

ไมโครคอนโทรลเลอร์ STM32

ครั้งที่ 1 : สัญญาณและตรรก

- 🏄 สัญญาณและตรรก
 - 🔐 สัญญาณแอนะล็อก .vs. ดิจิทัล
 - 🔐 การกำหนดลอจิก 0 และ 1 ด้วยแรงดัน .vs. กระแส
 - 🔐 ย่านของแรงดันสำหรับลอจิก 0 และ 1 (TTL & CMOS logic)
- ผคุณสมบัติที่น่าสนใจสำหรับอุปกรณ์ที่รับ/ให้สัญญาณ
 - 🕜 อิมพีแดนซ์ และรีซิสแทนซ์
 - 🔐 push-pull, open-collector, open-drain, tri-state logic
 - sinking / sourcing current and pull-up, pull-down
- ั่**่**≽ลักษณะพื้นฐานของพอร์ตเอนกประสงค์ของ STM-32



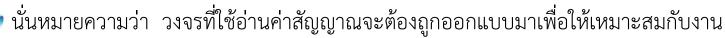


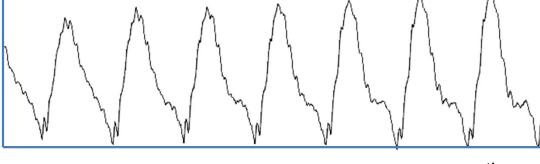
สัญญาณแอนะล็อก (Analog signal)

- ค่าระดับสัญญาณมีลักษณะต่อเนื่อง
- กำเนิดจากวงจรแอนะล็อก (สร้างสัญญาณออกมาต่อเนื่อง)
 - 🥝 ตรงกันข้ามกับสัญญาณแบบดีสครีต (discrete)
- 🎍 วงจรอ่านค่าสัญญาณจะต้องออกแบบมาเพื่อให้สามารถรองรับพิสัยของสัญญาณ (range)

value

- 🔐 เพื่อไม่ให้เกิดการตัด (clip) ของสัญญาณ
- ค่าที่อ่านได้อาจอยู่ในหน่วยดังเช่น
 - 🥝 ความต่างศักย์ (voltage)
 - 🕜 กระแส (current)
 - 🔐 กำลัง (power)





time







สัญญาณดิจิทัล (Digital signal)



ดิจิทัล (digital) เชิงตัวเลข digit -> ตัวเลข



ค่าระดับสัญญาณมีลักษณะไม่ต่อเนื่อง



🦳 สามารถนับจำนวนระดับสัญญาณที่เปลี่ยนไปได้



🔐 หากมีแค่สองระดับ เราจะเรียกว่าสัญญาณไบนารี (binary signal) หรือสัญญาณตรรก (logic signal)



>> อาจกำเนิดจากวงจรแอนะล็อก หรือวงจรดิจิทัล

🔐 สัญญาณที่ถุกสร้างขึ้นเปลี่ยนไปตามคาบเวลา เรียกสัญญาณแบบนี้ว่าสัญญาณดีสครีต (discrete)



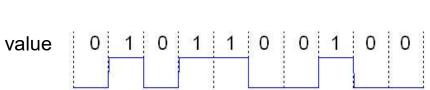
ซึ่งจะกล่าวต่อไปในการอบรมหัวข้อที่ 5



ค่าที่อ่านได้ในแต่ละคาบเวลา



🔐 สามารถนำเสนอได้ด้วยเลขจำนวนเต็ม (integer value)

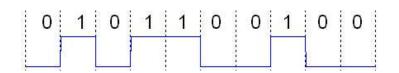


time

time



สัญญาณตรรก (logic signal)



่ผ่สัญญาณเชิงตรรกสามารถนำเสนอได้ในหลายรูปแบบ

time

- 🔐ระดับแรงดันของสัญญาณ VCC=1 GROUND=0
- () กระแส มีกระแสไหลเข้า/ออก = 1 ไม่มีกระแสไหลเข้า/ออก = 0
 - 🧼 หรืออาจจะนำเสนอตรงกันข้าม มีกระแส = 0 ไม่มีกระแส = 1
- 🏄สำหรับระบบที่ออกแบบมาเพื่อความทนทานสูง อาจใช้สายสัญญาณสองเส้นเพื่อนำเสนอสัญญาณ
 - 🔐ระดับสัญญาณที่ส่งออก มักจะใช้ค่าตรงกันข้ามกัน เช่น 1 = VCC(สายเส้น 1) 1 = GND (สายเส้น2)
- **>**ระดับสัญญาณเชิงตรรกที่นิยมใช้ในปัจจุบัน
 - 🕜 5 Volt พบได้ในวงจรลอจิกพื้นฐานทั่วไป และ MCU
 - 🔐 3.3 Volt พบได้ในวงจรลอจิกพื้นฐานทั่วไป และ MCU สมัยใหม่
 - 🕜 ต่ำกว่า 1.5 Volt พบได้ในวงจรลอจิกที่ต้องการความเร็ว และใช้พลังงานต่ำลง พบได้ในคอมพิวเตอร์ปัจจุบัน



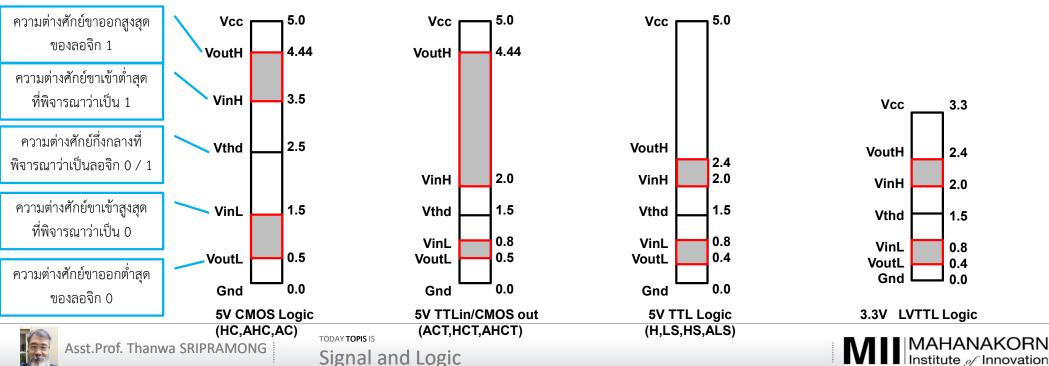




ระดับสัญญาณเชิงตรรก (logic signal)

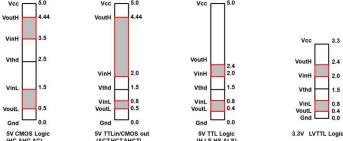
🌺วงจรลอจิกจะต้องออกแบบมาเพื่อให้สามารถให้ระดับสัญญาณขาออก หรือรับสัญญาณขาเข้า ภายในพิสัยที่กำหนด

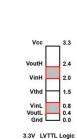
🔐 เผื่อค่าความต้านทาน/อิมพีแดนซ์ ของวงจรส่ง/รับสัญญาณ และโหลดของวงจร



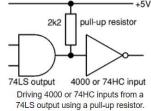
ระดับสัญญาณเชิงตรรก (logic signal)

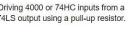
CMOS (Complementary metal-oxide-semiconductor)





- 🔐 สังเกตว่าลอจิก 1 ของวงจรประเภท CMOS มีค่าระดับสัญญาณที่สูงกวา
- 🔐 การต่อวงจรลอจิกผสมกันระหว่าง CMOS กับ TTL อาจเกิดปัญหา
 - 🦭 วงจร TTL รองรับกระแสขาออกที่สูงกว่า CMOS การต่อ CMOS output -> TTL input หลายๆ ตัวไม่ได้มากนัก
 - CMOS out ไปยัง TTL in อาจทำได้ (แต่ไม่ค่อยเหมาะสมนัก)
 - 🦭 TTL out ไปยัง CMOS in จะเกิดปัญหาเนื่องจากระดับลอจิก 1 ของ CMOS สูงกว่ามาก
 - 🦥 หากต้องต่อวงจรผสมผสานระหว่าง CMOS กับ TTL อาจเลือกไอซีรุ่น ACT,HCT,AHCT
 - 🧼 ใช้วงจรปรับระดับสัญญาณ เช่นใช้ resistor ขนาด 2.2k เพื่อ pull-up ระหว่าง LS กับ HC เป็นต้น
- 🔐 การต่อวงจร 5V TTL กับ 3.3V TTL อาจทำได้โดยตรง แต่ต้องระวัง
 - 🧼 วงจรฝั่ง 3.3V TTL อาจใช้เป็น output เพื่อป้อนให้ 5V TTL ได้โดยไม่มีปัญหา
 - 🤎 วงจรฝั่ง 5V หากป้อนให้ทาง 3.3V TTL มีปัญหาเพราะวงจร 5V จะส่งลอจิก 1 ที่เกินกว่าระดับแรงดัน 3.3v
 - อาจใช้ 74ALS245 หรือใช้วงจรที่ออกแบบมาเฉพาะเพื่อปรับระดับสัญญาณระหว่าง 5V กับ 3.3V



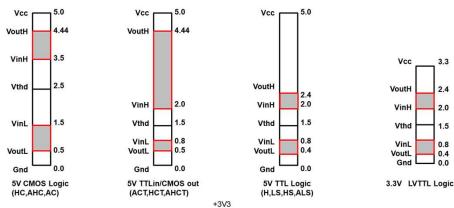


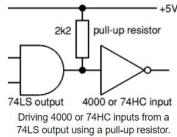


Signal and Logic

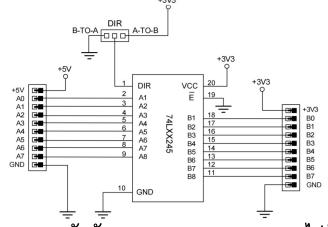


ระดับสัญญาณเชิงตรรก (logic signal)

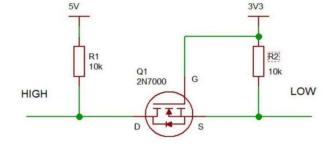




การยกระดับสัญญาณขาออก จาก TTL ไปยัง CMOS level ด้วย R pull-up

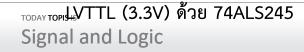


การลดระดับสัญญาณขาออกจาก TTL 5V ไปยัง



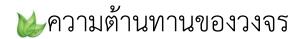
การปรับระดับสัญญาณ TTL 5V กับ LVTTL (3.3V) ด้วย NMOS (bi-directional)







คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาเข้า (input) และขาออก (output)



Resistance ค่าความต้านทานวงจร (DC ที่กระแสไหลคงที่)

$$\Psi R = \frac{V}{I}$$

🔐 Impedance ค่าความต้านทานวงจร (AC ที่มีความแปรผันของ V และ I)

$$^{\@align{scriptsize} \@align{scriptsize} \@$$

$$\Psi Z = \sqrt{R^2 + (X_L - X_C)^2}$$

🔐 วงจรลอจิกโดยทั่วไป จะมีค่าความต้านทานฝั่งขาเข้าที่สูง แต่ฝั่งขาออกจะมีค่าต่ำ

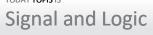
การที่มีค่าความต้านทานฝั่งขาเข้าที่สูง ทำให้สามารถต่อวงจรขาเข้าหลายๆ ตัวร่วมกันเข้ากับวงจรขาออกของลอจิกได้

🦭ทั้งนี้ วงจรลอจิกแบบ CMOS โดยทั่วไปจะจ่ายกระแสฝั่งขาออกได้ต่ำกว่าแบบ TTL ดังนั้นการต่อแบบ CMOS->TTL จะทำได้จำกัด

💜 หากโหลดที่ต่อกับวงจรขาออกมีค่าสูง จะทำให้มีกระแสไหลเข้าหรือออกมาก

🔐 โดยทั่วไปจะส่งผลให้ค่าความต่างศักย์ขาออกมีค่าต่ำกว่าปกติสำหรับลอจิก 1 (VoutH ลดลง) หรือค่าสูงขึ้นสำหรับลอจิก 0 (VoutL สูงขึ้น) **แต่อาจทำให้วงจรเสียหายได้หากกระแสสูงเกินไป**







คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาออก : Tri-state

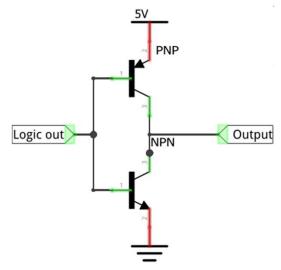
- 🏄 วงจรรวมและชิปหลายตัวมีการออกแบบให้ฝั่งขาออกมีลักษณะเป็น Tri-state
 - 🥝 State ปกติของลอจิกคือ 0 และ 1
 - State ที่สาม : high impedance (HI-Z ≈ open circuit)
 - 💖 floating (ปล่อยขาลอย) ไม่มีการเชื่อมต่อวงจร
 - 🔐 วงจรรวมหลายตัวมี CE (chip-enable) ซึ่งอาจจะถูกออกแบบให้เป็นการต่อวงจรเมื่อ CE เป็น 1
 - \bigcirc หรือเป็น \overline{CE} จะเป็นการต่อวงจรขาออก (ให้ลอจิก 0 หรือ 1) เมื่อ CE เป็น 0
- 🎍 ถูกนำไปใช้ในงานที่ต้องการส่งสัญญาณขาออกจากหลายๆ แหล่งไปยังขาเข้าแหล่งเดียว
 - 🥝 ตัวอย่างเช่น วงจรหน่วยความจำ และวงจรที่ใช้ขับบัสต่างๆ





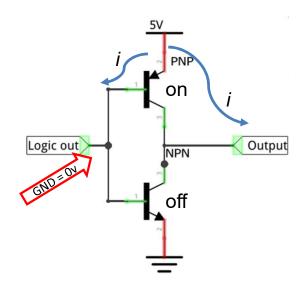
คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาออก : Push-Pull

- วงจรลอจิกส่วนมากจะถูกออกแบบในลักษณะใดลักษณะหนึ่งคือ
 - **?** Push-pull
 - C Open-collector (open-drain)
- ั่≱วงจร Push-pull (complementary circuit)
 - 🔐 ใช้เป็นวงจรภาคขับของลอจิกโดยทั่วไป
 - 🧼 สามารถจ่ายกระแสและรับกระแสได้มาก
 - มีค่าความต้านทานต่ำ (ทำให้จ่ายให้กับภาคขาเข้าได้หลายตัวพร้อมกัน)

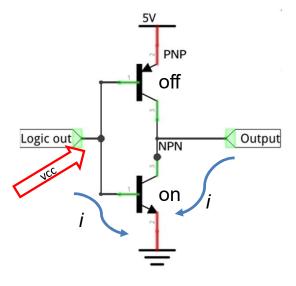




คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาออก : Push-Pull



การทำงานเมื่อลอจิกขาออกเป็น 1

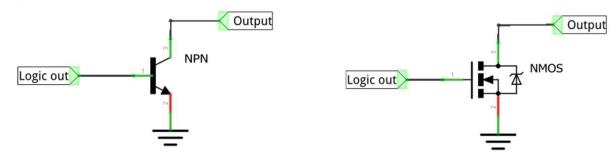


การทำงานเมื่อลอจิกขาออกเป็น 0



คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาออก : Open-collector

- ั่≱วงจร Open-collector
 - 🔐 หรือเรียกว่า Open-drain ในกรณีที่ใช้ NMOS
 - 🔐 ใช้เป็นวงจรภาคขับของลอจิกอีกประเภทหนึ่ง
 - 💜 ข้อเสียคือ ในการต่อวงจรใช้งานจะต้องอาศัย R pull-up ซึ่งจะส่งผลให้มีกระแสไหลผ่านตลอดเมื่อให้ลอจิก 1
 - 🧼 ข้อดีคือ สามารถต่อพ่วงวงจรขาออกหลายๆ ตัวเข้าด้วยกันได้โดยไม่ส่งผลให้เกิดความเสียหาย
 - ั**่**ขู่ถูกนำไปใช้เป็นภาคขับในบัสอย่างเช่น i2c



วงจร Open-collector

วงจร Open-drain



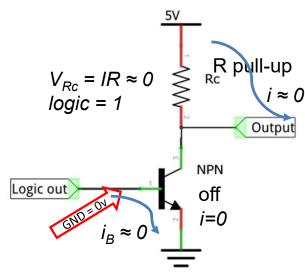




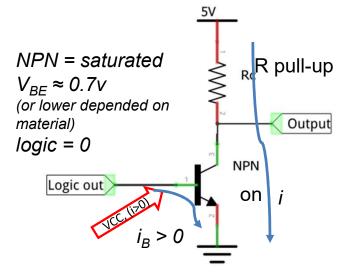
คุณสมบัติต่างๆ ของวงจรขาออก : Open-collector

ั่≱วงจร Open-collector

🔐 เวลาใช้งาน จะต้องมี R pull-up เพื่อทำหน้าที่จ่ายกระแสให้วงจรขาออก และภาคขาเข้าของวงจรถัดไป ด้วย



การทำงานในจังหวะลอจิก 1



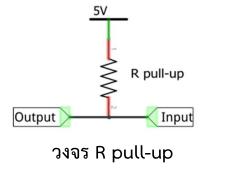
การทำงานในจังหวะลอจิก 0

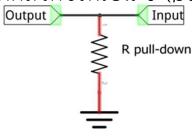




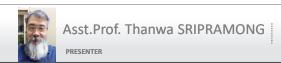
Pull-up / Pull-down

- 🌺การใช้รีซิสเตอร์ต่อคร่อมระหว่างโหนดของวงจรและVCC (pull-up) หรือ GND (pull-down)
 - 🕜 ใช้กับการเชื่อมต่อวงจรที่ภาคขาออกอาจมีโอกาสที่เป็น open circuit (เช่นกรณีของ open-collector หรือกรณีที่เป็น tri-state ที่มีโอกาสเป็น open circuit ช่วงเวลานานๆ)
 - 🥝 ตัวอย่างการใช้งานอย่างเช่น
 - 💜 ใช้ร่วมกับวงจรภาคขาออกที่เป็น open-collector
 - 💜 ใช้ร่วมกับสวิตช์ เพื่อดึงสัญญาณในขณะที่ไม่ได้กุดสวิตช์ให้เป็น 0 (pull-down) หรือ 1 (pull-up)



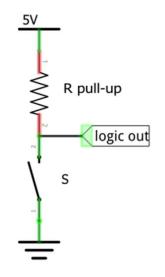


วงจร R pull-down



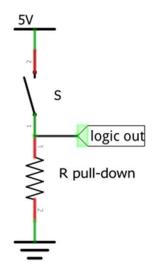


Pull-up / Pull-down : switches

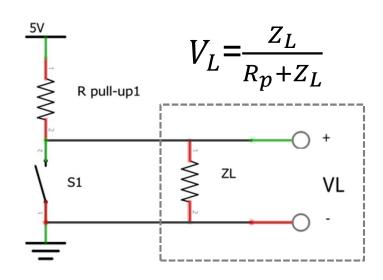


วงจร R pull-up ปล่อยสวิตช์ = 1

🏄 ข้อสังเกต กดสวิตช์ = 0



วงจร R pull-down ปล่อยสวิตช์ = 0 กดสวิตช์ = 1







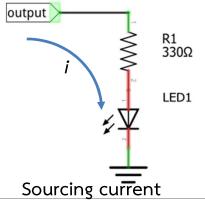
แต่ต้องไม่ทำให้กระแสไหลเข้า-ไหลออกของวงจรขาเข้า(หรือขาออกที่ต่อร่วม)สูงเกินกว่าที่วงจรกำหนด

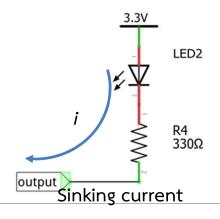




Sinking/sourcing current

- ฟาการต่อวงจรเชิงตรรกกับโหลด (เช่น LED และ R ในรูปด้านล่าง) ทำให้วงจรเชิงตรรกขาออกอาจ ทำหน้าที่เป็นผู้จ่ายกระแส (sourcing current) หรือผู้รับกระแส (sinking current)
 - 🔐 วงจรเชิงตรรกขาเข้าโดยทั่วไปมีความต้านทานสูง ทำให้กระแสไหลน้อย จึงไม่มีปัญหาในการใช้งาน
 - การออกแบบวงจรเชิงตรรกที่มีอุปกรณ์ประเภทโหลด (ต้องการกระแสมากกว่าปกติ) จะต้องคำนึงถึง กระแสสูงสุดที่วงจรขาออก ว่าสามารถจ่ายหรือรับได้ตามต้องการหรือไม่





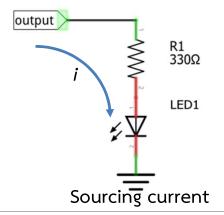


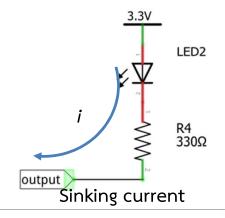




Sinking/sourcing current

- ศึกษาค่ากระแสไหลออก (sourcing current) หรือกระแสไหลเข้า (sinking current) (ต่อเนื่อง) สูงสุดได้จาก white paper ของไอซี, MCU หรือวงจรภาคขับขาออกที่เกี่ยวข้อง ว่าสามารถให้ได้เท่าใด และต้องออกแบบ ไม่ให้เกินกว่าค่าที่กำหนด
 - 🔐 วงจรภาคขับของ MCU และวงจรเชิงตรรกโดยทั่วไป จะสามารถรับ sinking current ได้สูงกว่า sourcing current
 - 🔐 วงจรภาคขับขาออกที่เป็น open-collector ใช้ R pull-up เป็นผู้จ่ายกระแส ดังนั้นจึงเหมาะสมกับการขับกระแส (sourcing) ให้กับโหลด (แต่ทั้งนี้ค่า R pull-up จะต้องไม่น้อยเกินไปจนทำให้ค่ากระแสไหลผ่านวงจรภาคขับขาออก เกิน กว่าที่กำหนด)
- ่⊌หากกระแสที่โหลดต้องการเกินกว่าที่วงจรภาคขับขาออกรับได้ ให้ต่อวงจรขับแทรกระหว่างขาออกของวงจรกับโหลด











Microprocessor STM-32

- ฟิโมโครโพรเซสเซอร์ (Microprocessor MCU) คือวงจรรวมที่ประกอบไปด้วยส่วน ประมวลผลกลาง และวงจรที่ทำหน้าที่เป็นอุปกรณ์รับส่งข้อมูล (และอาจจะมี หน่วยความจำ) อยู่ภายใน
 - 🔐 สำหรับ MCU สมัยใหม่จะมีวงจรทั้งสามรวมอยู่ภายใน จึงถูกเรียกว่า System-on-Chip (SoC)
- ่ ขาสัญญาณเข้าออกของ STM32 ทำหน้าที่ได้หลากหลายขึ้นอยู่กับการกำหนดโดยผู้พัฒนา
 - (General-Purpose Input/Output) ทำหน้าที่เป็นสัญญาณขาออก (output) หรือขาเข้า (input) ตามกำหนด
 - ❤️Input รองรับทั้งแบบเป็น high impedance ธรรมดา หรือใช้งาน R pull-up หรือ R pull-down ภายใน (ดังนั้นผู้พัฒนาไม่ต้องต่อ R pull-up/pull-down เพิ่มเติมอีก) และรองรับอินเทอร์รัปต์จากภายนอก
 - 🦥Output ภายในมีวงจรให้เลือกทั้งแบบ open-collector (ต้องการ R pull-up) หรือ push-pull
 - 🕝 อันที่จริง พอร์ต GPIO มีขนาด 16 บิต (จึงถูกแบ่งเป็นชื่อ A-B-C-D-...) การติดต่อในลักษณะแบบเป็นบิตถูกกระทำโดย ไลบรารีที่ ST เตรียมไว้ให้ (ผู้พัฒนาสามารถเขียนชุดคำสั่งเพื่อสั่งการอ่านหรือเขียนทั้ง 16 บิตพร้อมกันได้)





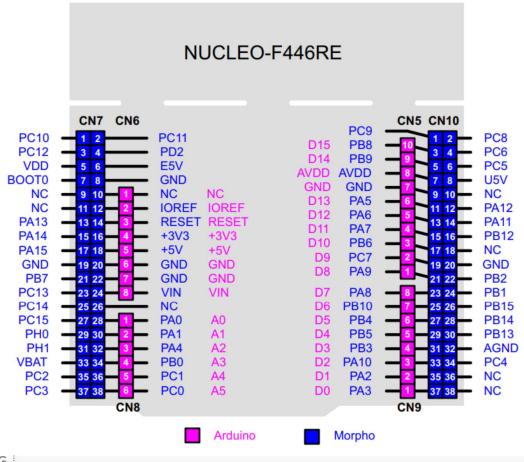
Microprocessor STM-32

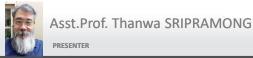
- ั่≱นอกจากแต่ละพอร์ตทำหน้าที่เป็น GPIO แล้ว แต่ละพอร์ตยังสามารถกำหนดให้เชื่อมต่อกับ วงจร I/O พิเศษที่มีอยู่ใน STM-32 ได้ตามต้องการ
- 🎍ตัวอย่าง Alternate function ที่มีดังเช่น
 - **RS-232**
 - **SPI**
 - Ci2c
 - **CANBUS**
 - **(**(และอื่นๆ





Microprocessor STM-32: Nucleo pin assignment









สรุปหัวข้อ

- 🍅 สัญญาณแอนะล็อก เป็นสัญญาณที่เกิดขึ้นอย่างต่อเนื่อง และค่าระดับของสัญญาณเปลี่ยนแปลงได้ โดยอาจวัดเป็นค่าจำนวนจริง
- ่ ผัญญาณดีสครีต เป็นสัญญาณที่มีการเปลี่ยนแปลงตามคาบเวลา และค่าระดับสัญญาณสามารถวัดค่าความแตกต่างได้เป็นระดับ
- 🎍 สัญญาณลอจิก (เชิงตรรก) เป็นสัญญาณดีสครีตที่ค่าความแตกต่างมีได้สองระดับ 0 และ 1
- 날 วงจรลอจิกขาเข้าโดยส่วนมากมีค่าความต้านทานที่สูง ทำให้สามารถต่อวงจรขาเข้าหลายๆ ตัวกับ วงจรลอจิกขาออกเพียงตัวเดียวได้







สรุปหัวข้อ (ต่อ)

๖ วงจรเชิงตรรกมีมาตรฐานที่แตกต่างกันไปหลายมาตรฐาน ทั้งประเภทของเทคโนโลยี/ตัววงจร
(เช่น CMOS TTL) และระดับสัญญาณอ้างอิง (5∨ 3.3∨ 1.5∨ และอื่นๆ) การเชื่อมต่อวงจรขาเข้า และขาออกของวงจรเชิงตรรกจึงต้องคำนึงถึงสิ่งเหล่านี้ด้วย และอาจต้องใช้วงจรปรับระดับแรงดัน สัญญาณถ้าจำเป็น

วงจรขาออกของวงจรเชิงตรรกมีหลายประเภท และแต่ละประเภทถูกออกแบบมาเพื่อให้ใช้งานได้แตกต่างกันออกไป จึงควรเลือกใช้งานให้เหมาะสม



