Interrupts

Bei den Arduino Mikrocontrollern sind Interrupts im Grunde ein Signal, das es ermöglicht, eine Funktion in einem Sketch **jederzeit** direkt aufzurufen, gleichgültig, womit der Arduino sonst gerade „beschäftigt“ ist.

Wird ein Interrupt ausgelöst, wird der Ablauf des Programms angehalten, die Interrupt-Funktion ausgeführt [1)], wenn die ISR abgearbeitet ist, wird das das Programm an der Stelle der Unterbrechung fortgeführt.

Wie macht mans?

Der Ardunio Uno hat zwei Interrupts, die Pins 2 und 3 können verwendet werden. Um eine Interrupt-Service-Routine mit einem Interrupt zu verknüpfen, verwendet man die folgende Syntax:

```
attachInterrupt(PIN, ISR, mode)
```

dabei ist:

- PIN: Der Pin, der die ISR Triggern soll
- ISR: Der Name der Funktion, die aufgerufen werden soll
- mode: Definiert, wann der Interrupt getriggert werden soll. Dafür sind bereuts 4 Konstanten definiert:
    - LOW Interrupt wird getriggert, wenn der Pin LOW ist
    - CHANGE Interrupt wird getriggert, wenn der Pin den Wert ändert
    - RISING Interrupt wird getriggert, wenn der Pin von LOW auf HIGH wechselt
    - FALLING Interrupt wird getriggert, wenn der Pin von HIGH auf LOW wechselt

Beispiel

```
int rot = 12; int taster = 2;
void setup() {
  for (int i = 4; i < 13; i++) {
    pinMode(i, OUTPUT);
  }
  pinMode(2, INPUT_PULLUP);
  attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(taster),roteLed ,FALLING);
}
void loop() {
  for (int i =  4; i < 12; i++) {
    digitalWrite(i, HIGH);
    delay(500);
    digitalWrite(i, LOW);
  }
  digitalWrite(rot, LOW);
}
void roteLed(){
  digitalWrite(rot,HIGH);
}
```

Hier wird festgelegt, welches Unterprogramm aufgerufen wird, wenn der Interrupt auslöst.

Festlegung des Interrupt-Pins

Hier wird der Interrupt aktiviert

Hier wird festgelegt, auf welches Signal der Interrupt reagieren soll:
FALLING: das Signal wechselt von 1 auf 0.
RISING: das Signal wechselt von 0 auf 1.
LOW: das Signal ist 0.
CHANGE: das Signal wechselt.

Für ISR gelten einige besondere Regeln:

- ISR sollten möglichst kurz gehalten werden.
- ISR können keine Argumente bekommen oder Rückgabewerte zurückgeben. Stattdessen werden - ausnahmsweise! - globale Variablen benutzt, um Daten zwischen Interrupt Service Routinen und dem Hauptprogramm zu tauschen. Damit die Variablen dabei korrekt geändert werden, sollten sie als `volatile` deklariert werden.
- Einige Funktionen verhalten sich in ISRs anders als gewohnt oder funktionieren gar nicht:
  - `millis()` verlässt sich zum Zählen auf Interrupts, wird also in einer Interrupt Service Routine niemals hochzählen.
  - `delay()` benutzt ebenfalls Interrupts und wird deshalb gar nicht in einer Interrupt Service Routine funktionieren - sollte dort aber aucch n iemals benutzt werden, weil, die ISR ja schnell abgearbeitet werden sollte!
  - `micros()` wird anfangs gut funktionieren, sich aber nach etwa 1 bis 2 ms unvorhersehbar verhalten - möglichst nicht benutzen.
  - `delayMicroseconds()` benutzt keine Zähler und wird deshalb normal funktionieren.

[1)]
„ISR“ - Interrupt Service Routine

From:
https://wiki.qg-moessingen.de/ - **QG Wiki**

Permanent link:
https://wiki.qg-moessingen.de/faecher:nwt:arduino:lernbaustein2:interrupt:start?rev=1684774850

Last update: **22.05.2023 19:00**