

```

1 //#####
2 // Timer Routinen
3 // Eisenbahnsteuerung made by: Andreas Lutters / Achim Walder
4 //#####
5 // Revision: 01.11.2013
6 // portions by Ulrich Radig
7 // Dieses Programm ist freie Software. Sie können es unter den Bedingungen der
8 // GNU General Public License, wie von der Free Software Foundation veröffentlicht,
9 // weitergeben und/oder modifizieren, entweder gemäß Version 2 der Lizenz oder
10 // (nach Ihrer Option) jeder späteren Version.
11 // Die Veröffentlichung dieses Programms erfolgt in der Hoffnung,
12 // daß es Ihnen von Nutzen sein wird, aber OHNE IRGENDNEINE GARANTIE,
13 // sogar ohne die implizite Garantie der MARKTREIFE oder der VERWENDBARKEIT
14 // FÜR EINEN BESTIMMTEN ZWECK. Details finden Sie in der GNU General Public License.
15 // Sie sollten eine Kopie der GNU General Public License zusammen mit diesem
16 // Programm erhalten haben.
17 // Falls nicht, schreiben Sie an die Free Software Foundation,
18 // Inc., 59 Temple Place, Suite 330, Boston, MA 02111-1307, USA.
19 // Program uses parts of the above mentioned Software of Ulrich Radig.
20 // All other code is solely public domain software contributed to the public under
21 // the
22 // above mentioned GNU licence
23 //#####
24 #include "config.h"
25 #include <avr/io.h>
26 #include <avr/interrupt.h>
27 #include "usart.h"
28 #include "cmd.h"
29 #include "timer.h"
30 // #include "stack.h"
31
32
33 volatile unsigned long time;
34 volatile unsigned long pin = 0;
35 volatile unsigned long time_watchdog = 0;
36
37 -----> unsigned char Block_Karten_Adresse; -----> // Block-Karten-Adresse
38 -----> unsigned char Strecken_Karten_Adresse; -----> // Strecken-Karten-Adresse
39 -----> unsigned char Pause; -----> // Pause für Ausgabe
40
41 //-----
42 //Diese Routine startet und initialisiert den Timer
43 void timer_init (void)
44 -----> {
45 -----> #if EXTCLOCK==1
46 -----> -----> #if defined (__AVR_ATmega644__)
47 -----> -----> -----> //Asynchroner Modus ein, Oszillator an TOSC1 und TOSC2 aktiv
48 -----> -----> -----> ASSR |= (1 << AS2);
49 -----> -----> -----> TCCR2B = 0x05;
50 -----> -----> -----> while(ASSR & 0x11);
51 -----> -----> -----> //Capture/Compare-Interrupt aktiv
52 -----> -----> -----> TIMSK2 |= (1 << OCIE2A);
53 -----> -----> -----> #else
54 -----> -----> -----> //Asynchroner Modus ein, Oszillator an TOSC1 und TOSC2 aktiv
55 -----> -----> -----> ASSR = (1 << AS2);
56 -----> -----> -----> //CTC-Modus an (Clear Timer on Compare Match)
57 -----> -----> -----> TCCR2 = (1 << WGM21);
58 -----> -----> -----> //dieser Wert ergibt eine Sekunde Periodendauer
59 -----> -----> -----> OCR2 = 31;
60 -----> -----> -----> //lösche Prescaler 2
61 -----> -----> -----> SFIE = (1 << PSR2);
62 -----> -----> -----> //Starte Timer 2 mit Prescaler gleich 1/1024
63 -----> -----> -----> TCCR2 |= (1 << CS22) | (1 << CS21) | (1 << CS20);
64 -----> -----> -----> while(ASSR & 0x07);
65 -----> -----> -----> //Capture/Compare-Interrupt aktiv
66 -----> -----> -----> TIMSK = (1 << OCIE2);
67 -----> -----> -----> #endif
68 -----> -----> -----> #else
69 -----> -----> -----> TCCR1B |= (1 << WGM12) | (1 << CS10 | 0 << CS11 | 1 << CS12);
70 -----> -----> -----> TCNT1 = 0;

```



```

    }
168 }
169 // MC und Interface Grundstellung
-----

170 PORTD |=
    _BV(7); // MC-Port-D7 = 1 => Encoder-74LS154 nicht aktiv, kein CS
171 PORTD |=
    _BV(3); // MC-Port-D3 = 1 => Interface-74LS245 Interface-Daten
output
172 PORTD |=
    _BV(4); // MC-Port-D4 = 1 => Interface-74LS245 Daten inaktiv
173 PORTA =
    0x00; // MC-Port-D Adresse = [00]
174 PORTC =
    0x00; // MC-Port-C Daten = [00]
175 }
176 // Geschwindigkeitsausgabe ENDE
-----

177 /*
178
179 //#####
#####
180 // Kurzschlussmessung auf Strecken-Karten
181 //#####
#####
182 if (Peek == (Fahrstufen_MAX + 1))
183 {
184     // Test Timer
185 }
186
187 //#####
#####
188 // Kurzschlussmessung auf Strecken-Karten
189 //#####
#####
190 if (Peek == (Fahrstufen_MAX + 2))
191 {
192     // @-----
-----

193 // @ MC und Interface Output
194 PORTD |= _BV(7); // MC-SteuerPort-D7 auf 1 => Encoder-74LS154 nicht aktiv, kein CS
195 PORTD |= _BV(3); // MC-SteuerPort-D3 auf 1 => Interface-74LS245 Daten output
196 PORTD &= 255 - _BV(4); // MC-SteuerPort-D4 auf 0 => Interface-74LS245 Daten aktiv
197 DDRC = 0xFF; // MC-Port-C output
198 // @ alle Daten = Geschwindigkeit = 0
199 PORTC = 0xFF; // MC-DatenPort-C = [00]
200 // @-----
-----

201 // @ Adressen-Port-A = [0..34] alle Block- und Strecken-Daten auf 0
202 for (Strecken_Karten_Adresse = 0; Strecken_Karten_Adresse < 35;
    Strecken_Karten_Adresse++) // Karte -- Adressen-Port-A = [0+35..34+35]
203 {
204     PORTA = Strecken_Karten_Adresse;

```



```

//#####
#####
252 ->>> // Besetzungsmessung
253 ->>> // alle Blocks und Streckenteile Daten auf NULL
254 ->>>
//#####
#####
255 ->>> if (Peek == (Fahrstufen_MAX + 3))
256 ->>> {
257 ->>>
//@-----
-----
258 ->>> //@ MC und Inteface Output
259 ->>> PORTD |= _BV(7); //
MC-SteuerPort-D7 auf 1 => Encoder-74LS154 nicht aktiv, kein CS
260 ->>> PORTD |= _BV(3); //
MC-SteuerPort-D3 auf 1 => Interface-74LS245 Daten output
261 ->>> PORTD &= 255-_BV(4); //
MC-SteuerPort-D4 auf 0 => Interface-74LS245 Daten aktiv
262 ->>> DDRC = 0xFF; //
MC-Port-C output
263 ->>> //@ alle Daten = Geschwindigkeit = 0
264 ->>> PORTC = 0x00; //
MC-DatenPort-C = [00]
265 ->>>
//@-----
-----
266 ->>> //@ Adressen-Port-A = [0..34] alle Block- und Strecken-Daten auf 0
267 ->>> for (Strecken_Karten_Adresse = 0; Strecken_Karten_Adresse < 35;
Strecken_Karten_Adresse++) // Karte -- Adressen-Port-A = [0+35..34+35]
268 ->>> {
269 ->>> PORTA = Strecken_Karten_Adresse; //
MC-Adressen-Port-A => Adresse des 74LS244 [35..69] ausgeben
270 ->>> PORTD &= 255-_BV(7); //
MC-SteuerPort-D7 = 0 => Encoder-74LS154 CS für 74LS377
271 ->>> asm("nop"); //
!!!! mindestens 4 * NOP
272 ->>> asm("nop");
273 ->>> asm("nop");
274 ->>> asm("nop");
275 ->>> asm("nop");
276 ->>> asm("nop");
277 ->>> PORTD |= _BV(7); //
MC-SteuerPort-D7 = [1_____] => Encoder-74LS154 kein CS für 74LS377
278 ->>> //
Wert im 74LS377 gespeichert
279 ->>> }
280 ->>>
//@-----
-----
281 ->>> //@ MC und Inteface Input
282 ->>> PORTD |= _BV(7); //
MC-D7 auf 1 => 74LS154 Encoder nicht aktiv, kein CS
283 ->>> DDRC = 0x00; //
MC-Port-C (Daten) als Eingang
284 ->>> PORTC = 0xFF; //
MC-Port-C (Daten) als Eingang -- with pull-ups enabled
285 ->>> PORTD &= 255-_BV(3); //
MC-D3 auf 0 => 74LS245 Interface-Daten input
286 ->>> PORTD &= 255-_BV(4); //
MC-D4 auf 0 => 74LS245 Interface-Daten aktiv
287 ->>> asm("nop"); //
!!!! mindestens 4 * NOP
288 ->>> asm("nop");
289 ->>> asm("nop");
290 ->>> asm("nop");
291 ->>> asm("nop");
292 ->>> asm("nop");
293 ->>>
//@-----
-----

```


