

Prototipagem e Montagem de Placa de Circuito Impresso

Aula 04 - Roteiro Prático n  01 - Uso do MPLAB e do CCS

Apresentação

Nesta aula, que será nossa primeira aula prática, nós veremos como gravar a lógica a ser executada no microcontrolador por meio do programa MPLAB. Veremos ainda, que anteriormente ao passo de gravação, essa lógica deve ser programada na linguagem C. Para a nossa prática, foi escolhido o compilador CCS para compilar o código em questão e gerar o arquivo a ser gravado no microcontrolador.

Objetivos

Ao final desta aula, você será capaz de:

- Rever alguns dos conteúdos vistos anteriormente: fluxo de desenvolvimento e execução de algoritmos em microcontroladores PIC, utilizando os programas CCS S e MPLAB.
- Analisar e compilar o código do microcontrolador que desenvolveremos nesta disciplina.

O Circuito

O circuito impresso que desenvolveremos nesta disciplina fará o controle de um semáforo de dois tempos.

Um semáforo de dois tempos consiste em dois semáforos interligados, de forma que quando um está verde, o outro está vermelho. E vice-versa.



O fluxo de projeto que seguiremos para desenvolver o nosso circuito impresso é o seguinte:

1. programação do microcontrolador;
2. projeto da placa de circuito impresso;
3. construção da placa.

Etapas no Desenvolvimento do Circuito

A sequência que seguiremos no projeto e desenvolvimento do circuito que controlará o semáforo de dois tempos será:

- I. Programação do microcontrolador

- a. Programação em C da lógica de funcionamento do 'semáforo de dois tempos', utilizando o compilador CCS C.
- b. Gravar código (formato hex) no microcontrolador, utilizando o MPLAB e gravador da placa de desenvolvimento.

Observação: Você verá primeiro no decorrer da aula como fazer a gravação do código (formato 'hex') no microcontrolador utilizando o MPLAB antes de utilizar o compilador CCS C, isso porque o nosso código em C já está pronto, mas a ordem, na prática, é programar em C a lógica desejada, compilar (com o CCS C), para então, verificar se não houve erros, caso exista, corrigir, senão, simular para verificar se a lógica programada condiz com o esperado, e caso afirmativo, utilizar código em 'hex' gerado pelo compilador CCS C para gravar no microcontrolador, utilizando o MPLAB. Portanto, em futuros projetos a ordem para programação do microcontrolador é a mesma descrita aqui: CCS C -> MPLAB.

II. Projeto da placa de circuito impresso

- a. o projeto da placa começa com o desenvolvimento do protótipo em software;
- b. depois, fazemos a simulação desse protótipo em software;
- c. a última parte dessa etapa é a exportação do protótipo para o processo de fabricação.

III. Fabricação da placa de circuito impresso

1. a fabricação da placa começa com o processo de construção da placa;
2. depois, fazemos o processo de solda da placa.

Agora, nesta aula prática, faremos a 1ª etapa do nosso circuito impresso, a **programação do microcontrolador**.

O MPLAB

O **MPLAB** permite escrever, compilar, depurar o código em tempo real e também gravar o código no microcontrolador.

Nesta aula, o MPLAB será utilizado apenas para importar o arquivo “.hex” gerado no CCS e colocá-lo no nosso microcontrolador.

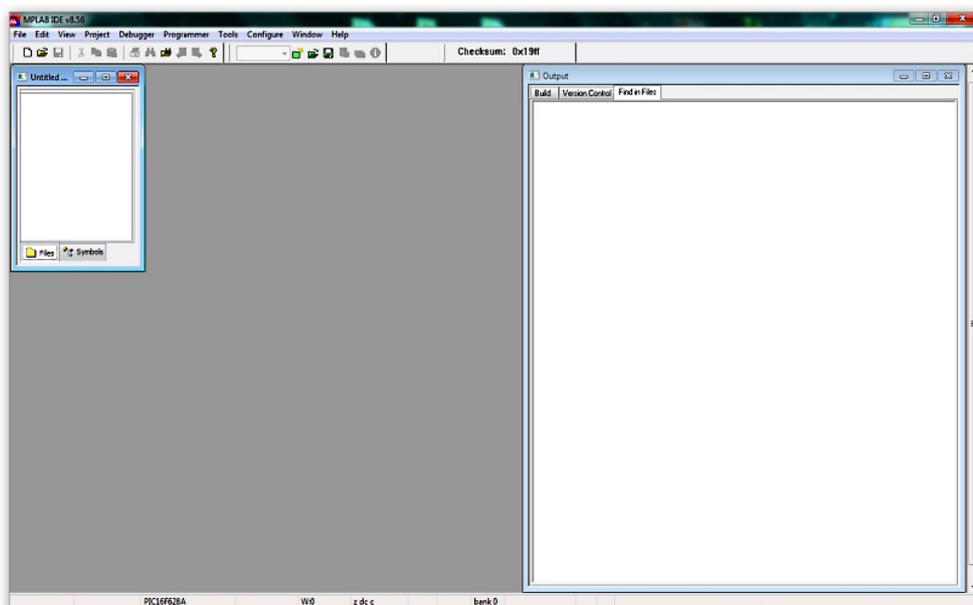
O microcontrolador que usaremos será o PIC 16F628A.

Algumas configurações devem ser feitas, são elas:

1. escolher o microcontrolador;
2. importar o arquivo “.hex”;
3. escolher o tipo de gravador;
4. definir as suas configurações.

Na **Figura 1**, vemos a tela inicial do MPLAB.

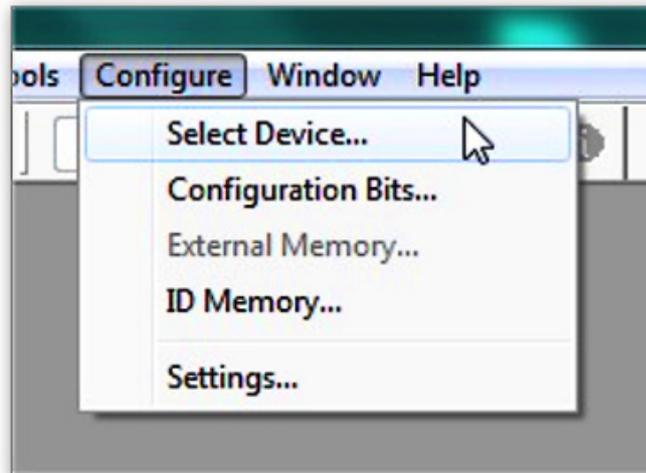
Figura 01 - MPLAB: Tela inicial



1. Inicialmente, definiremos o nosso microcontrolador, fazendo os seguintes passos:

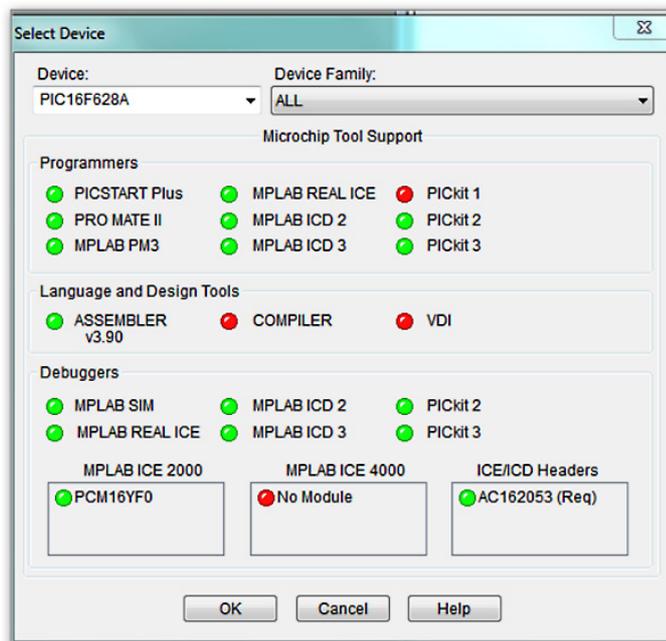
- **Configure** → **Select Device...** (Figura 2)

Figura 02 - Seleção do dispositivo



- Escolhemos o **PIC 16F628A** e clicamos em **"OK"**. (Figura 3)

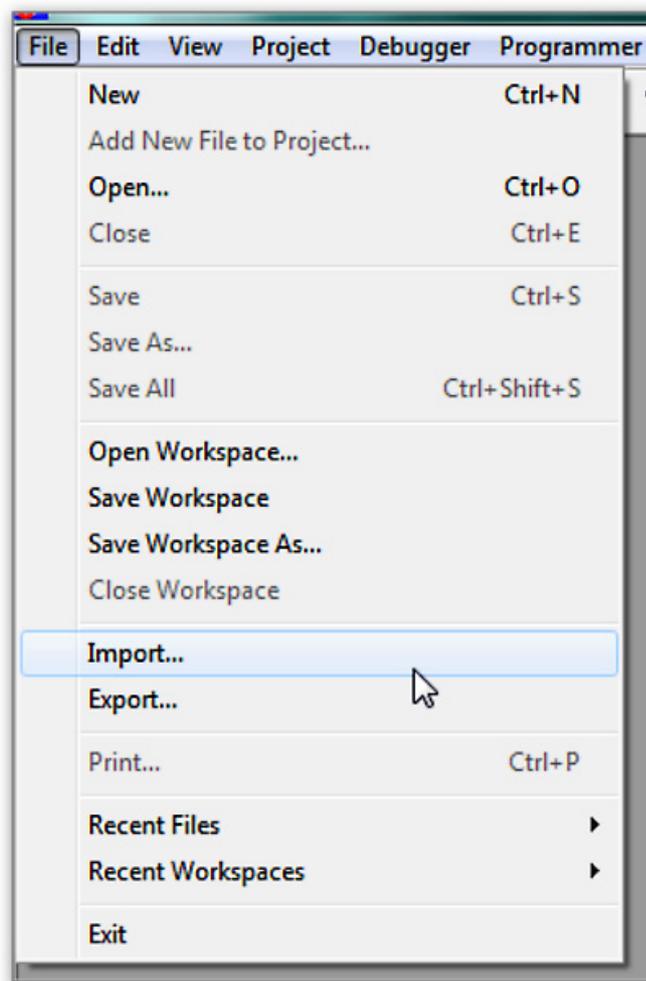
Figura 03 - Escolhendo o PIC 16F628A



2. Agora, vamos importar o arquivo ".hex", executando os seguintes passos:

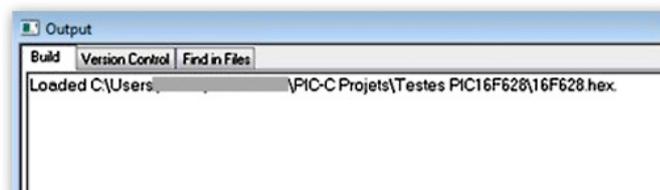
- Vamos em **File** → **Import...** (Figura 4).

Figura 04 - Importando arquivo no MPLAB



- E escolhemos nosso arquivo ".hex".
- Podemos, então, verificar que ele foi carregado na tela de "Output" (**Figura 5**).

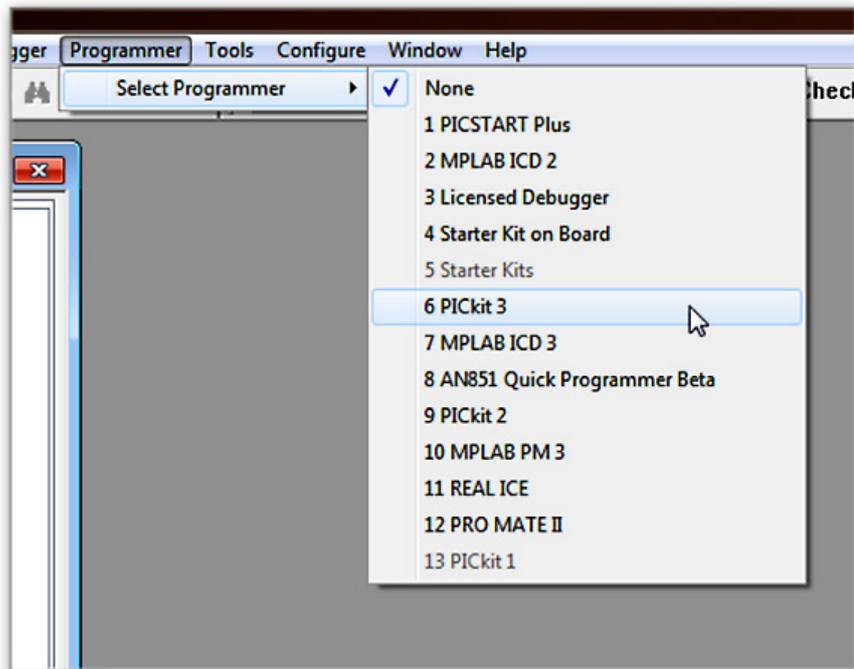
Figura 05 - Tela de saída (*output*)



3. Vamos agora definir o tipo do gravador, que será o **PICKit3**.

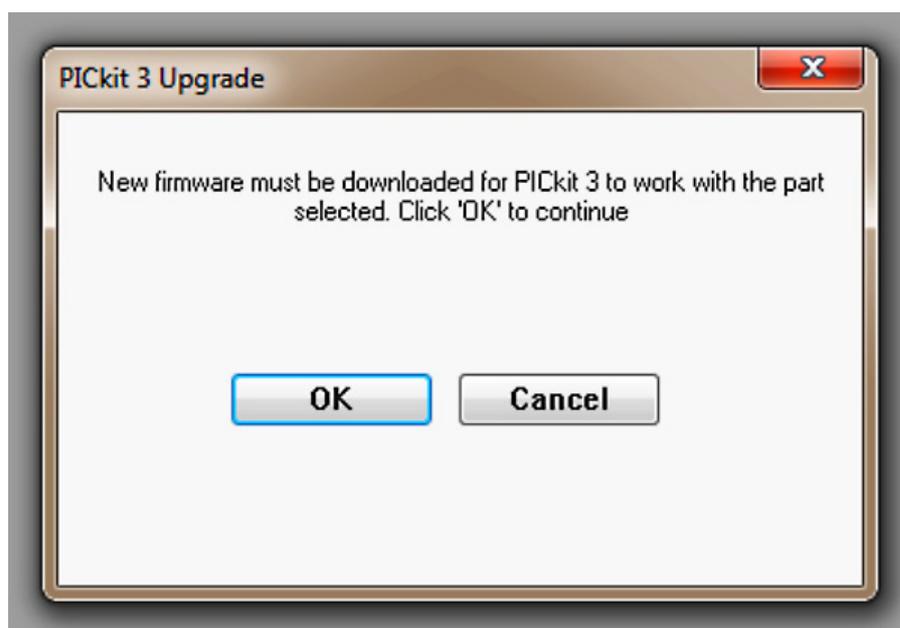
- Selecione a opção de menu **Programmer** → **Select Programmer** → **PICKit 3** (Figura 6).

Figura 06 - Selecionando o gravador



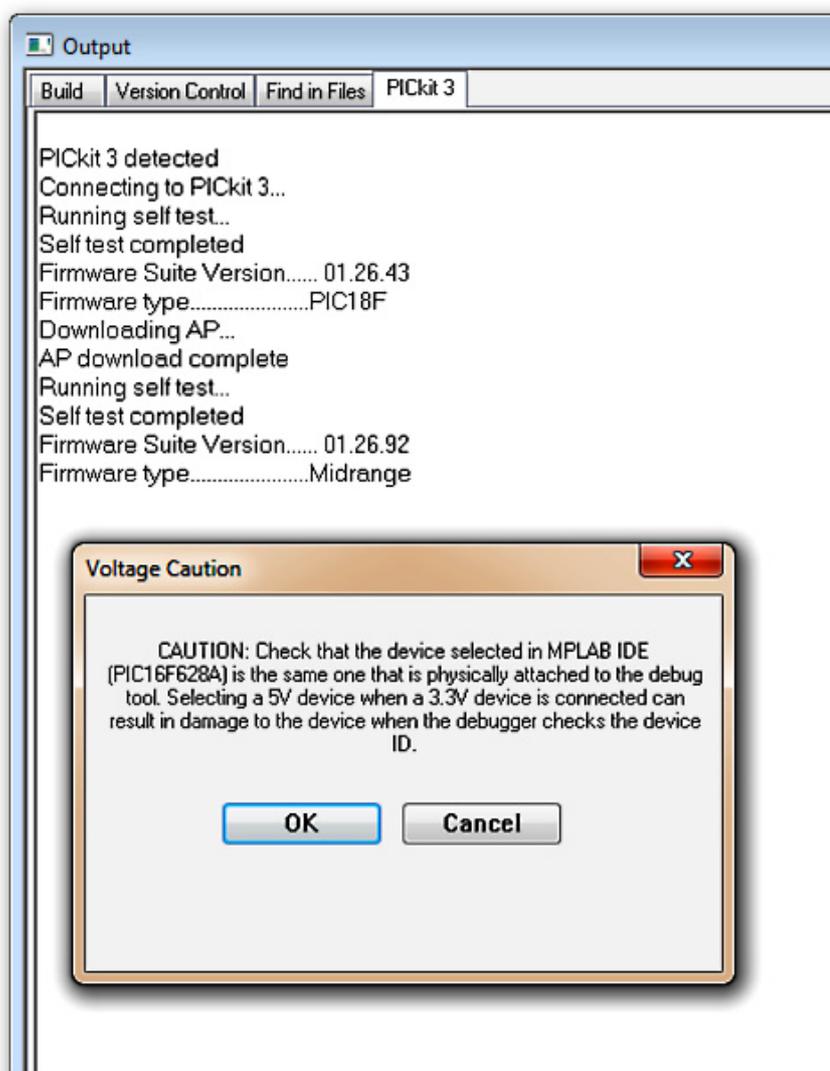
Uma mensagem, como a mostrada na **Figura 7**, pode aparecer. Ela está informando que precisamos atualizar o *firmware* do gravador para usá-lo com esse tipo de microcontrolador. Nesse caso, basta clicar em "OK" e esperar.

Figura 07 - Possível mensagem de solicitação de atualização de *firmware*



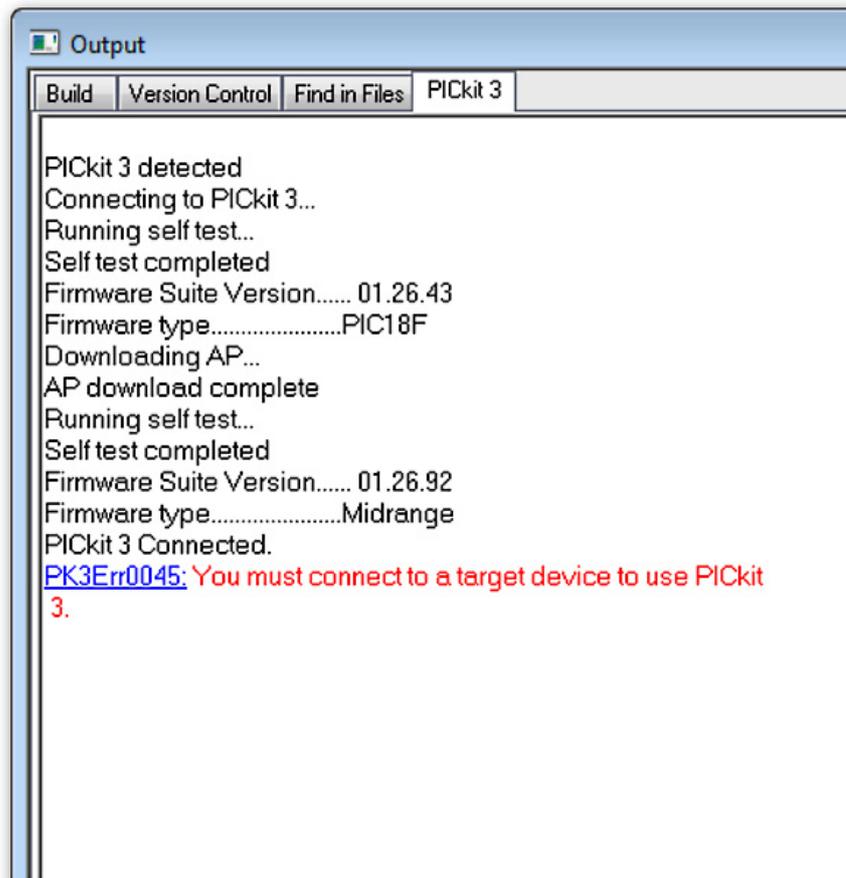
Outros avisos podem aparecer, como o mostrado na **Figura 8**. Esse aviso pede para tomarmos cuidado com as tensões que serão usadas para a placa, mas no nosso caso, não teremos problemas.

Figura 08 - Aviso sobre as tensões que serão usadas na placa



Ao término de toda a configuração do gravador, a tela da **Figura 9** será mostrada.

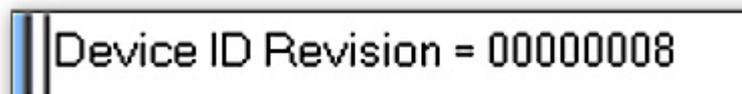
Figura 09 - Tela de confirmação do término de configuração do gravador



A tela da **Figura 9** está informando que não encontrou nenhum alvo (microcontrolador), mas está tudo pronto para a conexão.

Quando a placa estiver com energia, automaticamente, o gravador irá reconhecer o microcontrolador e uma imagem, como a mostrada na **Figura 10**, deverá aparecer.

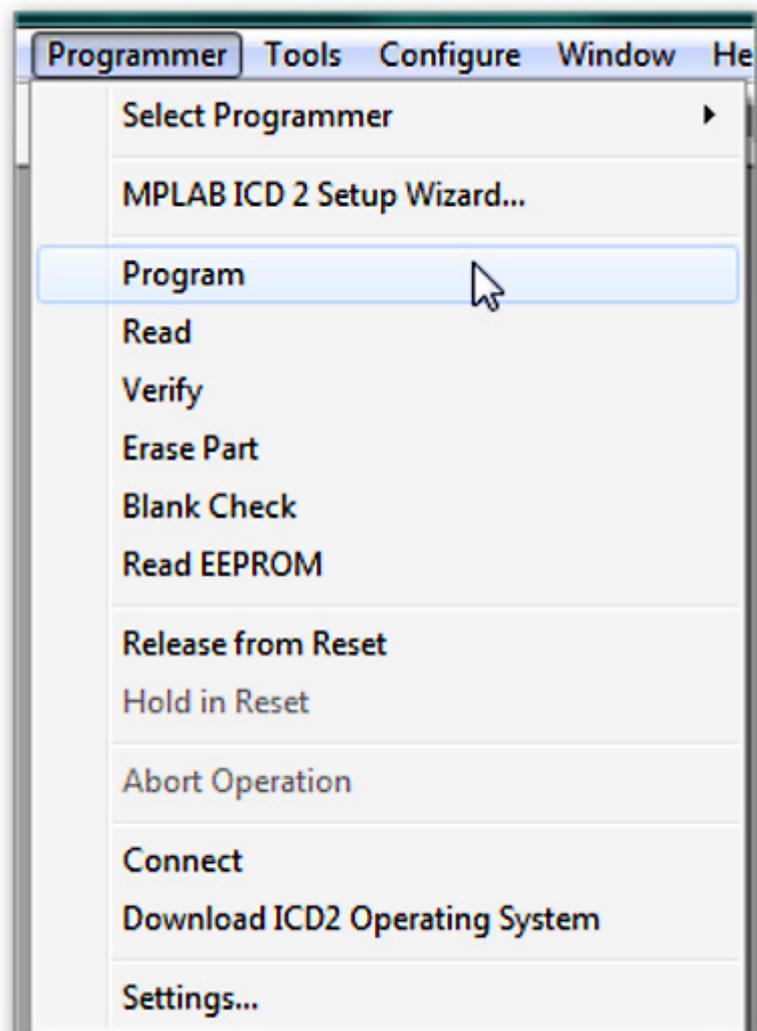
Figura 10 - Reconhecimento do dispositivo



Finalizamos a configuração de gravação do dispositivo.

-
4. Para programar o microcontrolador, vamos selecionar a opção do menu: **Programmer** → **Program**, como mostrado na **Figura 11**.

Figura 11 - Programando o microcontrolador



- Na tela de Output (**Figura 12**), podemos ver o resultado da gravação.

Figura 12 - Resultado da gravação



Você deve lembrar que o MPLAB IDE serve também para criar e depurar códigos, mas esse não será o objetivo dessa nossa aula prática.

Você pode estar se perguntando: E o arquivo “.hex”? De onde ele veio?

Esse é o nosso próximo passo, vamos criar um código em C usando a lógica do semáforo e, ao compilá-lo, iremos perceber que serão gerados alguns arquivos de saída do nosso código, dentre eles, teremos o “.hex”.

Para criar esse nosso código em C, vamos relembrar um pouco do CCS.

O CCS

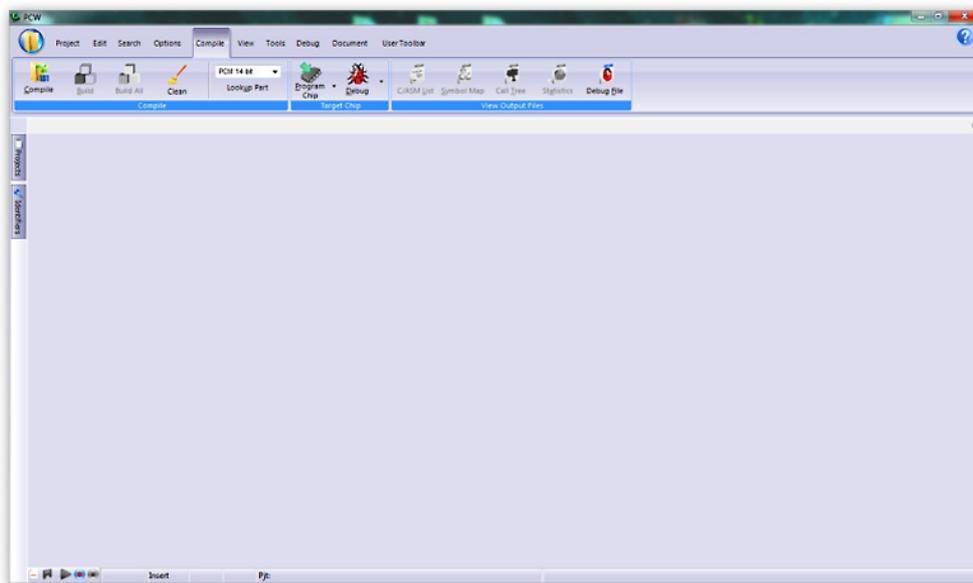
É um ambiente de desenvolvimento para microcontroladores PIC.

Possui suporte para várias famílias de PIC.

Permite que o usuário escreva o programa em linguagem C.

A **Figura 13** mostra a tela inicial do CCS.

Figura 13 - Tela inicial do CSS

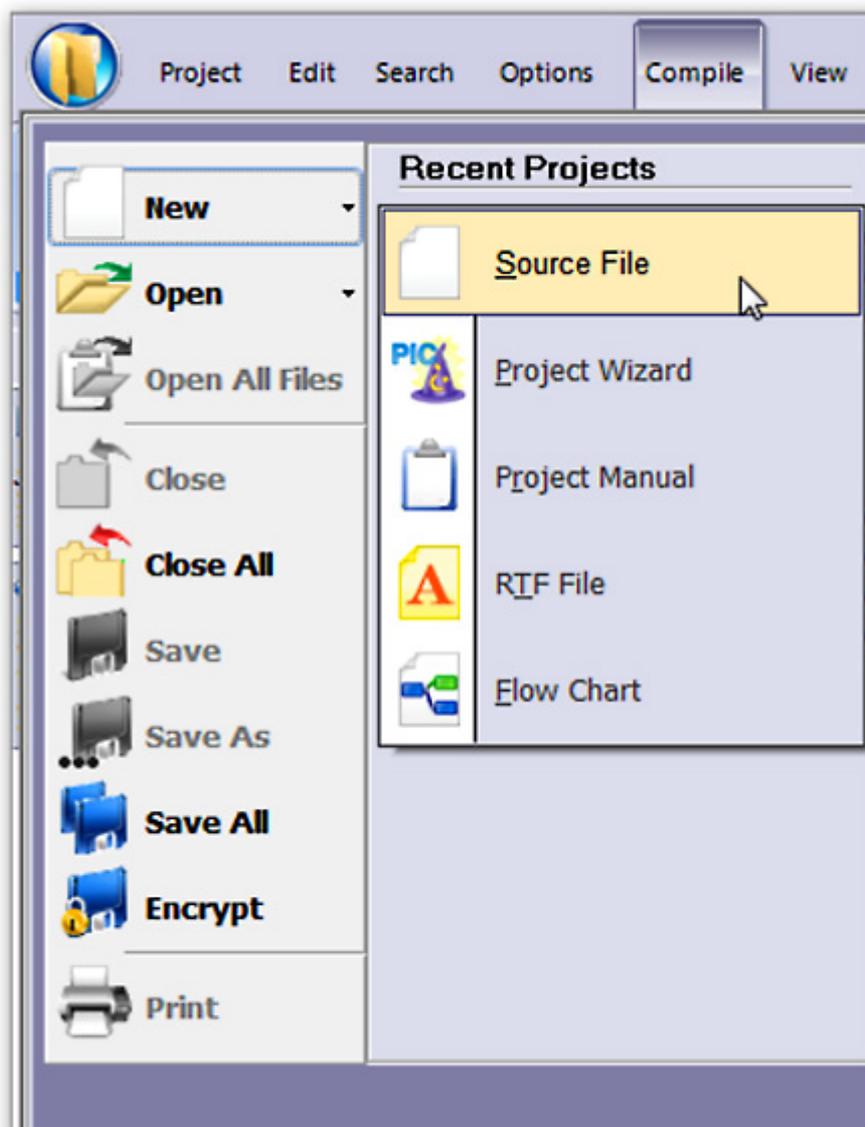


Inicialmente vamos em



e clicamos em **New** → **Source File** (Figura 14).

Figura 14 - Seleccionando o arquivo fonte



- Escolhemos em que pasta vamos salvar e criamos o nosso arquivo "Semaforo_16F628A.c".
- Agora, vamos digitar o nosso código em C, como exemplificado na **Figura 15**.

Figura 15 - Código do semáforo no CSS

```
Semaforo_16F628Ac
1 #include <16f628a.h> // Inclui o cabeçalho específico do pic a ser utilizado
2
3 #FUSES NOWDT //No Watch Dog Timer
4 #FUSES HS //High speed Osc (> 4mhz)
5 #FUSES NOPUT //No Power Up Timer
6 #FUSES NOPROTECT //Code not protected from reading
7 #FUSES BROWNOUT //Reset when brownout detected
8 #FUSES MCLR //Master Clear pin enabled
9 #FUSES NOCPD //No EE protection
10
11
12 #use delay(clock=20M) // Seta o clock interno para 20Mhz
13
14 #define L_VERMELHO1 PIN_B4
15 #define L_VERMELHO2 PIN_B2
16
17 #define L_VERDE1 PIN_B1
18 #define L_VERDE2 PIN_B5
19
20 #define L_AMARELO1 PIN_B3
21 #define L_AMARELO2 PIN_B0
22
23
24 void main(void) // função principal
25 {
26     do {
27         /*
28          S1 S2
29          O X
30          O O
31          X O
32          */
33         output_high(L_VERMELHO2);
34         output_high(L_VERDE1);
35         output_low(L_AMARELO2);
36         output_low(L_VERMELHO1);
37         delay_ms(3000);
38         /*
39          S1 S2
```

- Você deve escrever o código, conforme mostrado a seguir.

```

1 #include <16f628a.h> // Inclui o cabeçalho específico do pic a ser usado
2
3 #FUSES NOWDT    //No Watch Dog Timer
4 #FUSES HS      //High speed Osc (> 4mhz)
5 #FUSES NOPUT   //No Power Up Timer
6 #FUSES NOPROTECT //Code not protected from reading
7 #FUSES BROWNOUT //Reset when brownout detected
8 #FUSES MCLR    //Master Clear pin enabled
9 #FUSES NOCPD   //No EE protection
10 #use delay(clock=20M) // Seta o clock interno para 20Mhz
11
12 #define L_VERMELHO1 PIN_B4
13 #define L_VERMELHO2 PIN_B2
14 #define L_VERDE1   PIN_B1
15 #define L_VERDE2   PIN_B5
16 #define L_AMARELO1 PIN_B3
17 #define L_AMARELO2 PIN_B0
18
19
20 void main(void) // função principal
21
22 {
23     do {
24         /*
25
26         S1 S2
27         O X
28         O O
29         X O
30
31         */
32
33         output_high(L_VERMELHO2);
34         output_high(L_VERDE1);
35         output_low(L_AMARELO2);
36         output_low(L_VERMELHO1);
37         delay_ms(3000);
38
39         /*
40
41         S1 S2
42         O X
43         X O
44         O O
45
46         */
47
48         output_low(L_VERDE1);
49         output_high(L_AMARELO1);
50         delay_ms(1000);
51

```

```

52  /*
53
54  S1 S2
55  X O
56  O O
57  O X
58
59  */
60
61  output_low(L_VERMELHO2);
62  output_high(L_VERDE2);
63  output_low(L_AMARELO1);
64  output_high(L_VERMELHO1);
65  delay_ms(3000);
66
67  /*
68
69  S1 S2
70  X O
71  O X
72  O O
73  */
74
75  output_low(L_VERDE2);
76  output_high(L_AMARELO2);
77  delay_ms(1000);
78
79  } while (TRUE); // mantém o laço de repetição rodando em loop infinito
80 }
81
82 // FIM DO CÓDIGO

```

Quando estiver digitando esse código, você vai conseguir identificar:

1. definição do PIC a ser utilizado;
2. comportamento dos fuses para o nosso projeto;
3. cristal;
4. portas de IO;
5. comentários;
6. função principal do nosso semáforo.

Nesse código, verificamos que as portas de saída estão relacionadas a flags. Por exemplo, na porta B o pino 1 está relacionado à flag L_VERDE1, informando que é o Led verde do semáforo 1.

Após criarmos todo o nosso código, clicamos em



para que ele seja compilado.

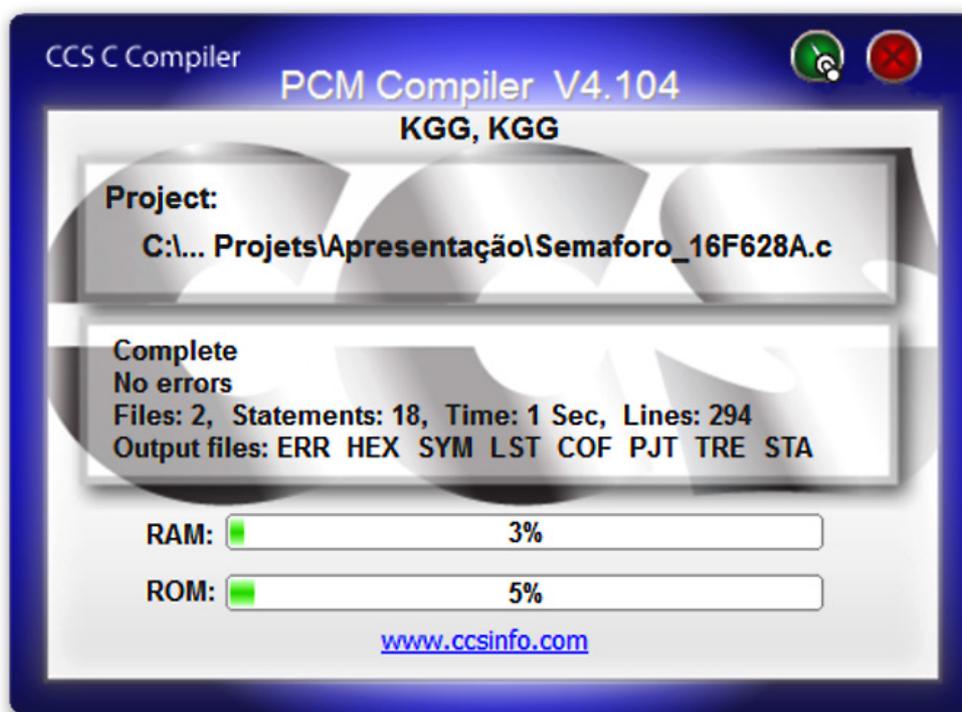
Arquivos de Saída

Você lembra dos arquivos de saída?

Aquele “.hex” que falamos tanto. Pronto! É justamente nesse ponto que ele será criado.

Caso o código digitado não tenha nenhum erro, uma mensagem igual a da **Figura 16** será mostrada.

Figura 16 - Resultado de compilação bem sucedida no CCS

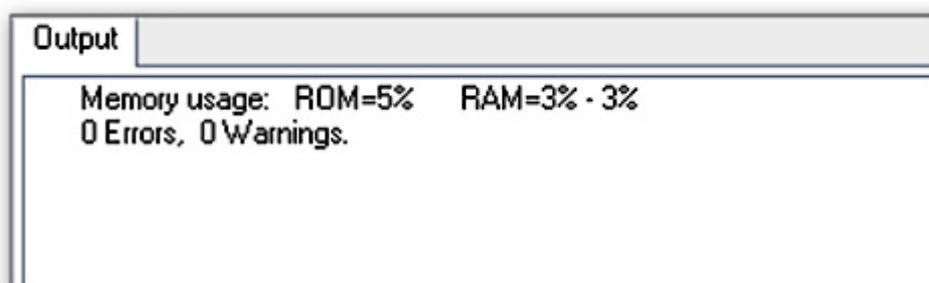


Na tela mostrada na **Figura 16**, podemos ver os arquivos que foram gerados: “.ERR”, “.HEX”, “.SYM”, dentre outros.

Esse arquivo “.hex” é o que utilizamos para gravar o nosso microcontrolador. Os outros arquivos têm funções específicas, como debugger (por exemplo), mas que não serão abordados aqui.

Por fim, na barra de *Output* (**Figura 17**), podemos ver também um relatório da nossa compilação, já que a outra tela anterior (**Figura 16**) desaparece rapidamente.

Figura 17 - Barra de saída (output) do CCS



Resumo

Nesta aula prática, usamos o MPLAB para importar o arquivo “.hex” e para programar nossa placa. Além disso, usamos o CCS para criar nosso arquivo em C, que implementa o semáforo. Vimos também como criar um exemplo de código para programar o microcontrolador do nosso circuito da forma como definimos.

Referências

CCS: custom computer services, Inc. Disponível em: <<http://www.ccsinfo.com>>. Acesso em: 24 out. 2012.

MICROCHIP. Disponível em: <<http://www.microchip.com>>. Acesso em: 24 out. 2012.