UARTsim

Um Simulador de Dupla Decodificação do Protocolo UART







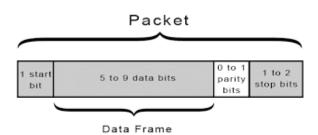


- Proposta → Implementar em ARM Assembly um programa para realizar traduções entre códigos UART e ASCII
 - UART → Universal Asynchronous Receiver/Transmitter
 - ASCII → American Standard Code for Information Interchange
- UARTsim → Simulador do protocolo UART para processadores de arquitetura ARM
- Duas operações suportadas:
 - UART → ASCII
 - ASCII → UART
- Simula a comunicação entre um pino TX(transmitter) e um pino RX(receiver)
- No caso da tradução UART → ASCII
 - Arquivo com os pulsos UART → Pulsos vindos de TX
 - Programa atua como RX
 - Ao final do programa → Comunicação Serial em forma de caracteres

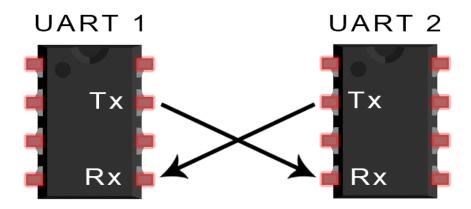


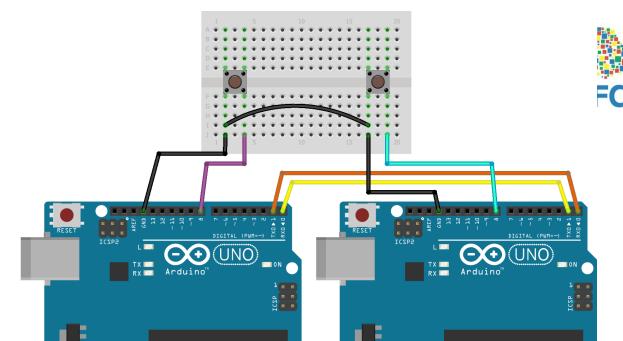


- UART → Universal Asynchronous Receiver/Transmitter
- Sem controle a base de clock
- Controle baseado em
 - Bit de Início (Start bit)
 - Bit de Fim (Stop bit)
 - Bit de Paridade (Parity Bit)



- Funcionamento:
 - O UART transmissor converte dados recebidos do barramento de dados em dados seriais em transmite para o UART receptor em formato de pacote
 - Pino TX transmite dados e o pino RX os recebe.
 - Comunicação com dois "fios", onde compartilham o mesmo GND







- Exemplo de comunicação UART utilizando Arduíno.
- Controle do LED embutido do Arduíno UNO via UART
- Um botão conectado ao primeiro Arduíno irá controlar o LED do segundo Arduíno, e vice versa.
- Placas conectadas pelo UART no modelo TX RX
- Compartilham o mesmo GND





- Programa dividido em arquivos para melhor organização
- Arquivos de cabeçalho → Permite que os procedimentos possam ser chamadas em outro arquivo
 - inc/copycat.lib
 - inc/uart_sim.lib
- Arquivos de procedimentos → Procedimentos para manejo dentro do programa
 - src/main.s
 - src/copycat.s
 - src/uart_sim.s
- Arquivo binário → Executável somente em processadores ARM
 - bin/uart_sim
- Arquivos objetos → Utilizáveis pata objdump
 - build/main.o
 - build/copycat.o
 - build/uart_sim.o





- Todos os arquivos de cabeçalho utilizam a diretiva
 .GLOBAL procedimento
 para permitir o acesso
- Copycat
 - Código primeiramente implementado como laboratório 08
 - Melhorado para atender as necessidades do projeto
 - Funções para manejo de inputs do usuário e arquivos
 - Principais procedimentos:
 - _getInput → Obtém a entrada pelo STDIN
 - **_openFile** → Abre um arquivo baseado em permissões
 - _closeFile → Fecha um arquivo
 - _fileToString → Copia dados de um arquivo para a memória
 - _stringToFile → Copia dados da memória para um arquivo
 - _printString → Imprime uma string requisitada no STDOUT
 - _clearString → Limpa uma string, preenchendo o espaço previamente utilizado com zeros
- Procedimento Principal
 - Chamada de procedimentos
 - Lógica de Flags para melhorar densidade de código
 - Tratamento de nomes de arquivos inválidos





UARTsim

- Procedimentos utilizados na decodificação UART-ASCII
- Assim com a main utiliza funções da biblioteca Copycat
- Principais procedimentos:
 - _decodeUART → Decodifica pulsos UART em caracteres ASCII
 - _decodeCHAR → Codifica caracteres ASCII em pulsos UART
 - _getOption → Obtém a opção inicial do usuário e garante que a opção escolhida seja válida
- São utilizadas diretivas de pré-processamento para organização do código
- Cabeçalhos comentados para cada procedimento
- Makefile utilizado na automação de compilação
 - Makefile silencioso, simples e eficiente
 - Compila os arquivos separados em pastas e salva o executável em bin/ e os objetos em build/
 - Compila o código e separa os arquivos em pastas → make it
 - Executa o programa → make run
 - Realiza a depuração do código → make debug





- Procedimentos geralmente retornam com a Zero flag ativada
- Sistema conta com interface construída baseado em uma padronização → UARTsim: <Tipo do Comando>: <Comando>\n<Ação>
- Utilização de códigos de escape ANSI
 - Letras verdes → Execução norma
 - Letras vermelhas → Houve um erro
- Dois tipos de erros
 - Tratáveis → Podem ser tratados no programa, como por exemplo pedindo ao usuário que digite novamente a entrada
 - Não Tratáveis → Não podem ser tratados pelo programa, como erros no arquivo de entrada. Esse erro acarreta em um Erro Fatal
- Exemplo de Mensagem de Erro Não-Fatal:
 - \n\033[1;37mUARTsim\033[0m: \033[1;31mInvalid Input File\033[0m: Specified input file doesn't exist. Try again.\n
- Exemplo de Mensagem de Erro Fatal:
 - \n\033[1;37mUARTsim\033[0m: \033[1;31mFatal error\033[0m: Invalid UART pulse.\nAborting.\n\n





- Ao início do programa deve-se informar qual operação será realizada
 - UART → ASCII
 - ASCII → UART
- Logo após deve-se informar um arquivo de entrada existente e condizente com a operação
- O arquivo de saída não necessariamente deve existir, mas seu nome deve ser válido
- Com a tecla <Enter> é feito o avanço para a próxima etapa
- Não deve-se utilizar espaços no nome de arquivo
- Utilização da quebra de linha somente após pelo menos um caractere ser inserido
- Nos arquivos de entrada é importante que não tenha quebras de linha de nenhuma forma
- Códigos UART fora do padrão imposto pelo protocolo acarreta em um Erro Fatal

Tradução UART → ASCII: _decodeUART





```
char* origem
char* destino
int count = 9
char uart
char ascii
```

```
ENQUANTO count >= 0
          uart = [origem]
          origem = origem + 1
          SE count == 9 E uart != 0x30, ERRO
          SE count == 9 E uart == 0x30, LOOP
          SE count == 0 E uart != 0x31, ERRO
          SE count == 0 E uart == 0x31, BREAK
          SE uart < 0x30 OU uart > 0x31, ERRO
          uart = uart & 1
          ascii = ascii << (8 - count)
          ascii = uart | ascii
          count = count - 1
```



*destino = ascii destino = destino + 1

Tradução ASCII → UART: _decodeCHAR





```
char* origem
char* destino
int count = 8
char ascii
char uart
```

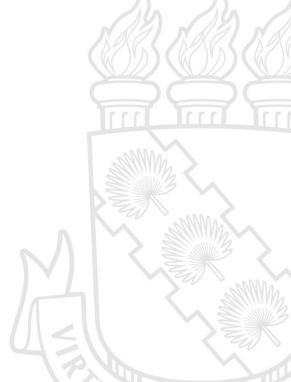
```
*destino = 0x30
destino = destino + 1
```

```
ENQUANTO count > 0
ascii = [origem]
origem = origem + 1
```

```
uart = ascii & 1
uart = uart + 0x30
*destino = uart
destino = destino + 1
```

```
ascii = ascii >> 1
count = count -1
```

```
*destino = 0x31
destino = destino + 1
```







- Desenvolvedores:
 - Pedro Henrique Magalhães Botelho- 471047
 - Francisco Ítalo de Andrade Moraes 472012
- Disciplina:
 - Arquitetura e Organização de Computadores II
- Orientador:
 - Roberto Cabral Rabêlo Filho
- Repositório no Github:
 - https://github.com/pedrobotelho15/UARTsim
- Obrigado pela atenção!