

คู่มือการใช้งาน

User's manual

ET-PIC24WEB V1.0

dsPIC



PIC24FJ128GA008
128 KBYTE
8 KBYTE SRAM



ขอขอบคุณผู้ มีดีเหมือนของ ET-PIC24WEB V1.0 จากทีมงาน อีทีที โดยทางทีมงานได้พัฒนาฮาร์ดแวร์ ไมโครคอนโทรลเลอร์ด้วย รูปแบบใหม่ ที่ **ง่าย สะดวก รวดเร็ว** และ **น่าสนใจ** กว่ารูปแบบเดิมๆ ใน ลักษณะของ **Web Server** สำหรับใช้งานผ่านระบบ Internet

- 16 CPU เหนือกว่า PIC18xx Microchips
- 16 Chips LAN เหนือกว่า PIC18xx Microchips (10Base-T)
- 16 Protocol TCP/IP (Open Source) จาก Microchips
- มี 69 Pin Input/Output สำหรับประยุกต์ใช้งานทั่วไป
- มีพอร์ตเชื่อมต่อกับจอแสดงผลแบบ Character LCD
- มีพอร์ตเชื่อมต่อกับอุปกรณ์แบบ I2Cx2, SPIx2, UARTx2, CANx2

Stack version: v4.02 *** DOWNLOAD โปรแกรมเข้าตัว MCU ด้วยชุด ET-PGM PIC USB V1 หรือ V1 PLUS ***
 Build date: Aug 20 2007 10:22:41
 Actions:
 Toggle LEDs: LED2 LED3 LED4 LED5 LED6 LED7 LED8
 write to LCD:
 Status: Analog[AN5] 0.00V
 Switch[RDR] 0
 LED[RE] 1 1 1



Download by ET-PGM PIC USB V1 / V1 PLUS
ศูนย์บริการลูกค้า โทร. 02-712-1120 โทรสาร 02-3917216
www.ett.co.th



บริษัท อีทีที จำกัด ETT CO., LTD.

1112/96-98 ถนนสุขุมวิท แขวงพระโขนง เขตคลองเตย กรุงเทพฯ 10110 <http://www.etteam.com>

1112/96-98 Sukhumvit Rd., Phrakonong Klongtoey Bangkok 10110 <http://www.ett.co.th>

Tel : 02-7121120 Fax : 02-3917216 email : sale@etteam.com

ET-PIC 24 WEB-V1

ET-PIC 24 WEB-V1 เป็นบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ในตระกูล PIC ของบริษัท Microchip โดยได้นำเอาไมโครคอนโทรลเลอร์ที่ประมวลผลข้อมูลแบบ 16 บิต เบอร์ PIC24FJ128GA008 มาพัฒนาเป็นบอร์ดใช้งาน ซึ่งคุณสมบัติเด่นของ PIC24FJ128GA008 ก็คือ ความเร็ว และ ทรัพยากรต่างๆ ดังต่อไปนี้

○ หน่วยประมวลผล (CPU)

- ความเร็วในการประมวลผล 16 MIPS
- ฮาร์ดแวร์รองรับการคูณข้อมูล 16 x 16 บิต โดยใช้เวลาเพียง 1 ไชเคิลคำสั่ง
- ฮาร์ดแวร์รองรับการหารข้อมูล 32-bit x 16 บิต
- C Compiler ถูกออกแบบให้มีความกระชับ Optimized Instruction Set

○ ระบบ (System)

- แหล่งกำเนิดสัญญาณนาฬิกาภายใน 31 kHz ถึง 8 MHz และ สูงสุดถึง 32 MHz โดยใช้ 4X PLL
- มิวจร LDO Voltage Regulator อยู่ภายใน
- รองรับ JTAG Boundary Scan และ Flash Memory Program Support
- มีระบบตรวจสอบสัญญาณนาฬิกา (Fail-Safe Clock Monitor – allows safe shutdown if clock fails)
- ระบบ Watchdog Timer ที่ใช้แหล่งสัญญาณนาฬิกาแบบ RC oscillator ที่แยกจากส่วนอื่นๆ
- ทำงานที่แรงดันระดับ 2.0 ถึง 3.6 โวลต์

○ การจัดการด้านพลังงาน โดยเทคโนโลยีนาโนวัตต์ (nanoWatt Power Managed Modes)

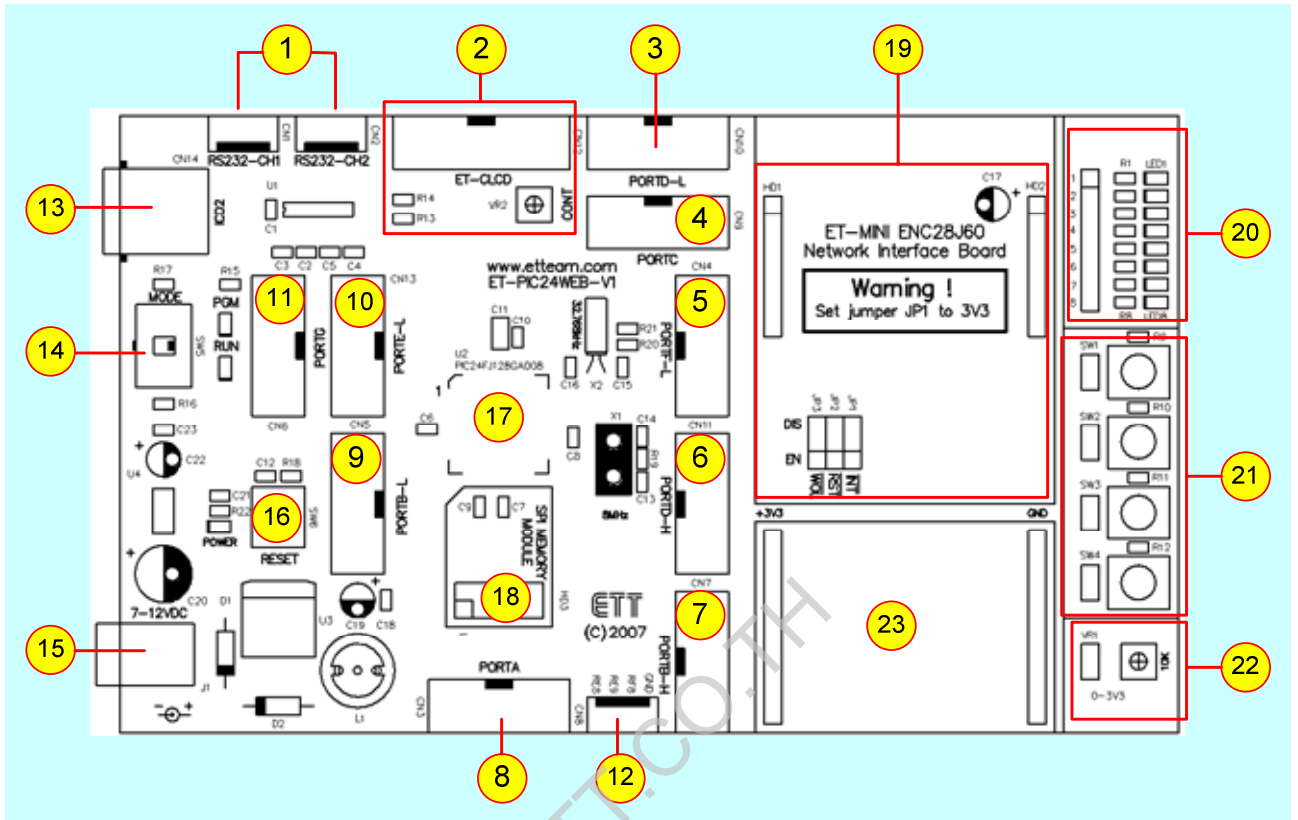
- รองรับโหมดการทำงานแบบ Run, Idle และ Sleep modes
- สามารถปรับเปลี่ยนโหมดการทำงานของสัญญาณนาฬิกาได้หลากหลายเพื่อประสิทธิภาพ และ ให้สอดคล้องกับการดูแลจัดการในเรื่องของพลังงาน

○ คุณสมบัติทางด้านสัญญาณอนาล็อก (Analog Features)

- โมดูลแปลงสัญญาณ Analog to Digital ความละเอียด 10-bit จำนวน 16 ช่อง ความเร็วในการแซมเปิลสัญญาณ 500 Kbit ต่อวินาที
- โมดูลเปรียบเทียบแรงดันอนาล็อก (Analog comparators) จำนวน 2 ช่อง

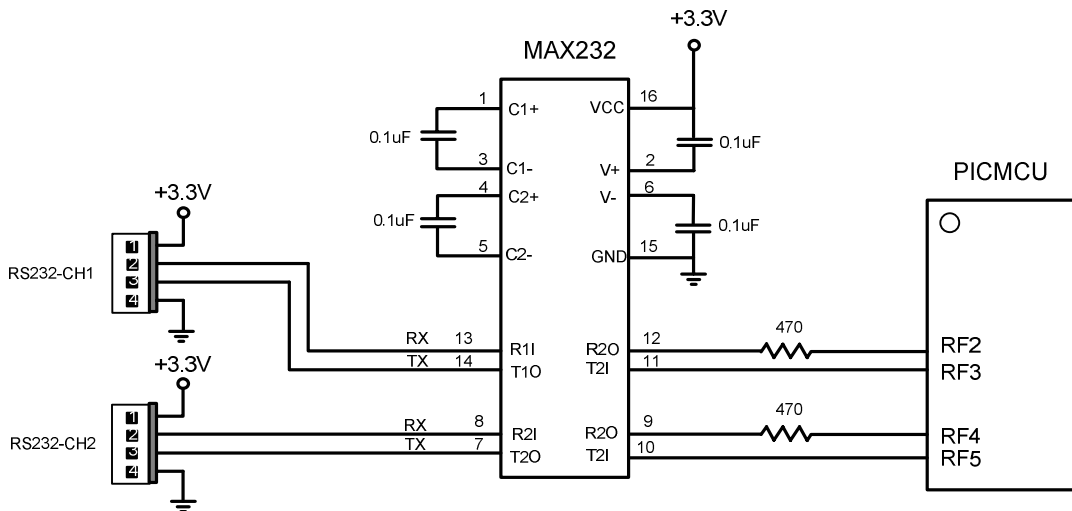
- คุณสมบัติอื่นๆ ของ PIC24FJ128GA008
 - โมดูลการสื่อสาร UART จำนวน 2 ช่อง บัฟเฟอร์เป็นแบบ FIFO ความลึก 4 ชั้น
 - โมดูลการสื่อสารแบบ SPI จำนวน 2 ช่อง บัฟเฟอร์เป็นแบบ FIFO ความลึก 8 ชั้น
 - โมดูลการสื่อสารแบบ I2C™ จำนวน 2 ช่องรองรับทั้ง Master และ Slave Modes
 - โมดูล Timer ขนาด 16-bit จำนวน 5 โมดูล
 - โมดูล Capture , Compare / PWM จำนวน 5 ชุด
 - ระบบฮาร์ดแวร์ RTCC, Real-Time Clock Calendar with Alarms ภายใน
 - ระบบการสื่อสารแบบขนาน PMP, Parallel Master Port, with 16 Address Lines, and 8/16-bit Data
 - หน่วยความจำโปรแกรมแบบ Flash Memory ขนาด 128 KBytes
 - หน่วยความจำข้อมูล SRAM ขนาด 8 Kbytes
 - I/O ports จำนวน 70 บิต
- **คุณสมบัติโดยทั่วไปของบอร์ด ET-PIC 24 WEB**
 - ใช้ไมโครคอนโทรลเลอร์ PIC24FJ128GA008 ขนาด 80 PIN
 - สัญญาณนาฬิกาคริสตอลอสซิลเลเตอร์ขนาด 8 MHz (สามารถใช้ x4PLL รันได้ถึง 32 MHz)
 - I/O Port ขนาด 10 PIN (จัดเรียงตามมาตรฐานของ อีทีที) จำนวน 9 พอร์ต
 - ชุดวงจรไคร์เวอร์ RS232 จำนวน 2 พอร์ต
 - พอร์ตสำหรับต่อ LCD เรียงตามมาตรฐานของ อีทีที (ET-CLCD) จำนวน 1 พอร์ต
 - ขั้วต่อสัญญาณดาวน์โหลดโปรแกรมแบบ ICD2 และ สวิตช์ตัดต่อสัญญาณ Run / Program
 - วงจร LED สำหรับใช้ทดลองเอาต์พุตจำนวน 8 ช่อง
 - วงจรสวิตช์ BUTTON สำหรับใช้ทดลองอินพุตจำนวน 4 ช่อง
 - วงจรสร้างแรงดัน 0-3.3V จากตัวต้านทานปรับค่าได้ สำหรับทดลองโมดูล A/D จำนวน 1 ช่อง
 - พอร์ตเชื่อมต่อกับหน่วยความจำ EEPROM 25LCxxx จำนวน 1 ช่อง
 - พอร์ตสำหรับเชื่อมต่อกับโมดูลอินเตอร์เน็ต ET-MINI ENC28J60
 - ชุดเรกูเรเตอร์แบบสวิตซ์ชิ่ง สำหรับแปลงสัญญาณไฟ DC Input ให้เป็น 3.3 V
 - ขั้วต่อแรงดันไฟ VCC และ GND

โครงสร้างบอร์ด ET-PIC 24 WEB-V1

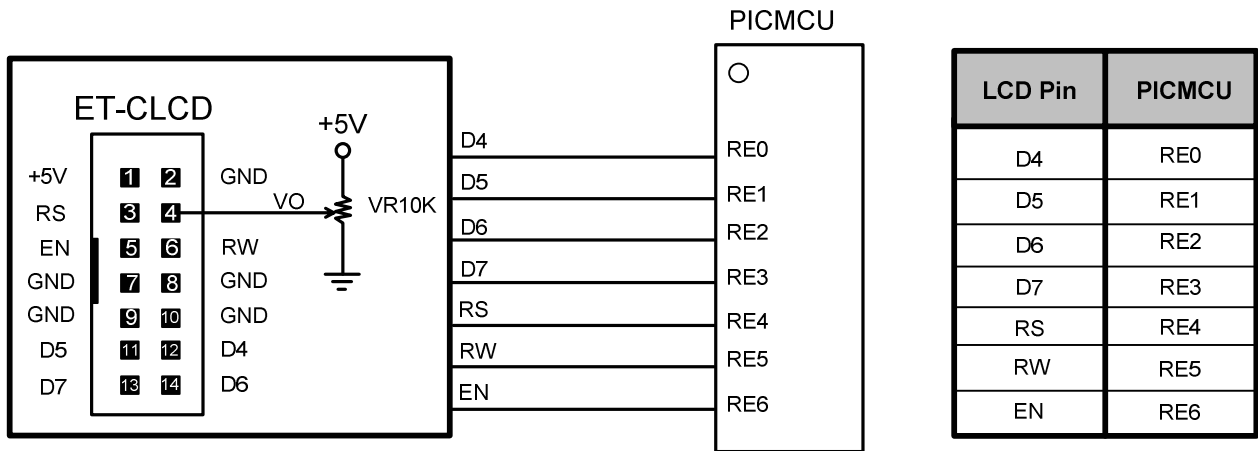


อธิบายรายละเอียดตามหมายเลขได้ดังต่อไปนี้

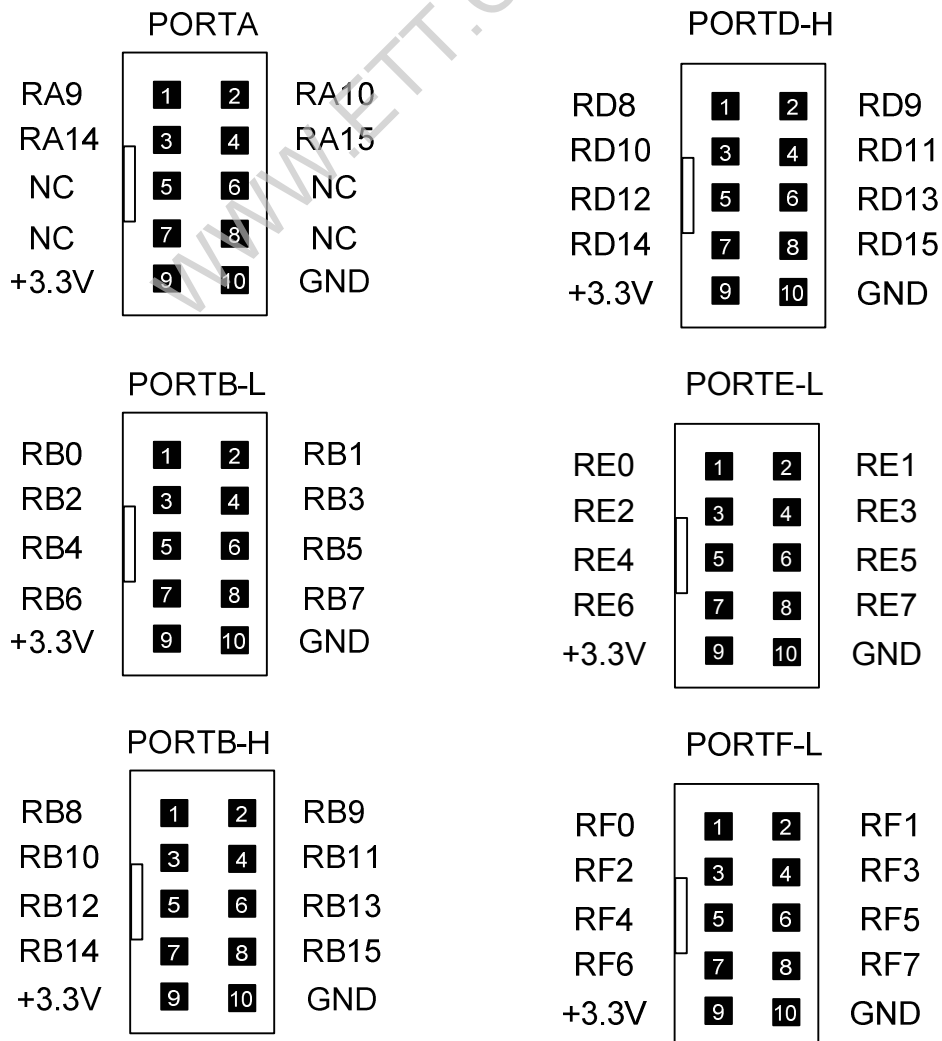
- หมายเลข 1 พอร์ตเชื่อมต่อสัญญาณแบบ RS-232 จำนวน 2 พอร์ต มีวงจรการเชื่อมต่อดังต่อไปนี้

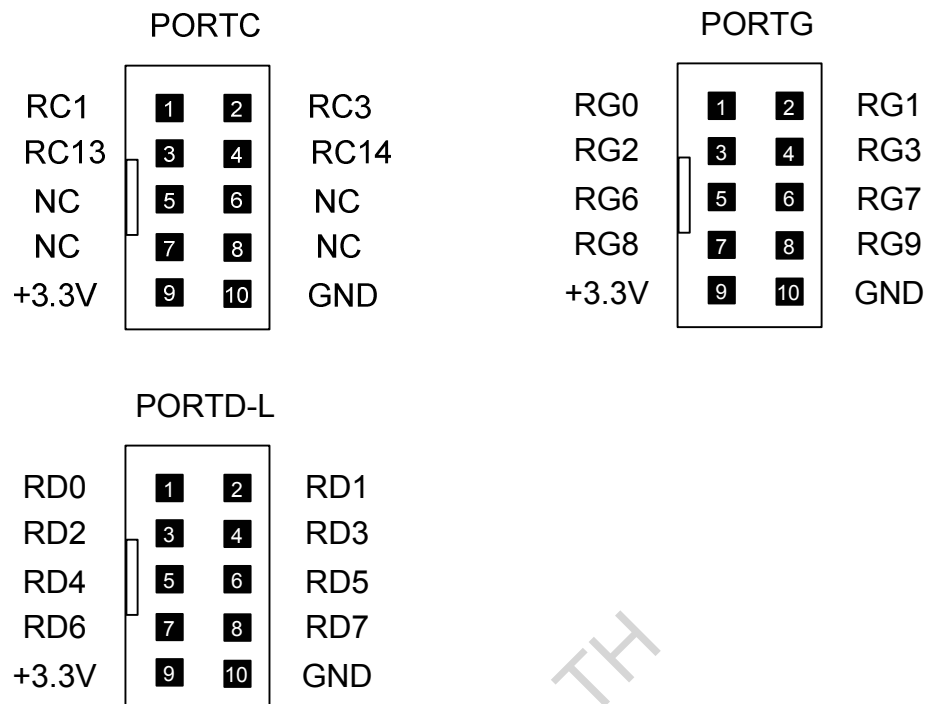


- หมายเลข 2 พอร์ต ET-LCD สำหรับเชื่อมต่อกับจอแสดงผล LCD แบบตัวอักษร (Character LCD) โดยมีการจัดวางขาสัญญาณต่างๆ ดังต่อไปนี้

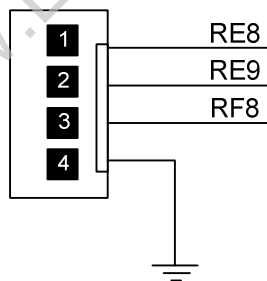


- หมายเลข 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10 และ 11 คือ พอร์ต I/O ของไมโครคอนโทรลเลอร์ ที่ถูกออกแบบให้อยู่ในรูปแบบของพอร์ตมาตรฐาน 10-PIN ETT โดยในแต่ละพอร์ตมีการจัดเรียงสัญญาณดังต่อไปนี้

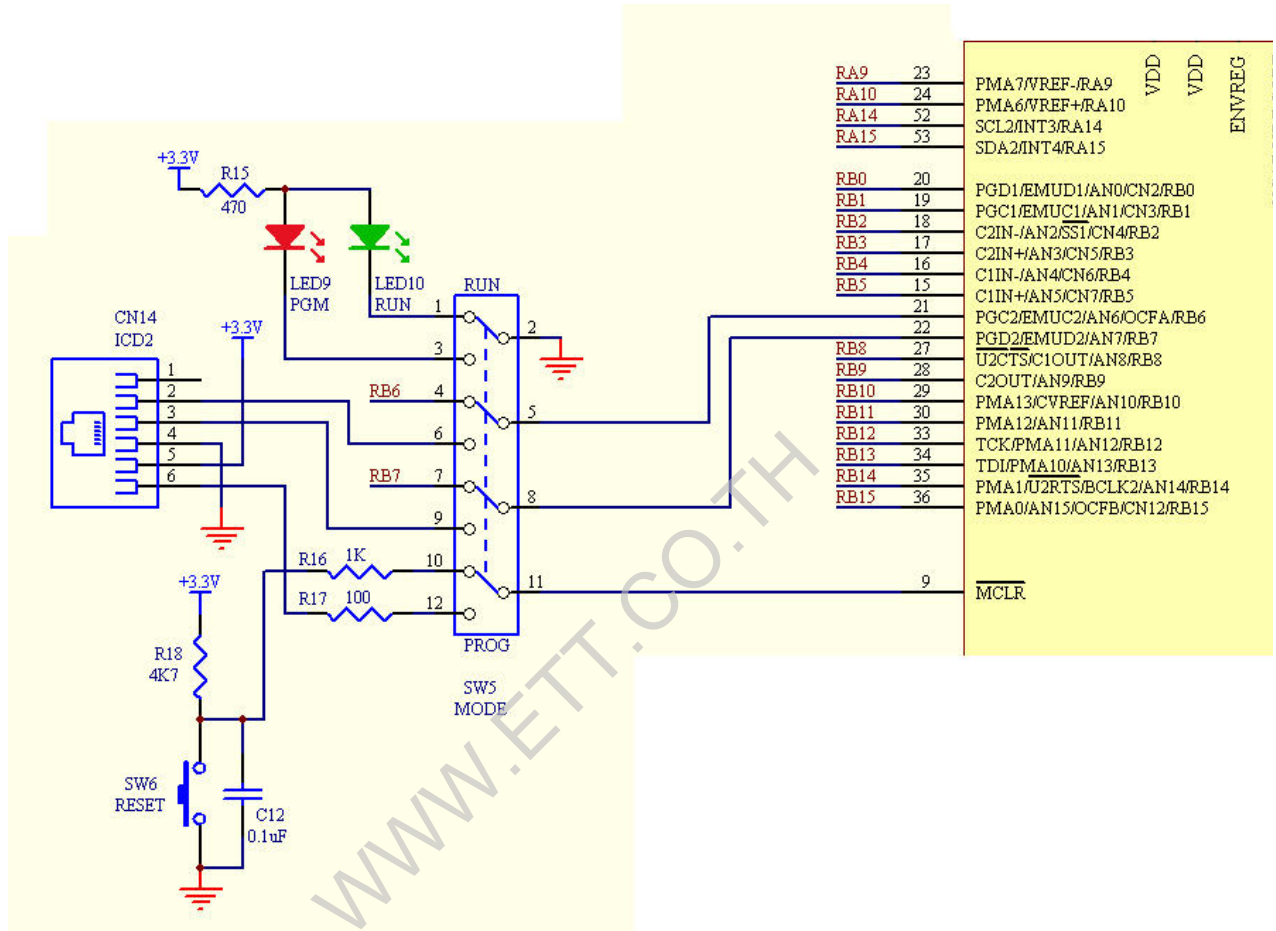




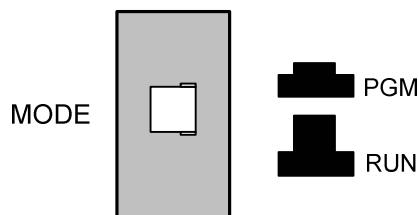
- หมายเลข 12 _พอร์ตสัญญาณ I/O ขนาด 4 PIN ประกอบด้วยสัญญาณ RE8,RE9,RF8 และ GND ดังต่อไปนี้



- **หมายเลข 13** ขั้วต่อสำหรับดาวน์โหลดโปรแกรม เป็นขั้วที่จัดเรียงตามมาตรฐานของ ICD2 รองรับเครื่องโปรแกรมที่มีการเชื่อมต่อตามมาตรฐานของ ICD2 เช่น PICKit2 , ICD2 และ เครื่องโปรแกรมของทางบริษัท อีทีที คือ ET-PGMPIC USB โดยก่อนทำการ โปรแกรมทุกครั้งต้องกดสวิตซ์ MODE ให้มาอยู่ที่ตำแหน่ง PGM ทุกครั้ง เพื่อตัดต่อขาสัญญาณมาเข้ากับเครื่อง โปรแกรมจากภายนอก

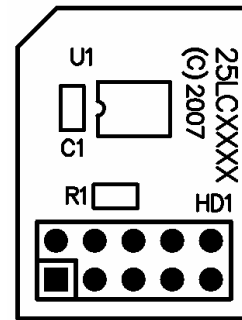
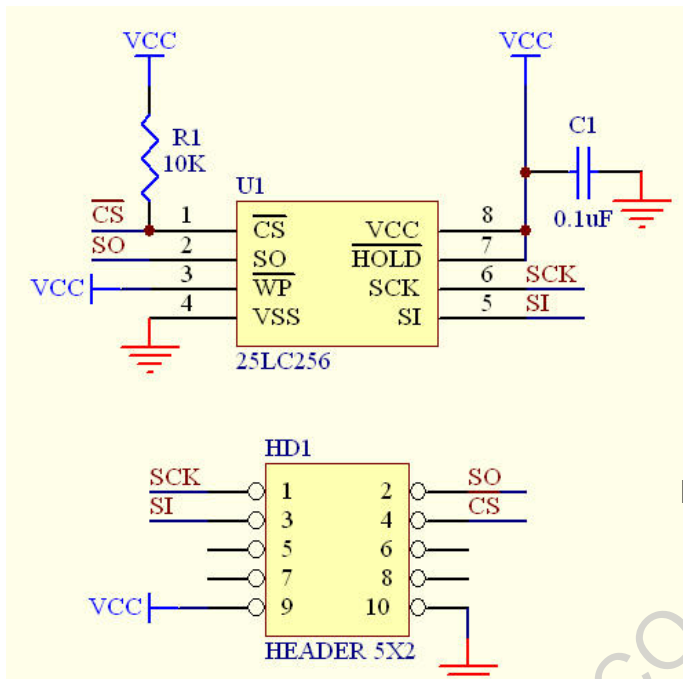


- **หมายเลข 14** สวิตซ์เลือกโหมด RUN และ PGM สวิตซ์นี้ เมื่อกดมาที่ตำแหน่ง PGM จะทำหน้าที่ตัดต่อขาสัญญาณที่ใช้ในการ โปรแกรมได้ข้อมูลเข้ากับเครื่อง โปรแกรม เพื่อทำการ โปรแกรมข้อมูลโปรแกรมที่เราออกแบบ และ เมื่อกดปล่อยกลับมาที่ตำแหน่ง RUN ขาสัญญาณต่างๆ จะกลับมาเป็น I/O ใช้งานได้ตามปกติ

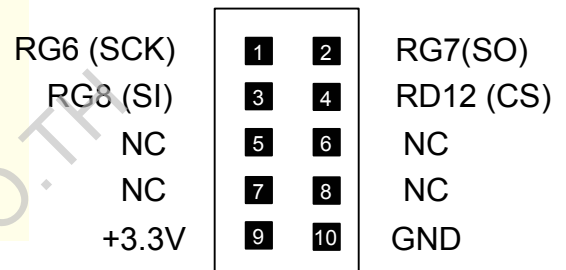


- **หมายเลข 15** ขั้วต่อ DC-JACK สัญญาณไฟเลี้ยงบอร์ด รองรับแรงดันไฟจากภายนอก 9-12 VDC
- **หมายเลข 16** สวิตซ์รีเซต (Reset Switch)

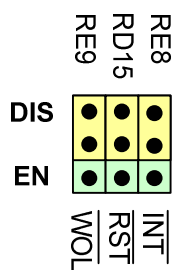
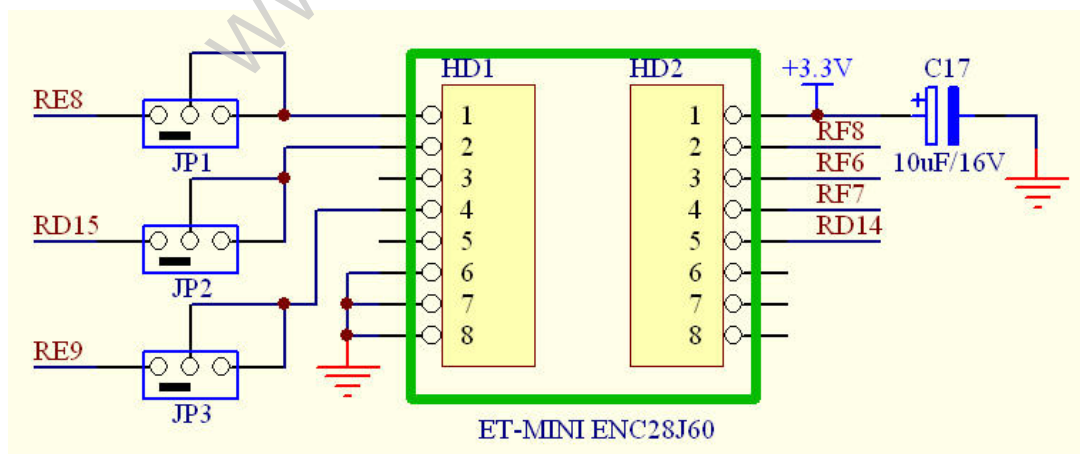
- หมายเลข 17 ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์ PIC24FJ128GA008 ขนาด 80-Pin
- หมายเลข 18 หน่วยความจำ EEPROM เบอร์ 25LCxxx ของ บริษัท Microchip เชื่อมต่อแบบ SPI



SPI MEMORY



- หมายเลข 19 ขั้วสัญญาณเชื่อมต่อกับ โมดูลสื่อสารอินเทอร์เน็ต ET-MINI ENC28J60

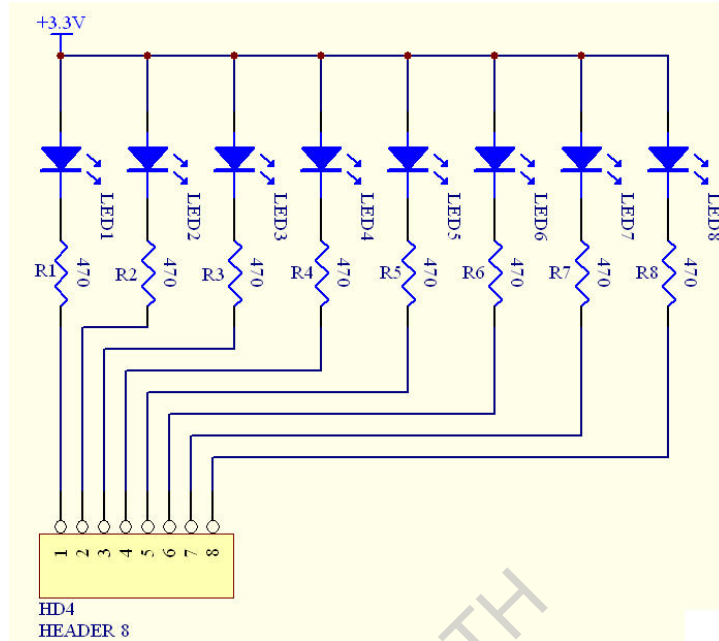


จัมเปอร์สำหรับการเลือกการเชื่อมต่อสัญญาณ RE8, RD15 และ RE9 ของไมโครคอนโทรลเลอร์ กับขาสัญญาณ INT, RST และ WOL ของโมดูล ET-MINI ENC28J60

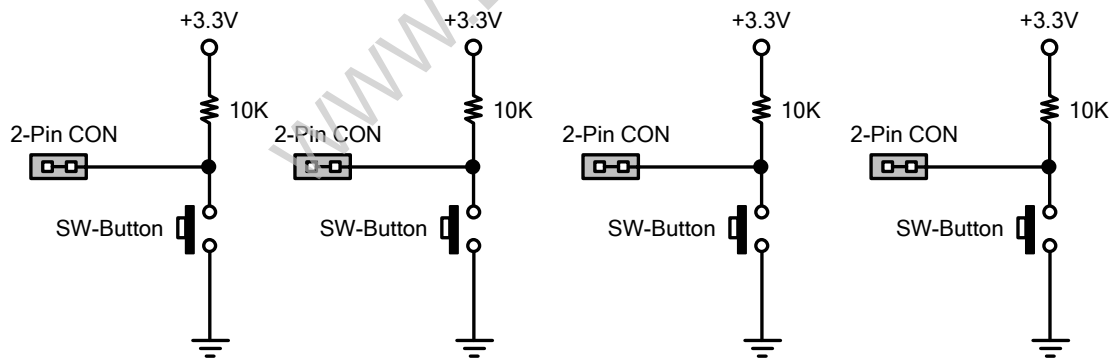
DIS = Disable คือ ไม่เชื่อมต่อสัญญาณ

EN = Enable คือ เชื่อมต่อสัญญาณ

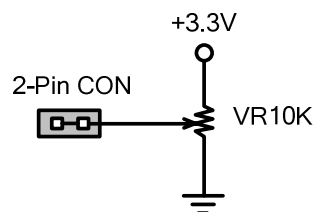
- หมายเลข 20 ชุด Test I/O LED ประกอบด้วยหลอดไฟ LED จำนวน 8 ชุด ดังวงจรต่อไปนี้



- หมายเลข 21 ชุดทดลองสัญญาณอินพุตจากสวิตช์ 4 ชุด สามารถสร้างสัญญาณลอจิก 0 (0 โวลท์) และลอจิก 1 (+3.3 โวลท์) ดังวงจรต่อไปนี้



- หมายเลข 22 ชุดทดลองแรงดันอนาล็อก 4 ชุด สามารถปรับระดับแรงดันไฟได้ตั้งแต่ 0 – 3.3 โวลท์ โดยมีการต่อวงจรดังต่อไปนี้



- หมายเลข 23 พื้นที่เนกประสงค์ สำหรับต่อวงจรเพิ่มเติม

โมดูล ET-MINI ENC28J60

ET-MINI ENC28J60 เป็นโมดูลที่ออกแบบมาเพื่อเป็นตัวกลางในการเชื่อมต่อระบบการสื่อสารระหว่างไมโครคอนโทรลเลอร์ กับโครงข่าย Ethernet รองรับการทำงานของโปรโตคอล TCP/IP โดยใช้ไอซี ENC28J60 ซึ่งเป็นไอซี Ethernet Controller รองรับมาตรฐานการสื่อสาร IEEE 802.3 เชื่อมต่อสัญญาณควบคุมผ่าน SPI Bus ความเร็วสูงสุด 10 Mb/s ในการพัฒนาโปรแกรมทางบริษัท Microchip จะสนับสนุนตัว Microchip TCP/IP Stack ซึ่งสามารถดาวน์โหลด และ นำไปใช้ได้ฟรีที่เว็บไซต์ของ Microchip (www.microchip.com) โดยคุณสมบัติต่างๆ ของ ENC28J60 จะเป็นดังนี้

คุณสมบัติของ IC ENC28J60**General:**

- IEEE 802.3 compatible Ethernet Controller
- Integrated MAC and 10BASE-T PHY
- 8 Kbyte Transmit/Receive Packet Dual Port Buffer SRAM
- Programmable Automatic Retransmit on Collision
- Programmable Padding and CRC Generation
- Programmable Automatic Rejection of Erroneous Packets
- SPI™ Interface with speeds up to 10 Mb/s
- Supports Full and Half-Duplex modes

Buffer:

- Configurable transmit/receive buffer size
- Hardware managed circular receive FIFO
- Byte-wide random and sequential access
- Internal DMA for fast memory copying
- Hardware assisted IP checksum calculation

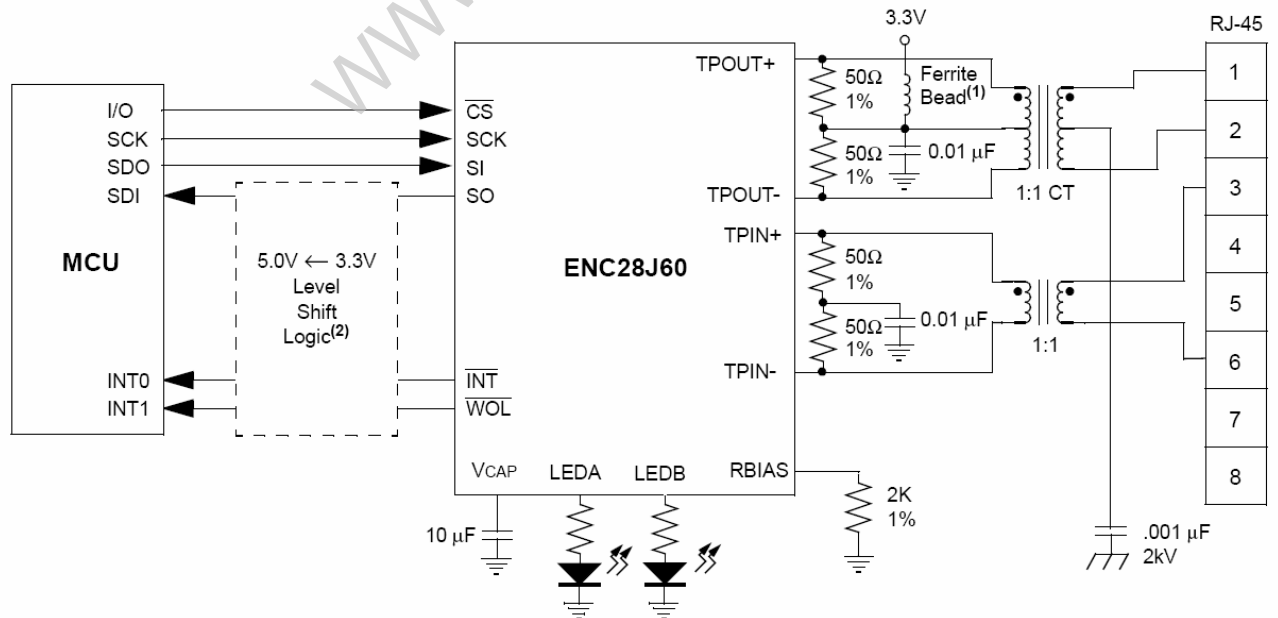
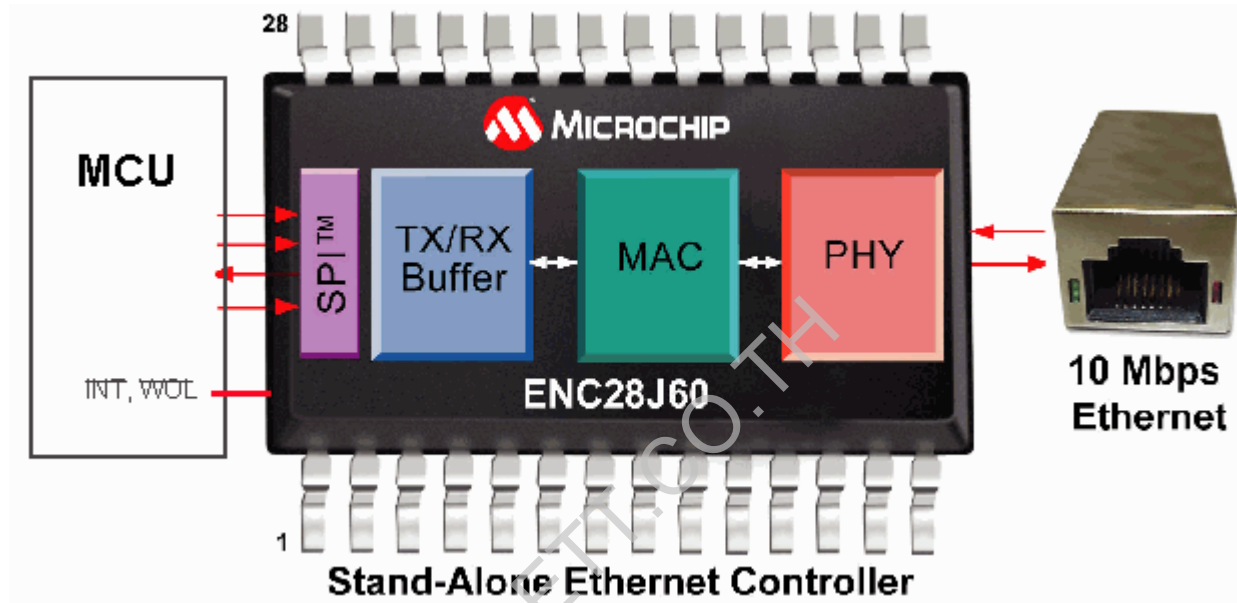
PHY:

- Wave shaping output filter
- Loopback mode

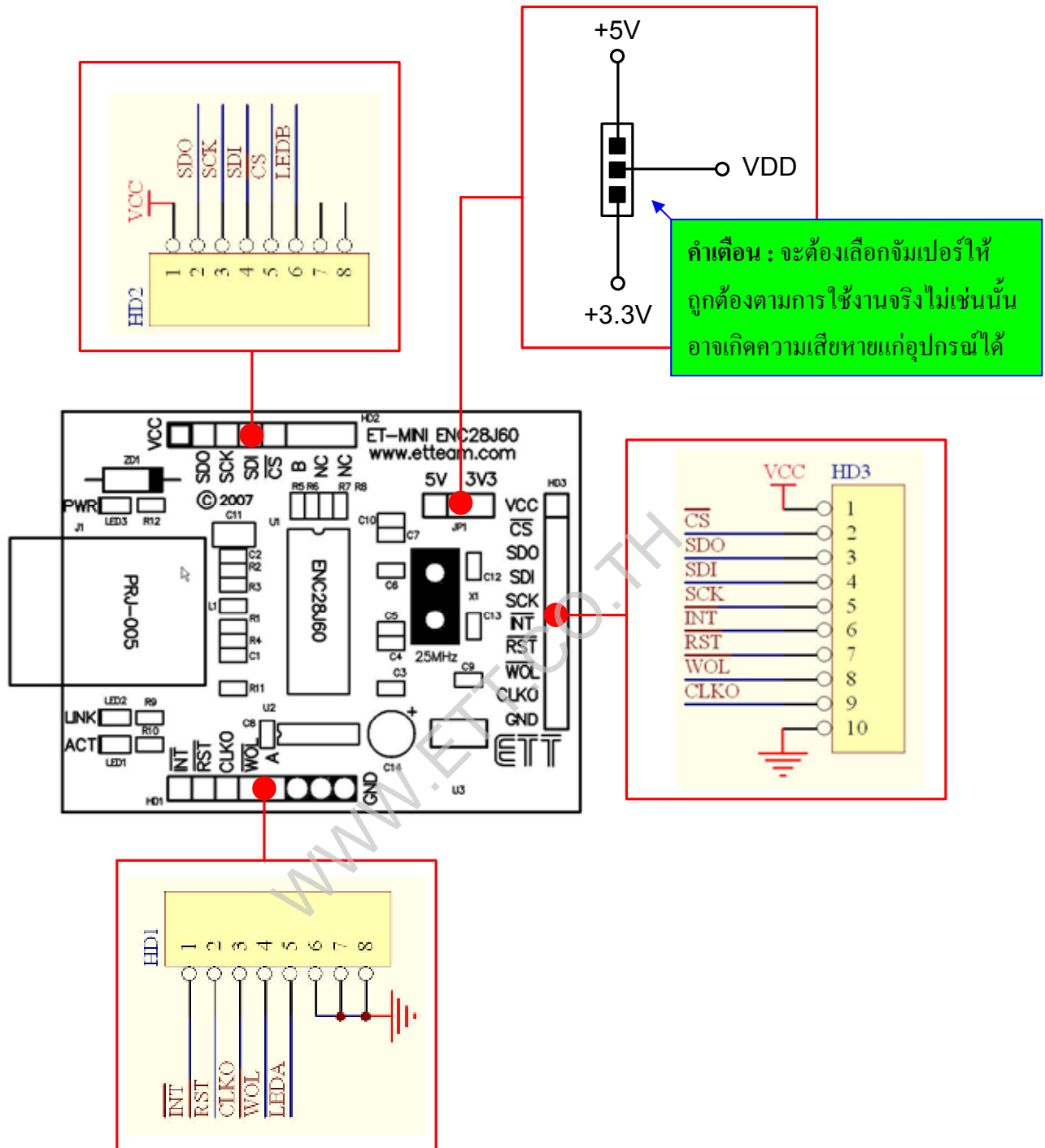
MAC:

- Support for Unicast, Multicast and Broadcast packets
- Programmable pattern matching of up to 64 bytes within packet at user defined offset
- Programmable wake-up on multiple packet formats, including Magic Packet®, Unicast, Multicast, Broadcast, specific packet match or any packet

การเชื่อมต่อกับไมโครคอนโทรลเลอร์ สามารถทำได้โดยง่าย โดยจะใช้การเชื่อมต่อแบบ SPI Bus ซึ่งจะใช้ขาสัญญาณเพียงไม่กี่ขา และ ในส่วนของระบบไฟ เนื่องจาก ENC28J60 เป็นไอซีที่ทำงานที่แรงดัน 3 โวลต์ ดังนั้นเพื่อให้สามารถใช้งานได้กับไมโครคอนโทรลเลอร์ที่ทำงาน 5 โวลต์ ทางทีมงานจึงได้ออกแบบ วงจรบัฟเฟอร์ สำหรับรองรับการเชื่อมต่อระบบไฟ ระหว่าง 3 โวลต์ กับ 5 โวลต์ เอาไว้ภายในบอร์ด ET-MINI ENC28J60 ซึ่งสามารถเลือกระบบไฟได้โดยการเลือก จัมป์เปอร์ 5V/3V3



รูปแสดงบล็อกไดอะแกรมการเชื่อมต่อ ENC28J60 กับ ไมโครคอนโทรลเลอร์



รูปแสดงโครงสร้างของบอร์ด ETMINI ENC28J60

จากรูป HD1 และ HD2 ออกแบบไว้สำหรับการเชื่อมต่อกับบอร์ด ET-PIC 24 WEB ส่วน HD3 ออกแบบสำหรับนำไปใช้เชื่อมต่อกับ ไมโครคอนโทรเลอร์อื่นๆ โดยจะออกแบบในลักษณะของ ET-MINI ของ อีทีที

ตาราง แสดงชื่อและหน้าที่ขาสัญญาณต่างๆ ของ ENC28J60

ชื่อขาสัญญาณ	ชนิดของขาสัญญาณ	หน้าที่การทำงาน
$\overline{\text{CS}}$	INPUT	สัญญาณ Enable/Disable การเชื่อมต่อ SPI Bus ของ ENC28J60 CS = 0 คือ Enable การเชื่อมต่อสัญญาณ SPI ของ ENC28J60 CS = 1 คือ Disable การเชื่อมต่อสัญญาณ SPI ของ ENC28J60
SDO	OUTPUT	สัญญาณ Serial Data Output
SDI	INPUT	สัญญาณ Serial Data Input
SCK	INPUT	สัญญาณนาฬิกา Serial Clock
$\overline{\text{INT}}$	OUTPUT	สัญญาณอินเตอร์รัพท์ แอคทีฟ ลอจิก 0
$\overline{\text{RST}}$	INPUT	สัญญาณรีเซต แอคทีฟ ลอจิก 0
$\overline{\text{WOL}}$	OUTPUT	สัญญาณ Wake-up on LAN interrupt แอคทีฟ ลอจิก 0
CLKO	OUTPUT	สัญญาณ Programmable clock output
LEDA	OUTPUT	แสดงสถานะของสัญญาณ LINK
LEDB	OUTPUT	แสดงสถานะของสัญญาณ ACT

ตารางแสดง สัญญาณการเชื่อมต่อระหว่างบอร์ด ENC28J60 กับ ET-PIC24 WEB

ENC28J60	ET-PIC24WEB (PIC24FJ128GA008)
$\overline{\text{CS}}$	RD14
SDO	RF8
SDI	RF7
SCK	RF6
$\overline{\text{INT}}$	RE8 (เลือกโดยจัมเปอร์)
$\overline{\text{RST}}$	RD15 (เลือกโดยจัมเปอร์)
$\overline{\text{WOL}}$	RE9 (เลือกโดยจัมเปอร์)
CLKO	-
LEDA	-
LEDB	-

สรุปการจัดสรรและใช้งานทรัพยากรของบอร์ด ET-PIC24WEB V1.0

ตามปรกติแล้ว MCU เบอร์ PIC24FJ128GA008 ที่ใช้กับบอร์ด ET-PIC24 WEB V1.0 นั้น จะมีขาสัญญาณให้ใช้งานได้โดยอิสระมากถึง 69 I/O แต่จะมีขาสัญญาณบางส่วน ถูกออกแบบและเชื่อมต่อไว้กับอุปกรณ์ I/O เป็นการเฉพาะไว้เรียบร้อยแล้ว ไม่สามารถนำมาใช้เป็น I/O โดยทั่วไปได้ ซึ่งพอสรุปได้ดังนี้

MCU Oscillator

- RC12 ใช้เป็น OSC1 ต่อกับ Crystal ค่า 8.00MHz สำหรับใช้เป็นสัญญาณนาฬิกาของ MCU
- RC15 ใช้เป็น OSC2 ต่อกับ Crystal ค่า 8.00MHz สำหรับใช้เป็นสัญญาณนาฬิกาของ MCU

RTC Oscillator

- RC13 ใช้เป็น OSC1 ต่อกับ Crystal ค่า 32.768KHz สำหรับใช้เป็นสัญญาณนาฬิกาของ RTC
- RC14 ใช้เป็น OSC2 ต่อกับ Crystal ค่า 32.768KHz สำหรับใช้เป็นสัญญาณนาฬิกาของ RTC

พอร์ตสื่อสารอนุกรม(UART) RS232-CH1

- RF2 ใช้เป็นขา RXD สำหรับรับข้อมูลจาก RS232 ช่อง-1
- RF3 ใช้เป็นขา TXD สำหรับส่งข้อมูลให้ RS232 ช่อง-1

พอร์ตสื่อสารอนุกรม(UART) RS232-CH2

- RF4 ใช้เป็นขา RXD สำหรับรับข้อมูลจาก RS232 ช่อง-2
- RF5 ใช้เป็นขา TXD สำหรับส่งข้อมูลให้ RS232 ช่อง-2

Ethernet Module (SPI-1)

- RF6 ใช้เป็น SCK ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60)
- RF7 ใช้เป็น SDI ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60)
- RF8 ใช้เป็น SDO ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60)
- RD14 ใช้เป็น CS ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60)
- RE8 ใช้เป็น INT1 ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60) โดยสามารถเลือกใช้หรือไม่ใช้ได้ โดยการกำหนดที่ Jumper INT(EN/DS) ซึ่งตามปรกติเลือกเป็น DS(Disable:ไม่ใช้งาน)
- RE9 ใช้เป็น WOL ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60) โดยสามารถเลือกใช้หรือไม่ใช้ได้ โดยการกำหนดที่ Jumper WOL(EN/DS) ซึ่งตามปรกติเลือกเป็น DS(Disable:ไม่ใช้งาน)
- RD15 ใช้เป็น RST ในการเชื่อมต่อกับ Ethernet Module (ET-MINI ENC28J60) โดยสามารถเลือกใช้หรือไม่ใช้ได้ โดยการกำหนดที่ Jumper RST(EN/DS) ซึ่งตามปรกติเลือกเป็น DS(Disable:ไม่ใช้งาน)

SPI Memory Module (SPI-2)

- RG6 ใช้เป็น SCK ในการเชื่อมต่อกับ SPI Memory
- RG7 ใช้เป็น SDI ในการเชื่อมต่อกับ SPI Memory
- RG8 ใช้เป็น SDO ในการเชื่อมต่อกับ SPI Memory
- RD12 ใช้เป็น CS ในการเชื่อมต่อกับ SPI Memory

Character LCD Display

- RE0 ใช้เป็น LCD D4 ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE1 ใช้เป็น LCD D5 ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE2 ใช้เป็น LCD D6 ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE3 ใช้เป็น LCD D7 ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE4 ใช้เป็น LCD RS ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE5 ใช้เป็น LCD RW ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit
- RE6 ใช้เป็น LCD EN ในการเชื่อมต่อกับ Character LCD แบบ 4 Bit

LED[1..8] ในการทดลอง Web Server Control

- RD0..RD7 ใช้เป็น Digital Output โดยต่อกับ LED[1..8]

SW[1..4] ในการทดลอง Web Server Control

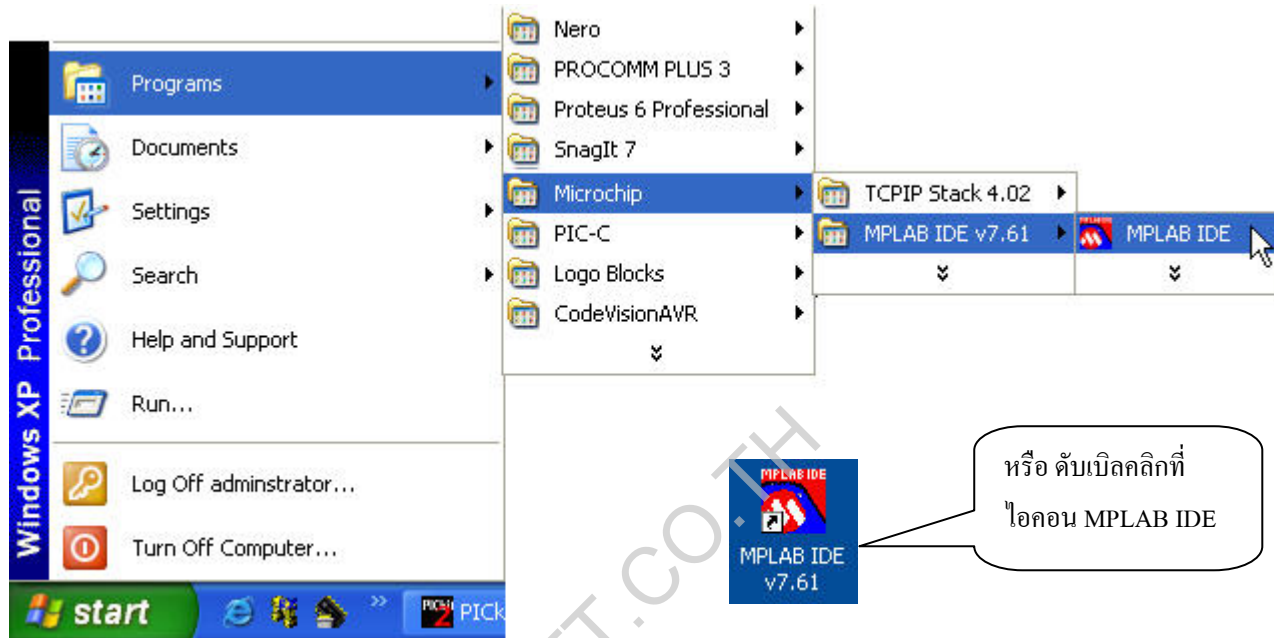
- RD8..RD11 ใช้เป็น Digital Input โดยต่อกับ Switch[1..4]

ADC Input ในการทดลอง Web Server Control

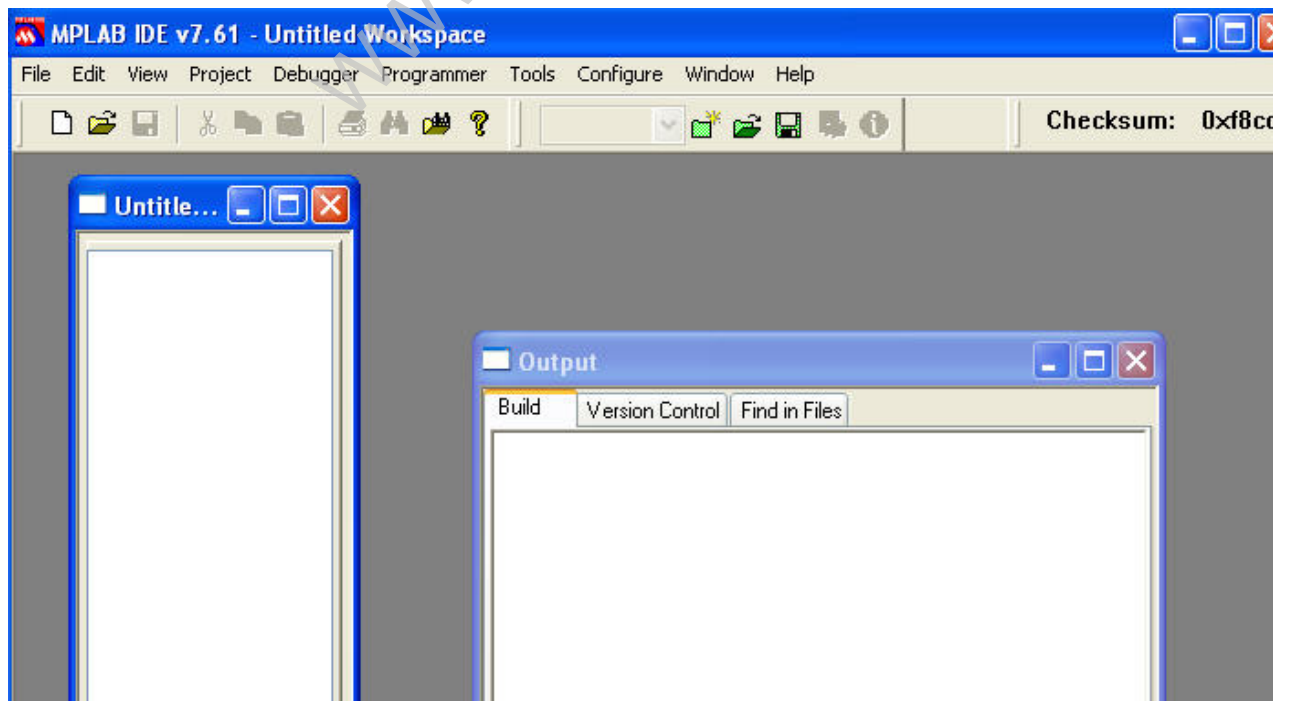
- RB5(AN5) ใช้เป็น ADC0 ในการอ่านค่า Input ของ Analog to Digital ขนาด 10 Bit โดยต่อกับ VR1

แนะนำการใช้งาน MPLAB C30 เบื้องต้น

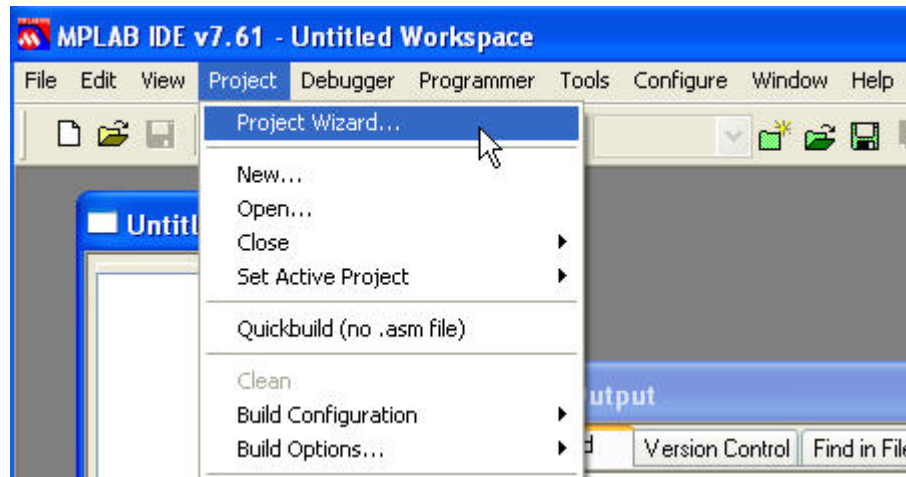
- เปิดโปรแกรม MPLAB IDE โดยคลิกที่ Start -> Microchip -> MPLAB IDE v7.61 -> MPLAB IDE หรือดับเบิลคลิกที่ ไอคอน MPLAB IDE หน้า Desktop ดังรูป



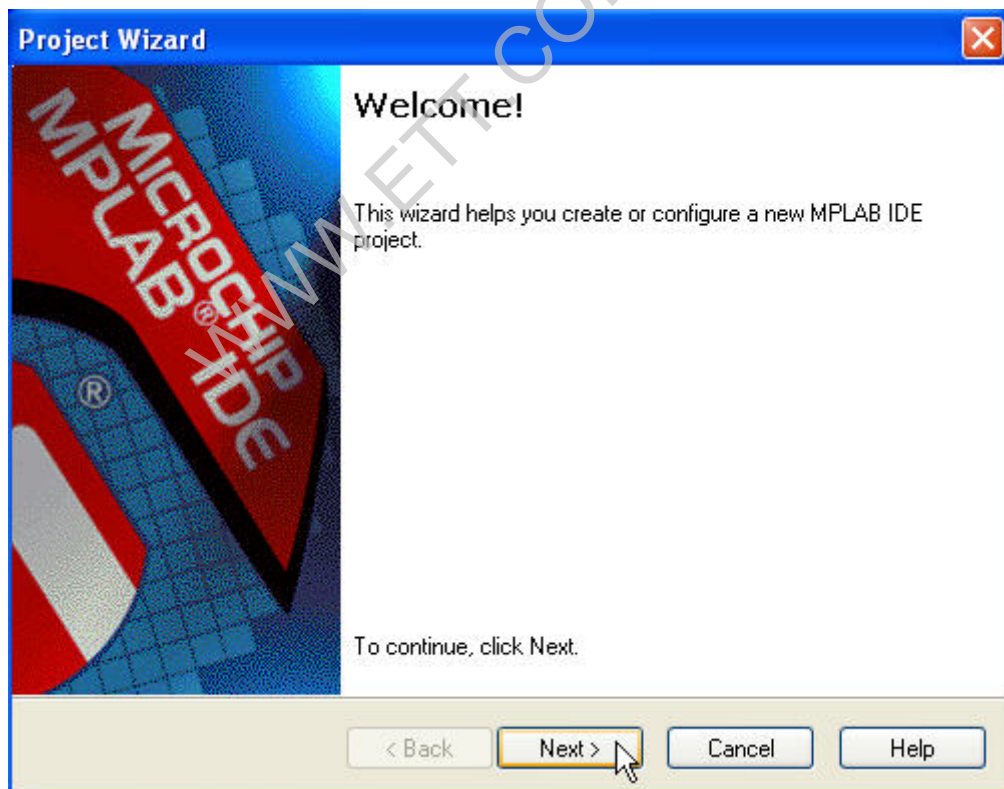
- จะปรากฏหน้าต่างโปรแกรม MPLAB IDE v7.61 ดังรูป



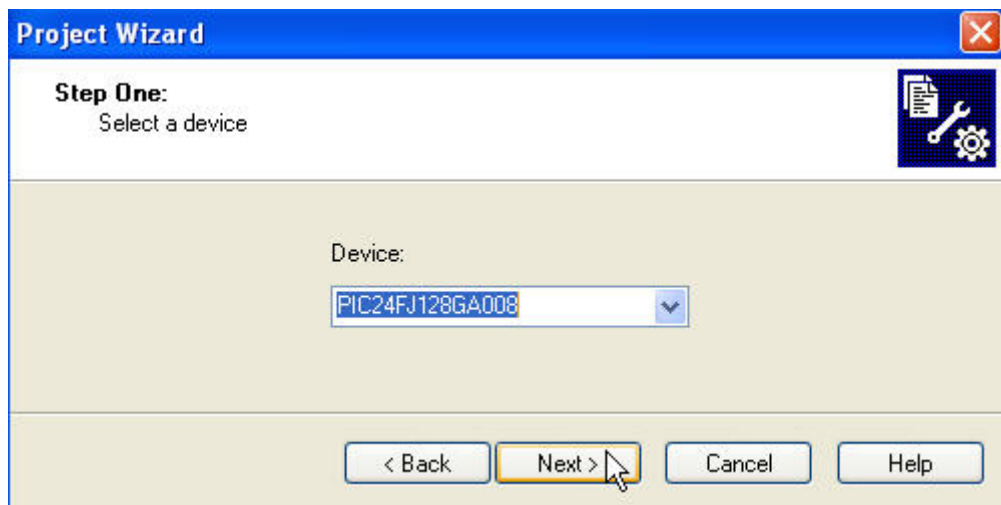
- ทำการสร้างโปรเจกต์โดยเลือกที่ Project -> Project Wizard..



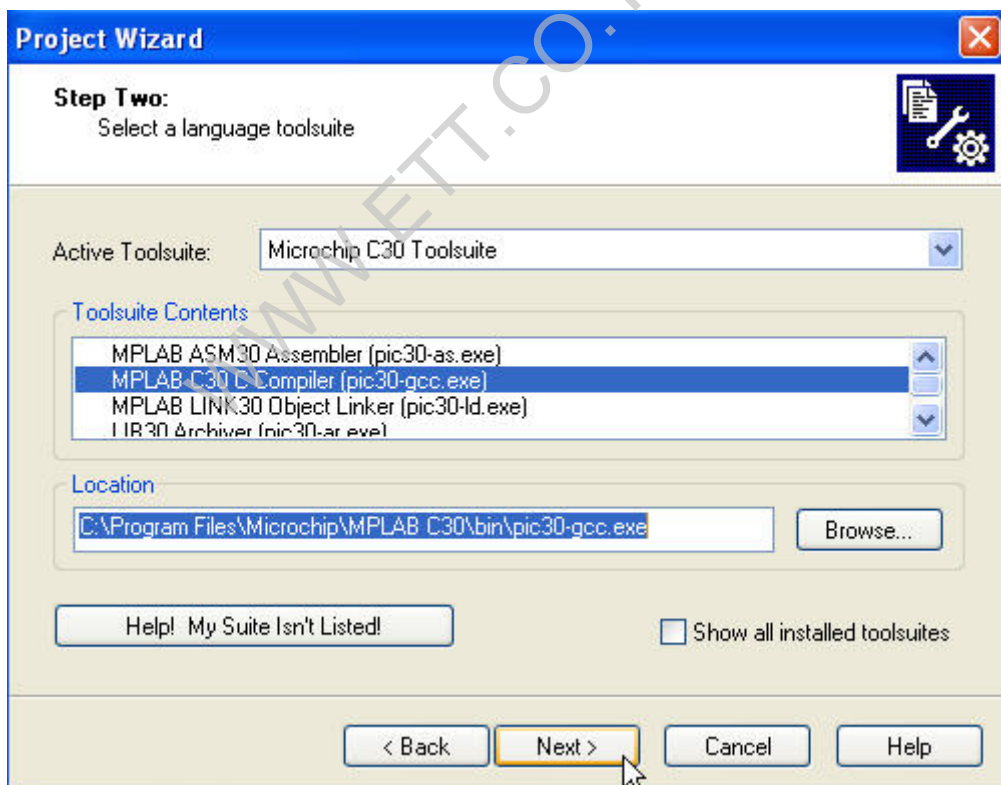
- จะปรากฏหน้าต่าง Project Wizard ให้คลิกเลือก Next > เพื่อทำขั้นตอนต่อไป



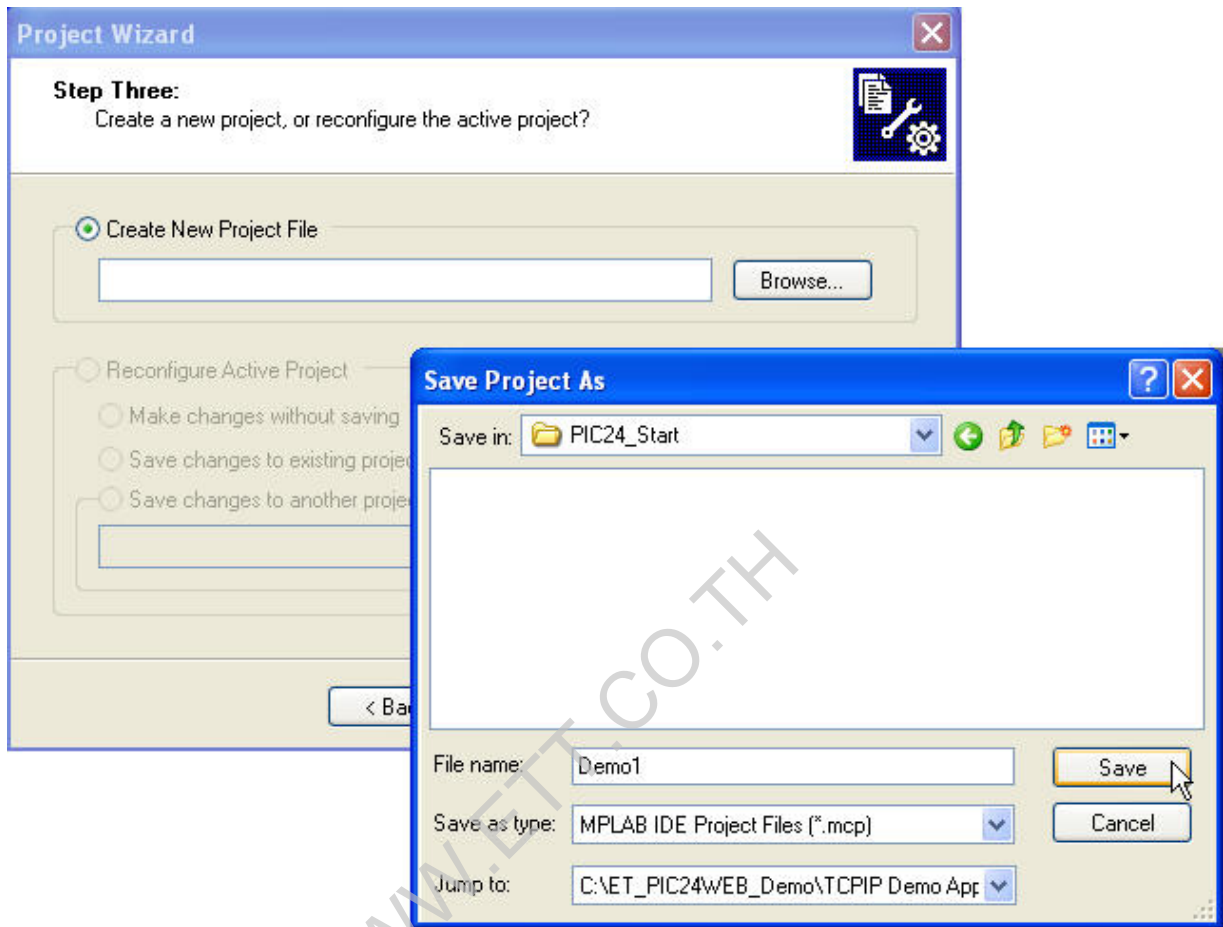
- เลือกอุปกรณ์ในช่อง Device: ให้ตรงบอร์ด ในที่นี้คือ PIC24FJ128GA008 จากนั้น คลิก Next >



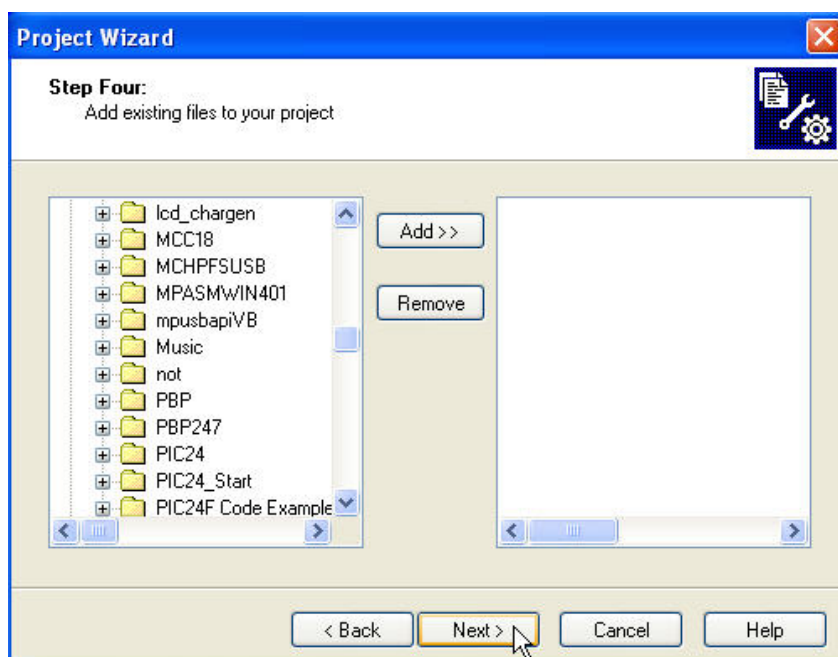
- เลือก คอมไพเลอร์ที่ใช้ ในที่นี้คือ MPLAB C30 C Compiler (pic30-gcc.exe) จากนั้นคลิก Next >



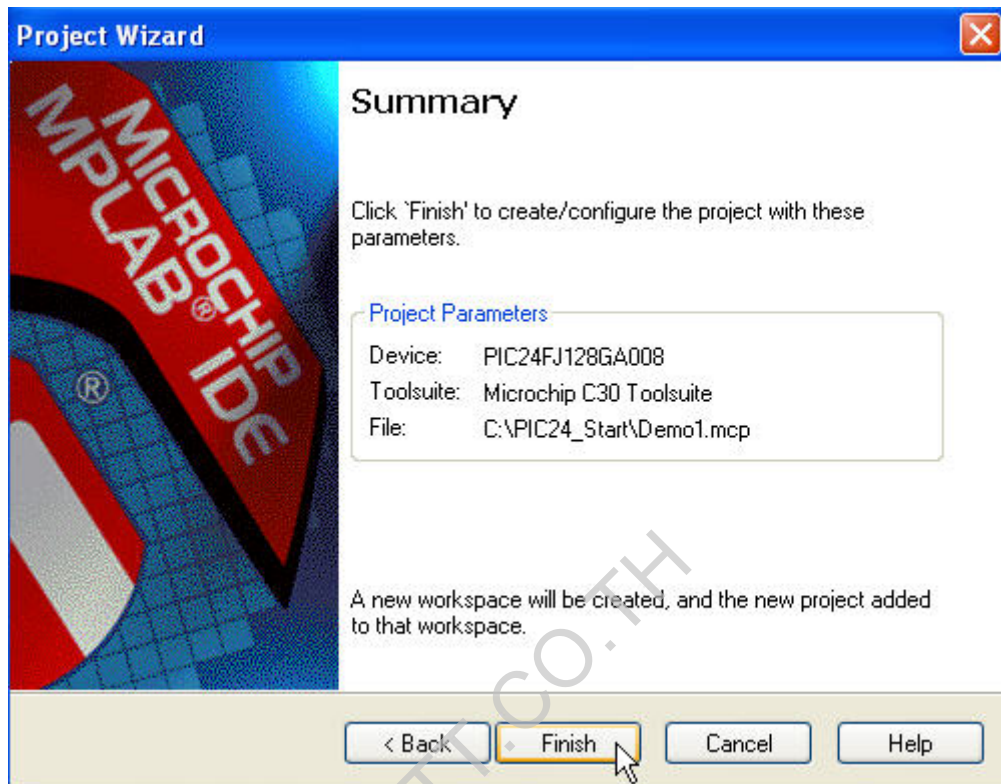
- คลิก Browse ไปที่โฟลเดอร์ที่ต้องการเก็บโปรเจกต์ เช่น สร้างโฟลเดอร์ชื่อ PIC24_Start ตามตัวอย่าง แล้ว Browse.. เข้าไปที่โฟลเดอร์ดังกล่าว ทำการตั้งชื่อโปรเจกต์ ตัวอย่างนี้จะตั้งชื่อว่า Demo1 แล้ว Save



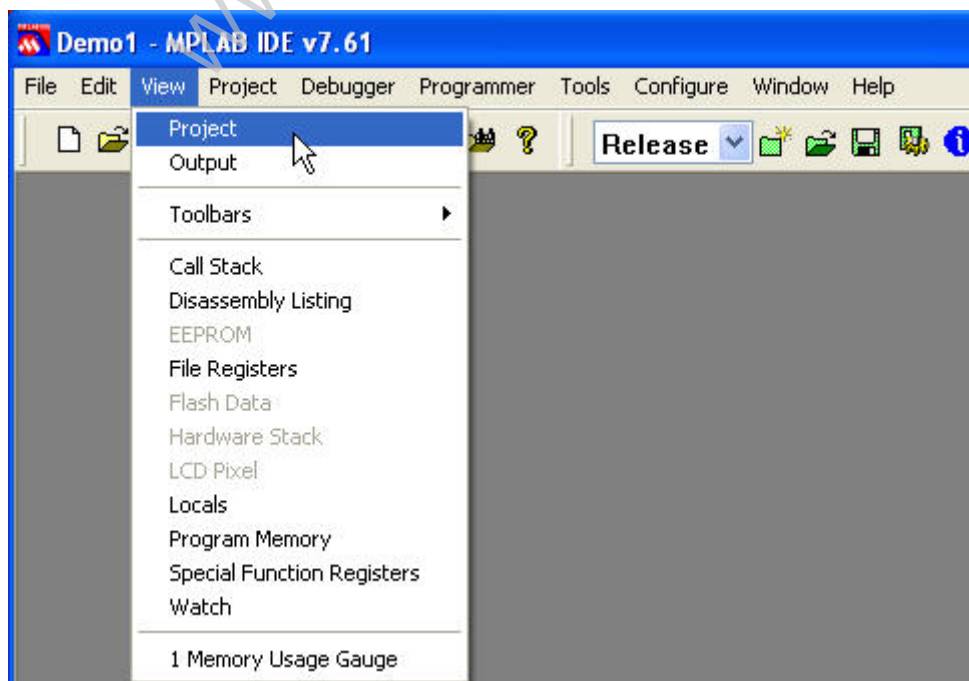
- จะปรากฏหน้าต่างที่เราสามารถ Add หรือ Remove ไฟล์โค้ดต่างๆ ในโปรเจกต์ กรณีที่มีไฟล์โค้ดอยู่แล้ว แต่ถ้าไม่มี ก็ให้คลิก Next > เพื่อเข้าสู่ขั้นตอนถัดไป



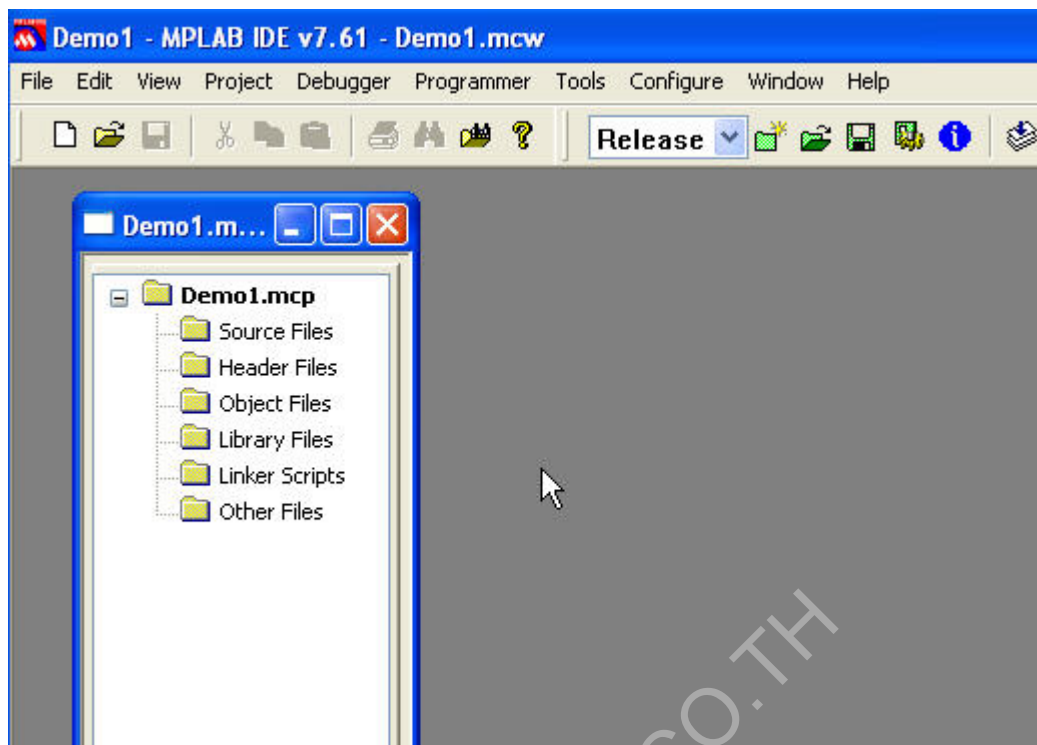
- จะปรากฏหน้าต่างสรุป ค่า พารามิเตอร์ ต่างๆ ของโปรเจกต์ที่เราได้สร้างขึ้น ให้ตรวจสอบความถูกต้องแล้วคลิก Finish เพื่อจบขั้นตอนของ Project Wizard



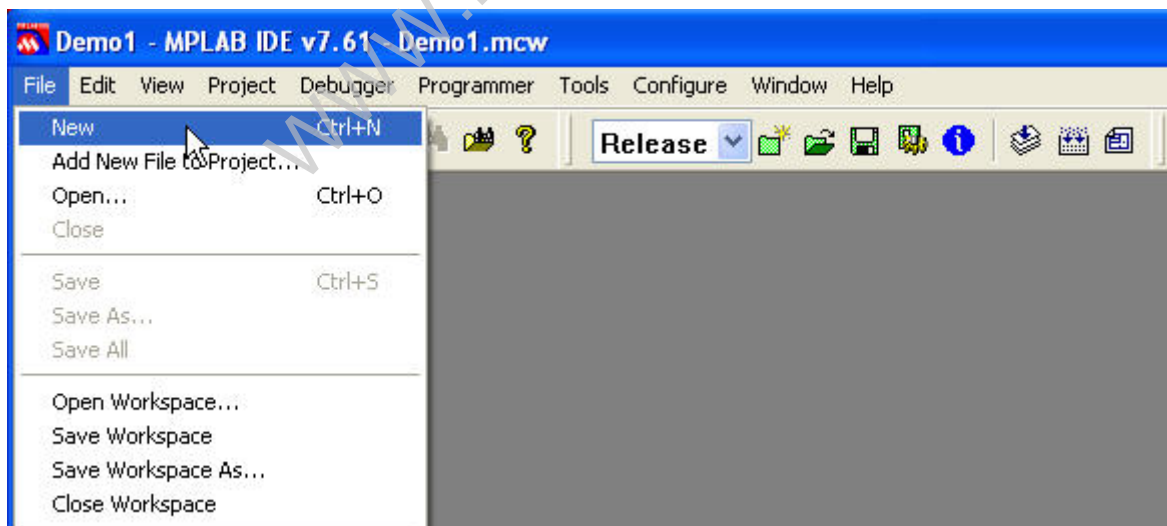
- โดยจะเข้าสู่หน้าต่างหลักของ MPLAB ให้เราคลิกที่ View -> Project



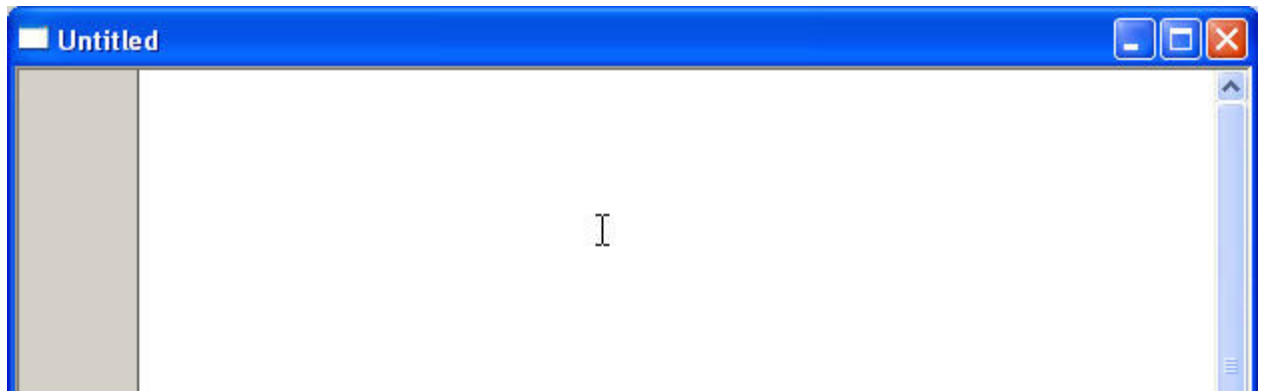
- จะปรากฏหน้าต่างแสดงโครงสร้างไฟล์ของโปรเจกต์ดังรูป



- คลิกเลือก File -> New เพื่อสร้างไฟล์ซอร์สโค้ด



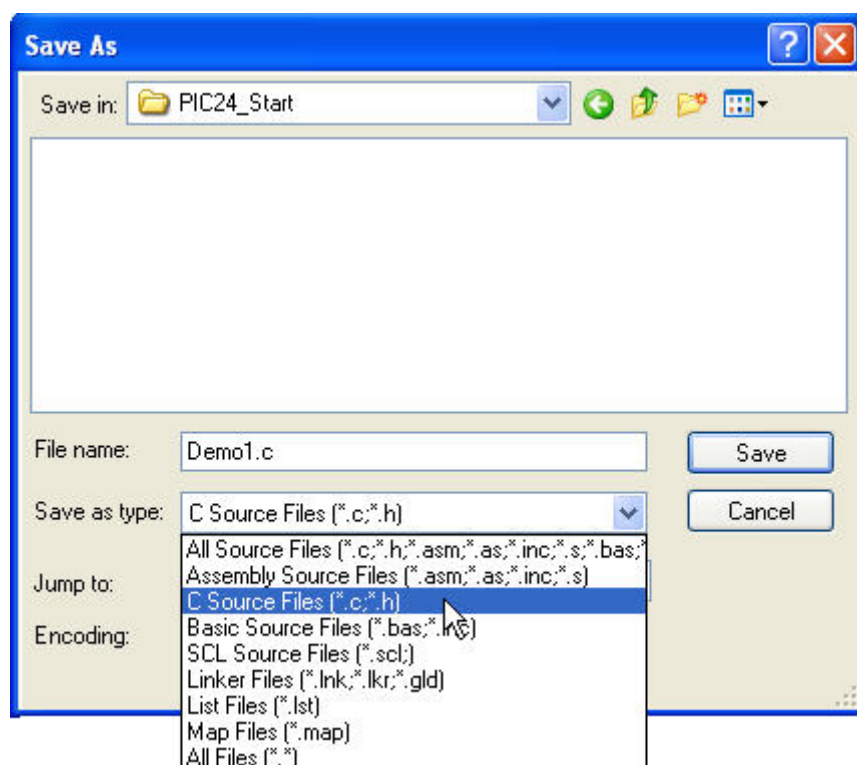
- จะปรากฏหน้าต่างว่างเปล่าให้ชื่อ Untitled ดังรูป



- ให้เราเลือก File -> Save As... เพื่อทำการบันทึกให้เป็นไฟล์ .C



- ให้ตั้งชื่อไฟล์ตามด้วยนามสกุล .C ในตัวอย่างนี้คือ Demo1.C และ เลือก Save as type : เป็น C Source Files (*.c;*.h) ดังรูปด้านล่าง



- เราจะได้ไฟล์ Demo1.c เกิดขึ้นมา ให้ทำการพิมพ์โค้ดโปรแกรมลงไปในไฟล์ดังกล่าว ดังตัวอย่างต่อไปนี้

```

C:\PIC24_Start\Demo1.c*
// External oscillator frequency
#define SYSCLK      16000000
#include "p24fj128ga008.h"

// Setup configuration bits
_CONFIG1( JTACEN_OFF & GCP_OFF & GWRP_OFF & COE_OFF & FWDTEH_OFF & ICS_PGx2)
_CONFIG2( FCKSM_CSDCMD & OSCIOFNC_ON & POSCMOD_HS & FNOSC_PRIPLL )

#define DELAY 16000

void delay(void)
{
    TMR1 =0;
    while ( TMR1 < DELAY);
}

int main ()
{
    int k;
    int dat;

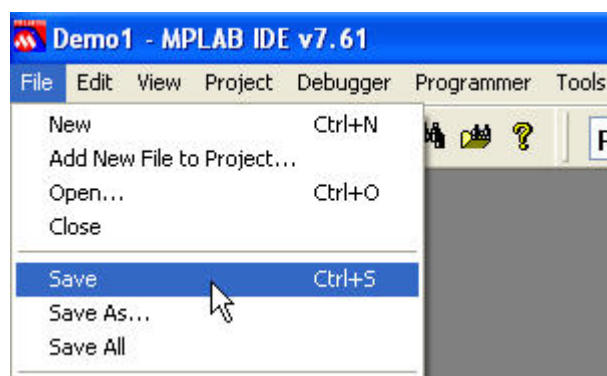
    //Code goes here
    TRISD = 0xFF00;

    T1CON = 0x8030;    // TMR1on, prescaler 1:256 Tclk/2

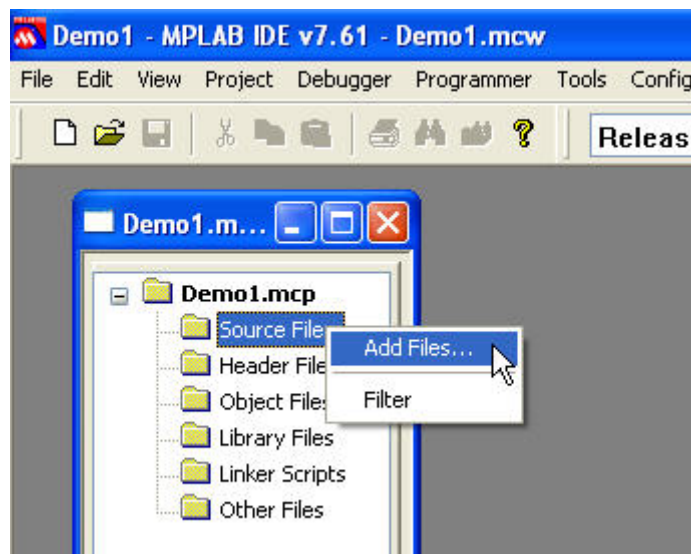
    dat = 0xFF01;
    while(1)
    {
        dat = 0xFF01;
        for (k=0;k<8;k++)
        {
            LATD = ~dat;
            dat = dat<<1;
            delay();
        }
    }
}

```

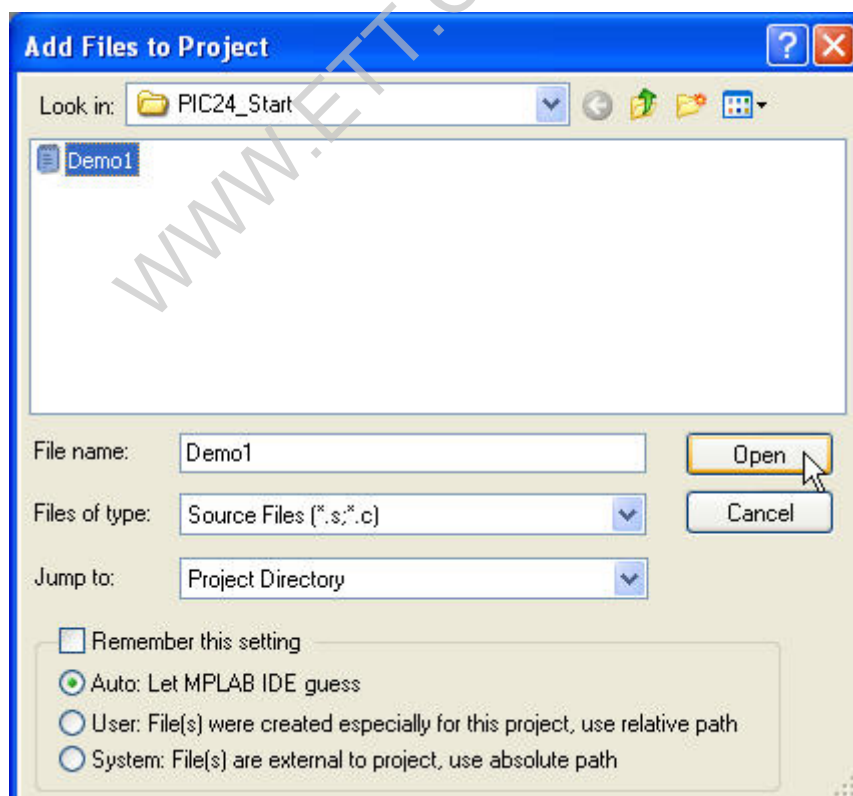
- จากนั้นทำการบันทึก File -> Save



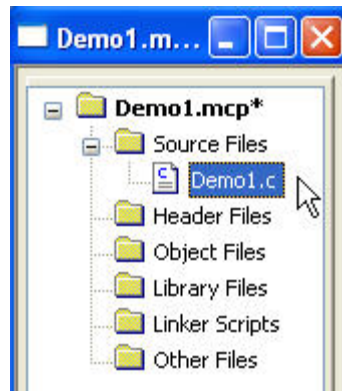
- ทำการ Add ไฟล์ซอร์สโค้ดที่เราสร้างขึ้นไว้ในโปรเจกต์ โดยคลิกขวาที่ Source File แล้วเลือก Add Files..



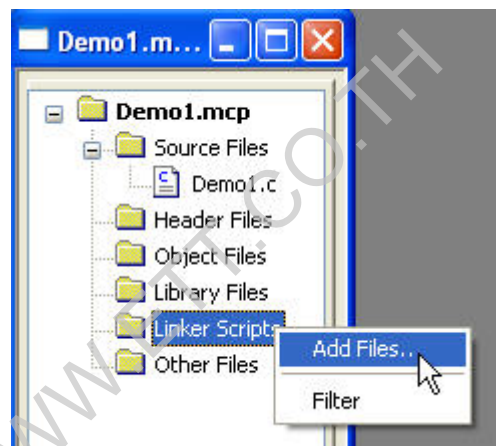
- จะปรากฏหน้าต่าง Add Files to Project ให้เราคลิกซ้ายที่ไฟล์ซอร์สโค้ด ในตัวอย่างนี้คือ Demo1 จากนั้นคลิก Open



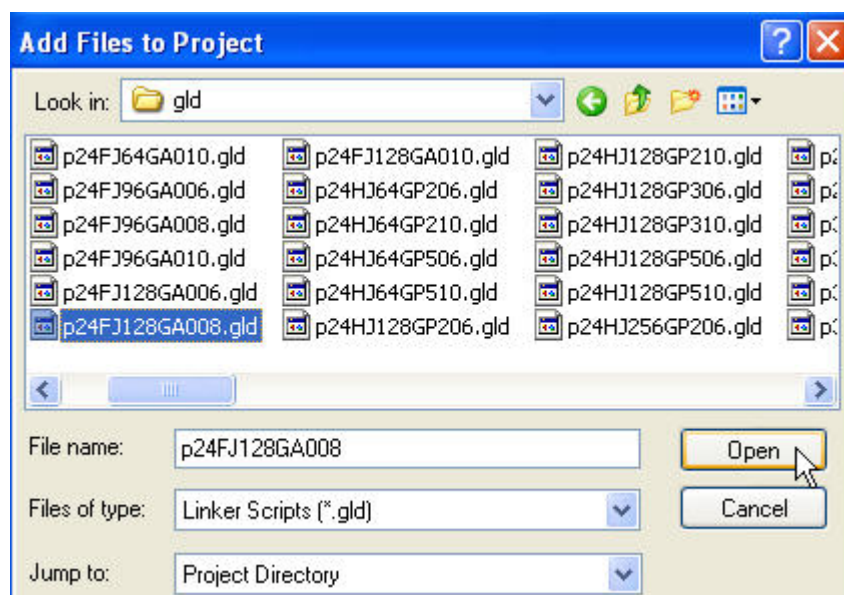
- จะเห็นว่าใน Source Files จะปรากฏไฟล์ชื่อ Demo1.c



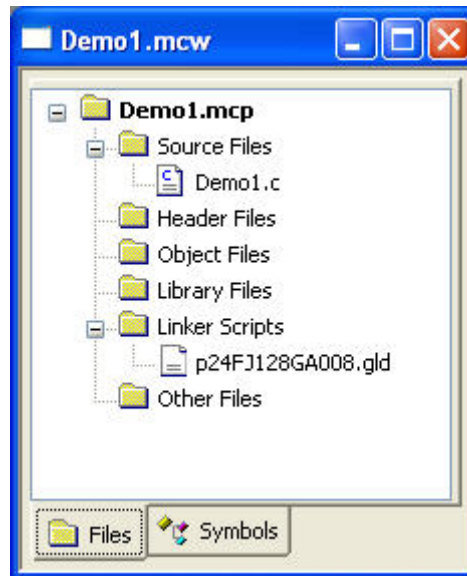
- จากนั้นทำการ Add ไฟล์ Linker Scripts โดยคลิกขวาที่ Linker Scripts แล้ว เลือก Add Files..



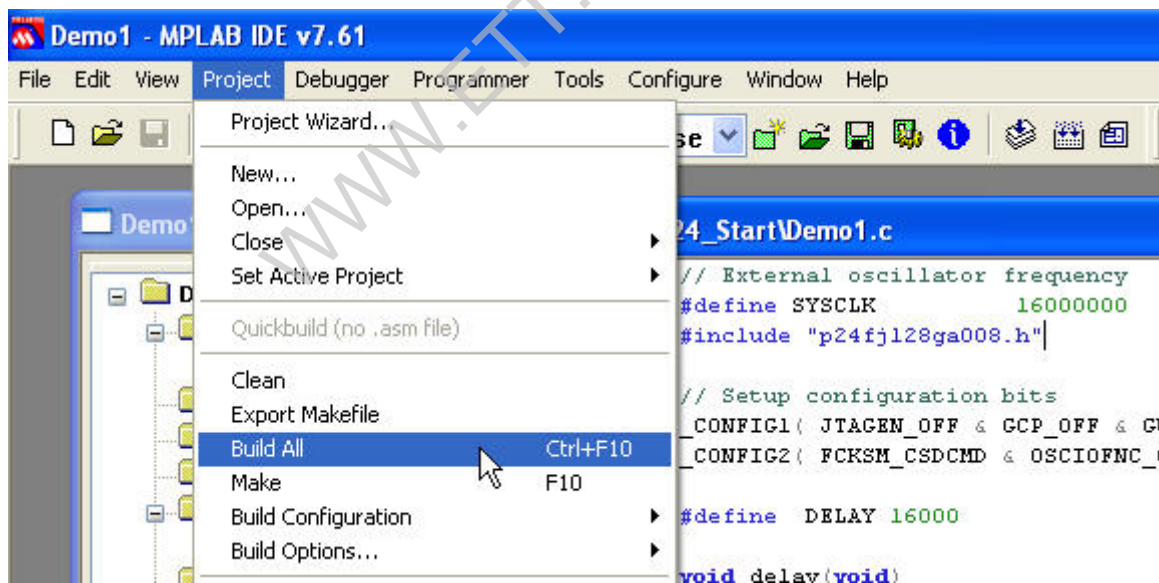
- จะปรากฏหน้าต่าง Add Files to Project ให้คลิกเลือกไฟล์ p24FJ128GA008.gld ซึ่งจะอยู่ในโฟลเดอร์ ดังนี้
C:\Program Files\Microchip\MPLAB C30\support\gld



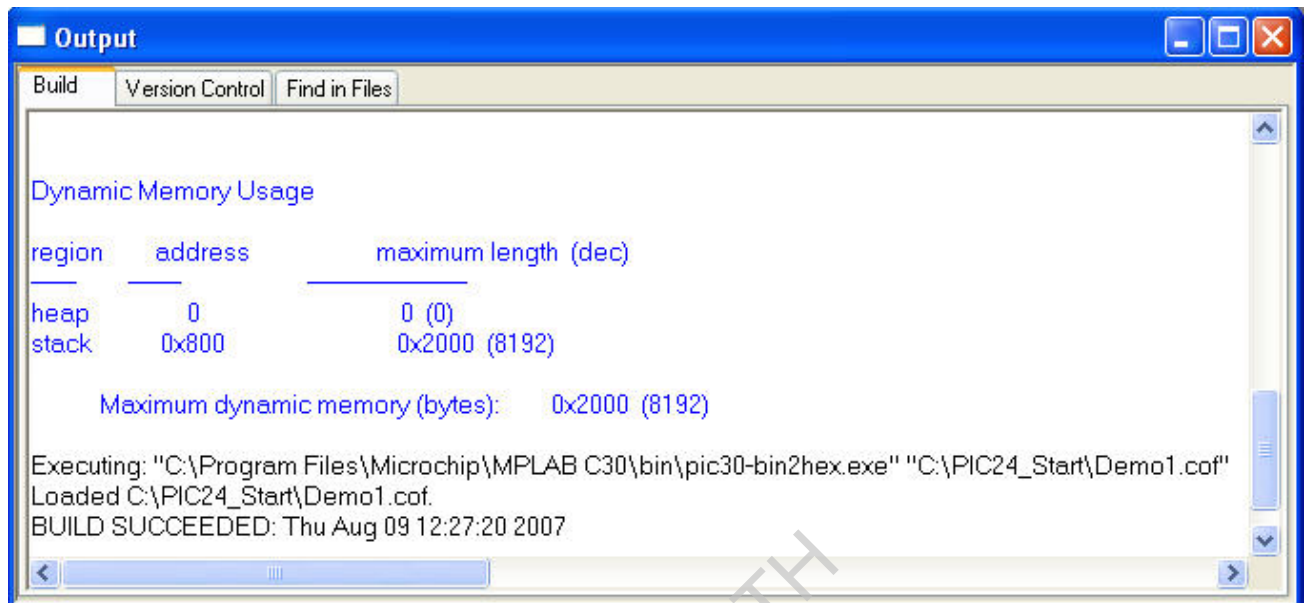
- เมื่อเรียบร้อยแล้วเราจะเห็นไฟล์ p24FJ128GA008.gld ถูก Add เข้ามาใน Linker Scripts ดังรูป



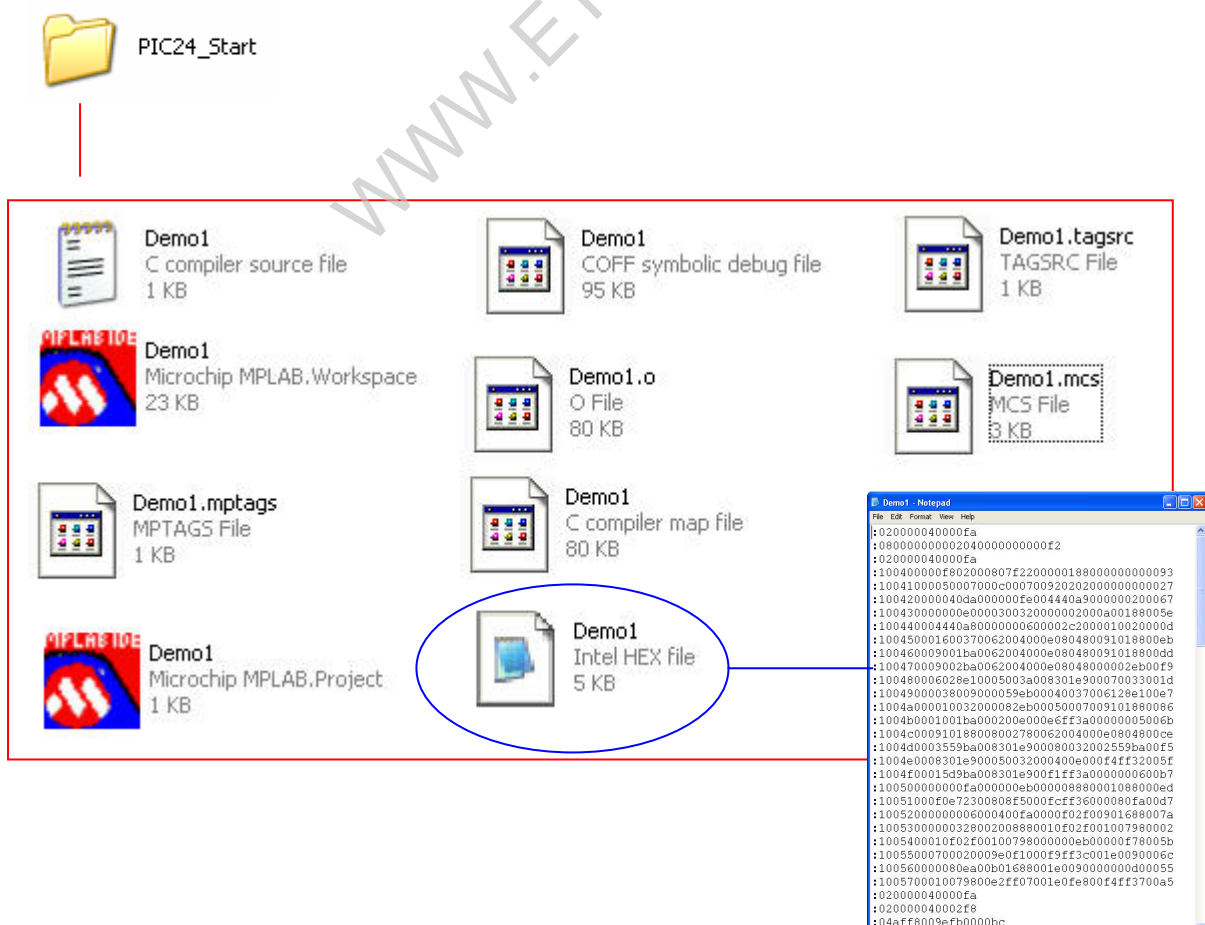
- ต่อไปทำการคอมไพล์โปรเจ็คโดยคลิกเลือก Project > Build All ดังรูป



- โดยจะมีการรายงานผลของของการคอมไพล์ในหน้าต่าง Output -> Build หากการคอมไพล์สมบูรณ์จะมีข้อความ BUILD SUCCEEDED ดังรูป

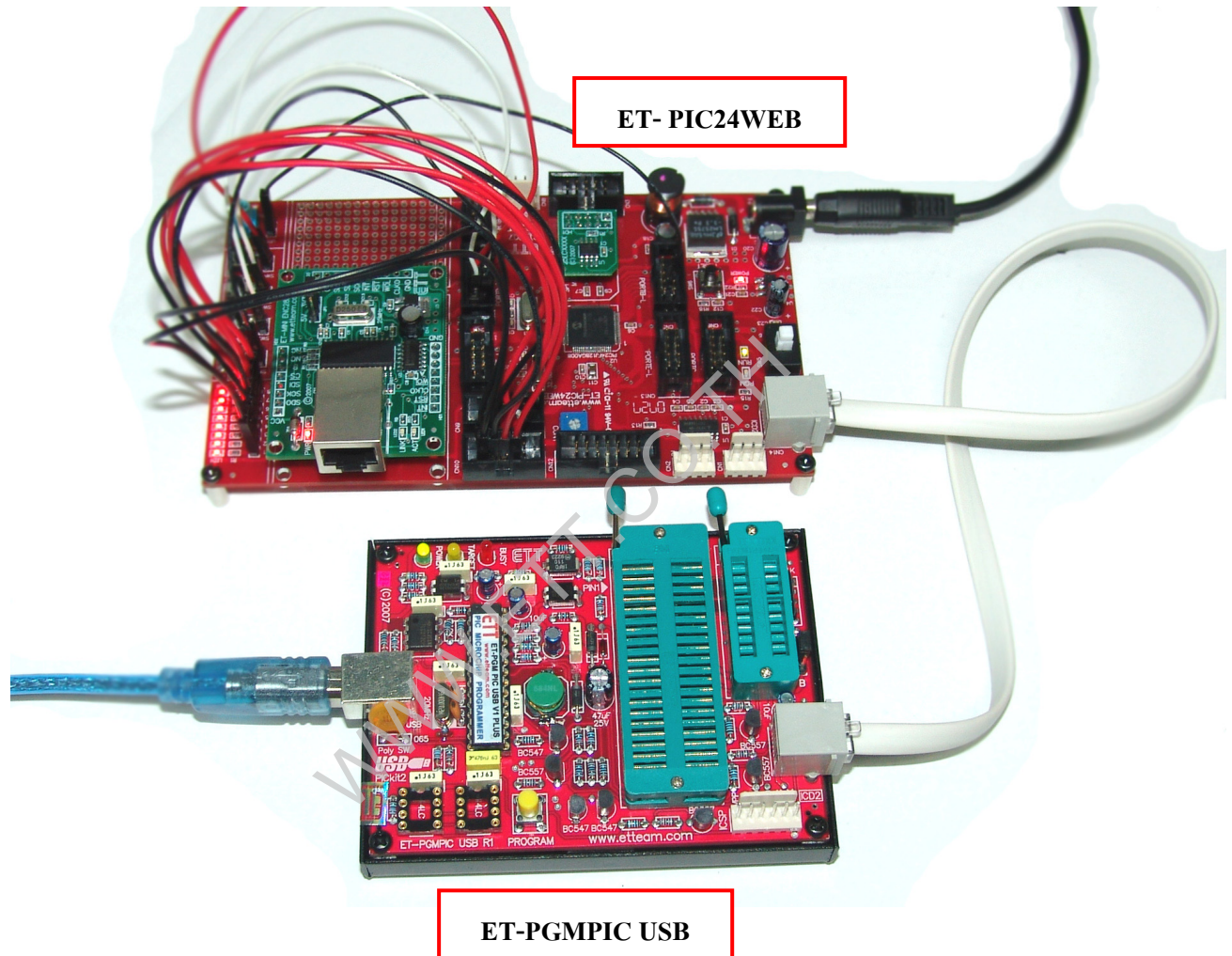


- โดยจะปรากฏไฟล์ Demo1.Hex ในโฟลเดอร์เดียวกับโปรเจกต์ที่เราสร้างขึ้นดังรูป

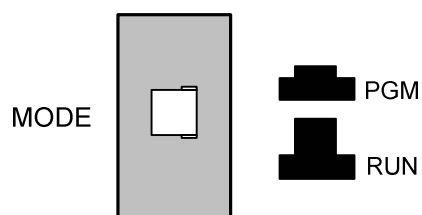


- การโปรแกรมซอร์สโค้ด (Code Programming)

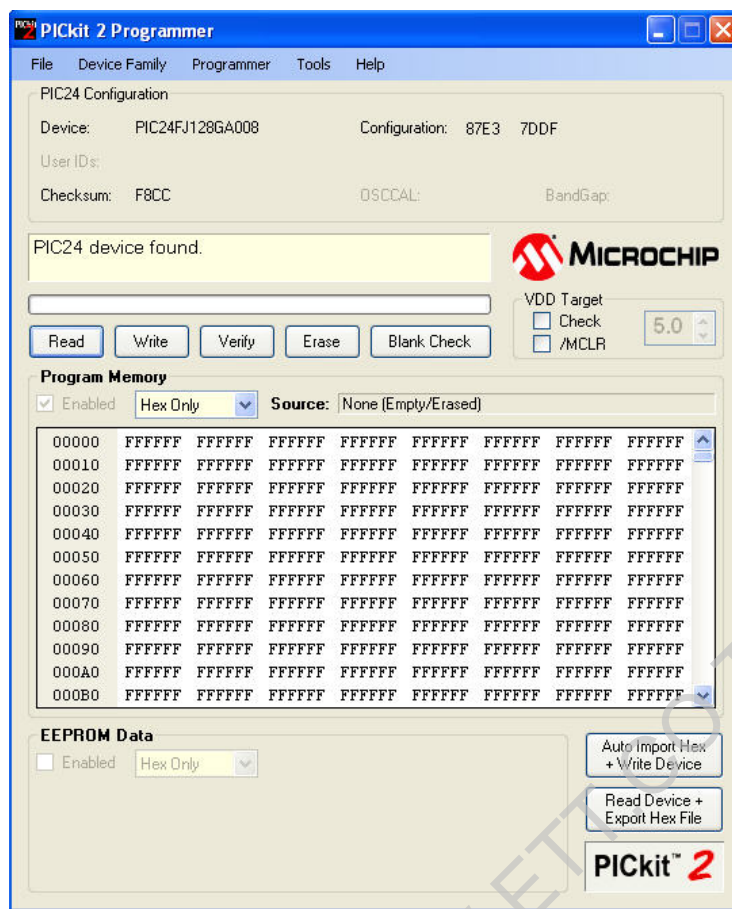
หลังจากที่ได้ Hex File แล้วต่อไปการโปรแกรมข้อมูลโค้ดโปรแกรมลงไปในไมโครคอนโทรลเลอร์ของบอร์ด ET-PIC 24 WEB จะต้องอาศัยเครื่องโปรแกรมจากภายนอก เช่น ICD2 ,PICKit 2 หรือ เครื่องโปรแกรม ET-PGM USB ของบริษัท อีทีที ซึ่งสามารถทำได้โดยการต่อสายสัญญาณโปรแกรมเข้าไปที่ขั้วต่อ ICD2 ดังรูปต่อไปนี้



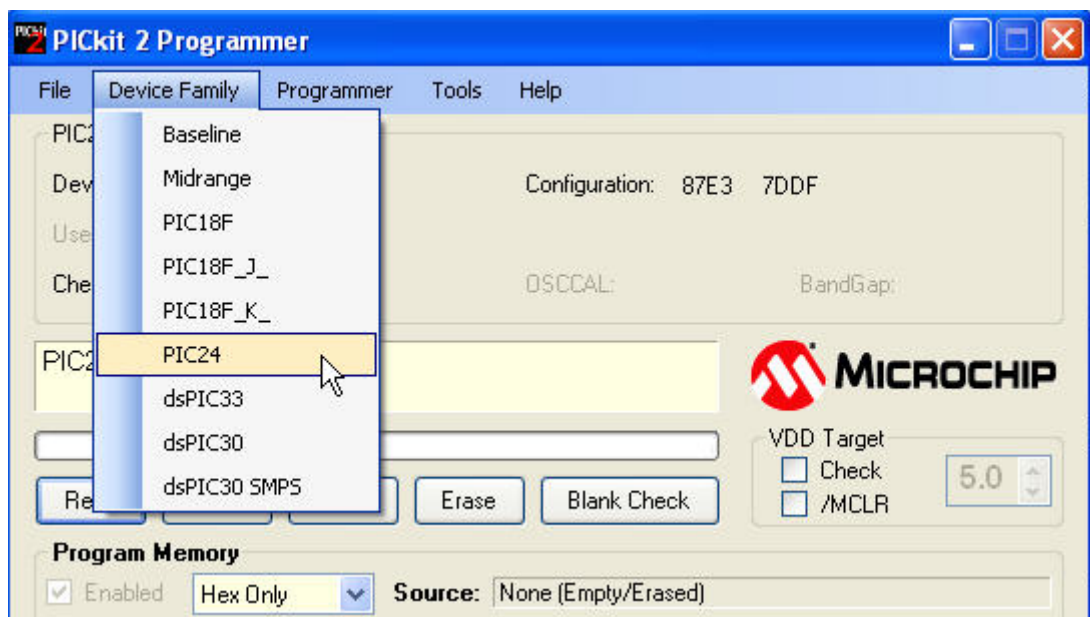
- กดสวิตช์ MODE มาที่ตำแหน่ง PGM



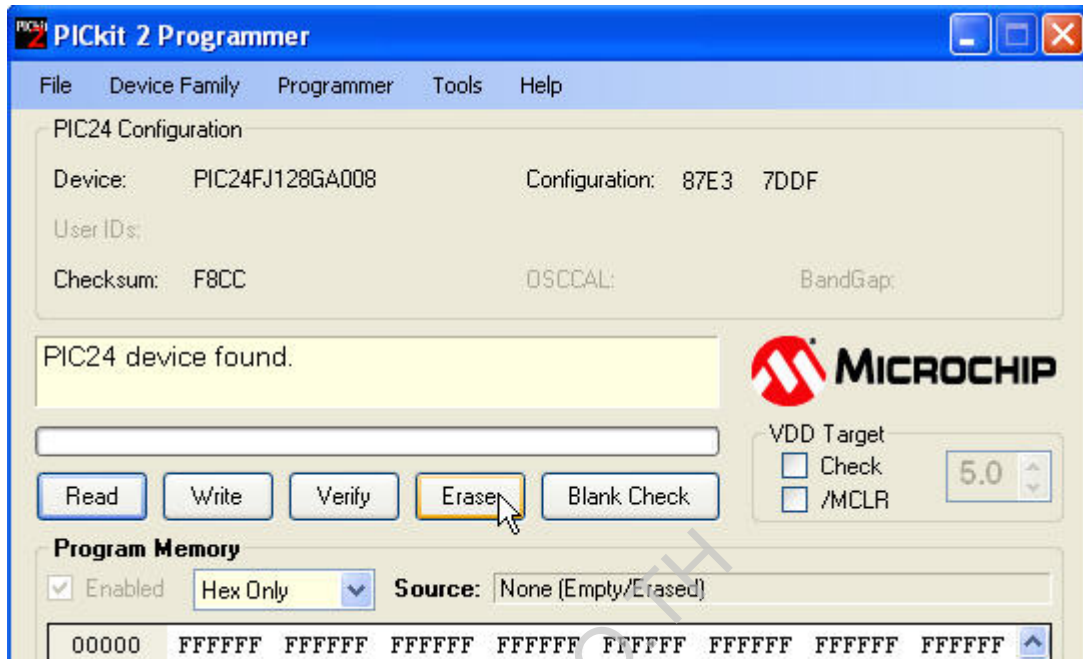
- เปิดโปรแกรม PICkit 2 Programmer



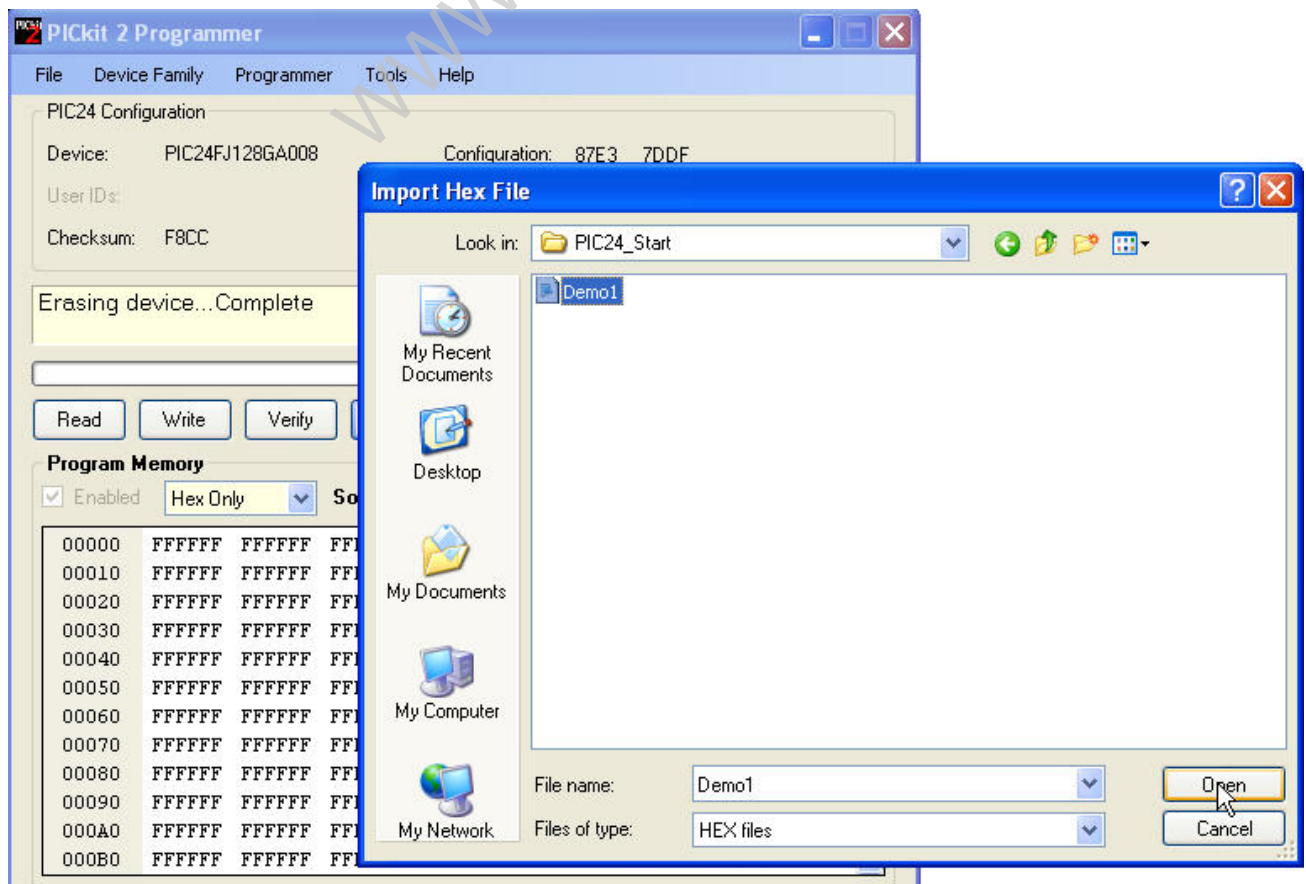
- เลือก Device Family -> PIC24



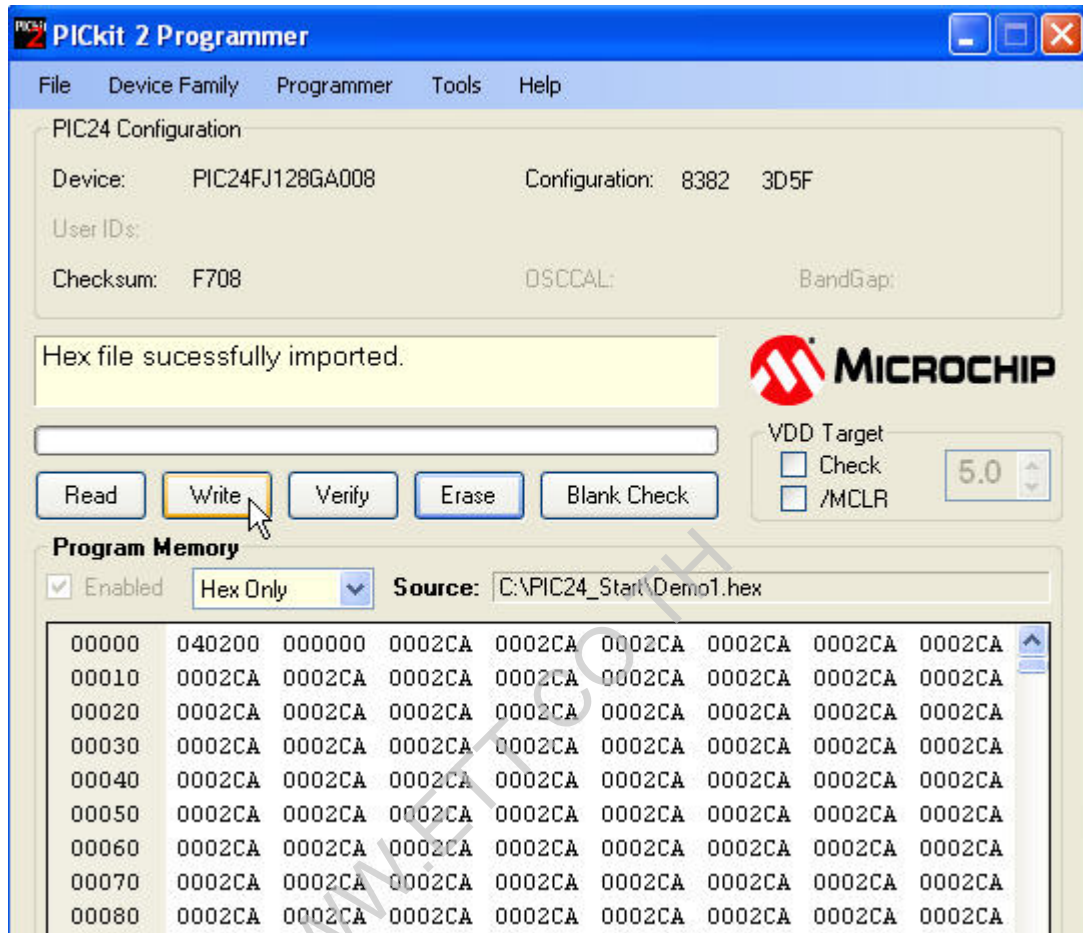
- หากการเชื่อมต่อเรียบร้อย จะพบเบอร์ Device: เป็น PIC24FJ128GA008 ดังรูป โดยในขั้นแรกให้ทำการ Erase เพื่อทำการลบ Program Memory เก้าออกก่อน



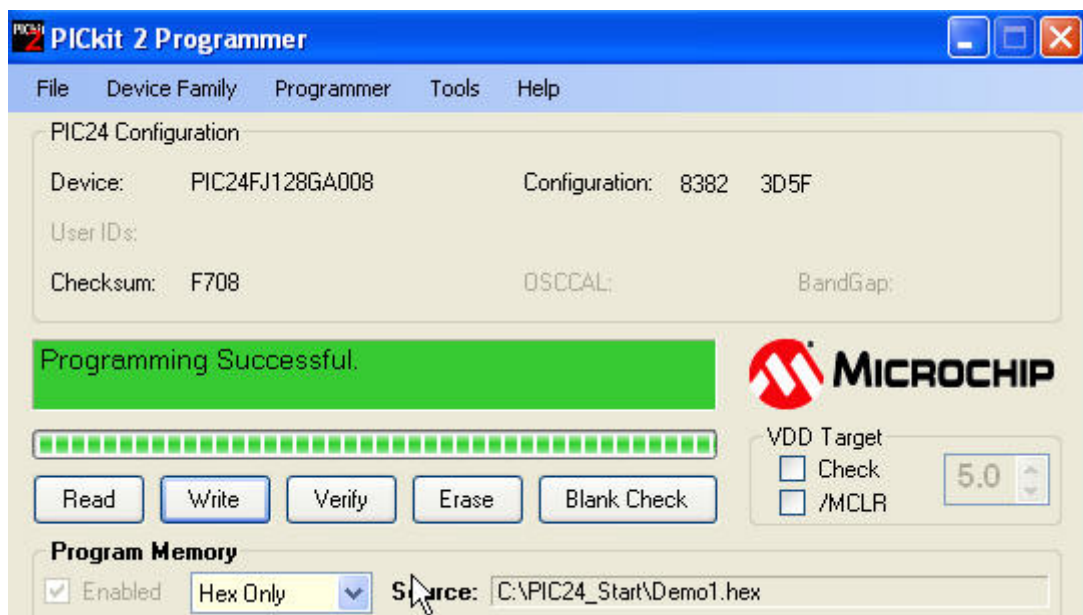
- จากนั้นทำการ Import ไฟล์ .HEX โดยคลิกที่ File -> Import แล้วเข้าไปในโฟลเดอร์ PIC24_Start เลือกไฟล์ Demo1.Hex แล้ว Open



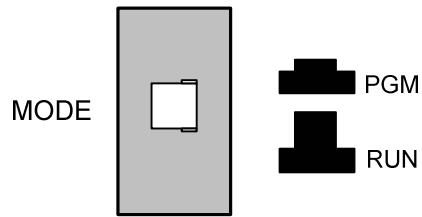
- จากนั้นจะปรากฏข้อความ Hex file successfully imported ให้เราคลิก Write เพื่อทำการโปรแกรม Hex code ลงไปในหน่วยความจำของไมโครคอนโทรลเลอร์



- เมื่อการโปรแกรมเสร็จสมบูรณ์จะปรากฏข้อความ Programming Successful. ดังรูป



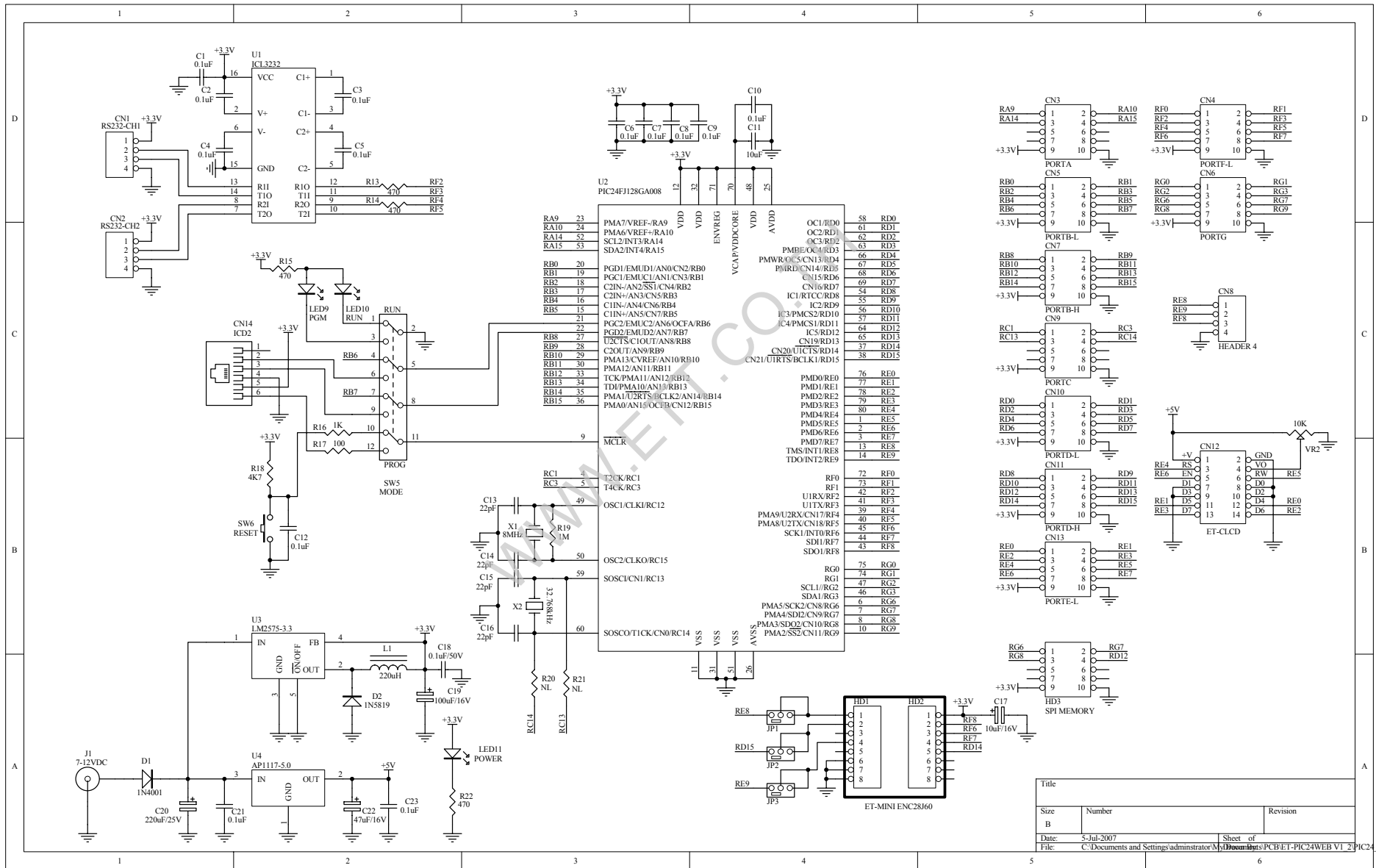
- กดเลือกสวิตช์ MODE มาที่ตำแหน่ง Run



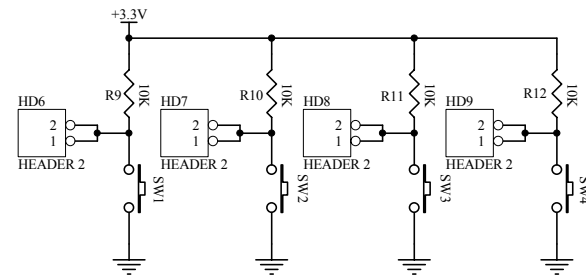
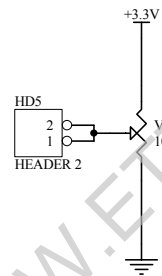
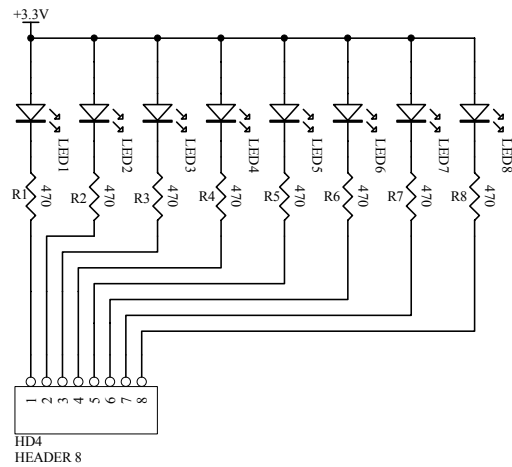
- ต่อฮาร์ดแวร์เพื่อทดสอบผลการทำงานของโปรแกรกดังนี้

PIC24FJ128GA008	LED
RD0	LED1
RD1	LED2
RD2	LED3
RD3	LED4
RD4	LED5
RD5	LED6
RD6	LED7
RD7	LED8

- โดยจะเห็นหลอดไฟ LED ติดที่หลอดเริ่มจาก LED1 ไปจนถึง LED 8

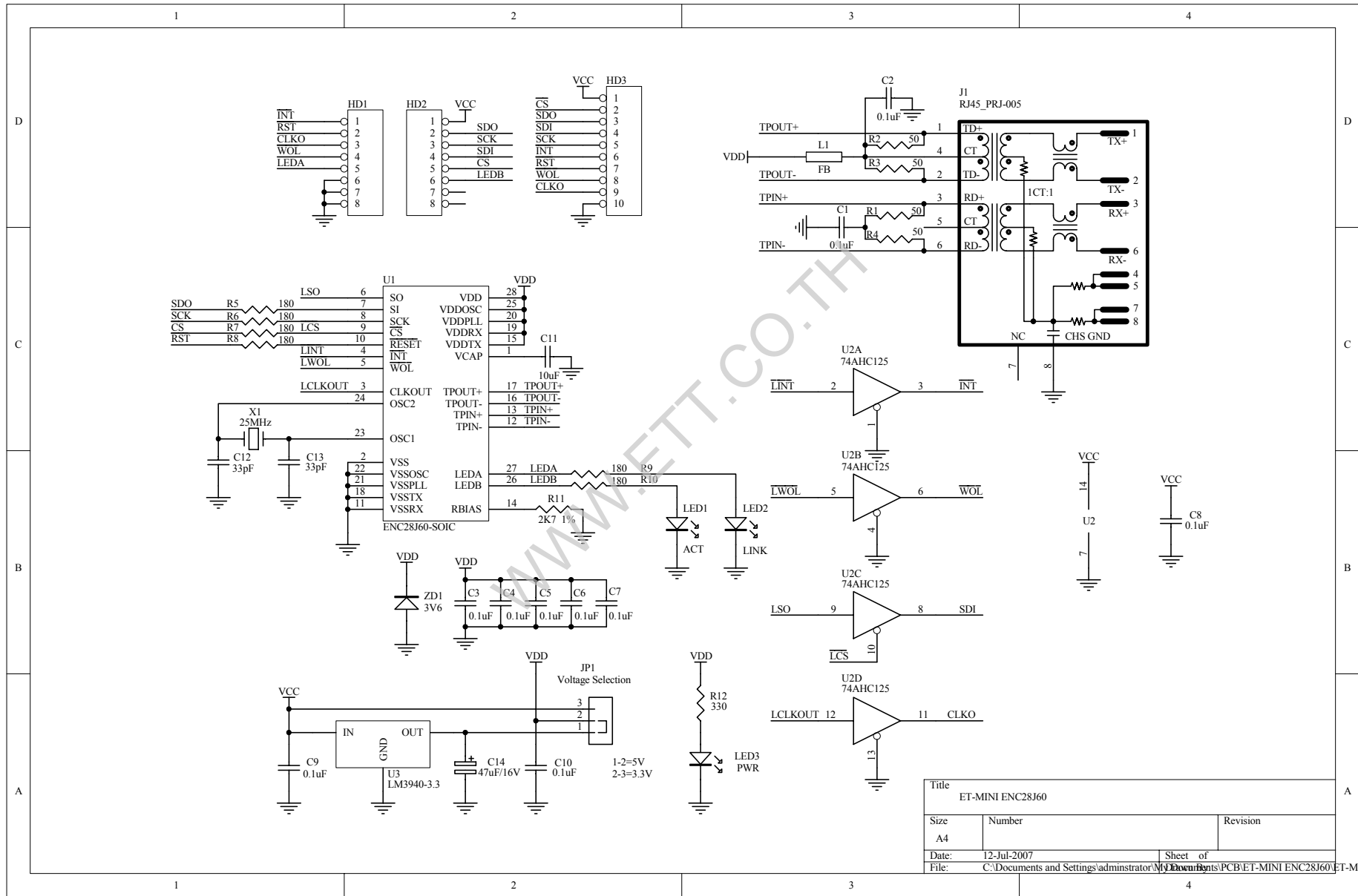


Title		
Size	Number	Revision
B		
Date:	5-Jul-2007	Sheet of
File:	C:\Documents and Settings\administrator\My Documents\FCBET1-PIC24WEB V1.2	PIC24_WEB.Ddb



WWW.ET.CO.TH

Title		
Size	Number	Revision
A4		
Date:	5-Jul-2007	Sheet of
File:	C:\Documents and Settings\Administrator\My Documents\PCB\ET-PIC24WEB V1 2\PIC24 WEB.Ddb	



Title		
ET-MINI ENC28J60		
Size	Number	Revision
A4		
Date:	12-Jul-2007	Sheet of
File:	C:\Documents and Settings\administrator\My Documents\PCB\ET-MINI ENC28J60	ET-MINI ENC28J60.ddb