LA ROCHELLE

Guide d'utilisation de Keil µVision

Développement sur microcontrôleurs ARM



Ce guide d'utilisation de l'IDE uVision pour microcontrôleurs est construit sous la forme d'un tutorial. Il peut néanmoins être parcouru par rubriques en suivant les liens de la table des matières.

Table des matières

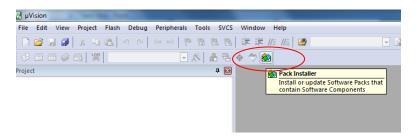
Installation de l'IDE Keil
Création d'un nouveau projet
Paramétrage du compilateur
Programmation du microcontrôleur
Débuggage par simulation
Création de boutons dans la toolBox
Débuggage In Situ
Création d'un MultiProjets
Duplication de projet

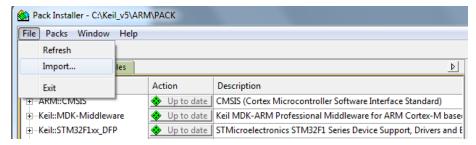
Installation de l'IDE Keil (normalement pas besoin de le faire sur les postes de l'IUT)

Télécharger la dernière version 5.xx de μ VISION sur le cours SI2 <u>Moodle</u> ou directement sur le site du constructeur.

L'installation ne pose pas de problème (il faut bien valider l'installation des drivers).

Il faut compléter l'installation par l'import des packs disponibles sur le cours SI2 de <u>Moodle</u> ou sur le <u>site de Keil</u> :



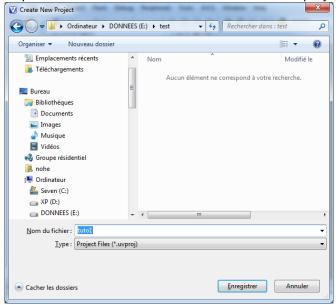


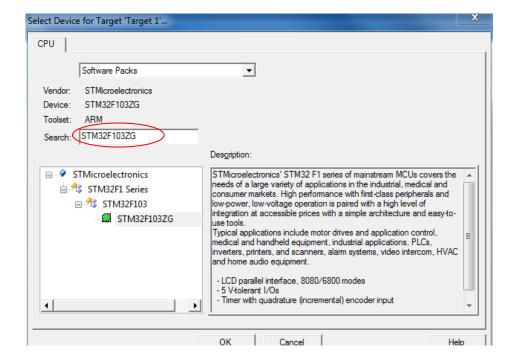
Création d'un nouveau projet :

Il faut créer un répertoire de travail (dans l'exemple « test » (dans la partition de données des postes de l'IUT pour les salles D303 et D304)).

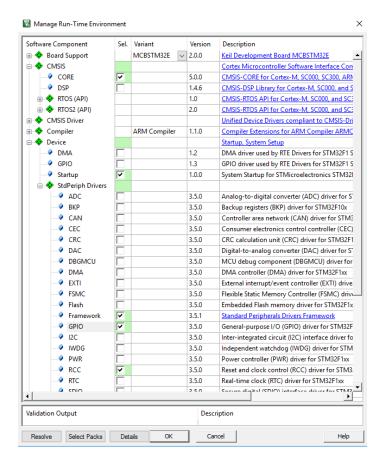
Menu Project -> New μVision Project

Sélectionner le répertoire précédemment créé et donner un nom à votre projet

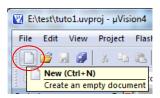




Sélectionner les composants suivants :



Il faut ajouter à votre projet la définition du programme principal



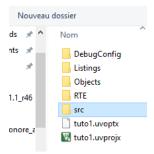
Et saisir le texte comme suit

```
main.c

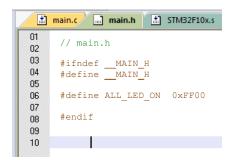
★ STM32F10x.s

           main.h
                                     simu.ini
01
     // main.c
02
03
     #include <stm32f10x.h>
                                    // STM32F10x Library Definitions
04
05
     #include "main.h"
06
     int main (void) {
07
08
         RCC->APB2ENR \mid= (1 << 3);
09
         10
11
         GPIOB->ODR = ALL_LED_ON;
12
13
         while(1){
14
15
     }
16
17
18
                                   Il faut penser à placer au
                                    moins un saut de ligne
```

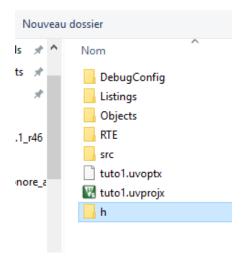
Enregistrer le fichier dans un sous-répertoire « Sources » du répertoire de projet



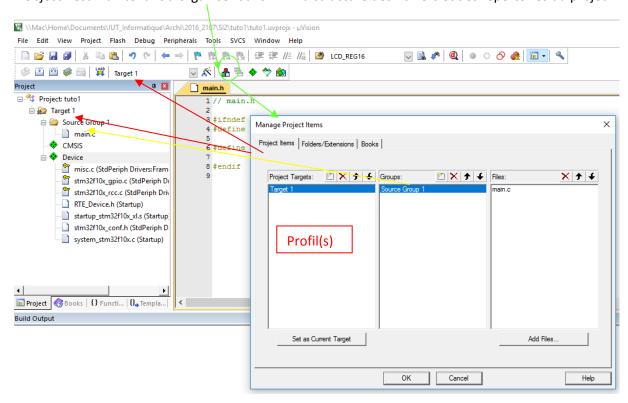
Ajouter un nouveau fichier « main.h »



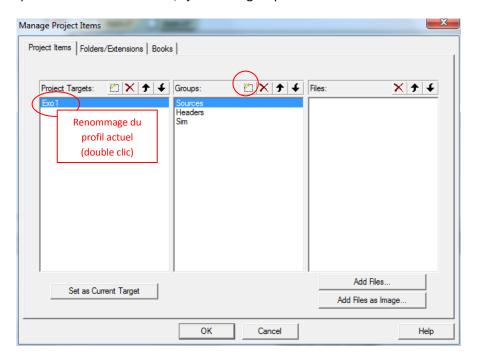
que vous devez placer dans un autre sous-répertoire « h»



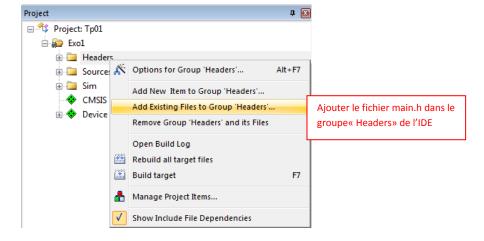
L'objectif est maintenant d'organiser dans l'IDE la structure des fichiers et des répertoires du projet



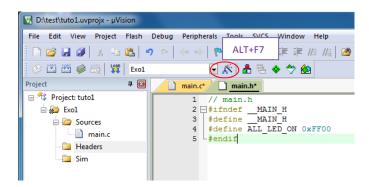
Renommer le profil actuel et renommer/ajouter les groupes comme suit :



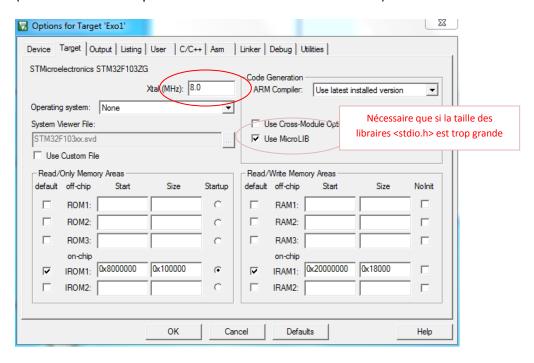
Une autre méthode pour ajouter des fichiers au projet est de passer par un clic droit sur l'explorateur de projet (ou double clic):



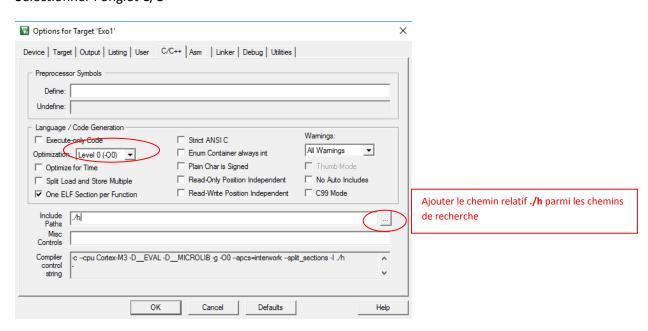
Paramétrage du compilateur



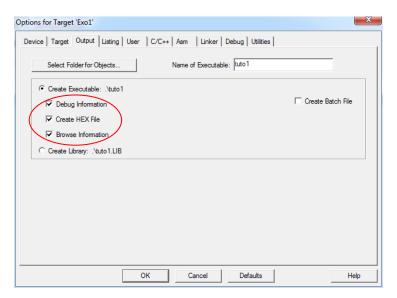
Dans l'onglet Target, régler la fréquence du Quartz qui cadence le fonctionnement du contrôleur (cela n'a d'influence que sur la simulation du microcontrôleur).



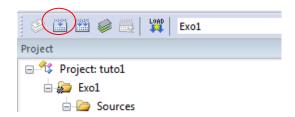
Sélectionner l'onglet C/C++



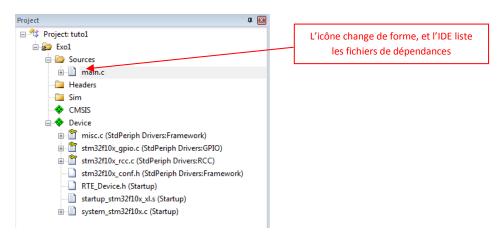
Dans l'onglet Output, vous pouvez donner un nom spécifique à l'exécutable de sortie.



Effectuer une compilation (raccourci F7)



La fenêtre de sortie (Build Output) montre les erreurs et avertissements au besoin.

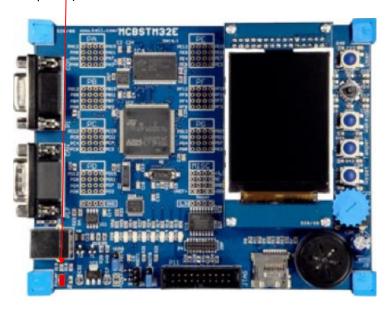


Programmation du microcontrôleur

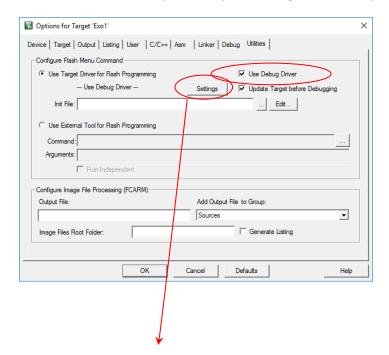
Câbler la sonde JTAG (ne pas défaire le connecteur microUSB)

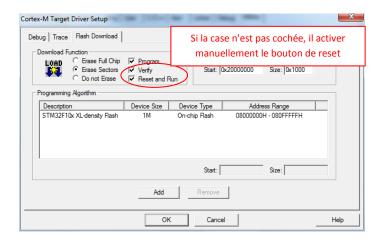


La led rouge d'alimentation doit s'allumer (si ce n'est pas le cas, il faut ajouter un <u>câble USB A-B</u> à la maquette).

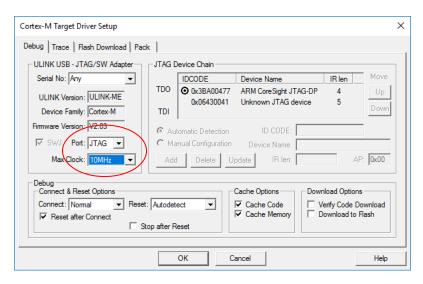


Il faut vérifier dans les options du profil -> onglet Utilities, que la bonne sonde JTAG est utilisée :

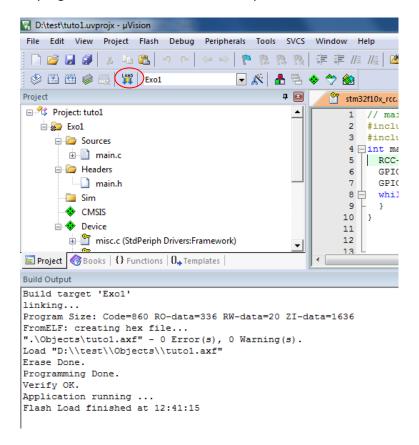




Vérifier dans l'onglet Debug que la communication avec la sonde s'effectue à vitesse maximale :



La programmation du microcontrôleur peut alors s'effectuer via l'icône LOAD

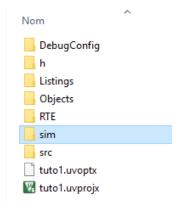


Remarque : il se peut que le firmware de la sonde JTAG nécessite une mise à jour. Il faut alors laisser faire windows update pour qu'il trouve les nouveaux drivers.

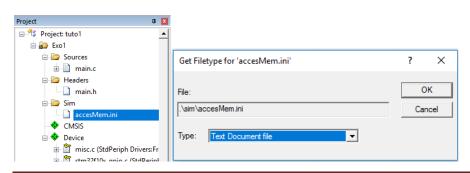
NB: fin du tutorial pour la séance de TP1

Débuggage par simulation

Ajouter le fichier accessMem.ini disponible sur moodle dans le répertoire Windows

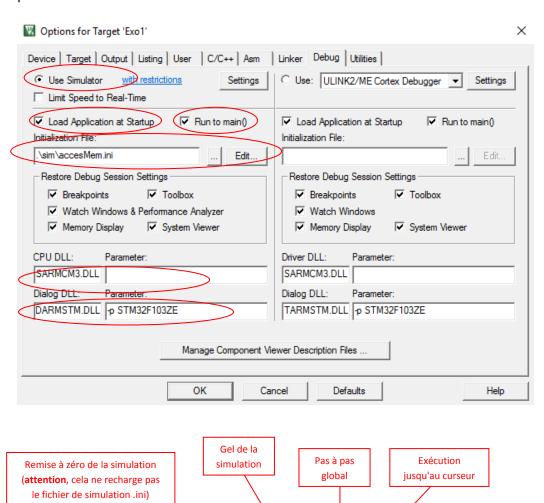


et éventuellement sous l'arborescence de projet Keil en tant que fichier Document texte



Régis NOHE - version 3.7

Vérifier dans les options du profil, dans l'onglet Debug, que la simulation est activée et que tous les paramètres ci-dessous sont corrects.



Pas à pas

détaillé

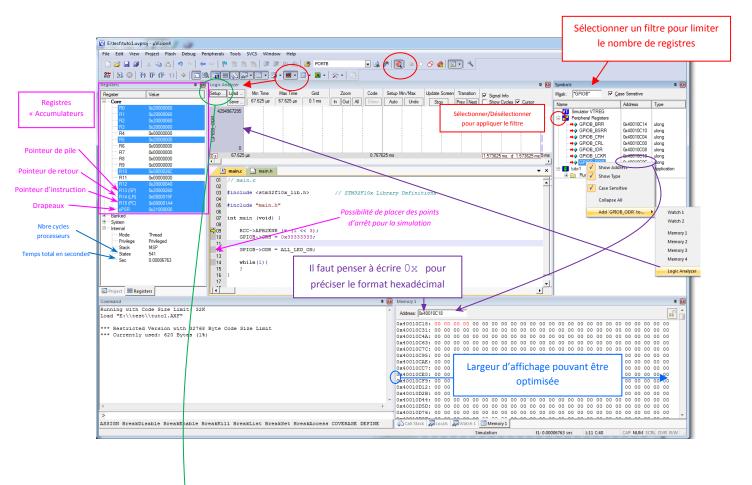
(4)

Exécution jusqu'à la fin de

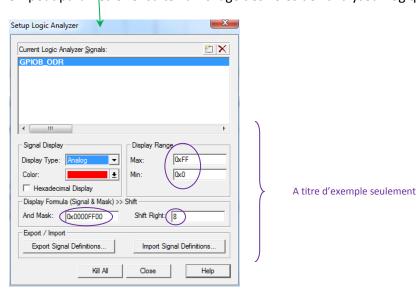
l'instruction composée

Exécution (jusqu'à

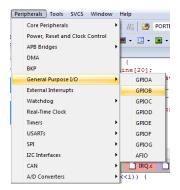
éventuellement un point d'arrêt)

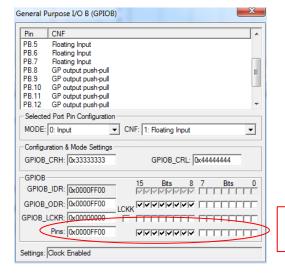


On peut paramétrer ensuite l'affichage des voies de l'analyseur logique



La simulation des périphériques est assez riche pour ce composant

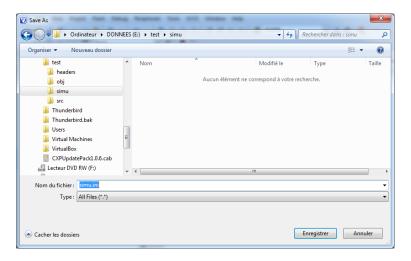




On peut « forcer » le niveau des broches du microcontrôleur

Création d'IHM dans la toolBox

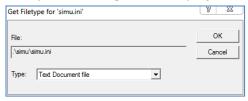
Ajouter un nouveau fichier simu.ini dans le sous-répertoire « sim ».



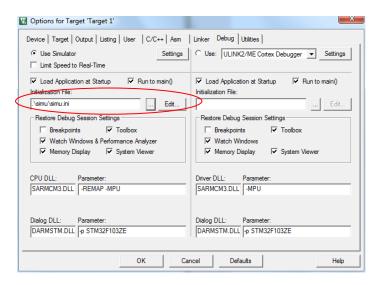
```
★ STM32F10x.s

                ....] main.h
01
        // action(s) lancée(s) dès le démarrage de la simulation
02
       PORTG |= (1<<8);
                                // PG.8 a l'état haut
03
04
       // exemple de fonction pour la simulation
05
       signal void push_PG8 (void)
PORTG &= ~(1<<8); // P
06
                                // PG.8 a l'état bas
// attente 50 msec
// PG.8 a l'état haut
07
          swatch (0.05);
08
         PORTG | = (1 << 8);
09
10
11
12
       // creation du bouton dans l'IHM ToolBox
13
14
       define button "Bouton User", "push_PG8 ()"
15
        // autres commandes
16
       Map 0x40000000 , 0x400FFFFF READ WRITE
17
18
19
20
```

Vous pouvez l'intégrer à votre projet en spécifiant absolument le type de fichier texte.



Il faut spécifier l'utilisation de ce fichier dans les paramètres de simulation (options du profil -> onglet Debug) :

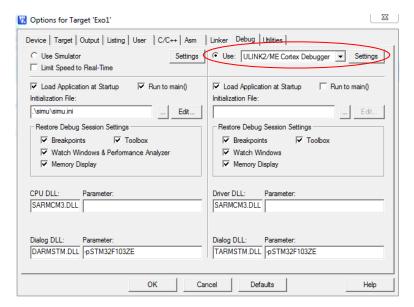


L'affichage de la ToolBox s'effectue par l'icône associé :



Débuggage In Situ : cela permet d'analyser le programme pendant son fonctionnement réel sur le microcontrôleur.

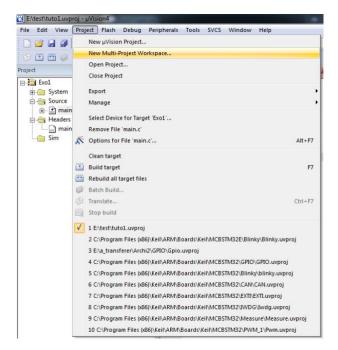
Vérifier que la sonde JTAG est utilisée pour le débuggage.



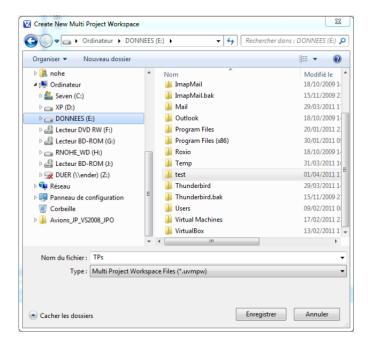
Le débogage est initialisé de la même façon qu'en simulation



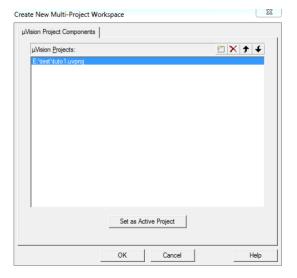
Intégration d'un multiprojets



Enregistrer le multiprojet « au dessus » du répertoire de projet



Et intégrer le(s) projet(s) souhaités



Dupliquer un projet existant

Le mieux est de faire au départ les manipulations avec l'IDE Keil fermé.

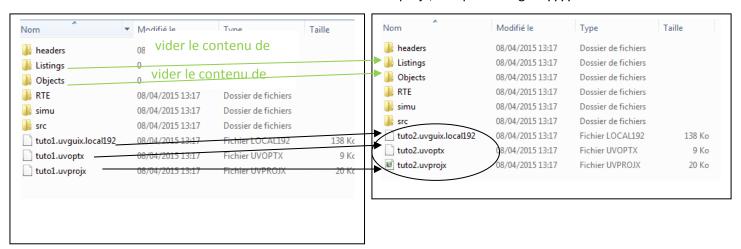
Sous l'explorateur Windows,

A titre d'exemple, copier le répertoire test

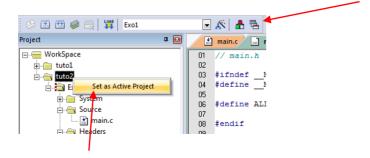


Renommer le répertoire copié

Placez vous à l'intérieur et renommer les deux fichiers .uvprojx, .uvoptx et .uvguix.yyyy comme suit



Ouvrir le multiprojet TP.uvmpw et ajouter le projet tuto2.uvproj



Rendre actif (clic droit) le nouveau projet et changer dans les options du projet tuto2, dans l'onglet **Output** le nom de l'exécutable généré.