



AVR – HW4

임베디드스쿨1기

Lv1과정

2020. 10. 09

강경수

1. REVIEW

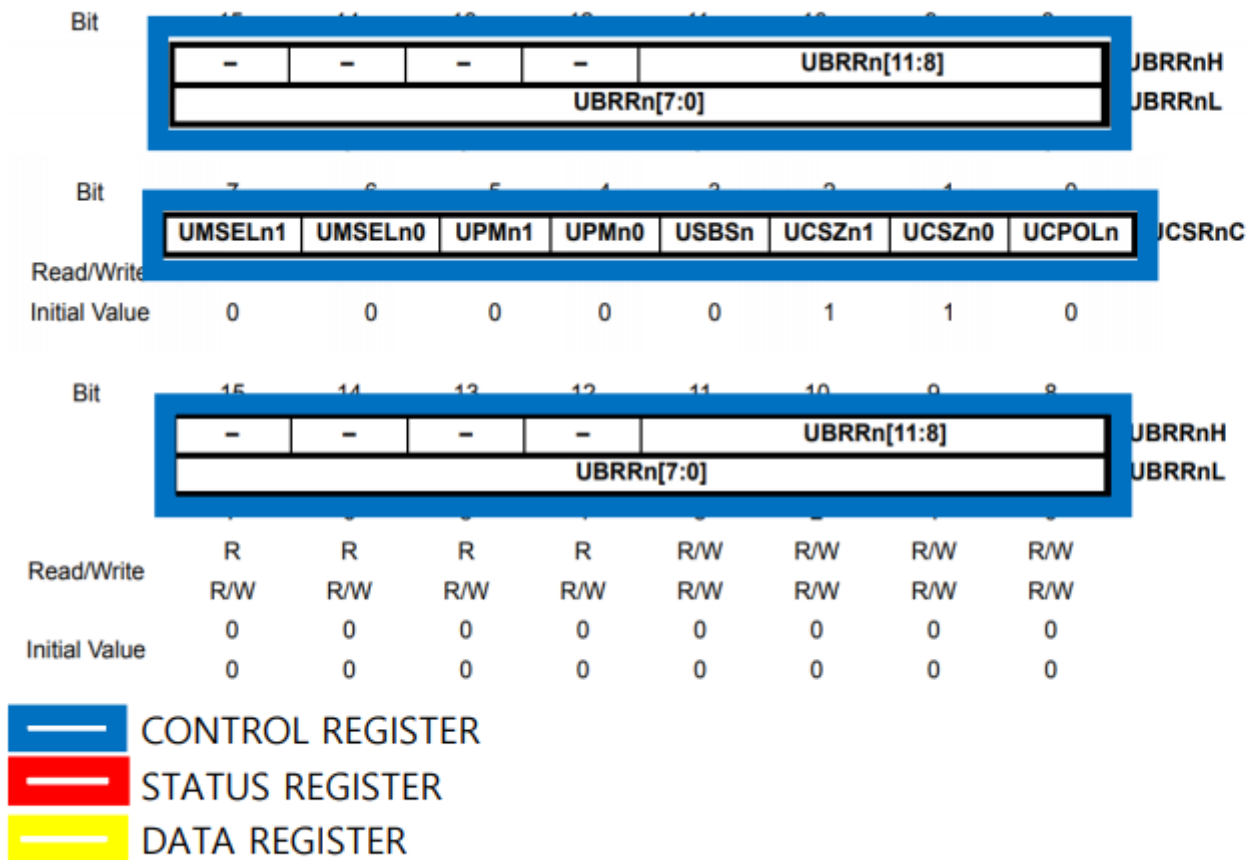
■ UART REVIEW

2020.10.08 KSS

1. UART 레지스터 정리

| | | | | | | | | | | |
|---------------|--|----|---|---|---|---|--|---|--------------|---------------|
| Bit | <div><div>RXB[7:0]</div><div>TXB[7:0]</div></div> | | | | | | | | UDRn (Read) | RX, TX 데이터 저장 |
| | | | | | | | | | UDRn (Write) | |
| Read/Write | | | | | | | | | | |
| Initial Value | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | |
| Bit | <div><div>RXCn</div><div>TXCn</div><div>UDREN</div><div>FEN</div><div>DORn</div><div>UPEn</div></div> | | | | | | <div><div>U2Xn</div><div>MPCMn</div></div> | | UDSRnA | RX TX 완료 FLAG |
| Read/Write | R | RW | R | R | R | R | | | | |
| Initial Value | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | |
| Bit | <div><div>RXCIEn</div><div>TXCIEn</div><div>UDRIEn</div><div>RXENn</div><div>TXENn</div><div>UCSZn2</div><div>RXB8n</div><div>TXB8n</div></div> | | | | | | | | UDSRnB | |
| Read/Write | | | | | | | | | | |
| Initial Value | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | |
| Bit | <div><div>UMSELn1</div><div>UMSELn0</div><div>UPMn1</div><div>UPMn0</div><div>USBSn</div><div>UCSZn1</div><div>UCSZn0</div><div>UCPOLn</div></div> | | | | | | | | UDSRnC | |
| Read/Write | | | | | | | | | | |
| Initial Value | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | | |

1. REVIEW



1. REVIEW

2. 문자열

- 문자열은 Data section에 저장되며 아래와 같은 배열구조를 갖는다. 따라서 uart string송신시 while(*_data != 'W0') 과 갖는 경우가 많다. 별도의 문자열 선언없이 "(문장)" 큰따옴표로 묶어 사용 가능하다. 이때 "(문자)"의 data type은 unsigned char* 이다. 또한 배열 시작주소를 의미. 이 문자열 저장영역은 COMPILE시에 할당 된다.

| | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|------|
| H | E | L | L | O | W | O | R | L | D | NULL |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|------|

각 글자에는 ASCII코드에 해당되는 HEX값이 저장 돼 있다.

1. REVIEW

```
#define F_CPU 16000000UL
#include <avr/io.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <util/delay.h>
#include <string.h>

#define cbi(PORTX, BitX) (PORTX &= ~(1<<BitX))
#define sbi(PORTX, BitX) (PORTX |= (1<<BitX))

#define UART_BUFLen 10
static int usartTxChar(char, FILE*);

void UART_INIT(void){
    sbi(UCSR0A, U2X0); //U2X0 = 1 --> Baudrate 9600 = 207

    UBRR0H = 0x00;
    UBRR0L = 207; //Baudrate 9600

    UCSR0C |= 0x06; //1stop bit, 8bit data

    sbi(UCSR0B, RXEN0); //enable receiver and transmitter
    sbi(UCSR0B, TXEN0);
}
```

1. REVIEW

```
unsigned char UART_receive(void)
{
    while(!(UCSR0A & (1<<RXC0))); //wait for data to be received
    return UDR0;    //get and return received data from buffer
}
```

```
void UART_transmit(unsigned char data)
{
    while(!(UCSR0A & (1<<UDRE0))); //wait for empty transmit buffer
    UDR0 = data;    //put data into buffer, sends the data
}
```

```
void UART_string_transmit(char *string)
{
    while(*string != '\0')
    {
        UART_transmit(*string);
        string++;
    }
}
```

```
void UART_PRINT(char *name, long val)
{
    char debug_buffer[UART_BUFLen] = {'\0'};
```

1. REVIEW

```
int main(void)
{
    /* Replace with your application code */

    FILE* fpStdio = fdevopen(usartTxChar, NULL); //printf 를 사용하기 위한 f

    UART_INIT();
    UART_string_transmit("uart_init\n");

    while (1)
    {
        printf("Hello, Double! %f\r\n", 10.205); //\r\n==| linux에서 enter
        UART_PRINT("kyungsoo age", 26);
        _delay_ms(1000);
    }
    return 0;
}

int usartTxChar(char ch, FILE *fp){ //시리얼 통신을 stdout으로 초기화
    while(!(UCSR0A & (1<<UDRE0)));
    UDR0 = ch;
    return 0;
}
```

1. REVIEW

■ UART REVIEW

2020.10.08 KSS

```
#include <avr/io.h>

#define F_CPU 16000000UL

#define sbi(PORTX, BitX) (PORTX |= (1<<BitX))
#define cbi(PORTX, BitX) (PORTX &= ~(1<<BitX))

#include <avr/io.h>

uint16_t adcValue = 0;

#define ADC_REG 0x78;
```

ADC_REG 즉 0x78 을 void형
포인터로 반환함.

1. REVIEW

```
volatile struct adc *const adc = (void*) ADC_REG;
struct adc
{
    union
    {
        struct {
            uint8_t adc_l;
            uint8_t adc_h;
        };
        uint16_t adc;
    };
    uint8_t adcsr_a;
    uint8_t adcsr_b;
    uint8_t admux;
};

void adcInit(void){
    sbi(adc->admux, REFS0);
    sbi(adc->adcsr_a, ADPS0);
    sbi(adc->adcsr_a, ADPS1);
    sbi(adc->adcsr_a, ADPS2);
    sbi(adc->adcsr_a, ADEN);
}
```

이때 이 값은 adc 구조체 포인터 변수 adc에 할당됨.

익명 구조체 및 UNION을 통한 REGISTER I/O MAPPING이 adc를 선언해 줄때 핵심 volatile로 선언하여야 AVR CORE또한 little endian이라 하위 비트부터 할당 됨을 알 수 있다.

adc struct는 총 40bit이다.

clockwise rule에 따라서 해석하면 adc는 상수이며 (선언이후에 값 변경 불가능, datatype은 volatile struct adc 이다. 즉 이 adc에 접근할경우 컴파일시 함부러 최적화 하면 안되고 adc pointer가 가리키는 값에 항상 접근하여야 한다.

1. REVIEW

```
uint16_t readADC(uint8_t channel)
{
    adc->admux &= 0xF0;
    adc->admux |= channel;

    sbi(adc->adcsr_a, ADSC);
    while(adc->adcsr_a & (1<<ADSC));

    return adc->adc;
}
```

adcsr_a (8bit) 중 ADSC (#define ADSC 6) 즉
*(0x7A) |= (1<<6); 이라고 볼 수 있다.

내부 1.1V 레퍼런스 전압 사용

channel을 통해 adc채널중 하나 선택.
atmega328p 는 아래와같은 ADC채널 존재.

| | | | | | | | | | |
|--------|--------|-----------------------------|-------|-------|------|------|-------|-------|-------|
| (0x7C) | ADMUX | REFS1 | REFS0 | ADLAR | — | MUX3 | MUX2 | MUX1 | MUX0 |
| (0x7B) | ADCSRB | — | ACME | — | — | — | ADTS2 | ADTS1 | ADTS0 |
| (0x7A) | ADCSRA | ADEN | ADSC | ADATE | ADIF | ADIE | ADPS2 | ADPS1 | ADPS0 |
| (0x79) | ADCH | ADC data register high byte | | | | | | | |
| (0x78) | ADCL | ADC data register low byte | | | | | | | |

Single Ended Input

ADC0

ADC1

ADC2

ADC3

ADC4

ADC5

ADC6

ADC7

ADC8⁽¹⁾

1. REVIEW

▣ const와 volatile에 대한 이해

2020.10.08 KSS

- const 상수 즉 어떤값을 선언과 동시에 초기화할때 이후에는 변경하지 못하게 한다.

ex) `int const a = 10;`

`a = 10`으로 선언된 이후 이 값은 변경이 불가능하다.

- 복잡한 const 사용법

ex) `const int *const a;` 시계방향rule에 따라서 변수이름부터 시계 방향으로 해석
즉 `a` 는 `const`이며 또한 `int`형 pointer이다. 이때 `int*` 또한 `const`이다.

`a`의 값 즉 변수값 고정되고 포인터의 값도 바꿀 수 없다.

`int * ptr;`

`ptr` is a pointer to `int`

`const int * const ptr;`

`ptr` is a constant pointer to `const int`

`const int * ptr;`

`ptr` is a pointer to `int` constant (i.e. `const int`)

`int const * ptr;`

`ptr` is a pointer to `const int`

`int * const ptr;`

`ptr` is a `const` pointer to `int`