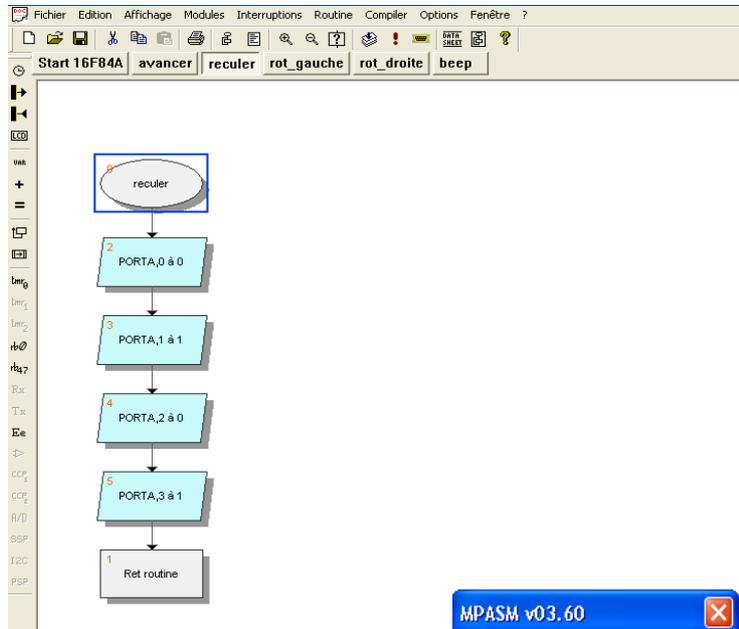


Mise en place des logiciels

Logipic V2.05



MPASMWIN

MPASM v03.60

Assembly Successful.
TEST1 84.ASM

100%

Errors: 0

Warnings:
Reported: 0
Suppressed: 0

Messages:
Reported: 6
Suppressed: 0

Lines Assembled: 466

OK Help

IC-Prog

IC-Prog 1.06B - Programmeur prototype - C:\Program Files\Pic\robot\exo154\dep...

Fichier Edition Buffer Configuration Commande Outils Voir Aide

PIC 16F628

Adresse - Program Code

0000:	284B	3FFF	3FFF	3FFF	00A6	0E03	00A7	0820	Kyyy!.\$.
0008:	00A3	0821	00A4	0822	00A5	0804	00A8	080A	z!x"y...'
0010:	00A9	018A	1303	1283	198B	1C0B	281A	202B	@\$.f<.+
0018:	100B	281A	0829	008A	0828	0084	0823	00A0	...)S(,/#
0020:	0824	00A1	0825	00A2	0E27	0083	0EA6	0E26	\$i%ç'f;.&
0028:	1303	1283	0009	1303	1283	1E06	283C	1303	.f..f.<.
0030:	1283	1405	1303	1283	1485	1303	1283	1505	f..f...f.
0038:	1303	1283	1585	2849	1303	1283	1005	1303	.f..I.f..
0040:	1283	1485	1303	1283	1105	1303	1283	1585	f...f..f..
0048:	2086	284A	0008	1303	1283	0185	1303	1283	†J..f...f
0050:	0186	1303	1283	0185	3007	009F	1303	1683	†.f...Y.f
0058:	3000	009F	1303	1683	019B	3087	1303	1683	.Y.f>#.f

Adresse - Eeprom Data

0000:	FF	FFFFFFFF						
0008:	FF	FFFFFFFF						
0010:	FF	FFFFFFFF						
0018:	FF	FFFFFFFF						
0020:	FF	FFFFFFFF						
0028:	FF	FFFFFFFF						
0030:	FF	FFFFFFFF						
0038:	FF	FFFFFFFF						

Configuration

Oscillateur: XT

Verrouillage (CP): CP OFF

Fusible (Fuses):
 WDT
 PWRRT
 MCLR
 BODEN
 LVP
 CPD

Checksum: 3EBE ID Value: FFFF

Config word: 3F01h

Buffer 1 Buffer 2 Buffer 3 Buffer 4 Buffer 5

JDM Programmer sur Com1 Composant: PIC 16F628 (151)

PRESENTATION DE L'ENSEMBLE DES LOGICIELS

Pour pouvoir être programmé, A7S nécessite la présence de 3 logiciels :

- Logipic qui permet de transformer un organigramme en langage compatible avec la programmation (ce langage s'appelle *assembleur*),
- MPASMWIN qui permet de transformer le langage assembleur en format compatible avec le microprocesseur,
- IC-Prog qui permet d'envoyer le programme dans le microprocesseur.

REMARQUES

Les fichiers générés par Logipic V1.54 ne sont pas compatibles avec les fichiers projet générés par Logipic V2.05, ainsi un fichier généré par Logipic V1.54 ne pourra pas être lu par Logipic V2.05 (et inversement).

MPASMWIN doit disposer des fichiers *.INC contenant les caractéristiques des Pic. Les téléchargements de MPASMWIN disposent de la plupart des circuits de microchip (le constructeur des Pic). Pour notre montage, seul le fichier 16F628A.INC est nécessaire. Si vous utilisez MPASMWIN pour un autre circuit n'oubliez pas le fichier *.INC correspondant...

MISE EN PLACE DES PROGRAMMES

Cette phase permet de configurer les logiciels et doit être réalisée une fois pour toute.

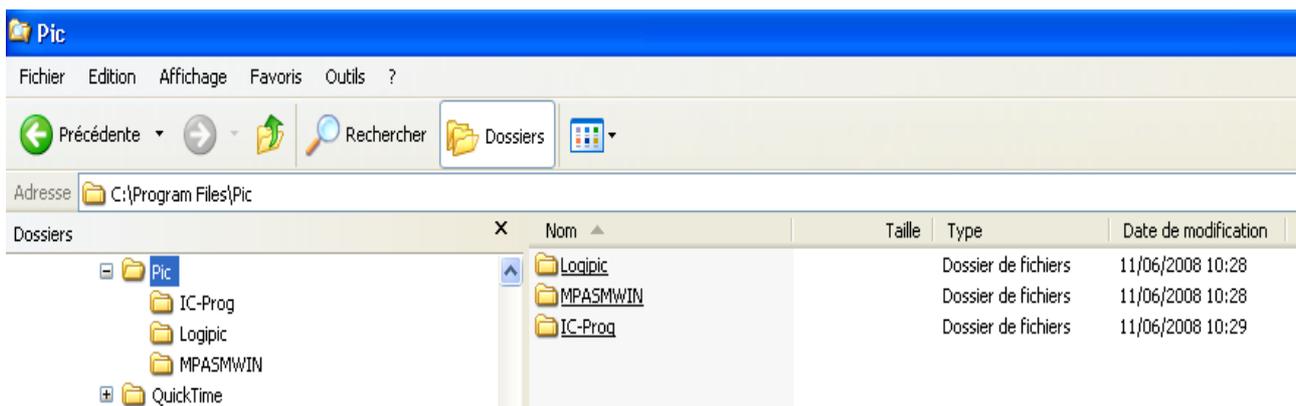
J'ai choisi de tout mettre dans C:\Program Files mais ceci n'a rien d'obligatoire, pour le collège je vous conseille de mettre l'ensemble sur le serveur. Sans être impérative, une structure claire et ordonnée facilite la gestion de l'ensemble.

Création d'un dossier Pic dans C:\Program Files

Création d'un dossier Logipic dans C:\Program Files\Pic

Création d'un dossier MPASMWIN dans C:\Program Files\Pic

Création d'un dossier IC-Prog dans C:\Program Files\Pic

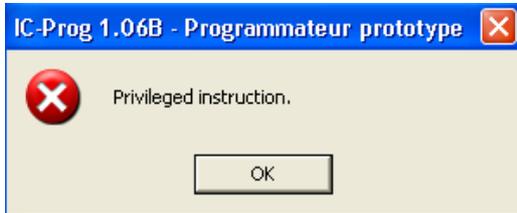


CONFIGURATION DE IC-PROG

Téléchargez et décompressez IC-Prog (il s'agit d'un fichier zip). Mettre icprog.exe (version 1.06B dans cet exemple) dans le dossier IC-Prog.

Lancer icprog.exe

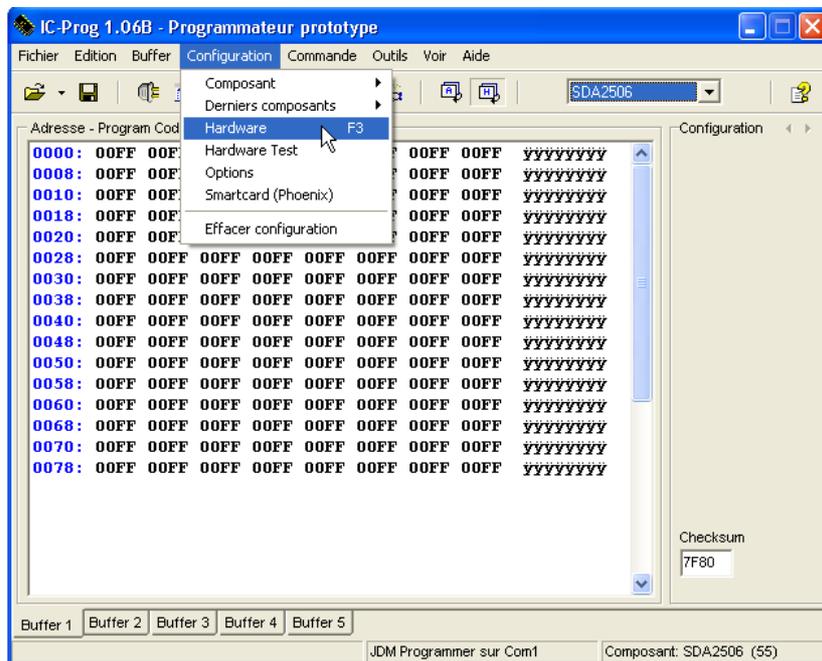
En fonction de votre système d'exploitation vous avez les indications suivantes :



ou



Il faut configurer le "Hardware". Aller dans Configuration > Hardware (ou taper F3)



Si votre programme n'est pas en Français,

JDM Programmer

Branchement du câble RS232

Réglage peu critique (dépend de la vitesse du PC)

Windows API impératif pour XP

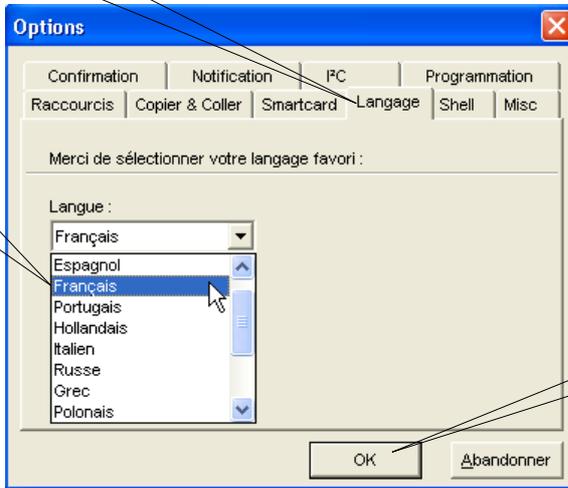
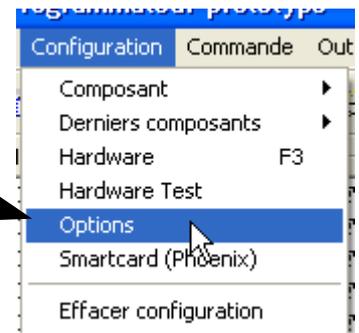
Aucune inversion

Valider par OK

Aller dans Configuration > Options

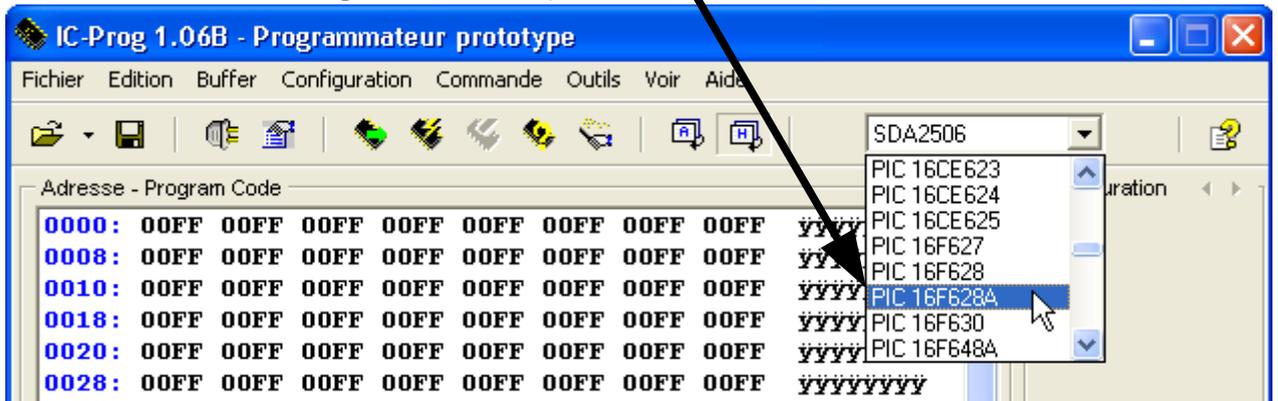
Onglet Langage

français



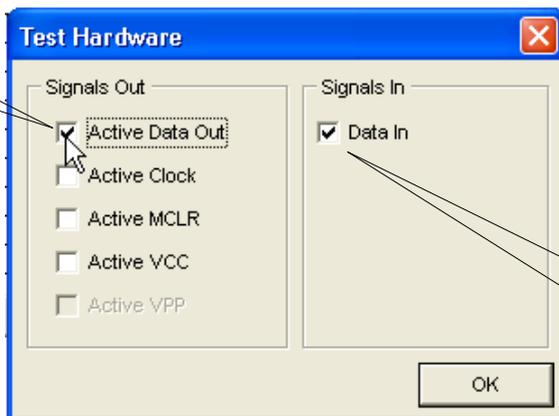
Valider par OK

Choisir aussi le Pic utilisé par notre robot (le16F628A)

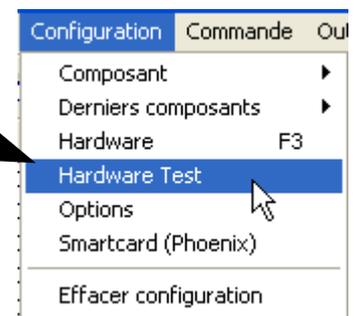


Pour vérifier le bon fonctionnement de l'ensemble, brancher le câble RS232 entre le PC et le robot. Aller dans Configuration > Hardware Test

En cochant
Active Data Out



Automatiquement
Data In se coche



CONFIGURATION DE MPASMWIN

Téléchargez et décompressez (attention il s'agit d'un fichier rar à décompresser avec winrar par exemple) et mettre MPASMWIN.EXE ainsi que les fichiers *.INC dans le dossier MPASMWIN.

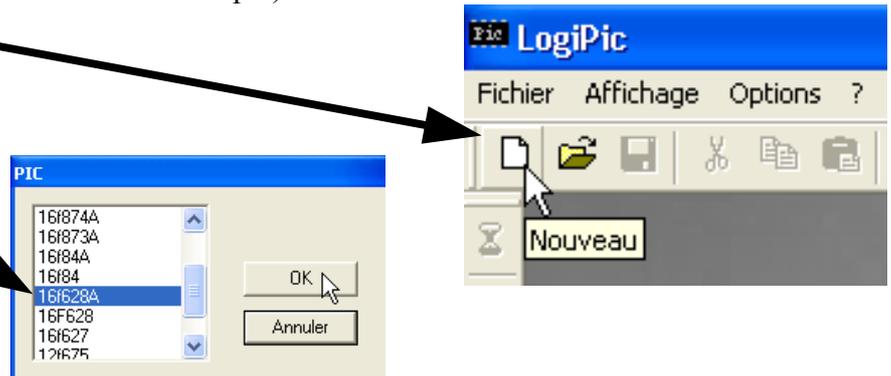
Pas de configuration complémentaire.

CONFIGURATION DE LOGIPIC

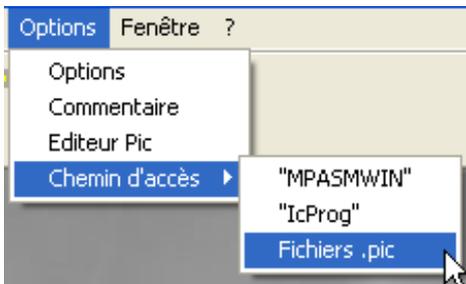
Téléchargez et décompressez Logipic V2.05 (il s'agit d'un fichier rar). Mettre l'ensemble des fichiers dans le dossier Logipic. (avec les fichiers *.pic)

Lancer Logipic.exe
Cliquer sur Nouveau

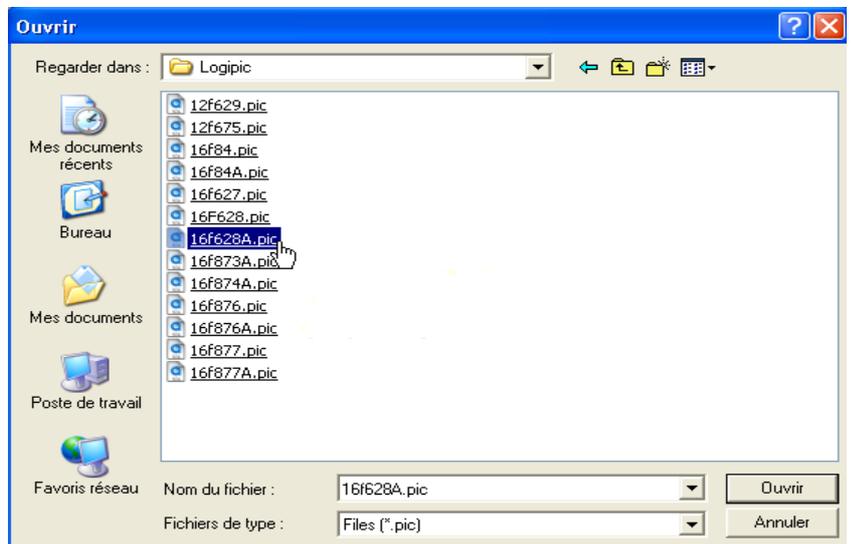
Sélectionner 16f628A
(ou un autre circuit)



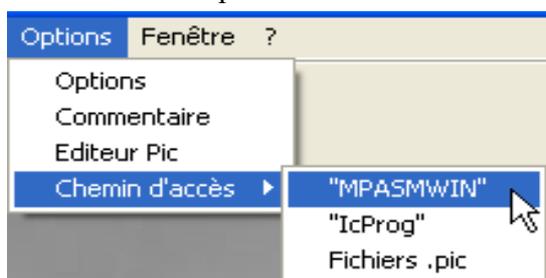
Il faut configurer les chemins d'accès des fichiers *.pic, de MPASMWIN et de IcProg
Aller dans Options > chemin d'accès > Fichiers .pic



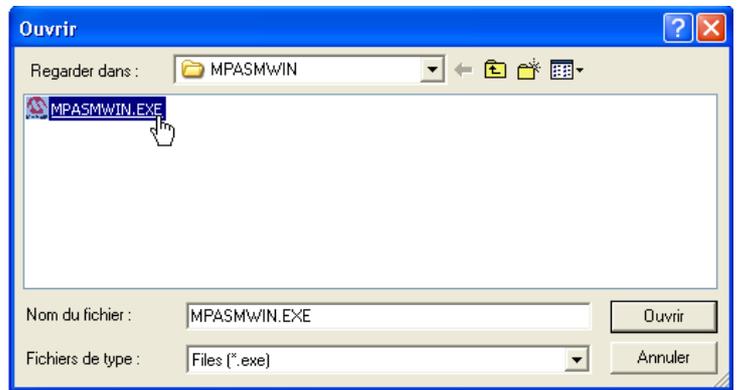
Aller chercher les fichiers *.pic
ils sont situés au même
emplacement que logipic.exe
donc (dans cet exemple)
C:\Program Files\Pic\Logipic



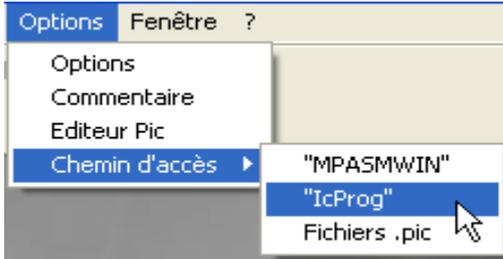
Aller dans Options > chemin d'accès > "MPASMWIN"



Allez chercher MPASMWIN.EXE
situé dans C:\Program Files\Pic
Valider avec Ouvrir (ou double-clic)

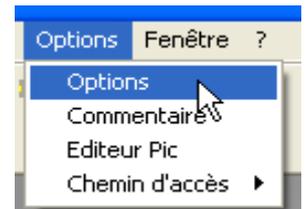


Faire de même avec IcProg



Allez chercher icprog.exe
situé dans C:\Program Files\IC-Prog

Il faut aussi vérifier les options de Logipic en fonction de votre cible.
Aller dans Options > Options

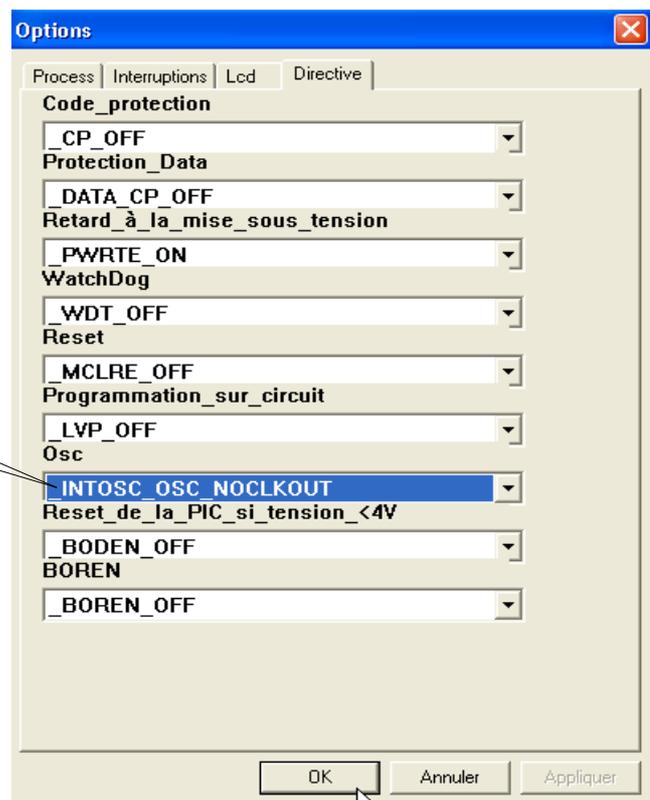


Vous êtes dans l'onglet Process,
Accepter la fréquence du quartz (de 4MHz)

Aller dans l'onglet Directive.
Les directives suivantes sont à vérifier :

En fonction de la cible
les options peuvent
être modifiées

INTOSC (pas de quartz
pour la cible A7S)



Cette configuration correspond
à la cible A7S.