

Программно-аппаратные платформы Интернета вещей и встраиваемые системы

Лекция 1

Несколько вводных слов

- Александр Анатольевич Подшивалов
apodshivalov@hse.ru
apodshivalov@miem.hse.ru
- Критерии оценки:
 $0,4 * \text{Экзамен} + 0,4 * \text{Практика} + 0,2 * \text{Проект}$

Содержание курса

- Программирование микроконтроллеров
 - Cortex-M (семейства STM32, nRF52, CC26xx), RISC-V
 - Язык Си
 - Операционная система RIOT OS
- Сетевые технологии (LoRaWAN, 6LoWPAN)
- «Экзотика» (энергосбережение, безопасность и тому подобное)

Лекции

- Микроконтроллерные системы в IoT.
- GPIO, таймеры, прерывания. Многозадачность.
- Внешние интерфейсы микроконтроллера: UART, I2C, SPI.
- ОС RIOT - модули, драйверы, HAL. Процессы и IPC.
- АЦП и ЦАП.
- Беспроводные технологии IoT. LoRaWAN как пример MAC-уровня.
- Безопасность в беспроводных сетях на примере LoRaWAN.
- IEEE 802.15.4, 6LoWPAN, mesh-сети.
- Энергосберегающие режимы работы.
- Отладка микроконтроллерных систем.
- Память - Flash/EEPROM, загрузчик (bootloader). Модуль DMA.
- Внешние датчики.
- Цифровая обработка сигналов, библиотека CMSIS-DSP.
- Определение местоположения.
- Программно-аппаратные проекты - некоторые нюансы.

Практические занятия

- Аудитория 234; лучше приносить свой ноутбук
- Несколько блоков заданий
- Баллы за задания:
 - 1 – типовой пример из лекций
 - 10 – существенный вклад в opensource-проект
- Github или LMS?

«Проект»

- Доклад по результатам «проектной деятельности» (если укладывается в тематику курса)
- Прототип устройства с использованием «конструктора» в лаборатории 234

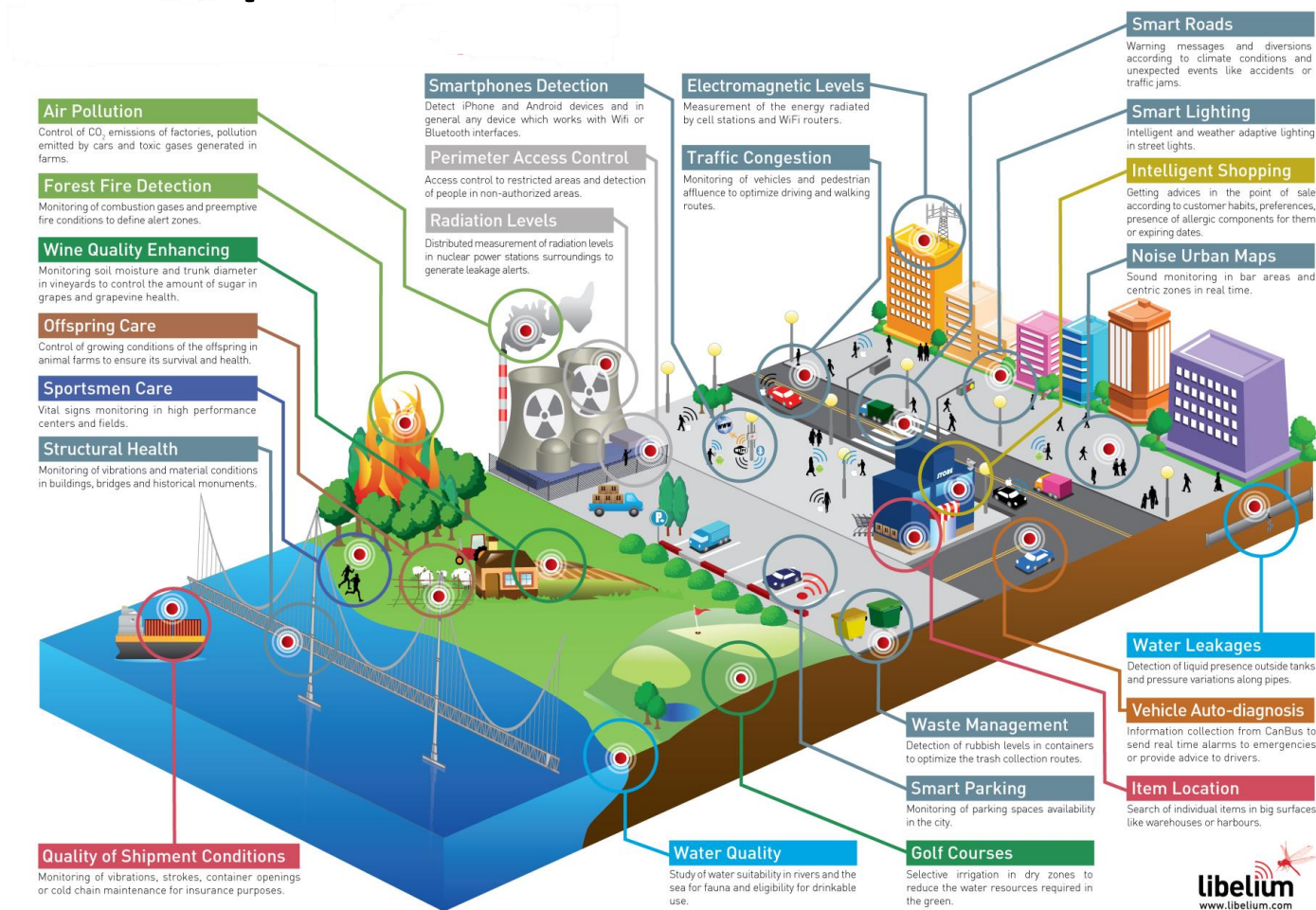
ИНТЕРНЕТ ВЕЩЕЙ – ЧТО ЭТО

Интернет вещей - определения

Интернет вещей - определения

- Википедия: «концепция вычислительной сети физических предметов («вещей»), оснащённых встроенными технологиями для взаимодействия друг с другом или с внешней средой, рассматривающая организацию таких сетей как явление, способное перестроить экономические и общественные процессы, исключаящее из части действий и операций необходимость участия человека»
- То же самое простыми словами: **обеспечение сбора и передачи данных там, где раньше это было технически невозможно или экономически неэффективно**

Примеры систем IoT



Иерархическое представление сети 5G в помещении

ЛВС в помещении, 5G, малые соты, 60 ГГц / WiFi

Персональная Mesh-сеть с маяками

ГВС 5G 4 ГГц / соты

ГВС: 5G 4 ГГц / 300 ГГц макросоты

Транспортная сеть

Интернет

Поставщик облачных услуг А

Поставщик облачных услуг В

SCADA-система

Поставщик услуг маяковой рекламы

Система безопасности умного города

Центр сертификации ИОК

Граничный узел туманной сети, выполняющий распознавание узлов и денатурирование изображений

5G 4 ГГц макросоты

Датчики изображения и камеры в ЛВС на основе IP

МЭМС-датчик Bluetooth 5

Датчик

Датчик

Перри Ли — Архитектура интернета вещей

Перри Ли — Архитектура интернета вещей, 2019

Требования к системам сбора данных

- Дешевизна – 10\$ за устройство
- Компактность – размеры не больше спичечного коробка
- Экономичность – месяцы/годы на одной батарейке
- Дальность связи
- Безлицензионность



МИКРОКОНТРОЛЛЕРЫ: ОСНОВНЫЕ АРХИТЕКТУРЫ

Микроконтроллер vs. микропроцессор

- Микроконтроллер – «однокристальная микро-ЭВМ», CPU, память и периферия на одном чипе
- «Промежуточные» варианты – SoC, SiP

	MCU	CPU
ОЗУ	встроенное	внешнее
Объём ОЗУ	< 1 МБ	>> 1 МБ
Постоянная память	встроенная	внешняя
Объём памяти	< 1 МБ	>> 1 МБ
Периферийные устройства	в основном встроенные	в основном внешние

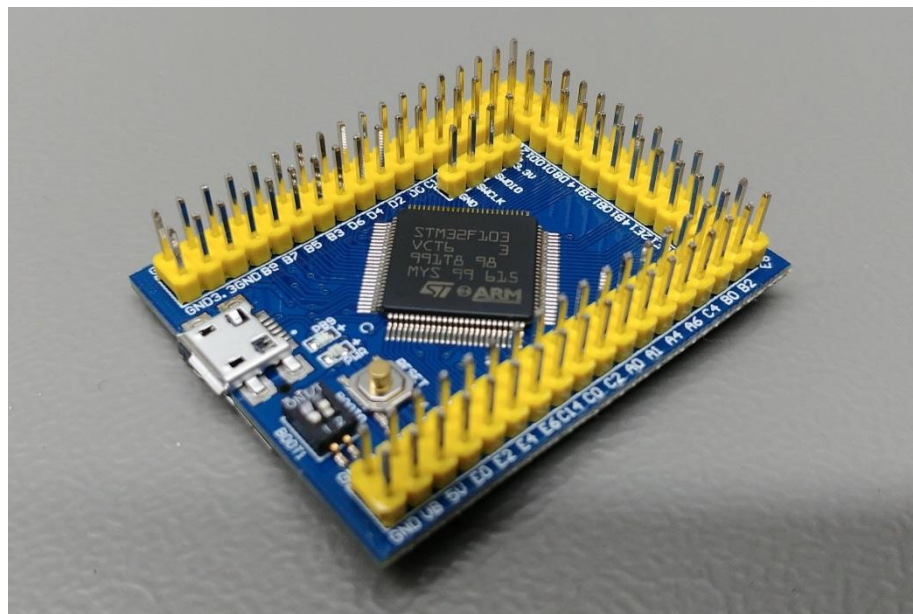
Типичные характеристики микроконтроллера

- STM32L151CC
 - Процессорное ядро ARM Cortex M3, 32 МГц
 - 256 кБ Flash-памяти (ROM), 8 кБ EEPROM
 - 32 кБ оперативной памяти
- На 3-6 порядков хуже «настольного» компьютера по производительности и объему памяти

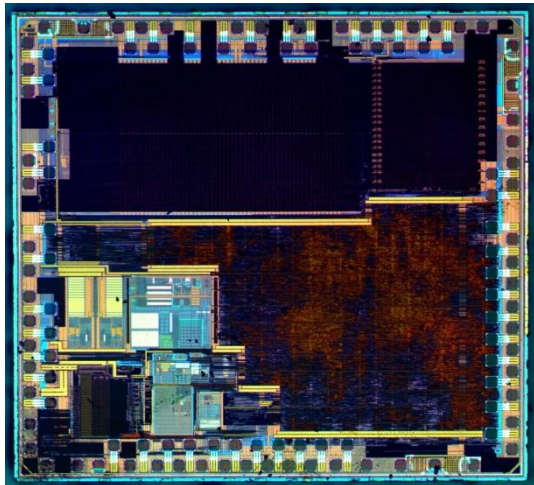
Микроконтроллер: фото «вживую»



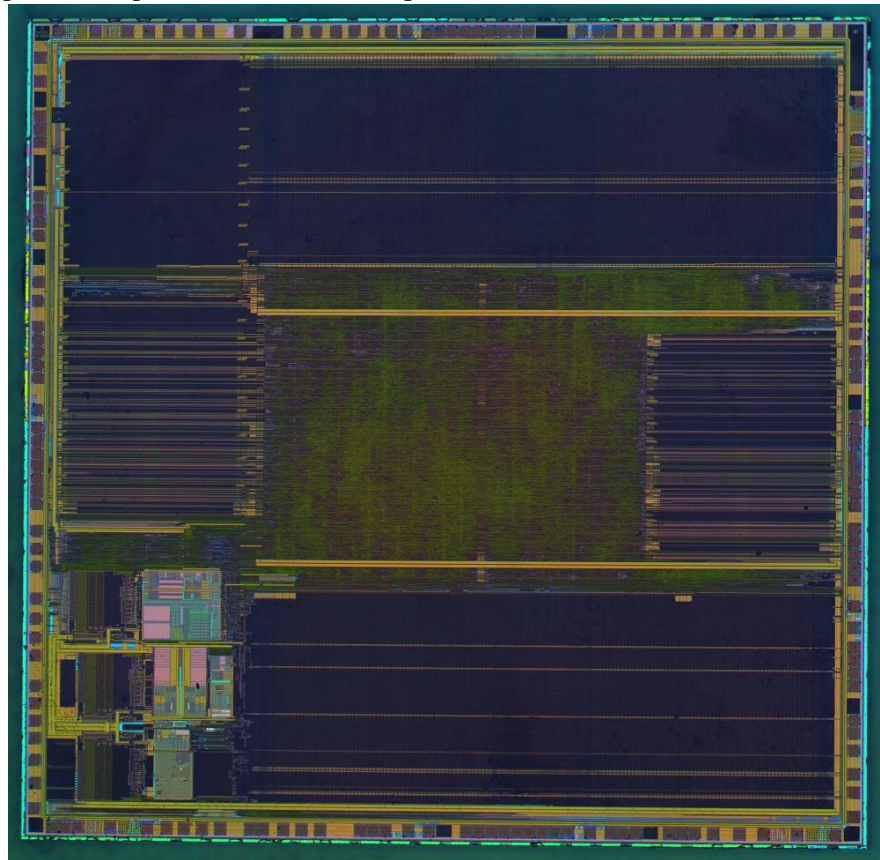
Сверху – STM32F100C4T6B (ядро Cortex M3, 16 кБ FLASH, 4 кБ RAM, корпус LQFP-48),
справа – STM32F103VCT6 (ядро Cortex M3, 256 кБ FLASH, 48 кБ RAM, корпус LQFP-100)



Микроконтроллер: фото кристалла

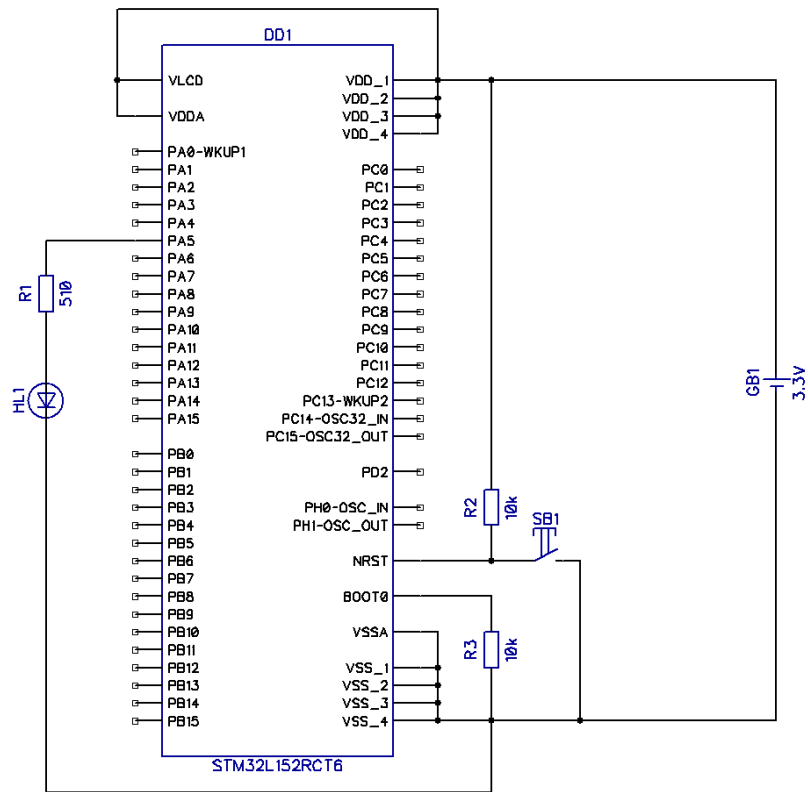


Сверху – STM32F100C4T6B (ядро Cortex M3,
16 кБ FLASH, 4 кБ RAM, 2854x3123 μm),
справа – STM32F103VGT6 (ядро Cortex M3,
1 МБ FLASH, 96 кБ RAM, 5339x5188 μm),
техпроцесс 180 нм



Микроконтроллер – минимальная схема

- Нужно только питание (3,3 В)
- Внутренний тактовый генератор может работать без внешних компонентов



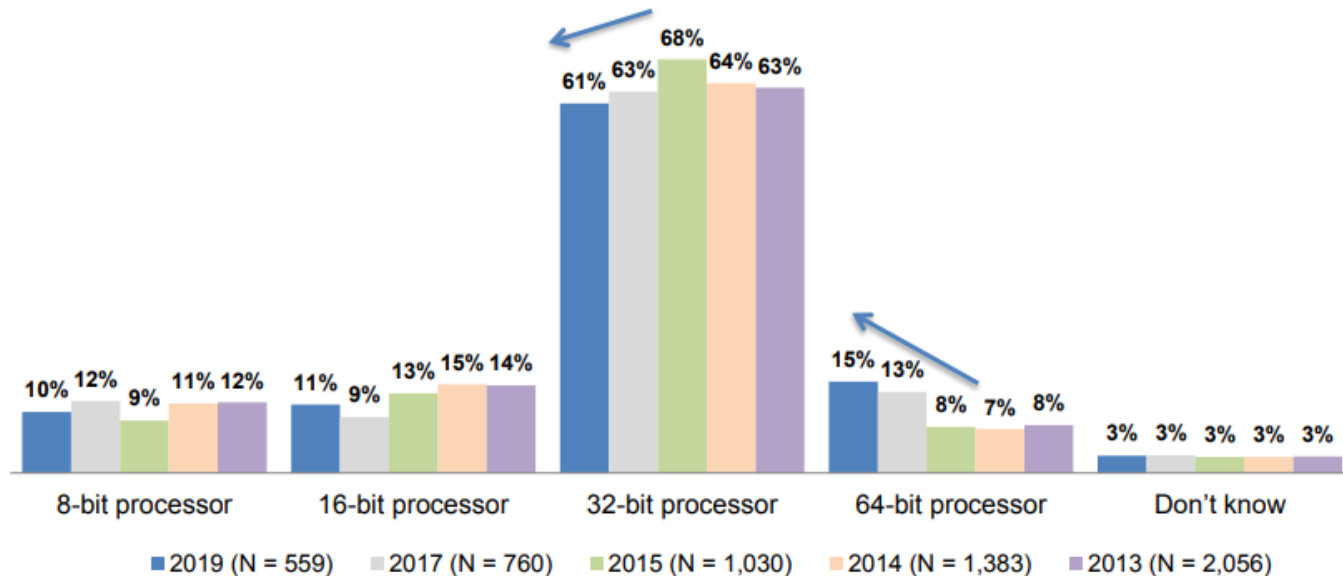
Распространенные архитектуры микроконтроллеров

8 бит	(Intel) 8051	Zilog Z80	Microchip AVR	Microchip PIC	STMicro STM8
16 бит	TI MSP430	Microchip PIC24	Infineon C166		
32 бита	ARM Cortex-M	RISC-V	Microchip AVR32	Microchip PIC32	Tensilica Xtensa

Популярные архитектуры микроконтроллеров



My current embedded project's main processor is a:



71% of EMEA users use 32-bit chips as their main processor.

Популярные архитектуры микроконтроллеров

8 бит	(Intel) 8051	Zilog Z80	Microchip AVR	Microchip PIC	STMicro STM8
16 бит	TI MSP430	Microchip PIC24	Infineon C166		
32 бита	ARM Cortex-M	RISC-V	Microchip AVR32	Microchip PIC32	Tensilica Xtensa

В 2021 году 8- и 16-битные архитектуры имеет смысл использовать лишь для некоторых специфических задач



ARM
Cortex-M

Микроконтроллерные
системы

ARM
Cortex-R

Системы жёсткого
реального времени

ARM
Cortex-A

Системы высокой
производительности



ARM
Cortex
M0

ARM
Cortex
M0+

ARM
Cortex
M3

ARM
Cortex
M4

ARM
Cortex
M4F

ARM
Cortex
M7

ARM
Cortex
M23

ARM
Cortex
M33/M35P

ARM
Cortex
M55

ARM Cortex-M – некоторые производители



Почему Cortex-M?

- Отличная производительность (1,25 DMIPS/МГц)
- Огромный выбор различных моделей
- Очень богатый набор периферийных устройств
- Программная конфигурация процессора «на лету»
- Низкое энергопотребление и продвинутое управление питанием
- Низкая стоимость



life.augmented



STM32 MCUs 32-bit Arm® Cortex®-M



High
Performance

STM32F2
398 CoreMark
120 MHz Cortex-M3

STM32F4
608 CoreMark
180 MHz Cortex-M4

STM32F7
1082 CoreMark
216 MHz Cortex-M7

STM32H7
Up to 3224 CoreMark
Up to 550 MHz
Cortex-M7
240 MHz Cortex-M4



Mainstream

STM32G0
142 CoreMark
64 MHz Cortex-M0+

STM32G4 ●
550 CoreMark
170 MHz Cortex-M4

STM32F0
106 CoreMark
48 MHz Cortex-M0

STM32F1
177 CoreMark
72 MHz Cortex-M3

STM32F3 ●
245 CoreMark
72 MHz Cortex-M4

● Optimized for
mixed-signal applications



Ultra-low-
power

STM32L0
75 CoreMark
32 MHz Cortex-M0+

STM32L1
93 CoreMark
32 MHz Cortex-M3

STM32L4
273 CoreMark
80 MHz Cortex-M4

STM32L5
443 CoreMark
110 MHz Cortex-M33

STM32L4+
409 CoreMark
120 MHz Cortex-M4

STM32U5
651 CoreMark
160 MHz Cortex-M33



Wireless

STM32WL
162 CoreMark
48 MHz Cortex-M4
48 MHz Cortex-M0+

STM32WB ●
216 CoreMark
64 MHz Cortex-M4
32 MHz Cortex-M0+

● Cortex-M0+
Radio co-processor

Почему не Cortex-M?

- Предыдущие слайды были сделаны в 2018 году

Почему не Cortex-M?

- Предыдущие слайды были сделаны в 2018 году
- «Кризис полупроводников»

Альтернативы

- RISC-V

Открытая архитектура, множество производителей, в том числе российские (Миландр, Микрон)

С чем будем работать

- STM32
 - STM32L151CC – «конструктор» Unwired Devices
 - STM32WL55JC – микроконтроллер с LoRa
- Nordic Semiconductor nRF51/nRF52 – ядро Cortex-M и приемопередатчик BLE
- TI CC2650 – микроконтроллер с поддержкой IEEE 802.15.4
- SiFive FE310 – недорогой RISC-V

**ПРОБУЕМ ПРОГРАММИРОВАТЬ
МИКРОКОНТРОЛЛЕРЫ**

Документация на микроконтроллер

- Datasheet

Описывает в основном «электрические» параметры, 100-200 страниц

- Reference Manual

Описание для программиста, около 1000 страниц

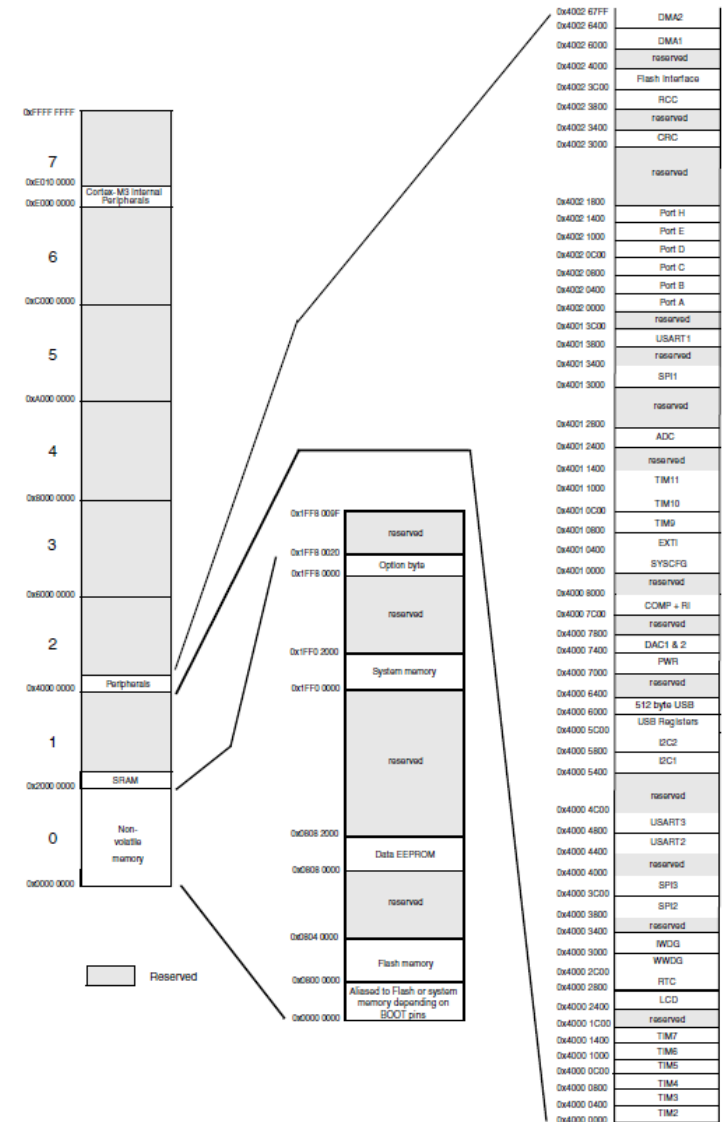
- Errata

Регистры и адреса

- Вся периферия микроконтроллера управляется с помощью записи в память по определенным адресам (регистры периферии)
- Состояние периферийных устройств можно определить с помощью чтения регистров

Memory Map

- Общий размер адресного пространства у 32-битного ядра – 4 Гб
- Для управления встроенной периферией микроконтроллера используются специальные адреса в памяти
- Встроенная память и ОЗУ проецируется в это же адресное пространство
- Обращение к памяти по несуществующему адресу приводит к остановке работы микроконтроллера



Попробуем включить и выключить светодиод

- В Reference Manual находим описание регистров GPIO
- Чтобы включить вывод («пин») микроконтроллера «на выход», надо записать единичку в определенный бит регистра MODER
- Чтобы установить на выходе определенный логический уровень, надо записать некоторое значение в регистр BSRR
- Вопросы настройки тактирования и тому подобные пока опустим

Регистр MODER

7.4.1 GPIO port mode register (GPIOx_MODER) (x = A..H)

Address offset: 0x00

Reset values:

- 0xA800 0000 for port A
- 0x0000 0280 for port B
- 0x0000 0000 for other ports

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
MODER15[1:0]		MODER14[1:0]		MODER13[1:0]		MODER12[1:0]		MODER11[1:0]		MODER10[1:0]		MODER9[1:0]		MODER8[1:0]	
rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
MODER7[1:0]		MODER6[1:0]		MODER5[1:0]		MODER4[1:0]		MODER3[1:0]		MODER2[1:0]		MODER1[1:0]		MODER0[1:0]	
rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW	rW

Bits 2y:2y+1 **MODERy[1:0]**: Port x configuration bits (y = 0..15)

These bits are written by software to configure the I/O direction mode.

00: Input (reset state)

01: General purpose output mode

10: Alternate function mode

11: Analog mode

Регистр BSRR

7.4.7 GPIO port bit set/reset register (GPIOx_BSRR) (x = A..H)

Address offset: 0x18

Reset value: 0x0000 0000

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
BR15	BR14	BR13	BR12	BR11	BR10	BR9	BR8	BR7	BR6	BR5	BR4	BR3	BR2	BR1	BR0
w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
BS15	BS14	BS13	BS12	BS11	BS10	BS9	BS8	BS7	BS6	BS5	BS4	BS3	BS2	BS1	BS0
w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w	w

Bits 31:16 **BRy**: Port x reset bit y (y = 0..15)

These bits are write-only and can be accessed in word, half-word or byte mode. A read to these bits returns the value 0x0000.

0: No action on the corresponding ODRx bit

1: Resets the corresponding ODRx bit

Note: If both BSx and BRx are set, BSx has priority.

Bits 15:0 **BSy**: Port x set bit y (y= 0..15)

These bits are write-only and can be accessed in word, half-word or byte mode. A read to these bits returns the value 0x0000.

0: No action on the corresponding ODRx bit

1: Sets the corresponding ODRx bit

Первая попытка

```
*((uint32_t*) 0x40020000) = (1UL << (5*2));  
while(1) {  
    delay_ms(500);  
    *((uint32_t*) 0x40020018) = (1UL << 5);  
    delay_ms(500);  
    *((uint32_t*) 0x40020018) = (1UL << (5 + 16));  
}
```

- GPIOA находится по адресу 0x40020000
- Регистр MODER – первый регистр GPIO, смещение отсутствует
- Регистр BSRR расположен со смещением 0x18, то есть по адресу 0x40020018

CMSIS

- Работать напрямую с регистрами неудобно и совершенно непереносимо между МК даже в пределах одного семейства
- Макросы **CMSIS (Cortex Microcontroller Software Interface Standard)** – набор определений, описывающих регистры микроконтроллера (их имена и адреса)

Тот же код (почти) с CMSIS

```
uint32_t tmpreg;  
tmpreg = GPIOA->MODER;  
tmpreg &= ~GPIO_MODER_MODER5;  
tmpreg |= GPIO_MODER_MODER5_0;  
GPIOA->MODER = tmpreg;  
while(1) {  
    delay_ms(500);  
    GPIOA->BSRR = GPIO_BSRR_BS_5;  
    delay_ms(500);  
    GPIOA->BSRR = GPIO_BSRR_BR_5;  
}
```

Hardware Abstraction Layer

- Для переносимости кода между разными МК необходимы дальнейшие уровни абстракции
 - STM32 HAL, LL
 - TI driverlib, Simplelink
 - libopencm3
 - И даже Arduino
- С помощью этих средств можно обеспечить переносимость исходного кода даже между разными семействами МК

ОПЕРАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ ДЛЯ МИКРОКОНТРОЛЛЕРОВ

Операционные системы реального времени

- Управление ресурсами (процессорное время, память, периферия)
- Унифицированный HAL, переносимость между разными семействами МК



ARMmbed

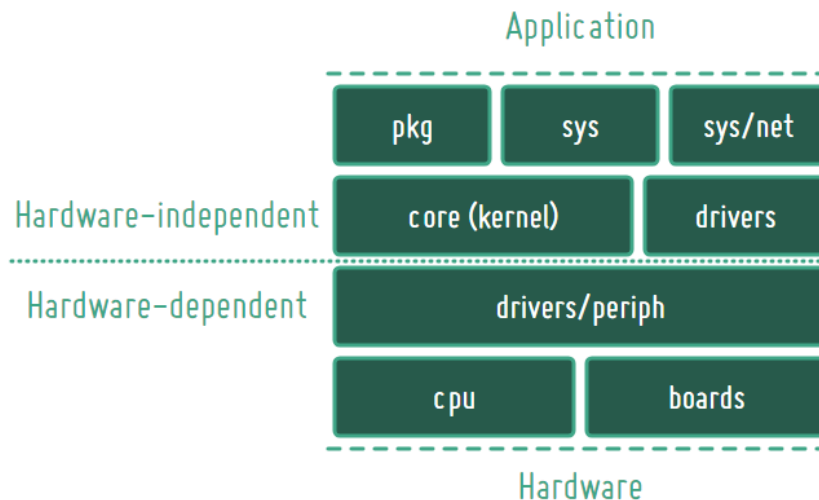
IoT Device Platform

ARM[®]KEIL[®]

Microcontroller Tools

Операционная система RIOT OS

- Открытый исходный код, лицензия LGPL
- Разработана FU Berlin, INRIA и HAW Hamburg
- Ядро ОС
- Поддержка различных архитектур (ARM, AVR, RISC-V, ...)
- Поддержка различных семейств микроконтроллеров
- Драйверы внешних устройств



Простейшая программа для RIOT

```
#include <board.h>
#include <periph/gpio.h>

int main(void) {
    gpio_init(LED0_PIN, GPIO_OUT);
    while(1) {
        delay_ms(500);
        gpio_set(LED0_PIN);
        delay_ms(500);
        gpio_clear(LED0_PIN);
    }
    return 0;
}
```

На практическом занятии

- Как скомпилировать эту программу?
- Как загрузить ее в микроконтроллер?
- «Нулевой» блок заданий
 - Опрос стоимостью 1 балл
 - Настройка среды сборки для RIOT OS
- Консультации 03.11.2021