

Серийни синхронни интерфейси



Автор: доц. д-р инж. Любомир Богданов



Европейски съюз

ПРОЕКТ BG051PO001--4.3.04-0042

***„Организационна и технологична инфраструктура за учене през
целия живот и развитие на компетенции”***

Проектът се осъществява с финансовата подкрепа на
Оперативна програма „Развитие на човешките ресурси”,
съфинансирана от Европейския социален фонд на Европейския съюз

Инвестира във вашето бъдеще!



Съдържание

1. Интерфейс SPI
2. SD карти
3. Интерфейс QSPI
4. Интерфейс I²C
5. Интерфейс Wi-Fi
6. Интерфейс Bluetooth
7. Интерфейс Zigbee

Интерфейс SPI

SPI (Serial Peripheral Interface) – интерфейс за комуникация между две и повече ИС в рамките на една вградена система. Това е сериен, синхронен, напрехителен, несиметричен интерфейс, използващ до 4 проводника за обмен на данни. Изходите и входовете са несиметрични. Интерфейсът е измислен от Motorola.

MOSI (Master Output / Slave Input) – изход на главното устройство / вход на подчиненото.

MISO (Master Input / Slave Output) – вход на главното устройство / изход на подчиненото.

SCK (Slave Clock) – синхронизиращ тактов сигнал, изработван от главното и подаван към подчиненото устройство.

SS (Slave Select) – сигнал за избор на подчинено устройство.

Интерфейс SPI

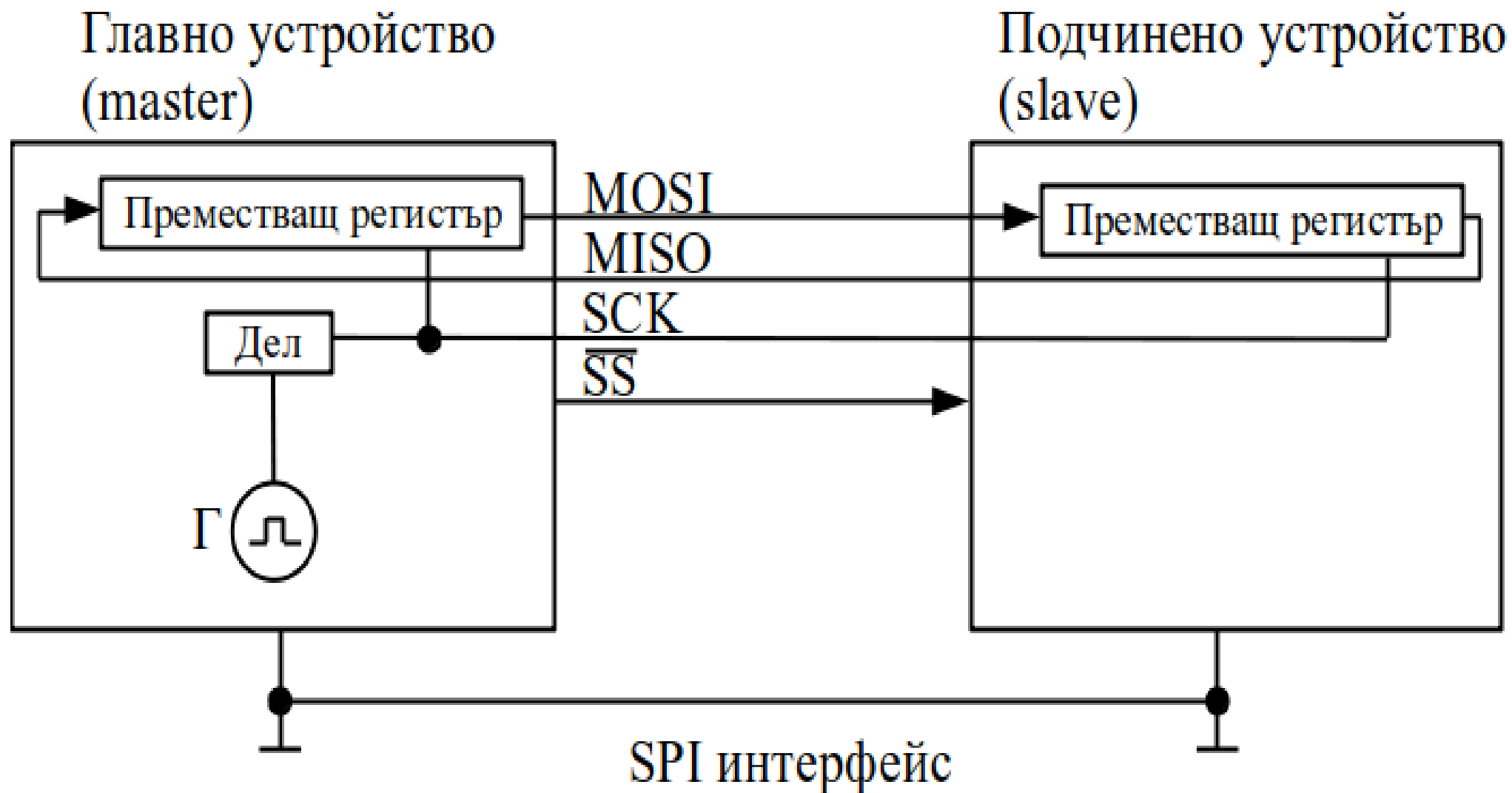
При SPI главното (или още – master) устройство задава синхронизиращия тактов сигнал, спрямо който се предават данните.

Подчиненото устройство (или още – slave) приема правилно данните благодарение на този сигнал.

Генератор на такт има само в главното устройство.

На следващия слайд е дадено едно типично свързване на две ИС по SPI интерфейс.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

От блоковата схема е видно, че работните регистри на този интерфейс може да се свържат в т.нар. **кръгов буфер**, при който едновременно с изпращане на данни от главното устройство се приемат данни от подчиненото.

Ако например искаме само да четем от подчиненото устройство, може да запишем нули в него, които ще “избутат” (shift) данните от slave-а и ще влязат в master устройството.

Интерфейс SPI

Протоколът е сравнително прост – реализира 4 варианта (SPI modes) на обмен на данни.

На следващия слайд е дадена таблица с тези режими в зависимост от полярността (CPOL) и фронта на тактовия сигнал (или още - фазата на данните спрямо тактовия сигнал, CPHA).

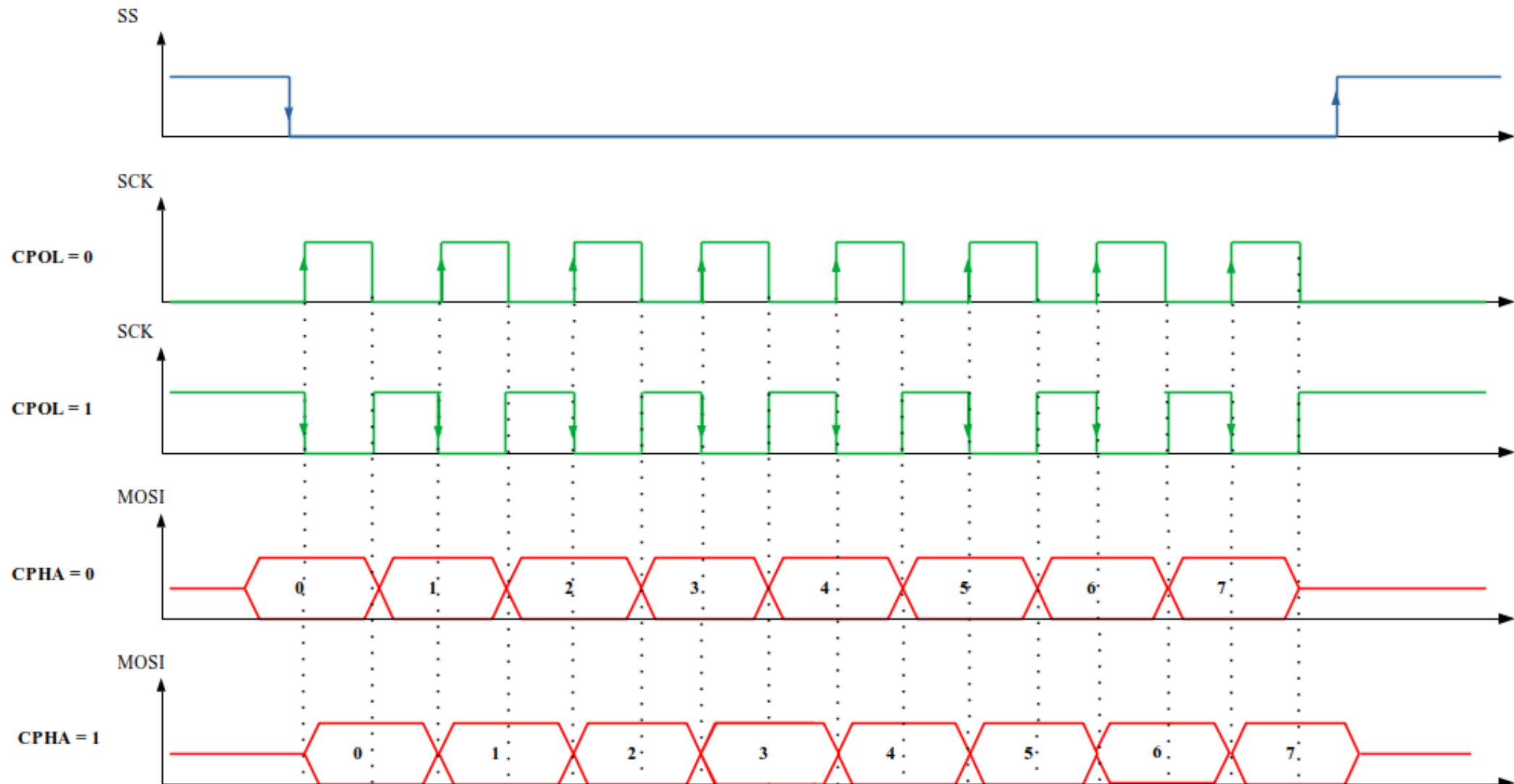
Интерфейс SPI

| CROL | CPHA | Режим |
|------|------|-------|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 2 |
| 1 | 1 | 3 |

CROL – определя логическото състояние на проводника, осигуряващ тактов сигнал (SCK), когато по интерфейса няма обмен на данни.

CPHA – определя фронта на тактовия сигнал, по който ще се предават данните.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

Фазата в SPI протокола може да бъде запомнена и по следния начин – ако данните се четат от приемащото устройство по **първия фронт**, то **CPHA = 0**. Ако се четат по **втория фронт**, то **CPHA = 1**. Дали този фронт ще е нарастващ или спадащ зависи от CPOL.

Думата, изпращана по SPI интерфейс се нарича **SPI фрейм**. Нейната разредност може да се задава програмно при повечето SPI модули.

Чиповете, които използват SPI, обикновено поддържат 8-, 16-, 24- и 32-битови фреймове. Всъщност няма ограничение в дължината и могат да са по-големи.

Интерфейс SPI

Свързването на периферни ИС към SPI интерфейса може да стане по два начина:

***паралелно** – MOSI, MISO и SCK на периферните ИС и микроконтролера са свързани едни към други, а за всяка периферна ИС е осигурен отделен !SS извод.

MISO задължително трябва да поддържа **високоимпедансно състояние**, когато чипът не е избран.

Предимство:

→ бърз обмен на данни.

Недостатъци:

→ използването на повече изводи (повече от един !SS)

→ по-големия товарен капацитет, свързан към изхода MOSI на микроконтролера

Интерфейс SPI

***последователно (daisy-chain)** – MOSI извода се свързва към SI (Slave Input) извода на първата ИС. Извода SO на първата ИС се свързва към извода SI на втората и т.н. Последният SO се свързва към MISO извода на микроконтролера. Образува се кръгов буфер от регистрите на всички ИС.

Предимство:

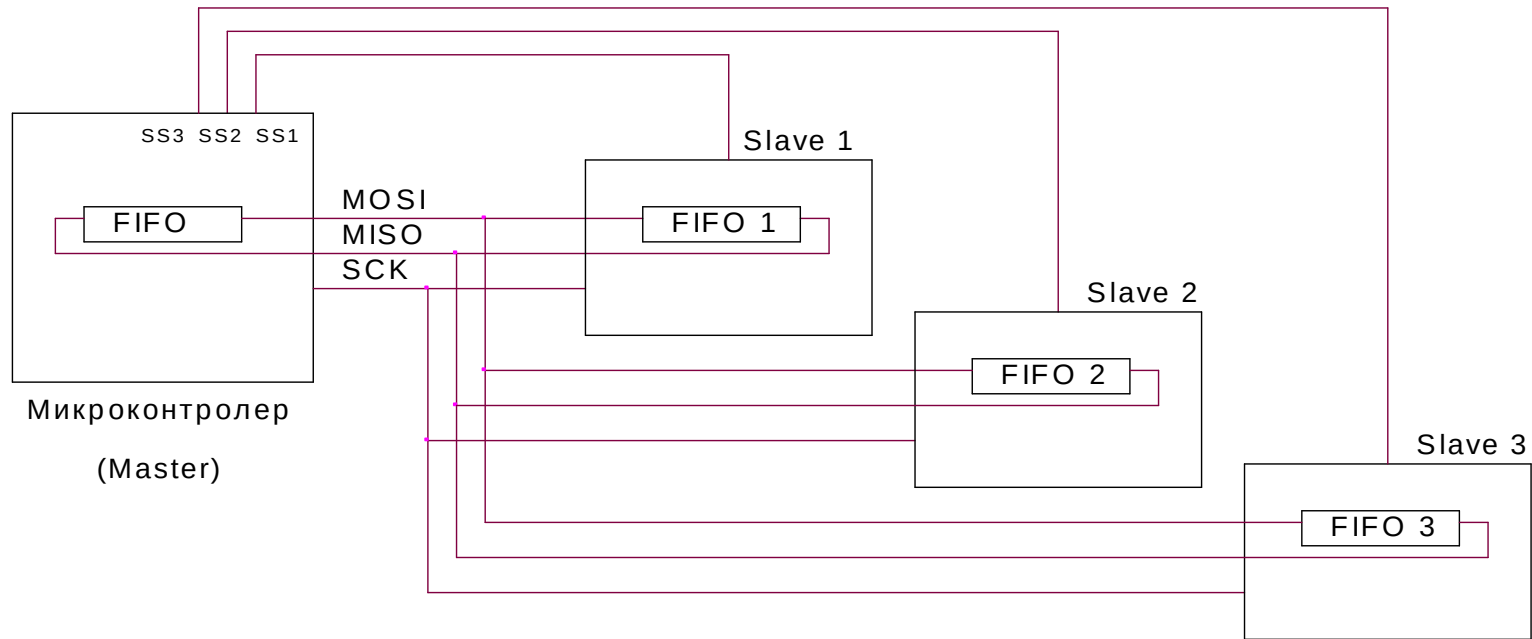
→ минимален брой изводи – 4 (или 3, ако MISO или MOSI не се използват).

Недостатък:

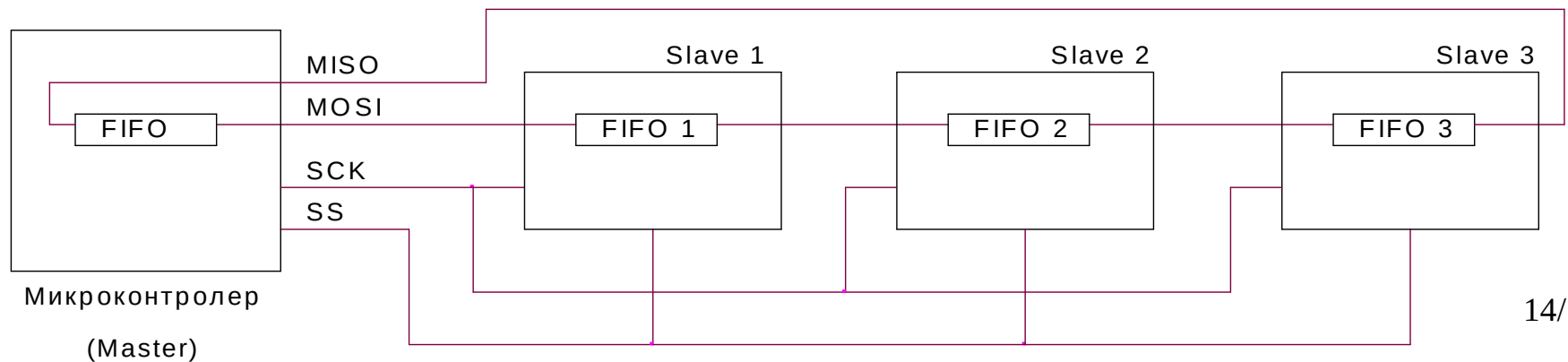
→ по-бавен трансфер спрямо паралелното свързване

Интерфейс SPI

Паралелно свързване



Свързване тип "Daisy-chain"



Интерфейс SPI

Ако предаването на данни по SPI се осъществява само в една посока, то единият от изводите MISO или MOSI е излишен. Ако микроконтролерът само ще чете от подчиненото устройство, **MOSI извода е излишен**. Ако само ще записва в подчиненото устройство, **MISO извода е излишен**.

Невинаги се използва названието SPI за този интерфейс. Някои фирми използват **Microwire** (National Semiconductor), **SSI** (Synchronous Serial Interface на Texas Instruments) и др. Принципно не се различават от оригиналния SPI.

Към SPI може да се свързват най-различни външни периферни ИС като АЦП, ЦАП, температурен датчик, акселерометър, външна Flash памет и др.

SD картите използват SPI за трансфер на данните.

Интерфейс SPI

Някои SPI модули позволяват да се настройват времената (в брой тактове) на трансфера. Четири от най-важните параметри са:

***пред-закъснение** (pre-delay) – времето от падането на !SS в логическа 0 до появяването на данните по MOSI линията.

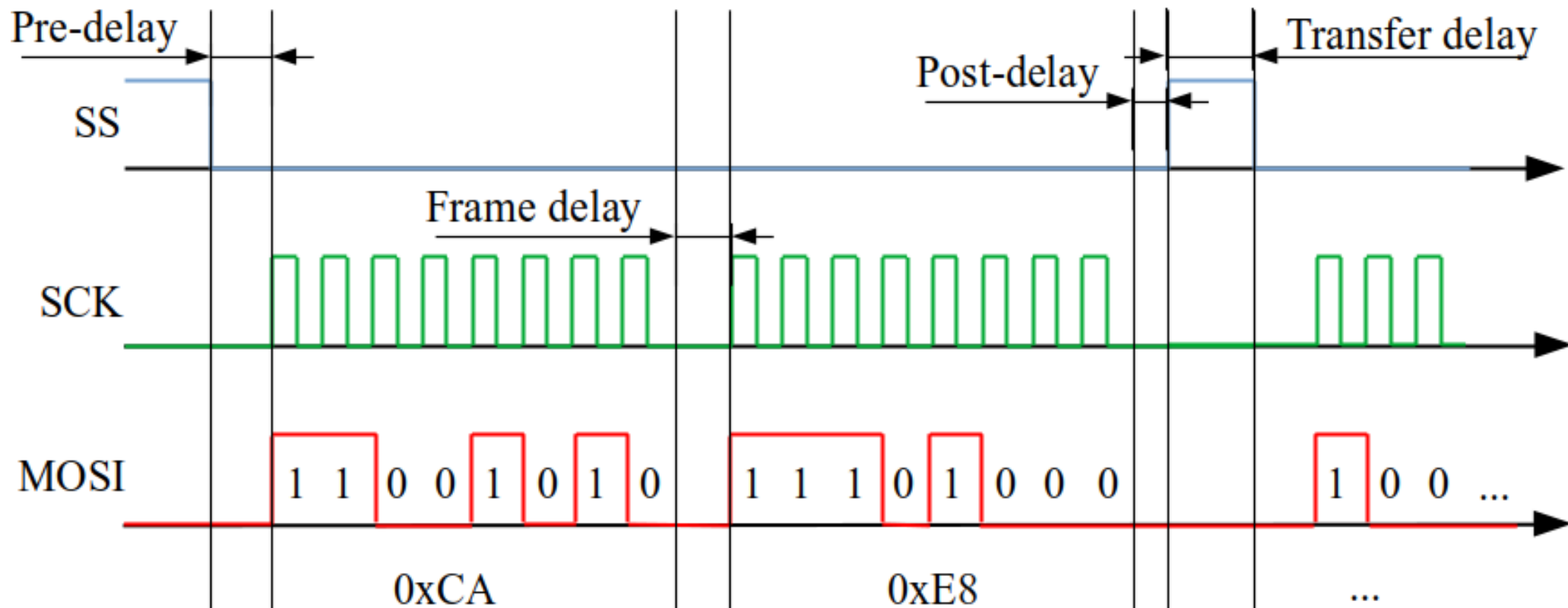
***фреймово закъснение** (frame delay) – закъснението между две съседни думи.

Интерфейс SPI

***след-закъснение** (post-delay) – времето от изпращането на последния бит от последния фрейм по MOSI линията до вдигането на !SS в логическа 1.

***трансферно закъснение** (transfer delay) – минималното време, през което !SS трябва да седи в логическа 1 преди отново да падне в логическа 0.

Интерфейс SPI

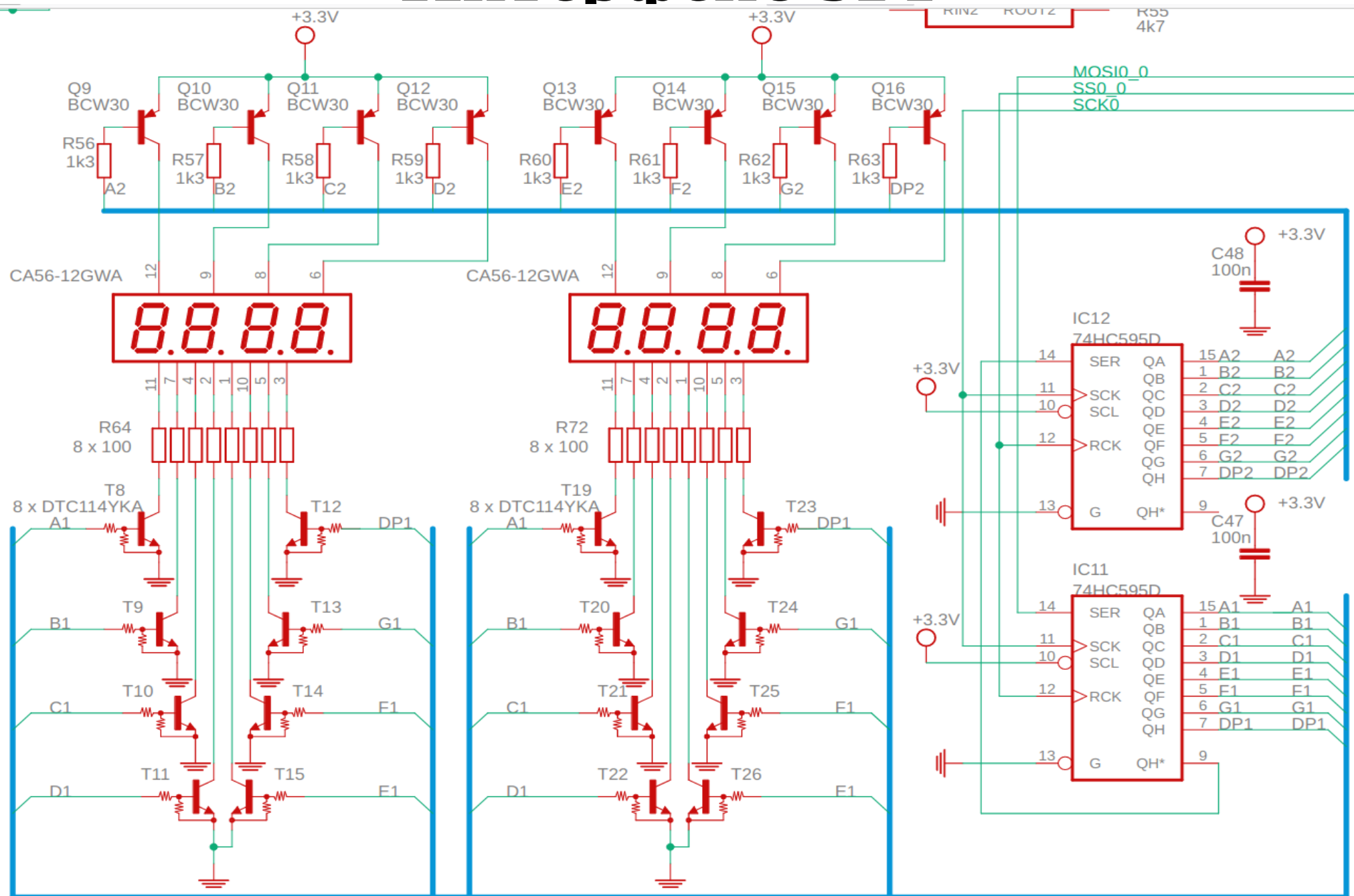


Интерфейс SPI

SPI може да се използва с преместващи регистри от серията 7400 и 4000 като “разширител на порт” [1]. Понеже SPI използва до 4 извода, добавянето на произволен брой входно/изходни сигнали не е проблем.

На следващият слайд е показана динамична индикация с 8 х 7-сегментни индикатори. За управление на светодиодите са необходими 16 сигнала. На теория всичките изводи може да се свържат към μ CU, който в случая е LPC845. На практика, за да не се хабят изводите му, се добавят два преместващи регистъра 74HC595, които са свързани към SPI. Така на μ CU са му необходими **само 3** – MOSI, SS, SCK.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

За да има динамично обхождане на сегментите се пуска таймер, който периодично генерира прекъсване (2 ms). Във функцията на прекъсването се изпращат байтове по SPI интерфейса. Съдържанието на байтовете е направено така:

*битовете, които избират индикатор съдържат една логическа нула (активното ниво за избор на индикатор е 0, заради PNP транзисторите Q9 ÷ Q16), която се премества последователно от най-левия към най-десния индикатор.

*битовете, които избират сегмент следват специална комбинация от нули и единици, които съответстват на число, буква или специален символ. Не всички букви могат да бъдат изобразени на такъв вид индикатор.

Повече за индикацията в лекцията за въвеждане и извеждане на информация в μ CU.

Интерфейс SPI

Записът в преместващите регистри става посредством кода, даден по-долу. За !SS се използва GPIO извод, понеже към интерфейса има свързани други схеми, а контролера не поддържа паралелно свързване.

```
void      segm_led_show_digit(uint8_t      line_number,      uint8_t  
digit_position, uint8_t segments, uint8_t dot){  
    uint8_t tx_buff[2] = { 0x00, 0xFF };
```

... попълване на tx_buff с два байта

```
while(pps_flags.spi_busy){ }  
pps_flags.spi_busy = 1;  
GPIO_PinWrite(GPIO, 1, 7, 0);  
spi_write_half_word(tx_buff);  
GPIO_PinWrite(GPIO, 1, 7, 1);  
pps_flags.spi_busy = 0;  
}
```

Интерфейс SPI

Функцията `spi_write_half_word()` се използва за запис на байтовете в 74HC595:

```
void spi_write_half_word(uint8_t *half_word){  
    spi_transfer_t xfer = {0};  
  
    xfer.txData = half_word;  
    xfer.rxData = NULL;  
    xfer.dataSize = 2;  
    xfer.configFlags = kSPI_EndOfFrame | kSPI_ReceiveIgnore;  
  
    SPI_MasterTransferBlocking(SPI0, &xfer);  
}
```

Интерфейс SPI

Инициализацията на SPI модула е показана по-долу.

```
void spi_init(void){
    gpio_pin_config_t gpio_init_struct;

    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_0, IOCON_MODE_INACT); //SCK0
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_7, IOCON_MODE_INACT); //SSEL0.0
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_8, IOCON_MODE_INACT); //SSEL0.1
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_9, IOCON_MODE_INACT); //MOSI0 - spi flash
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_6, IOCON_MODE_INACT); //MOSI0 - 7segm
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_13, IOCON_MODE_PULLUP); //MISO0

    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_SCK, kSWM_PortPin_P0_0);
    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_MOSI, kSWM_PortPin_P0_6);
    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_MISO, kSWM_PortPin_P0_13);

    gpio_init_struct.pinDirection = kGPIO_DigitalOutput;
    gpio_init_struct.outputLogic = 1;
    GPIO_PinInit(GPIO, 1, 7, &gpio_init_struct); //SSEL0.0
    GPIO_PinInit(GPIO, 1, 8, &gpio_init_struct); //SSEL0.1

    CLOCK_Select(kSPI0_Clk_From_MainClk);

    spi_clock_source_hz = CLOCK_GetFreq(kCLOCK_MainClk);
}
```


Интерфейс SPI

```
spi_init_struct.baudRate_Bps = SPI0_SEGM_LED_BAUD_RATE;
spi_init_struct.clockPolarity = kSPI_ClockPolarityActiveLow;
spi_init_struct.clockPhase = kSPI_ClockPhaseSecondEdge;
spi_init_struct.dataWidth = 15;
spi_init_struct.delayConfig.frameDelay = 5;
spi_init_struct.delayConfig.postDelay = 5;
spi_init_struct.delayConfig.preDelay = 5;
spi_init_struct.delayConfig.transferDelay = 5;
spi_init_struct.direction = kSPI_MsbFirst;
spi_init_struct.enableLoopback = 0;
spi_init_struct.enableMaster = 1;
spi_init_struct.sselNumber = kSPI_SselDeAssertAll;
spi_init_struct.sselPolarity = kSPI_SpolActiveAllLow;

SPI_MasterInit(SPI0, &spi_init_struct, spi_clock_source_hz);
}
```

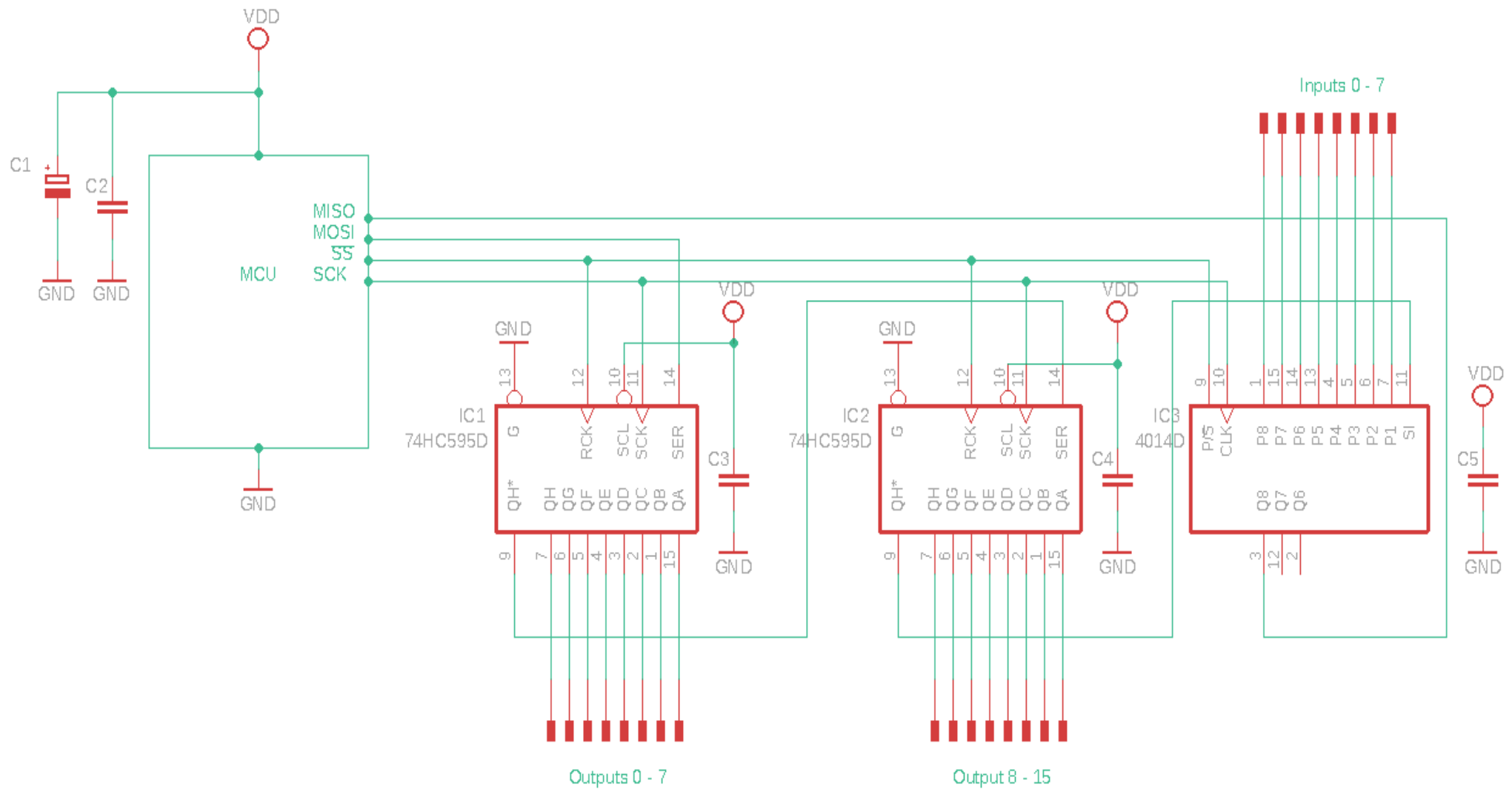
Интерфейс SPI

На следващият слайд е показан пример, в който 74НС595D се използва за изход, а 4014D – за вход. Обърнете внимание как регистрите са свързани последователно и образуват кръгов буфер. Един трансфер може да се осъществи с 24-битов фрейм.

*При запис - старшите 8 бита са без значение и отговарят на регистъра на 4014D, а **младшите 16 бита** ще установят нивата на **изходите на 74НС595D**.

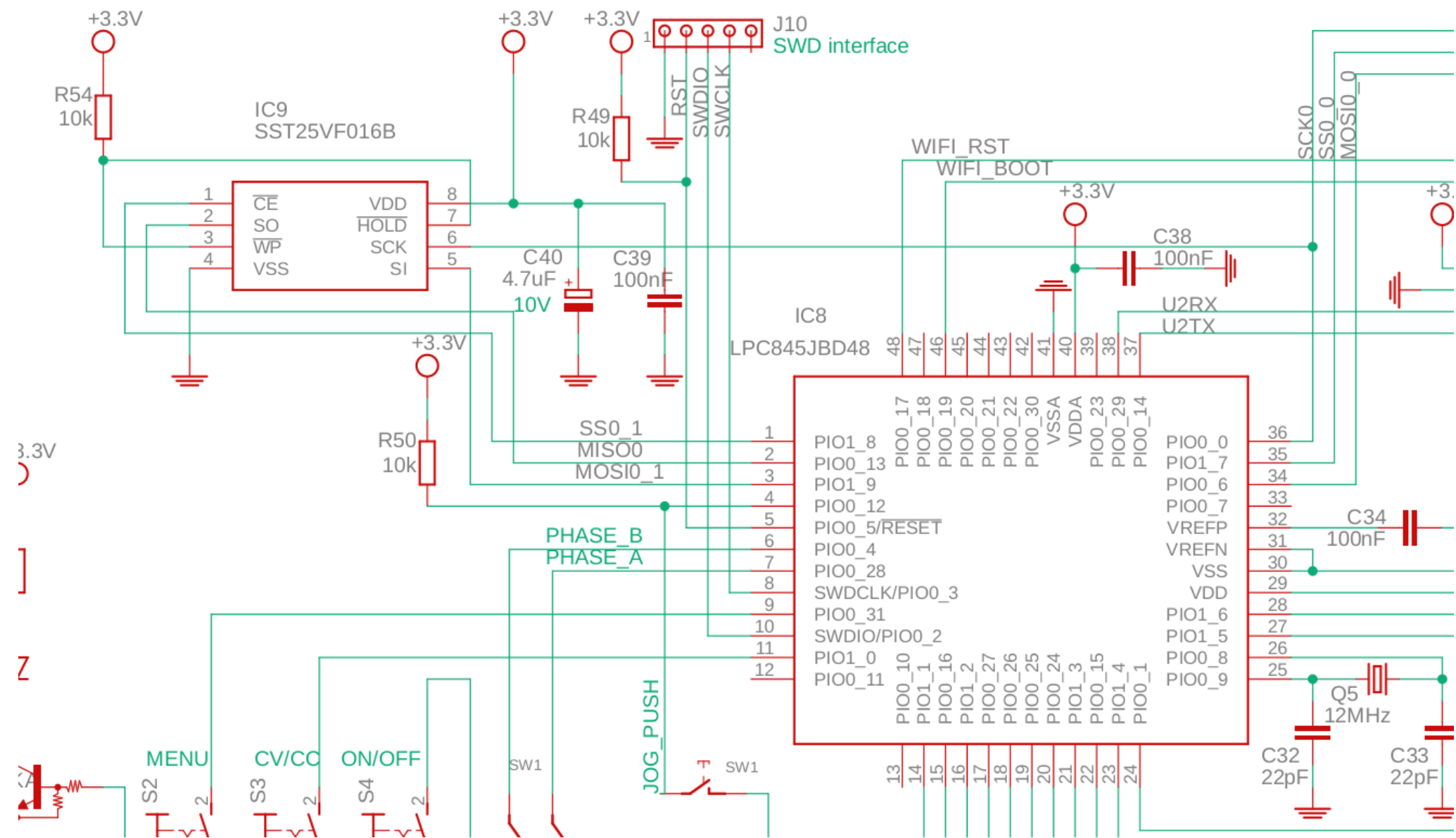
*При четене - полученият по MISO обратно фрейм ще съдържа входната информация. **Старшите 8 бита** ще отразяват състоянието на **вховете на 4014D**, а младшите 16 бита са без значение (те ще съдържат числата, записани в 74НС595D от предишния трансфер).

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

Пример с външна SPI флаш памет SST25VF016B.



Интерфейс SPI

Външната SPI флаш памет SST25VF016B на Microchip е 16 Mbit (2 MB).

Скоростта на SPI интерфейса ѝ е до 50 MHz.

Свързването е 4 проводно.

По интерфейса се различават три вида числа – инструкции, параметри на инструкциите и данни. Всеки трансфер започва **първо с инструкция**, след това с **параметри** на инструкцията (ако има) и завършва с запис/четене на **данни**.

Интерфейс SPI

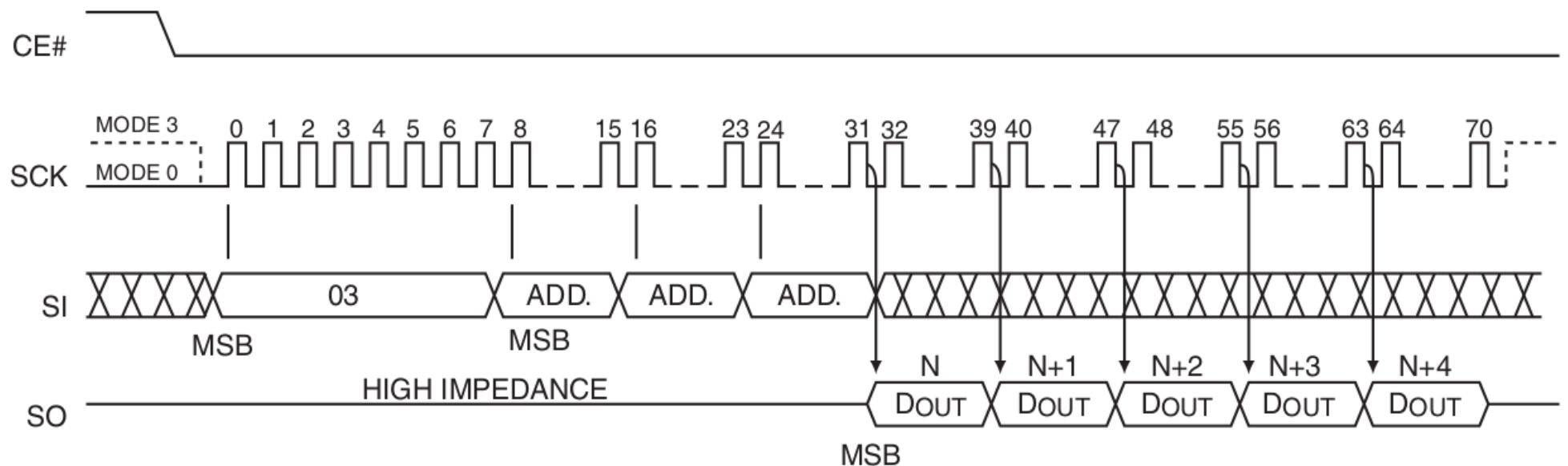
Поддържани инструкции:

| Instruction | Description | Op Code Cycle ¹ | Address Cycle(s) ² | Dummy Cycle(s) | Data Cycle(s) | Maximum Frequency |
|-----------------------------------|--|--------------------------------------|-------------------------------|----------------|---------------|-------------------|
| Read | Read Memory at 25 MHz | 0000 0011b (03H) | 3 | 0 | 1 to ∞ | 25 MHz |
| High-Speed Read | Read Memory at 50 MHz | 0000 1011b (0BH) | 3 | 1 | 1 to ∞ | 50 MHz |
| 4 KByte Sector-Erase ³ | Erase 4 KByte of memory array | 0010 0000b (20H) | 3 | 0 | 0 | 50 MHz |
| 32 KByte Block-Erase ⁴ | Erase 32 KByte block of memory array | 0101 0010b (52H) | 3 | 0 | 0 | 50 MHz |
| 64 KByte Block-Erase ⁵ | Erase 64 KByte block of memory array | 1101 1000b (D8H) | 3 | 0 | 0 | 50 MHz |
| Chip-Erase | Erase Full Memory Array | 0110 0000b (60H) or 1100 0111b (C7H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |
| Byte-Program | To Program One Data Byte | 0000 0010b (02H) | 3 | 0 | 1 | 50 MHz |
| AAI-Word-Program ⁶ | Auto Address Increment Programming | 1010 1101b (ADH) | 3 | 0 | 2 to ∞ | 50 MHz |
| RDSR ⁷ | Read-Status-Register | 0000 0101b (05H) | 0 | 0 | 1 to ∞ | 50 MHz |
| EWSR | Enable-Write-Status-Register | 0101b 0000b (50H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |
| WRSR | Write-Status-Register | 0000 0001b (01H) | 0 | 0 | 1 | 50 MHz |
| WREN | Write-Enable | 0000 0110b (06H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |
| WRDI | Write-Disable | 0000 0100b (04H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |
| RDID ⁸ | Read-ID | 1001 0000b (90H) or 1010 1011b (ABH) | 3 | 0 | 1 to ∞ | 50 MHz |
| JEDEC-ID | JEDEC ID read | 1001 1111b (9FH) | 0 | 0 | 3 to ∞ | 50 MHz |
| EBSY | Enable SO to output RY/BY# status during AAI programming | 0111 0000b (70H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |
| DBSY | Disable SO as RY/BY# status during AAI programming | 1000 0000b (80H) | 0 | 0 | 0 | 50 MHz |

Интерфейс SPI

Пример с четене на няколко байта, разположени на последователни адреси.

FIGURE 4-3: READ SEQUENCE



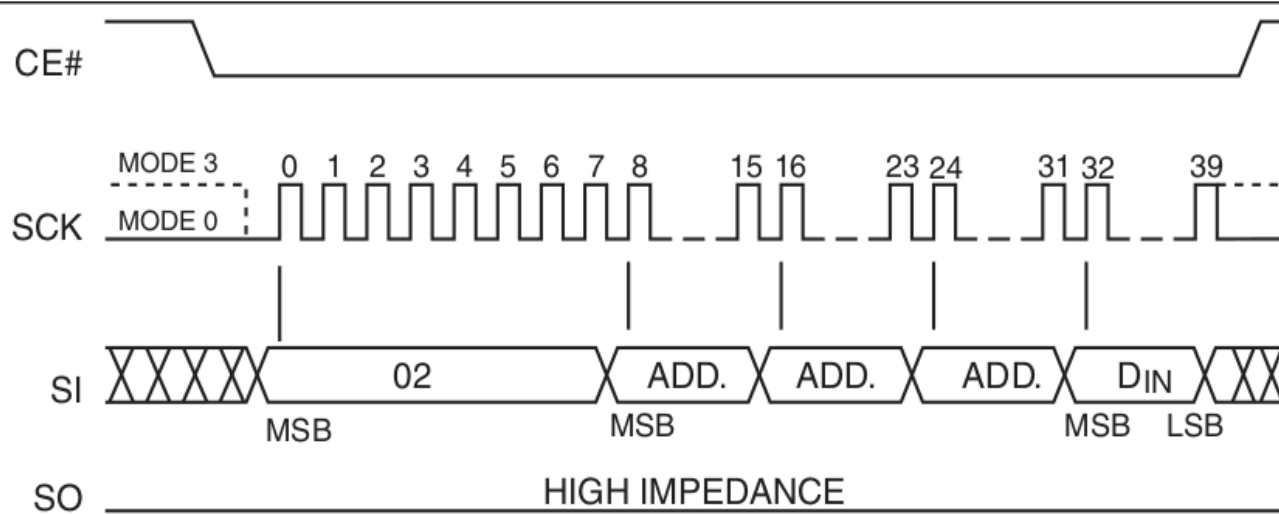
1271 ReadSeq.0

Интерфейс SPI

Пример със запис на един байт. Преди да бъде записан байта, съответния сектор/страница трябва да бъде **изтрит**.

Повече за флаш паметите в лекцията за настройка и диагностика на микропроцесорни системи.

FIGURE 4-5: BYTE-PROGRAM SEQUENCE



1271 ByteProg.0

Интерфейс SPI

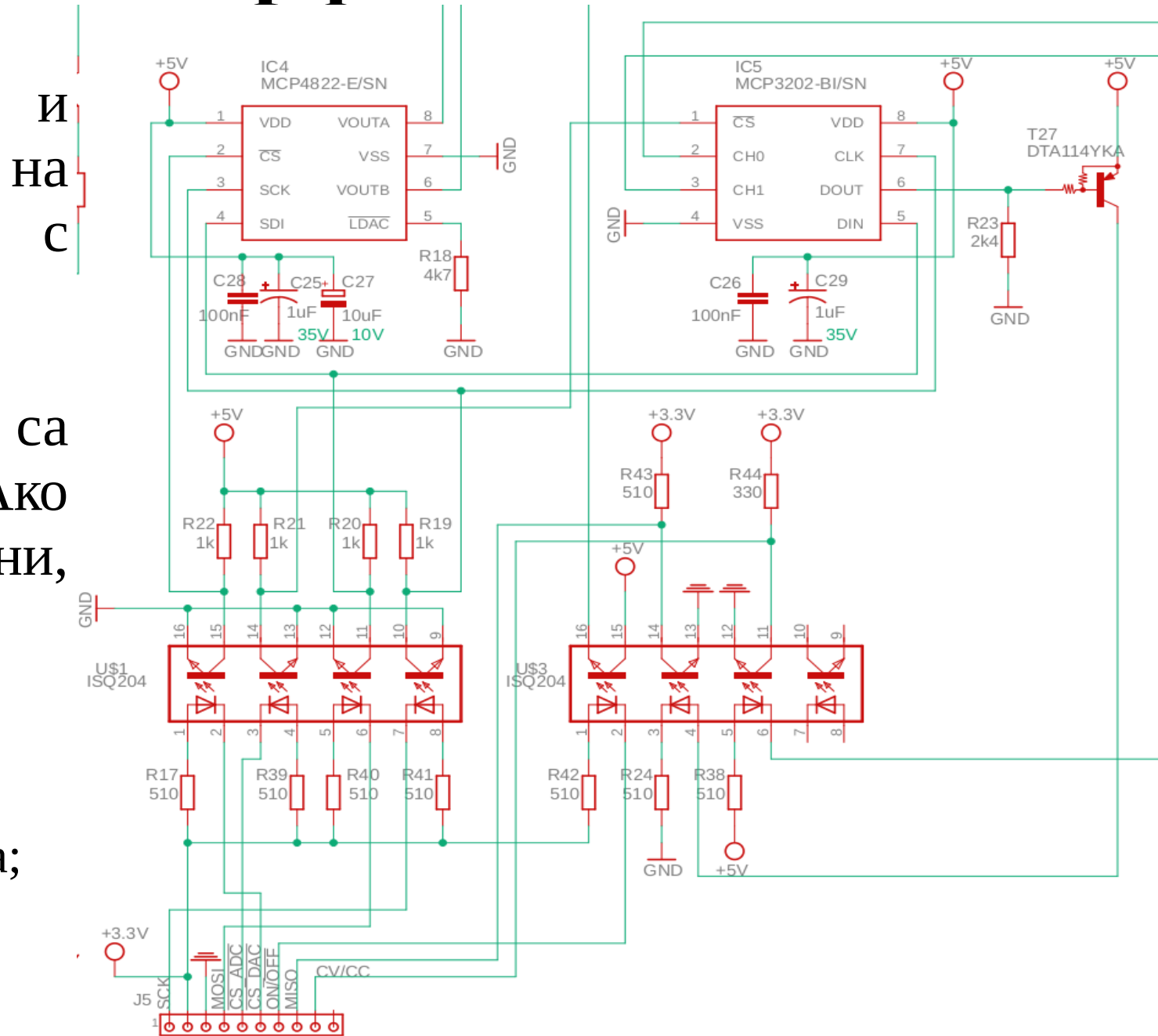
Галванично разделяне на транслиране нива. Пример ЦАП, АЦП.

Сигналите са неинвертирани. Ако се инвертирани, трябва:

```
uint8_t byte_inv;
```

```
byte_inv = ~byte_data;
```

```
spi_write(byte_inv);
```



Интерфейс SPI

При ток през фотодиода = 10 mA, времената за отпушване/запушване на фото-транзистора са съответно 3 и 2.5 μ s. Това означава, че всеки бит ще отнеме поне 10 μ s, което отговаря на 100 kHz, или 100 kbit/s.

Авторката Jan Axelson препоръчва 5 ÷ 10 пъти по-ниска скорост от теоретично максималната за по-сигурно предаване. Такива **скорости са бавни** за SPI интерфейс.

Има още по-бавни оптрони с on/off времена = 20 μ s ...

| | | | | | | |
|---------|--|--------------------|-----|------|---------------|---|
| Input | Forward Voltage (V_F) | | 1.2 | 1.65 | V | $I_F = 50\text{mA}$ |
| | Reverse Current (I_R) | | | 10 | μA | $V_R = 4\text{V}$ |
| Output | Collector-emitter Breakdown (BV_{CEO}) (Note 2) | 70 | | | V | $I_C = 1\text{mA}$ |
| | Emitter-collector Breakdown (BV_{ECO}) | 6 | | | V | $I_E = 100\mu\text{A}$ |
| | Collector-emitter Dark Current (I_{CEO}) | | | 50 | nA | $V_{CE} = 10\text{V}$ |
| Coupled | Current Transfer Ratio (CTR) (Note 2) | | | | | |
| | IS201, ISD201, ISQ201 | 75 | | | % | 10mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS201, ISD201, ISQ201 | 10 | | | % | 1mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS202, ISD202, ISQ202 | 125 | | 250 | % | 10mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS202, ISD202, ISQ202 | 30 | | | % | 1mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS203, ISD203, ISQ203 | 225 | | 450 | % | 10mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS203, ISD203, ISQ203 | 50 | | | % | 1mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS204, ISD204, ISQ204 | 200 | | 400 | % | 10mA I_F , 10V V_{CE} |
| | IS204, ISD204, ISQ204 | 100 | | | % | 1mA I_F , 10V V_{CE} |
| | Collector-emitter Saturation Voltage $V_{CE(SAT)}$ | | 0.2 | 0.4 | V | 10mA I_F , 2mA I_C |
| | Input to Output Isolation Voltage V_{ISO} | 5300 | | | V_{RMS} | See note 1 |
| | | 7500 | | | V_{PK} | See note 1 |
| | Input-output Isolation Resistance R_{ISO} | 5×10^{10} | | | Ω | $V_{IO} = 500\text{V}$ (note 1) |
| | Output Turn on Time t_{ON} | | 3.0 | | μs | $I_F = 10\text{mA}$ |
| | Output Turn off Time t_{OFF} | | 2.5 | | μs | $V_{CE} = 5\text{V}$, $R_L = 75\Omega$ |

SD карти

SD картите (Secure Digital) са памети, проектирани за първи път през 1999 от фирмите Toshiba, SanDisk, Matsushita [1], [2], [3], [4].

Произвеждат се в **три различни корпуса**:

- *оригинален (9 извода / 25 MHz)
- *мини (11 извода / 50 MHz)
- *микро (8 / 50 MHz)

В зависимост от **капацитета** на използваната флаш памет биват 4 вида:

- *стандартен (SD Standard Capacity) до 2 GB,
- *висок (SD High Capacity) до 32 GB,
- *разширен (SD eXtended Capacity) до 2 TB,
- *входно/изходен (SD Input/Output) – вместо флаш памет, в слота се включват GPS, модеми, FM радио, RFID четец, Wi-Fi модули и други

SD карти

μSD картата може да използва **2 интерфейса** –

*4-битов паралелен

*SPI (режим 0)

Издърпващи резистори са към сигналите DAT0/DAT1/DAT2/DAT3/CMD са желателни. Тяхната стойност е от 10 ÷ 100 kΩ

| Извод | Паралелен интерфейс | SPI интерфейс |
|-------|---------------------|---------------|
| 8 | DAT1 | |
| 7 | DAT0 | DO (MISO) |
| 6 | VSS | |
| 5 | CLK | SCLK (SCK) |
| 4 | VDD | |
| 3 | CMD | DI (MOSI) |
| 2 | DAT3 | CS (SS) |
| 1 | DAT2 | |



Фиг. 1 – Разположение на изводите на микро SD карта.

SD карти

На фиг. 2 е показана блоковата схема на μ SD. От нея се вижда, че има **контролер**, който приема **команди** по интерфейса и осъществява запис и четенето на данни от флаш паметта [5], [6].

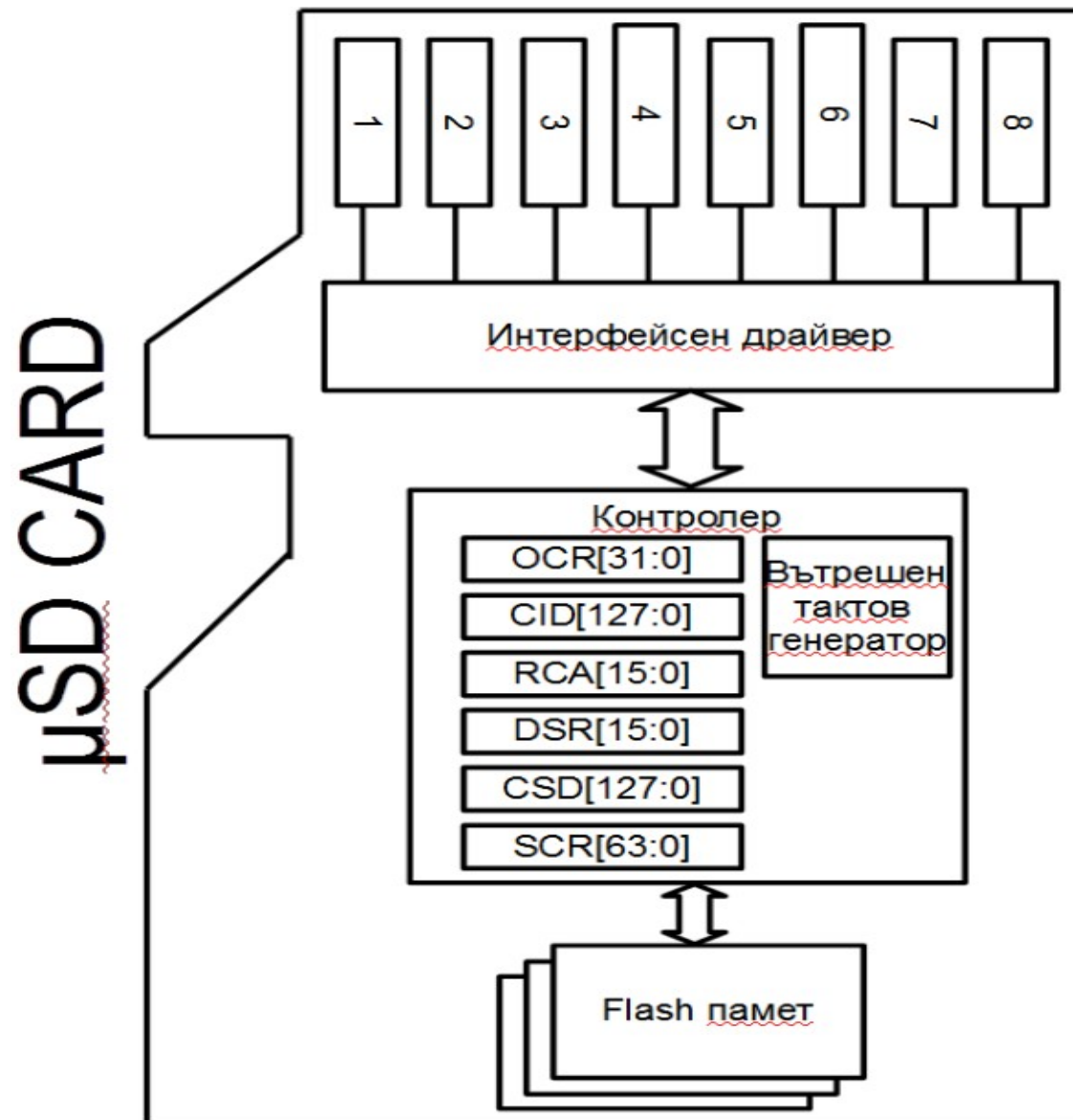
Логиката се захранва с $2.7 \div 3.6$ V, а консумацията при запис може да достигне **десетки милиампери**.

Достъпът до паметта става с **групи от байтове**, наречени **блок**.

Размерът на блока по **подразбиране** е **512 байта**. Контролерът поддържа команда, с която може да се зададе друг размер на блока (чрез запис в CSD регистъра).

Някои карти поддържат блокове от $1 \div 2048$ байта, а други само 512/1024/2048.

SD карти



Фиг. 2 – Блокова схема на микро SD карта.

SD карти

При подаване на захранване към картата (чрез вкарването ѝ в SD цокъла) **по подразбиране** тя е конфигурирана за работа с **паралелен интерфейс**.

Инициализационна процедура за работа с SPI.

=====

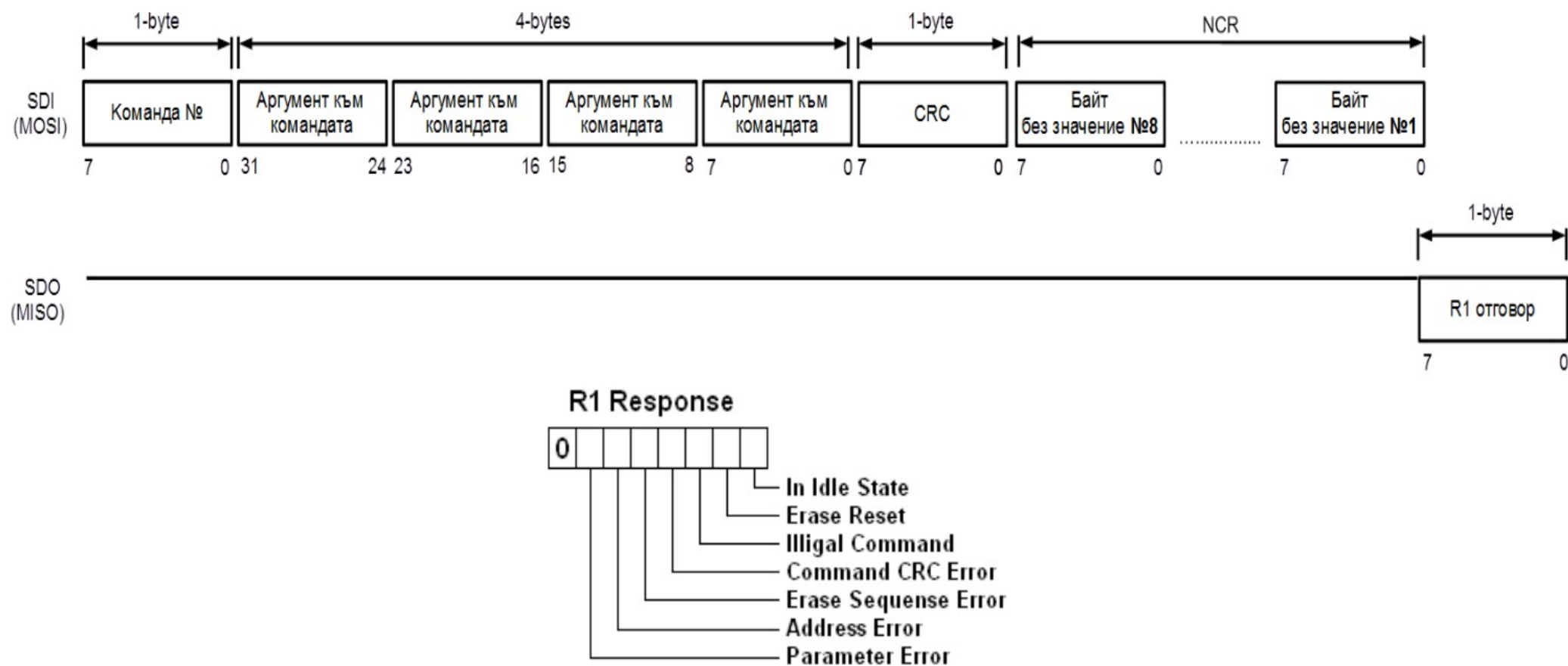
За да се **избере SPI** трябва DI (MOSI) и CS (SS) да се задържат в логическа единица, а SCLK трябва да генерира 74 или повече импулса с честота 100 kHz или 400 kHz. След това контролерът вече ще приема команди по SPI, като първата от тях трябва да е CMD0 (рестарт).

SD карти

Подаването на команди към картата има формата, показан на фиг. 3. Първо се изпраща **номер на командата**, след това **аргумент**, **CRC байт** за проверка и накрая от **0 ÷ 8 байта** време (наречено NCR), в което контролерът на картата трябва да изпрати **отговор**. В зависимост от изпратения номер на командата, контролерът връща като отговор различен брой байтове, чието съдържание обикновено са статус битове. Примерни видове отговори са R1(фиг. 3), R2, R3 и R7.

Някои команди отнемат повече време от NCR. Тогава се изпраща отговор R1b (R1 + busy flag), който представлява R1 отговор, последван от флаг за заето устройство, който в случая се реализира с SDO (MISO) = логическа 0 (т.е. предават се постоянно данни 0x00). Микроконтролерът трябва да изчака, докато не получи 0xFF от контролера на SD картата, което означава, че командата е била обработена. Списък с командите е даден на фиг. 4 [7], [8].

SD карти



Фиг. 3 – Комуникация по SPI с SD карта.

SD карти

| Command Index | Argument | Response | Data | Abbreviation | Description |
|---|------------------------|----------|------|--------------------------|---|
| CMD0 | None (0) | R1 | No | GO_IDLE_STATE | Software reset. |
| CMD1 | None (0) | R1 | No | SEND_OP_COND | Initiate initialization process. |
| ACMD41 (*1) | *2 | R1 | No | APP_SEND_OP_COND | For only SDC. Initiate initialization process. |
| CMD8 | *3 | R7 | No | SEND_IF_COND | For only SDC V2. Check voltage range. |
| CMD9 | None (0) | R1 | Yes | SEND_CSD | Read CSD register. |
| CMD10 | None (0) | R1 | Yes | SEND_CID | Read CID register. |
| CMD12 | None (0) | R1b | No | STOP_TRANSMISSION | Stop to read data. |
| CMD16 | Block length[31:0] | R1 | No | SET_BLOCKLEN | Change R/W block size. |
| CMD17 | Address[31:0] | R1 | Yes | READ_SINGLE_BLOCK | Read a block. |
| CMD18 | Address[31:0] | R1 | Yes | READ_MULTIPLE_BLOCK | Read multiple blocks. |
| CMD23 | Number of blocks[15:0] | R1 | No | SET_BLOCK_COUNT | For only MMC. Define number of blocks to transfer with next multi-block read/write command. |
| ACMD23 (*1) | Number of blocks[22:0] | R1 | No | SET_WR_BLOCK_ERASE_COUNT | For only SDC. Define number of blocks to pre-erase with next multi-block write command. |
| CMD24 | Address[31:0] | R1 | Yes | WRITE_BLOCK | Write a block. |
| CMD25 | Address[31:0] | R1 | Yes | WRITE_MULTIPLE_BLOCK | Write multiple blocks. |
| CMD55 (*1) | None (0) | R1 | No | APP_CMD | Leading command of ACMD<n> command. |
| CMD58 | None (0) | R3 | No | READ_OCR | Read OCR. |
| *1:ACMD<n> means a command sequence of CMD55-CMD<n>. | | | | | |
| *2: Rsv(0) [31], HCS[30], Rsv(0) [29:0] | | | | | |
| *3: Rsv(0) [31:12], Supply Voltage(1) [11:8], Check Pattern(0xAA) [7:0] | | | | | |

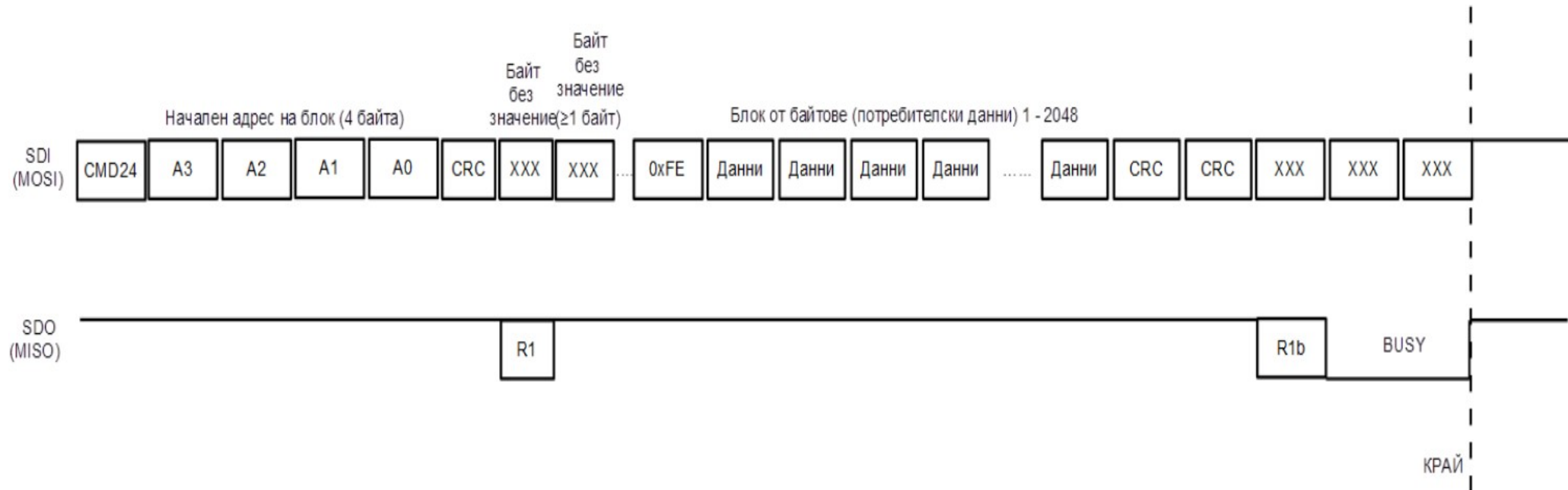
Фиг. 4 – Видове команди, приемани от SD карта.

SD карти

Запис в картата е показан на фиг. 5. Започва се с изпращане на команда CMD24 с аргумент число, указващо адреса на първия байт от блока, в който ще се записва. Изпраща се един байт с CRC. Получава се R1 отговор, след което се изчаква пауза от ≥ 1 байт. След това се изпраща т.нар. **даннов символ (data token)**, представляващ **байт 0xFE**. След data token-a се изпращат байтовете на блока, чийто брой варира в зависимост от типа на картата (1 ÷ 2048 байта).

Накрая се изпращат и 2 байта CRC към блока (в SPI режим CRC байтовете не се проверяват от SD по подразбиране, но тази функция може да се включи с CMD59; изключение правят команди CMD0 и CMD8, които винаги трябва да са последвани от валиден CRC байт). След двата CRC байта SD картата отговаря с R1b байт, като busy флагът е държан в нула, докато всички байтове от блока са записани. Последното може да отнеме десетки милисекунди, затова е предвидена команда за запис на няколко блока наведнъж (CMD25).

SD карти

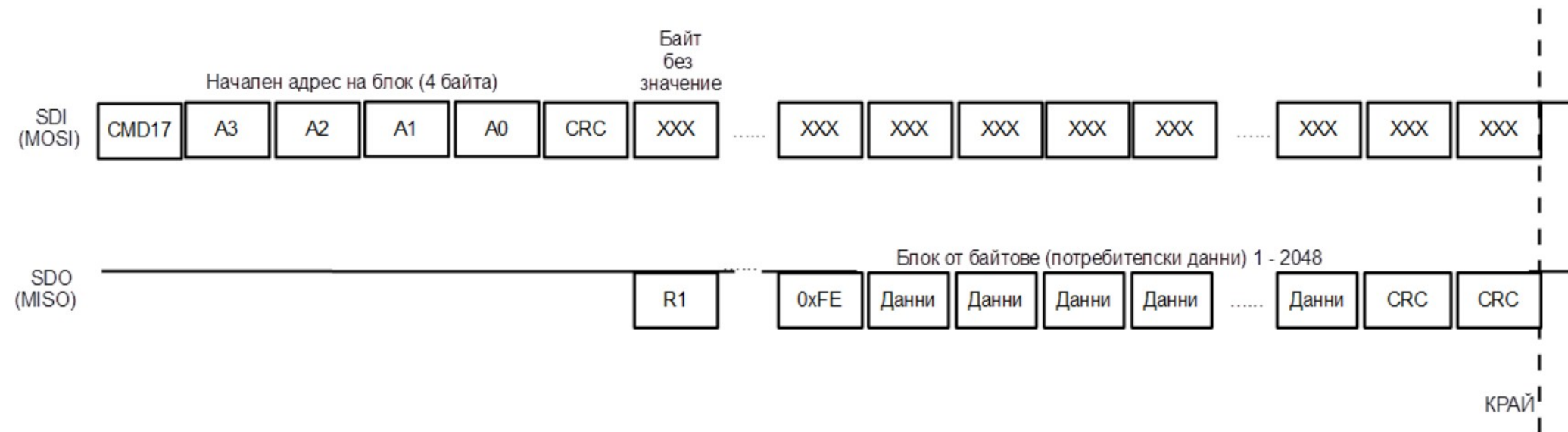


Фиг. 5 – Запис на блок в SD карта.

SD карти

Четене от картата е показано на фиг. 6. Започва се с изпращане на командата CMD17 с аргумент число, указващо адреса на първия байт от блока, от който ще четем. Изпраща се един байт с CRC. Приема се R1 отговор. Изчакват се няколко байта (0xFF), докато пристигне данновия символ (0xFE). Когато той пристигне, следват прочетените данни от блока. В края на прочетените данни има два байта CRC, които могат да бъдат игнорирани в SPI режим. С тях приключва трансферът. Четенето може да стане на няколко блока с командата CMD18.

SD карти



Фиг. 6 – Четене на блок в SD карта.

SD карти

Файловата система контролира съхранението и извличането на данните от паметта. Файлова система се използва с различни видове памети. С помощта на файловата система данните се разделят и идентифицират лесно, което позволява по-добро съхранение на данни от различен тип. Без файлова система не бихме могли да кажем докъде се съхраняват байтовете на едни данни и къде започват байтовете на други. При използване на файлова система данните (байтовете) се групират във логически единици, наречени файлове. Файловете се разполагат на различни адреси в паметта. Възможно е един файл да е разположен в няколко блока на различни адреси. Когато изтрием този файл, освободените блокове могат да се използват за други файлове. След дълга употреба на паметта е възможно голямо „накъсване“ на файловете по различни адреси. Тогава се казва, че

SD карти

паметта е фрагментирана. Достъпът до файл във фрагментирана памет е по-бавен от достъп до файл, разположен на последователни адреси. Затова паметта трябва да се дефрагментира периодически. Използването на файлова система води до намаляване на полезния размер на паметта. Във всеки един файл и в началните адреси от паметта има мета-данни, използвани само от файловата система. Тези данни не са потребителски. Въпреки това използването на файлова система е желателно, тъй като логическото разделяне на файлове води до улеснен достъп до информацията. В резултат програмата, използваща тази информация, не трябва да имплементира алгоритъм за достъп до паметта (това вече е направено от файловата система с функции като **fopen**, **fclose**, **fseek** и т.н.). Допълнително файловата система имплементира проверка за грешки (error correction), back-up на данните и контрол на достъпа до файловете.

SD карти

Съществуват различни видове файлови системи. MMC/SD спецификациите препоръчват следните файлови системи:

- *FAT12 за карти с обем $\leq 64\text{MB}$;

- *FAT16 при $128\text{ MB} \div 2\text{ GB}$;

- *FAT32 при $4\text{ GB} \div 32\text{ GB}$;

- *exFAT при $64\text{ GB} \div 2\text{TB}$.

SD карти

На следващите няколко слайда е дадена примерна програма, която записва файл с име `myfile.txt` и съдържание “Hello, world!” в SD карта от микроконтролера LM4F232 и FAT32 файлова система.

Файловата система изисква периодично извикване (10 ms) на функцията `disk_timerproc()` за правилната работа на вътрешната ѝ логика.

```
void SysTickHandler(void) {  
    // Call the FatFs tick timer.  
    disk_timerproc();  
}
```

SD карти

```
int main(void){  
    WORD bytes_written;  
    FATFS fatfs;  
    FIL myfile;  
  
    char *msg = "Hello, world!"; //13+1 chars  
  
    ... Инициализация на системен такт, таймер и SPI интерфейс ...  
  
    //API функции за достъп до SD картата и работа с файлове  
    f_mount(0, &fatfs); //Mount the file system, using logical disk 0.  
    f_open(&myfile, "myfile.txt", FA_WRITE | FA_CREATE_NEW);  
    f_write(&myfile, msg, 14, &bytes_written);  
    f_close(&myfile);  
    f_mount(0, NULL); //Unmount the file system  
  
    while(1){ }  
}
```

Интерфейс QSPI

QSPI интерфейсът (Quad SPI) е паралелен, синхронен, напрехителен, несиметричен интерфейс, базиран на SPI.

Предаването е от вида полу-дуплекс.

Към сигналите **!SS** и **SCK** се добавят 4 нови IO0 ÷ IO4.

Сигнали IO0 ÷ IO4 – използват се за предаване на 4-бита данни в паралел. Така за 2 такта на SCK може да се предадат 8 бита. При обикновения SPI тази операция ще отнеме 8 такта => **QSPI е 4 пъти по-бърз от SPI.**

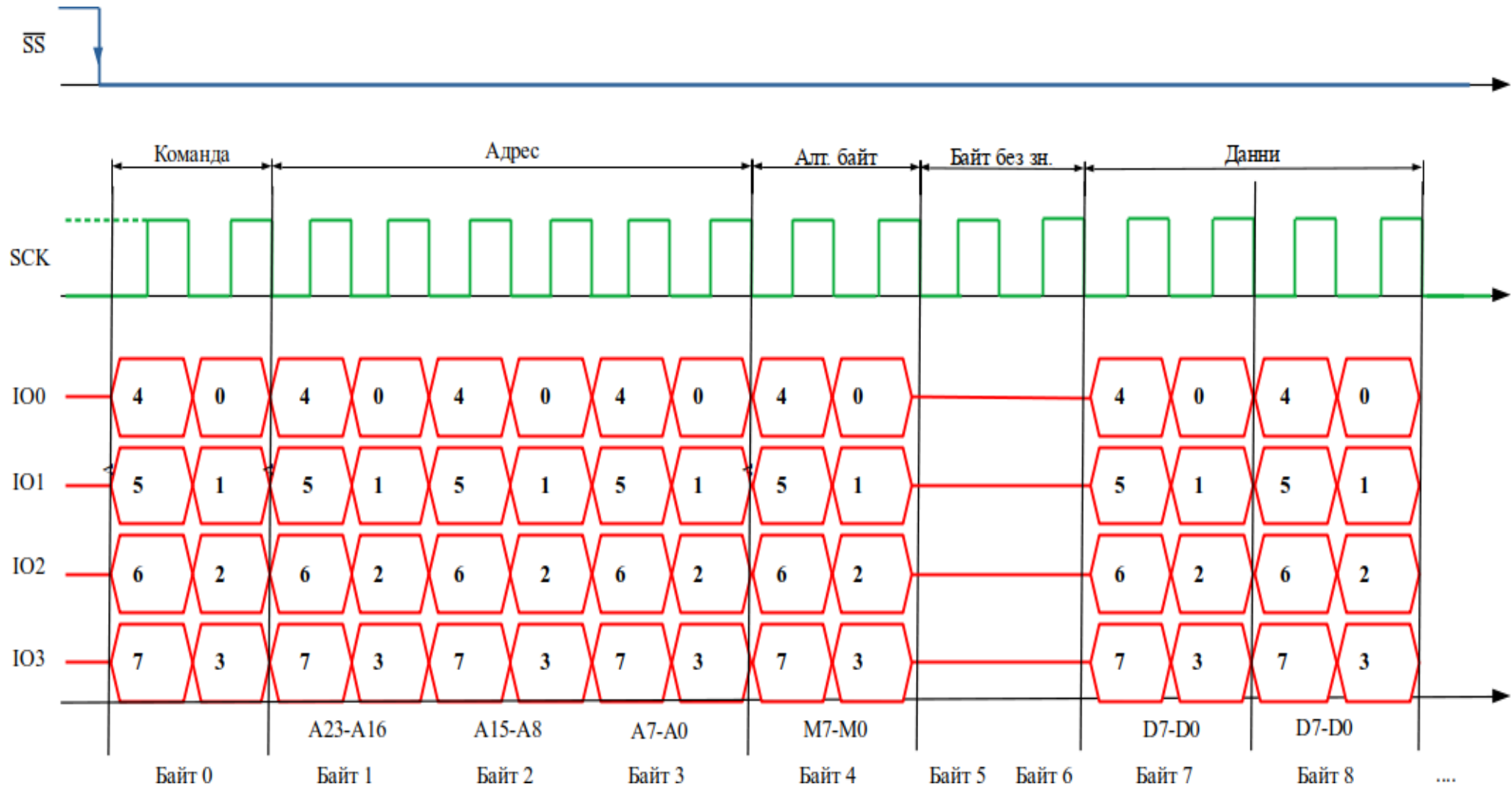
Интерфейс QSPI

DSPI интерфейсът (Dual SPI) е еквивалентен на QSPI, но използва само два проводника за данни – IO0 и IO1.

QSPI се използва за добавяне на външна флаш памет, която е **внедрена в адресното поле на μ CU** (memory mapped). Така μ PU може да извлича инструкции и данни от външния флаш чип все едно е вътрешна ROM памет (виж XIP). Все пак достъпът е по-бавен спрямо вътрешната памет, но по-бърз спрямо ако интерфейсът е оригиналният SPI.

Протоколът за обмен на данни се осъществява от QSPI модул, подобно на контролера на DRAM [10].

Интерфейс QSPI



Интерфейс QSPI

Команда – операцията, която контролерът на FLASH паметта трябва да изпълни.

Адрес – начален адрес, от който ще се осъществява операцията.

Алтернативен байт (alternate byte, mode byte) – допълнителен байт за XIP-свързани команди (виж сл. слайд). Може да се пропусне, или не. Ако е включен, може да не е само 1. Тогава се изпращат 2, 3 или 4 алтернативни байта [12].

Байтове без значение – използват се за забавяне на комуникацията (при високи скорости). Например при превключване на IO0 ÷ IO4 от изходи на входове.

Даннови байтове – байтовете, които ще се пишат/четат от FLASH. Може да са данни, както и микропроцесорни инструкции.

Интерфейс QSPI

XIP (Execute In Place) – метод, чрез който външна флаш памет се внедрява в адресното поле на μ PU. Тогава към паметта се изпращат XIP команди, които са по-бързи от обикновените [12].

XIP влизане – подава се команда за запис/четене с включен алтернативен байт. След деактивиране на !SS, флаш чипът остава в XIP режим. При следващото активиране на !SS, фазата за “команда” се прескача и се отива директно към фаза “адресиране”. Сега операцията, която се извършва, е същата като предходната.

Интерфейс QSPI

XIP изпълнение – алтернативният байт винаги се предава 0xAХ (Х – без значение) или 0xA5 по време на изпълнение на XIP команда.

XIP излизане – алтернативният байт се предава различен от 0xAХ или 0xA5 по време на изпълнение на XIP команда. Следващото активиране на !SS ще започне обикновен трансфер (с фаза, в която се предава команда).

Интерфейс QSPI

QSPI може да се използва с предаване на данните и по двата фронта на тактовия сигнал.

DDR (Double Data Rate) – точно както при DRAM.

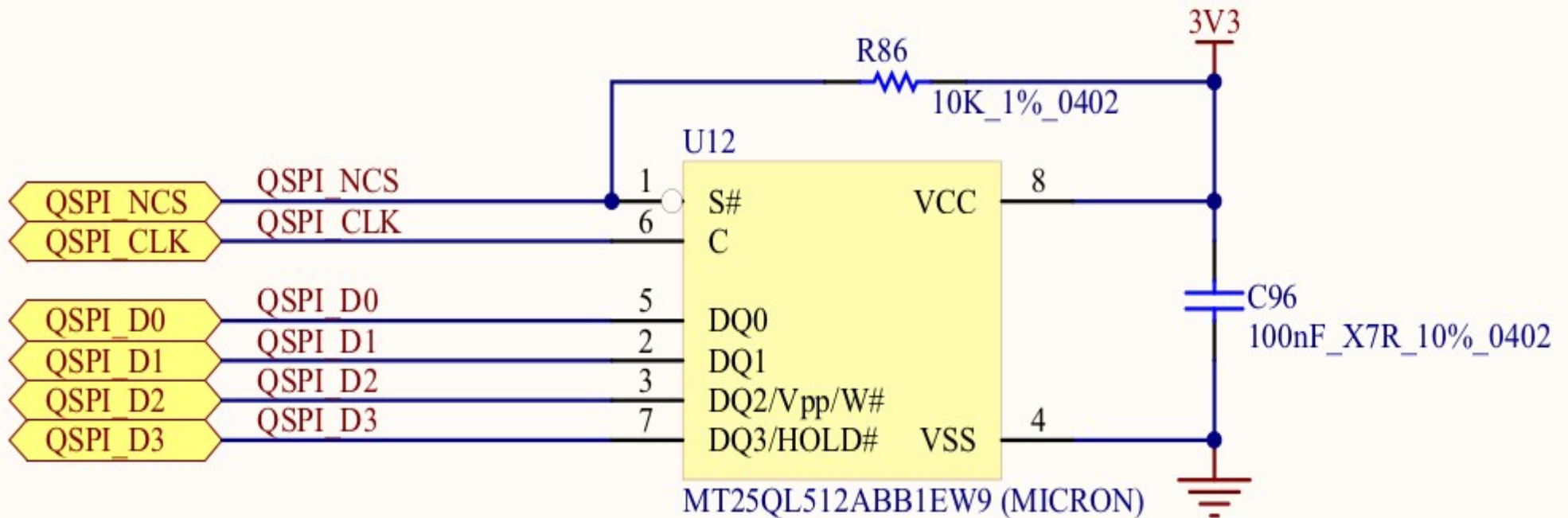
Тогава скоростта се увеличава:

*2 пъти спрямо оригиналния QSPI

*8 пъти спрямо оригиналния SPI

Интерфейс QSPI

Пример – връзка на STM32F769 и MT25QL512. Забележете, че паметта може да работи с DSPI, тогава другите два сигнала стават !W (write protect) и !HOLD.



Интерфейс QSPI

Издържащият резистор е, за да се подsigури едновременно покачване на нивото на !CS пина със захранващото напрежение при пускане на захранването.

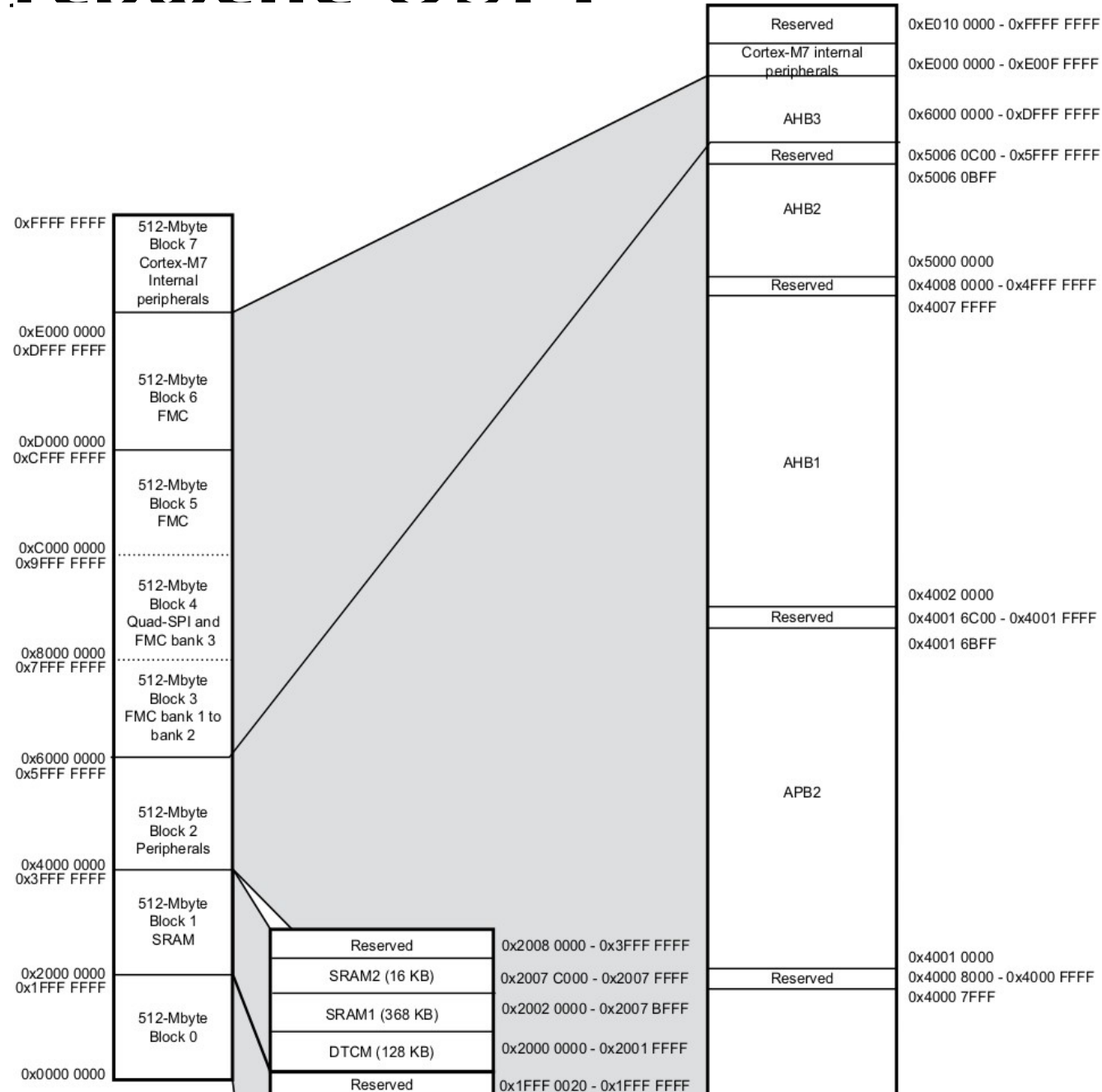
Целта е да се избегне приемането на грешни команди при стартиране на системата[11].

Интерфейс QSPI

Карта на
паметта на
STM32F769I.
Регионът с
адреси

8000.0000 ÷ 9FFF.FFFF

е запазен за
външни QSPI
флаш памети.



Интерфейс I2C

I²C интерфейсът (IIC – Inter Integrated Circuit) е създаден от фирмата Philips и се използва, за комуникация между ИС в рамките на една вградена система. Това е сериен, синхронен, напрехителен, несиметричен, еднополярен интерфейс.

Предаването на информацията се осъществява посредством сигналите:

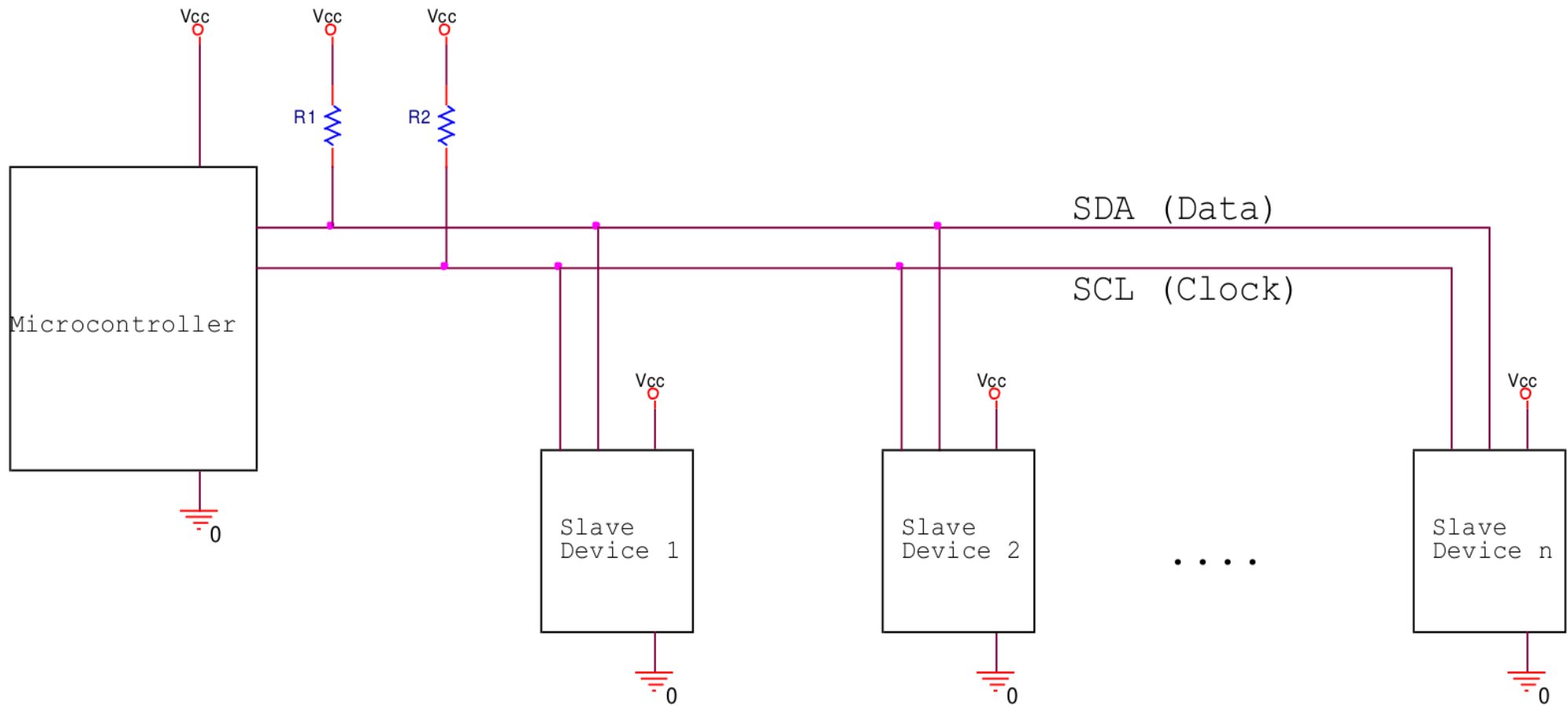
***SDA** – данните, предавани серийно по този проводник.

***SCL** – тактовият сигнал, по който е синхронизирано изпрацането, бит по бит, на данните.

Интерфейс I2C

Към двата проводника са свързани издърпващи (pull-up) резистори към захранването на системата. Те са необходими, защото предаването на информация е двупосочно от вида **полу-дуплекс**. Това означава, че микроконтролерът ще използва изводът си, свързан към SDA, веднъж като вход и веднъж като изход. Аналогично – подчиненото устройство ще използва SDA като вход, когато иска да приеме информация и след това като изход, когато иска да предаде информация.

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

Към двата проводника са свързани издърпващи (pull-up) резистори към захранването на системата. Те са необходими, защото предаването на информация е двупосочно от вида **полу-дуплекс**. Това означава, че микроконтролерът ще използва изводът си, свързан към SDA, веднъж като вход и веднъж като изход. Аналогично – подчиненото устройство ще използва SDA като вход, когато иска да приеме информация и след това като изход, когато иска да предаде информация.

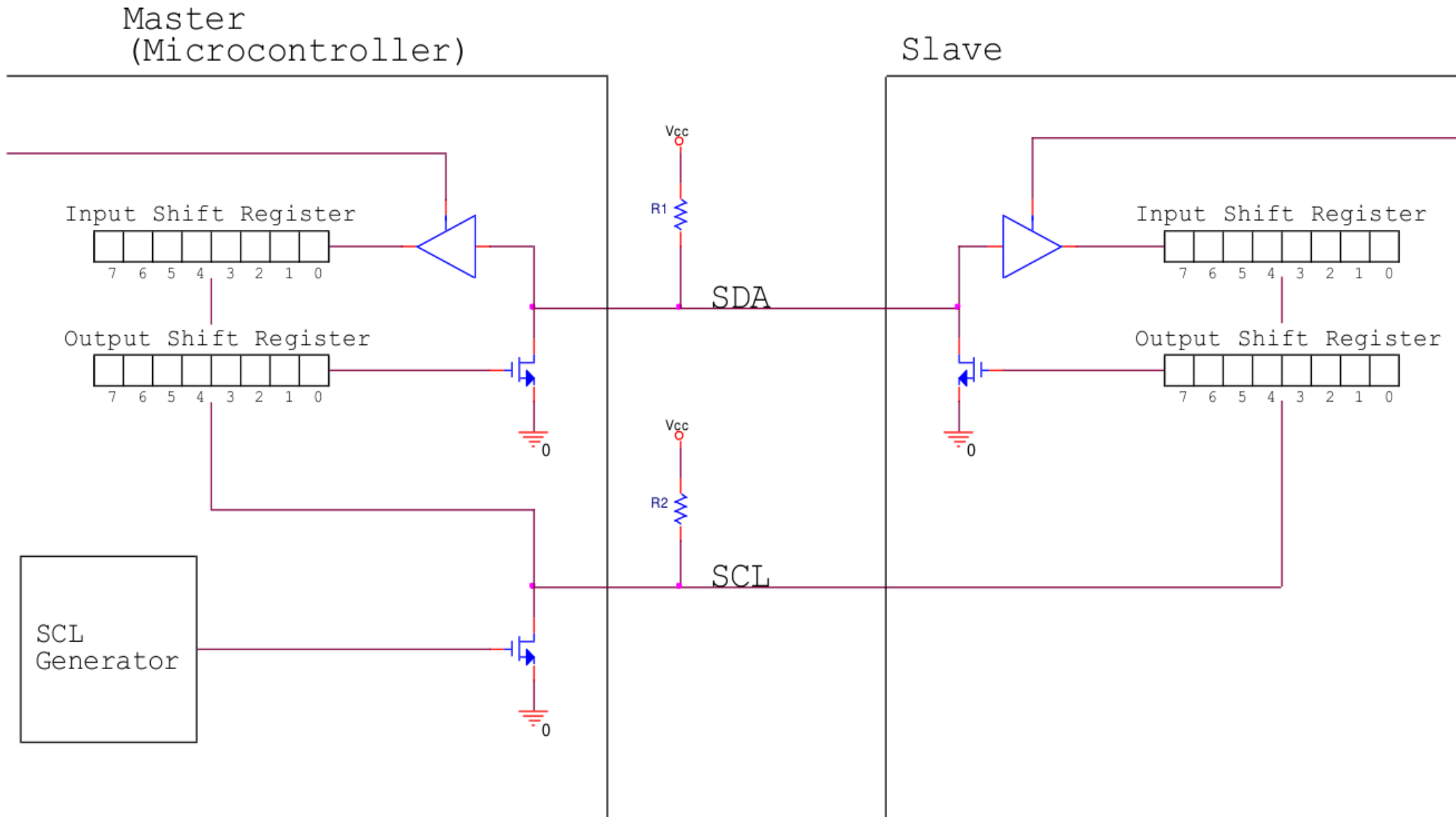
Интерфейс I2C

Тази конфигурация води до една теоретична конфликтна ситуация, в която ако и двата чипа са установили изводите си SDA като изходи и единият е в логическа 1, а другият – в логическа 0, то ще се получи късо съединение между хранващия извод Vcc и масата GND.

За да се избегне тази възможност **за SDA се използват изходи с отворен дрейн** (или колектор), които изискват режимен издърпващ резистор.

SCL също включва такъв резистор, защото протокола I²C дефинира ситуация, в която **някой от чиповете задържа тактовия сигнал в логическа 0**.

Интерфейс I2C



Интерфейс I²C

Аналогични на I²C са интерфейсите:

- ***SMBus** – създаден от Intel през 1995. Дефинира по-строго изискванията за ниво и времеви параметри (timings) на сигнала.

- ***I²S** – използва се за предаване на цифров звуков сигнал. Съдържа един допълнителен проводник (Word Select), указващ изпращаният байт на кой канал принадлежи (при стерео предаване – ляв или десен).

I²C интерфейса се характеризира със следните скорости на предаване:

- ***Оригинална версия** от 1982 – **100 kbit/s**.

- ***Версия 1** (1992) – **400 kbit/s** (Fast mode).

- ***Версия 2** (1998) – **3.4 Mbit/s** (High-speed mode).

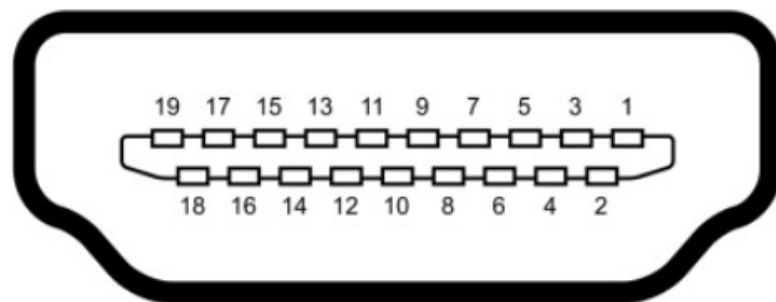
- ***Версия 3** (2007) – **1 Mbit/s** (Fast mode plus).

- ***Версия 4** (2012) – **5 Mbit/s** (Ultra Fast mode).

Интерфейс I2C

Въпреки че този интерфейс се използва главно за комуникация между ИС в рамките на една вградена система, то не липсват примери за приложения и в комуникацията между две отделни устройства.

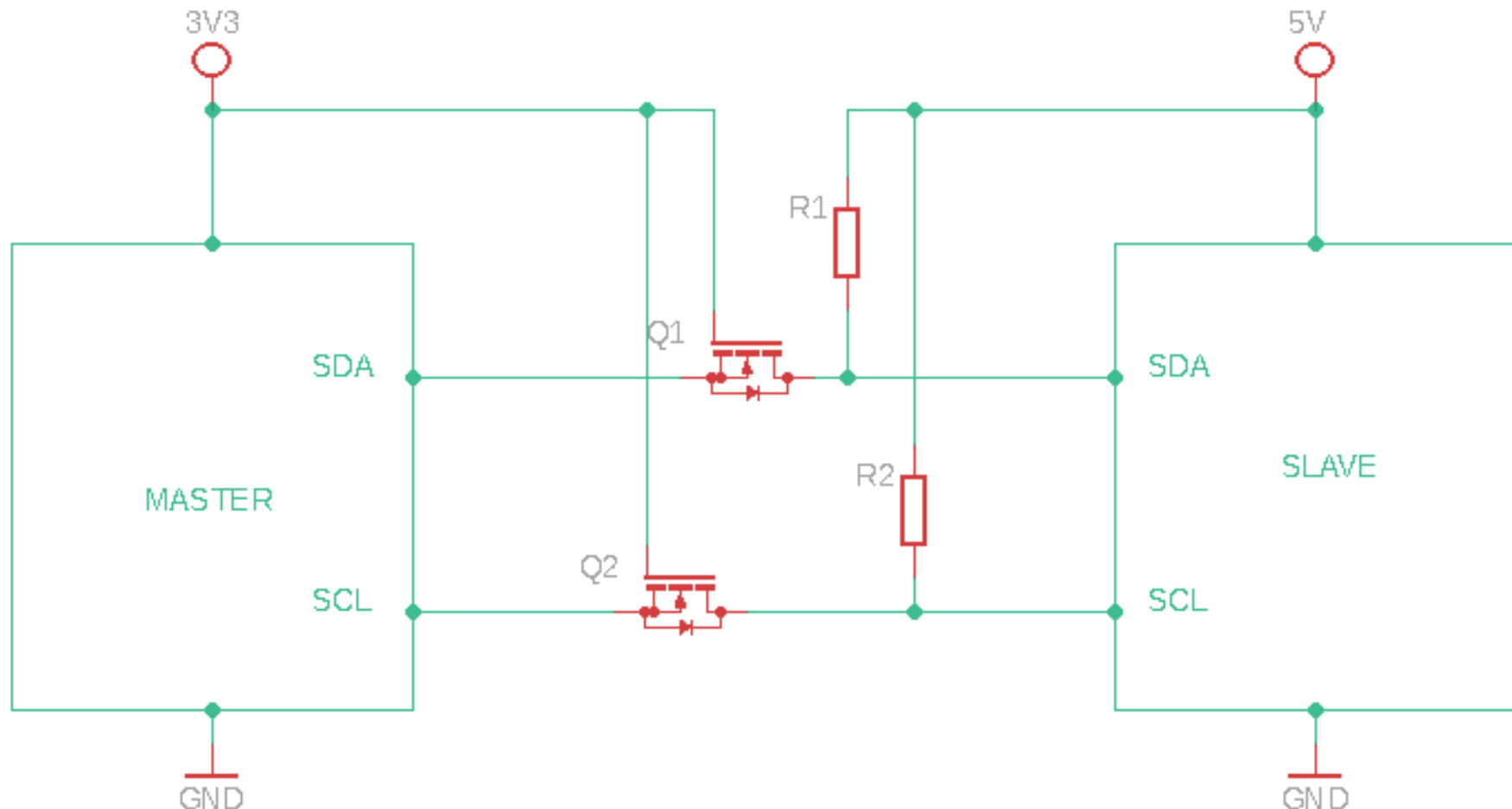
Пример - всеки персонален компютър използва I²C като част от HDMI интерфейса фиг. 6.3. С негова помощ се „опознават“ поддържаните видео формати от изобразяващото устройство (монитор, телевизор, прожектор и други).



Фиг. 6.3-HDMI куплунг. I²C на извод 15 – SCL и извод 16 – SDA.

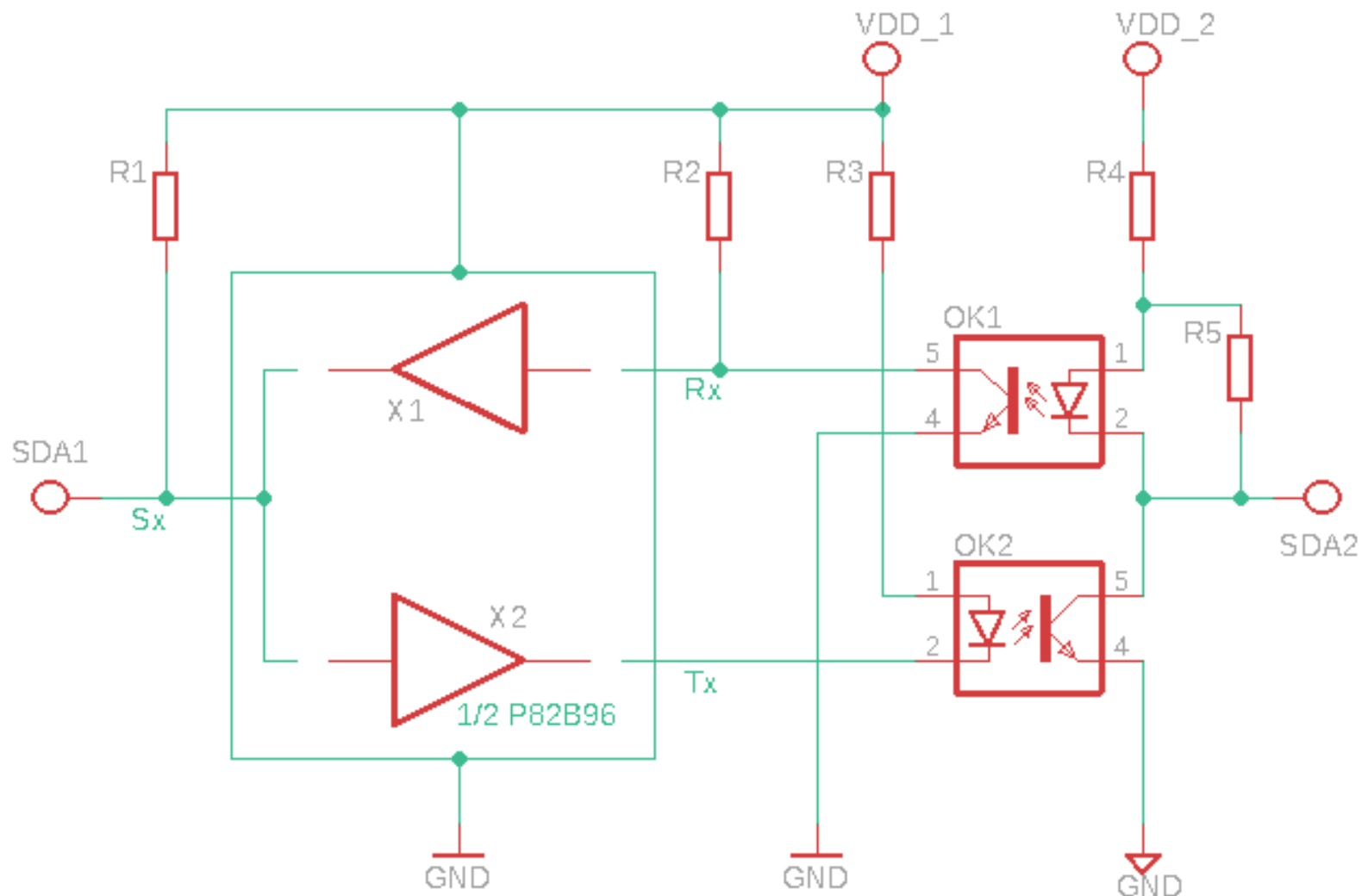
Интерфейс I2C

Транслирането на нивата между две схеми с различни захранващи напрежения трябва да е **двупосочно** и може да стане по начина, показан в лекцията “Паралелни интерфейси”.



Интерфейс I2C

Галванично разделяне също е възможно. Показаната схема позволява работа до около 5 kHz с 4N36 [9]. (R5 е bootstrap резистор, за да се отпусти транзисторът на ОК2, когато диодът на ОК



Интерфейс I2C

Как схемата от миналия слайд не “увисва” (latch up) само в едно състояние, подобно на bus keeper-а?

Интерфейс I2C

Буферите са специални – изхода на единия от тях е проектиран да имат **нестандартна логическа нула**, която да може да се приеме от I2C устройството, но да не може да се приеме от входа на другия буфер. Така буферите се “разминават” и никога не се задейства положителна обратна връзка.

При $V_{DD}=5V$

=====

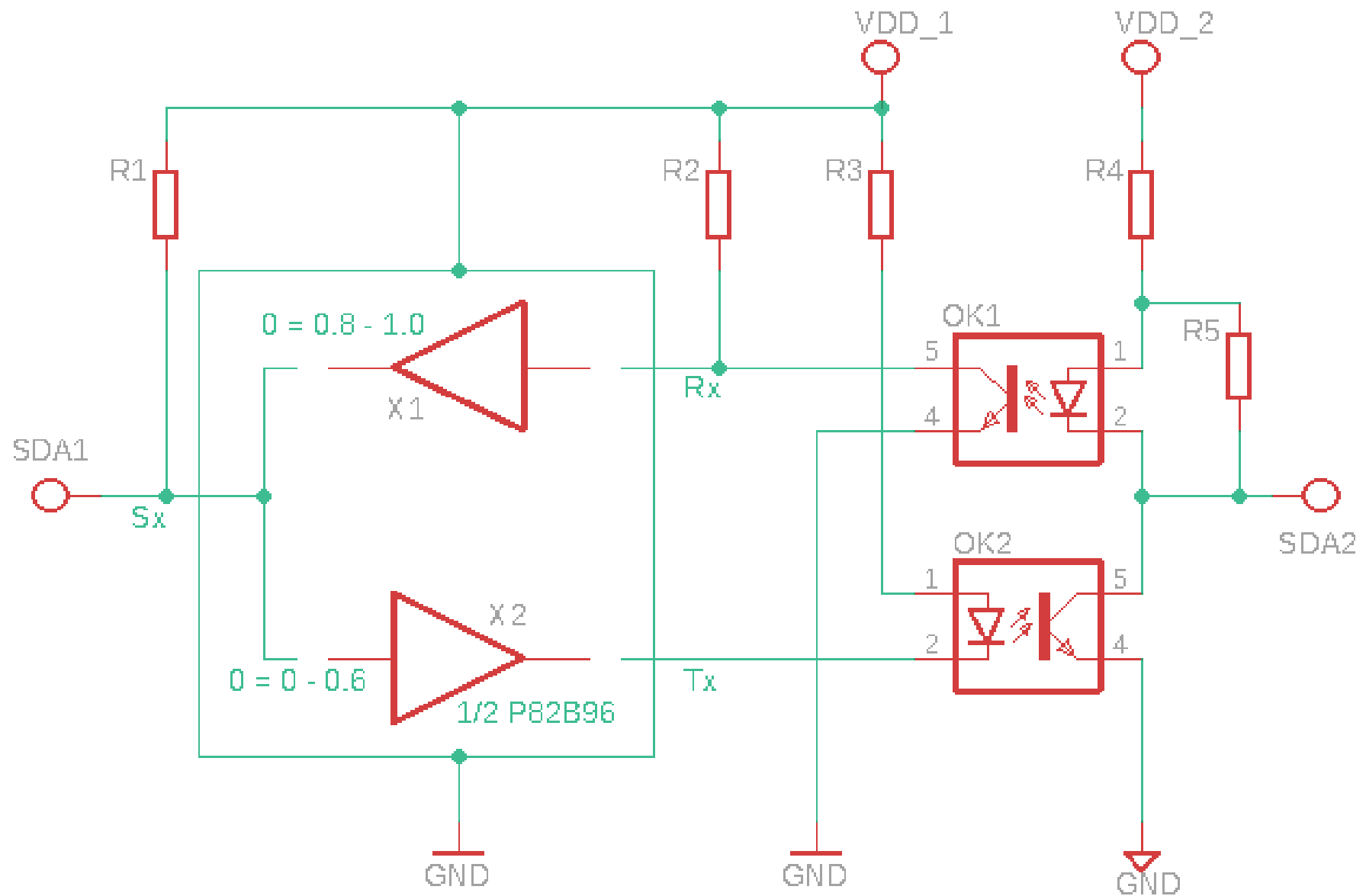
$Sx_out(0)=0.8 \div 1.0V$ (по I²C $0 \div 1.5V$ се счита за нула)

$Sx_in(0) = 0 \div 0.6 V$ ($Tx = 0V$ при $Sx \leq 0.6V$)

$Sx_in(1) = 0.7 \div 5 V$ ($Tx = 5V$ при $Sx \geq 0.7V$)

=> При $Rx=0$, $Tx=1$

Интерфейс I2C



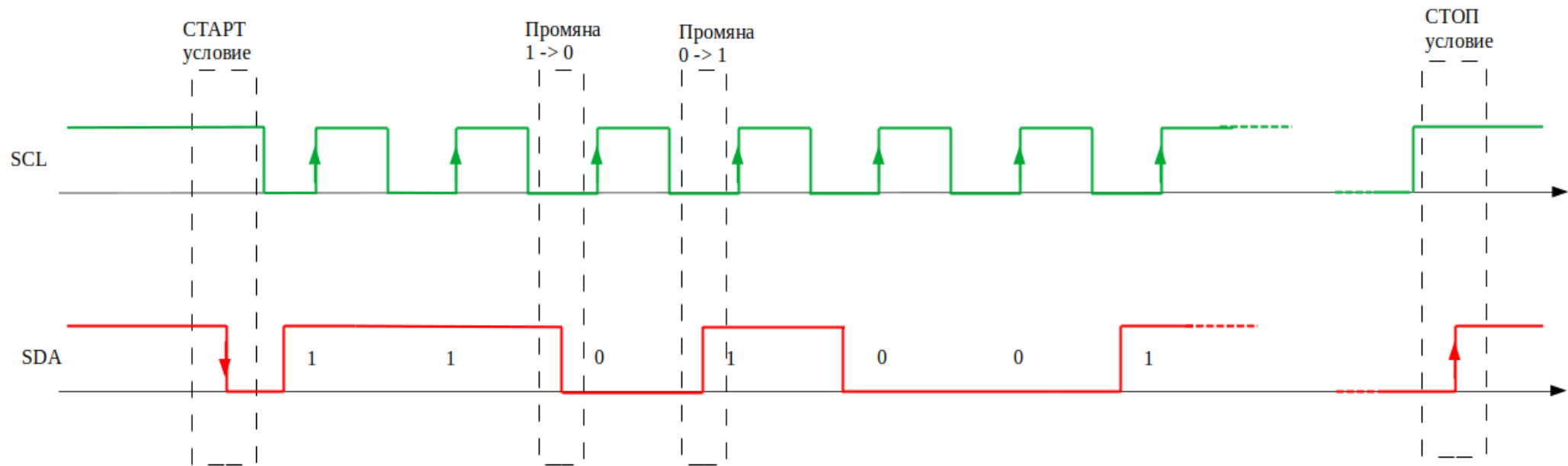
Интерфейс I2C

I²C комуникацията се осъществява по стандартизиран **протокол**.

Обменът на данни започва с **условие СТАРТ**, продължава с трансфер на данни и завършва с **условие СТОП**.

Условията старт и стоп са специални събития, реализирани чрез комбинация на логически нива и фронтове на SCL и DATA линиите, които са уникални и се различават от данните. На следващия са показани едно старт и стоп условие.

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

Старт условие се генерира при спадащ фронт на SDA линията, докато SCL линията е във високо ниво.

Стоп условие се генерира при нарастващ фронт на SDA линията, докато SCL линията е във високо ниво.

Между старт и стоп условията се изпращат **потребителските данни**. Всеки бит от тях трябва да запази своето състояние, докато SCL е във високо ниво (в противен случай ще се генерира лъжливо старт или стоп условие и трансферът ще се наруши), т.е. трансферът на данни се осъществява по нарастващ фронт.

Интерфейс I2C

Форматът на данните при **запис** от микроконтролер в подчинена ИС е показан на следващата фигура.

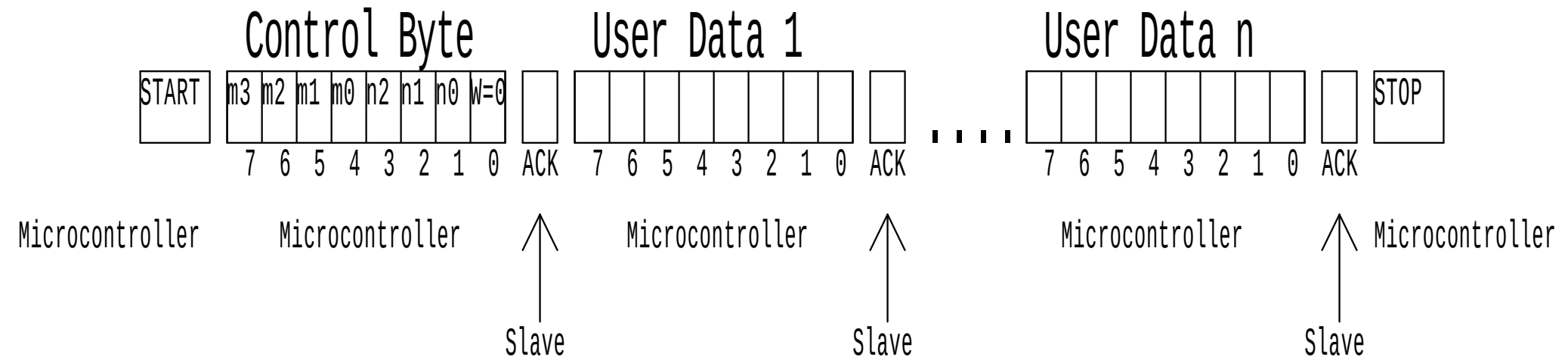
Микроконтролерът генерира СТАРТ условие, след което изпраща **контролен байт**. Този байт достига до всички подчинени устройства. Старшата тетрада (битове $m0 \div m3$) съдържа контролен код, който е различен и фиксиран за различните подчинени чипове – трябва да се провери datasheet-а им.

Интерфейс I2C

Следват три бита ($n_0 \div n_2$), които указват младшата част на **7-битовия адрес** на подчиненото устройство и понякога могат да бъдат променяни. Благодарение на тях към една I²C шина могат да се свържат повече от един чип от един и същи вид. Последният бит от контролния байт е четене/запис (R/!W) и при **запис трябва да е 0**. Ако на I²C шината има устройство със зададения адрес (битове $m_0 \div m_3 + n_0 \div n_2$), то трябва да отговори с изпращане на един бит, наречен **АСК** (acknowledge) или още - потвърждение. Неговото ниво е **логическа 0**. След това се изпращат потребителските данни User Data 1 ... User Data n и най-накрая се генерира условие стоп, с което трансферът приключва.

Интерфейс I2C

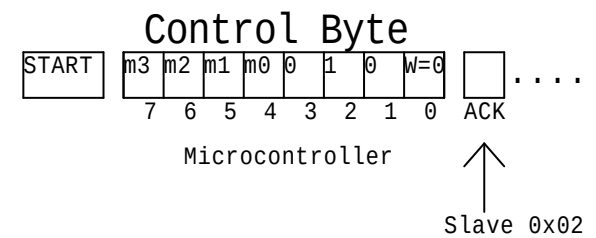
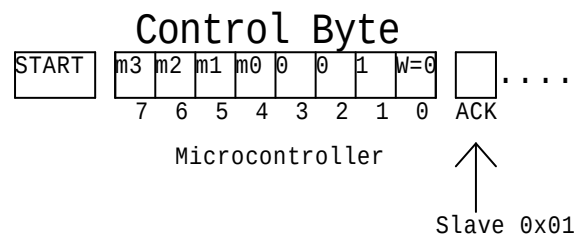
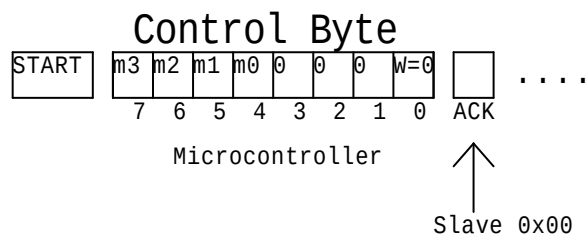
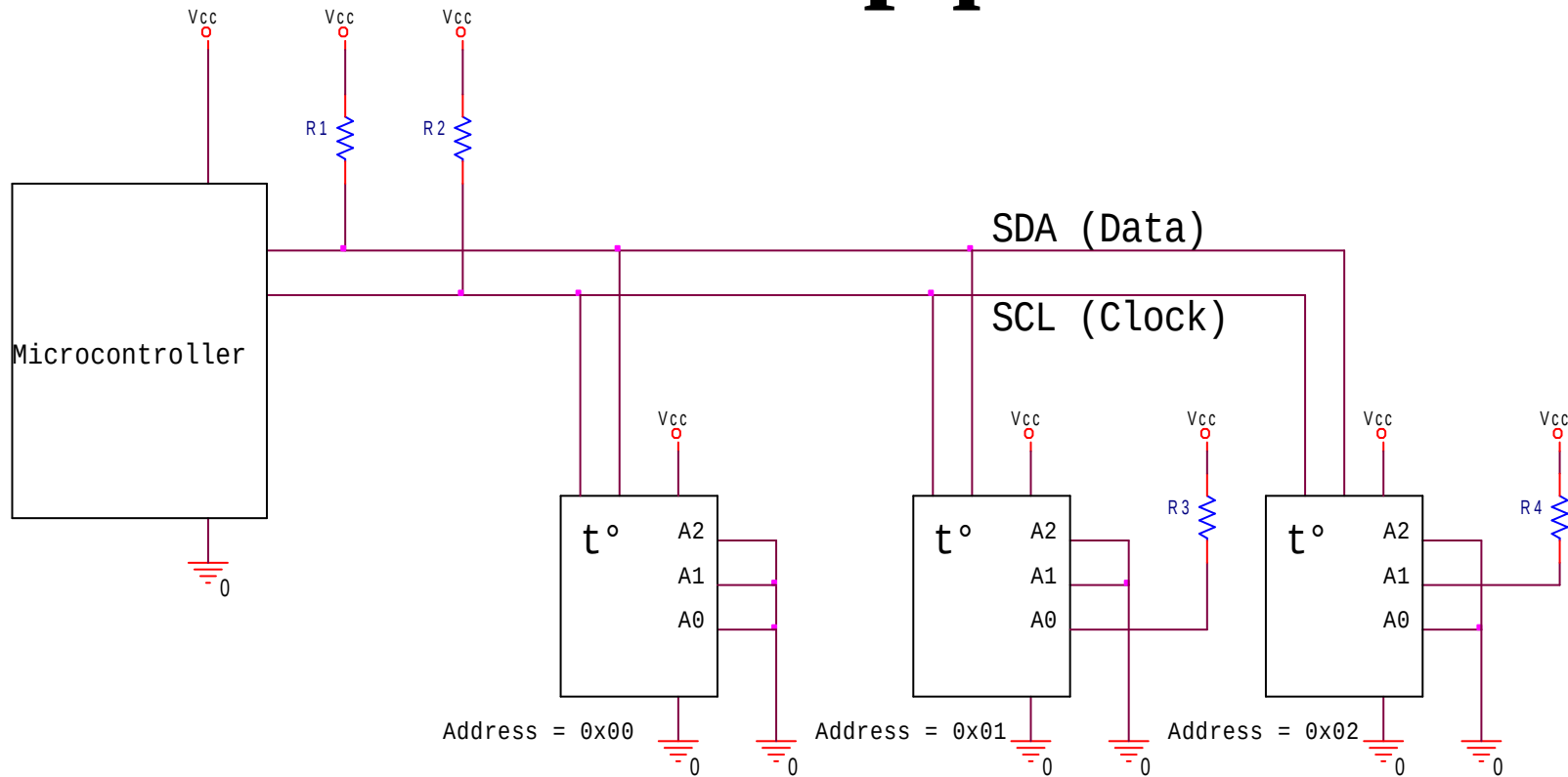
Запис на данни от главно в подчинено устройство.



Интерфейс I2C

На фигурата на следващия слайд е показано свързване на три еднакви температурни датчика, чиито адреси са зададени хардуерно с изводи 1, 2 и 3 (рефлектират върху битове $p0 \div p2$).

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

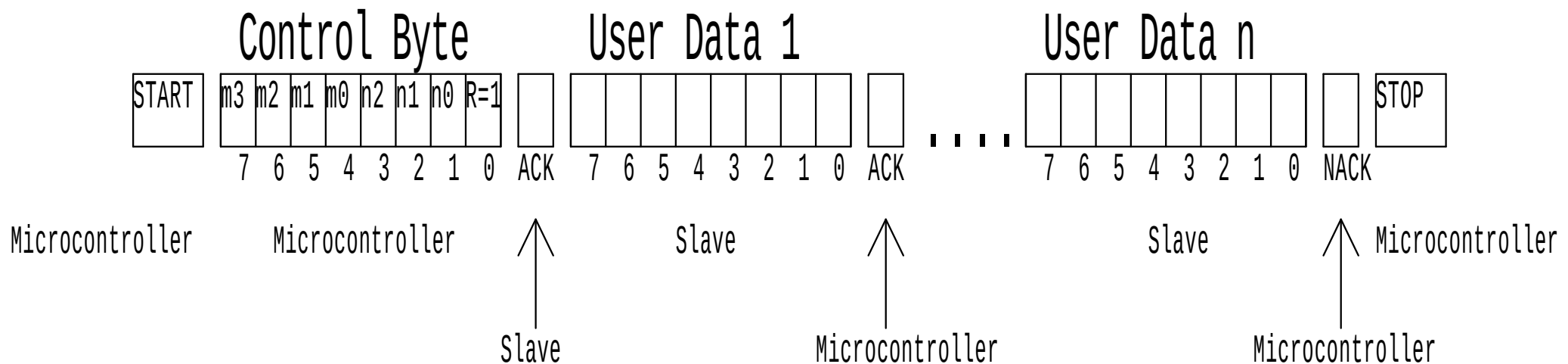
Трансферът на данните от подчинена ИС към микроконтролера се определя като **четене** и форматът е показан на следващата фигура.

Да се обърне внимание на предавателя и приемника под всеки байт!

Ако микроконтролерът иска да спре приемането на данни, той трябва да генерира **NACK** бит (No Acknowledge, **логическа 1**) и след това условие **СТОП**.

Интерфейс I2C

Четене на данни от подчинено устройство.



Интерфейс I2C

Отделените седем бита $m0 \div m3$ и $n0 \div n2$ позволяват на една I²C шина да се свържат до $2^7 = 128$ чипа (минус един бродкаст адрес и няколко за бъдещо ползване).

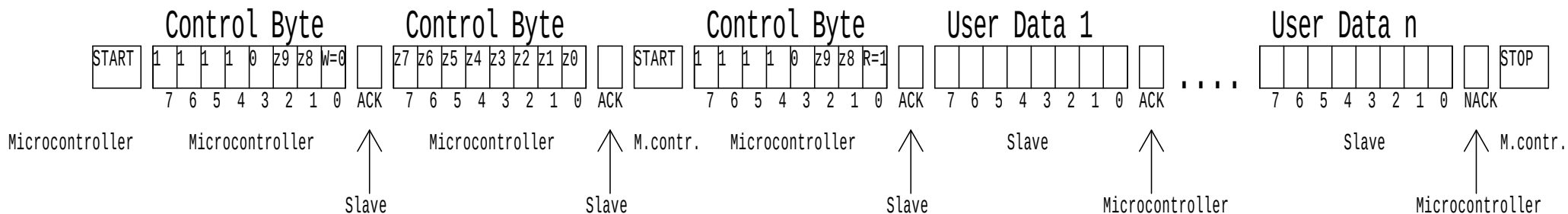
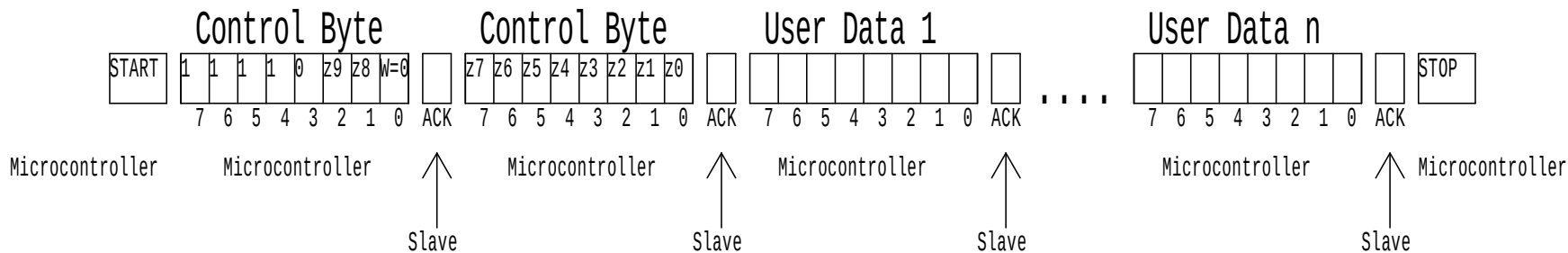
Версия 1 на протокола дефинира някои леки промени в протокола, които позволяват адресиране на $2^{10} = 1024$ (т.е. 10-битов адрес) чипа.

То е показано на следващия слайд. Новото тук е фиксираното число **11110** в контролния байт. То указва, че ще се използва **10-битово адресиране**. Следват битове $z9 \div z0$, които са 10-битовия адрес на подчиненото устройство. Да се обърне внимание на двойното изпращане на условие СТАРТ и редуването на $W=0$ и $R=1$ при четене (MCU <--> SLAVE)!

Интерфейс I2C

Четене и запис при 10-битово адресиране.

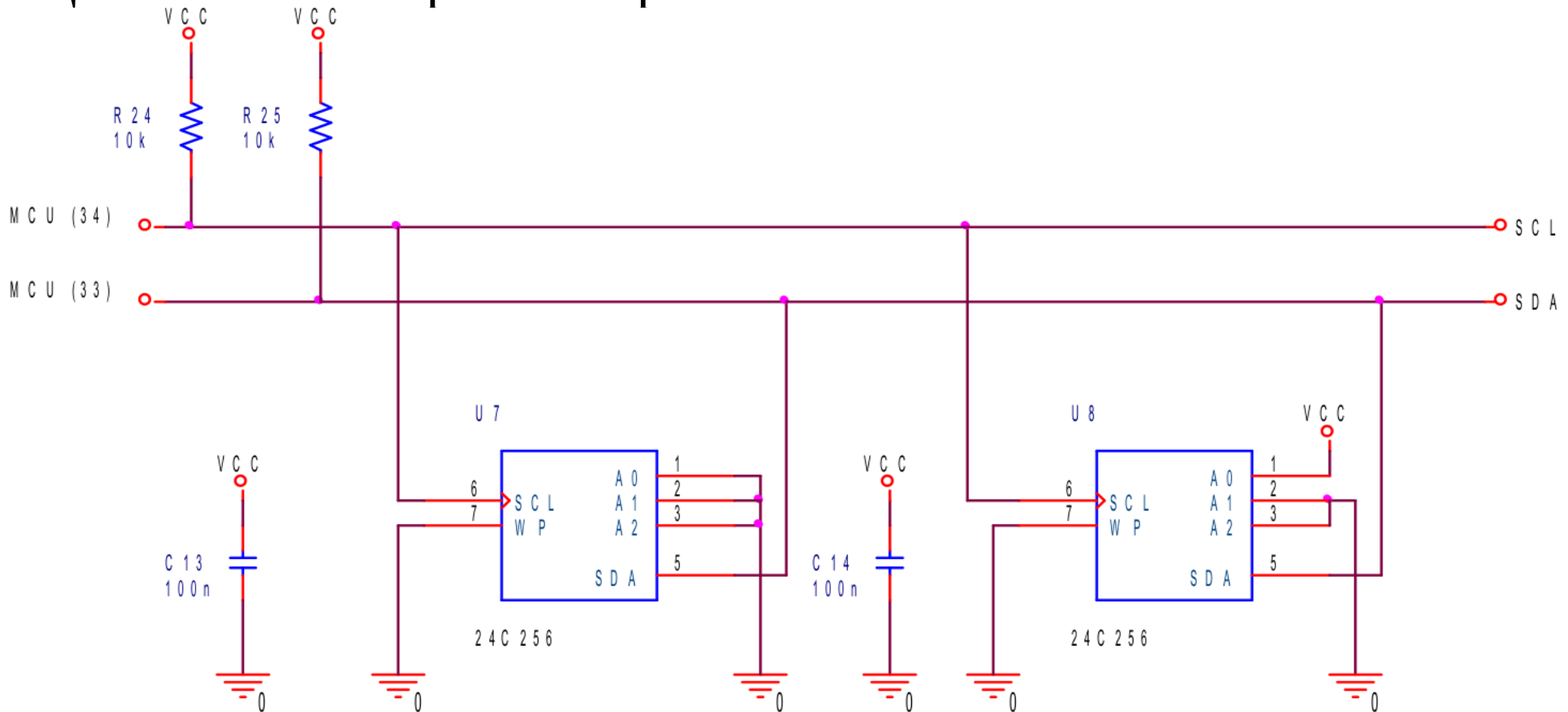
MCU --> SLAVE



MCU <-- SLAVE

Интерфейс I2C

Пример – на схемата по-долу е показано свързване на 2 чипа EEPROM памет от един и същи вид – AT24C256 (капацитет: 32768 8-битови думи). Микроконтролерът е PIC18F4550 и цялата система работи при $V_{CC}=5V$.



Интерфейс I2C

Запис на байт в AT24C256. Забележете вътрешния адрес (first + second word address), който за главното устройство са просто два даннови байта, но за паметта са вътрешен 16-битов адрес.

Figure 7. Device Address

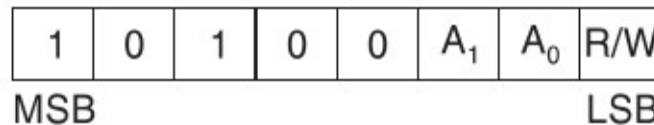
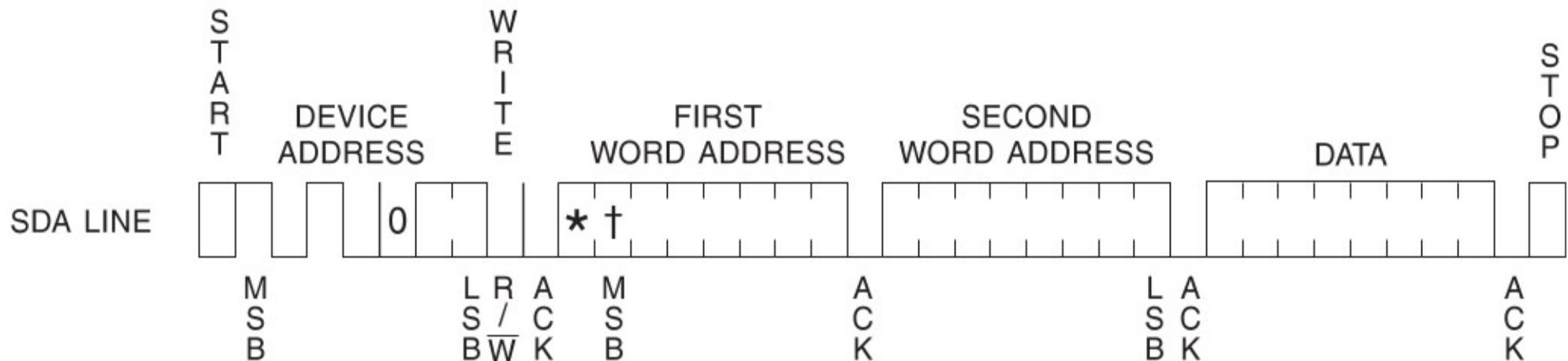


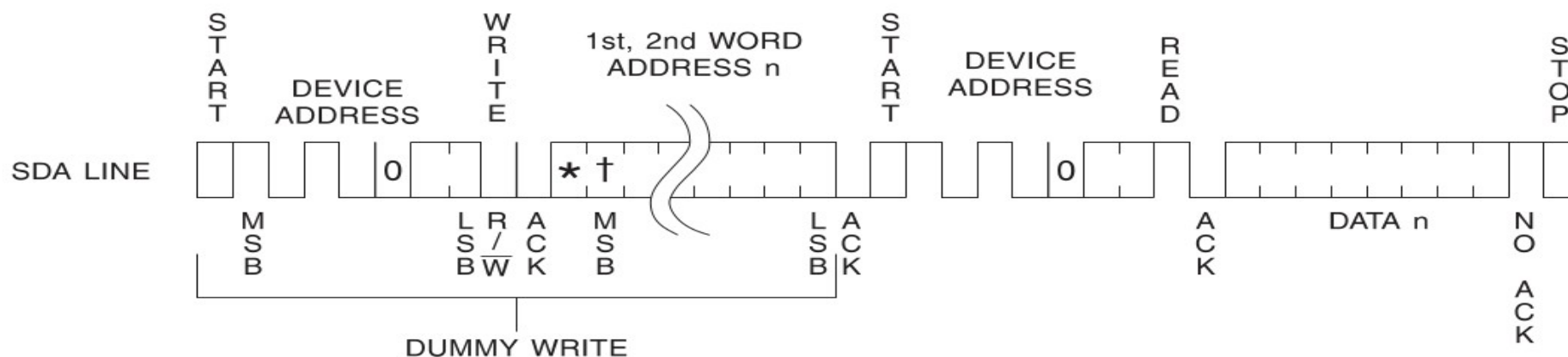
Figure 8. Byte Write



Интерфейс I2C

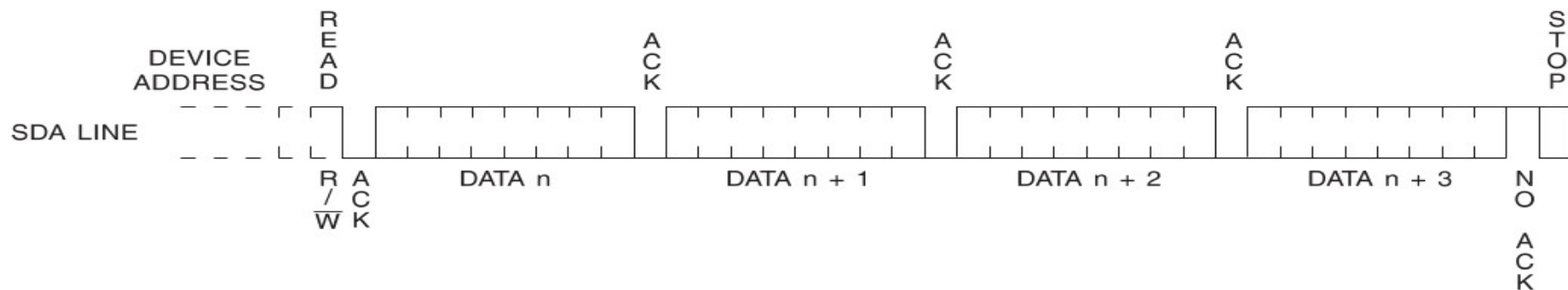
Четене на байт/ове от AT24C256. Забележете как се задава адрес (вътрешен адресен брояч), който бива четен след второто START условие.

Figure 11. Random Read



Notes: (* = DON'T CARE bit)
(† = DON'T CARE bit for the 128K)

Figure 12. Sequential Read



Интерфейс Wi-Fi

Wi-Fi интерфейсът (**Wireless Fidelity**, IEEE 802.11) е асинхронен радио интерфейс, осигуряващ връзка на устройства в мрежа.

Този интерфейс се използва от OSI модела и дефинира последните му два слоя – MAC и PHY (както е при Ethernet).

Използват се 14 носещи честоти (=канала), всяка от които е отместена от другата с 5 MHz. Всеки канал използва 22-мегахерцова честотна лента.

Интерфейс Wi-Fi

IEEE 802.11b е първият вариант на безжичния интерфейс и осигурява скорост на обмен до 11 Mbps в радиус до 30 метра. Честотният диапазон е $2.4 \div 2.5$ GHz (съвпада с Bluetooth, но чрез софтуерни алгоритми се избират различни канали и не би трябвало да се затрудни предаването на данни във Wi-Fi мрежата).

IEEE 802.11a работи в честотния обхват 5.15 – 5.35 GHz и е по-незасегнат от смущения спрямо 802.11b. Скоростта на обмен е завишена на 54 Mbps.

IEEE 802.11g работи в диапазона $2.4 \div 2.5$ GHz, но скоростта на обмен е по-висока спрямо 802.11b – 54 Mbps.

IEEE 802.11n може да работи в честотните диапазони около 2.4 и 5 GHz, а скоростта е $54 \div 600$ Mbps.

Интерфейс Wi-Fi

LAN (Local Area Network) - мрежа, обхващаща различен брой компютри, разположени в област не по-голяма от 10 km. Броят на компютрите варира много и зависи от мрежовата структура и използваните кабели. LAN може да се нарече мрежа от три компютъра в три съседни блока, както и 1000 компютъра в един квартал [13].

WLAN (Wireless Local Area Network) - LAN мрежа, използваща ефира за преносна среда. В употреба влизат стандартите 802.11.

WAN (Wide Area Network) – международни мрежи, обхващащи голяма географска област. Най-известният пример е **Интернет**. Друг пример са корпоративните мрежи (Интранет) на фирми, имащи клонове по цял свят и които са си изградили WAN за спомагане дейността на фирмата. Такива мрежи осигуряват обмен от около $1 \div 6 \text{ Mbit/s}$, което е значително по-малко от скоростите, използвани в LAN.

Интерфейс Wi-Fi

Вградени системи, свързани в Интернет може да се нарекат IoT устройства.

IoT (Internet of Things) – съвременна тенденция за свързване на различни електронни уреди с микропроцесори в глобалната мрежа Интернет. Това са перални, хладилници, кафеварки, ключове за осветление, метеорологични станции, уреди работещи в полето – вградени системи за напояване в земеделието, електронно отчитане на парно и водомери, и т.н.

Интерфейс Wi-Fi

За да се свърже една вградена система в Интернет, може да се подходи по два начина:

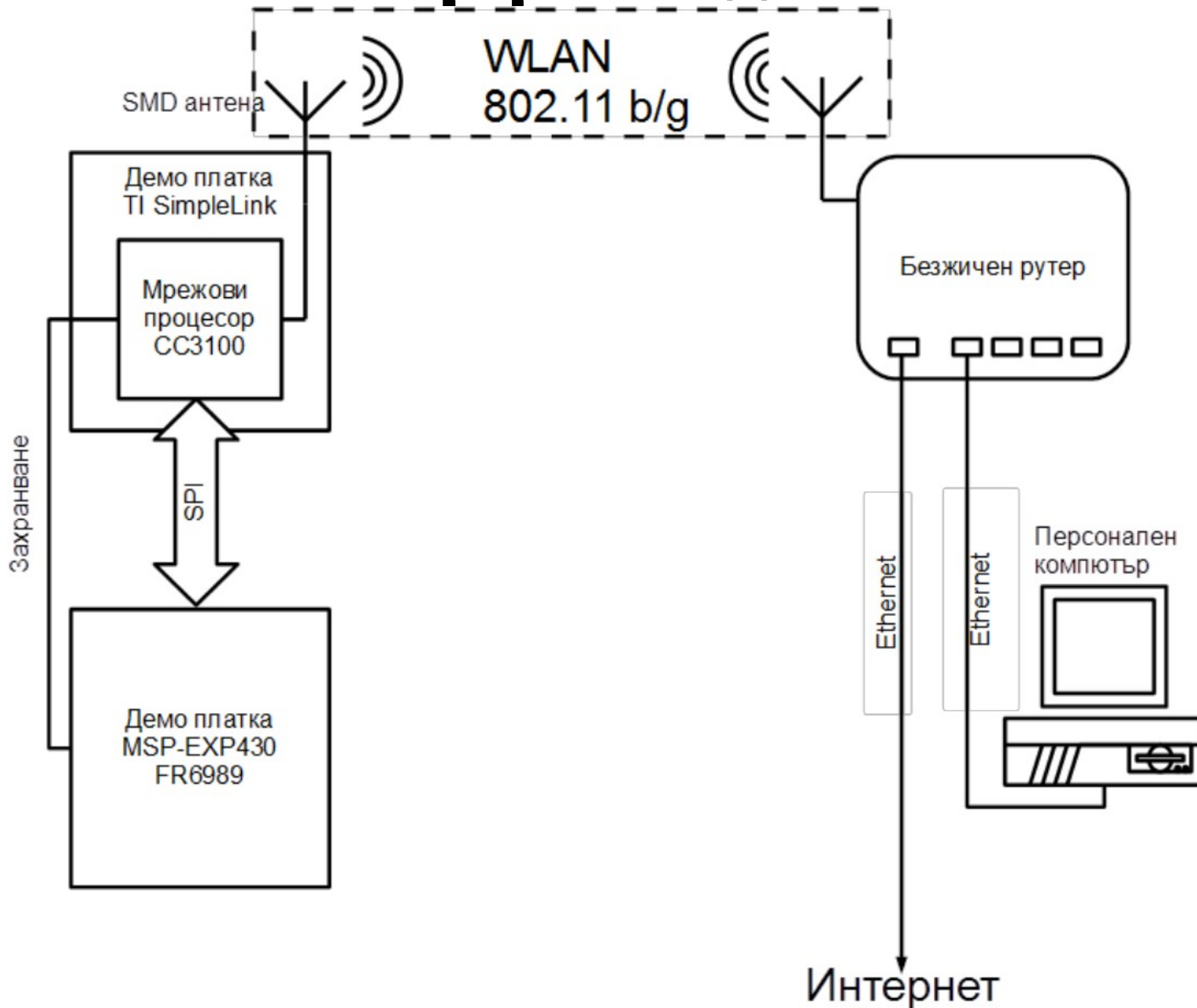
*към съществуващ главен μ CU да се добави подчинен **мрежови процесор**, който да направи връзката. Данните се предават по UART, SPI, I2C и други към главния μ CU.

*главният μ CU да има вграден Wi-Fi модул (включително и радиото).

Мрежови процесор – микроконтролер с вградени RAM, ROM и Wi-Fi радио, който има една основна функция – да поддържа комуникация в Интернет.

Пример – мрежови процесори са CC3100 на Texas Instruments и ESP8266 на Espressif.

Интерфейс Wi-Fi



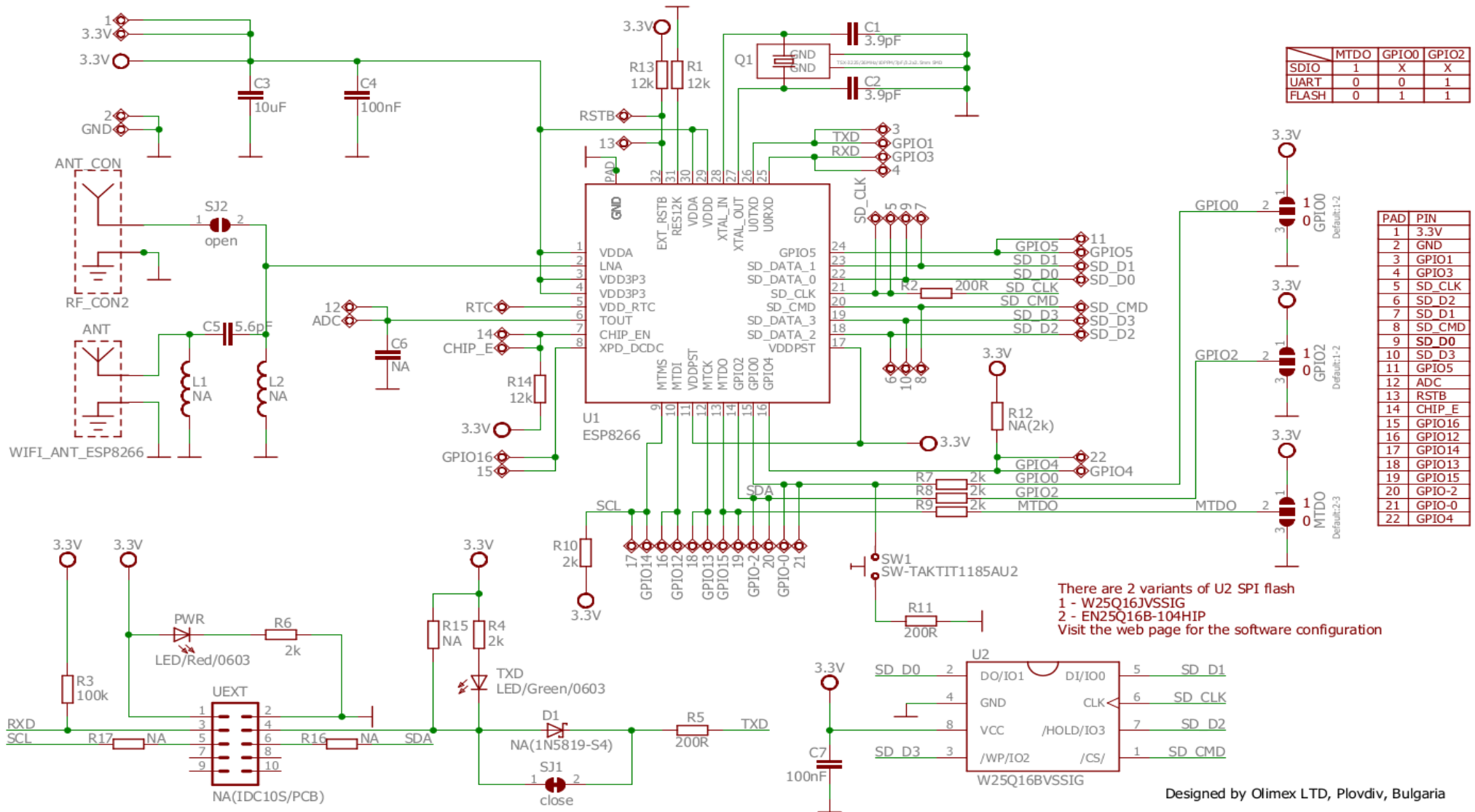
Част от схемата на свързване на CC3100. Забележете външната SPI флаш памет и Wi-Fi антена.



Интерфейс Wi-Fi

Български Wi-Fi модул (от Olimex), базиран на ESP8266.
Забележете външната SPI флеш памет и Wi-Fi антена.

MOD-WiFi-ESP8266-DEV, hardware revision B2



Интерфейс Wi-Fi

ESP8266 използва операционна система за реално време.

```
void wifi_init_sta(void){
    wifi_init_config_t cfg = WIFI_INIT_CONFIG_DEFAULT();

    wifi_deinit_sta();

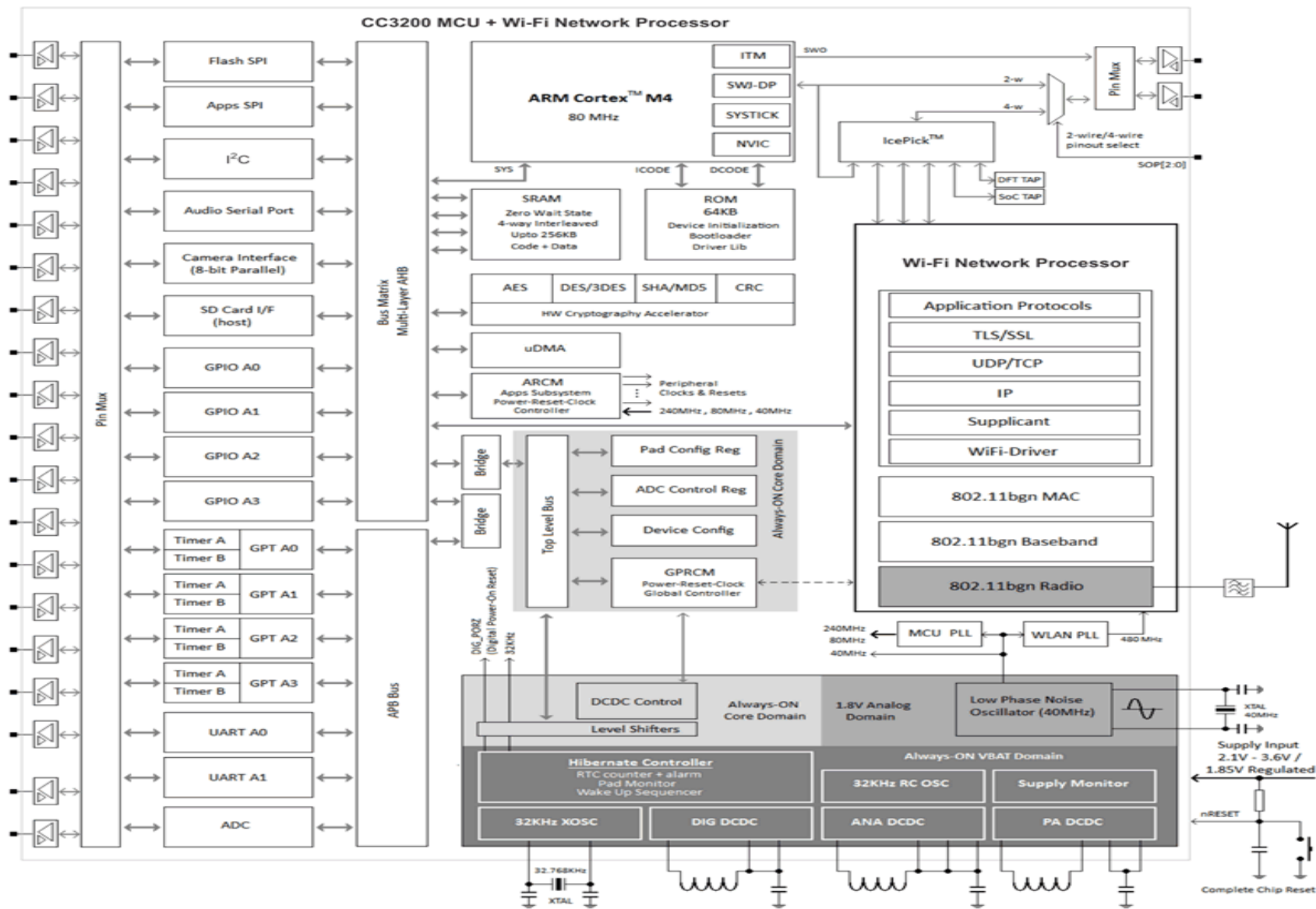
    tcpip_adapter_init();
    esp_event_loop_init(event_handler, NULL);
    esp_wifi_init(&cfg);
    esp_wifi_set_mode(WIFI_MODE_STA);
    esp_wifi_set_config(ESP_IF_WIFI_STA, &wub_conf.wifi_config);
    esp_wifi_start();

    xTaskCreate(wub_wifi_server_task,      "wub_server_task",      8192,      NULL,
WUB_WIFI_TASK_PRIORITY, &wub_server_task_h);

    DEBUGOUT("ssid: %s\n\r", wub_conf.wifi_config.sta.ssid);
    DEBUGOUT("pass: %s\n\r", wub_conf.wifi_config.sta.password);
}
```

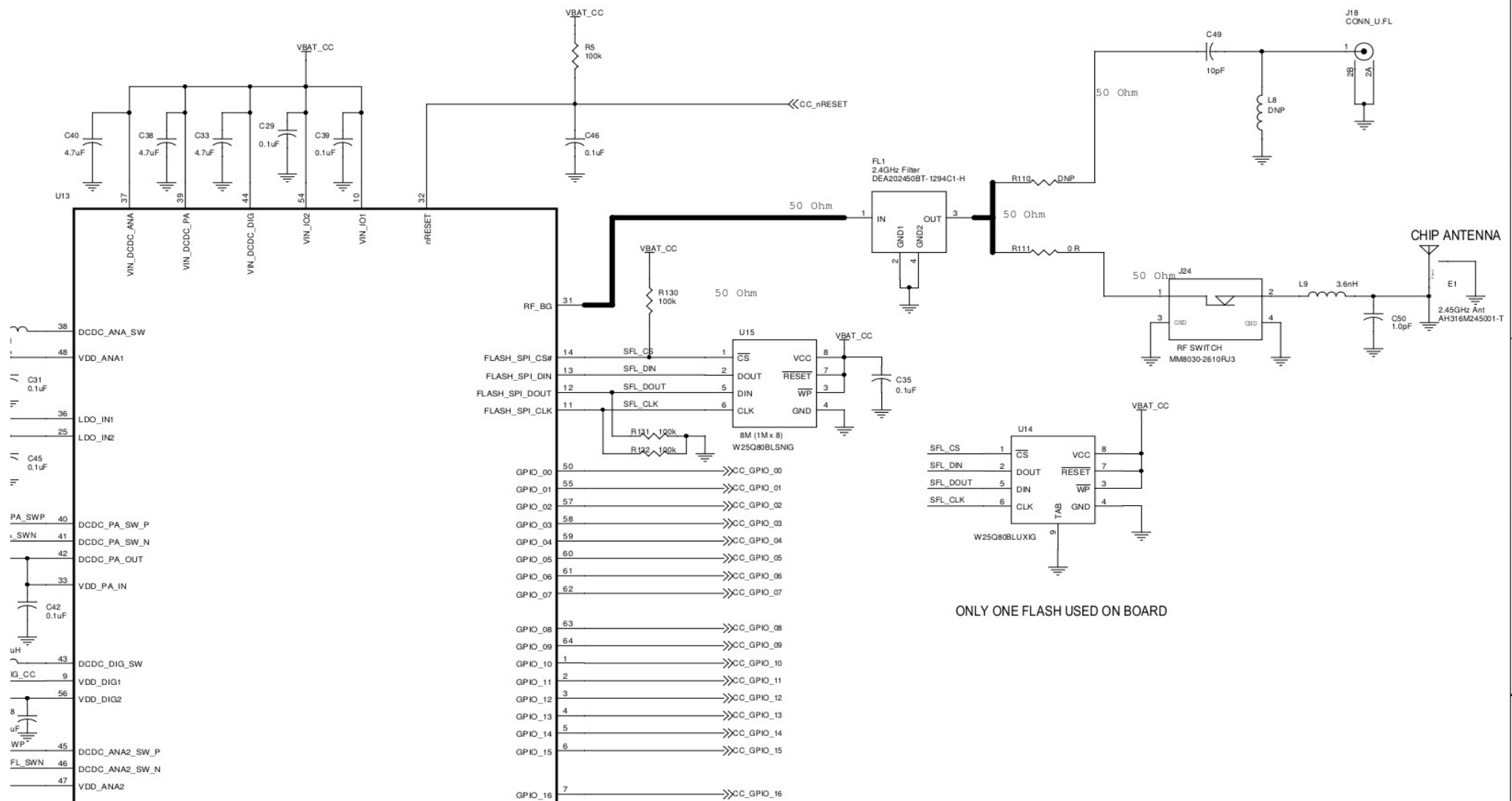
Интерфейс Wi-Fi

CC3200 на Texas Instruments е микроконтролер + мрежови процесор (поради сложната вътрешна архитектура се наричат още SoC).



Интерфейс Wi-Fi

Част от схемата на свързване на CC3200. Забележете външната SPI флеш памет и Wi-Fi антена.



Интерфейс Wi-Fi

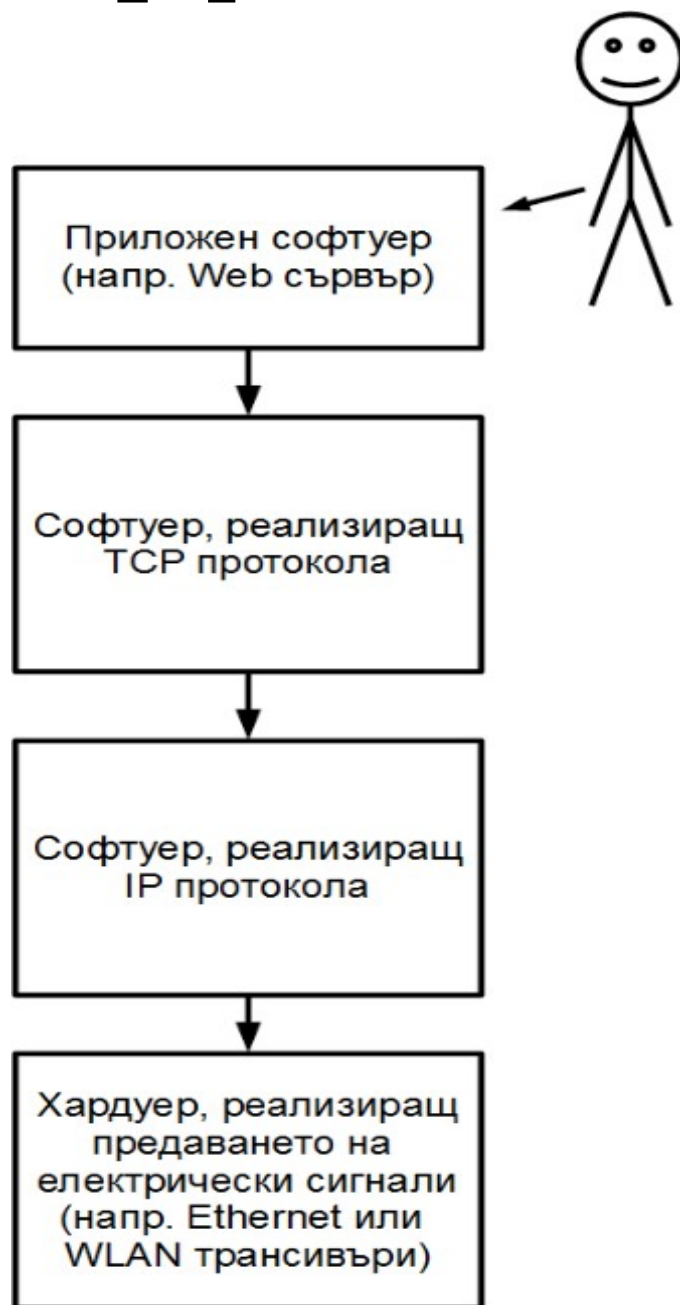
Широко разпространен протокол за комуникация в Интернет е TCP/IP.

IP адрес – уникално 32-битово цяло число, присвоено на дадено устройство в Интернет. Такъв адрес е необходим при предаването на информация между две и повече устройства. Изобразява се в десетичен вид, като всеки байт е разделен с точки (например 192.168.1.10, 10.1.1.23, 81.150.230.33 и други).

32-битови адреси се използват във версия номер 4 (**IPv4**) на IP протокола . С 32-битово число може да се адресират до $2^{32} = 4\,294\,967\,296$ устройства.

Поради широката употреба на световната мрежа Интернет този брой се оказва недостатъчен, затова в следващата версия адресите са **128-битови (IPv6)**.

Интерфейс Wi-Fi



Интерфейс Wi-Fi

TCP протокол (Transmission Control Protocol) – протоколът осигурява пренасянето на непрекъснатата поредица от данни, като за разлика от повечето Интернет протоколи, работи с изграждане на логическа връзка и **гарантиране на доставката на данните**. Софтуерът, реализиращ този протокол е на най-високото ниво на абстракция в TCP/IP комуникацията. Гарантиране предаването на данните означава, че ако някой пакет се изгуби от IP протокола, TCP слоя ще детектира това и ще го изпрати наново.

Интерфейс Wi-Fi

IP протокол (Internet Protocol) – стандартизиран механизъм за предаване на информация в световната мрежа Интернет. Той дефинира комуникация, която се осъществява чрез разделяне на данните на пакети в подателя и събирането им в получателя. Всеки пакет, освен полезните данни, съдържа и IP адреса на подателя/получателя, заедно с различни служебни данни. При този протокол **доставката на информация не се гарантира**, т.е. някои от пакетите могат да бъдат изгубени.

Интерфейс Wi-Fi

DHCP протокол (**D**ynamic **H**ost **C**onfiguration **P**rotocol) – аналогичен на IP протокола, но разликата е, че при първоначалното включване на устройството параметрите на IP протокола (IP адрес, Mask, Gateway и др.) се получават автоматично от DHCP сървър. Това означава, че потребителят ще получи автоматично, без негова намеса, всички необходими настройки, за да се свърже към Интернет. Характерното за този протокол е, че при всяко стартиране на компютъра си, потребителят получава IP адрес, който може да не съвпада с IP адреса от предишна сесия (предишното включване) на компютъра. Нещо повече – този IP адрес може да се промени по време на настоящата сесия.

Интерфейс Wi-Fi

Връзката между две устройства в Интернет се основава на принципа **клиент-сървър**, при която:

- ***клиент** се нарича компютърна програма, изискваща създаването на връзка и използване на някакъв компютърен ресурс;

- ***сървърно приложение** е компютърна програма, която предоставя даден ресурс на една или повече клиентски програми. Сървърното приложение „слуша“ за идващи заявки от клиенти, обслужва ги и продължава да „слуша“ за следващи клиенти. Типичен пример за комуникация клиент-сървър е качването на файл в Google Drive. Тук Интернет браузърът (Mozilla, Opera, Google Chrome) се нарича клиент, а Google Drive – сървърно приложение. Предоставеният ресурс е дисково пространство.

Интерфейс Wi-Fi

За да може клиент да се свърже към сървър е необходимо да се знаят поне **два параметъра** на сървъра:

***IP адрес**

***порт**, на който сървърното приложение очаква заявки от клиентите.

Под порт се разбира софтуерен механизъм за връзка, а не физически порт (куплунг). Софтуерните портове са необходими, за да се реализира достъп до сървъра от много потребители към много сървърни програми, а **физически конекторът за връзка може да е само един**.

Валидни числа за портове са $0 \div 65535$.

Интерфейс Wi-Fi

Благодарение на портовете, **един сървър** може да предоставя по **няколко ресурса** едновременно. За целта, едно такова приложение трябва да е **многозадачно** (multi-threaded).

Пример - по подразбиране уеб страниците се обслужват на порт 80, т.е. когато напишем в браузъра `www.mysite.com`, всъщност ще се преведе като `www.mysite.com:80` (с двуточие се указва номера на порта)

Пример - клиентската програма, осигуряваща достъп до файловата система на сървър – SSH. Връзката на SSH се осъществява винаги на порт 22.

Пример - клиентската програма за контрол на версията `Git`. Връзката на `Git` се осъществява винаги на порт 9418.

Интерфейс Wi-Fi

От гледна точка на програмиста, **връзката клиент-сървър** се осъществява посредством т.нар. **сокети** (socket), които наподобяват файлове.

Сокетът е **крайна точка за комуникация** (endpoint) в една компютърна мрежа.

За да започне комуникацията, потребителската програма трябва да отвори сокет, след което да извърши всички операции по комуникацията с помощта на указател към този сокет (точно както се използват файлови указатели) и накрая да затвори сокета.

Този вид достъп наподобява файловия достъп (отваряне, четене/запис, затваряне).

Интерфейс Wi-Fi

Пример с CC3100 и използване на сокети.

| Име на функцията | Кратко описание |
|------------------|---|
| sl_Socket() | Създава крайна точка за комуникация, сокет, и връща указател към нея. |
| sl_Bind() | Присвоява на сокета статичния IP адрес на мрежовата карта. Ако тя използва DHCP, като адрес на функцията трябва да се подаде нула. Присвоява на сокета порт, на който ще се осъществяват връзките. |
| sl_Listen() | Използва се от сървърни програми. Отваря се присвоеният порт на присвоения IP адрес. От този момент нататък системата очаква („слуша“) за пристигащи връзки от клиенти. |
| sl_Accept() | Приема връзка с клиент. Тази функция връща указател към сокета на клиента (с негова помощ може да разберем например IP адреса на клиента). Блокираща функция. |
| sl_Connect() | Използва се от клиентски програми. На тази функция се предава IP адреса на сървъра и неговия порт, към който ще се свързваме. |

Интерфейс Wi-Fi

Пример с CS3100 и използване на сокетите.

| | |
|------------|---|
| sl_Recv() | Връща приетите байтове от сървъра/клиента. Блокираща функция. |
| sl_Send() | Изпраща определен брой байтове към сървъра/клиента. |

Интерфейс Bluetooth

Bluetooth е безжичен, асинхронен, радио интерфейс. Работи в честотния диапазон 2400–2483.5 MHz. Скоростта на обмен достига до 24 Mbit/s (версия 3 на протокола).

Използва се комуникация между централно (central) и периферно устройство (peripheral).

Едно централно устройство може да си комуникира с до 7 периферни (до версия 3) или с произволен брой периферни (версия 4 & 5, BLE).

Устройствата се разделят на класове в зависимост от радиуса на действие:

*клас 1 – до 100 метра

*клас 2 – до 10 метра

*клас 3 – до 1 метър

Интерфейс Bluetooth

Версия 4 и 5 на протокола включва допълнителен протокол за енергийно ефективни приложения, който се нарича BLE (**B**luetooth **L**ow **E**nergy).

Скоростта на предаване е ограничена до 1 Mbit/s (v4) и 2 Mbit/s (v5).

Използват се 40 честотни канала през 2 MHz.

Три от каналите (37, 38, 39) се използват за т.нар. рекламиране.

При осъществяване на връзка, **устройствата превключват честотните канали периодично** (frequency hopping). Целта е да се повиши шумоустойчивостта и възможността за работа на много устройства едновременно.

Интерфейс Bluetooth

Рекламиране (advertising) – процес на периодично изпращане на опознавателни пакети от периферно (peripheral) устройство. Периодът е в границите $20 \div 10240$ ms. Чрез тези пакети Bluetooth устройството може да бъде открито и централно устройство може да се свърже с него.

Сканиране (scanning) – процес на откриване на всички периферни устройства в близост. Сканирането се извършва от централно устройство.

Свързване (connecting) – процес на изграждане на връзка между централно и периферно устройство [14]. Централното устройство избира към кое периферно да се свърже на базата на рекламиращите пакети (които съдържат име на устройство, уникален номер на предлаганите ресурси – UUID, MAC адрес и др.).

Интерфейс Bluetooth

В процеса на свързване централното устройство изпраща пакет, наречен CONNECT_REQ, който трябва да извлече 4 параметъра от периферното устройство, за да може да се свърже с него:

*схема на честотно превключване (**frequency hopping sequence**)

*интервал на връзката (**connection interval**) – времето, за което връзката ще използва един честотен канал, след което ще превключи на друг. (7.5 ÷ 4000 ms)

Интерфейс Bluetooth

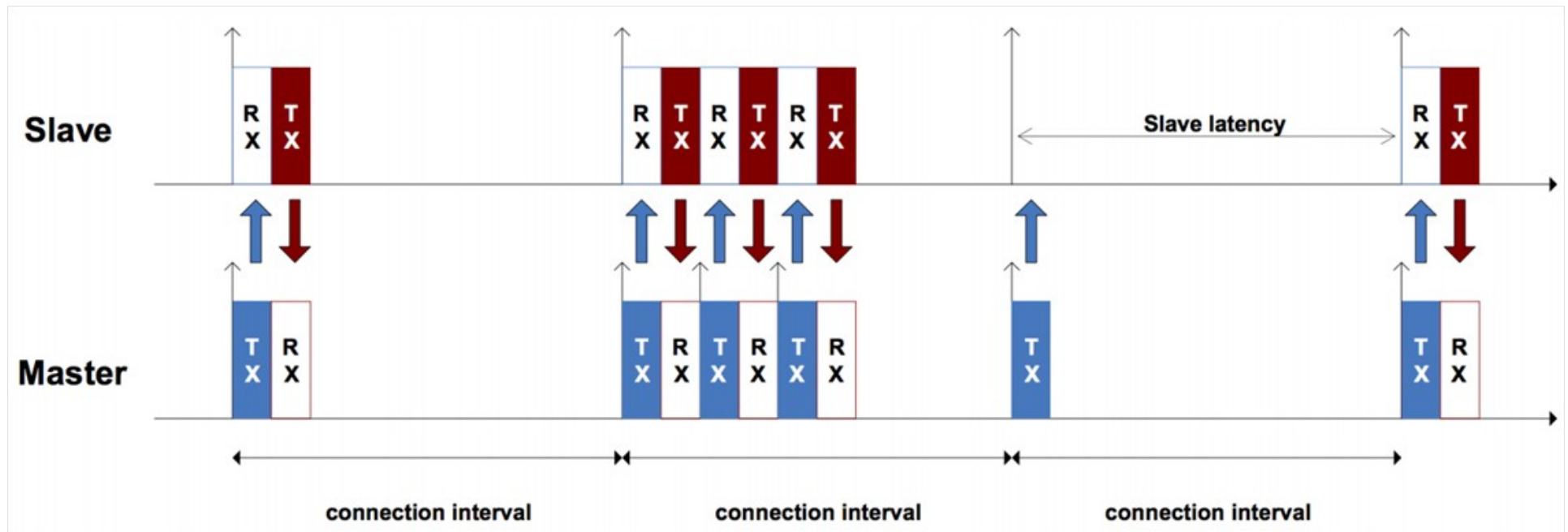
*времезакъснение на подчиненото устройство (**slave latency**) – ако периферното устройство няма данни, които да предаде, може да не отговаря на централното устройство в рамките на един slave latency период.

$[0 \div ((\text{supervision timeout} / \text{connection interval}) - 1) \text{ ms}]$

*таймаут на връзка (**supervision timeout**) – максималното време между два правилно приети пакета, при което връзката се счита за осъществена. Ако вторият пакет пристигне по-късно от това време, връзката ще се счита за прекъсната. (100 ÷ 32000 ms)

Интерфейс Bluetooth

Когато се осъществи връзка, централното и периферното устройство си обменят информация на равни интервали от време [14].



Интерфейс Bluetooth

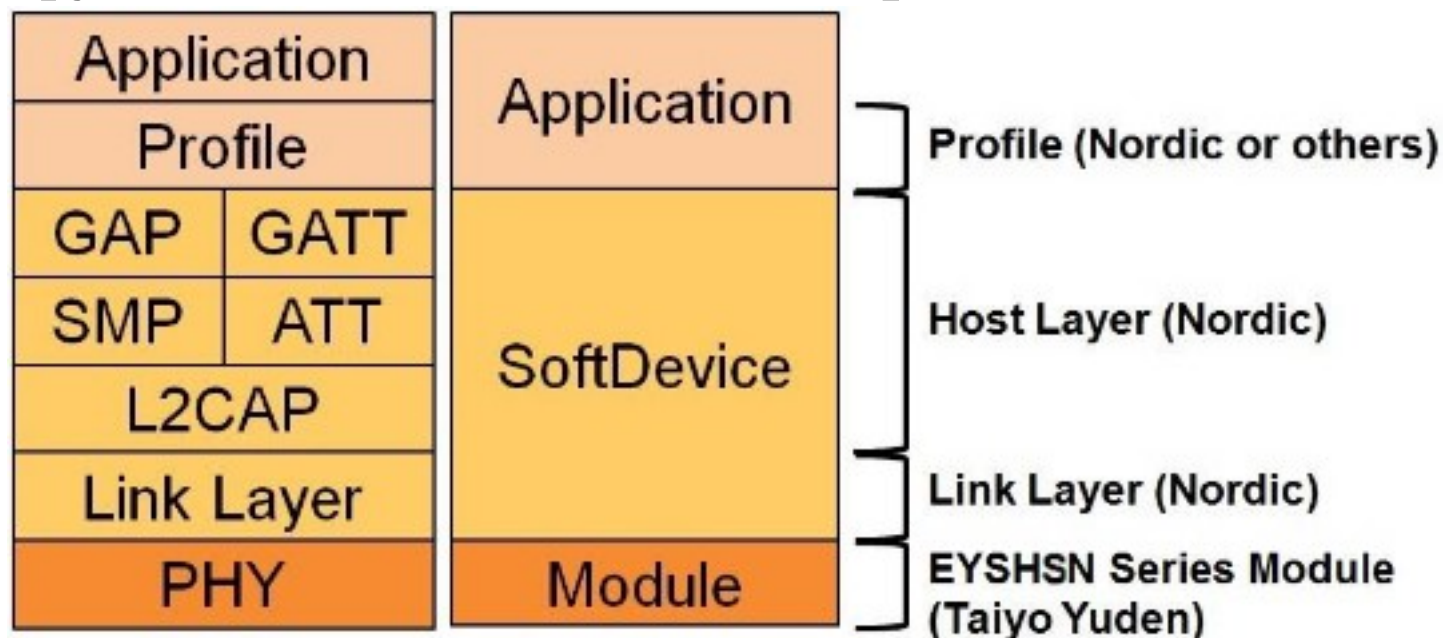
Съгласуване (pairing) – процес на предаване на служебна информация (ключове) между две устройства с цел криптиране на връзката между тях.

Запаметяване (bonding) – процес на записване на ключове за криптиране на връзка във всяко от съгласуваните устройства. Това позволява съгласуването да се извърши само първия път при свързването на двете устройства. Следващите свързвания не се нуждаят от фазата съгласуване и връзката е криптирана с ключ от преди.

Интерфейс Bluetooth

Пример – Nordic Semiconductor NRF52832 е микроконтролер с Bluetooth свързаност (v.4 и v.5, BLE). Фирмата Taiyo Yuden предлага Bluetooth сертифицирани модули, базирани на NRF51 & NRF52 фамилията.

Bluetooth библиотеката е наречена SoftDevice. Приложната програма използва функции от нея и няма директен достъп до Bluetooth модула.



Интерфейс Bluetooth

GAP (**G**eneric **A**ccess **P**rofile) – протокол, задаващ параметрите на рекламирането, криптирането и топологията на мрежата, която се поддържа от BLE устройството.

GAP дефинира вида на връзката, която може да се осъществи.

Съществуват 4 вида устройства в зависимост от вида на връзката:

Интерфейс Bluetooth

***маяк (broadcaster)** – периодически изпраща рекламиращи пакети, не може да се свързват към него други устройства, полезните данни се съдържат в рекламиращите пакети;

***наблюдател (observer)** – периодически слуша за рекламиращи пакети, не осъществява връзка, може само да приема;

***периферно устройство (peripheral)** - периодически изпраща рекламиращи пакети, позволява една връзка с централно устройство, може да приема и предава;

***централно устройство (central)** - периодически слуша за рекламиращи пакети, може да осъществява няколко връзки с периферни устройства, може да приема и предава;

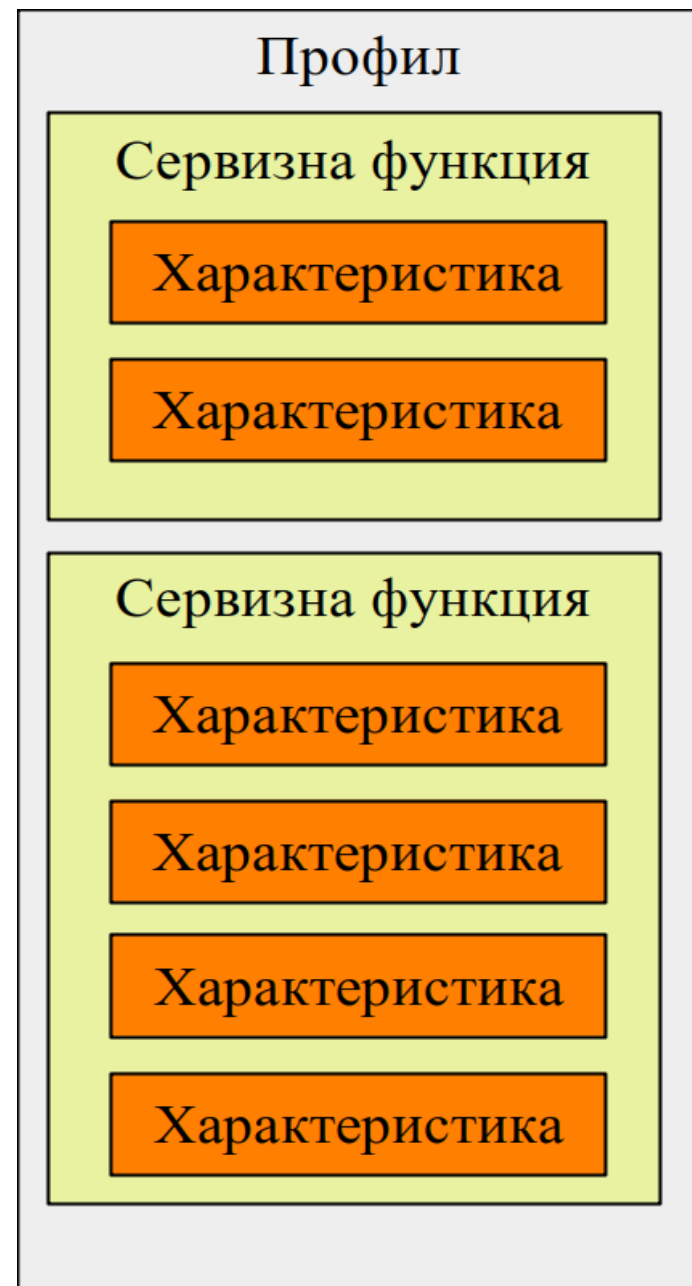
Интерфейс Bluetooth

GATT (Generic Attribute Profile) – протокол, който дефинира йерархията на логически комуникационни точки (profile, service, characteristic).

Характеристика – комуникационна точка. Съдържа потребителската информация. Има UUID (16-битово предварително дефинирана от стандарта, или 128-битово – дефинирано от потребителя).

Сервизна функция – логическо групиране на характеристики.

Профил – логическо групиране на сервизни функции.



Интерфейс Bluetooth

Пример – профилът на пулсметър (предварително дефиниран от стандарта, на англ. ез. **Heart Rate Profile**) съдържа една сервизна функция за текущата стойност на пулс и една сервизна функция за информация за уреда.

*Пулс сервизна функция

- [четене] характеристика за текущата стойност на пулса
- [четене] характеристика за местоположение на сензора по тялото на човека
- [четене/запис] характеристика за контрол на сензора

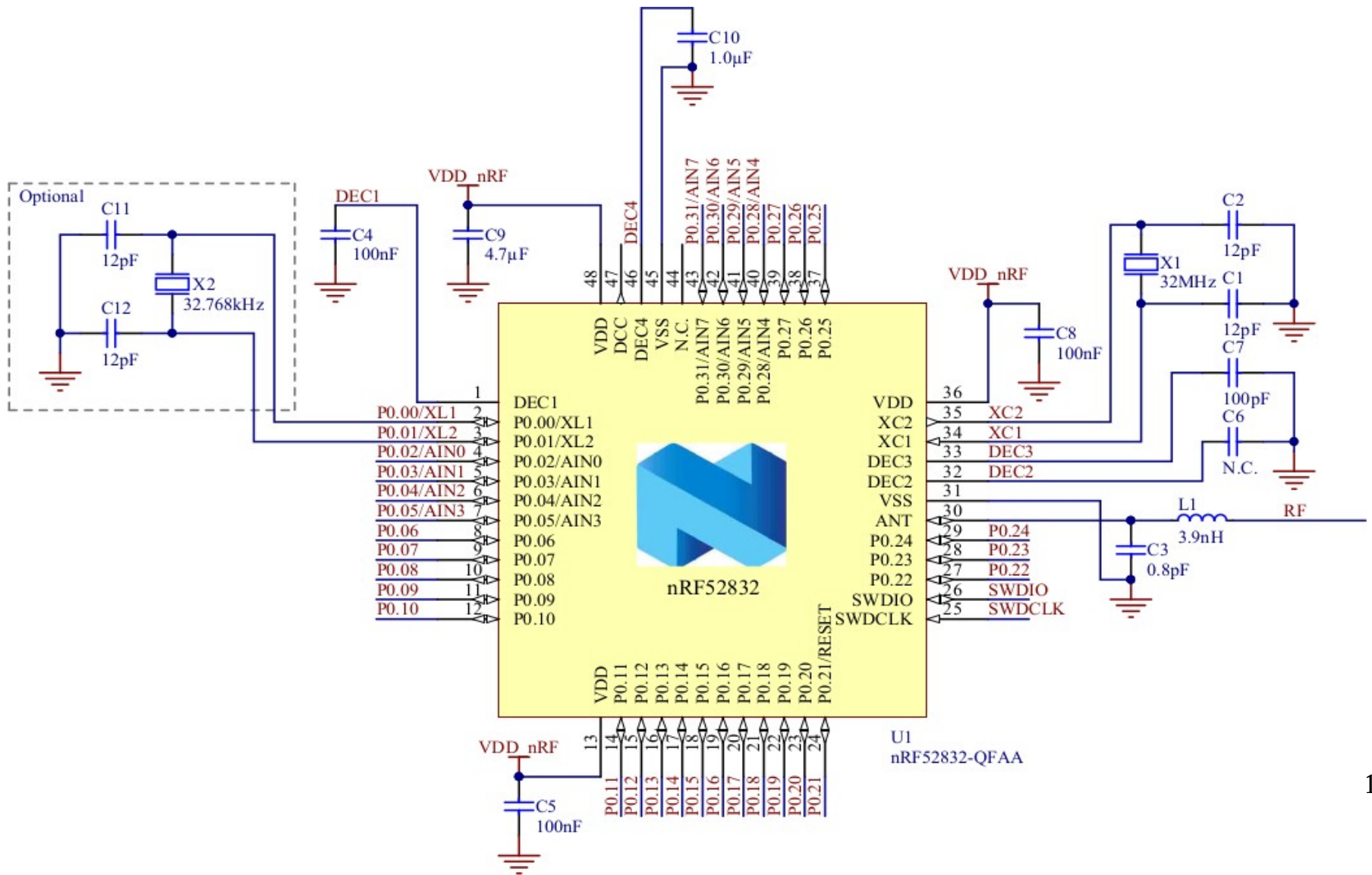
*Информационна сервизна функция

- [запис] характеристика за задаване на име на уреда
- [четене] характеристика за име на производителя

Списък със стандартни профили, сервизи, характ. е даден в [15].

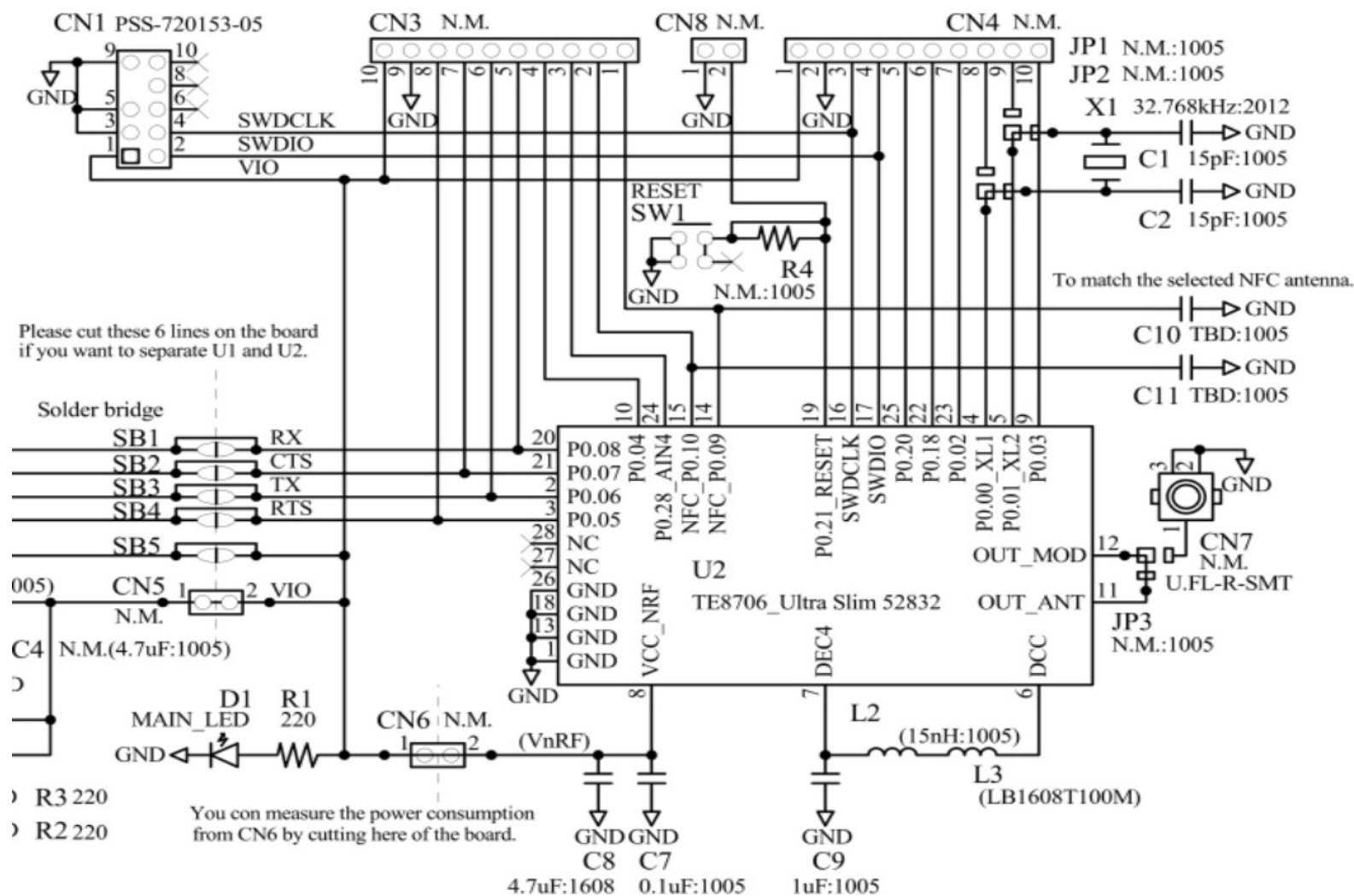
Интерфейс Bluetooth

Схема на свързване с минимум компоненти, дадена от Nordic.



Интерфейс Bluetooth

Схема на свързване на Bluetooth модул, дадена от Taiyo Yuden. Забележете L2, L3 и C9 – това са елементи за вътрешния импулсен постоянен ток преобразувател, който се използва в ултра-маломощни приложения за спестяване на енергия.



Интерфейс Bluetooth

Примерен код за инициализация на NRF52832.

```
void user_bluetooth_init(void){  
    uint32_t err_code;  
  
    timers_init();  
    ble_stack_init();  
    gap_params_init();  
    gatt_init();  
    services_init();  
    advertising_init();  
    conn_params_init();  
    err_code = ble_advertising_start(&m_advertising, BLE_ADV_MODE_FAST);  
    APP_ERROR_CHECK(err_code);  
}
```

Интерфейс Bluetooth

Приемането става чрез прекъсване.

```
volatile uint8_t my_array[32];
```

```
static void nus_data_handler(ble_nus_evt_t * p_evt){  
    for (uint32_t i = 0; i < p_evt->params.rx_data.length; i++){  
        my_array[i] = p_evt->params.rx_data.p_data[i];  
    }  
}
```

Предаването става чрез извикване на API функция.

```
uint32_t my_bluetooth_send(uint16_t buffer_len, uint8_t *buffer){  
uint32_t err_code;
```

```
err_code = ble_nus_data_send(&m_nus, buffer, &buffer_len, m_conn_handle);
```

```
return err_code;  
}
```

Интерфейс Zigbee

Zigbee (IEEE 802.15.4) е радио интерфейс, създаден за вградени системи, изискващи безжична комуникация и ниска скорост на обмен между главното и подчиненото устройство [с].

- *Работи в честотните обхвати 868, 915, 2400 MHz

- *Скоростта на обмен за съответния обхват е 20, 40, 250 kbit/s

- *Радиус на действие до 100 метра

- *С такива устройства може да се изграждат мрежи, участниците в които са 3 вида:

- > ZC (ZigBee Coordinator) – главното устройство, създаващо мрежата. Може да се свързва с други мрежи.

- > ZR (ZigBee Router) – подчинено устройство, което освен че може да изпраща информация от себе си, може и да препраща от други устройства в мрежата.

- > ZED (ZigBee End Device) – подчинено устройство, което може само да обменя информация със ZR или ZC.

Литература

- [1] http://elm-chan.org/docs/mmc/mmc_e.html
- [2] http://www.dejazzer.com/ee379/lecture_notes/lec12_sd_card.pdf
- [3] SD Specifications, Part 1, Physical Layer, Simplified Specification, Version 2.00
- [4] SD Specifications, Part E1, SDIO Simplified Specification, Version 2.00, February 8, 2007
- [5] Samsung SD & MicroSD Card product family SDA 3.0 specification compliant-Up to High Speed mode
- [6] TOSHIBA SD Card Specification
- [7] <https://www.sdcard.org>
- [8] AN10911 SD(HC)-memory card and MMC interface conditioning, NXP, 2013.
- [9] AN460, “Using the P82B96 for bus interface”, Philips Semiconductor, 2001.
- [10] AN4760, “Quad-SPI interface on STM32 microcontrollers and microprocessors”, ST Microelectronics, 2020.
- [11] D. McKenna, “Using the QuadSPI Module on MPC56xxS”, AN4186, NXP Semiconductor, 2010.
- [12] S. Singh, “Designing with Cypress Quad SPI (QSPI) F-RAM”, AN218375, Cypress Semiconductor, 2017.
- [13] Г. Илиев, Д. Атамян, “Мрежи за данни и интернет комуникации”, Нови знания, 2009.
- [14] <https://microchipdeveloper.com/wireless:ble-link-layer-connections>
- [15] <https://www.bluetooth.com/specifications/specs/>