

PICAXE mikrokontroleri

PIC mikrokontroleri poznati su po svojoj širokoj upotrebi, velikom broju gotovih projekata i dostupnošću na tržištu. Jedna od loših strana im je definitivno tako pristupačno programiranje za početnike. Britanska tvrtka Revolution Education doskočila je tome i napravila PICAXE čipove – mikrokontrolere bazirane na poznatim PICevima, koji se mogu izravno spajati na serijski port računala, a programiraju se u programskom jeziku BASIC.

PICAXE-18M2

(DAC / Touch / ADC / Out / In) C.2	<input type="checkbox"/>	1	<input type="checkbox"/>	18	C.1 (In / Out / ADC / Touch)
(SRQ / Out) Serial Out / C.3	<input type="checkbox"/>	2	<input type="checkbox"/>	17	C.0 (In / Out / ADC / Touch)
(In) Serial In / C.4	<input type="checkbox"/>	3	<input type="checkbox"/>	16	C.7 (In / Out)
(In) C.5	<input type="checkbox"/>	4	<input type="checkbox"/>	15	C.6 (In / Out)
0V	<input type="checkbox"/>	5	<input type="checkbox"/>	14	+V
(SRI / Out / In) B.0	<input type="checkbox"/>	6	<input type="checkbox"/>	13	B.7 (In / Out / ADC / Touch)
(i2c sda / Touch / ADC / Out / In) B.1	<input type="checkbox"/>	7	<input type="checkbox"/>	12	B.6 (In / Out / ADC / Touch / pwm)
(hserin / Touch / ADC / Out / In) B.2	<input type="checkbox"/>	8	<input type="checkbox"/>	11	B.5 (In / Out / ADC / Touch / hserout)
(pwm / Touch / ADC / Out / In) B.3	<input type="checkbox"/>	9	<input type="checkbox"/>	10	B.4 (In / Out / ADC / Touch / i2c scl)

Karakteristike

PICAXE mikrokontrolери razvijeni su prvenstveno za edukativne svrhe: da se programiranje i rad na jednostavnijim projektima približe učenicima i studentima. Međutim, s obzirom na svoju jednostavnost i praktičnost, vrlo su brzo pronašli svoju upotrebu i u komercijalnim aplikacijama.

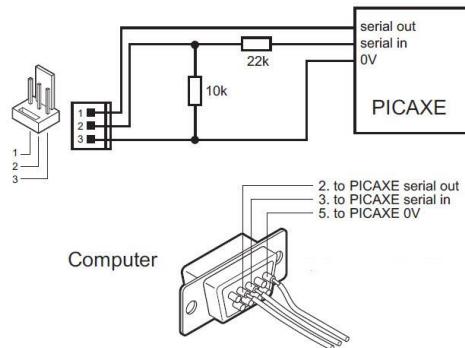
Najčešće upotrebljavani PICAXE mikrokontroler je 18M2 gdje 18 označava broj nožica, a M2 seriju. On se temelji na PIC 16F627 čipu. Neke od njegovih karakteristika su:

- Svaki pin (osim pinova rezerviranih za napajanje) mogu se individualno podešiti po želji
- Ugrađenih 10 analogno-digitalnih konvertera
- Paralelno izvršavanje 8 operacija
- Takt procesora: 32 MHz
- 2048 Byteva memorije (dovoljno za do 1800 linija koda)
- Ugrađena podrška za I2C, infracrvene i temperaturne senzore i upravljanje servo motora

S novijim se serijama ide prema sve široj upotrebi. Tako posljednja, M2 serija, radi s napajanjima od čak 1.8V, ima mogućnost stavljanja mikrokontrolera u „sleep“ način rada (dodatna štednja energije), a memorija se svakom novom verzijom povećava.

Povezivanje s računalom

Iako većina današnjih računala nema serijski port, USB2COM kabel (koji se spaja na USB port, a računalo ga tada vidi kao virtualni serijski port) dostupan je svima i zasigurno prisutan u setu kablova svakog radioamatera. Za spajanje PICAXE-a s računalom, potreban nam je trožilni kabel, ženski DB9 konektor te dva otpornika, od 22kohma i 10kohma. Sva potrebna prilagođenja već su ugrađena u sve PICAXE mikrokontrolere te su oni spremni za serijsko spajanje s računalom. Podsjetimo, kod klasičnih PIC čipova, potrebno je napraviti prilagođenje, najčešće MAX232 chipom.



Razvojni alat - Programming Editor

„Programming Editor“, razvojni alat koji se koristi za programiranje u BASIC programskom jeziku ili kroz crtanje flowchart-ova, ujedno se koristi i za simulaciju programa, otkrivanje grešaka, ali i programiranje mikrokontrolera – prebacivanje programa iz računala na sam PICAXE čip.

Program je besplatan za edukativne svrhe i kućnu upotrebu (nekomercijalnu) i može se preuzeti s internet stranica proizvođača (<http://www.rev-ed.co.uk/picaxe/software.htm>).

The screenshot shows a software interface for the PICAXE-20M microcontroller. The top menu bar includes 'New', 'Flowchart', 'Open', 'Save', 'Print', 'Options', 'Syntax', 'Simulate', and 'Program'. A toolbar below the menu contains icons for file operations like Open, Save, Print, and Run. The main window displays assembly language code for a keyer program. The code includes comments explaining the logic for generating CW messages based on a 'VK2XW' call sign. It defines symbols for keying control lines, character bytes, even/odd element flags, and index counters. The code then reads from EEPROM at address 0, which contains the message 'VK2XW QF56IK', and processes it through various stages: fast CW dit, element space, fast CW dah, fast CW character space, and fast CW word space. The 'Mept:' section handles the Morse keying logic, including carrier bursts and character timing. The 'Morse:' section handles the character read and processing loop. On the right side of the interface, there are panes for 'Variables', 'Constants', and 'Labels', which are currently empty. The status bar at the bottom indicates 'PICAXE-20M mode', 'PICAXE-20M 4MHz | COM 3', and the date/time '7/08/2011 | 5:31 PM'.

```
1      ;*****
2      ;***** PICAXE-20M MEPT Keyer 13th July, 2011 *****
3      ;*
4      ;* Adapted from code by VK6HV (2008) *
5      ;*
6      ;* This code ID's a 'VK2XW' callsign in CW *
7      ;* followed by about 25 seconds of carrier. *
8      ;* The cycle time is about 60 seconds *
9      ;* Initially used to key a MEPT for 136kHz *
10     ;*
11     ;*****
12
13
14
15     Symbol Key = 0      : Keyer control line - 'High' = ON, 'Low' = OFF
16     Symbol Character = b0    : Character byte
17     Symbol Even_Odd = b1   : Even/Odd element flag - dit for even, dah for odd
18     Symbol Index1 = b2    : Indexes through fast CW message characters
19
20     EEPROM 0, (24,13,60,25,24,0,27,20,32,33,4,13)    : 'VK2XW QF56IK' fast CW message
21
22 Start:
23     Pause 2000
24     V3 = 180      : fast CW dit, element space
25     V4 = V3 * 3    : fast CW dah, fast CW character space
26     V5 = V3 * 5    : fast CW word space
27
28 Low Key
29
30 Mept:
31     Gosub Morse
32     Pause 5000
33     High Key      : Carrier burst
34     Pause 25000
35     Low Key
36     Goto Mept
37
38 Morse:
39     Pause 2000
40     For Index1 = 0 to 11
41         Read Index1, Character
42         If Character = 0 then Word_sp
43         Do
44             Even_Odd = Character // 2
45             Character = Character / 2
46             If Even_Odd = 1 then Gosub Dit
47             If Even_Odd = 0 then Gosub Dah
48         Loop until Character = 1
49     Gosub Char_sp
```

„Hello world“ program

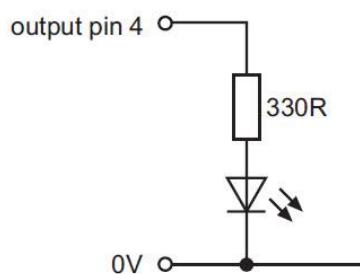
Početnički primjer, koji će nas uvesti u rad s alatom za programiranje i uvjeriti nas da je razvoj programa za ovakve mikrokontrolere zaista jednostavan i pristupačan svima, je mali program koji će paliti i gasiti LEDicu.

Najprije moramo spojiti PICAXE s računalom (na način koji smo već opisali u prošlom poglavlju). Zatim treba pokrenuti program Programming Editor i odabratи „View – Options“. Na tabu „Mode“ zatim treba odabratи ispravnu vrstu mikrokontrolera s kojim ćemo raditi (u našem slučaju je to PICAXE-18M2). Na tabu „Serial port“ podesimo ispravan serijski port na kojega smo priključili mikrokontroler.

Zatim je potrebno napisati sam izvorni kod programa koji će paliti i gasiti ledicu. LEDicu ćemo spojiti na četvrti port, a palit ćemo ju i gasiti svakih 1 sekundu.

```
main: high 4           ;postavimo vrijednost pina 4 na logičku jedinicu
      pause 1000        ;počekamo 1000 milisekundi
      low 4              ;vratimo vrijednost pina 4 na logičku nulu
      pause 1000        ;počekamo 1000 milisekundi
      goto main          ;pokrenemo beskonačnu petlju
```

Nakon što smo upisali kod i provjerili da smo mikrokontroleru spojili napajanje, iz izbornika odaberemo „PICAXE – Program“. Nakon toga, na ekranu će se pojaviti traka koja će označavati napredak programiranja mikrokontrolera, a po njenom nestanku program će se automatski početi izvršavati i LEDica će se paliti i gasiti.



Ugrađene funkcije

Već smo u ovom časopisu opisali sklop koji „pročita“ temperaturu iz digitalne temeperaturne sonde te ju zatim „otkuca“ telegrafijom. U tom je projektu korišten PIC 12F683 za kojega je bilo potrebno napisati procedure za rad s popularnim 1-wire senzorima. PICAXE to već ima ugrađeno, te bi sklop za očitavanje temperature izgledao kao na slici, a sav potreban kod za slanje vrijednosti serijskim portom, pretpostavljajući da je spojen na port C.1 izgleda ovako:

```

main:
    readtemp C.1,b0           ;pročitamo vrijednost sa senzora u b0
    sertxd ("The value is ",#b0,cr,lf) ;pošaljemo rezultat na serijski port
    pause 500                 ;počekamo 500 milisekundi
    goto main                  ;pokrenemo beskonačnu petlju

```

Česta upotreba mikrokontrolera je i za razna mjerena analognim senzorima što se jednostavno postiže spajanjem takvih senzora (izravno ili preko međusklopa) na jedan od ulaza mikrokontrolera koji je podešen kao analogno-digitalni konverter. PICAXE-18M2 ih ima 10, a o programeru ovisi kojega će i na kojem ulazu aktivirati. U primjeru ćemo prikazati kako možemo uključiti LEDicu ako je naponski nivo previsok. Ulazna vrijednost napona pretvara se u brojku između 0 i 255. Pretpostavimo da je analogno-digitalni konverter aktiviran na ulazu C.1, a LEDica spojena na izlaz B.0.

```

main:
    readadc C.1,b0           ;pročitamo vrijednost s ulaza C.1 u varijablu b0
    if b0 > 200 then high B.0 ;ako je vrijednost veća od 200 uključimo B.0
    if b0 < 180 then low B.0  ;ako je vrijednost manja od 180 isključimo B.0
    goto main                  ;pokrenemo beskonačnu petlju

```

Jedna od radioamaterima najzanimljivija funkcionalnost su interrupti. Upotreba mikrokontrolera česta je u slučajevima kada se upravlja raznim antenskim sustavima i gdje je vrlo važno na vrijeme detektirati kada je neki od uređaja krenuo s emitiranjem, kako bi se spriječilo oštećenje drugih. Interrupti ili prekidi posebna su vrsta potprograma čije pokretanje ovisi najčešće o promjeni logičkog stanja na nekom ulaznom pinu ili kombinaciji ulaznih pinova, a provjera se vrši kontinuirano, neovisno o tome koji se dio programa trenutno izvršava, čime se osigurava skoro trenutačna reakcija. U sljedećem primjeru prikazano je kako se izlaz B.1 aktivira kada se detektira promjena na ulazu C.7.

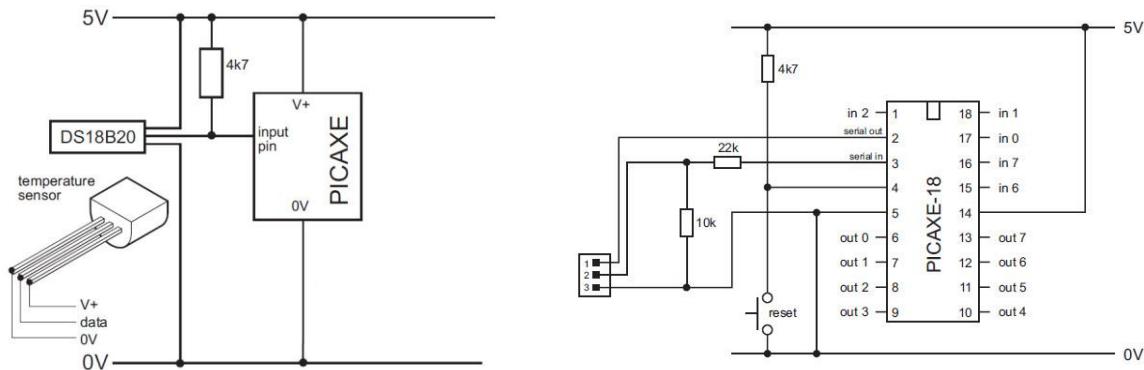
```

setint %10000000,%10000000 ;provjeravamo dali je pinC.7 na logičkoj jedinici

main:
    low B.1                  ;isključimo izlaz B.1
    pause 2000                ;počekamo 2 sekunde
    goto main                  ;pokrenemo beskonačnu petlju

interrupt:                   ;kada se dogodi interrupt, pokrećemo ovaj kod
    high B.1                  ;uključimo izlaz B.1
    if pinC.7 = 1 then interrupt; ;ako je aktiviran pinC.7
        pause 2000              ;počekamo 2 sekunde
    setint %10000000,%10000000 ;ponovno aktiviramo interrupt
    return                     ;povratak iz potprograma

```



Radioamaterski projekti s PICAXE mikrokontrolerima

Gary Sargent (KE8WO) upotrijebio je PICAXE mikrokontroler kao sučelje između daljinskog upravljača i radiouređaja. Njegov projekt uključuje infracrveni prijemnik koji prima upravljačke naredbe s daljinskog upravljača, pretvara ih u CAT naredbe koje radiouređaji razumiju i serijskim im portom šalje te naredbe. Njegov se projekt (scheme, izgled pločice i BASIC kod za programiranje mikrokontrolera) na e-mail zahtjev: garysargent@woh.rr.com.

M1BXF svoje je projekte objavio na web stranici: <http://geekhouse.weebly.com/projects.html>. Njegovi projekti uključuju upravljanje radiouređajima, kontrolu za antenski rotor, automatski voice keyer, te projekti koji kombiniraju DTMF i telegrafiju.

VK5JST napravio je analizator antena i projekt objavio na svojoj stranici: <http://users.on.net/~endsodds/analser.htm>.

Kako početi?

Ako vas je ovaj članak zainteresirao za rad s PICAXE mikrokontrolerima, možete se obratiti autoru članka ili potražiti više informacija na <http://www.rev-ed.co.uk/picaxe/>. Ova britanska tvrtka osim samih mikrokontrolera prodaje i starter kit pakete, kablove i ostale električne komponente koje vam mogu zatrebatи u projektima.