

Akademia Górniczo-Hutnicza w Krakowie Instytut Elektroniki WIET



Laboratorium Technika Mikroprocesorowa 2

Ćwiczenie 1

Wprowadzenie do środowiska Keil µVision

Autor: Mariusz Sokołowski

wer. 28.09.2021

1. WSTĘP

1.1.CEL

Celem ćwiczenia jest:

- przeprowadzenie przez etap poprawnej instalacji oprogramowania środowiska Keil μVision i sterowników debugger'a J-LINK/J-TRACE Cortex (systemu uruchomieniowego),
- poznanie etapów tworzenia projektu w języku C,
- uruchomienie przykładowego programu, na miarę tradycyjnego "Hello World".

1.2. WYMAGANIA

Sprzętowe:

- komputer klasy PC, spełniający wymagania sprzętowe aplikacji KEIL v5,
- zestaw FRDMKL05Z

Programowe:

- system operacyjny Windows 7 lub wyższy (wszystkie instrukcje powstały w oparciu o Windows 7 Pro x64),
- środowisko Keil / uVision 5 MDK-ARM

Doświadczenie:

- podstawowa umiejętność obsługi komputera klasy PC,
- podstawowa znajomość systemów operacyjnych rodziny Windows,

Literatura:

- KL05 Sub-Family Reference Manual, Freescale Semiconductor
- Kinetis L Peripheral Module Quick Reference, Freescale Semiconductor
- KL05 Sub-Family Reference Manual, Freescale Semiconductor
- Joseph Yiu, The Definitive Guide to the ARM Cortex-M0, Elsevier, 2011

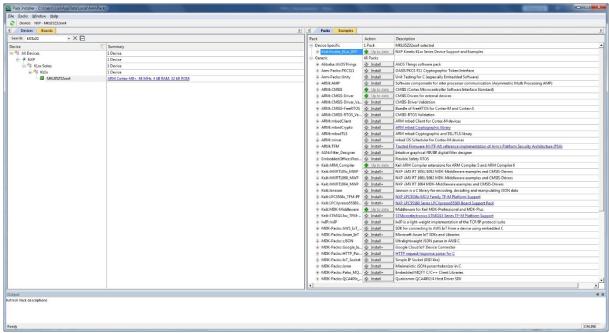
2. Instalacia Środowiska µVision MDK-ARM

- Ze strony https://www.keil.com/demo/eval/arm.htm pobrać oprogramowanie środowiska MDK-ARM Version 5.33 i zainstalować na komputerze. Jet to wersja demo, ograniczająca wielkość programu do 32kB. Jest to w zupełności wystarczające, ponieważ wykorzystywany moduł KL05Z ma dokładnie tyle pamięci programu na pokładzie.
- 2. Ze strony https://www.segger.com/downloads/jlink/JLink Windows.exe pobrać oprogramowanie sterownika debugger'a (systemu uruchomieniowego) J-LINK/J-TRACE Cortex Version 6.98 i zainstalować na komputerze.

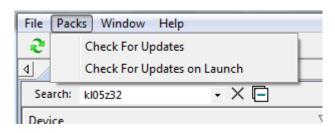
2.1. INSTALACJA DODATKOWYCH PAKIETÓW

Po prawidłowej instalacji środowiska Keil automatycznie zostanie otwarte okno "Pack Installer". W przeciwnym wypadku należy uruchomić program uVision , a następnie odnaleźć i nacisnąć ikonę o symbolu.

Następnie należy wpisać w okienku "Search", znajdującym się po lewej stronie nazwę wykorzystywanego procesora, w naszym przypadku "kl05z32". W oknie po prawej stronie pojawią się możliwe do zainstalowania pakiety. Należy upewnić się, że zainstalowane są następujące pakiety: **Keil::Kinetis_KLxx_DFP** oraz **ARM::CMSIS** i czy są aktualne ("Up to date"). Po prawidłowej instalacji okno "Pack Installer" powinno wyglądać jak poniżej.



Jeśli są nieaktualne, to uruchomić aktualizację pakietów ("Check For Updates").



Strona 3 z 10

W trakcie pisania programów mogą być pomocne następujące linki:

Formatowanie składni w języku ANSI C:

https://users.ece.cmu.edu/~eno/coding/CCodingStandard.html

Komentowanie kodu:

https://www.doxygen.nl/manual/docblocks.html

Pomoc języka C/C++:

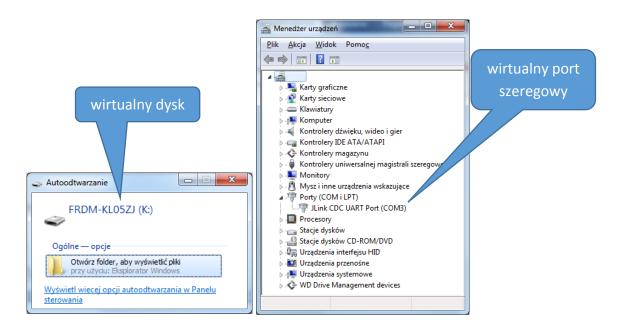
http://www.cplusplus.com/

Podręcznik użytkownika Keil µVision MDK:

https://www2.keil.com/docs/default-source/default-document-library/mdk5-getting-started.pdf

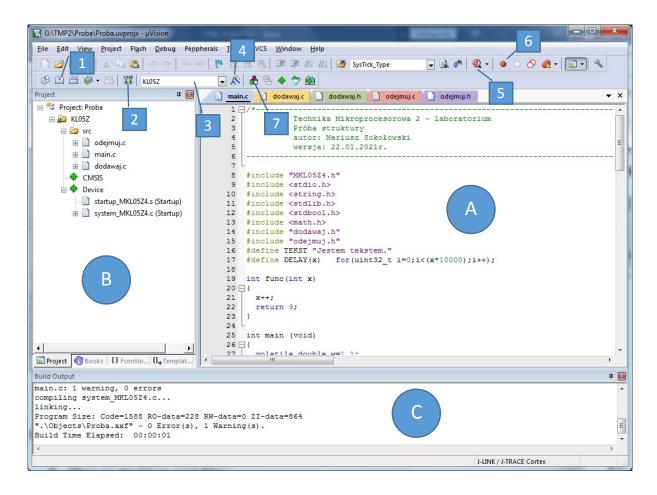
2.2. PODŁĄCZANIE PŁYTKI

Za pomocą dostarczonego kabla USB podłączyć płytkę KL05Z do komputera. Zjawi się komunikat o wirtualnym dysku, a w menedżerze urządzeń wirtualny port szeregowy COMx. Układ jest gotowy do pracy.



3. ŚRODOWISKO KEIL µVISION

Program μVision jest środowiskiem stworzonym przez firmę Keil (ARM), przeznaczonym do programowania i debugowania mikrokontrolerów, opartych o architekturę ARM.



Program składa się z okien:

- A. Edytor (istnieje możliwość podglądu większej ilości plików, w tym przypadku 1),
- B. Okno ze strukturą projektu ("Project"), literaturą ("Books"), itd.
- C. Konsola z informacjami o postępie kompilacji, programowania, debugowania

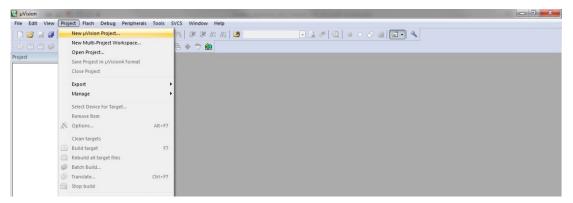
Ponadto najczęściej wykorzystywane będą ikony:

- 1. Zbuduj projekt (F7),
- 2. Wgraj zbudowany program do pamięci flash (F8),
- 3. Wybierz obiekt, do którego tworzony jest projekt,
- 4. Opcje dla danego obiektu,
- 5. Włącz debugowanie (Ctrl+F5),
- 6. Wrzuć w miejscu, gdzie się znajduje kursor pułapkę.
- 7. Zarządzanie obiektami i katalogami projektu.

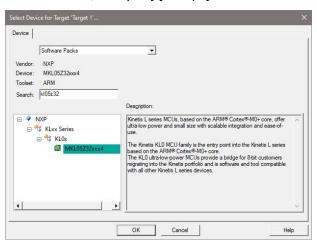
4. PIERWSZY PROJEKT

Proszę uruchomić aplikację µVision i stworzyć projekt w następujący sposób:

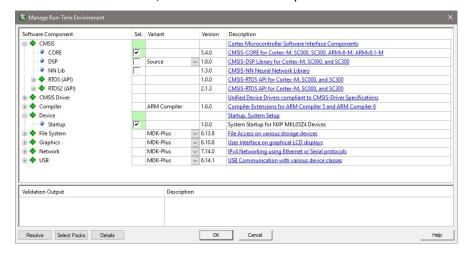
1. Z menu aplikacji proszę wybrać Project > New uVision Project ...



- 2. Proszę wskazać ścieżkę dostępu do nowo tworzonego projektu (nowy katalog), nazwać go *led_blink*.
- 3. Kolejnym krokiem jest wybór mikrokontrolera, na którym będziemy pracować. Wyszukujemy 'MKL05Z32xxx4', korzystając z opcji 'Search'.

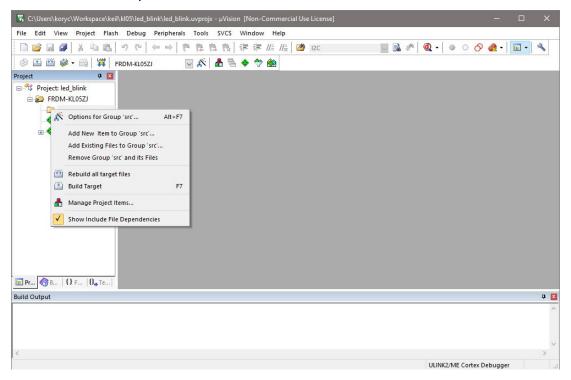


4. Nowo otwarte okno służy do wyboru bibliotek. Do tworzonego projektu będziemy potrzebowali: CMSIS > CORE, oraz Device > Startup.



- 5. Nazwe 'Target1' zmieniamy na 'FRDM-KL05ZJ', natomiast 'Source Group 1' na 'src'.
- 6. Następnie klikając prawym przyciskiem myszy na folder 'src' wybieramy opcję "Add

New Item to Group 'src'...".



7. W nowo otwartym oknie wybieramy język C, oraz wpisujemy nazwę pliku "main.c".

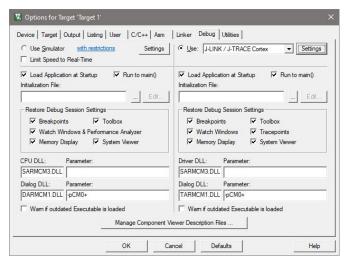
4.1. PIERWSZY PROGRAM – MIGANIE CZERWONĄ DIODĄ

Proszę stworzyć swój pierwszy program, dodając następującą treść do pliku main.c:

```
#include "MKL05Z4.h"
 1
 2
    #define LED RED 0
 3
    static const uint32_t MaskLED[] = {1UL << 8};</pre>
 4
 5
    static void LED Init (void) {
       SIM->SCGC5 |= SIM SCGC5 PORTB MASK;
 6
       PORTB->PCR[8] = PORT PCR MUX(1UL);
 7
       PTB->PDDR |= MaskLED[LED_RED];
 8
    }
 9
    static void LED_Blink (void) {
10
       uint32_t i = 0;
11
       PTB->PTOR = MaskLED[LED RED];
12
       for(i = 0; i < 3000000; i++)__nop();
    }
13
14
    int main(void){
15
       LED Init ();
16
       while(1) {
         LED_Blink ();
17
       }
18
    }
```

4.2. URUCHOMIENIE APLIKACJI

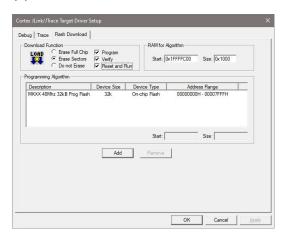
- 1. Po uzupełnieniu zawartości pliku main.c proszę zbudować projekt. Robimy to wybierając z menu Project > Build Target, bądź też przyciskając klawisz F7 (przycisk 1 z punktu 3).
- 2. Następnie jednorazowo należy skonfigurować opcję debugger'a. W tym celu klikamy na ikonę Options for Target ... (przycisk 4 z punktu 3).
- 3. W nowo otwartym oknie wybieramy zakładkę Debug, a w niej w opcji "Use" odnajdujemy "J-Link / J-TRACE Cortex".



4. Następnie klikamy na Settings. Jeżeli robimy to pierwszy raz danego dnia, w nowo otwartym oknie zaznaczamy opcję "Do not show ..." i klikamy "Accept".



5. W zakładce Flash Download okna "Cortex Jlink..." zaznaczamy opcję "Reset and Run", po czym akceptujemy przez "OK".



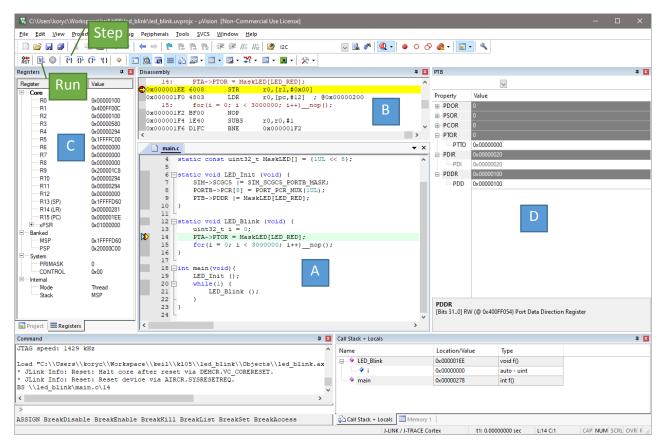
Strona 8 z 10

6. Po aktualizacji wszystkich ustawień odnajdujemy i klikamy na ikonę oznaczoną "LOAD" (przycisk 2 z punktu 3).

4.3. DEBUGOWANIE KODU

Przy programowaniu niezbędną funkcją jest możliwość debugowania kodu. Dlatego też teraz sprawdzimy, jak działa nasz pierwszy program.

- 1. W pliku main.c proszę najechać kursorem na 14 linię kodu, a następnie nacisnąć F9 (przycisk 6 z punktu 3). W ten sposób do kodu wstawiliśmy tzw. Breakpoint (pułapkę).
- 2. Następnie w celu rozpoczęcia sesji debugowania proszę nacisnąć kombinację klawiszy Ctrl+F5 (przycisk 5 z punktu 3).
- 3. Proszę otworzyć zawartość portów GPIO: Peripherals > System Viewer > GPIO > PTB.
- 4. Proszę parokrotnie nacisnąć klawisz 'Run' (F5) i sprawdzić jakie zmiany następują w poszczególnych rejestrach.
- 5. Wykonywać program krok po kroku możemy przy pomocy przycisku 'Step' (F11).
- 6. Proszę wypróbować funkcje przycisków kolejnych po 'Step' (Step Over, Step Out, Run to...)
- 7. Wychodzimy z perspektywy debugowania drugi raz klikając na ikonę (przycisk 5 z punktu 3), lub za pomocą kombinacji Ctrl+F5.



Perspektywa programu do debugowania składa się z okien:

- A. Kod naszego programu w C,
- B. Kod naszego programu po kompilacji w języku wewnętrznym,
- C. Okno z aktualną zawartością rejestrów procesora,
- D. Podgląd wybranych przez nas rejestrów peryferyjnych.

4.4.ZADANIE

W linii nr 12, dobrać wartość końcową zmiennej "i" tak, aby dioda mrugała mniej więcej co jedną sekundę.