

# Vaja 5

Zunanje prekinitve

# Naloga

**Napišite program, ki bo nadziral števec dogodkov na dveh pinih (tipke). Pritisak na T1 naj števec poveča za 1, pritisk na T4 pa zmanjša za 1.**

Na prikazovalniku LCD naj bo ves čas prikazano trenutno stanje števca

Uporabite zunanje prekinitve

# Različni pristopi

## **1. s povpraševanjem (polling), izvedba z zanko**

V zanki ves čas opazujemo stanje na pinih in v primeru pritiska na tipko povečamo oz. zmanjšamo števec.

Hitrost odziva je odvisna od trajanja drugih opravil v zanki (npr. uporaba LCD)

## **2. z zunanjimi prekinitvami**

Ob določenem signalu na pinu se glavni program avtomatsko prekine (stanje registrov se shrani na sklad), da se lahko izvede prekinitvena rutina (ISR)

Hiter odziv (majhna latenca)

# Zunanje prekinitve

## Konfiguracija NVIC (glej **thirdparty/CMSIS/include/core\_cm3.h**)

**\_STATIC\_INLINE void NVIC\_EnableIRQ(IRQn\_Type IRQn)**

Omogoči prekinitve

IRQn: oznaka prekinitve (glej sam3x8e.h)

**\_STATIC\_INLINE void NVIC\_DisableIRQ(IRQn\_Type IRQn)**

Onemogoči prekinitve

**\_STATIC\_INLINE void NVIC\_ClearPendingIRQ(IRQn\_Type IRQn)**

Pobriše zahtevo po prekinitvi, če je slučajno prisotna

**\_STATIC\_INLINE void NVIC\_SetPriority(IRQn\_Type IRQn, uint32\_t priority)**

Nastavi prioriteto prekinitve (0-15, 0 → najvišja med nastavljenimi)

# PIO prekinitve

**Vzporedna I/O vrata (PIOA, PIOB,...) imajo vsaka svoj prekinitveni signal in svojo ISR, ki mora ugotoviti, kateri pin je dejansko sprožil prekinitve**

## Funkcije (glej modul sam/drivers/pio)

`void pio_enable_interrupt(Pio *p_pio, const uint32_t ul_mask)`

p\_pio: kazalec na strukturo z registri (npr. PIOC, glej sam3x8e.h)

ul\_mask: maska pinov, za katere želimo omogočiti prekinitve

`void pio_disable_interrupt(Pio *p_pio, const uint32_t ul_mask)`

`void pio_configure_interrupt(Pio *p_pio, const uint32_t ul_mask, const uint32_t ul_attr)`

ul\_attr: načini proženja prekinitrov (npr. visoko/nizko stanje, fronta, ..., glej pio.h)

Za našo vajo → PIO\_IT\_FALL\_EDGE

`uint32_t pio_get_interrupt_status(const Pio *p_pio)`

Vrne stanje prekinitrov (statusni register), hkrati pobriše zastavice prekinitrov I/O vrat

Potrebujemo, da ugotovimo, kateri pin je sprožil prekinitve

`uint32_t pio_get_interrupt_mask(const Pio *p_pio)`

Vrne masko vklopljenih prekinitrov

# PIO prekinitve

## Prekinitvena rutina (ISR - interrupt service routine)

Deklaracije (prototipi) so že definirane za vse prekinitve (glej "sam3x8e.h")

Definicijo rutine bomo zapisali sami v "main.c"

```
void PIOC_Handler(){
```

...

```
}
```

ISR mora sama ugotoviti kateri pini vrat PIOC so sprožili zahtevo po prekinitvi

V sami ISR je potrebno pobrisati zastavice prekinitve I/O vrat

Da lahko enota sproži naslednjo

Različne periferne enote imajo različen način

Za PIO vrata je potrebno prebrati statusni register