

гл. ас. д-р инж. Любомир Богданов

лаб. 1362, лаб. 1312

тел. +359 2 965 3362

lbogdanov@tu-sofia.bg

Съдържание

- 1 Въведение в микропроцесорните системи
- 2 Основни понятия в програмирането на μС
- 3 Създаване на изпълним код
- 4 Сегменти на паметта
- **5** Видове библиотеки
- 6 Маски
- 7 Volatile променливи



системи



LDO

LCD

UART

Flash

μPU

USB

SRAM

I²S

Ethernet 10/100

Персонален Компютър

ATX Power

Video UART

HDD

CPU

USB

DRAM Sound

Ethernet

10/ 100/

1000



системи

Микропроцесор — $x(10 \div 100)$ Mhz

Памет за данни (SRAM) - x(10 ÷ 100) kB

Програмна памет (Flash) - $x(10 \div 100)$ kB

Периферни модули:

GPIO

RTC

I²C

I²S

SPI

Timer

CAN

UART

USB

Ethernet



системи

Ядро

ALU

регистри

декодер на инстр.

прогр. брояч модули на

конвейера

други

Микропроцесор

Ядро

Контролер на прекъсванията Debug модули кеш памет

(не всички имат)

MPU

MMU

Микроконтролер

Микропроцесор

Периферия



системи

Видове микроконтролери:

General Purpose

Разглеждани в курса Микропроцесорна схемотехника (MSP430/2, Tiva, PIC, STM32, AT32)

Application Specific

Доближават се до персоналните компютри като параметри (оттам идва SoC) + специална периферия според областта на приложение (Sitara, i.MX, SPEAr).



системи

Начини за програмиране:

µСU, поставен директно в **програматор**

Програматор, свързан към разработваното устройство посредством **специален интерфейс** (ICSP)

USB → JTAG адаптер

Стандартен интерфейс (USB, UART, Ethernet и др.)

Директно във Flash посредством Bootloader

Във файловата система при използване на OS

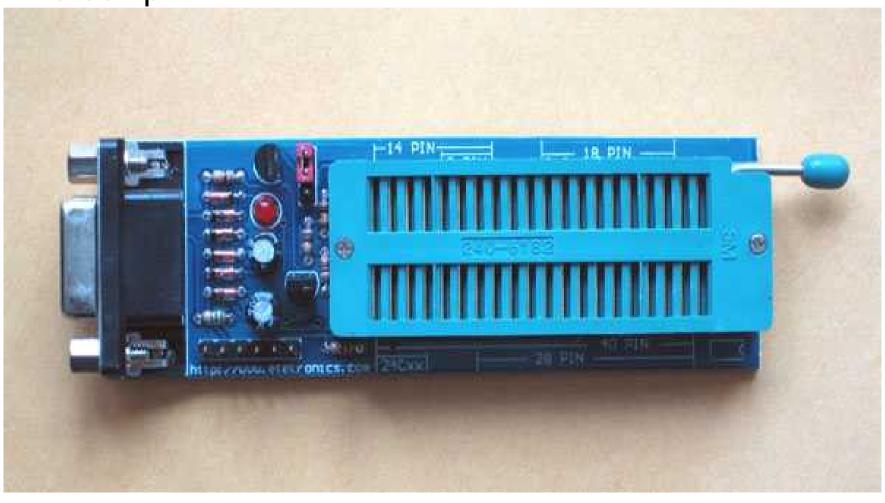
ROM емулатор/програматор (при използване на външна Flash)

Външна преносима Flash памет (SD Card)



системи

JDM програматор за програмиране на микроконтролери от Microchip





системи

USB → JTAG адаптер за програмиране на микроконтролери от различни фирми



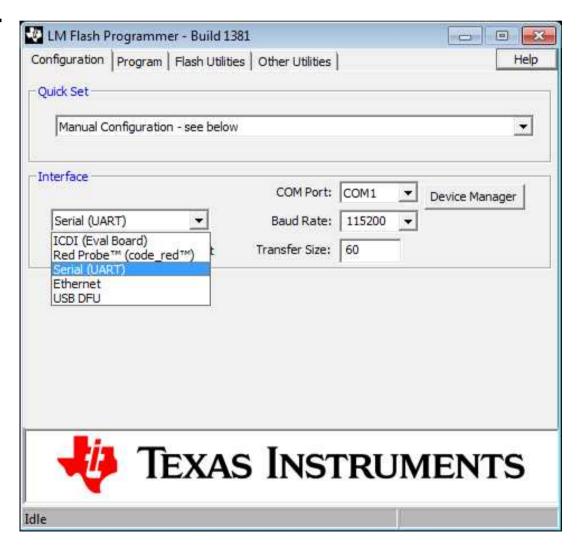


системи

Програмиране директно във Flash посредством Bootloader

– изисква специална програма за комуникация. Показана

e LM Flash.





системи

Програмиране чрез директно копиране на програмата във файловата система при използване на OS. Използва се командата "secure copy" за Linux.



на µС

Програми на асемблер

Състоят се от следните полета: директиви, етикети, инструкции, операнди и коментари.

На всеки един ред се въвежда по една инструкция с или без операнди.

Всяка инструкция съдържа следните битови полета:

- * Код на операцията (=мнемоника);
- * служебни полета (не се пишат, асемблерът сам ще ги определи).



на µС

Програми на асемблер

След мнемониката се добавят операндите. Ако няма операнди се оставя празно поле:

Пример:

(Мнемоника) (Операнд 1) (Операнд 2)

add.w

R14,

R15

swpb

R14,

clra



на µС

Програми на асемблер

MOV R5, R4

Instruction code: 0x4504

Op-code	S-reg	Ad	B/W	As	D-reg
0 1 0 0	0 1 0 1	0	0	0 0	0 1 0 0
MOV	R5	Register	16-Bits	Register	R4

на µС

При въвеждането на асемблерни програми в средите освен инструкцията се добавят етикети и коментари.

Етикети	Мнемоника	Операнди		Коментари
L1	xor.b	#0xF0,	&P3OUT	;Toggle pins
	xor.w	#0x0F,	&PJOUT	;Toggle pins
	call	#Delay	;C	all subroutine
	jmp	L1	;Repeat progran	



на µС

Програми на асемблер

* **Етикетите** се използват за реализация на цикли или подпрограми;

* **Коментарите** са за информация на програмиста и те не влизат в крайния двоичен код.



на µС

Програми на асемблер

* Обикновено в началото и края на програмата може да има специални думи, наречени **директиви**, които се използват от асемблера за конфигурация на проекта и/или подпома-гане на програмиста:

ORG 0FFFEh ;задай адрес на ресет хендлер #include "msp430.h" ;включи заглавен файл END ;край на асемблерния файл



на µС

Инструкциите на асемблер са различни за различните микропроцесори.

Асемблерните директиви са различни за различните развойни програми (toolchain).

Програмирането на С и С++ е независимо от използвания микроконтролер.

Все пак някои от библиотеките са зависими от използвания микроконтролер.

С и С++ позволяват без никакви (или с много леки) промени в кода една и съща програма да се изпълнява на два различни микроконтролера (Portability).



на µС

```
#include <msp430.h>
void main( void )
  unsigned int i;
  WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; //Stop watchdog timer
  P3DIR |= 0x10; //P3DIR e микроконтролерно-зависим мак
  P30UT = 0x00;
  for(;;) //for() е микроконтролерно-независима конструкция
    P30UT ^= 0x10;
    for(i = 0; i < 65530; i++) { }
```



на µС

За да се разграничат понятията "приложни програми за персонален компютър" от "програми за микроконтролер", то последните се наричат още фърмуер (firmware).

Когато се компилира програма, която директно ще се изпълнява от микроконтролера, тя се нарича bare-metal firmware.

Алтернативният вариант на bare-metal firmware-a е програма, която се изпълнява заедно с **embedded операционна система** (uClinux, FreeRTOS, SafeRTOS, TinyOS, Android, Windows CE и др.).



на µС

Предимства на OS:

- (псевдо)паралелно изпълнение на две и повече програми
- независимост от хардуерната конфигурация (ако има съответните драйвери)
- лесно пренасяне на кода в други вградени системи (Portability).

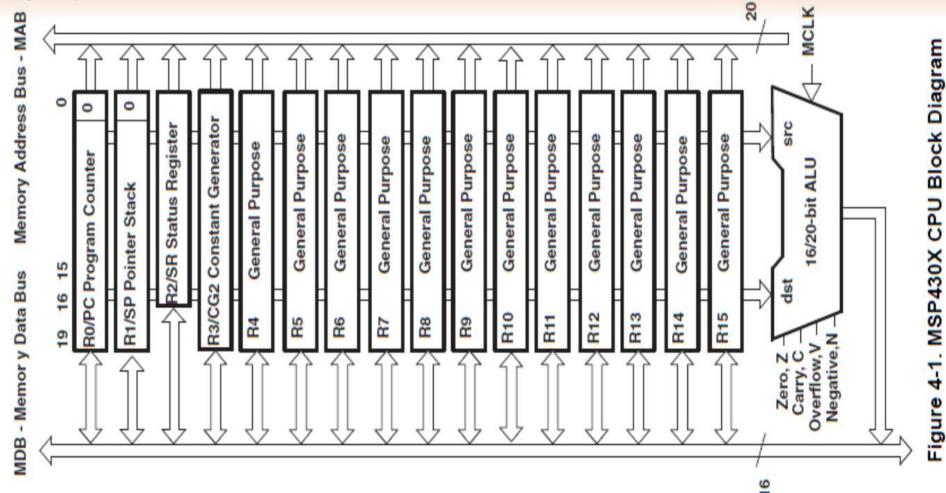
Недостатъци:

 използва по-голям хардуерен ресурс (ROM, RAM, µPU и др.)



на µС

Програмен модел – това е наборът от регистри на микропроцесора, които са достъпни (четене/запис) за програмиста.



на µС

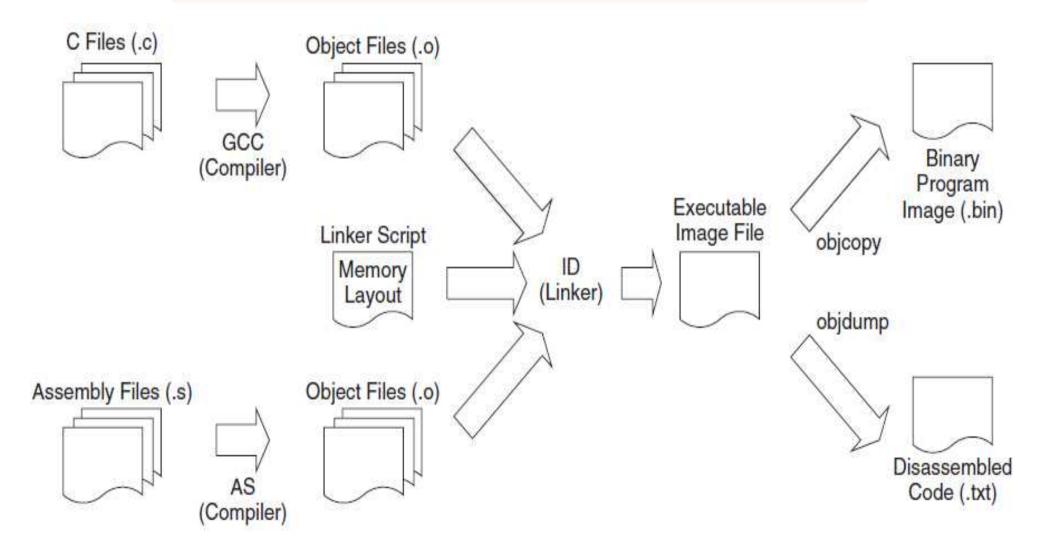
Intrinsic functions – елементарни функции, осигуряващи достъп до регистри на микропроцесора. Стандартният език С реализира програми, които могат да пишат/четат само в памет, външна за микропроцесора.

Ако се нуждаем от достъп до регистри вътре в самия микропроцесор, трябва да използваме instrinsic функции или inline асемблер (код на асемблер в С програма).

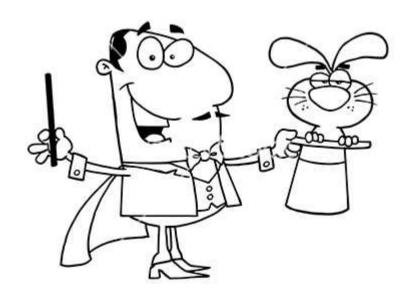
```
Пример:
unsigned short __set_SP_register(unsigned short src);

Пример:
__asm(" mov r1, #0x2000\n");
```

Етапи в създаването на изпълнимия код



Демонстрация на пример във вградена система.



Анализ на използваните ресурси – написали сме програмата си, как да я оценим по качество?

За колко време се изпълнява тя?

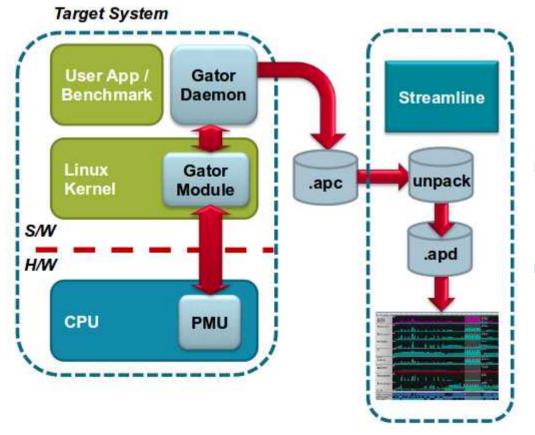
Каква мощност се консумира от системата при нейното изпълнение?

Колко четения/записи от SD карта са настъпили (ако има)?

Колко четения/записи от кеш паметта са настъпили (ако има)?

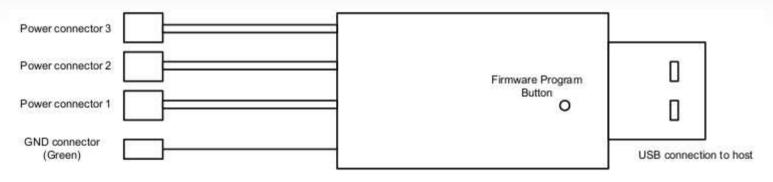
Други

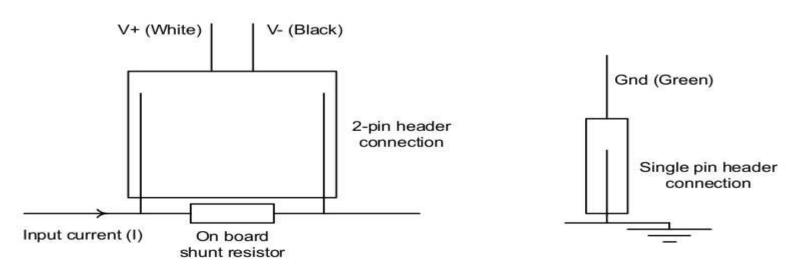
Използват се допълнителни (third party) програми. Техният брой е огромен. Тук се разглежда ARM Streamline Performance Analyzer, част от средата DS-5 Development Studio на ARM [2]. Валиден за ARM микропроцесори.



- Relies on "gator" kernel module and daemon
- Reads out counters and process information and dumps to file

С помощта на ARM Energy Probe може да се измери и консумираната енергия от програмата [3].

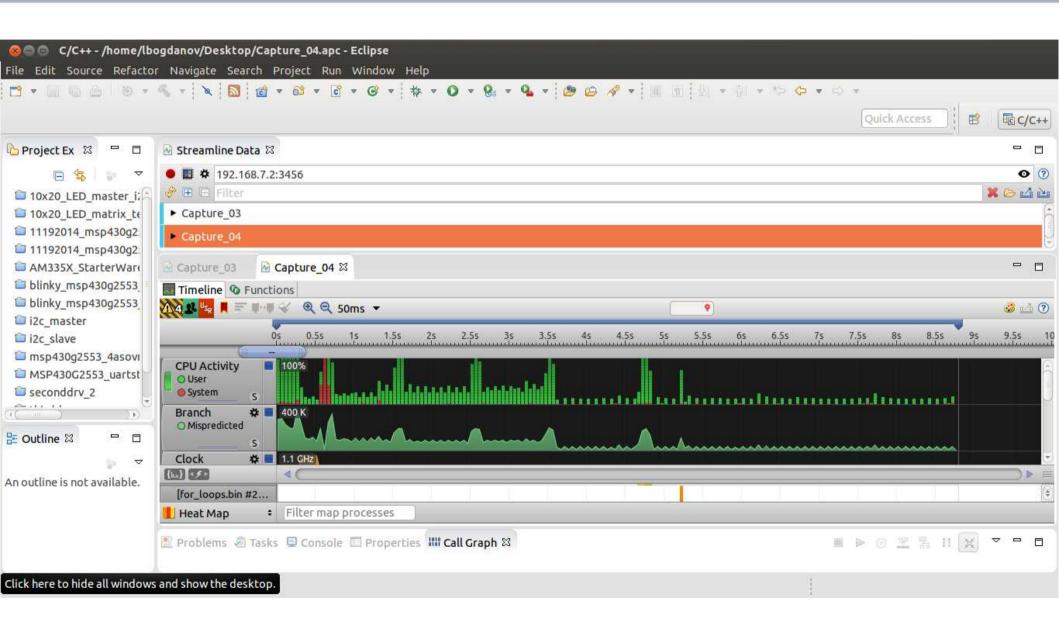




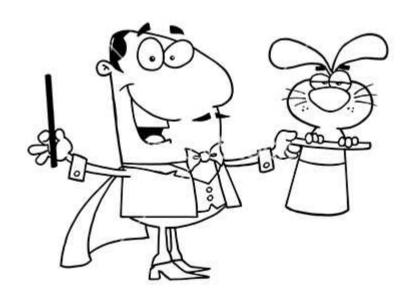








Демонстрация на пример с ARM DS-5 Streamline.



За да се автоматизира процеса на компилация се използват **Makefile** (под Linux) и **Batch** (под Windows) файлове. В тях са въведени командите, които се изпълняват от командния ред.

В IDE средите данните за компилацията се въвеждат в менюта. При компилирането на проекта тези данни се предават като параметри на съответните програми (компилатор, асемблер, линкер и т.н.)



```
      blinky.c
      17.3.2014 r. 13:43 ч.
      C File
      3 KB

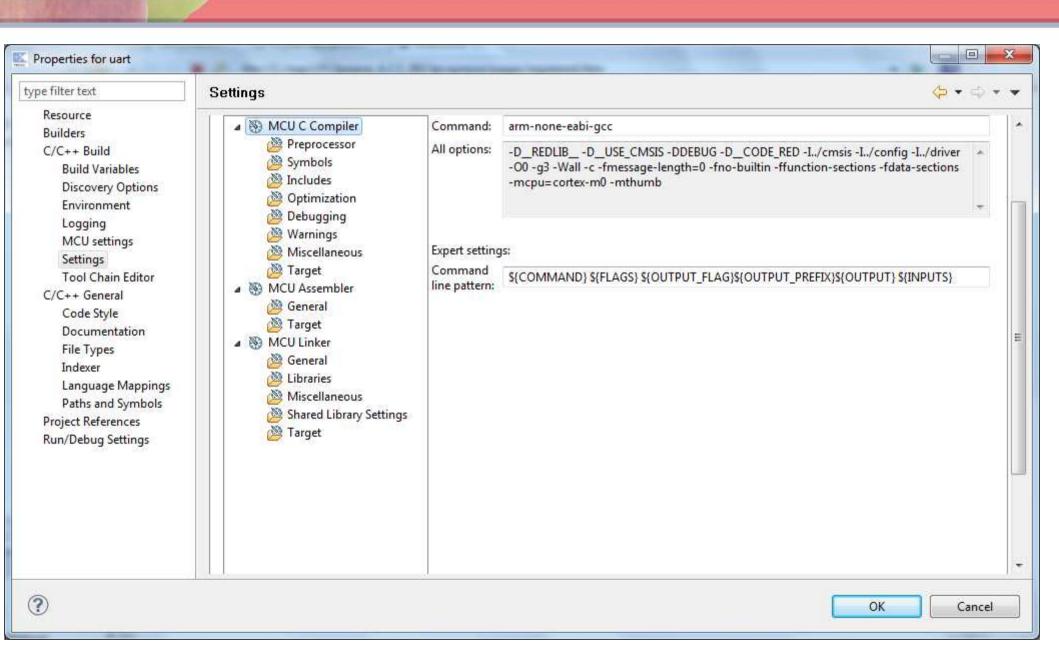
      blinky.ld
      5.6.2012 r. 16:41 ч.
      LD File
      2 KB

      Makefile
      17.3.2014 r. 14:25 ч.
      File
      1 KB

      startup_gcc.c
      5.6.2012 r. 16:41 ч.
      C File
      10 KB
```

```
IPATH=../../
                                                                                                      [ИЗХОД]: [ВХОД]
 2
                                                                                                      [ТАБ] [ПРАВИЛО]
 3
    all: blinky.bin blinky.lst
                                                                                                      [ИЗХОД]: [ВХОД]
 5
                                                                                                      [ТАБ] [ПРАВИЛО]
 6
    blinky.o: blinky.c
 7
        arm-none-eabi-gcc -mcpu=cortex-m3 -mthumb -Wall -O2 -std=c99 -c -I${IPATH} blinky.c -o blinky.o
 8
 9
    startup gcc.o: startup gcc.c
        arm-none-eabi-gcc -mcpu=cortex-m3 -mthumb -Wall -O2 -std=c99 -c -I${IPATH} startup gcc.c -o startup gcc.o
10
11
    blinky.axf: blinky.o startup gcc.o
13
        arm-none-eabi-ld -Tblinky.ld blinky.o startup gcc.o -o blinky.axf
14
15
    blinky.bin: blinky.axf
16
        arm-none-eabi-objcopy -O binary blinky.axf blinky.bin
17
    #Дисасемблерен файл, може и без него.
19
    blinky.lst: blinky.axf
20
        arm-none-eabi-objdump -S -D blinky.axf > blinky.lst
21
22
    flash:
23
        LMFlash.exe -q ek-lm3s3748 -v -r blinky.bin
24
25 clean:
26
        rm blinky.o startup gcc.o blinky.axf blinky.bin blinky.lst
```





bss - съдържа глобални и статични неинициализирани променливи (в С → глобални, static, extern променливи). Тези променливи могат да бъдат четени и презаписвани.

data – съдържа глобални и статични променливи, инициализирани от програмиста (в С → глобални, static и extern променливи). Тези променливи могат да бъдат четени и презаписвани.

text (или **code**) - съдържа const променливи, и променливи инициализирани от програмиста, които по време на изпълнение на програмата (runtime) отиват в data сегмента. Инструкциите на програмата се поместват в този сегмент.

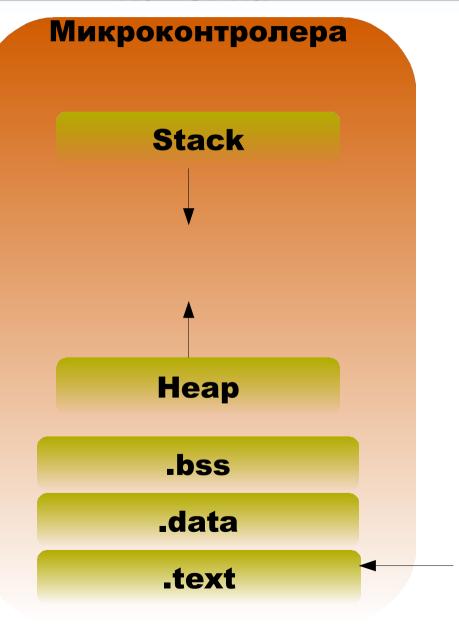
Stack – в програмирането под стек се подразбира място в паметта на микроконтролера, където се съхранява LIFO буфер, който отговаря за съхраняването на данни при извикванията на отделните функции (return addr, статус регистър, аргументи на функции и локални променливи, които не са static). Запис и четене от буфера става със специални инструкции (push, pop).

Heap – в програмирането под хийп се подразбира място в паметта на микроконтролера, където се съхраняват динамично заделените променливи (с malloc(), new и т.н.)

Hardware Stack – в електрониката под хардуерен стек (dedicated hardware stack) се подразбира модул от микропроцесора, съставен от няколко регистъра, в които се записват адресите на последните инструкции от програмата (return address) преди да се извика дадена подпрограма. В някои МСU автоматично се записва и SR. Използват се специални за целта инструкции (push, pop).



Най-голям адрес



.bin файлът се записва тук

Най-малък адрес

```
MEMORY
    FLASH (rx) : ORIGIN = 0x00000000, LENGTH = 0x00040000
    SRAM (rwx) : ORIGIN = 0x20000000, LENGTH = 0x00010000
SECTIONS
    .text :
       text = .;
        KEEP(*(.isr_vector))
        *(.text*)
        *(.rodata*)
        etext = .;
    } > FLASH
    .data : AT(ADDR(.text) + SIZEOF(.text))
        data = .;
       *(vtable)
        *(.data*)
        _{edata = .;}
    } > SRAM
    .bss :
        bss = .;
        *(.bss*)
        *(COMMON)
        _ebss = .;
    } > SRAM
```



Видове библиотеки

Статични

.a под Linux

.lib под Windows

Динамични

.so под Linux

.dll под Windows

Видове библиотеки

Използване в проект:

Включват се съответните хедърни файлове.

Включва се пътя до библиотеката (в Makefile или в меню на развойната среда → по-късно автоматично се предава на линкера).

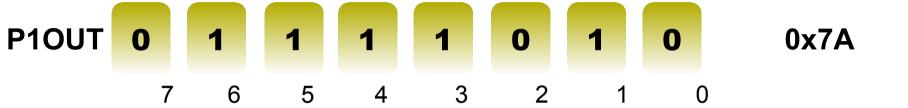
Маски

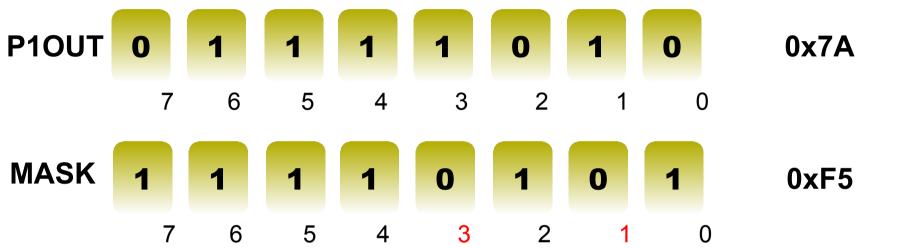
Числа, които чрез логически оператори (&, |, ^ и др.) се използват за промяна на индивидуални битове от даден регистър без да се засягат останалите битове.

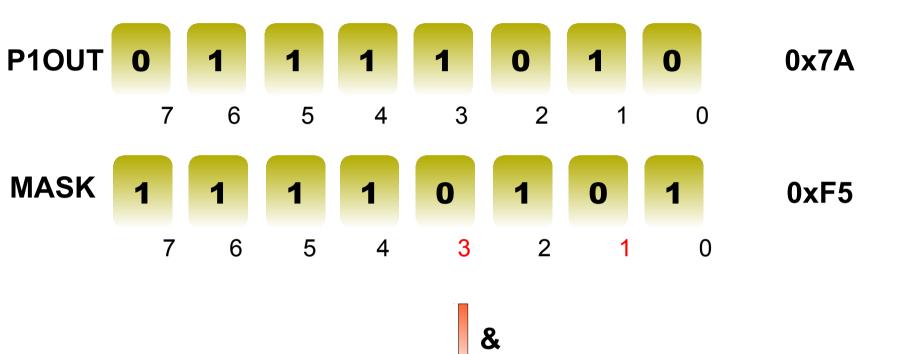


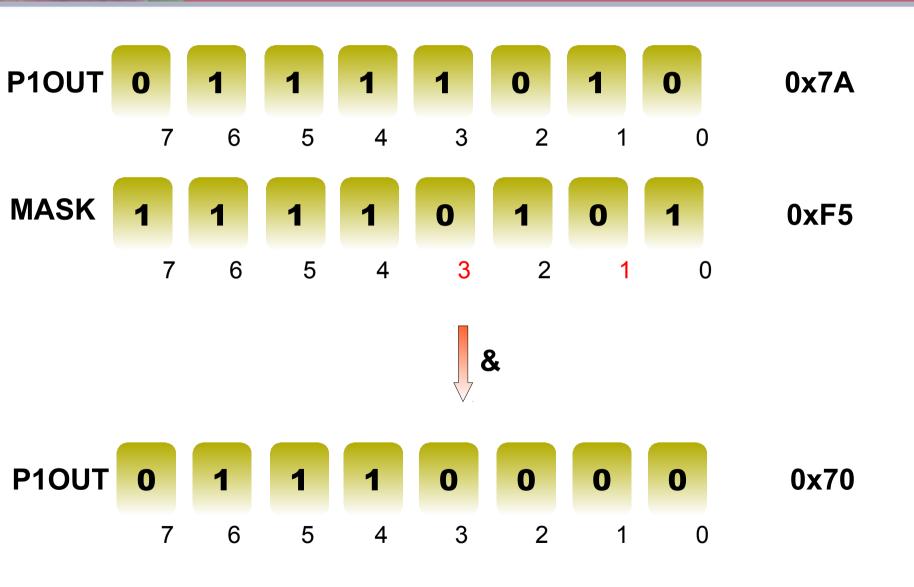
Пример:

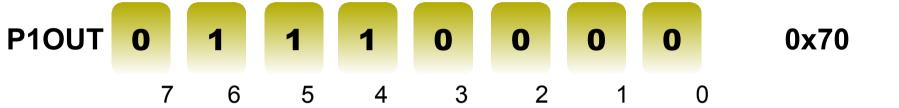
В регистър P1OUT има записана стойност 0x7A. Искаме да установим битове 1 и 3 в логическа 0, а бит 7 – в логическа единица.

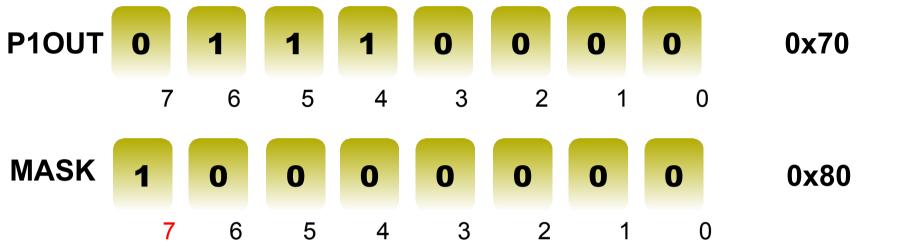


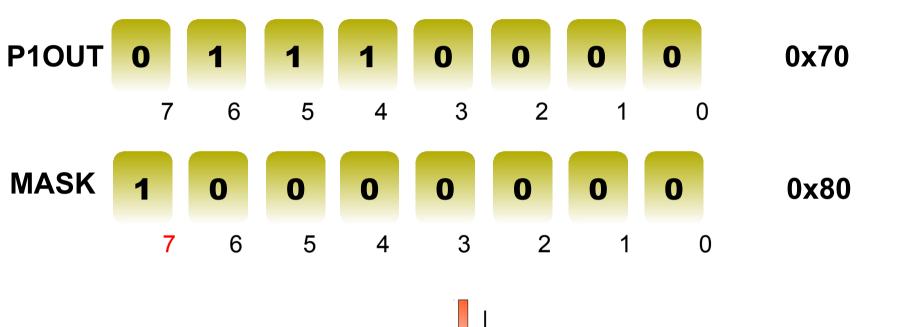


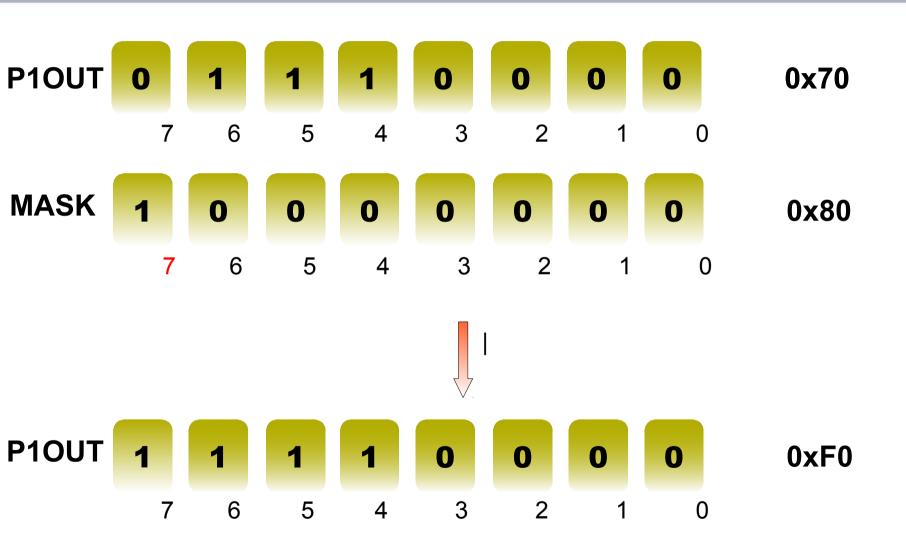














//На този ред P10UT е 0x7A

P10UT &= **0xF5**; (аналогично на P10UT = P10UT & 0xF5;) **P10UT** |= **0x80**; (аналогично на P10UT = P10UT | 0x80;)

//На този ред P10UT e 0xF0

Volatile променливи

Използват се, за да укажем изрично на компилатора ДА НЕ оптимизира дадена променлива. Оптимизацията на кода понякога е нежелана.

Такива примери са:

Когато се дефинира указател към адрес

Когато се използва обща променлива (shared variable) в многонишкова програма

Когато променливата се използва за празни операции

Volatile променливи

```
void main(void)
    unsigned long var;
    initLED();
    while(1)
        turnLEDon();
        for(var = 0; var < 200000; var++){ } //Времезакъснение
        turnLEDoff();
        for(var = 0; var < 200000; var++){ } //Времезакъснение
```

????

```
00000130 <main>:
 130:
        b508
                                   {rθ, lr}
                          push
 132:
        f7ff ffdd
                          \mathfrak{bl}
                                   f0 <initLED>
 136:
        f7ff ffeb
                          bl
                                   110 <turnLEDon>
        f7ff fff1
13a:
                          bl
                                   120 <turnLEDoff>
        e7fa
13e:
                                   136 <main+0x6>
                          b.n
```

Volatile променливи

```
void main(void)
   volatile unsigned long var;
    initLED();
    while(1)
       turnLEDon();
       for(var = 0; var < 200000; var++){ } //Времезакъснение
       turnLEDoff();
       for(var = 0; var < 200000; var++){ } //Времезакъснение
```

```
00000130 <main>:
 130:
                         push
                                  {r0, r1, r2, lr}
        b507
 132:
        f7ff ffdd
                         bl
                                  f0 <initLED>
 136:
        f7ff ffeb
                         bl
                                  110 <turnLEDon>
 13a:
        2300
                                  r3, #0
                         MOVS
13c:
        e001
                         b.n
                                  142 <main+0x12>
 13e:
        9b01
                                  r3, [sp, #4]
                         ldr
 140:
        3301
                         adds
                                  r3, #1
 142:
        9301
                                  r3, [sp, #4]
                         str
 144:
        9a01
                         ldr
                                  r2, [sp, #4]
 146:
        4b07
                         ldr
                                  r3, [pc, #28]
 148:
        429a
                                  r2, r3
                         CMD
14a:
        d9f8
                                  13e <main+0xe>
                         bls.n
14c:
150:
        f7ff ffe8
                         bl
                                  120 <turnLEDoff>
        2300
                                  r3, #0
                         MOVS
 152:
        e001
                                  158 <main+0x28>
                         b.n
154:
        9b01
                                  r3, [sp, #4]
                         ldr
156:
        3301
                                  r3, #1
                         adds
 158:
        9301
                                  r3, [sp, #4]
                         str
15a:
                                  r2, [sp, #4]
        9a01
                         ldr
 15c:
        4b01
                                  r3, [pc, #4]
                         ldr
 15e:
        429a
                                  r2, r3
                         CMD
 160:
        d9f8
                         bls.n
                                  154 <main+0x24>
162:
        e7e8
                                  136 <main+0x6>
                         b.n
 164:
                                  r0, r3, pc, lsr sp
        00030d3f
                         andeg
```

Литература

- 1. Yiu, Joseph, The Definitive Guide to the ARM Cortex-M3, Newnes, USA, 2007
- 2. Dam Sunwoo, Visualizing gem5 vie ARM DS-5 Streamline, workshop, 2012
- 3. ARM DS-5 Streamline User Guide, version 5.23, 2015

