

MÉMOIRES PERMANENTES

[PIERRE-YVES ROCHAT](#), EPFL

RÉV 2015/09/18

TYPES DE MÉMOIRES

Tous les microcontrôleurs disposent de deux types de mémoire :

- la mémoire Flash, prévue principalement pour recevoir le programme, qui est permanente
- la mémoire vive (RAM = Random Access Memory), qui perd son contenu lorsque le circuit n'est plus alimenté

Pour commander des enseignes et afficheurs à LED, on placera souvent en mémoire non volatile non volatile, mais aussi les informations sur le contenu qui sera visualisé. En effet, les séquences de textes d'un afficheur doivent être mémorisés de manière non-volatile, pour leur assurer un fonctionnement même en cas de coupure de courant.

Une particularité de la mémoire Flash est son organisation en blocs. S'il est possible d'écrire une valeur précise, il n'est pas possible d'effacer une position mémoire seule. Les effacements se font toujours par bloc. La taille d'un bloc varie considérablement d'un microcontrôleur à un autre, parfois seulement 64 octets, jusqu'à plusieurs kB.

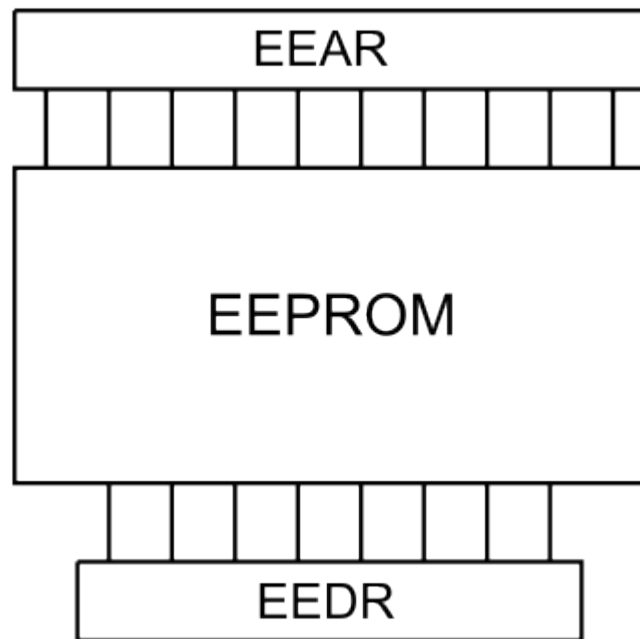
LES MÉMOIRES EEPROM

Certains microcontrôleurs disposent d'un troisième type de mémoire, en plus de la Flash et de la RAM. C'est l'EEPROM. Ce sont aussi des mémoires non-volatiles, mais chaque position mémoire peut être écrite et lue individuellement.

DRAFT

ment des autres. On trouve ce type de mémoire dans les microcontrôleurs AVR, dont l'ATmega328, utilisé dans les Arduino.

L'accès à l'EEPROM interne d'un microcontrôleur est généralement très simple. Des registres sont utilisés (EEAR) et pour la donnée (EEDR), en lecture ou en écriture. Sur les AVR, deux registres donnent l'accès aux données :



Accès à l'EEPROM sur les AVR

Voici les instructions pour lire et écrire dans la mémoire :

// Lecture en EEPROM :

EEAR = adresse; // l'adresse est donnée

EEDR = (1<<EERE); // le fanion de lecture est activé

valeur = EEDR; // lecture de la valeur

// Ecriture en EEPROM :

while (EEDR & (1<<EEPE)) {} *// attente de la fin d'une éventuelle écriture*

EEAR = adresse; // l'adresse est donnée

EEDR = valeur; // la valeur est donnée

EEDR = (1<<EEMPE); // autorise une écriture (Master Write Enable)

EEDR = (1<<EEPE); // lance le cycle d'écriture (Write Enable)

Le fanion EEMPE signifiait EEPROM Master Program Enable. Mais les lettres PE sont traduites dans le langage C par Write Enable. EEMPE doit être activé juste avant l'activation du fanion EEPE (EEPROM Write Enable) pour l'écriture. Son activation ne dure que quelques cycles d'horloge : il est automatiquement remis à zéro.

possible s'il n'est pas actif. Son but est de rendre improbable une écriture accidentelle en EEPROM. de EEPE doivent en effet se suivre de près pour qu'une écriture soit possible.

Le fanion EEPE est remis à zéro automatiquement par le microcontrôleur lorsque le cycle d'écriture lecture est immédiate, il faut se souvenir que l'écriture prend un temps relativement long, de l'ordre des.

ACCÈS À LA MÉMOIRE FLASH PAR PROGRAMMATION

Pour y placer le programme, la mémoire Flash du microcontrôleur est accédée de l'extérieur, au microcontrôleur. S'il reste de la place dans la mémoire Flash, il est possible de l'utiliser depuis le programme pour stocker des données. La manière de le faire dépend de l'architecture du microcontrôleur. Il faut se référer à la documentation pour avoir les détails.

Sur les MSP430, l'architecture de Von Neumann rend facile l'accès à la mémoire Flash. La lecture se fait en adressant quant l'adresse de la position mémoire :

```
// Lecture en Flash :
uint8_t *pointeur; // pointeur dans la Flash
pointeur = (uint8_t *) 0x1040; //place l'adresse dans le pointeur
uint8_t valeur = *pointeur;
```

On remarque le trans-typage de l'adresse, indiquée ici en hexadécimal, vers le type du pointeur, qui est un pointeur vers des valeurs 8 bits non-signées (uint8_t *).

L'écriture se fait de la même manière. Il faut toutefois précéder l'écriture par la désactivation du fanion de programmation en mémoire Flash. Son rôle est de rendre improbable des effacements accidentels de la mémoire.

```
// Ecriture en Flash :
FCTL3 = FWKEY; // Clear Lock bit
*pointeur = valeur; // écrit la valeur dans la Flash
FCTL3 = FWKEY + LOCK; // Set LOCK bit
```

L'effacement s'effectue par bloc. Il s'effectue lorsqu'une écriture est faite dans la zone du bloc. Le fanion d'effacement est activé. Mais il est nécessaire de désactiver au préalable le fanion qui bloque toute écriture.

```
// Effacement d'un bloc de la mémoire Flash
FCTL1 = FWKEY + ERASE; // Set Erase bit
FCTL3 = FWKEY; // Clear Lock bit
*pointeur = 0; // lance un cycle d'effacement du bloc, la valeur donnée n'a pas d'importance
FCTL3 = FWKEY + LOCK; // Set LOCK bit
FCTL1 = FWKEY; // Clear WRT bit
```

Souvent, des librairies sont disponibles pour faciliter ce travail. Pour les AVR, construits sur une architecture AVR, la librairie `PgmSpace.h` est utilisée.

LIMITE DU NOMBRE DE CYCLES D'ÉCRITURE

Toutes les mémoires non-volatiles ont une limite dans le nombre d'écritures ou d'effacements. Pour les AVR, on a souvent de 10'000 cycles. S'il ne s'agit que de programmer le microcontrôleur, ce nombre semble très grand. Mais si on écrit 10'000 fois un même microcontrôleur ?

Toutefois... à l'occasion du MOOC Comprendre les microcontrôleurs, proposé par l'EPFL sur Coursera, j'ai été au point un système de correction de devoirs. Il a corrigé à ce jour plus de 70'000 devoirs. Les microcontrôleurs ont changé de temps en temps, pour éviter des pannes.

Les EEPROM sont souvent capables d'un nombre de cycles d'écriture plus grand que les Flash. Les AVR ont jusqu'à 100'000 cycles ou davantage. Mais attention, ce nombre est très vite atteint si certaines précautions ne sont pas prises. Par exemple, si on écrit une valeur chaque seconde, on atteint la limite peu après un jour.

MÉMOIRES EXTERNES

Il est possible d'ajouter de la mémoire non-volatile à un microcontrôleur en utilisant des circuits mémoire externes. Le choix d'un circuit en fonction de la taille des données à mémoriser. Les solutions les plus courantes sont :

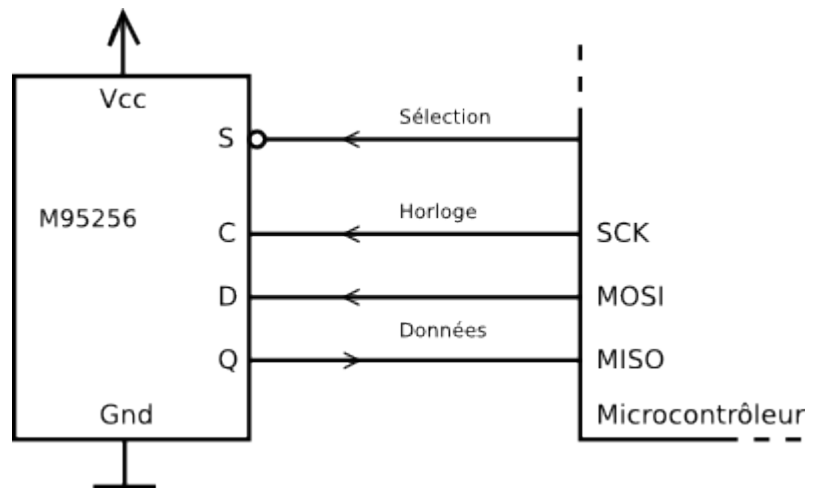
- les mémoires EEPROM, souvent disponibles dans des boîtiers à 8 broches (DIP 8 ou modèles correspondants)
- les cartes SD (ou microSD).

Au moyen d'une autre technologie, les circuits horloges temps réel offrent souvent quelques possibilités. Certaines de celles-ci sont rendues non-volatiles par la pile qui maintient le circuit en fonctionnement permanent.

EEPROM I2C ou SPI

Plusieurs fabricants proposent des familles de mémoires EEPROM, tels que Microchip, Atmel, STMicroelectronics. Le dialogue entre ces mémoires et le microcontrôleur se fait en série, le plus souvent par des signaux aux broches I2C ou SPI.

Par exemple, la mémoire M95256 de STMicroelectronics a une capacité de 256 kb. Attention, la lettre b est en fait un octet (8 bits). En d'autres termes, c'est une mémoire de 32 kB (kilo Bytes). Elle utilise les signaux SPI. Voici un exemple de code.



Mise en œuvre d'une EEPROM

Pour dialoguer avec ces circuits pour lire ou écrire des valeurs en mémoire, on trouve facilement des bibliothèques prêtes à l'emploi. La lecture des sources permet d'en comprendre le fonctionnement.

Il faut être attentif à un point important. Presque tous les microcontrôleurs sont équipés de contrôleurs de bus pour I2C ou pour SPI. Pour pouvoir utiliser ces contrôleurs, il faut impérativement utiliser les broches choisies par le fabricant. On n'est donc pas libre de choisir les broches.

Bien entendu, il est possible de programmer les procédures I2C ou SPI en *bit banging*, c'est-à-dire en utilisant des sorties sur les broches d'entrée-sortie. Dans ce cas, on a toute liberté dans le choix des broches. L'usage a deux avantages. D'une part, le travail de programmation est simplifié. Mais surtout, ces contrôleurs permettent des vitesses de transfert plus élevées. Pour les afficheurs à LED de grande taille, c'est un aspect très important.

On trouve des mémoires EEPROM dont les capacités vont de quelques dizaines d'octets jusqu'à des centaines de Ko.

CARTES SD

Pour des capacités plus grandes, on choisira des cartes SD. Elles utilisent en interne des mémoires flash. Le contrôleur s'occupe de gérer l'accès aux blocs. Il gère également les mauvais blocs, qui peuvent souvent apparaître avec le temps.

Les cartes SD seront aussi utilisées lorsqu'il est nécessaire de déplacer la mémoire pour la connecter à un autre afficheur à LED, on peut envisager de mettre le contenu à afficher dans une carte SD à partir d'un fichier dans l'afficheur.

La capacité des cartes SD est très importante, aujourd'hui jusqu'à 1 To (1 tera octet = 1'000'000'000'000 octets).

SYSTÈME DE FICHIER

Pour placer ou lire des données sur une carte SD, on choisit généralement d'utiliser le format *sp* fichiers (*file system*). On bénéficie ainsi d'un accès aux données par fichier. On peut aussi utiliser les répertoires. Le standard FAT32 est le plus souvent utilisé, vu qu'il est compatible avec tous les systèmes.

Pour faciliter l'accès aux données des fichiers en lecture ou en écriture, de nombreuses bibliothèques sont disponibles : *fatFs*, *SdFat*, etc.

À titre d'exemple, la bibliothèque ***PetitFat*** fournit les primitives suivantes :

Procédure	Rôle
<code>pf_mount</code> :	Monter un volume
<code>pf_open</code> :	Ouvrir un fichier
<code>pf_read</code> :	Lire des données dans un fichier
<code>pf_write</code> :	Écrire des données dans un fichier
<code>pf_lseek</code> :	Déplacer le pointeur de lecture ou d'écriture
<code>pf_opendir</code> :	Ouvrir un dossier
<code>pf_readdir</code> :	Lire le contenu d'un dossier.