

# Аппаратное обеспечение IoT/CPS

## Лекция 2

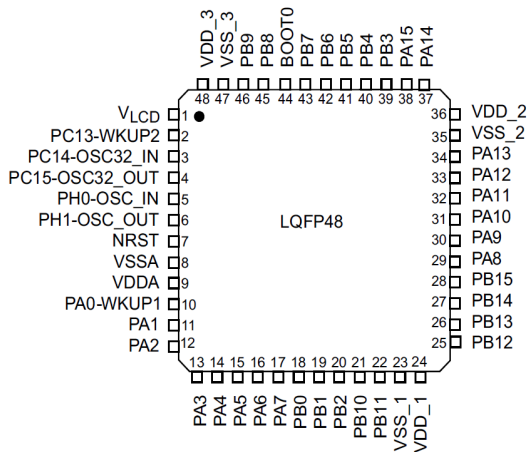
А. А. Подшивалов

[apodshivalov@miem.hse.ru](mailto:apodshivalov@miem.hse.ru)

GPIO

# GPIO — самый «микроконтроллерный» интерфейс

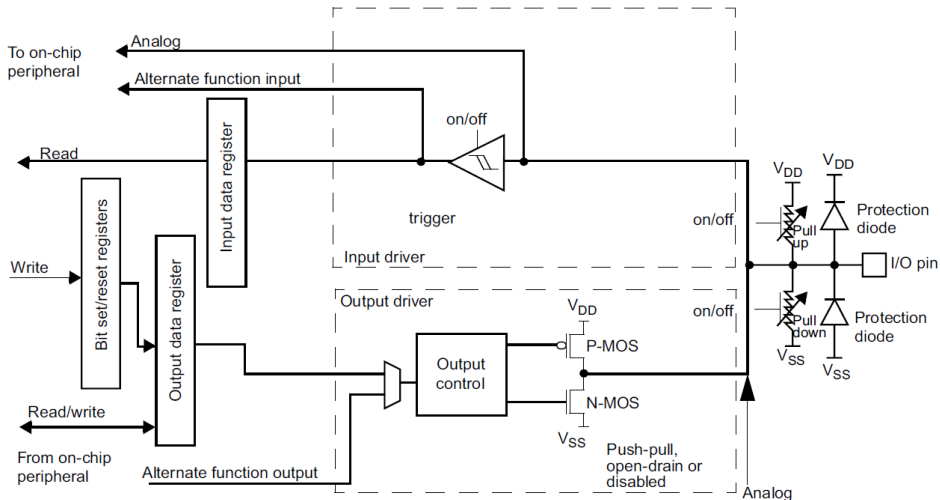
- ▶ General purpose input/output, ввод-вывод общего назначения
- ▶ Из 48 выводов STM32L151CC — 37 могут работать, как GPIO
- ▶ 8/**16**/32 вывода объединяются в порт
- ▶ Обозначение PA5 — 5 вывод порта A



# Основные и дополнительные функции

- ▶ Режимы работы GPIO (в STM32L1 — регистр MODER; далее рассматриваем эту серию)
  - ▶ Цифровой вход
  - ▶ Цифровой выход
  - ▶ Аналоговый вход/выход (реализован не у всех выводов)
  - ▶ Альтернативные функции
- ▶ Альтернативные функции подключаются при помощи регистров AFRL и AFRH
- ▶ Иногда выводы совмещаются со специальными функциями микроконтроллера (выбор источника загрузки, сброс, тактирование)

# Структура вывода GPIO



# Альтернативные функции

| Port name | Digital alternate function number |              |          |            |        |           |       |            |       |       |        |        |        |          |          |
|-----------|-----------------------------------|--------------|----------|------------|--------|-----------|-------|------------|-------|-------|--------|--------|--------|----------|----------|
|           | AFIO0                             | AFIO1        | AFIO2    | AFIO3      | AFIO4  | AFIO5     | AFIO6 | AFIO7      | AFIO8 | AFIO9 | AFIO11 | AFIO12 | AFIO13 | AFIO14   | AFIO15   |
|           | Alternate function                |              |          |            |        |           |       |            |       |       |        |        |        |          |          |
|           | SYSTEM                            | TIM2         | TIM3/4   | TIM9/10/11 | I2C1/2 | SPI1/2    | N/A   | USART1/2/3 | N/A   | N/A   | LCD    | N/A    | N/A    | RI       | SYSTEM   |
| BOOT0     | BOOT0                             | -            | -        | -          | -      | -         | -     | -          | -     | -     | -      | -      | -      | -        | -        |
| NRST      | NRST                              | -            | -        | -          | -      | -         | -     | -          | -     | -     | -      | -      | -      | -        | -        |
| PA0-WKUP1 | -                                 | TIM2_CH1_ETR | -        | -          | -      | -         | -     | USART2_CTS | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC1 | EVENTOUT |
| PA1       | -                                 | TIM2_CH2     | -        | -          | -      | -         | -     | USART2_RTS | -     | -     | [SEG0] | -      | -      | TIMx_IC2 | EVENTOUT |
| PA2       | -                                 | TIM2_CH3     | -        | TIM9_CH1   | -      | -         | -     | USART2_TX  | -     | -     | [SEG1] | -      | -      | TIMx_IC3 | EVENTOUT |
| PA3       | -                                 | TIM2_CH4     | -        | TIM9_CH2   | -      | -         | -     | USART2_RX  | -     | -     | [SEG2] | -      | -      | TIMx_IC4 | EVENTOUT |
| PA4       | -                                 | -            | -        | -          | -      | SPI1_NSS  | -     | USART2_CK  | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC1 | EVENTOUT |
| PA5       | -                                 | TIM2_CH1_ETR | -        | -          | -      | SPI1_SCK  | -     | -          | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC2 | EVENTOUT |
| PA6       | -                                 | -            | TIM3_CH1 | TIM10_CH1  | -      | SPI1_MISO | -     | -          | -     | -     | [SEG3] | -      | -      | TIMx_IC3 | EVENTOUT |
| PA7       | -                                 | -            | TIM3_CH2 | TIM11_CH1  | -      | SPI1_MOSI | -     | -          | -     | -     | [SEG4] | -      | -      | TIMx_IC4 | EVENTOUT |
| PA8       | MCO                               | -            | -        | -          | -      | -         | -     | USART1_CK  | -     | -     | [COM0] | -      | -      | TIMx_IC1 | EVENTOUT |
| PA9       | -                                 | -            | -        | -          | -      | -         | -     | USART1_TX  | -     | -     | [COM1] | -      | -      | TIMx_IC2 | EVENTOUT |
| PA10      | -                                 | -            | -        | -          | -      | -         | -     | USART1_RX  | -     | -     | [COM2] | -      | -      | TIMx_IC3 | EVENTOUT |
| PA11      | -                                 | -            | -        | -          | -      | SPI1_MISO | -     | USART1_CTS | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC4 | EVENTOUT |
| PA12      | -                                 | -            | -        | -          | -      | SPI1_MOSI | -     | USART1_RTS | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC1 | EVENTOUT |
| PA13      | JTMS-SWDIO                        | -            | -        | -          | -      | -         | -     | -          | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC2 | EVENTOUT |
| PA14      | JTCK-SWCLK                        | -            | -        | -          | -      | -         | -     | -          | -     | -     | -      | -      | -      | TIMx_IC3 | EVENTOUT |
| PA15      | JTDI                              | TIM2_CH1_ETR | -        | -          | -      | SPI1_NSS  | -     | -          | -     | -     | SEG17  | -      | -      | TIMx_IC4 | EVENTOUT |
| PB0       | -                                 | -            | TIM3_CH3 | -          | -      | -         | -     | -          | -     | -     | [SEG5] | -      | -      | -        | EVENTOUT |

# Альтернативные функции

Как мы можем подключать различные встроенные периферийные устройства к выводам микроконтроллера?

- ▶ Полная матрица переключений
  - ▶ Любой периферийный блок может быть подключен к любому выводу микроконтроллера (за исключением «аналоговых» устройств)
  - ▶ TI CC13xx/CC26xx, Nordic Semiconductor nRF51/nRF52
- ▶ Ограниченная матрица переключений
  - ▶ Каждый периферийный блок может подключаться к 2-4 выводам GPIO
  - ▶ STM32 и большинство других микроконтроллеров
- ▶ Фиксированная матрица переключений
  - ▶ Каждый периферийный блок привязан к конкретному GPIO
  - ▶ PIC, AVR, большинство 8-битных микроконтроллеров

# Альтернативные функции

The screenshot displays the TI PinMux Tool interface for a CC3200 microcontroller. The interface is divided into three main sections: Peripherals, Requirements, and Output.

**Peripherals:** A list of peripherals is shown with a filter text field. The peripherals are:

- (/1) ADC
- (/1) Camera
- (/1) GPIO
- (/1) I2C
- (/1) McASP
- (/1) SDHost** (checked)
- (/1) SPI
- (/8) TimerCP
- (/6) TimerPWM
- (/2) UART** (checked)
- (/1) WATCHDOG

**Requirements:** The SDHost requirement is selected (1 of 1 Added). The Name is MySDHost1. The SDHost Signals list includes:

- ☒ CLK(SDCARD\_CLK) - SDHost Pins: Any(1)
- ☒ CMD(SDCARD\_CMD) - SDHost Pins: Any(1)
- ☒ DATA(SDCARD\_DATA) - SDHost Pins: 1
- ☒ IRQ(SDCARD\_IRQ) - SDHost Pins: 7

**Output:** The Design Summary section shows the Generated Files:

| File Name            | Category  | Action   |
|----------------------|-----------|----------|
| pin_mux_config.c     | driverlib | Download |
| pin_mux_config.h     | driverlib | Download |
| rom_pin_mux_config.c | driverlib | Download |
| summary.csv          | csv       | Download |

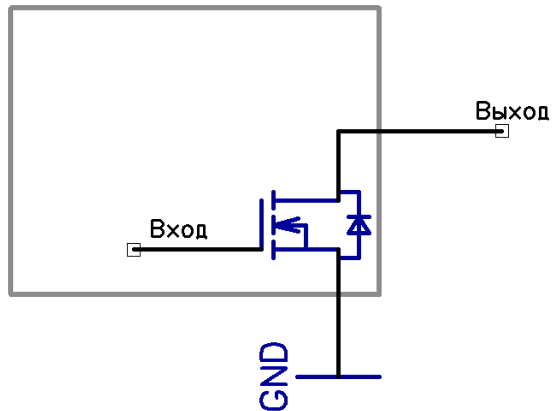
The Pin Layout section shows a diagram of the microcontroller pins. The legend indicates:

- Pin Available (Black)
- Pin Assigned (Green)
- Fixed (N/A) (Grey)

The diagram shows the pin numbers and their status. The GPIO Used count is 8, and the GPIO Available count is 19.

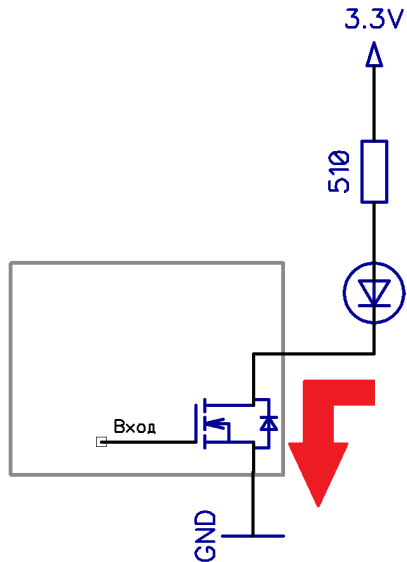


# Выход с открытым стоком

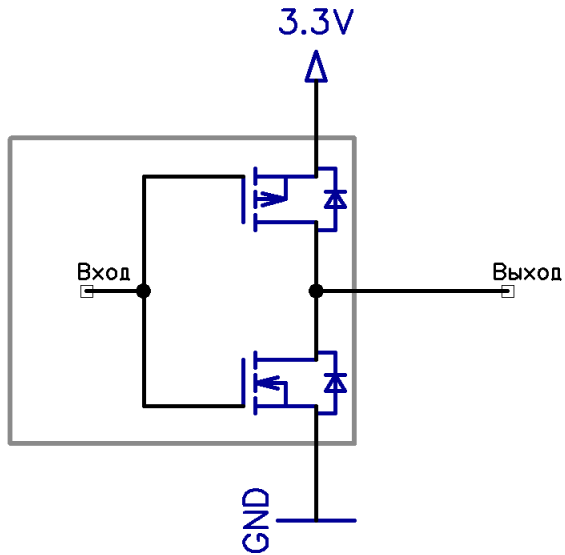


- Он же «открытый коллектор», он же «open drain»

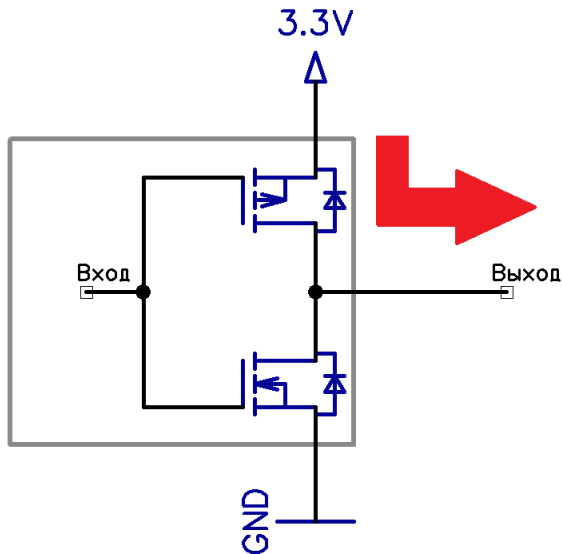
# Выход с открытым стоком



# Push-pull

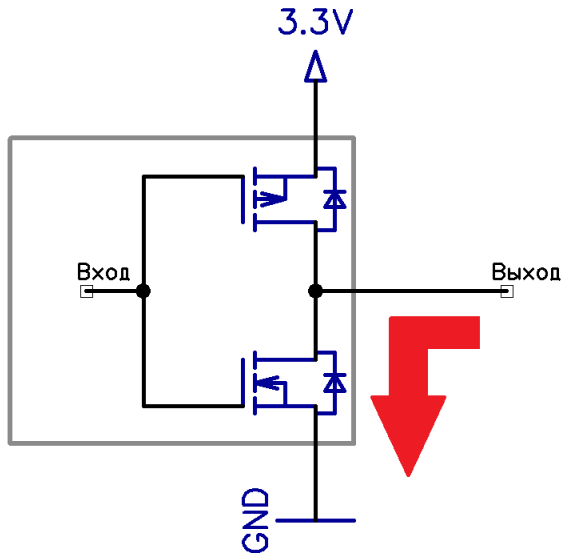


# Push-pull



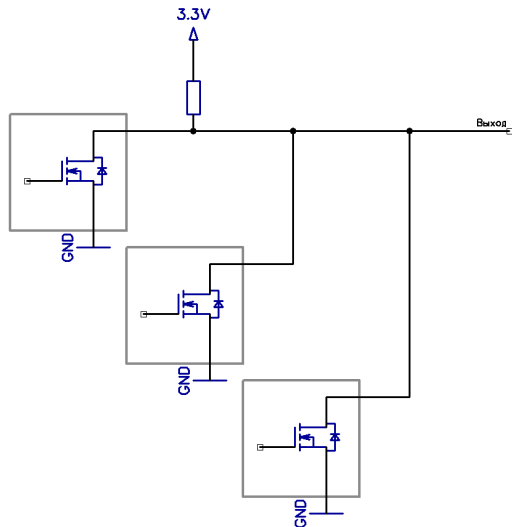
- ▶ На входе низкий уровень, верхний транзистор открыт, нижний закрыт
- ▶ Вытекающий ток (source current)

# Push-pull



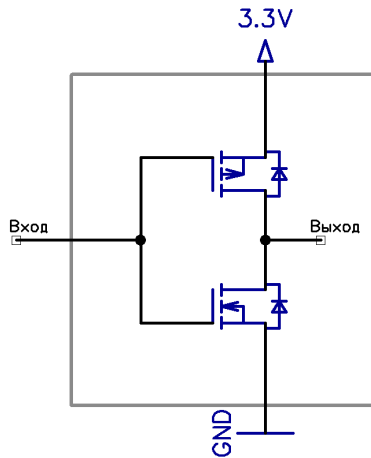
- ▶ На входе высокий уровень, верхний транзистор закрыт, нижний открыт
- ▶ Втекающий ток (sink current)
- ▶ Иногда втекающий ток существенно больше вытекающего — смотрите даташит!

# Открытый сток еще раз

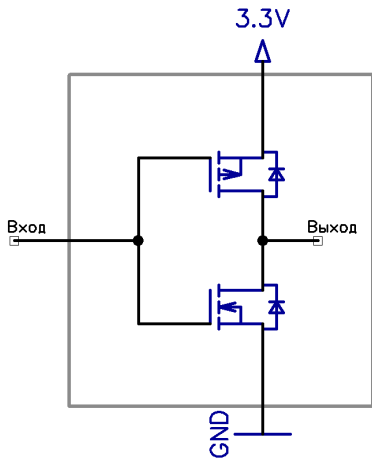


- ▶ Такое подключение применяется в шинах I<sup>2</sup>C и 1-Wire
- ▶ Одновременное включение «0» любым количеством устройств не приводит к выходу из строя других устройств на шине

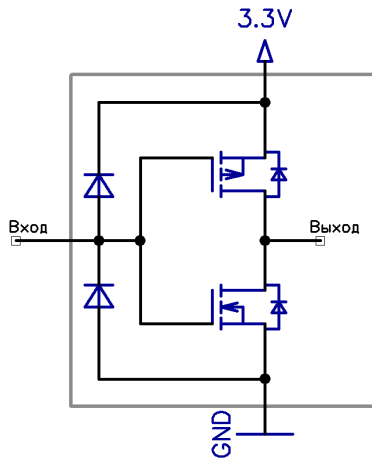
# Цифровой вход



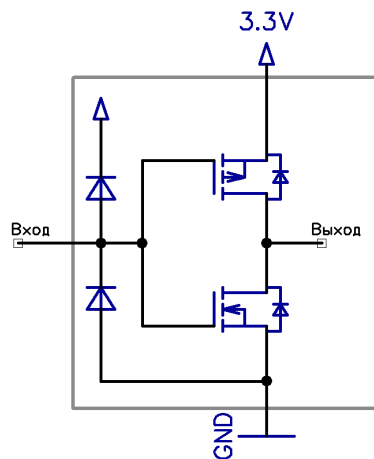
# Цифровой вход с защитой



Без защиты



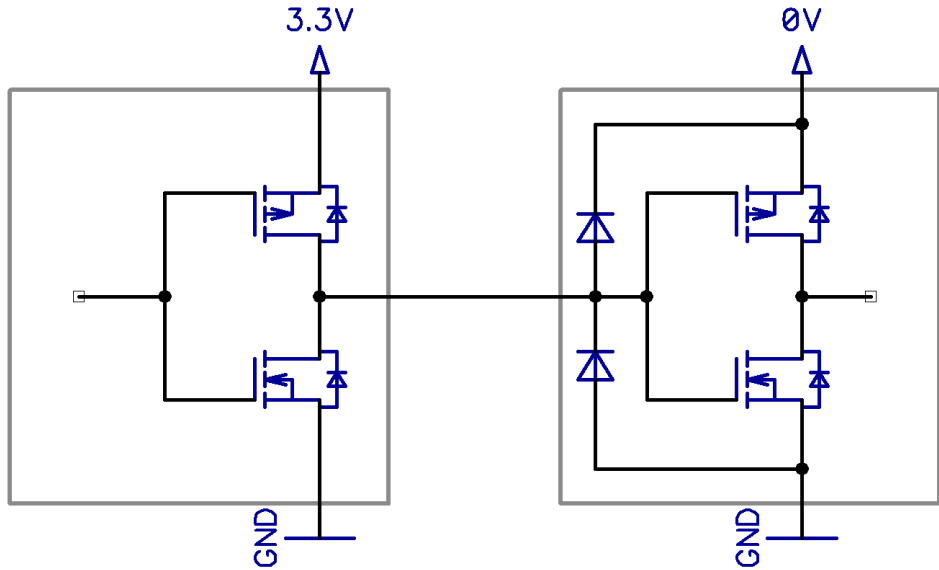
Защита от статики



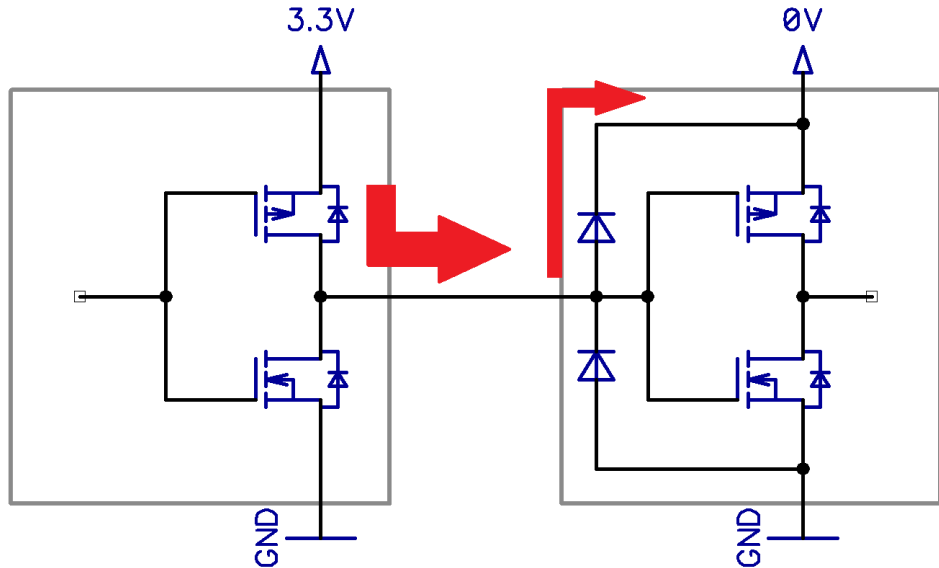
5V-tolerant



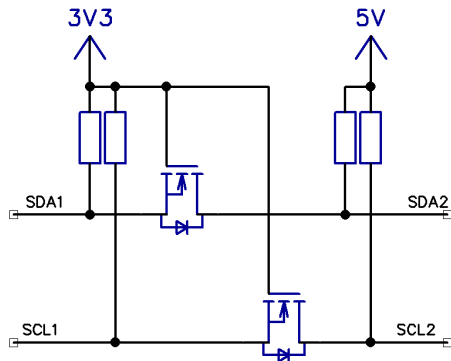
???



# Паразитное питание

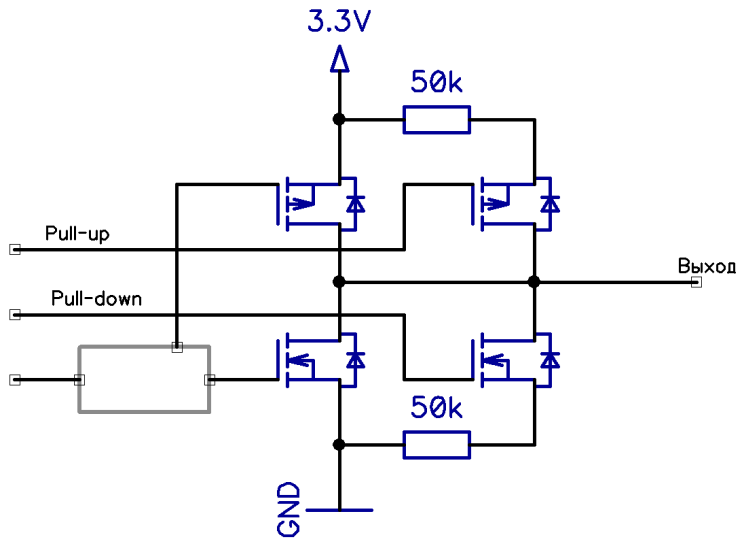


# Согласование уровней



- ▶ Philips Semiconductor AN97055
- ▶ Согласование уровней и изоляция шин I<sup>2</sup>C с разным напряжением
- ▶ Может быть использовано и как однонаправленный преобразователь уровней в случае push-pull, тогда можно обойтись без подтягивающих резисторов на стороне выхода
- ▶ А вообще используйте готовые преобразователи уровней (например, TI TXB0108), особенно в случае двунаправленных шин

# Встроенная подтяжка



# API GPIO в Riot

- ▶ Инициализация

```
gpio_init(GPIO_PIN(PORT_A, 5), GPIO_OUT);
```

- ▶ Варианты:

```
GPIO_IN, GPIO_IN_PD, GPIO_IN_PU, GPIO_OUT, GPIO_OD, GPIO_OD_PU
```

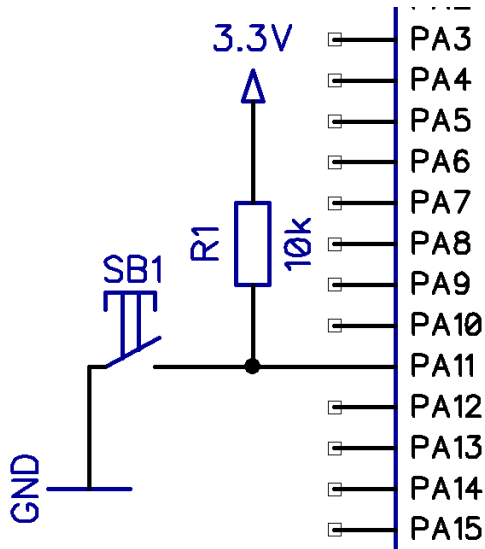
- ▶ Чтение

```
gpio_read(GPIO_PIN(PORT_A, 5));
```

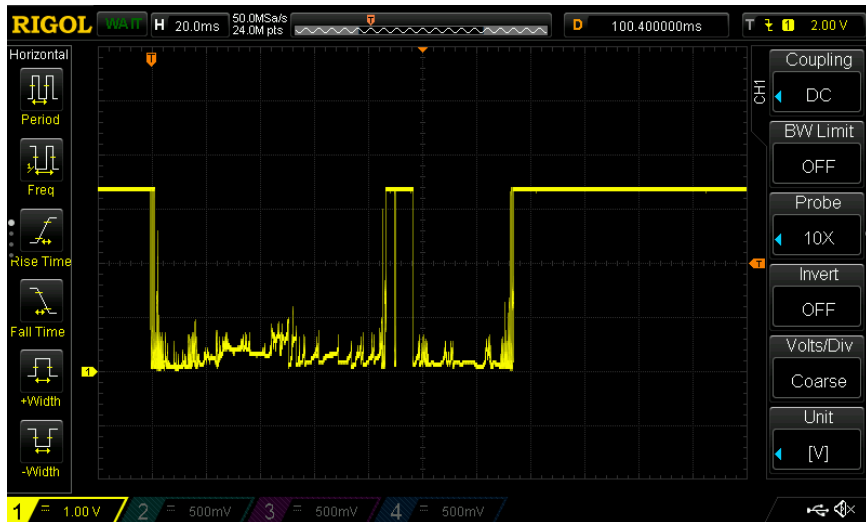
- ▶ Запись

```
gpio_set, gpio_clear, gpio_toggle, gpio_write
```

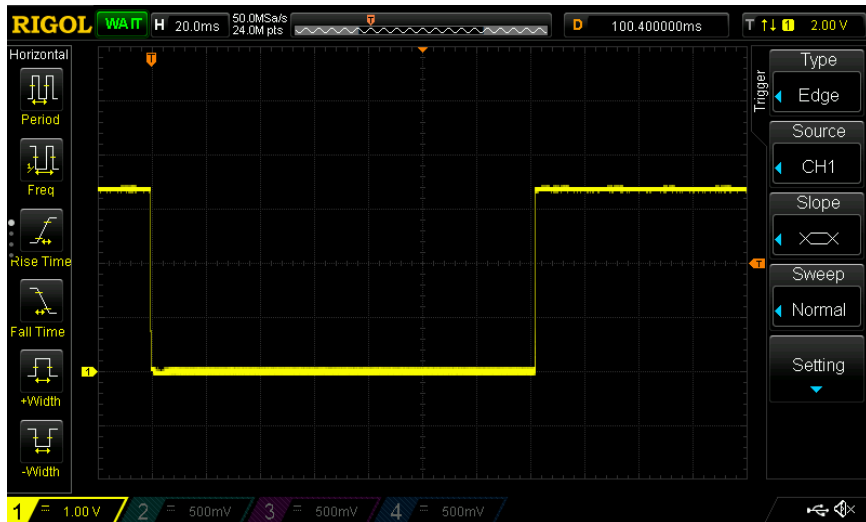
Давайте подключим кнопку



# Давайте подключим кнопку

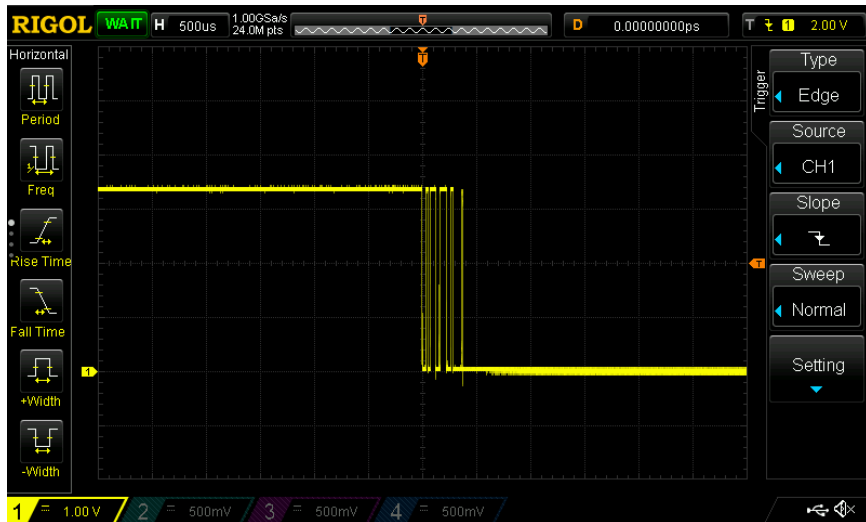


# Давайте подключим кнопку

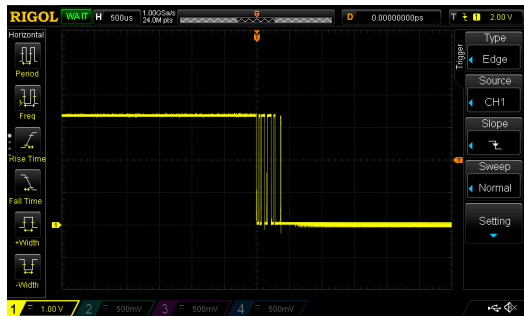




# Давайте подключим кнопку



# Дребезг контактов



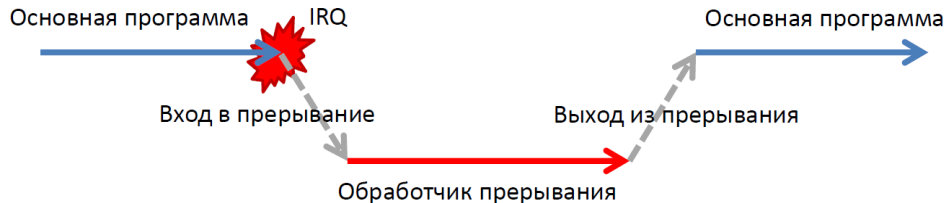
Два метода борьбы:

- ▶ Периодический опрос
- ▶ Отключение прерываний

Прерывания

# События и прерывания

- ▶ Прерывание — событие, на которое процессор обязан немедленно отреагировать
  - ▶ Программные — вызываются выполнением специальной инструкции
  - ▶ Синхронные — вызывается процессором при сбое в выполнении инструкций
  - ▶ Асинхронные — от внешних источников
- ▶ Прерывание может быть отключено (замаскировано), за исключением NMI — Non-maskable Interrupt



# Обработка прерываний на примере Cortex-M

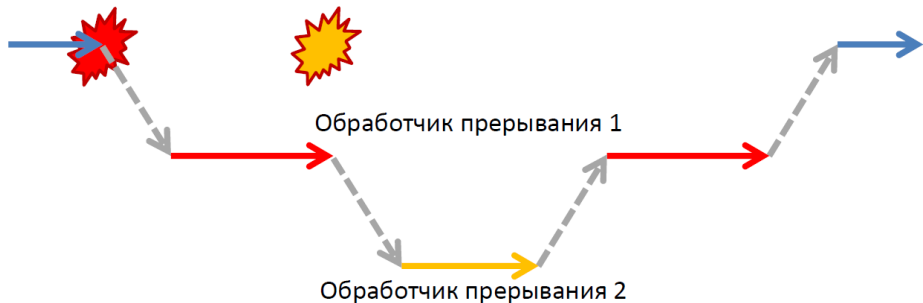
- ▶ NVIC — Nested Vectored Interrupt Controller
- ▶ Поддерживается таблица прерываний — набор указателей на функции-обработчики

```
/**
 * @brief    All ISR functions have this type
 */
typedef void (*isr_t)(void);

/**
 * @brief    Structure of Cortex-M basic vector table
 */
typedef struct {
    void* _estack;                /**< exception stack pointer */
    isr_t vectors[CPU_EXCEPTIONS]; /**< shared Cortex-M vectors */
} cortexm_base_t;
```

# Приоритеты и вложенность прерываний

- ▶ Что будет, если в ходе обработки прерывания произойдет еще одно событие?



- ▶ Прерывание 2 имеет больший приоритет, поэтому обработчик прерывания 1 приостанавливает свою работу

# Приоритеты и вложенность прерываний

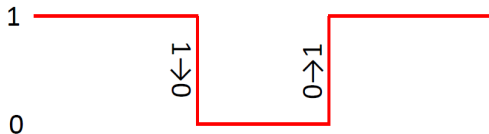
- ▶ Что будет, если в ходе обработки прерывания произойдет еще одно событие?



- ▶ Прерывание 2 имеет меньший либо равный приоритет, поэтому обработчик прерывания 1 продолжает выполняться

# Прерывания GPIO

- ▶ Срабатывает по фронту сигнала
  - ▶ Передний фронт ( $0 \rightarrow 1$ )
  - ▶ Задний фронт ( $1 \rightarrow 0$ )
  - ▶ Оба фронта





# Поддержка прерываний в Riot на примере Cortex-M

- ▶ Все прерывания имеют одинаковый приоритет
- ▶ Таблица прерываний находится в ROM, обработчики прерываний описаны в драйверах периферии, например:
  - ▶ В файле `cpu/stm32/vectors/STM32L151xC.c` (генерируется автоматически) объявлена и помещена в таблицу прерываний функция

```
WEAK_DEFAULT void isr_exti(void);
```
  - ▶ Реализация этой функции находится в файле `cpu/stm32/periph/gpio_ll.c`
- ▶ В конце каждого прерывания вызывается функция

```
cortexm_isr_end();
```

## Поддержка прерываний в RIoT на примере Cortex-M

```
void isr_exti(void) {  
    /* read all pending interrupts wired to isr_exti */  
    uint32_t pending_isr = (EXTI_REG_PR & EXTI_MASK);  
    /* clear by writing a 1 */  
    EXTI_REG_PR = pending_isr;  
    /* only generate interrupts against lines which have IMR set */  
    pending_isr &= EXTI_REG_IMR;  
    /* iterate over all set bits */  
    uint8_t pin = 0;  
    while (pending_isr) {  
        pending_isr = bitarithm_test_and_clear(pending_isr, &pin);  
        isr_ctx[pin].cb(isr_ctx[pin].arg);  
    }  
    cortexam_isr_end();  
}
```

# API прерываний GPIO в RIoT

- Определяем функцию для обработки прерывания, например:

```
void btn_handler(void *arg) {  
    do_something_with( (int) arg );  
}
```

- Регистрируем ее как обработчик soft interrupt, можно передать приведенный к типу void\* аргумент:

```
gpio_init_int(GPIO_PIN(PORT_A, 11),  
              GPIO_IN_PU,  
              GPIO_FALLING,  
              btn_handler,  
              (void*) 123);
```

- Чтобы включить или выключить конкретное прерывание, используем функции

```
gpio_irq_enable, gpio_irq_disable
```

# Таймеры

# Аппаратные таймеры

- ▶ Таймер в микроконтроллере — счетчик с возможностью генерации событий
- ▶ Разрядность — 16, 24, 32 бита
- ▶ Настройки:
  - ▶ Источник тактирования (внутренний генератор или один из входов)
  - ▶ Делитель
  - ▶ Регистр сравнения («будильник»)
  - ▶ Направление счета, синхронизация между таймерами, ...
- ▶ Прерывания по переполнению или совпадению значения с регистром сравнения
- ▶ Иногда могут управлять одним из выводов GPIO (удобно для аппаратной генерации ШИМ) или периферийным устройством (обычно АЦП или ЦАП) без участия процессора

# Программные таймеры в Riot

- ▶ Слой абстракции поверх аппаратных таймеров
- ▶ Позволяет завести любое количество программных «будильников», сложность добавления нового таймера —  $O(n)$
- ▶ `xtimer` — частота 1 МГц (от одного из таймеров общего назначения), позволяет отмерять интервалы времени с точностью до нескольких микросекунд
- ▶ `lptimer` — частота около 1 кГц, работает от real-time counter, в том числе в «спящем» режиме
- ▶ `ztimer` — совмещает в одном программном модуле функциональность `xtimer` и `lptimer`