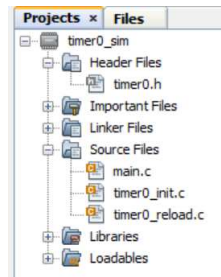
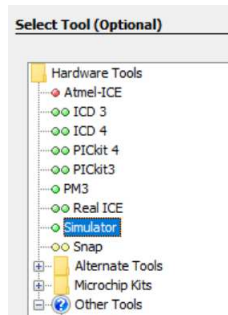


Programme timer0_test

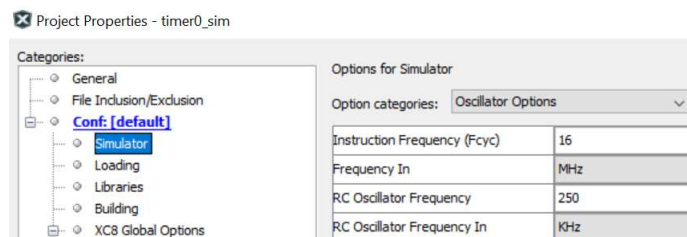
- Créer un nouveau projet nommé **timer0_test** dans le dossier **timer0/test/pjct**
- Associer les fichiers sources selon l'arborescence suivante :



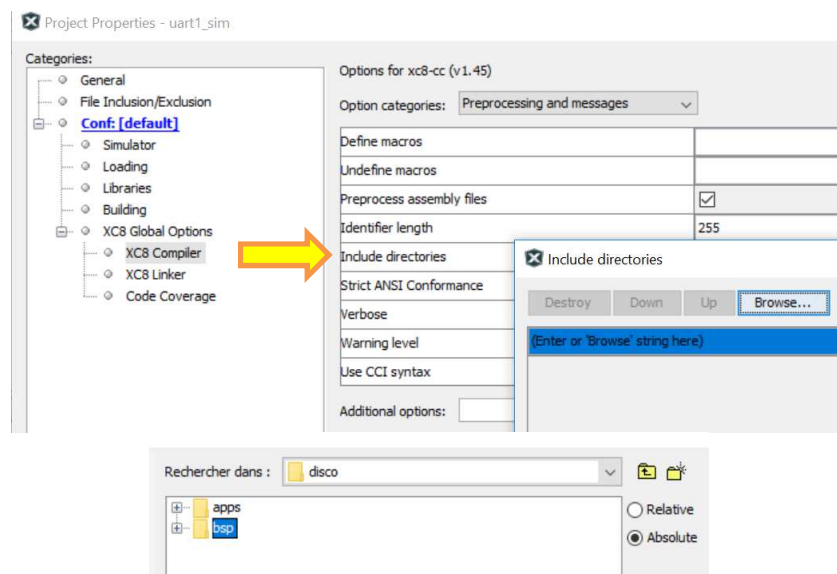
- Sélectionner le simulateur comme outil de **debug**.



- Fixer la fréquence des cycles machine à 16 MHz (64 MHz / 4)



- Configurer le compilateur pour qu'il puisse accéder au dossier **bsp**.



- Compilier pour être sûr que tout va bien pour le moment

```

Output x RegisterTrace Stimulus Debugger Con
Simulator x Starter Kit on Board x Trace/Profilu
make[1]: Leaving directory 'C:/1_Enseignem

BUILD SUCCESSFUL (total time: 1s)
Loading code from C:/1_EnseignementActuel/
Loading completed

```

- Commencer par compléter le fichier **timer0.h**

```

/**
 * @brief enable timer 0 module
 */
#define timer0_start() // Set TOEN bit

/**
 * @brief disable timer 0 module
 */
#define timer0_stop() // Test TOEN bit

```

- Continuer avec **timer0_init.c** (attention ! l'horloge interne n'est pas reconnue par le simulateur, nous allons choisir une horloge externe dans la configuration)

```

void timer0_init(uInt16_t count)
{
    uInt16_t preload;
    /* TODO count[µs] */

    //-> set TOCON0 reg (stop, 16BIT, Postscaler=1:1)
    //-> set TOCON1 reg (clk source=T0CKIPPS, Asynchrone, Prescaler=1:64)
    //-> set T0CKIPPS reg (xxx=000, PORTA=00, pin4=100) clk in RA4
    //-> caculate preload value
    //-> write TMR0H value (you can use WRITETIMER0 function)
    //-> write TMR0L value
    //-> set IDLEN bit to allow sleep instruction
    //-> clear TMR0IF flag
    //-> enable timer0 interrupt
    //-> select high priority for timer interrupt
    //-> start timer0
}

```

- C'est au tour de la fonction **timer0_reload** qui n'est qu'une partie de la fonction précédente

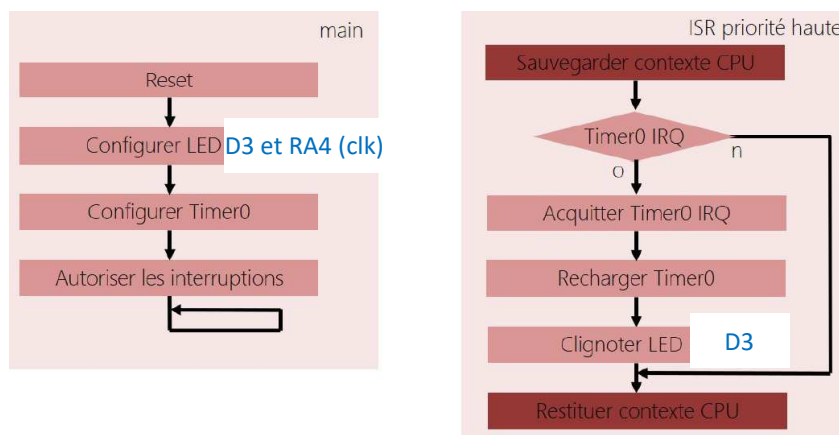
```

void timer0_reload(uInt16_t count)
{
    uInt16_t preload;
    /* TODO count[µs] */

    //-> caculate preload value
    //-> write TMR0H value (you can use WRITETIMER0 function)
    //-> write TMR0L value
}

```

- Programmer l'algorithme du polycopié de TP en remplaçant LED2 par LED3 (RA4 est prise par clk)

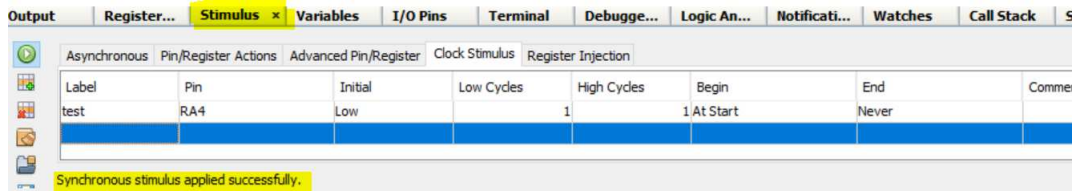


🔧 **Debug Project** (il s'arrête au début du main comme prévu)

```
20 void main(void)
21 {
22     /* TODO */
23     timer0_init(20000); //tempo=20000 us
24     // ...
25 }
```

🔧 Avant de continuer, il faut ouvrir la fenêtre **Stopwatch** qui affiche à chaque arrêt quel temps et combien de cycles machine se sont écoulés depuis le dernier arrêt (**Window > Debugging > Stopwatch**)

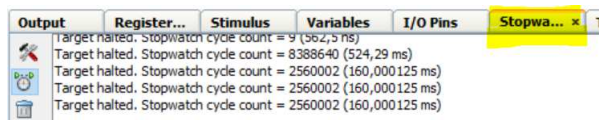
🔧 Créer un stimulus pour l'horloge qui incrémente le timer0 (pin RA4) et l'appliquer



🔧 Mettre un point d'arrêt dans le programme d'interruption

```
7 void __interrupt(high_priority) isr_high (void)
8 {
9     /* TODO */
10    if (PIR0bits.TMR0IF==1)
11    {
12        PIR0bits.TMR0IF = 0;
```

🔧 Faire **Continue (F5)** pour passer plusieurs fois dans le point d'arrêt tout en observant la fenêtre **Stopwatch**



C'est le moment d'analyser ces résultats (une fois le simulateur converge, il donne toujours le même résultat).

$$Nb\ de\ cyc = 2560002$$

Sachant que $T_{cyc} = 1/16Meg = 62,5ns$

$2560002 * 62,5ns = 160ms$ (jusque-là c'est cohérent ! et pourtant on a demandé 20ms !)

La réponse vient du fait que le stimulus fournit une période $T_{clk} = 2cyc = 125ns \rightarrow f_{clk} = 8MHz$

Avec une horloge de 64MHz, on aurait eu une temporisation $t = \frac{8*160}{64} = 20ms$