

Diplomado en Software Embebido

Módulo 4: Bases de Electrónica Digital

Tema: 4.1.9. Comunicaciones

José Pérez Marcos Peña Carlos Reyes

ÍNDICE GENERAL

4.1.8 COM	JNICACIONES	1			
4.1.8.1.1.	Introducción	1			
4.1.8.1.2.	Tipos de Protocolos de Comunicación	1			
4.1.8.1.3.	Periféricos de Comunicación	3			
4.1.8.1.4.	UART	3			
4.1.8.1.5.	SPI	5			
4.1.8.1.6.	I2C	7			
4.1.8.1.7.	SCI con Renesas Synergy	9			
4.1.8.1.8.	SPI con Renesas Synergy	17			
4.1.8.1.9.	I2C con Renesas Synergy	28			
4.1.8.1.10.	Consideraciones de diseño	36			
4.1.8.1.11.	Ejercicios	38			
4.1.8.1.12.	Referencias	40			
4.1.8.1.13.	Evaluación	41			
TABLA DE	FIGURAS				
Figura 1. In	ter System Protocol	2			
Figura 2. In	tra System Protocol	2			
Figura 3. Fl	ujo de datos del UART	4			
Figura 4. Di	agrama de Bloques SCI (UART)	4			
Figura 5. Fl	ujo de datos de SPI	5			
Figura 6. Di	Figura 6. Diagrama de bloques SPI 6				

Figura 7. Flujo de datos I2C	8
Figura 8. Diagrama de bloques I2C	8
Figura 9. Selección de SCI	9
Figura 10. Modo de operación SCI	10
Figura 11. Configuración pin TX de SCI	11
Figura 12. Configuración de PIN RX de SCI	13
Figura 13. Agregar driver de SCI	15
Figura 14. Generar código del driver de SCI	15
Figura 15. Selección de SPI	17
Figura 16. Configuración de modo de operación de SPI	18
Figura 17. Modo de operación del pin MISO	19
Figura 18. Modo de operación del pin MOSI	21
Figura 19. Modo de operación del pin SCK	23
Figura 20. Modo de operación del pin SS	24
Figura 21. Agregar driver de SPI	26
Figura 22. Generar código del driver de SPI	27
Figura 23. Selección de interfaz I2C	28
Figura 24. Modo de operación del I2C	29
Figura 25. Modo de operación del pin SDA	30

Figura 26. Modo de operación del pin SCL	32
Figura 27. Agregar driver de I2C	34
Figura 28. Generar código de I2C	35
Figura 29. Función para cálculo de CRC	37

4.1.8 COMUNICACIONES

4.1.8.1.1. Introducción

Comunicación:

El intercambio de información de un sistema a otro sistema con un medio se denomina comunicación.

Protocolo:

Un conjunto de reglas y regulaciones se llama protocolo.

Protocolo de Comunicación:

Es un conjunto de reglas y regulaciones que permiten que dos dispositivos electrónicos se conecten para intercambiar los datos entre uno y otro.

4.1.8.1.2. Tipos de Protocolos de Comunicación

Inter System Protocol:

El protocolo Inter System se utiliza para comunicar dos dispositivos diferentes, el similar a la comunicación que se da entre una computadora y un microcontrolador o entre dos sistemas embebidos, la comunicación se realiza a través de un bus (arnés) para conectar los dos dispositivos.

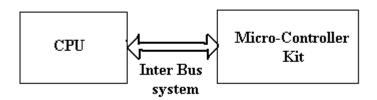


Figura 1. Inter System Protocol

Intra System Protocol:

El protocolo Intra System se utiliza normalmente para comunicar dos dispositivos dentro de la misma placa de circuito. En un Intra System aumenta la complejidad de la tarjeta electrónica y por lo tanto el consumo de corriente, pero a su vez se convierte en un sistema más seguro ya que dentro de la misma tarjeta electrónica se tiene acceso a los datos.

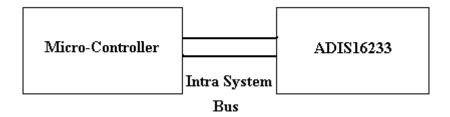


Figura 2. Intra System Protocol

4.1.8.1.3. Periféricos de Comunicación

La función de estos periféricos es establecer una interfaz de comunicación entre dispositivos a través de un protocolo de comunicación estándar. Entre los periféricos de comunicación más comunes en un microcontrolador se encuentran:

- UART
- SPI
- I2C
- CAN
- ETHERNET

4.1.8.1.4. UART

UART significa transmisor y receptor asíncrono universal. El UART es un protocolo de comunicación alámbrica, las señales de datos están etiquetadas como Rx y Tx.

La comunicación en serie se usa comúnmente para transmitir y recibir señales. Se transfieren y reciben los datos en serie bit a bit.

El UART toma bytes de datos en paralelo y envía los bits individuales de manera serial secuencial. UART es un protocolo half dúplex que significa transferir y recibir los datos, pero no al mismo tiempo.

La mayoría de los microcontroladores tienen hardware UART incluido. Se utiliza una sola línea de datos para transmitir y otra para recibir. Tiene un bit de inicio, datos de 8 bits y un bit de parada.

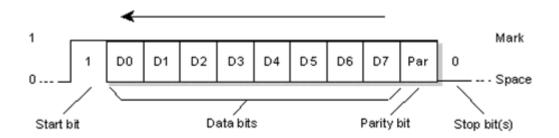


Figura 3. Flujo de datos del UART

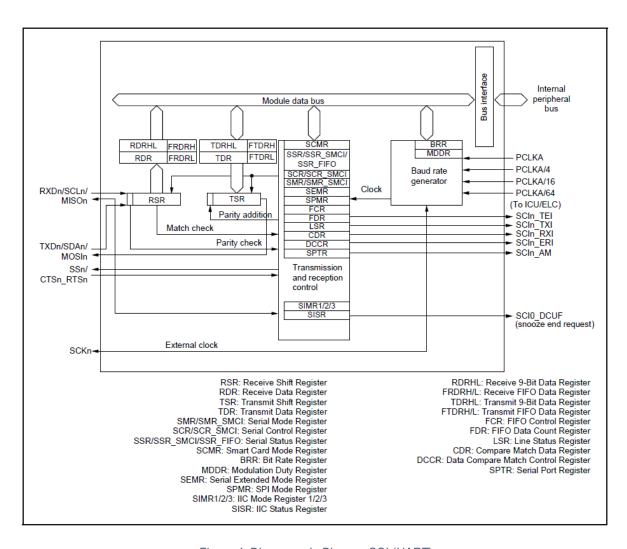


Figura 4. Diagrama de Bloques SCI (UART)

4.1.8.1.5. SPI

SPI significa interfaz periférica en serie. Es uno de los protocolos de comunicación en serie desarrollado por Motorola. Algunas veces, el protocolo SPI también se denomina protocolo de 4 hilos. Requiere cuatro señales: MOSI, MISO, SS y SCLK. SPI es utilizado para comunicar los dispositivos maestro y esclavo. El maestro primero configura el reloj usando una frecuencia, luego selecciona el dispositivo esclavo particular para la comunicación y así inicia la comunicación entre el maestro y ese esclavo.

El maestro selecciona solo un esclavo a la vez. Es un protocolo de comunicación full dúplex no limitado a palabras de 8 bits de transferencia.

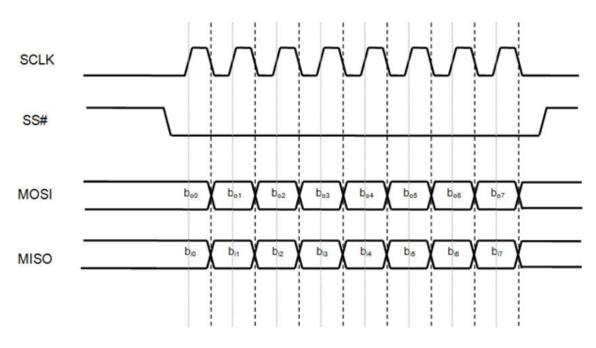


Figura 5. Flujo de datos de SPI

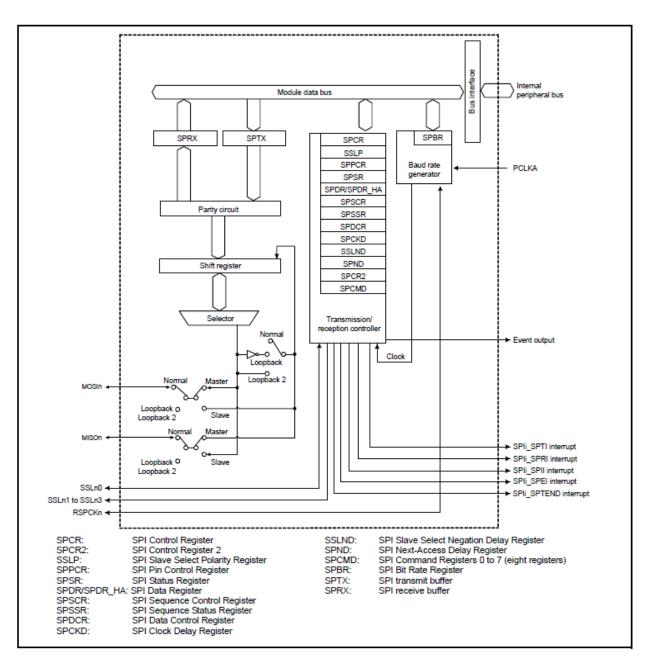


Figura 6. Diagrama de bloques SPI

4.1.8.1.6. I2C

I2C significa circuito inter integrado. I2C requiere solo dos cables que conectan todos los periféricos al microcontrolador, las líneas SDA (datos en serie) y SCL (reloj en serie) sirven para llevar información entre los dispositivos.

I2C es un protocolo de comunicación maestro a esclavo, cada esclavo tiene una dirección única, el dispositivo maestro envía la dirección del dispositivo esclavo de destino y el indicador de lectura / escritura. La dirección debe coincidir con cualquier dispositivo esclavo que esté encendido, los dispositivos esclavos restantes permanecen en modo desactivado. Una vez que la dirección coincide, la comunicación se realiza entre el dispositivo maestro y el dispositivo esclavo para la transmisión y recepción de los datos. El transmisor envía datos de 8 bits, el receptor responde 1 bit de acknowledge, cuando se completa la comunicación, el maestro emite la condición de parada.

El bus I2C fue desarrollado por Philips Semiconductors, su propósito original es proporcionar una manera fácil de conectar un CPU a los chips periféricos. Los dispositivos periféricos en sistemas integrados a menudo se conectan al microcontrolador como dispositivos mapeados en memoria. I2C requiere solo dos cables para conectar todos los periféricos al microcontrolador. Estos cables activos, llamados SDA y SCL, son bidireccionales. La línea SDA es una línea de datos serie y la línea SCL es una línea de reloj serie.

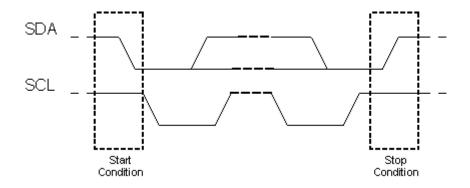


Figura 7. Flujo de datos I2C

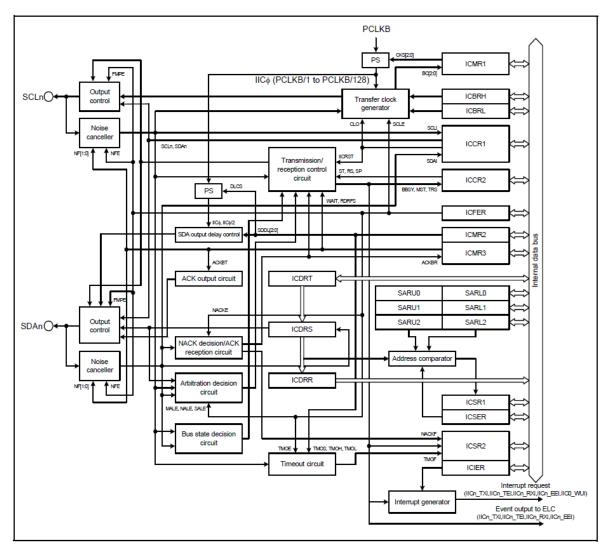


Figura 8. Diagrama de bloques I2C

4.1.8.1.7. SCI con Renesas Synergy

La configuración de un puerto SCI (UART) con Renesas Synergy se realiza bajo los siguientes pasos:

Seleccionar la interfaz SCI que vamos a usar

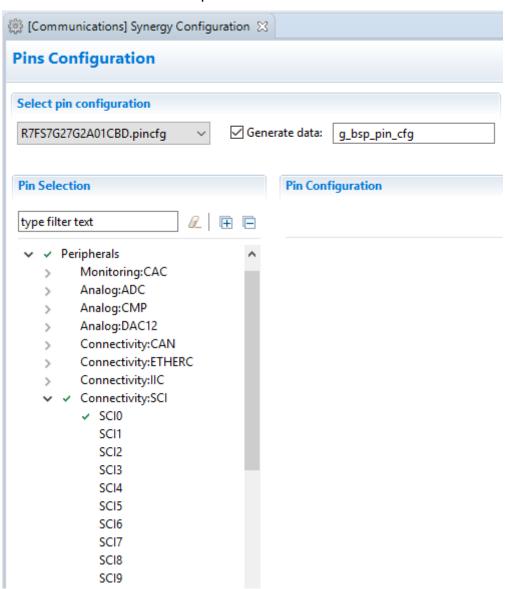


Figura 9. Selección de SCI

• Configurar el modo de operación del módulo correspondiente:

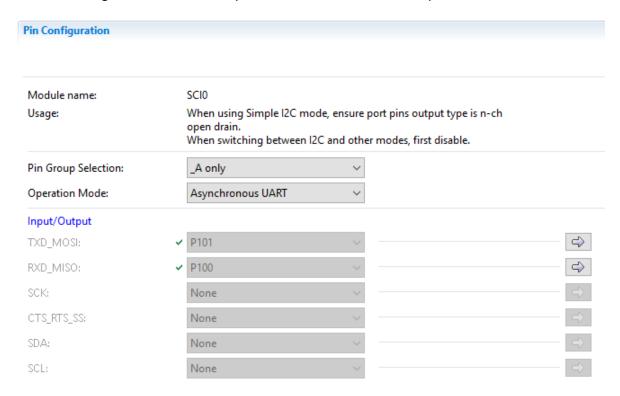


Figura 10. Modo de operación SCI

Pin Group Selection:

- Mixed
- A only
- B only

Operation Mode:

- Disabled
- Custom
- Asynchronous UART
- Simple SPI

- Simple I2C
- Synchronous UART
- Smart Card
- Configurar el modo de operación de pin de transmisión TX:

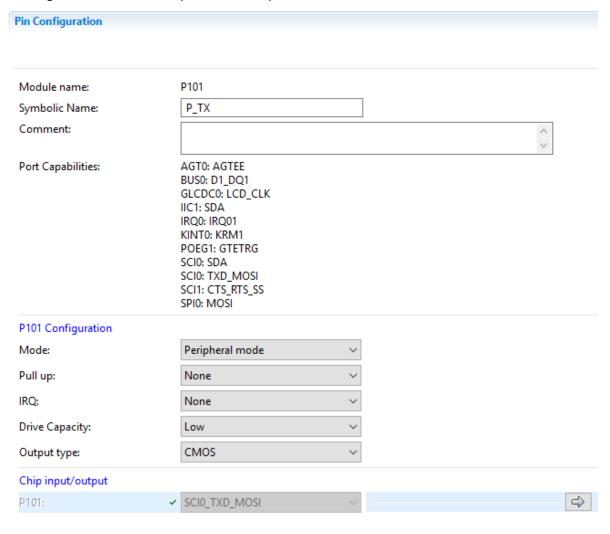


Figura 11. Configuración pin TX de SCI

Symbolic Name:

P_TX

- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:
 - None
 - input pull-up
- o IRQ:
 - IRQ1
- Drive Capacity:
 - Low
 - Medium
 - High
- Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain

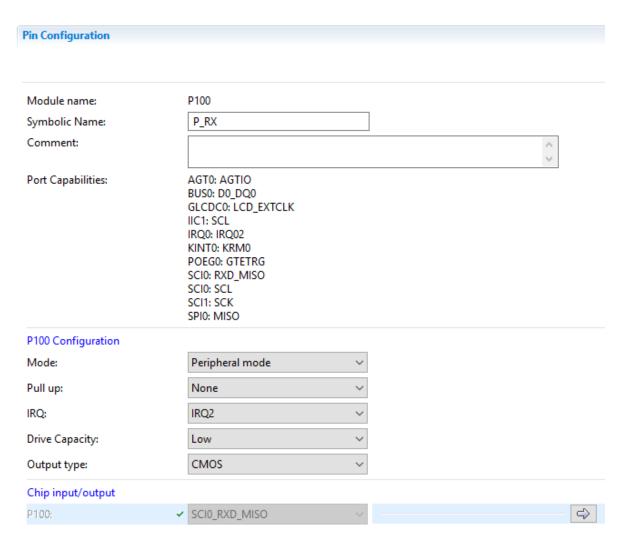
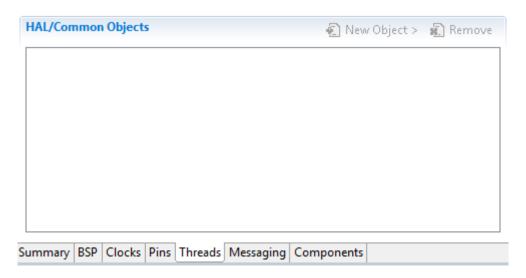


Figura 12. Configuración de PIN RX de SCI

- Symbolic Name:
 - P_RX
- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:

- None
- input pull-up
- o IRQ:
 - None
 - IRQ2
- Drive Capacity:
 - Low
 - Medium
 - High
- Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain
- En la pestaña de Threads seleccionar el stack driver de UART



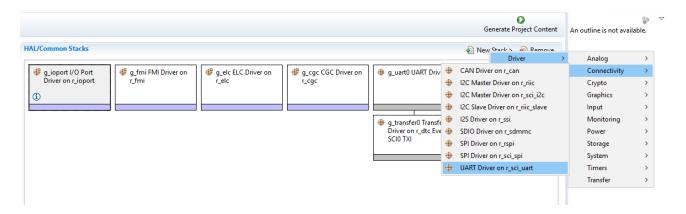


Figura 13. Agregar driver de SCI

 Por último, una vez configurado el UART se debe generar el código de las estructuras o API mediante el ícono Generate Project Content:

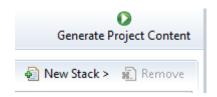


Figura 14. Generar código del driver de SCI

Las funciones principales de la estructura p_cfg se muestran a continuación:

- baud: Configura el baud rate con el cual vamos a transmitir y recibir datos.
- channel: Configura el canal de UART que vamos a usar.
- data bits: Establece el número de bits a enviar / recibir.
- parity: Establece el tipo de paridad a usar.
- rxi_ipl: Habilita las interrupciones de recepción.
- stop_bits: Establece el número de bits de parada.

• tei_ipl: Habilita las interrupciones de transmisión.

Las funciones principales de la estructura p_api se muestran a continuación:

- baudSet: Regresa el valor del baud rate configurado.
- close: Cierra la comunicación UART.
- open: Abre el puerto de comunicación UART.
- read: Lee los datos recibidos en el UART.
- write: Envía datos a través del UART.

.

4.1.8.1.8. SPI con Renesas Synergy

La configuración de un puerto SPI con Renesas Synergy se realiza bajo los siguientes pasos:

• Seleccionar la interfaz SPI que vamos a usar

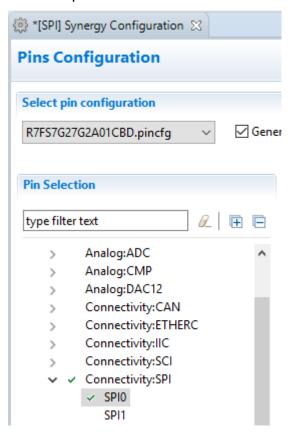


Figura 15. Selección de SPI

• Configurar el modo de operación del módulo correspondiente:

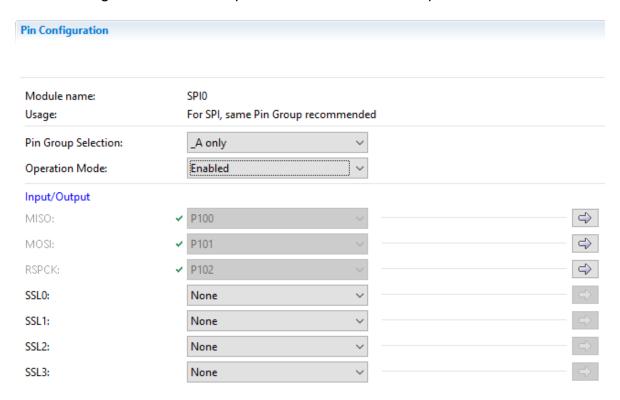


Figura 16. Configuración de modo de operación de SPI

Pin Group Selection:

- Mixed
- _A only
- _B only

Operation Mode:

- Disabled
- Custom
- Enabled

Configurar el modo de operación de los pines del módulo SPI

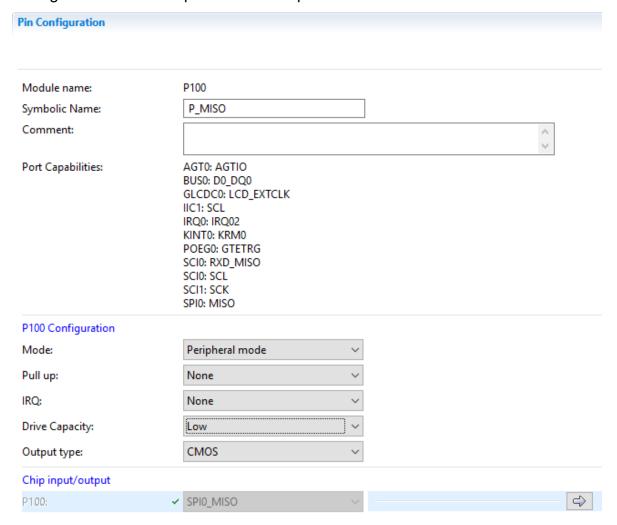


Figura 17. Modo de operación del pin MISO

- Symbolic Name:
 - P_MISO
- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:

- None
- input pull-up
- o IRQ:
 - None
 - IRQ2
- o Drive Capacity:
 - Low
 - Medium
 - High
- Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain

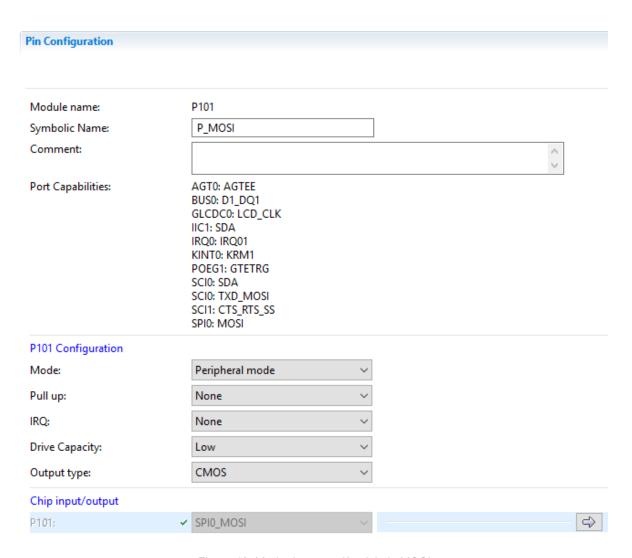


Figura 18. Modo de operación del pin MOSI

- Symbolic Name:
 - P_MOSI
- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:

- None
- input pull-up
- o IRQ:
 - None
 - IRQ1
- o Drive Capacity:
 - Low
 - Medium
 - High
- Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain

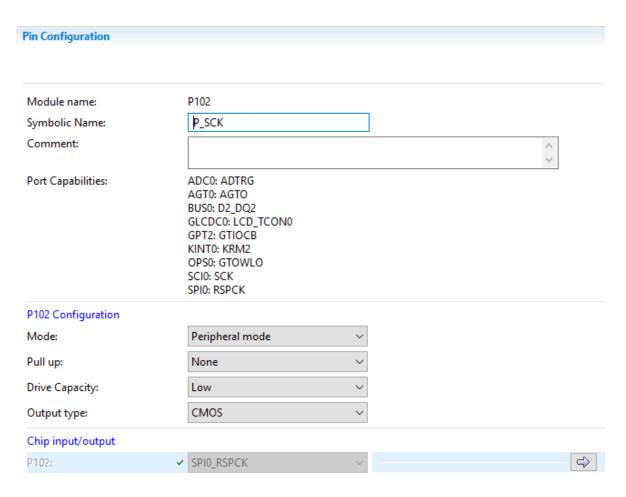


Figura 19. Modo de operación del pin SCK

Symbolic Name:

P_SCK

o Mode:

Peripheral mode

o Pull up:

- None
- input pull-up

o Drive Capacity:

- Low
- Medium
- High

Output type:

- CMOS
- n-ch open drain

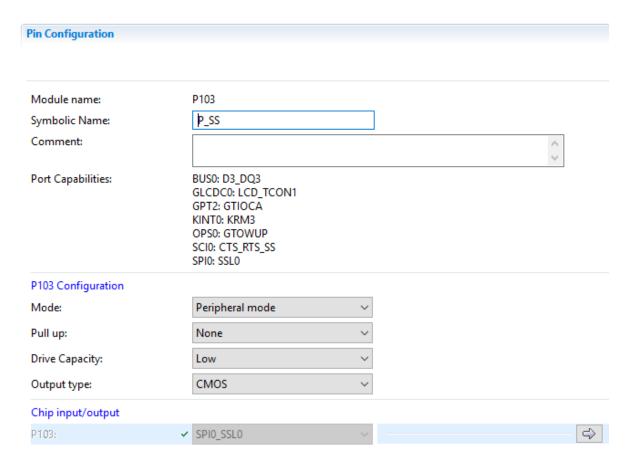
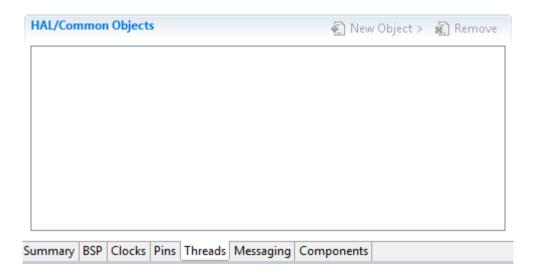


Figura 20. Modo de operación del pin SS

Symbolic Name:

- P_SS
- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:
 - None
 - input pull-up
- Drive Capacity:
 - Low
 - Medium
 - High
- Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain
- En la pestaña de Threads seleccionar el stack driver de SPI



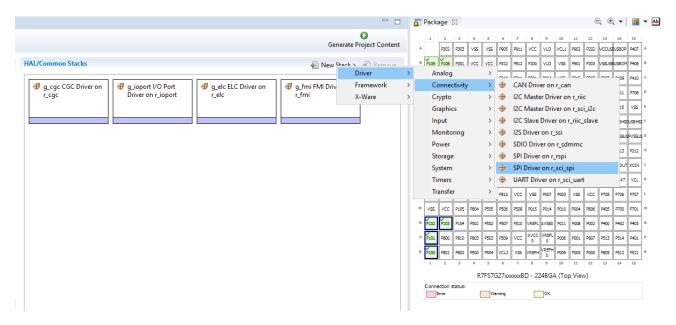


Figura 21. Agregar driver de SPI

 Por último, una vez configurado el módulo SPI se debe generar el código de las estructuras o API mediante el ícono Generate Project Content:

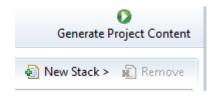


Figura 22. Generar código del driver de SPI

Las funciones principales de la estructura p cfg se muestran a continuación:

- bit_order: Configura el orden de envío de los bits msb o lsb
- bitrate: Configura la velocidad de transmisión.
- clk_phase: Configura la fase del reloj.
- clk_polarity: Configura la polaridad del reloj.
- operating_mode: Modo de operación.
- p_transfer_rx: Habilita recepción de datos.
- p transfer tx: Habilita transmisión de datos.
- rxi_ipl: Habilita interrupción de recepción de datos.
- txi_ipl: Habilita interrupción de transmisión de datos.

Las funciones principales de la estructura p_api se muestran a continuación:

- close: Cierra la comunicación SPI.
- open: Abre el puerto de comunicación SPI.
- read: Lee los datos recibidos en el puerto SPI.
- write: Envía datos a través del puerto SPI.
- writeRead: Envía y recibe datos a través del puerto SPI.

4.1.8.1.9. I2C con Renesas Synergy

La configuración de un puerto I2C con Renesas Synergy se realiza bajo los siguientes pasos:

• Seleccionar la interfaz I2C que vamos a usar

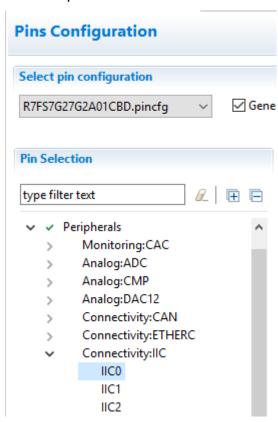


Figura 23. Selección de interfaz I2C

• Configurar el modo de operación del módulo correspondiente:

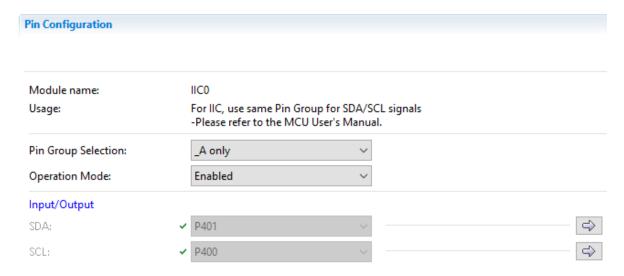


Figura 24. Modo de operación del I2C

- Pin Group Selection:
 - _A only
 - _B only
- Operation Mode:
 - Disabled
 - Enabled

• Configurar el modo de operación de los pines del módulo I2C

Pin Configuration				
Module name:	P401			
Symbolic Name:	P_SDA]	
Comment:				^ ~
Port Capabilities:	CAN0: CTX ETHERCO: MDC ETHERCO: MDC GPT6: GTIOCB IICO: SDA IRQO: IRQO5 POEGO: GTETRG SCI4: CTS_RTS_SS SCI7: SDA SCI7: TXD_MOSI			
P401 Configuration				
Mode:	Peripheral mode	~		
Pull up:	None	~		
IRQ:	None	~		
Output type:	n-ch open drain	~		
Chip input/output				
P401:	✓ IIC0_SDA	~	-	4

Figura 25. Modo de operación del pin SDA

- o Symbolic Name:
 - P_SDA
- o Mode:
 - Peripheral mode
- o Pull up:
 - None

- input pull-up
- o IRQ:
 - None
 - IRQ5-DS
- o Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain

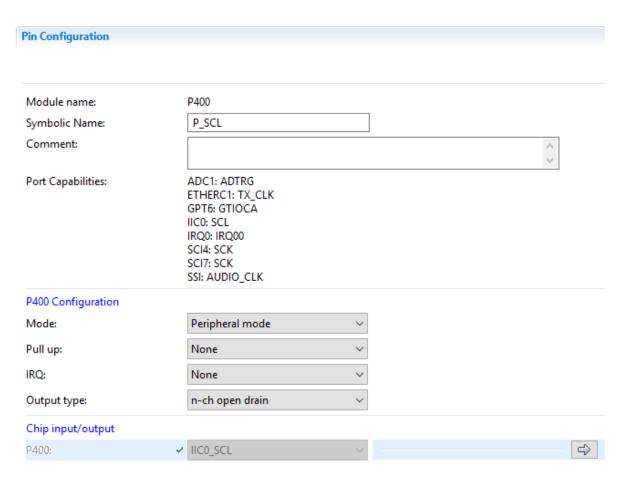


Figura 26. Modo de operación del pin SCL

Symbolic Name:

P_SCL

o Mode:

Peripheral mode

o Pull up:

- None
- input pull-up

- o IRQ:
 - None
 - IRQ0
- o Output type:
 - CMOS
 - n-ch open drain
- En la pestaña de Threads seleccionar el stack driver de I2C

HAL/Common Objects	🐔 New Object > 🔬 Remove
Summary BSP Clocks Pins Threads Messaging Com	ponents

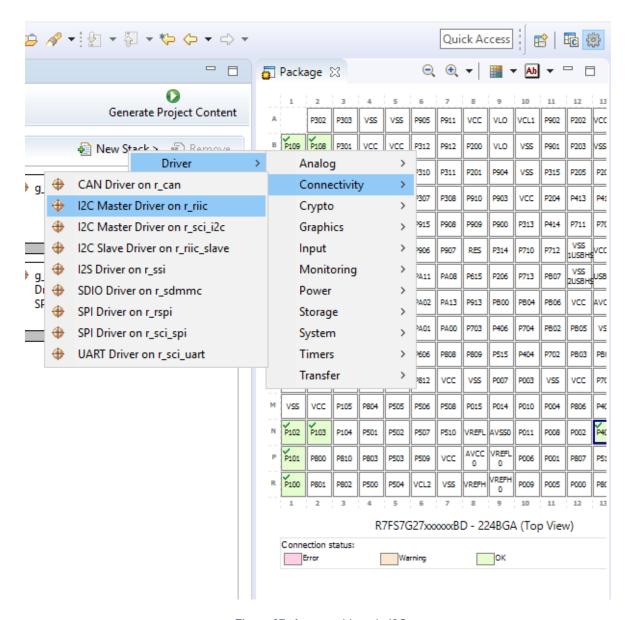


Figura 27. Agregar driver de I2C

 Por último, una vez configurado el módulo I2C se debe generar el código de las estructuras o API mediante el ícono Generate Project Content:

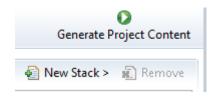


Figura 28. Generar código de I2C

Las funciones principales de la estructura p cfg se muestran a continuación:

- rate: Configura la velocidad de transmisión / recepción de datos.
- slave: Configura la dirección en modo esclavo.
- rxi_ipl: Configura la interrupción de recepción.
- txi_ipl: Configura la interrupción de transmisión.
- rxi_ipl: Habilita las interrupciones de recepción.

Las funciones principales de la estructura p_api se muestran a continuación:

- close: Cierra la comunicación I2C.
- open: Abre el puerto de comunicación I2C.
- read: Lee los datos recibidos en el I2C.
- write: Envía datos a través del I2C.
- reset: Reinicia el módulo I2C.
- slaveAddressSet: Asigna la dirección en modo esclavo.

4.1.8.1.10. Consideraciones de diseño

Para el uso de comunicación a través de UART se recomienda de acuerdo a la longitud entre los módulos que se están comunicando, el uso de cable blindado o par trenzado para evitar la interferencia electromagnética.

Otra buena práctica es tener un método de validación de integridad de los datos recibidos, para ello podemos utilizar cualquiera de las siguientes alternativas.

- CheckSum
- CRC16
- CRC32

Para el caso de comunicación SPI e I2C se recomienda que la distancia entre el microcontrolador y el periférico no sea muy grande, sabemos que éstos normalmente están dentro de la misma tarjeta electrónica.

El Checksum es posiblemente el método más antiguo usado para la detección de errores y está basado en la suma de todos los bytes transmitidos, el checksum se agrega normalmente al final de la trama a enviar.

El receptor tiene que hacer el cálculo nuevamente y así comprobar la integridad de los datos.

El CRC (Cyclic Redundancy Check) es también un concepto empleado para la validación de datos, el principio es similar al Checksum, pero en lugar de hacer sumas, utiliza división de polinomios para la determinación del CRC, el cual es generalmente de 16 o 32 bits de longitud.

```
ned short crc_table[256] = {
    0x0000, 0x8005, 0x800F, 0x000A, 0x801B, 0x001E, 0x0014, 0x8011,
    0x8063, 0x0066, 0x006C, 0x8069, 0x0078, 0x807D, 0x8077, 0x0072,
    0x0050, 0x8055, 0x805F, 0x005A, 0x804B, 0x004E, 0x0044, 0x8041,
    0x00A0, 0x80A5, 0x80AF, 0x00AA, 0x80BB, 0x00BE, 0x00B4, 0x80B1,
   0x8093, 0x0096, 0x009C, 0x8099, 0x0088, 0x808D, 0x8087, 0x0082,
   0x8183, 0x0186, 0x018C, 0x8189, 0x0198, 0x819D, 0x8197, 0x0192,
    0x01B0, 0x81B5, 0x81BF, 0x01BA, 0x81AB, 0x01AE, 0x01A4, 0x81A1,
    0x0140, 0x8145, 0x814F, 0x014A, 0x815B, 0x015E, 0x0154, 0x8151,
   0x8173, 0x0176, 0x017C, 0x8179, 0x0168, 0x816D, 0x8167, 0x0162,
    0x0110, 0x8115, 0x811F, 0x011A, 0x810B, 0x010E, 0x0104, 0x8101,
   0x0360, 0x8365, 0x836F, 0x036A, 0x837B, 0x037E, 0x0374, 0x8371,
   0x83F3, 0x03F6, 0x03FC, 0x83F9, 0x03E8, 0x83ED, 0x83E7, 0x03E2,
    0x83A3, 0x03A6, 0x03AC, 0x83A9, 0x03B8, 0x83BD, 0x83B7, 0x03B2,
   0x0280, 0x8285, 0x828F, 0x028A, 0x829B, 0x029E, 0x0294, 0x8291,
    0x82B3, 0x02B6, 0x02BC, 0x82B9, 0x02A8, 0x82AD, 0x82A7, 0x02A2,
   0x82E3, 0x02E6, 0x02EC, 0x82E9, 0x02F8, 0x82FD, 0x82F7, 0x02F2,
   0x02D0, 0x82D5, 0x82DF, 0x02DA, 0x82CB, 0x02CE, 0x02C4, 0x82C1,
   0x8243, 0x0246, 0x024C, 0x8249, 0x0258, 0x825D, 0x8257, 0x0252,
   0x0270, 0x8275, 0x827F, 0x027A, 0x826B, 0x026E, 0x0264, 0x8261,
   0x0220, 0x8225, 0x822F, 0x022A, 0x823B, 0x023E, 0x0234, 0x8231,
    0x8213, 0x0216, 0x021C, 0x8219, 0x0208, 0x820D, 0x8207, 0x0202
};
for(j = 0; j < data_blk_size; j++)</pre>
    i = ((unsigned short)(crc_accum >> 8) ^ data_blk_ptr[j]) & 0xFF;
    crc_accum = (crc_accum << 8) ^ crc_table[i];</pre>
return crc_accum;
```

Figura 29. Función para cálculo de CRC

http://ww1.microchip.com/downloads/en/appnotes/00730a.pdf

4.1.8.1.11. Ejercicios

Ejercicio 1		Comunicación Tarjeta Synergy S7G2 - PC				
Duración	12	0 min.	Participantes:	Equipo	Lugar:	Aula

Descripción:

Configure la tarjeta de evaluación S7G2 para leer un potenciómetro a través de un ADC y enviar el valor leído por el puerto SCI3 para ser desplegado en una PC.

Materiales:

- Tarjeta Synergy S7G2
- Laptop o PC
- Convertidor TTL a USB
- Potenciómetro 1K o 10K
- Cables Dupont
- Software de uso libre (Tera Term, Hyperterminal o similar) para captura de datos seriales.

Ejercicio 2	2		Comunicación entre tarjetas Synergy S7G2				
Duración	12	:0 min.	Participantes:	Equipo	Lugar:	Aula	

Descripción:

Implemente un protocolo de comunicación maestro-esclavo entre dos tarjetas de evaluación S7G2 usando el puerto SCI3, el esclavo leerá los botones y el maestro encenderá leds correspondientes a los botones presionados en el esclavo.

Materiales:

- Dos tarjetas Synergy S7G2
- Cables Dupont

4.1.8.1.12. Referencias

Renesas Electronics Corporation. (Aug 24, 2017).

https://www.renesas.com/eu/en/doc/products/renesas-

synergy/apn/r11an0111eu0101-synergy-spi-hal-mod-guide.pdf

Renesas Electronics Corporation. (Aug 30, 2017).

https://www.renesas.com/eu/en/doc/products/renesas-

synergy/apn/r11an0117eu0101-synergy-spi-fw-mod-guide.pdf

Renesas Electronics Corporation. (Sep 5, 2017).

https://www.renesas.com/eu/en/doc/products/renesas-

synergy/apn/r11an0148eu0101-synergy-i2c-master-hal-mod-guide.pdf

Renesas Electronics Corporation. (31 de August de 2018). Synergy Software Package User's Manual.

Overview on Electronic Communication Protocls. (2013-2018).

https://www.elprocus.com/communication-protocols/

4.1.8.1.13. Evaluación

Proyecto		Co	Comunicación I2C y SPI con tarjeta Synergy S7G2					
Duración			Participantes:	2 personas	Lugar:			

Descripción:

Crear un software para leer las coordenadas del Touch-screen sensing (Semtech SX8656) y mostrar la posición de la coordenada con una "X" en el LCD (HaoRan HT024K5QV50T con driver llitek ILI9341V).

Materiales:

• Tarjeta Synergy S7G2