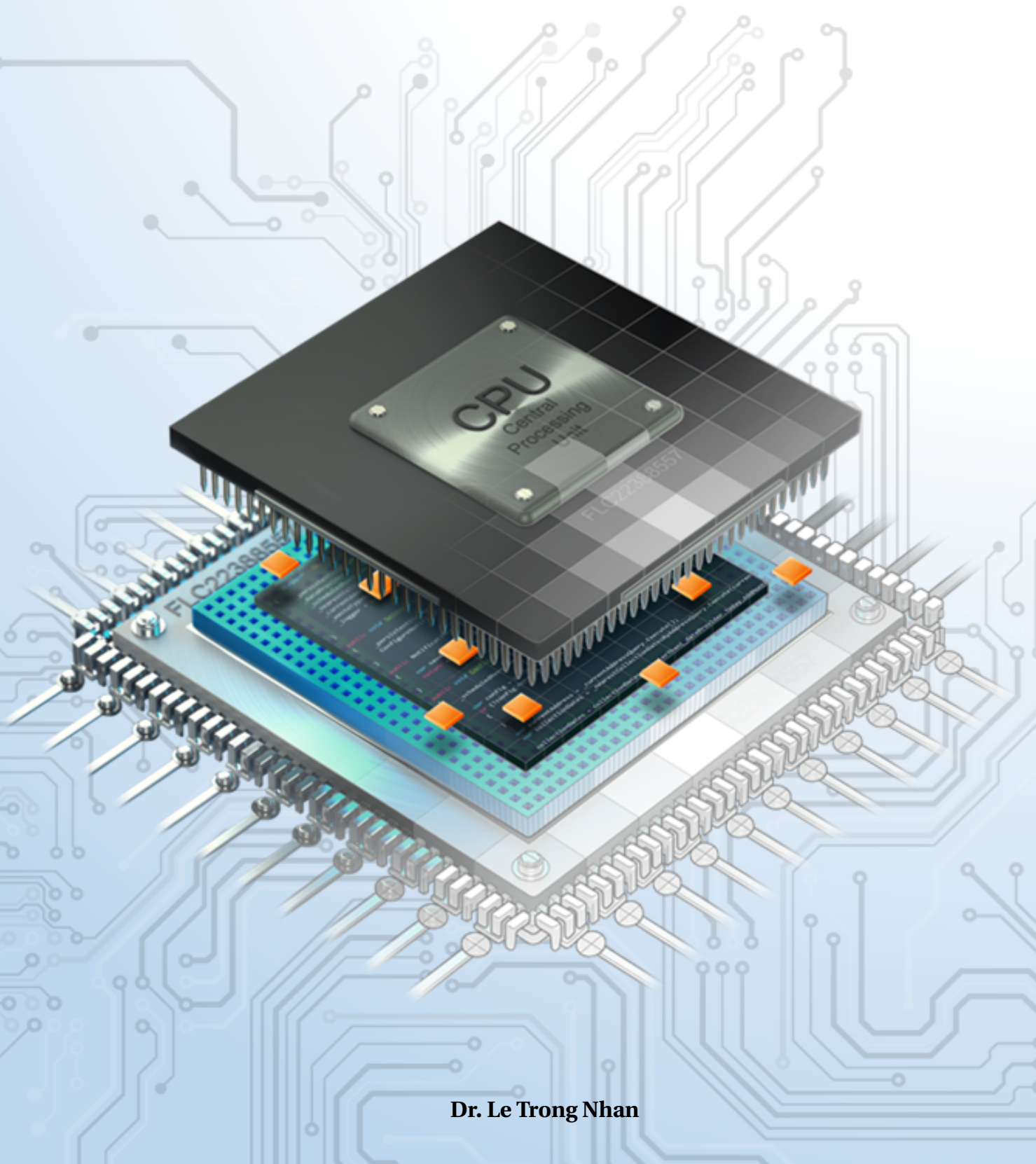




HO CHI MINH CITY UNIVERSITY OF TECHNOLOGY
COMPUTER ENGINEERING

Microcontroller



Dr. Le Trong Nhan

Mục lục

Chapter 1. Flow and Error Control in Communication	7
1 Introduction	8
2 Proteus simulation platform	9
3 Project configurations	10
3.1 UART Configuration	10
3.2 ADC Input	11
4 UART loop-back communication	11
5 Sensor reading	12
6 Project description	13
6.1 Command parser	13
6.2 Project implementation	14
6.2.1 Thiết kế 2 máy trạng thái	14
6.2.2 Hiện thực 2 máy trạng thái	16
6.2.3 Simulation with proteus	19
6.2.4 Result	19

CHƯƠNG 1

Flow and Error Control in Communication



1 Introduction

Flow control and Error control are the two main responsibilities of the data link layer, which is a communication channel for node-to-node delivery of the data. The functions of the flow and error control are explained as follows.

Flow control mainly coordinates with the amount of data that can be sent before receiving an acknowledgment from the receiver and it is one of the major duties of the data link layer. For most of the communications, flow control is a set of procedures that mainly tells the sender how much data the sender can send before it must wait for an acknowledgment from the receiver.

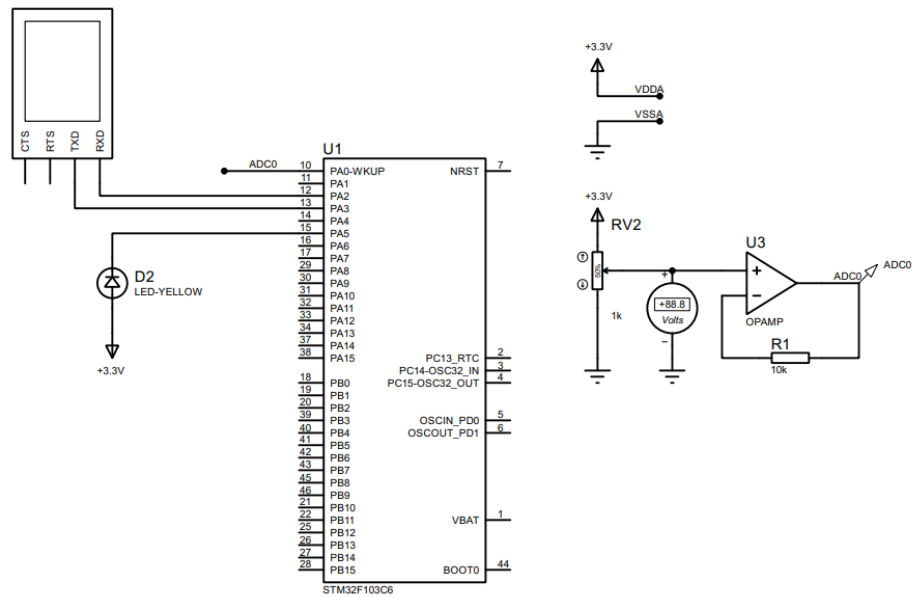
A critical issue, but not really frequently occurred, in the flow control is that the processing rate is slower than the transmission rate. Due to this reason each receiving device has a block of memory that is commonly known as buffer, that is used to store the incoming data until this data will be processed. In case the buffer begins to fill-up then the receiver must be able to tell the sender to halt the transmission until once again the receiver become able to receive.

Meanwhile, error control contains both error detection and error correction. It mainly allows the receiver to inform the sender about any damaged or lost frames during the transmission and then it coordinates with the re-transmission of those frames by the sender.

The term Error control in the communications mainly refers to the methods of error detection and re-transmission. Error control is mainly implemented in a simple way and that is whenever there is an error detected during the exchange, then specified frames are re-transmitted and this process is also referred to as Automatic Repeat request (ARQ).

The target in this lab is to implement a UART communication between the STM32 and a simulated terminal. A data request is sent from the terminal to the STM32. Afterward, computations are performed at the STM32 before a data packet is sent to the terminal. The terminal is supposed to reply an ACK to confirm the communication successfully or not.

2 Proteus simulation platform



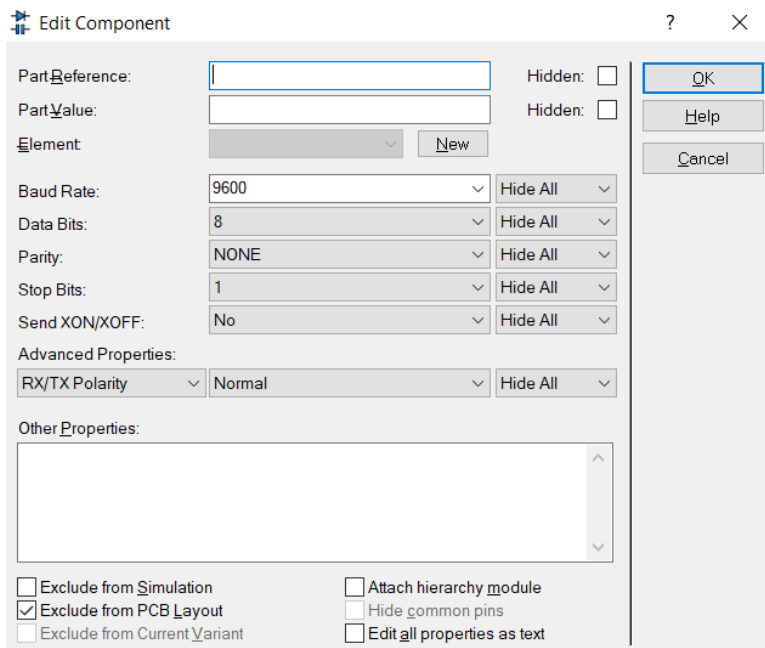
Hình 1.1: Simulation circuit on Proteus

Some new components are listed bellow:

- Terminal: Right click, choose Place, Virtual Instrument, then select VIRTUAL TERMINAL.
- Variable resistor (RV2): Right click, choose Place, From Library, and search for the POT-HG device. The value of this device is set to the default 1k.
- Volt meter (for debug): Right click, choose Place, Virtual Instrument, the select DC VOLTMETER.
- OPAMP (U3): Right click, choose Place, From Library, and search for the OPAMP device.

The opamp is used to design a voltage follower circuit, which is one of the most popular applications for opamp. In this case, it is used to design an adc input signal, which is connected to pin PA0 of the MCU.

Double click on the virtual terminal and set its baudrate to 9600, 8 data bits, no parity and 1 stop bit, as follows:



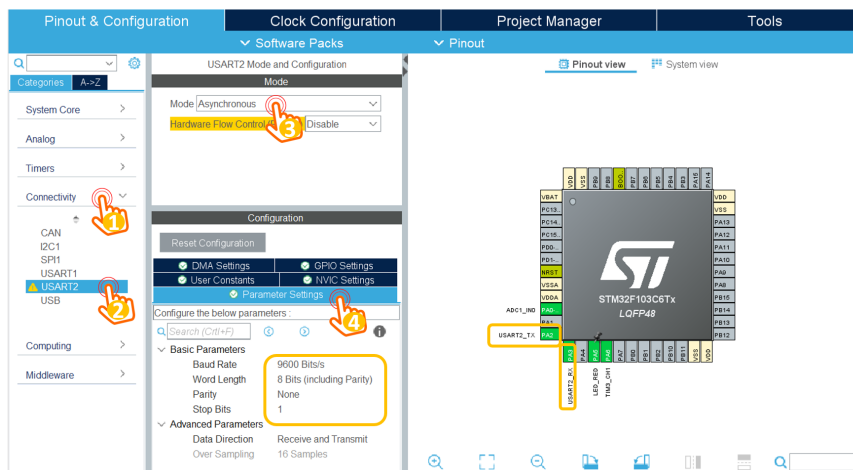
Hình 1.2: Terminal configuration

3 Project configurations

A new project is created with following configurations, concerning the UART for communications and ADC input for sensor reading. The pin PA5 should be an GPIO output, for LED blinky.

3.1 UART Configuration

From the ioc file, select **Connectivity**, and then select the **USART2**. The parameter settings for UART channel 2 (USART2) module are depicted as follows:









Hình 1.3: UART configuration in STMCube

The UART channel in this lab is the Asynchronous mode, 9600 bits/s with no Parity and 1 stop bit. After the uart is configured, the pins PA2 (Tx) and PA3(Rx) are

enabled.

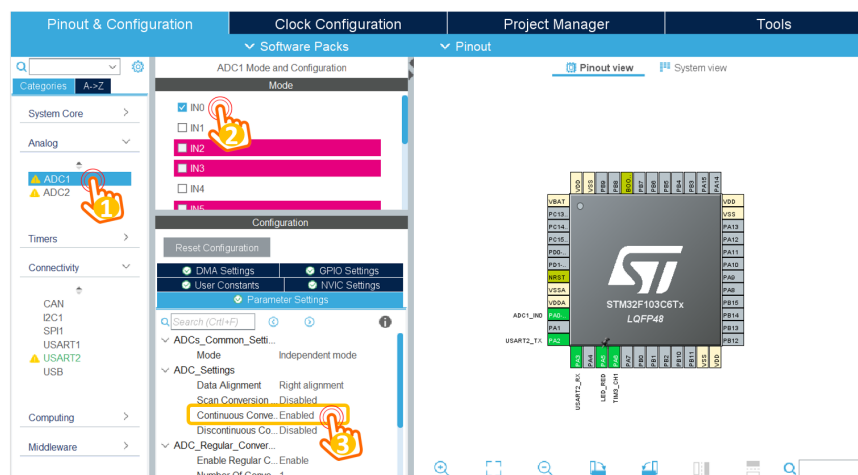
Finally, the NVIC settings are checked to enable the UART interrupt, as follows:

 DMA Settings	 GPIO Settings	
 User Constants	 NVIC Settings	
 Parameter Settings		
NVIC Interrupt Table	Enabled	Preemption P
USART2 global interrupt		0

Hình 1.4: Enable UART interrupt

3.2 ADC Input

In order to read a voltage signal from a simulated sensor, this module is required. By selecting on **Analog**, then **ADC1**, following configurations are required:



Hình 1.5: Enable UART interrupt

The ADC pin is configured to PA0 of the STM32, which is shown in the pinout view dialog.

Finally, the PA5 is configured as a GPIO output, connected to a blinky LED.

4 UART loop-back communication

This source is required to add in the main.c file, to verify the UART communication channel: sending back any character received from the terminal, which is well-known as the loop-back communication.

```
1 /* USER CODE BEGIN 0 */
2 uint8_t temp = 0;
3
```

```

4 void HAL_UART_RxCpltCallback(UART_HandleTypeDef *huart){
5     if(huart->Instance == USART2){
6         HAL_UART_Transmit(&huart2, &temp, 1, 50);
7         HAL_UART_Receive_IT(&huart2, &temp, 1);
8     }
9 }
10 /* USER CODE END 0 */

```

Program 1.1: Implement the UART interrupt service routine

When a character (or a byte) is received, this interrupt service routine is invoked. After the character is sent to the terminal, the interrupt is activated again. This source code should be placed in a user-defined section.

Finally, in the main function, the proposed source code is presented as follows:

```

1 int main(void)
2 {
3     HAL_Init();
4     SystemClock_Config();
5
6     MX_GPIO_Init();
7     MX_USART2_UART_Init();
8     MX_ADC1_Init();
9
10    HAL_UART_Receive_IT(&huart2, &temp, 1);
11
12    while (1)
13    {
14        HAL_GPIO_TogglePin(LED_RED_GPIO_Port, LED_RED_Pin);
15        HAL_Delay(500);
16    }
17
18 }

```

Program 1.2: Implement the main function

5 Sensor reading

A simple source code to read adc value from PA0 is presented as follows:

```

1 uint32_t ADC_value = 0;
2 while (1)
3 {
4     HAL_GPIO_TogglePin(LED_RED_GPIO_Port, LED_RED_Pin);
5     ADC_value = HAL_ADC_GetValue(&hadc1);
6     HAL_UART_Transmit(&huart2, (void *)str, sprintf(str, "%d\n",
7     , ADC_value), 1000);
8     HAL_Delay(500);
9 }

```

Program 1.3: ADC reading from AN0

Every half of second, the ADC value is read and its value is sent to the console. It is worth noticing that the number ADC_value is convert to ascii character by using the sprintf function.

The default ADC in STM32 is 13 bits, meaning that 5V is converted to 4096 decimal value. If the input is 2.5V, ADC_value is 2048.

6 Project description

In this lab, a simple communication protocol is implemented as follows:

- From the console, user types **!RST#** to ask for a sensory data.
- The STM32 response the ADC_value, following a format **!ADC=1234#**, where 1234 presents for the value of ADC_value variable.
- The user ends the communication by sending **!OK#**

The timeout for waiting the **!OK#** at STM32 is 3 seconds. After this period, its packet is sent again. **The value is kept as the previous packet.**

6.1 Command parser

This module is used to received a command from the console. As the reception process is implement by an interrupt, the complexity is considered seriously. The proposed implementation is given as follows.

Firstly, the received character is added into a buffer, and a flag is set to indicate that there is a new data.

```
1 #define MAX_BUFFER_SIZE 30
2 uint8_t temp = 0;
3 uint8_t buffer[MAX_BUFFER_SIZE];
4 uint8_t index_buffer = 0;
5 uint8_t buffer_flag = 0;
6 void HAL_UART_RxCpltCallback(UART_HandleTypeDef *huart){
7     if(huart->Instance == USART2){
8
9         //HAL_UART_Transmit(&huart2, &temp, 1, 50);
10        buffer[index_buffer++] = temp;
11        if(index_buffer == 30) index_buffer = 0;
12
13        buffer_flag = 1;
14        HAL_UART_Receive_IT(&huart2, &temp, 1);
15    }
16 }
```

Program 1.4: Add the received character into a buffer

A state machine to extract a command is implemented in the while(1) of the main function, as follows:

```

1 while (1){
2     if(buffer_flag == 1){
3         command_parser_fsm();
4         buffer_flag = 0;
5     }
6 }

```

Program 1.5: State machine to extract the command

The output of the command parser is to set **command_flag** and **command_data**. In this project, there are two commands, **RTS** and **OK**. The program skeleton is proposed as follows:

```

1 while (1){
2     if(buffer_flag == 1){
3         command_parser_fsm();
4         buffer_flag = 0;
5     }
6     uart_communication_fsm();
7 }

```

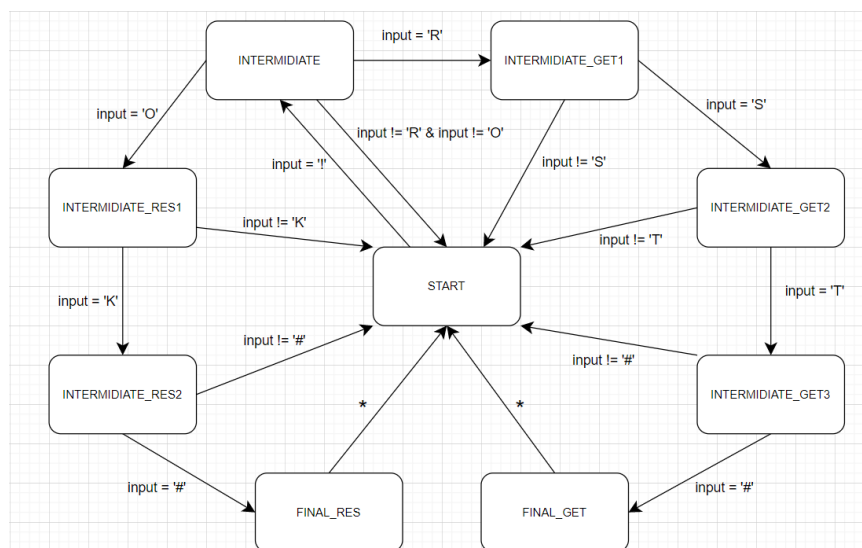
Program 1.6: Program structure

6.2 Project implementation

Students are proposed to implement 2 FSM in separated modules. Students are asked to design the FSM before their implementations in STM32Cube.

6.2.1 Thiết kế 2 máy trạng thái

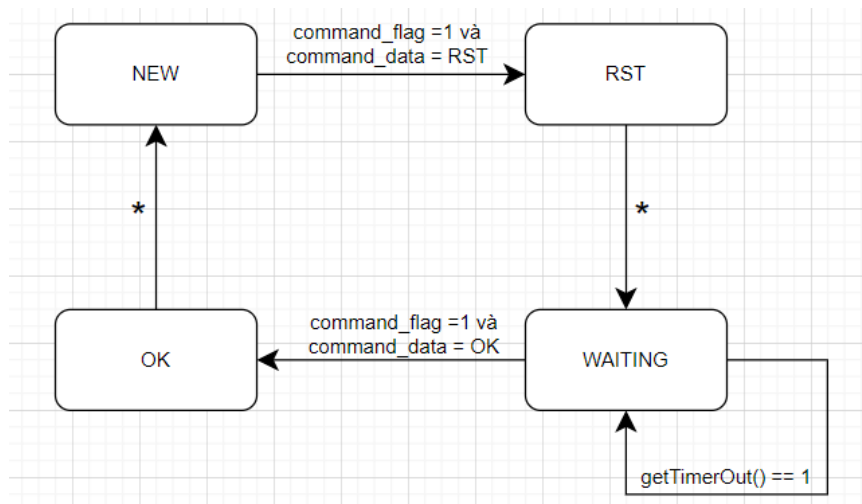
Để xem kỹ hơn có thể nhấn vào caption phía dưới hình



Hình 1.6: Command parser finite state machine

Máy trạng thái bao gồm 9 trạng thái (quy ước input chính là giá trị hay ký tự do người dùng nhập vào):

- **START:** Trạng thái START là trạng thái bắt đầu lúc mới bắt đầu thực thi chương trình. Nếu input = '!' trạng thái sẽ được chuyển sang trạng thái trung gian INTERMEDIATE (báo hiệu cho việc bắt đầu việc người dùng muốn lấy dữ liệu hoặc phản hồi khi đã lấy dữ liệu thành công).
- **INTERMEDIATE:** Ở trạng thái này input = 'R' trạng thái sẽ được chuyển sang INTERMEDIATE_GET1, ở đây được hiểu là trạng thái trung gian khi người dùng đang nhập lệnh để lấy dữ liệu từ cảm biến, còn nếu input = 'O' trạng thái sẽ chuyển sang INTERMEDIATE_RES1 (được hiểu là trạng thái trung gian khi người dùng đang nhập lệnh để phản hồi lại khi đã nhận được dữ liệu). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác 2 ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu.
- **INTERMEDIATE_GET1:** Tiếp đến nếu input = 'S' trạng thái sẽ được chuyển sang INTERMEDIATE_GET2 (trạng thái trung gian khi người dùng đang nhập lệnh để lấy dữ liệu từ cảm biến). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu (START).
- **INTERMEDIATE_GET2:** Tiếp đến nếu input = 'T' trạng thái sẽ được chuyển sang INTERMEDIATE_GET3 (trạng thái trung gian khi người dùng đang nhập lệnh để lấy dữ liệu từ cảm biến). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu (START).
- **INTERMEDIATE_GET3:** Tiếp đến nếu input = '#' trạng thái sẽ được chuyển sang FINAL_GET (trạng thái người dùng hoàn tất việc nhập lệnh lấy dữ liệu). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu (START). Sau đó ở trạng thái FINAL_GET sau khi xong các hàm ở trạng thái đó trạng thái sẽ tự chuyển về START.
- **INTERMEDIATE_RES1:** Tiếp đến nếu input = 'K' trạng thái sẽ được chuyển sang INTERMEDIATE_RES2 (trạng thái trung gian khi người dùng đang nhập lệnh để phản hồi việc nhận được dữ liệu). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu (START). Sau đó ở trạng thái FINAL_RES sau khi xong các hàm ở trạng thái đó trạng thái sẽ tự chuyển về START.
- **INTERMEDIATE_RES2:** Tiếp đến nếu input = '#' trạng thái sẽ được chuyển sang FINAL_RES (trạng thái người dùng hoàn tất việc nhập lệnh phản hồi việc nhận được dữ liệu). Nếu người dùng nhập ký tự nào khác ký tự nói trên trạng thái sẽ quay lại từ đầu (START).



Hình 1.7: UART communication finite state machine

Máy trạng thái trên có 4 trạng thái:

- Trạng thái START là trạng thái bắt đầu lúc mới bắt đầu thực thi chương trình. Lúc này có tín hiệu cờ flag và người dùng nhập vào RST thì trạng thái được chuyển sang RST và thực hiện việc gửi giá trị từ cảm biến cho người dùng, sau đó tự chuyển trạng thái sang WAITING
- WAITING: Ở trạng thái này chờ người dùng phản hồi nhận dữ liệu thành công hay chưa bằng "!OK#" được người dùng nhập vào. Nếu bị timeout(), chương trình sẽ gửi lại giá trị cũ cho người dùng. Đến khi nào có tín hiệu cờ flag và người dùng nhập OK thì chuyển sang trạng thái OK
- Sau đó chương trình reset các giá trị và chuyển về trạng thái new chờ thực hiện việc tiếp theo.

6.2.2 Hiện thực 2 máy trạng thái

Trong máy trạng thái phía dưới có thêm 1 lần nhập để người dùng nhập ký tự enter (input = 13) mỗi khi nhập xong lệnh, mục đích để dễ nhìn, hoàn toàn có thể bỏ đi mà không ảnh hưởng đến chức năng của chương trình.

```

1 void command_parser_fsm(){
2     //buffer contains input from the user
3     switch(stateGetData){
4     case STATE_START:
5         //input = '!'
6         if(buffer[(index_buffer-1)>=0]?index_buffer-1:
7             MAX_BUFFER_SIZE-1] == '!'){
8             stateGetData = STATE_INTERMEDIATE;
9         }
10        break;
11    case STATE_INTERMEDIATE:
12        //input = 'R'
13        if(buffer[(index_buffer-1)>=0]?index_buffer-1:
14            MAX_BUFFER_SIZE-1] == 'R'){

```



```

13     stateGetData = STATE_INTERMEDIATE_GET1;
14 }
15 //input = '0'
16 else if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
MAX_BUFFER_SIZE-1] == '0'){
17     stateGetData = STATE_INTERMEDIATE_RES0;
18 }
19 else{
20     stateGetData = STATE_START;
21 }
22 break;
23 case STATE_INTERMEDIATE_GET1:
24     //input = 'S'
25     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
MAX_BUFFER_SIZE-1] == 'S'){
26         stateGetData = STATE_INTERMEDIATE_GET2;
27     }
28     else{
29         stateGetData = STATE_START;
30     }
31     break;
32 case STATE_INTERMEDIATE_GET2:
33     //input = 'T'
34     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
MAX_BUFFER_SIZE-1] == 'T'){
35         stateGetData = STATE_INTERMEDIATE_GET3;
36     }
37     else{
38         stateGetData = STATE_START;
39     }
40     break;
41 case STATE_INTERMEDIATE_GET3:
42     //input = '#'
43     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
MAX_BUFFER_SIZE-1] == '#'){
44         stateGetData = STATE_FINAL_GET;
45     }
46     else{
47         stateGetData = STATE_START;
48     }
49     break;
50 case STATE_FINAL_GET:
51     //input = "enter" characters in ASCII
52     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
MAX_BUFFER_SIZE-1] == 13){
53         command_flag = 1;
54         command_data = RST;
55         stateGetData = STATE_START;
56     }

```

```

57     break;
58 case STATE_INTERMEDIATE_RES0 :
59     //input = 'K'
60     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
61     MAX_BUFFER_SIZE-1] == 'K'){
62         stateGetData = STATE_INTERMEDIATE_RES1;
63     }
64     else{
65         stateGetData = STATE_START;
66     }
67     break;
68 case STATE_INTERMEDIATE_RES1 :
69     //input = '#'
70     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
71     MAX_BUFFER_SIZE-1] == '#'){
72         stateGetData = STATE_FINAL_RES;
73     }
74     else{
75         stateGetData = STATE_START;
76     }
77     break;
78 case STATE_FINAL_RES :
79     //input = "enter" characters in ASCII
80     if(buffer[(index_buffer-1)>=0)?index_buffer-1:
81     MAX_BUFFER_SIZE-1] == 13){
82         command_flag = 1;
83         command_data = OK;
84         stateGetData = STATE_START;
85     }
86     break;
87 default:
88     break;
89 }

```

Program 1.7: command_parser_fsm implementation

Ở hàm phía dưới có hiện thực 2 hàm con setTimer0() và getTimerOut() hai hàm này dùng để đặt giá trị thời điểm khi nào thì gửi lại dữ liệu dựa theo cơ chế timer interrupt với thời gian mỗi lần interrupt là 10ms

```

1 void uart_communiation_fsm(){
2     if(command_flag == 1){
3         //set state
4         stateCommanData = command_data;
5         command_flag = 0;
6     }
7     switch(stateCommanData){
8     case NEW:
9         break;
10    case RST:

```

```

11 //send new data to user
12 sendDataSensor(NOT_SEND_AGAIN);
13 //change state
14 stateCommanData = WAITING;
15 //set timer for error control
16 setTimer0(MAX_TIME_ERROR_CONTROL);
17 break;
18 case WAITING:
19 //time out
20 if(getTimerOut()){
21 //send last missed data
22 sendDataSensor(SEND_AGAIN);
23 //set timer for error control
24 setTimer0(MAX_TIME_ERROR_CONTROL);
25 }
26 break;
27 case OK:
28 //reset timer
29 offTimer();
30 //change state
31 stateCommanData = NEW;
32 break;
33 }
34 }

```

Program 1.8: uart_communiation_fsm implementation

```

1 void sendDataSensor(uint8_t send_again){
2     if(send_again == NOT_SEND_AGAIN){
3         int ADC_value = HAL_ADC_GetValue(&hadc1);
4         lastValue = ADC_value;
5     }
6     uint8_t str[10];
7     uint8_t size = sprintf(str, "!ADC=%d# \r\n", lastValue);
8     HAL_UART_Transmit(&huart2 , (uint8_t *) str , size, 1000)
9     ;
10 }

```

Program 1.9: sendDataSensor implementation

6.2.3 Simulation with proteus

Phần mô phỏng có thể tải về và chạy thử qua github:

https://github.com/TRUONGTRUONG2304/uPuC_lab/tree/main/LAB5

6.2.4 Result

Phần kết quả như phần demo ở đây:

https://drive.google.com/file/d/1dFjewAiMZY5Q3dzrldLAREa2MFg_Lnev/view?usp=sharing