

2.18 4チャンネルA/D変換による電圧測定

4チャンネルA/D変換による電圧測定	使用機能	A/Dコンバータ
<p>仕様</p> <p>(1) A/Dコンバータを使用して、4チャンネルのA/D変換による電圧測定を行ないます。 (2) 図1に示すように、4チャンネルの電圧をH8/3664に<input type="checkbox"/>入力し、A/D変換した結果をRAMに格納します。</p> <div data-bbox="475 376 1110 607" data-label="Diagram"> </div> <p style="text-align: center;">図1 4チャンネルA/D変換による電圧測定</p>		

使用機能説明
<p>(1) 本タスク例では、A/Dコンバータを使用して、4チャンネルA/D変換による電圧測定を行ないます。</p> <p>(a) 図2にA/Dコンバータのブロック図を示します。以下にA/Dコンバータのブロック図について説明します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・本タスク例では、A/D変換スピードを12.4 μsに設定しています。 ・A/D データレジスタ (ADDRA ~ D) は、A/D 変換結果を格納するための16ビットのリード専用レジスタで、ADDRA ~ ADDR Dの4本あります。10ビットの変換データはA/Dデータレジスタのビット15からビット6に格納されます。下位6ビットの読み出し値は常に0です。CPUとの間のデータバスは8ビット幅で、上位バイトはCPUから直接リードできますが、下位バイトは上位バイトリード時にテンポラリレジスタに転送されたデータが読み出されます。このためA/Dデータレジスタをリードする場合は、ワードアクセスするか上位バイトのみリードしてください。ADDRの初期値はH'0000 です。 ・A/Dコントロール/ステータスレジスタ (ADCSR) は、A/D変換器の制御ビットと変換終了ステータスビットで構成されています。 ・アナログ入力端子0 ~ 7 (AN₀ ~ AN₇) は、入力電圧チャンネル0 ~ 7の入力端子です。 ・アナログ電源 (AV_{cc}) は、アナログ部の電源および基準電圧端子です。 ・アナロググランド (AV_{ss}) は、アナログ部のグランドおよび基準電圧端子です。 ・本タスク例では、アナログ入力端子0 ~ 3 (AN₀ ~ AN₃) を使用し、4チャンネルA/D変換による電圧測定を行ないます。 <div data-bbox="119 1321 1444 2049" data-label="Diagram"> </div> <p style="text-align: center;">図2 A/Dコンバータのブロック図</p>

使用機能説明

(2) 表1に本タスク例の機能割付けを示します。表1に示すように機能を割付け、4チャンネルA/D変換による電圧測定を行ないます。

表1 機能割付け

機能	機能割付け
ADCSR	A/D変換の開始、終了、ステータス、スピードの設定、およびアナログ入力端子の指定
ADDRA ~ D	A/D変換された結果を格納
AN ₀ ~ AN ₇	入力電圧チャンネル0~7の入力端子(但し、本タスク例では、AN ₀ ~AN ₃ を使用)
AV _{cc}	アナログ部の電源および基準電圧端子
AV _{ss}	アナログ部のグランドおよび基準電圧端子

動作説明

(1) 図3に動作原理を示します。図3に示すようなハードウェア処理、およびソフトウェア処理により4チャンネルA/D変換による電圧測定を行ないます。

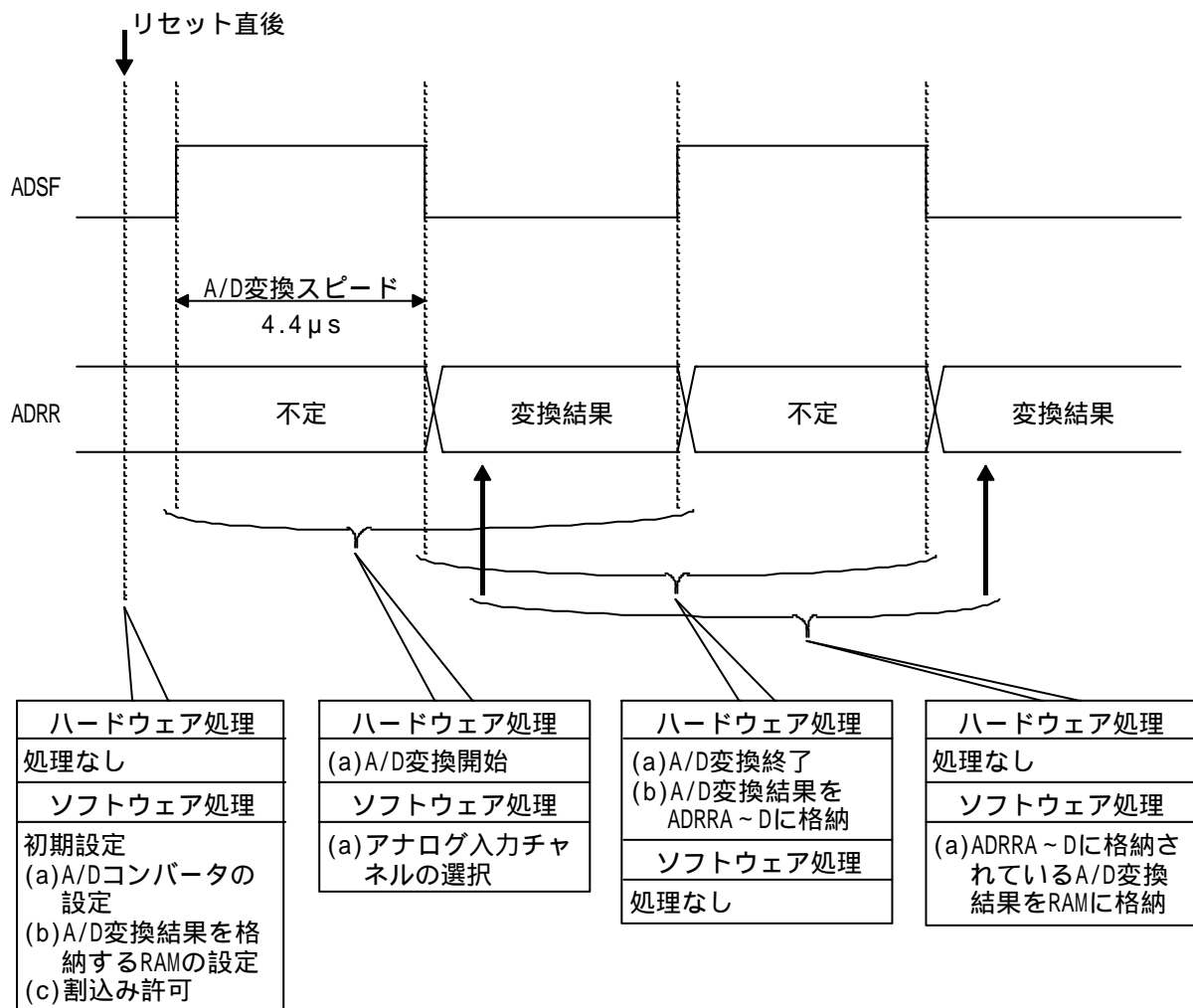


図3 4チャンネルA/D変換による電圧測定の動作原理

ソフトウェア説明

(1) モジュール説明

表2に本タスク例におけるモジュール説明を示します。

表2 モジュール説明

モジュール名	ラベル名	機能
メインルーチン	main	A/Dコンバータの設定、割込みの許可、アナログ入力チャンネルの選択、A/D変換の開始、A/D変換終了後ADRR A~Dに格納されたA/D変換結果をRAMに格納、アナログ入力チャンネル0~3までのA/D変換を行なうと終了

(2) 引数の説明

表3に本タスク例における引数の説明を示します。

表3 引数の説明

引数名	機能	使用モジュール名	データ長	入出力
ADRR A	アナログ入力チャンネル0のA/D変換結果を格納	メインルーチン	2バイト	出力
ADRR B	アナログ入力チャンネル1のA/D変換結果を格納	メインルーチン	2バイト	出力
ADRR C	アナログ入力チャンネル2のA/D変換結果を格納	メインルーチン	2バイト	出力
ADRR D	アナログ入力チャンネル3のA/D変換結果を格納	メインルーチン	2バイト	出力

(3) 使用内部レジスタ説明

表4に本タスク例における使用内部レジスタ説明を示します。

表4 使用内部レジスタ説明

レジスタ名	機能	アドレス	設定値
ADCSR	ADF A/Dコントロール/ステータスレジスタ (A/Dエンドフラグ) : ADF="1"のとき、単一モードでA/D変換が終了	H'FFB8 ビット7	0
	ADIE A/Dコントロール/ステータスレジスタ (A/Dインタラプトイネーブル) : ADIE="1"のとき、ADFによるA/D変換終了割込み要求 (ADI) がイネーブルになります。	H'FFB8 ビット6	0
	ADST A/Dコントロール/ステータスレジスタ (A/Dスタート) : このビットを1にセットするとA/D変換を開始します。単一 モードではA/D変換を終了すると自動的にクリアされます。	H'FFB8 ビット5	0
	SCAN A/Dコントロール/ステータスレジスタ (スキャンモード) : SCAN="0"のとき、単一モードを選択 : SCAN="1"のとき、スキャンモードを選択	H'FFB8 ビット4	0
	CKS A/Dコントロール/ステータスレジスタ (クロックセレクト) : SCAN="0"のとき、A/D変換時間を134ステート(max)に設定 : SCAN="1"のとき、A/D変換時間を70ステート(max)に設定 変換時間の切換えは、ADST=0の状態で行ってください。	H'FFB8 ビット3	0
	CH2 CH1 CH0 A/Dコントロール/ステータスレジスタ (チャンネルセレクト2~0) : CH2="0"、CH1="0"、CH0="0"のとき、AN ₀ を選択 : CH2="0"、CH1="0"、CH0="1"のとき、AN ₁ を選択 : CH2="0"、CH1="1"、CH0="0"のとき、AN ₂ を選択 : CH2="0"、CH1="1"、CH0="1"のとき、AN ₃ を選択	H'FFB8 ビット2 ビット1 ビット0	0 CH2="0" CH1="0" CH0="0"
ADRR A	A/DデータレジスタA : A/D変換結果の16ビットデータを格納	H'FFB0	H'0000
ADRR B	A/DデータレジスタB : A/D変換結果の16ビットデータを格納	H'FFB2	H'0000
ADRR C	A/DデータレジスタC : A/D変換結果の16ビットデータを格納	H'FFB4	H'0000
ADRR D	A/DデータレジスタD : A/D変換結果の16ビットデータを格納	H'FFB6	H'0000

(4) 使用RAM説明

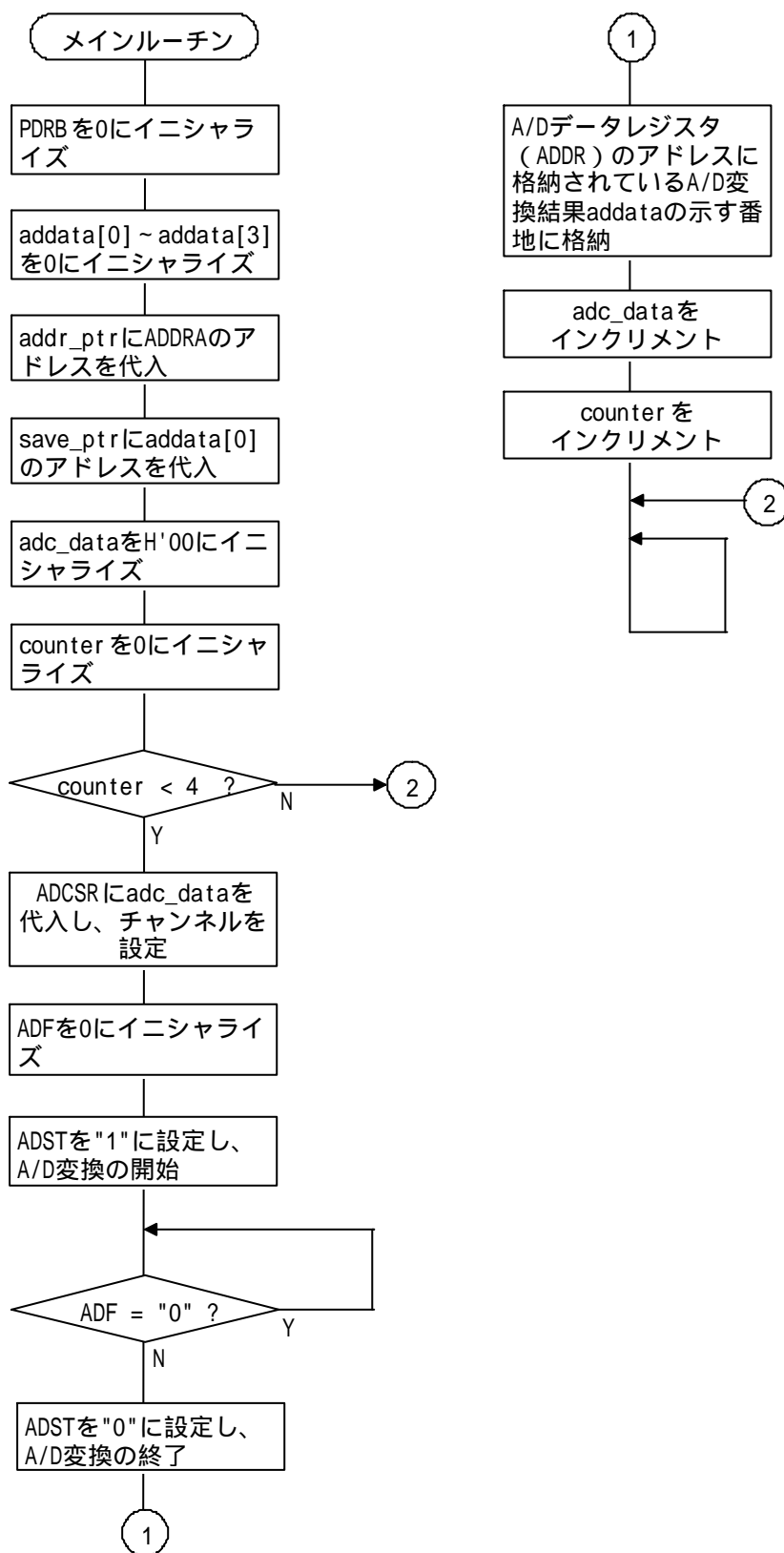
表4に本タスク例における使用RAM説明を示します。

表4 使用RAM説明

ラベル名	機能	アドレス	使用モジュール名
addata[4]	RAMに格納する為のデータの変数	H'FB80	メインルーチン
counter	4チャンネルA/D変換の回数をカウント	H'FB88	メインルーチン

フローチャート

(a) メインルーチン



本例ではスタックポインタはINIT.SRC (アセンブリ言語) で設定してあります。

プログラムリスト

INIT.SRC (プログラムリスト)

```

        .EXPORT  _INIT
        .IMPORT  _main
;
        .SECTION  P, CODE
_INIT:
        MOV.W   #H'FF80,R7
        LDC.B   #B'10000000,CCR
        JMP     @_main
;
        .END

/*****/
/*                                     */
/* H8/300H Tiny Series -H8/3664-      */
/* Application Note                    */
/*                                     */
/* 'Voltage Measurement by 4-Channel A/D */
/* Converter'                          */
/*                                     */
/* Function                            */
/* : A/D Converter                    */
/*                                     */
/* External Clock : 16MHz              */
/* Internal Clock : 16MHz              */
/* Sub Clock      : 32.768kHz          */
/*                                     */
/*****/

#include <machine.h>

/*****/
/* Symbol Definition                   */
/*****/
struct BIT {
    unsigned char b7:1; /* bit7 */
    unsigned char b6:1; /* bit6 */
    unsigned char b5:1; /* bit5 */
    unsigned char b4:1; /* bit4 */
    unsigned char b3:1; /* bit3 */
    unsigned char b2:1; /* bit2 */
    unsigned char b1:1; /* bit1 */
    unsigned char b0:1; /* bit0 */
};

#define TMA      *(volatile unsigned char *)0xFFA6 /* Timer Mode Register A */
#define TCA      *(volatile unsigned char *)0xFFA7 /* Timer Counter A */
#define PDR8     *(volatile unsigned char *)0xFFDB /* Port Data Register 8 */
#define P81      PDR8_BIT.b1 /* Port Data Register 8 bit1 */
#define PCR8     *(volatile unsigned char *)0xFFEB /* Port Control Register 8 */
#define PCR81    PCR8_BIT.b1 /* Port Control Register 8 bit1 */
#define IENR1_BIT (*(struct BIT *)0xFFF4) /* Interrupt Enable Register 1 */
#define IENTA     IENR1_BIT.b6 /* Timer A Interrupt Enable */
#define IRR1_BIT  (*(struct BIT *)0xFFF6) /* Interrupt Request Register 1 */
#define IRRTA     IRR1_BIT.b6 /* Timer A Interrupt Request Flag */
#define ADDR_A   *(volatile unsigned int *)0xFFB0 /* A/D Data Register A */
#define ADDR_B   *(volatile unsigned int *)0xFFB2 /* A/D Data Register B */
#define ADDR_C   *(volatile unsigned int *)0xFFB4 /* A/D Data Register C */
#define ADDR_D   *(volatile unsigned int *)0xFFB6 /* A/D Data Register D */
#define ADCSR    *(volatile unsigned char *)0xFFB8 /* A/D Control/Status Register */
#define ADCSR_BIT (*(struct BIT *)0xFFB8) /* A/D Control/Status Register */
#define ADF      ADCSR_BIT.b7 /* A/D END Flag */
#define ADIE     ADCSR_BIT.b6 /* A/D Interrupt Enable */
#define ADST     ADCSR_BIT.b5 /* A/D Start */
#define SCAN     ADCSR_BIT.b4 /* A/D Scan Mode */
#define CKS      ADCSR_BIT.b3 /* A/D Clock Select */
#define CH2      ADCSR_BIT.b2 /* Channel Select 2 */
#define CH1      ADCSR_BIT.b1 /* Channel Select 1 */
#define CH0      ADCSR_BIT.b0 /* Channel Select 0 */
#define PDRB     *(volatile unsigned char *)0xFFDD /* Port Data Register B */

```

プログラムリスト

```

/*****/
/* 関数定義 */
/*****/
extern void INIT( void ); /* SP Set */
void main ( void );
/*****/
/* RAM define */
/*****/
    unsigned int  addata[4];
    unsigned char  counter;
/*****/
/* Vector Address */
/*****/
#pragma section V1 /* VECTOR SECTOIN SET */
void (*const VEC_TBL1[])(void) = {
/* 0x00 - 0x0f */
    INIT /* 00 Reset */
};
#pragma section /* P */
/*****/
/* Main Program */
/*****/
void main ( void )
{
    unsigned int  *addr_ptr,*save_ptr;
    unsigned char  adc_data;
    unsigned int  cnt;

    PDRB = 0; /* Clear PDRB */

    addata[0] = 0; /* Clear adddata[0] */
    addata[1] = 0; /* Clear adddata[1] */
    addata[2] = 0; /* Clear adddata[2] */
    addata[3] = 0; /* Clear adddata[3] */

    addr_ptr = &ADDRA;
    save_ptr = &addata[0];
    adc_data = 0x00; /* Clear adc_data */
    counter = 0; /* Clear counter */
    while( counter < 4 ){ /* A/D Convert END ? */
        ADCSR = adc_data; /* Select A/D Convert Time & Analog Input Channel */
        ADF = 0; /* Initialize ADF */
        ADST = 1; /* Start A/D Convert */

        while(ADF == 0){ /* A/D Convert End ? */
            ;
        }

        ADST = 0; /* Stop A/D Convert */

        *(save_ptr + counter) = *(addr_ptr + counter);

        adc_data++;
        counter++; /* Decrement A/D Convert Counter */
    }

    while(1){
        ;
    }
}

```

リンクアドレス指定

セクション名	アドレス
CV1	H'0000
P	H'0100
B	H'FB80