

MPLAB X projekt létrehozása és letöltése Curiosity panelra

Curiosity panel:

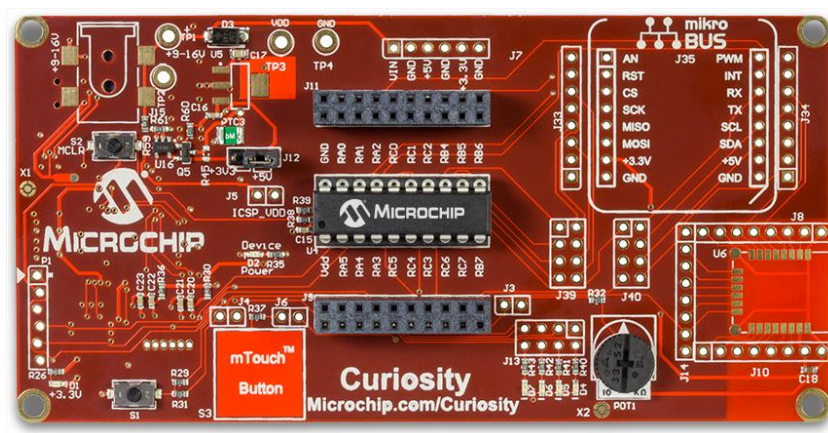
A Curiosity Development Board a Microchip legújabb költséghatékony, belépő szintű fejlesztőeszköze, a kis lábszámú 8 bites, PIC "F1"-es mikrokontroller családhoz. A 46 féle típusú PIC "F1" mikrovezérlő programozását, a beépített programozó és hibavadász teszi lehetővé, használatához nincs szükség külső programozó egységre. A Curiosity főbb jellemzője, hogy a tervezők [mikroBUS](#) foglalattal látták el a panelt, ami lehetővé teszi a mikroElektronika alkalmazástechnikai, [click moduljainak](#) csatlakozását. A Microchip elkészítette az eszközök MPLAB X programtámogatását, így már az MPLAB X felhasználók is könnyen próbálhatják ki a mikroElektronika click moduljaival történő fejlesztést.

A Curiosity Development Board ([#DM164137](#)) felgyorsítja és leegyszerűsíti a fejlesztési folyamatot, melyhez számos gyári mintaalkalmazás érhető el.

A Curiosity ideális megoldást kínál, akár IoT alkalmazások fejlesztéséhez is. A panelon kialakított csatlakozási felület lehetővé teszi, hogy RN4020 Bluetooth modullal is bővíthessük eszközünket és vezeték nélküli kommunikációt valósítsunk meg vele.

Jellemzők:

- 8 bites, 8, 14 és 20 lábú PIC "F1" mikrovezérlő [támogatás](#)
- Integrált programozó/hibavadász USB interfésszel
- [MPLAB X Code Configurator](#) támogatás
- analóg potenciométer, kapacitív érzékelő gomb, [RN4020](#) csatlakozás felület, PIC16F1619 mikrovezérlő
- [MikroBUS](#) csatlakozó
- MPLAB X IDE és XC8 fordító kompatibilitás- felhasználói kézikönyv, mintaprogramok ([HELLOWORLD](#), [LED villogtatás](#))



Curiosity panel

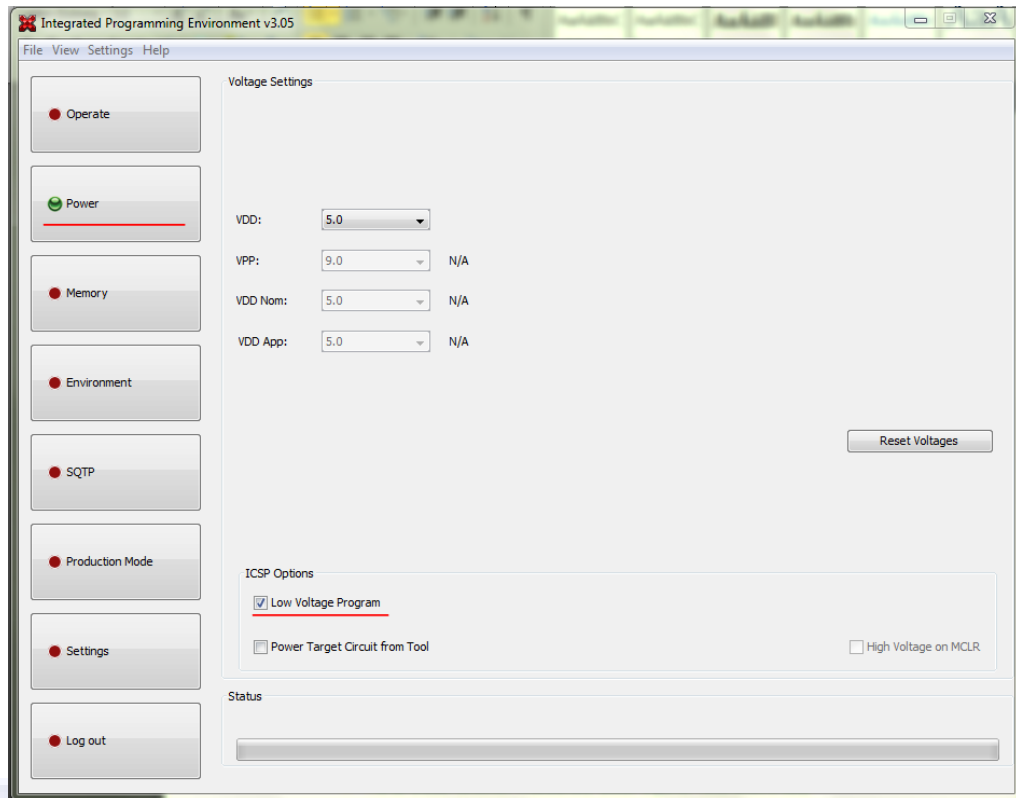
Szükséges eszközök:

- A panel használatához elengedhetetlen a legfrissebb Microchip szoftverek használata

- Elsőként az MPLAB X legfrissebb verzióját kell letölteni és telepíteni, ami az alábbi oldalról érhető el: [LINK](#) (a cikk írásakor használt verzió: MPLAB® X IDE v3.05)
- Telepíteni kell a legújabb 8 bites PIC mikrokontrollerekhez használható C fordítót, ami az MPLAB XC8. Ez alábbi oldalon érhető el: [LINK](#) (a cikk írásakor használt verzió: MPLAB® XC8 Compiler v1.35)
- A panel használatához egy USB A – USB mini B kábelre lesz még szükségünk. (nem része a Curiosity csomagnak)
- Telepítsük az MPLAB Code Configuratort
 - indítsuk el az MPLAB X IDE szoftvert
 - Tools/Plugins
 - Available Plugins oldalon keressük ki az MPLAB Code Configuratort és pipáljuk be
 - Install
 - A telepítést követően újra kell indítani az MPLAB X IDE-t

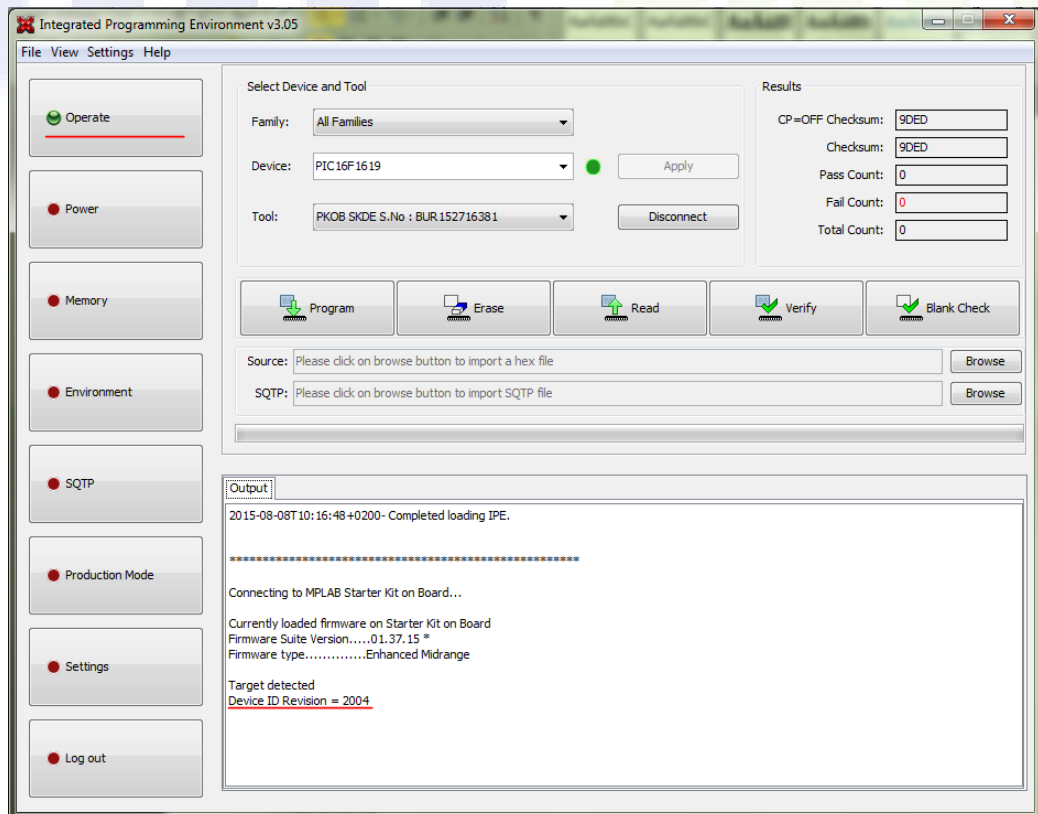
Panel felélesztése

- A J12-es jumper +3V3 állásban legyen
- Csatlakoztassuk az USB kábelrel a panelt a számítógéphez
 - A táp meglétét a D1 és a D2 LED-ek világítása jelzi
- Drivert vagy egyéb szoftvert az előbbieken említetteken kívül nem kell telepíteni
- A panelon küldött PIC16F1619-es mikrokontrollerben található egy mintaprogram, aminek az alábbiak szerint működik. Az alábbiak szerint kell működnie a panelnak:
 - D7-es LED világít
 - S1 nyomógomb lenyomott állapotában D4 LED világít
 - S2 mTouch gomb érintésekor D6 LED világít
 - POT1 potenciométer a D7-es LED fényerejét befolyásolja
- Az integrált programozó és a számítógép közötti kommunikáció ellenőrzésére az MPLAB X IPE szoftvert érdemes használni
 - indítsuk el az MPLAB X IPE szoftvert
 - a Device listából válasszuk ki a PIC16F1619-es mikrokontrollert (ha más mikrokontroller van a foglalatban, akkor azt a típust)
 - a Tool listában meg kell, hogy jelenjen PKOB SKDE néven a programozó készülék
 - be kell állítani a Low Voltage Program funkciót
 - Settings/Advanced Mode, Password: microchip
 - Power/ICSP Options helyen kell bepipálni a Low Voltage Program funkciót



LVP mód beállítása MPLAB X IPE alatt

- Vissza az Operate oldalra és nyomjuk meg a Connect gombot
- Az Output ablakban ha visszakapjuk a Device ID-t akkor mindent jól állítottunk be

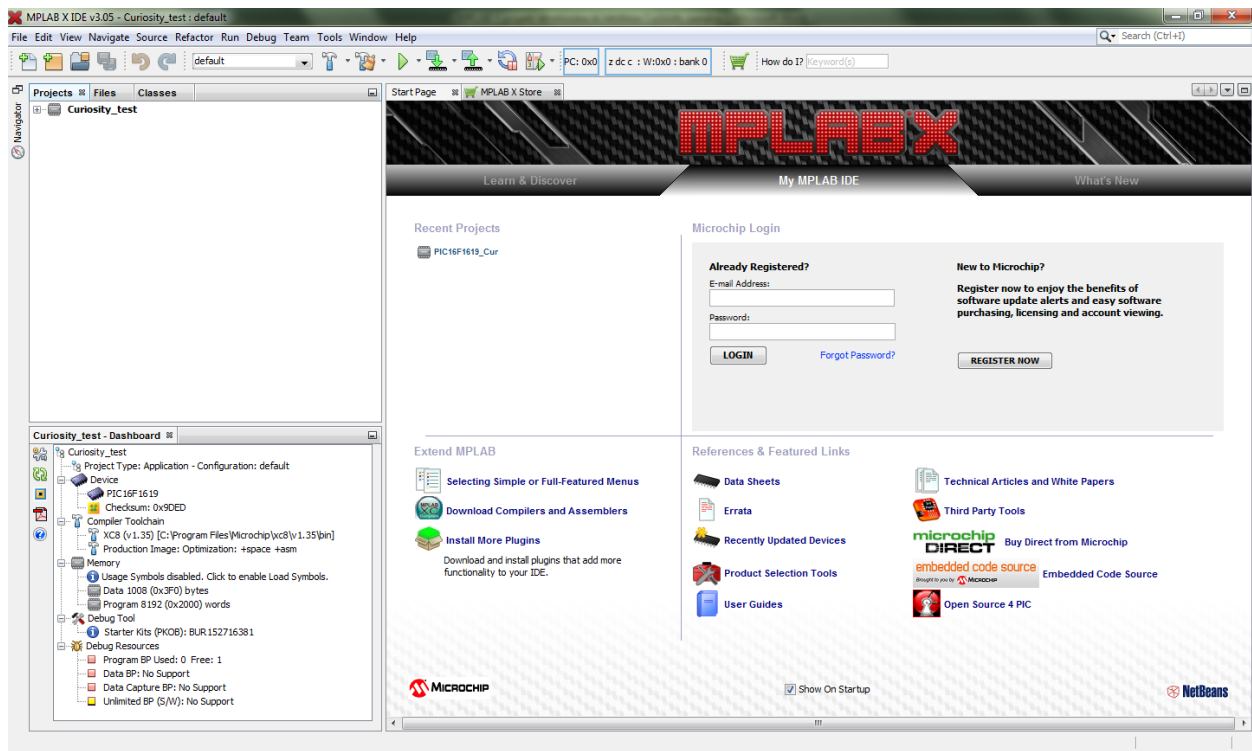


Device ID kiolvasása MPLAB X IPE alatt

- A mikrokontrollerben található mintaprogramot mentjük le, hogy később, ha akarjuk, vissza tudjuk tölteni
 - használjuk a Read utasítás, a Read gombra nyomva
 - View/Show Memory
 - Alul kis ablakban megtekinthetjük a kiolvasott kódot
 - File/Export/Hex –re kattintva, az elérési út megadását követően a mintaprogram hex állománya lementhető a számítógépünkre.
- Az Erase gombra kattintva a chip tartalma törölhető, amit a Blank Check gombra kattintva ellenőrizhetünk le.
- A programot visszatöltése: File/Import/Hex-re kattintva keressük ki a letöltendő hex állományt és ezt követően nyomjunk a Write gombra
- A chip-ben lévő tartalom hibamentességét a Verify –vel lehet ellenőrizni
- Ha az alább funkciók működnek, akkor a panel használatra kész és az MPLAB IPE legfontosabb funkcióinak a használatát is elsajátítottuk

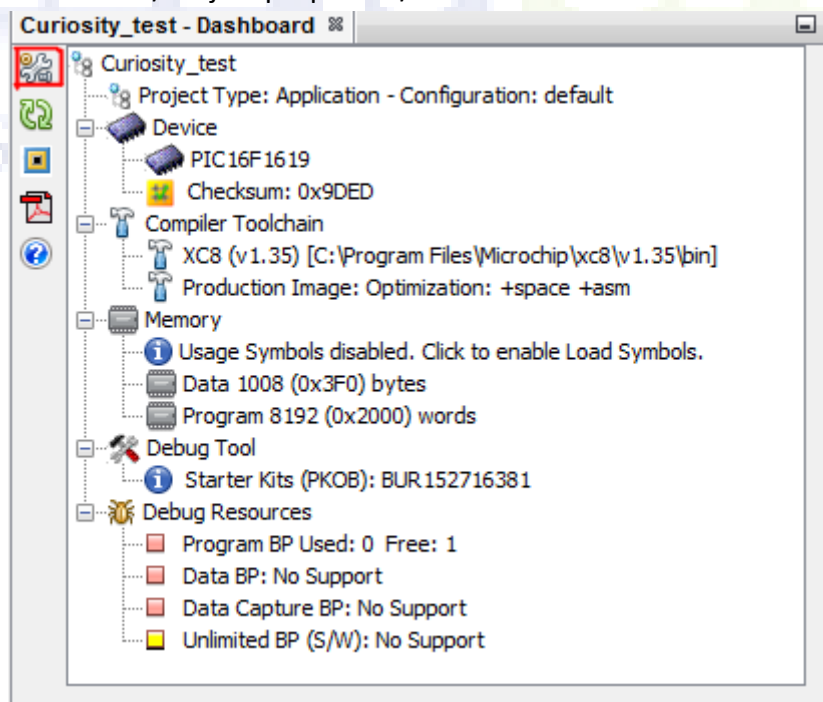
Új projekt létrehozása MPLAB X és az MPLAB Code Configurator segítségével

- A J12-es jumper +3V3 állásban legyen
- Csatlakoztassuk az USB kábellet a panelt a számítógéphez
 - A táp meglétét a D1 és a D2 LED-ek világítása jelzi
- indítsuk el az MPLAB X IDE fejlesztői környezetet
- File/New Project
- Microchip Embedded/Standalone project -> Next
- a Device listából válasszuk ki a PIC16F1619-es mikrokontrollert -> Next
- Headert nem kell kiválasztanunk -> Next
- Select Tool/Microchip Starter Kits/Starter Kits (PKOB)/Curiosity -> Next
- Select Compiler/XC8/XC8 (v1.35) -> Next
- Itt kell megadni a projekt nevét és elérési útját -> Finish
- Az alábbi ábrán látható, hogy sikeres projektlétrehozást követően az új projektünk megjelenik baloldalon a projektek között

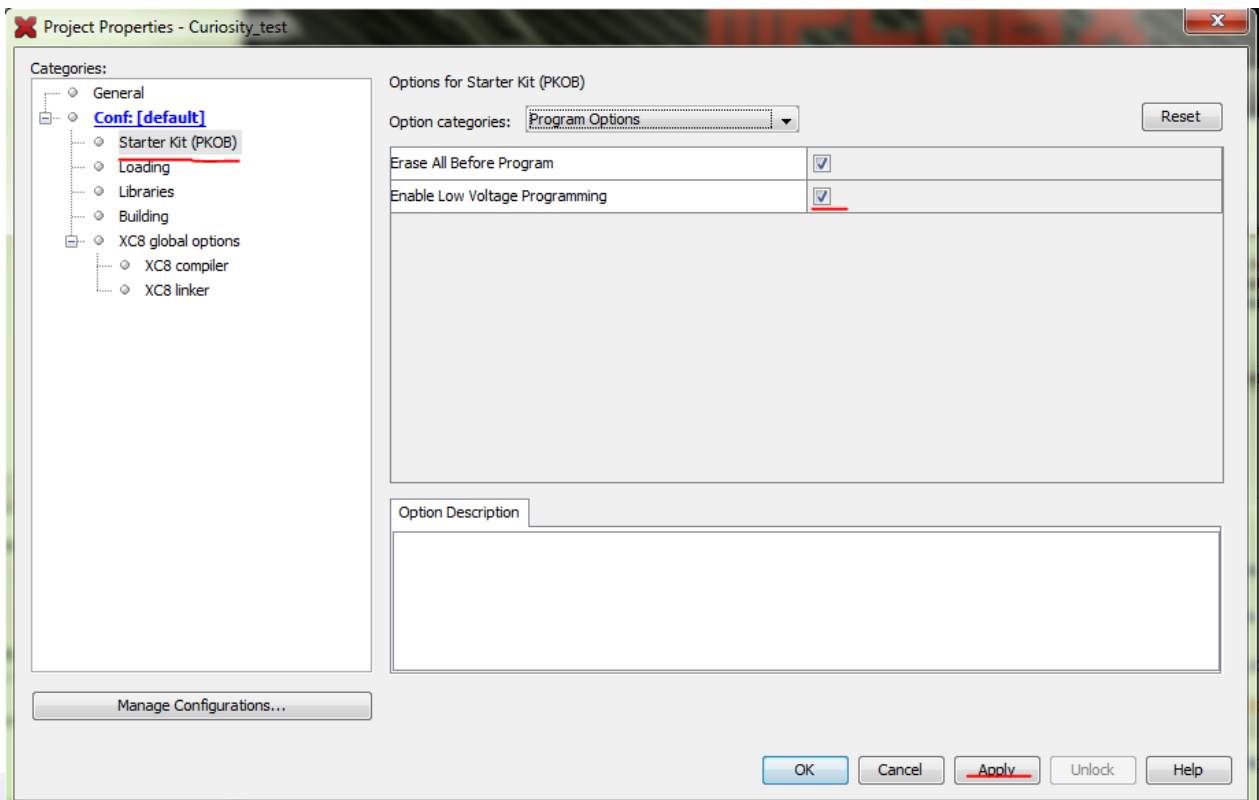


Létrehozott projekt az MPLAB X IDE környezetben

- a kezelőfelületet a Window/... ablakok aktválásával, deaktiválásával lehet testre szabni
- érdemes legalább a Dashboard ablakot kitenni a kezelőfelületre, mert ezt gyakran kell használni
- Be kell állítani az LVP módot
 - Dashboard/Project properties/Starter Kit

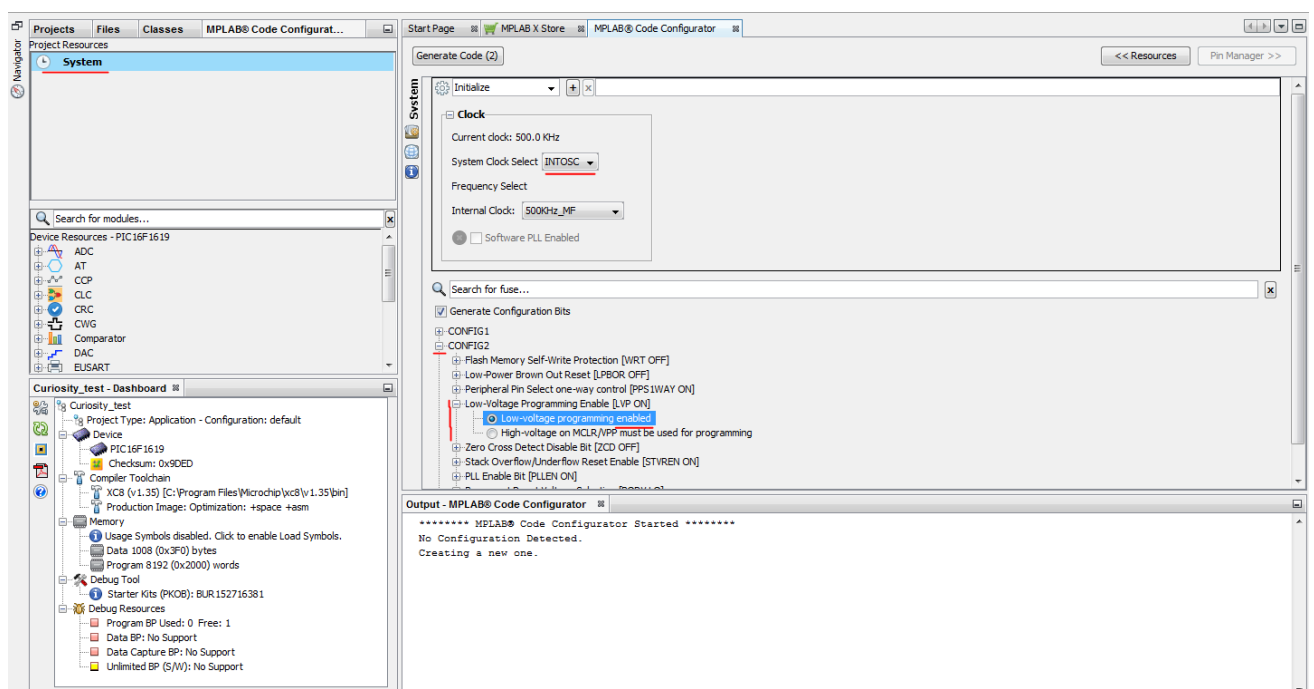


- Option Categories: Program Options
- Enable Low Voltage Programming -> pipa -> Apply -> Ok

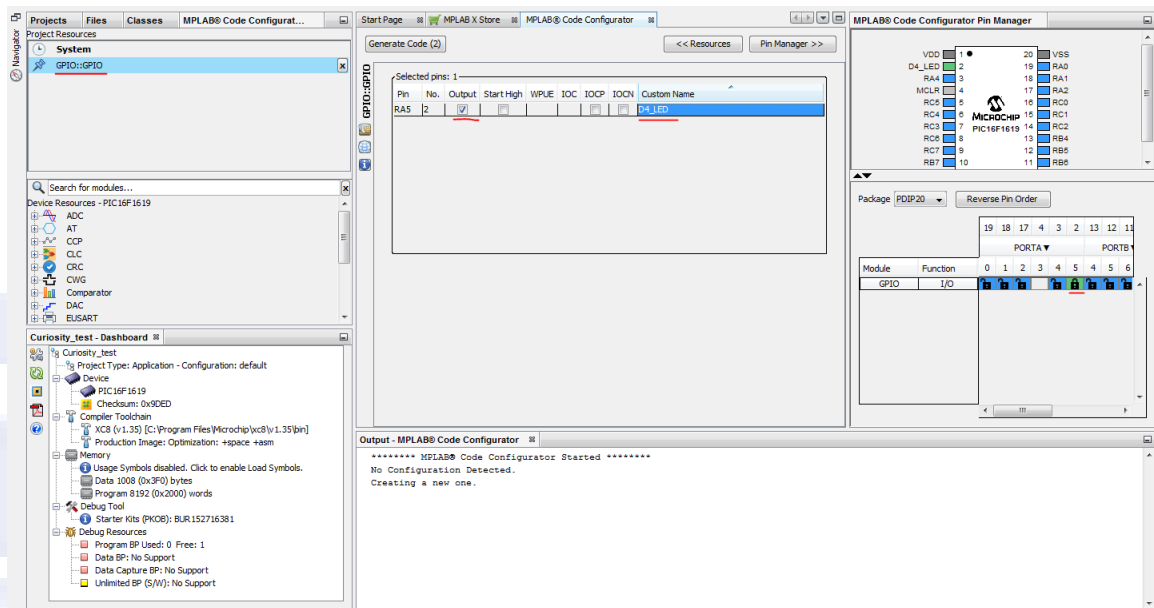


Megjegyzés! Ha már korábban felprogramozott mikrokontrollert használ, aminek a konfigurációs beállításában le van tiltva az LVP, akkor azt nem fogja tudni használni Curiosity-vel. Egy PICkit 3 készülékkel le kell tölteni egy olyan programot, amiben engedélyezi az LVP használatát. Ezt követően használhatja a Curiosity panelon is ezt a mikrokontrollert.

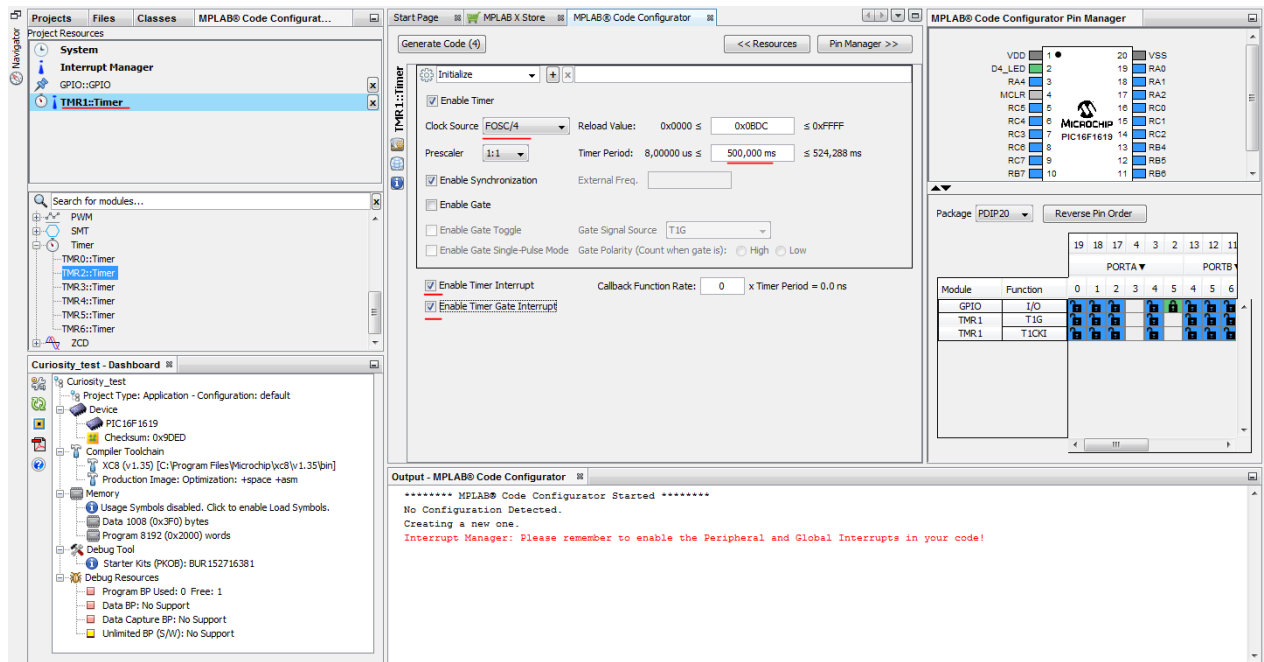
- indítsuk el a Code Configuratort: Tools/Embedded/Code Configurator
- Baloldalon látszódik a Project Resources ablakban a használatban lévő, alatta a használható blokkok
- Elsőként a Systems blokkot nyissuk meg



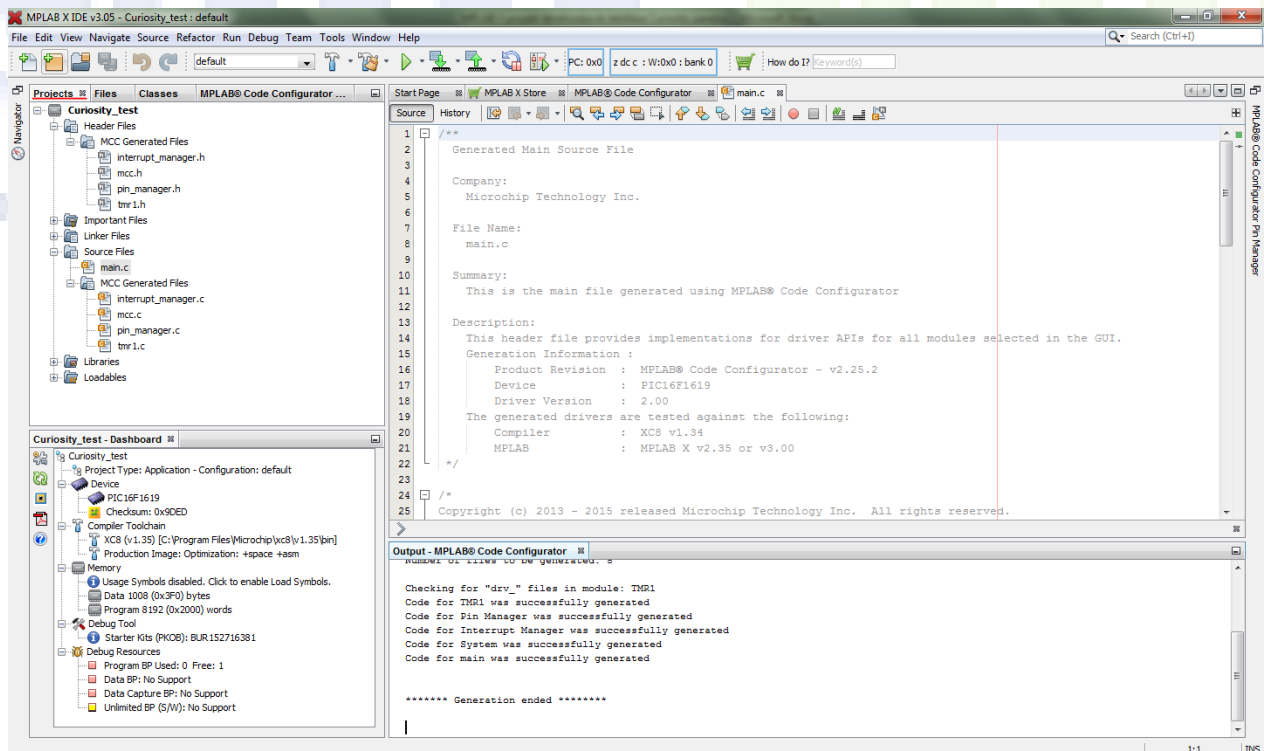
- System clock select: INTOSC (belső oszcillátor használata)
 - a CONFIG2-ben engedélyezzük az LVP-t
- Állítsuk be az egyik olyan lábat amin LED is van kimenetnek
 - kattintsunk duplán a GPIO modulra, ami így átkerül a használatban lévő modulok közé, nyissuk meg
 - A Curiosity adatlapján látszik, hogy a D4-es LED a PIC RA5 lábára van bekötve
 - jobb oldalon lakatoljuk le az RA5 lábat
 - a kiválasztott láb így megjelenik a használatban lévő lábak között
 - pipáljuk be, hogy kimenet (output) legyen és adjunk neki nevet (D4_LED) a Custom Name oszlopban



- használjuk a TMR1 időzítő megszakítás rutinját, hogy villogtathassuk a kiválasztott LED-et
 - Adjuk hozzá a TMR1 modult a használandó modulok közé
 - Timer period-nak írjunk be 500ms-ot
 - engedélyezzük a megszakításokat



- A Code Configurator beállításával végeztünk, már csak a kódot kell legenerálni
- Kattintsunk a Generate Code gombra
- Kapunk egy figyelmeztetést, hogy nincs main.c fájlunk és, hogy szeretnénk-e, hogy generálja le azt is. Nyomjunk a Yes-re.
- Lépjünk vissza a projektünkhöz
- Láthatjuk, hogy a szükséges c és h fájlokat létrehozta a program



- a main.c-ben engedélyezzük a megszakításokat a kommentek eltávolításával

```

50 // Main application
51
52 void main(void) {
53     // initialize the device
54     SYSTEM_Initialize();
55
56     // When using interrupts, you need to set the Global and Peripheral Interrupt Enable bits
57     // Use the following macros to:
58
59     // Enable the Global Interrupts
60     INTERRUPT_GlobalInterruptEnable();
61
62     // Enable the Peripheral Interrupts
63     INTERRUPT_PeripheralInterruptEnable();
64
65     // Disable the Global Interrupts
66     //INTERRUPT_GlobalInterruptDisable();
67
68     // Disable the Peripheral Interrupts
69     //INTERRUPT_PeripheralInterruptDisable();
70
71     while (1) {
72         // Add your application code
73     }
74 }

```

- A pin_manager.h fájlt megnyitva láthatjuk, hogy a portkezeléshez szükséges függvények definiálva lettek előre

```

50 #define INPUT 1
51 #define OUTPUT 0
52
53 #define HIGH 1
54 #define LOW 0
55
56 #define ANALOG 1
57 #define DIGITAL 0
58
59 #define FULL_UP_ENABLED 1
60 #define FULL_UP_DISABLED 0
61
62 // get/set D4_LED aliases
63 #define D4_LED_TRIS TRISAS
64 #define D4_LED_LAT LATAS
65 #define D4_LED_PORT RAS
66 #define D4_LED_SetHigh() do { LATAS = 1; } while(0)
67 #define D4_LED_SetLow() do { LATAS = 0; } while(0)
68 #define D4_LED_Toggle() do { LATAS = ~LATAS; } while(0)
69 #define D4_LED_GetValue() RAS
70 #define D4_LED_SetDigitalInput() do { TRISAS = 1; } while(0)
71 #define D4_LED_SetDigitalOutput() do { TRISAS = 0; } while(0)
72
73
74 /**

```

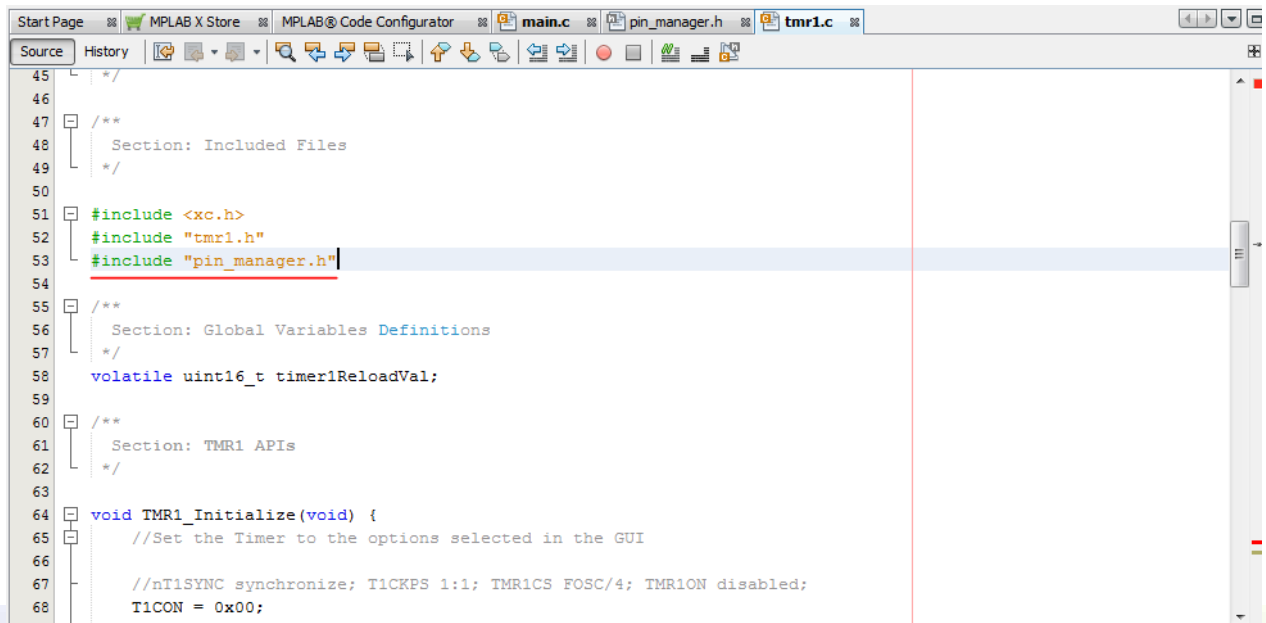
- A LED villogtatáshoz a D4_LED_Toggle(); utasításra lesz szükségünk
- Nyissuk meg a tmr1.c
- Kommentben megtaláljuk, hogy hová kell a megszakításkor meghívandó függvényt írunk. Írjuk ide az előbb kikeresett utasítást

```

141 }
142
143 uint8_t TMR1_CheckGateValueStatus(void) {
144     return (T1GCONbits.T1GVAL);
145 }
146
147 void TMR1_ISR(void) {
148
149     // Clear the TMR1 interrupt flag
150     PIR1bits.TMR1IF = 0;
151
152     TMR1H = (timer1ReloadVal >> 8);
153     TMR1L = timer1ReloadVal;
154
155     // Add your TMR1 interrupt custom code
156
157     D4_LED_Toggle();
158 }
159
160
161 void TMR1_GATE_ISR(void) {
162     // clear the TMR1 interrupt flag
163     PIR1bits.TMR1GIF = 0;
164 }

```

- láthatjuk, hogy a szerkesztő szaggatott piros vonallal aláhúzza a beillesztett sort, ez azért van, mert a tmr1.c-be nincsen belinkelve a pin_manager.h header fájl
- írjuk be az include sorok közé: #include „pin_mamager.h”

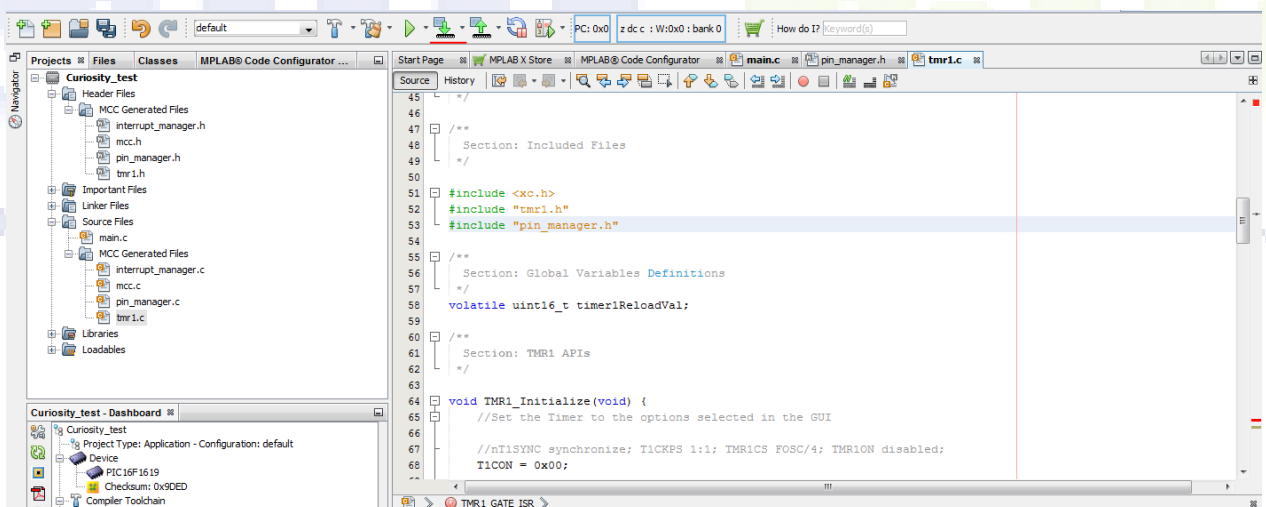


```

45  /*
46
47  /**
48   Section: Included Files
49  */
50
51  #include <xc.h>
52  #include "tmr1.h"
53  #include "pin_manager.h"
54
55  /**
56   Section: Global Variables Definitions
57  */
58  volatile uint16_t timer1ReloadVal;
59
60  /**
61   Section: TMR1 APIs
62  */
63
64  void TMR1_Initialize(void) {
65      //Set the Timer to the options selected in the GUI
66
67      //nT1SYNC synchronize; T1CKPS 1:1; TMR1CS FOSC/4; TMR1ON disabled;
68      T1CON = 0x00;

```

- a programunk elkészült, már csak le kell fordítani és le kell tölteni a PIC-be
- kattintsunk a Make and Program Device Main Project gombra



- Az output ablakban láthatjuk, ha sikeresen letöltődött a program.
- A Curiosity D4-es LED-je a programnak megfelelően fél másodpercenként villog

Reméljük, hogy ez a dokumentum és a Curiosity panel segít elindulni a legújabb 8 bites PIC mikrovezérlők használatában.