

# AVR SIMPLE OS

حمید رضا محرابیان - hr\_mehrabian@yahoo.com

پروژه ی درس میکروکنترلر ، استاد کامرانی

این پروژه یک نوع دمو برای نمایش عمل مولتی تسکینگ است. در این پروژه از یک میکروکنترلر AVR مدل ATMEGA16 استفاده شده است که قابلیت اتصال به کامپیوتر از طریق پورت سریال را دارد. کد این پروژه به طور کامل به زبان اسمبلی نوشته شده و تمام قسمت های آن از قبیل کنترل LCD ، کنترل رابط سریال و... به صورت کتابخانه هایی جداگانه مخصوص این پروژه به طور کامل نوشته شده است.

بعد از روشن کردن مدار اولین TASK برنامه که وظیفه ی گرفتن و اجرای دستورات از رابط سریال و کنترل سایر TASK ها را بر عهده دارد ، اجرا خواهد شد. این TASK همان KERNEL معروف در تمام سیستم عامل ها میباشد. این پروژه قابلیت اجرای حداکثر ۴ TASK دیگر را هم دارد و از آنجایی که این پروژه بیشتر جنبه ی نمایشی و آموزشی دارد ، این TASK ها عملیات پیچیده ای انجام نمی دهند. با توجه به اینکه در سیستم عامل های دارای قابلیت MULTITASKING یکی از بزرگترین مزیت ها مدیریت رویدادها و رسیدگی به آنها بدون اختلال زمانی در برنامه ی جاری میباشد ، تلاش شده تا این TASK نیز رویداد محور باشند.

بعد از روشن کردن مدار اطلاعات مربوط به راهنمای دستورات از طریق پورت سریال به کامپیوتر ارسال میگردد :

```
Hello From M e g a 1 6 !!!
AVROS Version 1.0.0
*****
Commonds :
Rn - Run a task (n=task number)
Kn - Kill a task (n=task number)
P - Show running task number
S - Show Second
M - Show Minute
H - Show Hour
An - Print ADC value(n=channel number)
IA - Print pin A value
OA - Print port A value
IB - Print pin B value
OB - Print port B value
```

دستورات فعلی مدار شاید کم باشند ، اما به راحتی قابل توسعه است. دستورات فعلی به شرح زیر است :

Rn - ۱ برای اجرا ( یا ادامه ی ) یک TASK میباشد و n شماره ی TASK است ( مثل R۲ که TASK شماره ی ۲ را اجرا میکند )

۲ - Kn برای توقف (Suspend) کردن یک TASK میباشد و n شماره ی TASK است.

۳ - P که تعداد TASK های در حال اجرا را نمایش میدهد.

۴ - S ثانیه زمانی که از روشن شدن مدار میگذرد را نمایش می دهد.

۵ - M دقیقه زمانی که از روشن شدن مدار میگذرد را نمایش می دهد.

۶ - H ساعت زمانی که از روشن شدن مدار میگذرد را نمایش می دهد.

۷ - An مقدار آنالوگ موجود در مبدل آنالوگ به دیجیتال میکروکنترلر را نمایش میدهد که n شماره ی کانال است.

۸ - IA مقدار ورودی (رجیستر PIN) پورت A را نمایش میدهد.

۹ - OA مقدار خروجی (رجیستر PORT) پورت A را نمایش میدهد.

۱۰ - IB مقدار ورودی (رجیستر PIN) پورت B را نمایش میدهد.

۱۱ - OB مقدار خروجی (رجیستر PORT) پورت B را نمایش میدهد.

P	= 1
R1	= Done
R2	= Done
R3	= Done
R4	= Done
P	= 5
S	= 27
M	= 47
H	= 0

COM2: 9600,8N1	No handsh.	ASCII	TTY	Echo off
----------------	------------	-------	-----	----------

این پروژه دو منبع مشترک ( LCD و مبدل آنالوگ به دیجیتال ) بین TASK ها دارد که ممکن است چندین TASK به طور همزمان بخواهند از آنها استفاده کنند. به همین دلیل برای منابع مشترک از ساختار سمافرها استفاده شده است.

توضیح TASKها:

۰ - که همان **KERNEL** میباشد و همیشه در حال اجراست.

۱ - کنترل ۲ لامپ **LED** به صورت چشمک زن و صدای بوق

۲ - شمارنده ی ساده که با هر بار فشار کلید تعداد شمارش روی **LCD** نمایش داده میشود و ۴ عدد **LED** را که نشانگر عددی باینری متناظر با عدد شمارش است را روشن میکند

۳ - هر یک ثانیه یک بار دما را روی **LCD** نمایش میدهد.

۴ - کنترل شدت نور **LED** با استفاده از **PWM** و کلید فشاری و نمایش شدت نور بر روی **LCD**

پس به این ترتیب **LCD** بین **TASK** های ۲ و ۳ و ۴ مشترک و **ADC** هم بین **TASK** های ۰ و ۳ مشترک است.

شرح برنامه ی میکروکنترلر :

برنامه به صورت تکه تکه نوشته شده و هر قسمت به صورت کتابخانه وظایف خاصی انجام میدهد و توابع خاصی دارد:

**: ADC.INC**

توابع زیر را دارد :

۱ - **GetADC** : مقدار **ADC** را میخواند.

۲ - **InitADC** : تنظیمات **ADC** را انجام می دهد و رجیستر **A** ورودی آن است که شماره ی کانال **ADC** در آن قرار میگیرد.

**: AVROS.ASM**

این فایل نقطه ی شروع برنامه است و تنظیمات اولیه را برای **LCD** و ارتباط سریال و تایمر ها و راه اندازی اولین **TASK** که همان **KERNEL** باشد را انجام میدهد.

تایمر ۱ وظیفه ی جلو بردن زمان و تایمر ۰ وظیفه ی **SwitchContext** را بر عهده دارد.

**: CLOCK.INC**

این فایل فقط یک تابع دارد که در زمان **OVERFLOW** شدن تایمر ۱ اجرا میگردد و وظیفه ی جلو بردن زمان را بر عهده دارد.

**: LCD.ASM**

توابع زیر را دارد :

۱ - **LCD\_PUTF** : رشته ای را که در حافظه ی فلش قرار دارد و آدرس شروع آن در رجیستر **Z** قرار دارد را روی **LCD** نمایش میدهد.

۲ - **LCD\_PUTS** : رشته ای را که در حافظه ی **SRAM** قرار دارد و آدرس شروع آن در رجیستر **X** قرار دارد را روی **LCD** نمایش میدهد.

۳ - **LCD\_INIT** : وظیفه ی راه اندازی اولیه ی **LCD** را بر عهده دارد.

۴ - **LCD\_SEND\_DATA** : داده ای را که در رجیستر **A** قرار دارد را به **LCD** ارسال میکند.

۵ - **LCD\_SEND\_COMMAND** : دستوری را که در رجیستر **A** قرار دارد را به **LCD** ارسال میکند.

۶ - **LCD\_READ** : داده را از **LCD** میخواند و در رجیستر **A** قرار میدهد.

۷ - **LCD\_WAIT** : تا صفر شدن فلگ **BUSY\_FLAG** منتظر میماند.

۸ - **LCD\_HOME** : اشاره گر را به خط اول و کارکتر اول انتقال میدهد.

۹ - LCD\_CLS : LCD را پاک میکند.

۱۰ - LCD\_L۲ : اشاره گر را به اول خط دوم منتقل میکند.

۱۱ - LCD\_CSR : انتقال اشاره گر ۱ واحد به راست

۱۲ - LCD\_CSL : انتقال اشاره گر ۱ واحد به چپ

۱۳ - LCD\_TSR : انتقال کل داده های LCD ۱ واحد به راست

۱۴ - LCD\_TSL : انتقال کل داده های LCD ۱ واحد به چپ

۱۵ - LCD\_PUTC : قرار دادن کارکتر موجود در رجیستر A بر روی LCD

ماکرووی وقفه LDELAY نیز در این کتابخانه قرار دارد.

: SERIAL.INC

توابع زیر را دارد:

۱ - USART\_Init : که وظیفه ی راه اندازی اولیه ی ارتباط سریال را دارد.

۲ - USART\_Recive : یک بایت را از رابط سریال دریافت میکند و در رجیستر A قرار میدهد.

۳ - USART\_Send : داده ی موجود در رجیستر A را به رابط سریال میفرستد.

۴ - USART\_Scan : رشته ای را تا رسیدن به کارکتر Enter از ورودی رابط سریال میگیرد و در جایی که آدرس آن در رجیستر X قرار دارد بار گذاری میکند.

۵ - USART\_Print : رشته ای را که در حافظه ی SRAM قرار دارد و آدرس شروع آن در رجیستر X قرار دارد را به خروجی رابط سریال میفرستد.

۶ - USART\_Printf : رشته ای را که در حافظه ی فلش قرار دارد و آدرس شروع آن در رجیستر Z قرار دارد را به خروجی رابط سریال میفرستد.

: PWM.INC

توابع زیر را دارد:

۱ - pwminit : وظیفه ی راه اندازی اولیه ی PWM را بر عهده دارد.

۲ - pwmset : تنظیم طول پالس PWM

: STDLIB.INC

این فایل کتابخانه ای برای تعاریف اصلی و بعضی از توابع کلی میباشد.

توابع آن به شرح زیر است :

۱ - strcmp : مقایسه ی دو رشته

۲ - itoa : که وظیفه ی تبدیل عدد موجود در رجیسترهای A و B (دو بایت) را دارد و رشته ی تبدیل شده را در آدرس X قرار میدهد.

۳ - Wait\_Unlock : تا زمان آزاد شدن منبع منتظر میماند (سمافر).

۴ - SetLock : قفل کردن یک منبع که شناسه ی آن در رجیستر A قرار دارد.

۵ – SetUnlock : باز کردن قفل منبعی که شناسه ی آن در رجستر A قرار دارد.

: PROCESS.INC

۱ – SwitchContext : وظیفه ی انتقال و سوییچ کردن TASK ها را بر عهده دارد.

۲ – KillProc : توقف TASK ی که PID آن در رجستر A قرار دارد.

۳ – InitProc : راه اندازی اولیه و بارگذاری TASK ی که آدرس شروع آن در رجستر X قرار دارد.

۴ – LoadABCDY : بارگذاری رجیسترهای اصلی برای هر TASK

۵ – SaveABCDY : ذخیره ی رجیسترهای اصلی برای هر TASK

: KERNEL.ASM

این فایل حاوی کد هسته است و اولین TASK ی است که اجرا میشود.

: APP۱.ASM

برنامه ی TASK ۱ در این فایل قرار دارد.

: APP۲.ASM

برنامه ی TASK ۲ در این فایل قرار دارد.

: APP۳.ASM

برنامه ی TASK ۳ در این فایل قرار دارد.

: APP۴.ASM

برنامه ی TASK ۴ در این فایل قرار دارد.

