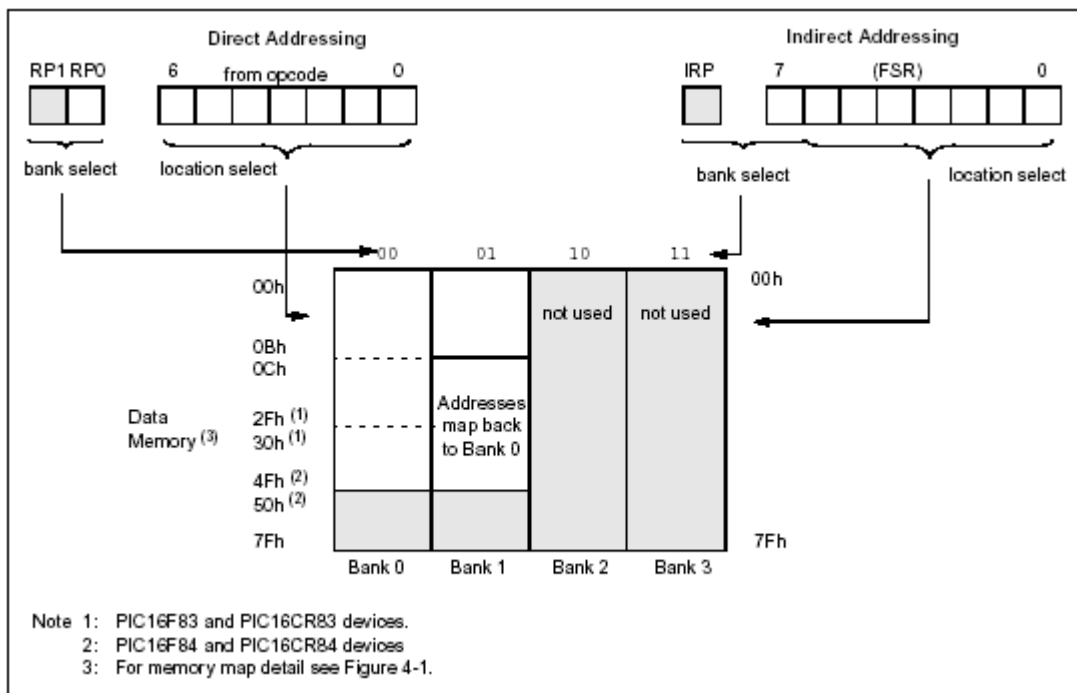
Exemple : `movf 0x2B, 0` ; **Transfert dans W la valeur contenue à l'adresse 0x2B.**



L'adresse 0x2B peut correspondre à 2 registres en fonction de la banque choisie (Figure* V.1). Le bit RP0 permet ce choix, le bit RP1 étant réservé pour les futurs systèmes à 4 banques.

V.3. Adressage indirect

L'adresse de la donnée est contenue dans un pointeur. Dans les PIC, un seul pointeur est disponible pour l'adressage indirect : FSR. Contenu à l'adresse 04h dans les deux banques, il est donc accessible indépendamment du numéro de banque. En utilisant l'adressage direct, on peut écrire dans FSR l'adresse du registre à atteindre. FSR contenant 8 bits, on peut atteindre les deux banques du PIC 16F84. Pour les PIC contenant quatre banques, il faut positionner le bit IRP du registre d'état qui sert alors de 9^{ème} bit d'adresse (Figure* V.1).



Figure* V.1 : Adressages direct et indirect à la mémoire de données.

L'accès au registre d'adresse contenue dans FSR se fait en utilisant le registre INDF. Il se trouve à l'adresse 0 dans les deux banques. Il ne s'agit pas d'un registre physique. On peut le voir comme un autre nom de FSR, utilisé pour accéder à la donnée elle-même, FSR servant à choisir l'adresse.

Exemple : `movlw 0x1A` ; Charge 1Ah dans W
`movwf FSR` ; Charge W, contenant 1Ah, dans FSR
`movf INDF, 0` ; Charge la valeur contenue à l'adresse 1Ah dans W

VI. Ports d'entrées/Sorties

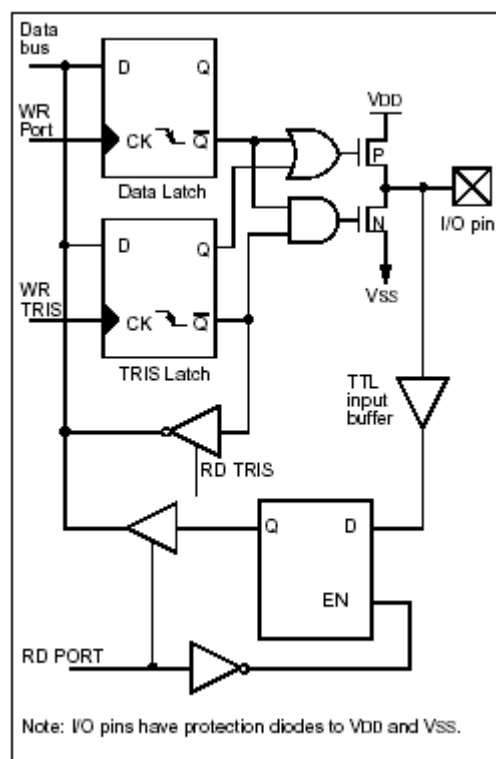
Le PIC 16F84 est doté de deux ports d'entrées/Sorties appelés PortA et PortB.

VI.1. Port A

Il comporte 5 pattes d'entrée/sortie bi-directionnelles, notées RAx avec $x=\{0,1,2,3,4\}$ sur le brochage du circuit (Figure* II.2). Le registre PORTA, d'adresse 05h dans la banque 0, permet d'y accéder en lecture ou en écriture. Le registre TRISA, d'adresse 85h dans la banque 1, permet de choisir le sens de chaque patte (entrée ou sortie) : un bit à 1 positionne le port en entrée, un bit à 0 positionne le port en sortie.

La Figure* VI.1 donne le câblage interne d'une patte du port A :

- "Data Latch" : Mémorisation de la valeur écrite quand le port est en sortie.
- "TRIS Latch" : Mémorisation du sens (entrée ou sortie) de la patte.
- "TTL input buffer" : Buffer de lecture de la valeur du port. La lecture est toujours réalisée sur la patte, pas à la sortie de la bascule d'écriture.
- Transistor N : En écriture : Saturé ou bloqué suivant la valeur écrite.
En lecture : Bloqué.
- Transistor P : Permet d'alimenter la sortie.



Figure* VI.1 : Câblage interne d'une patte du port A.

La patte RA4 peut aussi servir d'entrée de comptage pour le timer0.

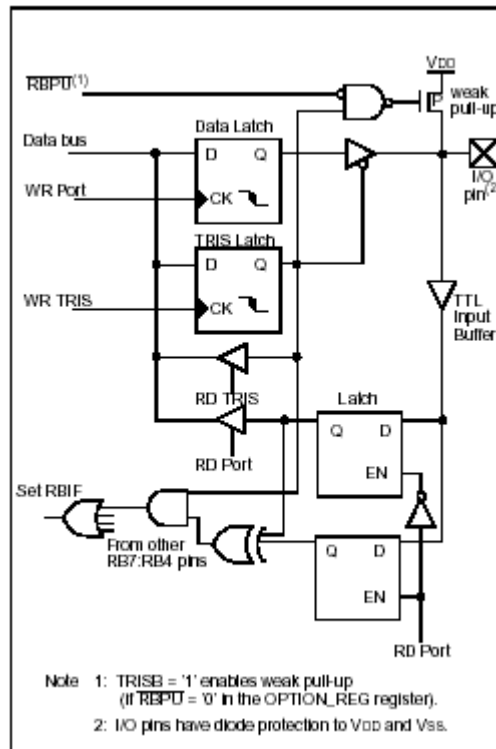
VI.2. Port B

Il comporte 8 pattes d'entrée/sortie bi-directionnelles, notées RBx avec $x=\{0,1,2,3,4,5,6,7\}$ sur le brochage du circuit (Figure* II.2). Le registre PORTB, d'adresse 06h dans la banque 0, permet d'y accéder en lecture ou en écriture. Le registre TRISB, d'adresse 86h dans la banque 1, permet de choisir le sens de chaque patte (entrée ou sortie) : un bit à 1 positionne le port en entrée, un bit à 0 positionne le port en sortie.

Le câblage interne d'une porte du port B ressemble beaucoup à celui du port A (Figure* VI.2). On peut noter la fonction particulière pilotée par le bit RBPU (OPTION_REG.7) qui permet d'alimenter (RBPU=0) ou non (RBPU=1) les sorties.

Les quatre bits de poids fort (RB7-RB4) peuvent être utilisés pour déclencher une interruption sur changement d'état (VII).

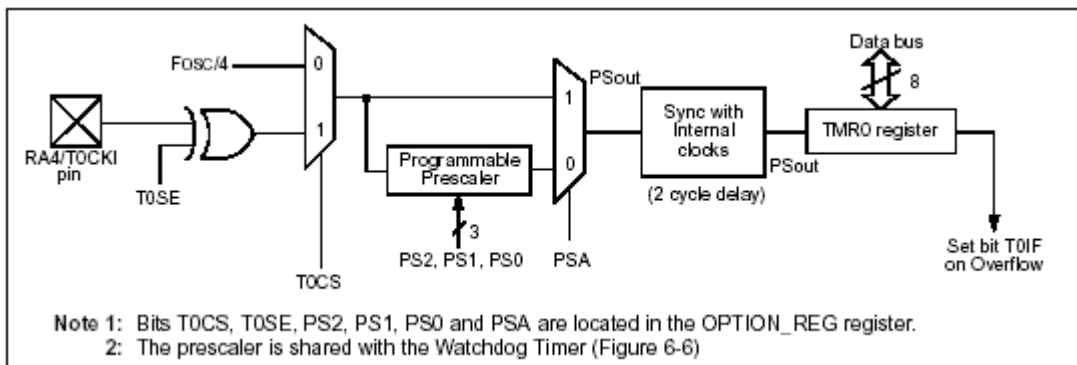
RB0 peut aussi servir d'entrée d'interruption externe.



Figure* VI.2 : Câblage interne d'une patte du port B.

VII. Compteur

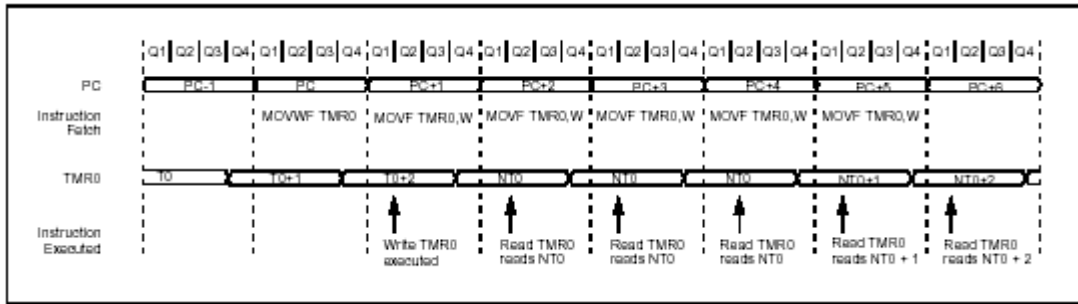
Le PIC 16F84 est doté d'un compteur 8 bits. La Figure* VII.1 en donne l'organigramme.



Figure* VII.1 : Organigramme du Timer0.

VII.1. Registre TMR0

C'est le registre de 8 bits qui donne la valeur du comptage réalisé. Il est accessible en lecture et en écriture à l'adresse 01h dans la banque 0.



Figure* VII.2 : Prise en compte de l'écriture dans le registre TMR0.

Lors d'une écriture dans TMR0, le comptage est inhibé pendant deux cycles machine (Figure* VII.2). Si l'on veut déterminer un temps avec précision, il faut tenir compte de ce retard au démarrage.

VII.2. Choix de l'horloge

Le timer0 peut fonctionner suivant deux modes en fonction du bit T0CS (OPTION_REG.5). En mode timer (T0CS=0), le registre TMR0 est incrémenté à chaque cycle machine (si le pré-diviseur n'est pas sélectionné).

En mode compteur (T0CS=1), le registre TMR0 est incrémenté sur chaque front montant ou chaque front descendant du signal reçu sur la broche RA4/T0CK1 en fonction du bit T0SE (OPTION_REG.4). Si T0SE=0, les fronts montants sont comptés, T0SE=1, les fronts descendants sont comptés.

VII.3. Pré-diviseur

En plus des deux horloges, un pré-diviseur, partagé avec le chien de garde, est disponible. La période de l'horloge d'entrée est divisée par une valeur comprise entre 2 et 256 suivant les bits PS2, PS1 et PS0 (respectivement OPTION_REG.2, .1 et .0) (Figure** VII.3). Le bit PSA (OPTION_REG.3) permet de choisir entre la pré-division de timer0 (PSA=0) ou du chien de garde (PSA=1).

PSA	PS2	PS1	PS0	/t _{mr0}	/WD
0	0	0	0	2	1
0	0	0	1	4	1
0	0	1	0	8	1
0	0	1	1	16	1
0	1	0	0	32	1
0	1	0	1	64	1
0	1	1	0	128	1
0	1	1	1	256	1
1	0	0	0	1	1
1	0	0	1	1	2
1	0	1	0	1	4
1	0	1	1	1	8
1	1	0	0	1	16
1	1	0	1	1	32
1	1	1	0	1	64
1	1	1	1	1	128

Figure** VII.3 : Valeurs du pré-diviseur en fonction de PSA, PS2, PS1 et PS0.

VII.4. Fin de comptage et interruption

Le bit TOIF (INTCON.2) est mis à 1 chaque fois que le registre TMR0 passe de FFh à 00h. On peut donc tester ce bit pour connaître la fin de comptage. Pour compter 50 événements, il faut donc charger TMR0 avec la valeur 256-50=206 et attendre le passage de TOIF à 1. Cette méthode est simple mais bloque le processeur dans une boucle d'attente.

On peut aussi repérer la fin du comptage grâce à l'interruption que peut générer TOIF en passant à 1 (§ VII). Le processeur est ainsi libre de travailler en attendant cet événement.

VII.5. Registres utiles à la gestion de timer0

Plusieurs registres ont été évoqués dans ce paragraphe. Ils sont synthétisés dans la Figure* VII.4.

Address	Name	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Value on Power-on Reset	Value on all other resets
0th	TMR0	Timer0 module's register								xxxx xxxx	uuuu uuuu
0Bh	INTCON	GIE	EEIE	TOIE	INTE	RBIE	TOIF	INTE	RBIF	0000 000x	0000 0000
8th	OPTIONAL REG	RBPO	INTEDG	TOCS	TOSE	PSA	PS2	PS1	PS0	1111 1111	1111 1111
85h	TRISA	—	—	—	TRISA4	TRISA3	TRISA2	TRISA1	TRISA0	---1 1111	---1 1111

Legend: x = unknown, u = unchanged. - = unimplemented read as '0'. Shaded cells are not associated with Timer0.

Figure* VII.4 : Registres utiles à la gestion de timer0.

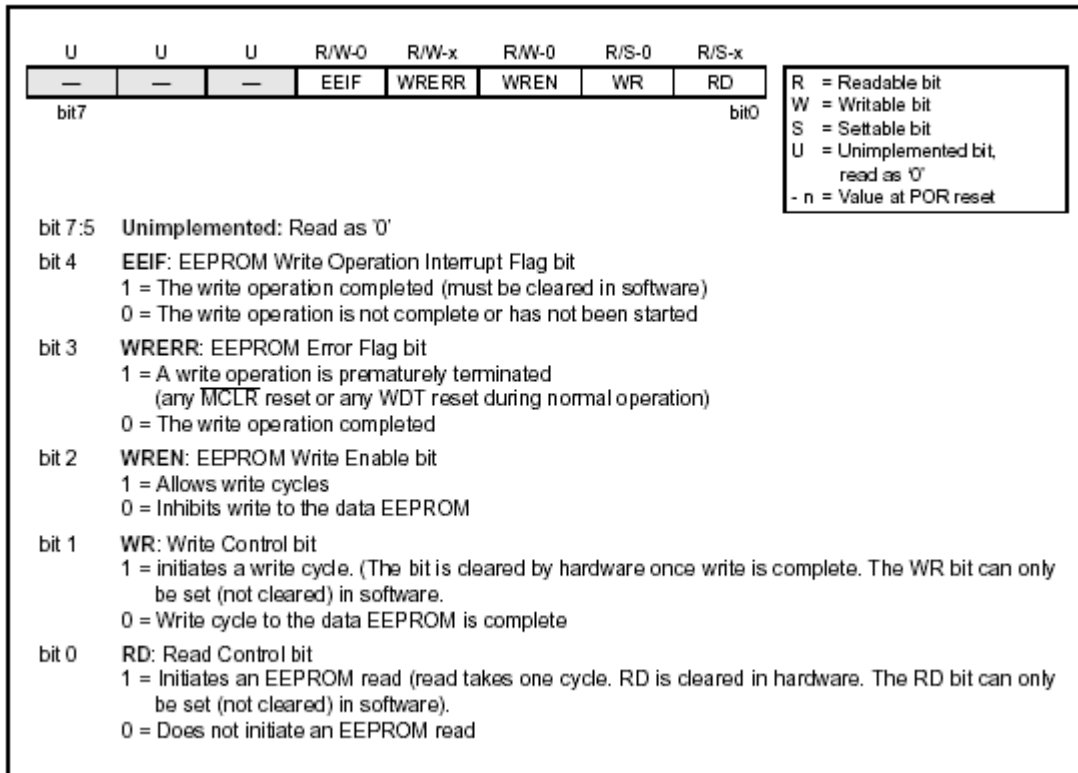
VIII. Accès à la mémoire EEPROM

Le PIC possède une zone EEPROM de 64 octets accessibles en lecture et en écriture par le programme. On peut y sauvegarder des valeurs, qui seront conservées même si l'alimentation est éteinte, et les récupérer lors de la mise sous tension. Leur accès est spécifique et requiert l'utilisation de registres dédiés. La lecture et l'écriture ne peut s'exécuter que selon des séquences particulières.

VIII.1. Registres utilisés

Quatre registres sont utilisés pour l'accès à la mémoire eeprom du PIC :

- EEDATA contient la donnée.
- EEADR contient l'adresse.
- EECON1 (Figure* VIII.1) est le registre de contrôle de l'accès à l'eeprom. Cinq bits permettent un cet accès :
 - RD et WR initient la lecture ou l'écriture. Ils sont mis à 1 par le programme pour initier l'accès et mis à zéro par le système à la fin de l'accès.
 - WREN autorise (1) ou non (0) l'accès en écriture.
 - WRERR est mis à 1 par le système quand une opération d'écriture est interrompu par MCLR, reset ou le chien de garde.
 - EEIF est un drapeau d'interruption signalant la fin de l'écriture physique dans la mémoire eeprom. Il doit être mis à 0 par programme.
- EECON2 joue un rôle spécifique lors de l'écriture.



Figure* VIII.1 : Registre EECON1.

VIII.2. Lecture

Pour lire une donnée dans la mémoire eeprom, il faut mettre l'adresse dans EEADR et positionner RD à 1. La valeur lue est alors disponible dans EEDATA au cycle machine suivant. Le programme ci-dessous donne un exemple de lecture dans la mémoire eeprom.

```
BCF STATUS, RPO ; Bank 0
MOVLW CONFIG_ADDR ;
MOVWF EEADR ; Address to read
BSF STATUS, RPO ; Bank 1
BSF EECON1, RD ; EE Read
BCF STATUS, RPO ; Bank 0
MOVF EEDATA, W ; W = EEDATA
```

VIII.3. Ecriture

Pour écrire une donnée dans la mémoire eeprom, il faut d'abord mettre l'adresse dans EEADR et la donnée dans EEDATA. Un cycle bien spécifique doit ensuite être respecter pour que l'écriture ait lieu. L'exemple suivant donne le cycle :

```
BSF STATUS, RPO ; Bank 1
BCF INTCON, GIE ; Disable INTs.
BSF EECON1, WREN ; Enable Write
MOVLW 55h ;


Required Sequence



```
MOVWF EECON2 ; Write 55h
MOVLW AAh ;
MOVWF EECON2 ; Write AAh
BSF EECON1, WR ; Set WR bit
; begin write
BSF INTCON, GIE ; Enable INTs.
```

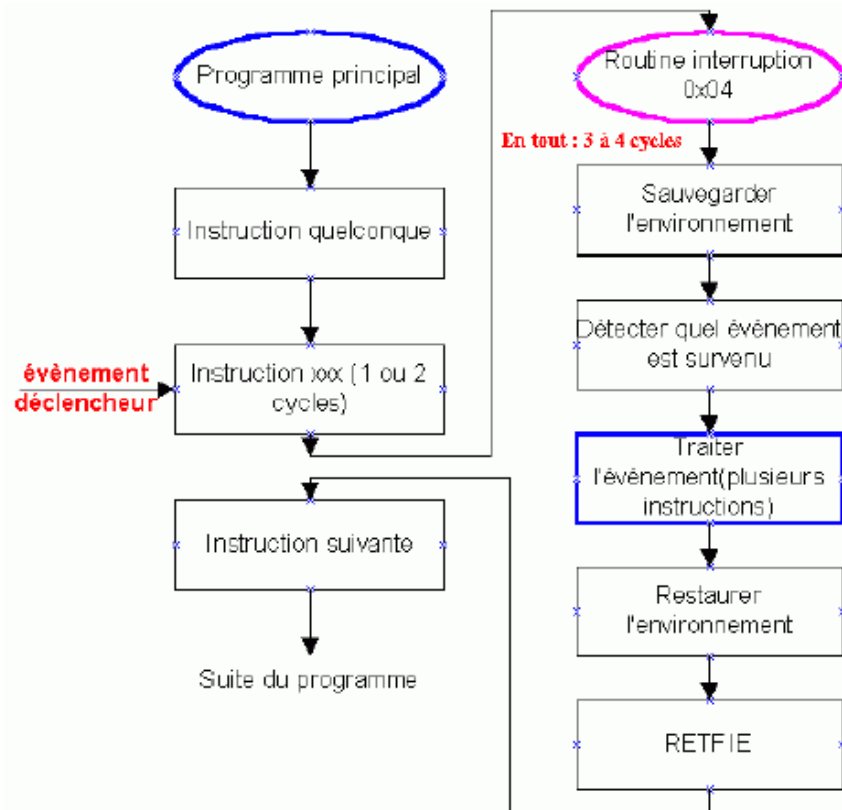

```

IX. Interruptions

IX.1. Rappel - Notion de sous-programme

A développer

IX.2. Mécanisme



Figure** IX.1 : Déroulement d'un programme lors d'une interruption.

L'interruption est un mécanisme fondamental de tout processeur. Il permet de prendre en compte des événements extérieurs au processeur et de leur associer un traitement spécifique. La Figure IX.1 donne le déroulement du programme lors d'une interruption. Il faut noter que l'exécution d'une instruction n'est jamais interrompue ; c'est à la fin de l'instruction en cours lors de l'arrivée de l'événement que le sous-programme d'interruption est exécuté.

La séquence classique de fonctionnement d'une interruption est la suivante :

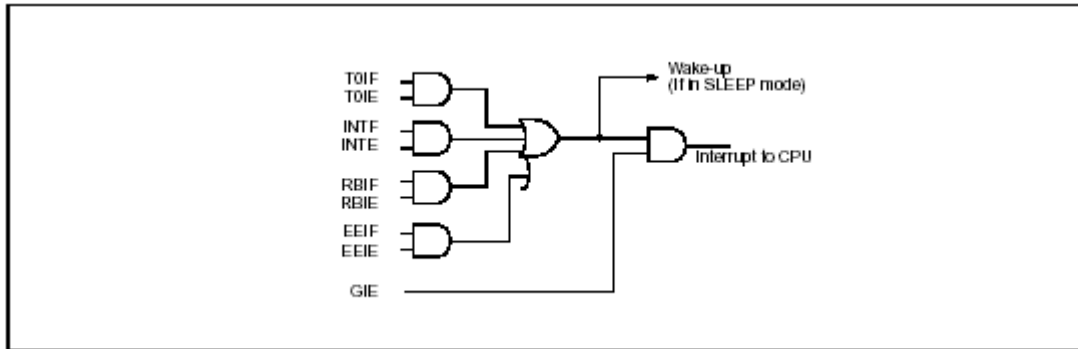
- 1- Détection de l'événement déclencheur - IX.3, IX.4
- 2- Fin de l'instruction en cours
- 3- Sauvegarde de l'adresse de retour - IX.5
- 4- Déroulement vers la routine d'interruption - IX.5
- 5- Sauvegarde du contexte - IX.6
- 6- Identification de l'événement survenu - IX.6
- 7- Traitement de l'interruption correspondante
- 8- Restauration du contexte - IX.6
- 9- Retour au programme initial - IX.8

** Figure prise dans le cours de Bigonoff

IX.3. Différentes sources d'interruption

Dans le cas du PIC 16F84, il existe 4 sources d'interruption (Figure* IX.2) :

- INT : Interruption externe, broche RB0/INT
- TMR0 : Fin de comptage
- PORTB : Changement d'état du port B (RB7-RB4)
- EEPROM : Fin d'écriture en EEPROM



Figure* IX.2 : Logique des événements associés aux interruptions.

IX.4. Validation des interruptions

Chacune de ses sources peut être validée indépendamment grâce aux bits 3 à 6 du registre INTCON (Figure* IX.3). Le bit GIE de ce même registre permet une validation générale des interruptions. Ainsi, pour que le déroutement du programme en cours soit déclenché, il faut qu'un des événements extérieurs soit détecté, que l'interruption correspondante soit validée et que la validation générale soit activée.

R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-0	R/W-x
GIE	EEIE	TOIE	INTE	RBIE	TOIF	INTF	RBIF
							bit0
<p>bit 7: GIE: Global Interrupt Enable bit 1 = Enables all un-masked interrupts 0 = Disables all interrupts</p> <p>Note: For the operation of the interrupt structure, please refer to Section 8.5.</p> <p>bit 6: EEIE: EE Write Complete Interrupt Enable bit 1 = Enables the EE write complete interrupt 0 = Disables the EE write complete interrupt</p> <p>bit 5: TOIE: TMR0 Overflow Interrupt Enable bit 1 = Enables the TMR0 interrupt 0 = Disables the TMR0 interrupt</p> <p>bit 4: INTE: RB0/INT Interrupt Enable bit 1 = Enables the RB0/INT interrupt 0 = Disables the RB0/INT interrupt</p> <p>bit 3: RBIE: RB Port Change Interrupt Enable bit 1 = Enables the RB port change interrupt 0 = Disables the RB port change interrupt</p> <p>bit 2: TOIF: TMR0 overflow interrupt flag bit 1 = TMR0 has overflowed (must be cleared in software) 0 = TMR0 did not overflow</p> <p>bit 1: INTF: RB0/INT Interrupt Flag bit 1 = The RB0/INT interrupt occurred 0 = The RB0/INT interrupt did not occur</p> <p>bit 0: RBIF: RB Port Change Interrupt Flag bit 1 = When at least one of the RB7:RB4 pins changed state (must be cleared in software) 0 = None of the RB7:RB4 pins have changed state</p>							

R = Readable bit
 W = Writable bit
 U = Unimplemented bit, read as '0'
 - n = Value at POR reset

Figure* IX.3 : Registre de contrôle d'interruption du PIC – INTCON

IX.5. Séquence de détournement vers le sous-programme d'interruption

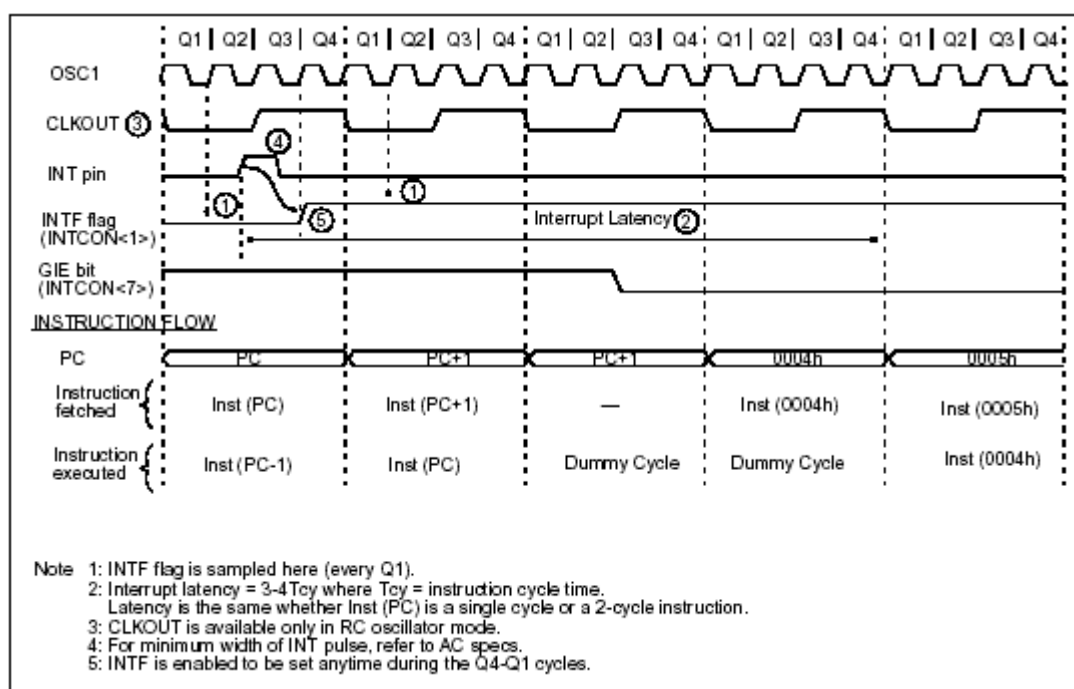
Par construction, l'interruption survient n'importe quand pendant l'exécution du programme. Avant l'exécution du sous-programme d'interruption, il faut donc sauvegarder l'adresse de l'instruction suivant celle en cours pour l'exécuter après le sous-programme d'interruption. L'adresse de retour est stockée dans la pile (Figure* III.1). Cette opération est gérée automatiquement par le processeur.

Une fois l'adresse de retour sauvegardée, le compteur de programme peut être chargé avec l'adresse du sous-programme à exécuter, ici 0004h.

Dans le cas du PIC, à cause de la faible taille de la pile, une interruption n'est pas interruptible. Le bit GIE de validation générale est donc mis à 0 au début du sous-programme d'interruption. Cette opération est gérée automatiquement par le processeur.

La Figure* IX.4 montre l'enchaînement des ces opérations. Cinq étapes sont alors utiles pour commencer l'interruption :

- Apparition d'un événement, sans perturber le déroulement normal des instructions
- Prise en compte de l'événement, exécution de l'instruction en cours (PC)
- Cycle d'attente, sauvegarde de l'adresse PC+1 dans la pile
- Chargement de l'adresse 0004h dans le PC
- Exécution de l'instruction d'adresse 0004h et chargement de l'instruction suivante



Figure* IX.4 : Déroulement de l'appel à un sous-programme d'interruption.

Deux cycles machine sont donc perdu à chaque interruption, sans compter la sauvegarde et la restitution du contexte (IX.6) et le retour au programme initial (IX.8).

IX.6. Sauvegarde et restitution du contexte

C'est un point important pour tous les sous-programme qui devient capital pour les sous-programmes d'interruption. En effet, beaucoup d'instructions modifient le registre STATUS et/ou utilisent le registre W. Afin de les rendre dans le même état à la fin du sous-programme d'interruption qu'au début, il faut les sauvegarder au début et les recopier à la fin. Si d'autres registres sont utilisés dans le sous-programme d'interruption, il faut généralement les sauvegarder aussi.

IX.6.1. Où sauvegarder ces registres ?

Classiquement dans la pile. Dans le cas des PICs, elle est très petite et non accessible pour l'utilisateur. Il faut donc définir une zone de sauvegarde dans la RAM. Pour définir une variable, on peut utiliser les directives CBLOCK et ENDC :

```

CBLOCK 0x0C      ; début de la zone de stockage
    Sauve_W : 1   ; 1 octet réservé pour la sauvegarde de W
    Sauve_Status :1 ; 1 octet réservé pour la sauvegarde de STAUTS
ENDC

```

IX.6.2. Comment sauvegarder ces registres ?

Pour W, c'est simple : il suffit d'utiliser l'instruction :

```

movwf  Sauve_W      ; Sauvegarde de W

```

Pour STATUS, c'est plus compliqué. En effet, il n'existe pas d'instruction de transfert d'un registre vers un autre. Il faut donc passer par W. Première difficulté : il faut penser à sauvegarder W avant de l'utiliser pour sauvegarder STATUS. On pourrait alors utiliser la séquence suivante :

```

movf   STATUS, 0      ; Ecrit la valeur de STATUS dans W
movwf  Sauve_STATUS; ; Sauvegarde de STATUS

```

Malheureusement, cette séquence ne fonctionne pas. En effet, l'instruction movf modifie le bit Z du registre STATUS. L'astuce consiste à utiliser l'instruction swapf qui intervertit les digits de poids fort et de poids faible d'un registre, sans modifier le registre STATUS. La séquence suivante permet de sauvegarder STATUS "swapé" :

```

swapf  STATUS, 0      ; Ecrit STATUS "swapé" dans W
movwf  Sauve_STATUS   ; Sauvegarde de STATUS "swapé"

```

IX.6.3. Comment restituer ces registres ?

Il faut commencer par restituer STATUS sans le modifier. En effet, on doit pour cela utiliser W qu'il est donc inutile de restituer avant. Comme STATUS a été sauvegardé "swapé", la séquence suivante convient :

```

swapf  Sauve_STATUS, 0 ; Ecrit Sauve_Status "sawpé" dans W
movwf  STATUS          ; Restitue STATUS, "swapé" deux fois

```

Pour restituer W, on pourrait tout simplement utiliser la séquence suivante :

```

movf   Sauve_W, 0      ; Ecrit Sauve_W dans W

```

Malheureusement, l'instruction movf modifie le bit Z du registre STATUS, déjà restitué. Il faut donc encore une fois passer par l'instruction swap, à exécuter deux fois :

```

swapf  Sauve_W, 1      ; Ecrit Sauve_W "swapé" dans lui-même
swapf  Sauve_W, 0      ; Restitue W, "swapé" deux fois.

```

IX.6.4. Résumé

```

; Création des variables de sauvegarde
CBLOCK 0x0C      ; début de la zone de stockage
    Sauve_W : 1   ; 1 octet réservé pour la sauvegarde de W
    Sauve_Status :1 ; 1 octet réservé pour la sauvegarde de STAUTS
ENDC

```

```

;-----
; Routine d'interruption
;-----
; Sauvegarde du contexte
movwf   Sauve_W           ; Sauvegarde de W
swapf   STATUS, 0         ; Ecrit STATUS "swapé" dans W
movwf   Sauve_STATUS     ; Sauvegarde de STATUS "swapé"
; Traitement de l'interruption
; ...
; Restitution du contexte
swapf   Sauve_STATUS, 0   ; Ecrit Sauve_Status "sawpé" dans W
movwf   STATUS             ; Restitue STATUS, "swapé" deux fois
swapf   Sauve_W, 1        ; Ecrit Sauve_W "swapé" dans lui-même
swapf   Sauve_W, 0        ; Restitue W, "swapé" deux fois.

```

IX.7. Reconnaissance de l'interruption active

En revanche, il n'existe qu'une adresse d'interruption, 0004h, pour les différentes sources. Les bits 0 à 2 du registre INTCON (Figure* IX.3) et le bit 4 du registre EECON1 (Figure* VIII.1) permettent de savoir quel événement extérieur a déclenché une interruption. Ainsi, au début du programme d'interruption, si plusieurs sources ont été validées, il faut impérativement aller tester ces différents bits pour connaître la source active et dérouler le programme correspondant. On utilise pour cela l'instruction `btfs` qui exécute l'instruction suivante si le bit testé vaut 1, la saute sinon. On peut donc écrire la séquence suivante après la sauvegarde du contexte où `Int_xxx` correspond aux différents sous-programmes de gestion des divers événements :

```

btfs    INTCON, 0         ; Test du bit RBIF
call    Int_PB           ; Appel sous-programme si RBIF=1
btfs    INTCON, 1         ; Test du bit INTF
call    Int_Ext          ; Appel sous-programme si INTF=1
btfs    INTCON, 2         ; Test de bit T0IF
call    Int_Timer        ; Appel sous-programme si T0IF=1
btfs    EECON1, 4        ; Test de bit EEIF
call    Int_Timer        ; Appel sous-programme si EEIF=1

```

IX.8. Retour au programme initial

Une fois le sous-programme d'interruption terminé, après la restitution du contexte, il faut revenir au programme initial. C'est l'instruction `retfie` qui le permet. Elle commence par revalider les interruptions (`GIE=1`) puis elle revient au programme initial grâce à la valeur du compteur de programme empilée.

X. Chien de garde

X.1. Principe

C'est un système de protection contre un blocage du programme. Par exemple, si le programme attend le résultat d'un système extérieur (conversion analogique numérique par exemple) et qu'il n'y a pas de réponse, il peut rester bloquer. Pour en sortir on utilise un chien de garde. Il s'agit d'un compteur qui, lorsqu'il arrive en fin de comptage, permet de redémarrer le programme. Il est lancé au début du programme. En fonctionnement normal, il est remis à zéro régulièrement dans une branche du programme qui s'exécute régulièrement. Si le programme est bloqué, il ne passe plus

dans la branche de remise à zéro et le comptage va jusqu'au bout, déclenche le chien de garde qui relance le programme.

X.2. Mise en service

Elle se décide lors de la programmation physique du PIC. Elle ne peut pas être suspendue pendant l'exécution d'un programme. Elle est définitive jusqu'à une nouvelle programmation de la puce.

La directive de programmation `_CONFIG` permet de valider (option `_WDT_ON`) ou non (option `_WDT_OFF`). La mise en service peut aussi être réalisée directement par le programmeur. L'inconvénient de cette seconde solution est que le code du programme ne contient pas l'information ; la mise en service du chien de garde peut être oubliée lors du téléchargement et générer un fonctionnement incorrect du programme en cas de blocage.

X.3. Gestion

Une fois le chien de garde mis en service, il faut remettre le comptage à zéro régulièrement. Cette opération est réalisée par l'instruction `clrwdt`. Tant que le programme se déroule normalement, cette instruction est exécutée régulièrement et le chien de garde ne s'active pas. Si un blocage apparaît, la remise à zéro n'a pas lieu et le chien de garde est activé. Le PIC redémarre alors à l'adresse 0000h et le bit TO (STATUS.4) est mis 0. Le test de ce bit au début du programme permet de savoir si le système vient d'être mis sous tension (TO=1) ou si le chien de garde vient de s'activer (TO=0).

X.4. Choix de la durée

Le chien de garde possède sa propre horloge. Sa période de base est de 18ms. Le pré-diviseur de fréquence utilisé par le compteur est partagé avec le chien de garde (Figure** VII.3). Si le bit PSA (OPTION_REG.3) est à 1, le pré-diviseur est assigné au chien de garde. 8 valeurs de 1 à 128 sont disponibles, ce qui permet d'aller jusqu'à $128 * 18ms = 2.3s$ avant le déclenchement du chien de garde.

XI. Mode sommeil

XI.1. Principe

Lorsque le PIC n'a rien à faire (par exemple lors de l'attente d'une mesure extérieure), ce mode est utilisé pour limiter sa consommation : le PIC est mis en sommeil (le programme s'arrête) jusqu'à son réveil (le programme repart). Ce mode est principalement utilisé pour les systèmes embarqués fonctionnant sur pile.

XI.2. Gestion

XI.2.1. Mise en sommeil

La mise en sommeil est réalisée grâce à l'instruction `sleep`. La séquence suivante est exécutée :

- Le chien de garde est remis à 0 (équivalent à `clrwdt`)
- Le bit TO (STATUS.4) est mis à 1
- Le bit PD (STATUS.3) est mis à 0
- L'oscillateur est arrêté ; le PIC n'exécute plus d'instruction

XI.2.2. Réveil

Ce mode n'est intéressant que si l'on peut en sortir pour relancer le programme. Trois événements permettent de sortir le PIC du sommeil :

- Application d'un niveau 0 sur l'entrée MCLR (broche numéro 4). Le PIC effectue alors un reset et relance le programme à partir de l'adresse 0000h. Les bits TO (STATUS.4) et PD (STATUS.3) permettent à l'utilisateur de savoir quel événement à lancer le programme (mise sous tension, reset, chien de garde).

- *Activation du chien de garde.* Le programme reprend à l'instruction suivant le sleep.
- *Apparition d'une interruption (RB0/INT, RB ou EEPROM).* Il faut pour cela que les bits de validation spécifique des interruption concernées soient positionnés. Si le bit de validation générale des interruptions (GIE) est à 0 (pas de validation des interruptions), le programme reprend après l'instruction sleep comme pour le chien de garde. Si le bit de validation générale des interruptions (GIE) est à 1 (validation des interruptions), l'instruction suivant le sleep est exécutée et la fonction d'interruption liée à l'événement qui a réveillé le PIC est exécutée.

XII. Bibliographie

1. Bigonoff (bigocours@hotmail.com) : "La programmation des PICs" - <http://fribotte.free.fr/bdtech/cours/pic16f84/>
** : Figures prises dans ce document
2. Lycée Jacquard : "Le PIC 16FXX" - http://ejacquard.free.fr/dossier_lycee/Pic/cours_pic.htm
3. Lycée Jacquard : "MPLAB" - http://ejacquard.free.fr/dossier_lycee/Pic/cours_pic.htm
4. Microchip : "PIC16F8X – 18-pin Flash/EEPROM 8-bit micro-controllers" – DS30430C, <http://www.microchip.com/1010/suppdoc/>
* : Figures prises dans ce document
5. Microchip : "PIC16F8X – EEPROM memory programming specification" – DS30262E, <http://www.microchip.com/1010/suppdoc/>