

通用串行总线(USB) 2.0

STM32F10x USB 开发者培训

2010年7月

2010

内容



USB技术简介

- 技术背景
- 架构、系统、协议和供电
- 设备的枚举、识别
- 传输类型

STM32 USB模块和函数库

- 模块的特性
- 各类描述符解析
- 模块的中断源及相关的中断处理函数
- 模块的其他相关函数库

技术背景(1)



■ 通用串行总线(USB)协议的<u>设计目标_</u>:

- <u>易于使用</u>的PC外设
- 以低成本的方案支持高达480Mbps的传输速率
- 满足声音, 音频和视频类传输的<u>实时</u>需求
- 灵活的协议,能混合同步和异步的消息数据传递
- 集成商品设备技术
- 能适应于任意外形和配置的PC
- 提供一个<u>标准</u>接口,能快速应用于产品中
- 允许扩展出新的USB设备类,以提升PC的功能
- UBS2.0协议必需向下兼容,以容纳早期版本的设备

技术背景(2)



应用范围

性能	应用	特性	
低速: ✓交互式设备 ✓10-100kbps	→键盘,鼠标 →手写笔 →游戏手柄 →虚拟设备 →外设	●极低的成本 ●易于使用 ●热插拔 ●同时使用多个外设	
全速 : ✓电话,音频类 ✓压缩的视频类 ✓ 500kbps – 10Mbps	▶话音▶宽带▶音频▶麦克风	●较低的成本 ●易于使用 ●热插拔 ●同时使用多个外设 ●可保证的带宽 ●可保证的延迟	
高速: ✓视频,大容量存储 ✓25 – 400Mbps	→视频→大容量存储→图像→宽带	●低成本 ●易于使用 ●热插拔 ●同时使用多个设备 ●可保证的带宽 ●可保证的延迟 ●高带宽	

技术背景(3)



特性:

简单易用 使用统一制式的电缆和连接插座,支持热插拔。

应用广泛 支持从几kbps到几百Mbps的数据带宽,支持同步和异步的传输,支持连接多达127个设备,并支持复合设备。

<u>同步带宽</u> 提供保证的带宽和低延迟。

使用灵活 支持不同大小的数据包和各种传输速率。

<u>鲁棒性佳</u> 多种的错误校验和恢复机制。

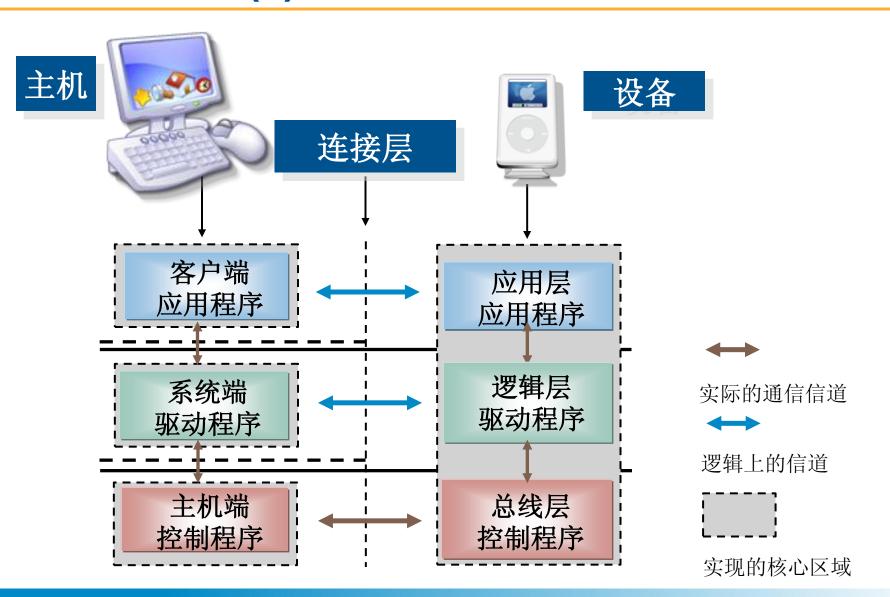
协同PC产业 协议易于实现和整合,并支持热插拔机制

低成本实现。低成本的电缆和连接插座,商品化的实现技术

<u>易于升级</u> 整体结构易于升级,能适应各类新生的应用。

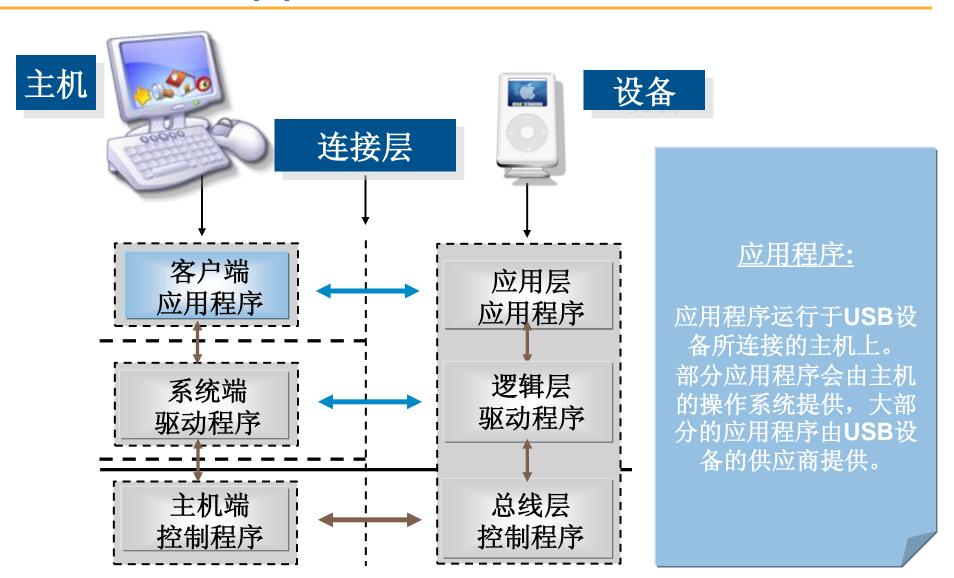
USB 系统 (1)





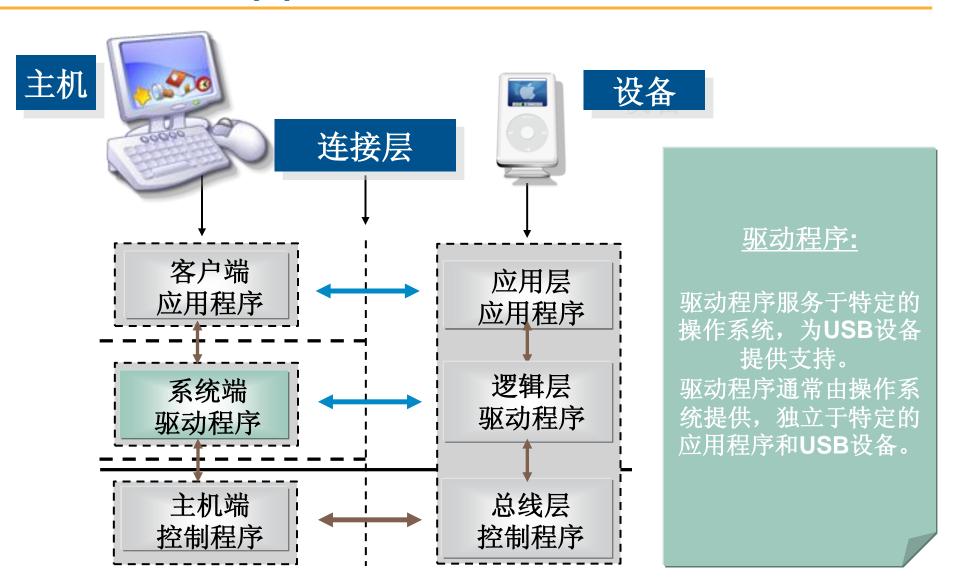
USB 系统 (2)





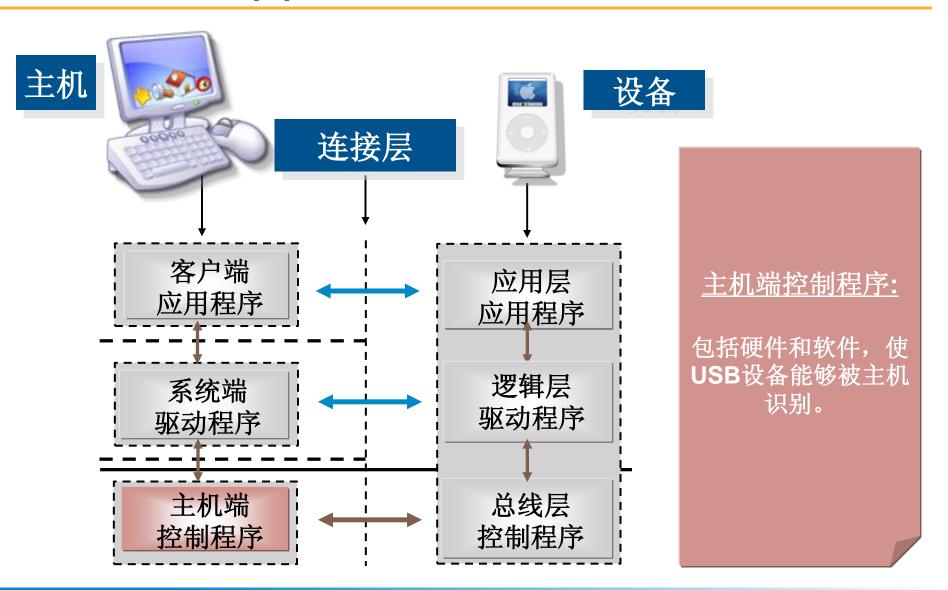
USB 系统 (3)





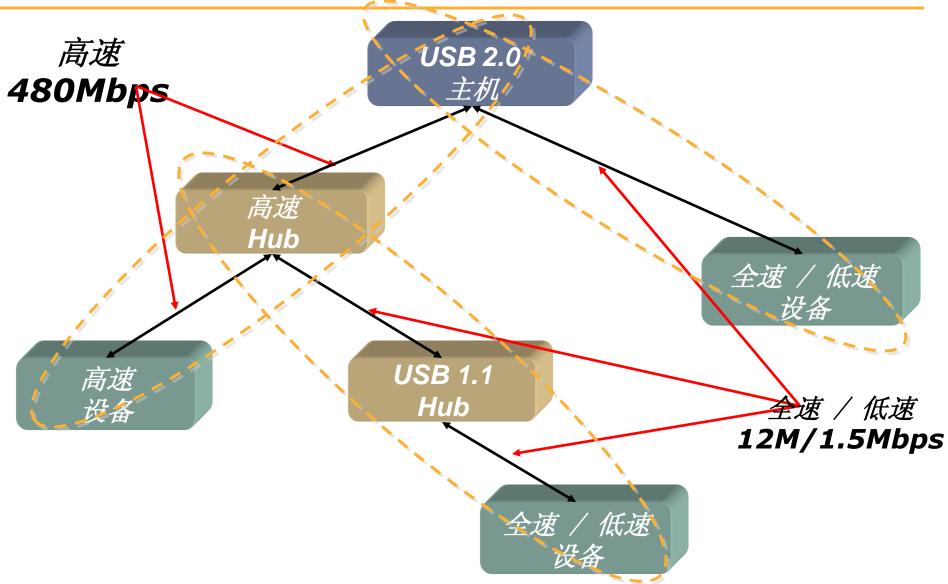
USB 系统 (4)





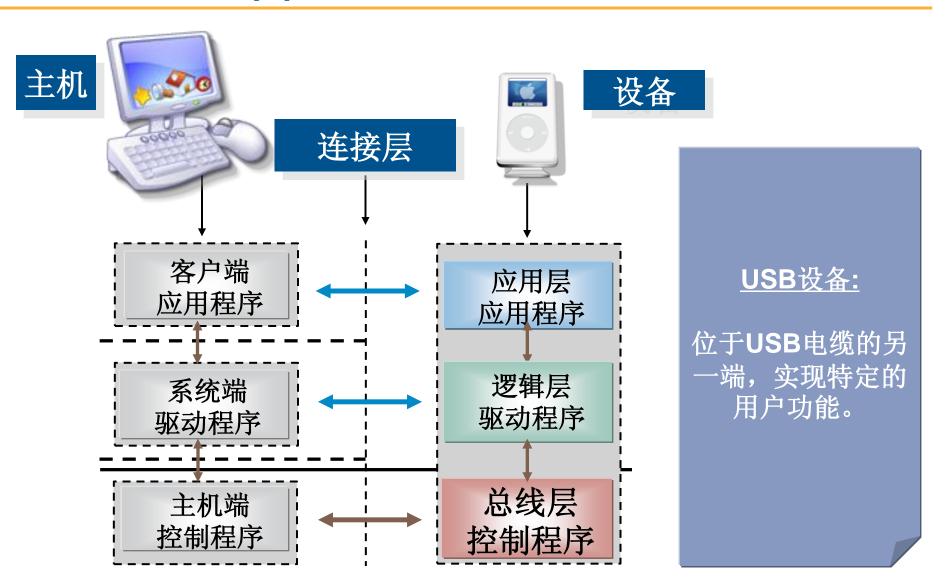
USB 拓扑结构





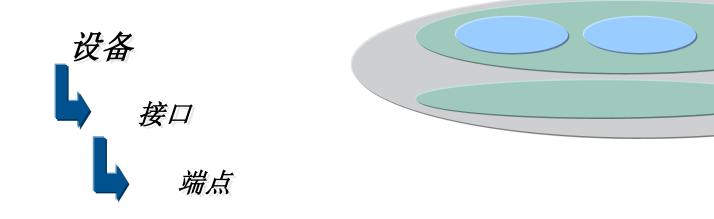
USB 系统 (5)





USB 逻辑部件 (1)



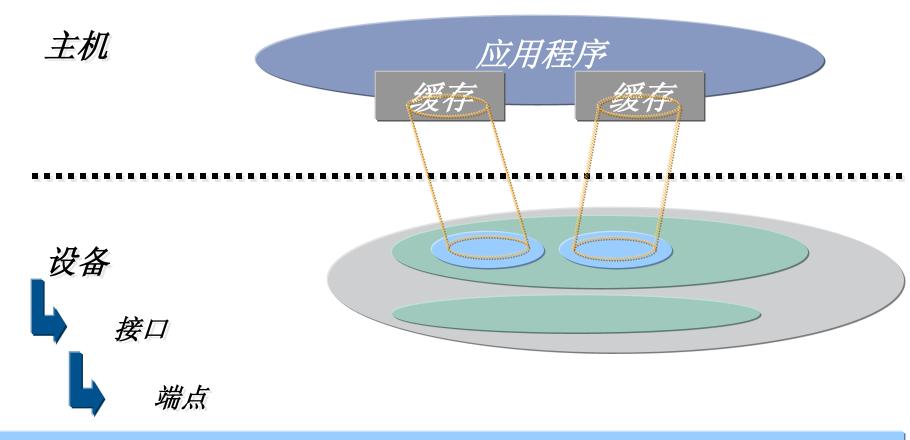


接口:

接口用于描述特定的功能,每个接口都有一个端点集,用于实现接口功能。

USB 逻辑部件 (2)





端点:

<u>通信频率</u> <u>带宽</u> <u>端点号</u> <u>错误处理</u> <u>最大包长度</u> <u>传输类型</u> <u>方向</u>

USB 类 (1)



- 音频类 (Audio)
- 通信类一虚拟串口类 (CDC)
- 设备固件升级类 (DFU)
- 人机接口类 (HID)
- 大容量存储设备类 (Mass Storage)

 http://www.usb.org/developers/devclass_docs#a pproved

USB 类 (2)



- 智能卡接口设备类 (CCID)
- 图像类 (Image)
- IrDA桥接设备类 (IrDA Bridge)
- 监视设备类 (Monitor)
- 个人保健设备类 (Personal Health Care)
- 电源设备类 (Power Device)
- 物理接口设备类 (Physical Interface)
- 打印设备类 (Printer)
- 视频类 (Video)
- 测试测量类 (Test & Measurement)

供电 (1)



■ USB设备按供电类别分:

- <u>主hub</u>: 直接连接到USB主机控制器,与主机控制器使用同一供电电源,为下游端口提供1个单位(100mA)-5个单位(500mA)的供电。
- 总线供电类hub: 从上游端口取电,为自身及其下游设备供电。
- <u>自供电hub</u>: 从外部电源取电,为自身及其下游设备供电。
- <u>低功耗总线供电类设备</u>: 所有的耗电都从上游总线获取,在任意时刻的 耗电都不能超过1个单位。
- <u>高功耗总线供电类设备</u>: 所有的耗电都从上游总线获取,在上电初始时, 耗电不能超过1个单位,当设备正确配置以后,可以从上游获得最多5个单位的供电。
- <u>自供电设备</u>: 能从上游总线获得1个单位的供电,设备需要消耗的其他供电从外部电源获取。

供电 (2)



• 挂起模式

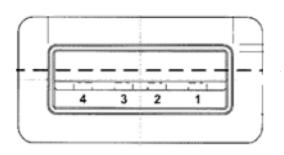
■ <u>高功耗设备的挂起模式:</u> 在此模式下,耗电最多不能超过2.5mA。

■ 低功耗设备的挂起模式:

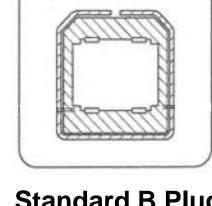
在此模式下,耗电最多不能超过500uA。

USB 连接器(1) - Standard / Mini

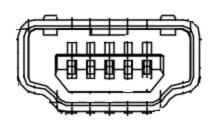




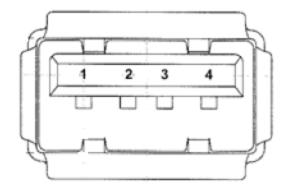
Standard A Plug



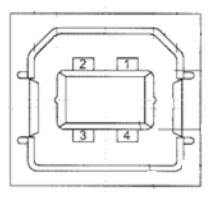
Standard B Plug



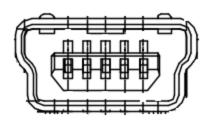
Mini B Plug



Standard A Receptacle



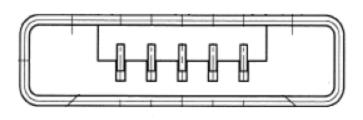
Standard B Receptacle



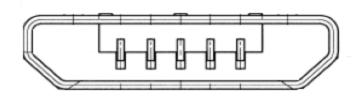
Mini B Receptacle

USB 连接器 (2) -- Micro

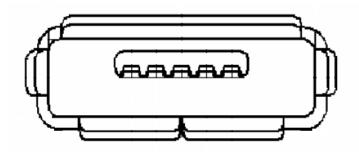




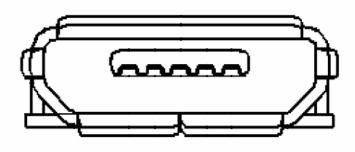
Micro A Plug



Micro B Plug



Micro AB Receptacle



Micro B Receptacle

USB 信号 (1)



<u>电缆</u>:

<u>差分信号</u>: 1: D+ > V_{OH} (2.8V)and D- < V_{OL}(0.3V)

0: D- > V_{OH} and D+ < V_{OL}

<u>J状态</u>: Low Speed: Differential 0

Full Speed: Differential 1

K状态: Low Speed: Differential 1

Full Speed: Differential 0

USB 信号 (2)



SE0 (Single-ended0): D+ and D- < V_{OL}

SE1 (Single-ended1): D+ and D- > $V_{SE1}(0.8V)$

复位 (Reset): D+ and D- < V_{OL} for >= 10ms

恢复 (Resume): K 状态

SOP (Start of Packet):

数据线从IDLE状态切换到K状态

EOP (End of Packet):

持续2位时间的SE0信号,后跟随1位时间的J状态。

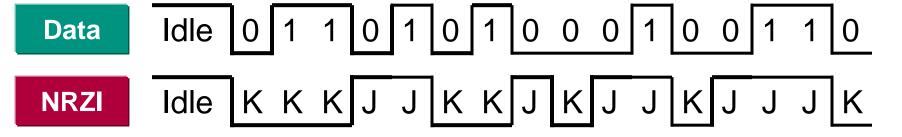
SYNC: 3个重复的KJ状态切换,后跟随2位时间的K状态,共持续8位时间。(低速/全速设备)



USB 信号 (3)



数据的编码 / 解码: 反向不归零码(NRZI) ■

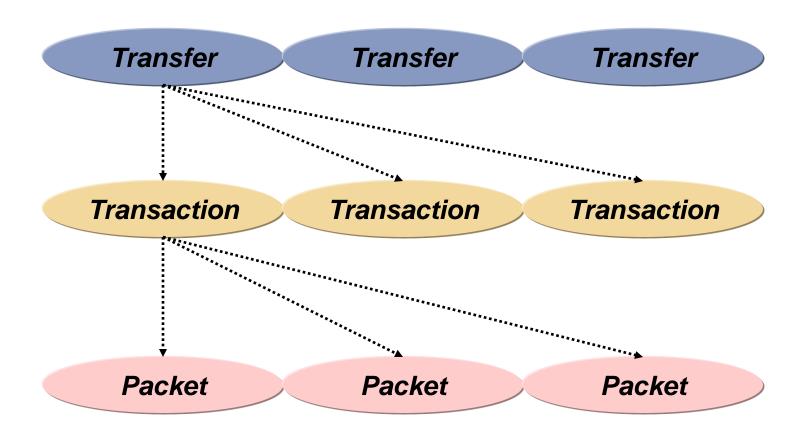


Bit 填充:

在数据进行NRZI编码前,每6个连续的1信号之后都会插入1个0信号,以免丢失同步。

USB 数据格式





Packet 格式 (1)



SOP SYNC Packet Content EOP

Packet 格式 (2)



SOP SYNC Packet Content EOP
PID 地址 帧号 数据 CRC

Packet 格式 (3)



SOP SYNC Packet Content EOP

Packet Identifier PID 地址 帧号 数据 CRC

Packet Identifier PID

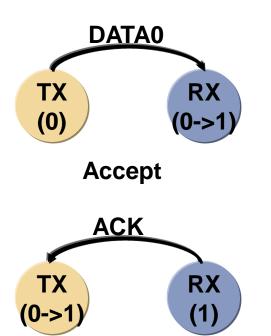
LSB						<u>MSB</u>
PID _o PI	D ₁ PID	PID ₃	PID ₀	PID ₁	PID ₂	PID ₃

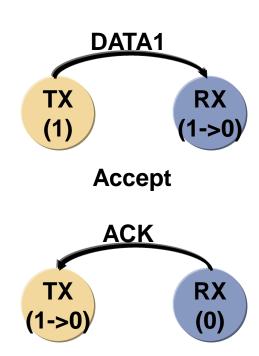
PID Type	PID Name
Token	OUT / IN / SOF / SETUP
Data	DATA0 / DATA1 / DATA2 / MDATA
Handshake	ACK / NAK / STALL / NYET
Special	PRE / ERR / SPLIT / PING

Packet 格式 (3) -- Data PID Toggle(1)



- Data Toggle 用于数据的同步和重发
 - 正确的数据传输流程

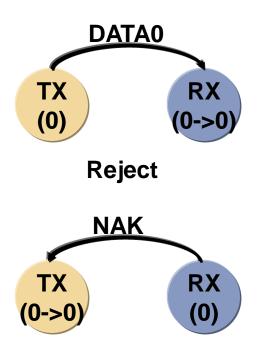


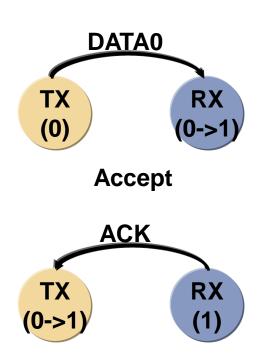


Packet 格式 (3) -- Data PID Toggle(2)



- Data Toggle 用于数据的同步和重发
 - 当数据被破坏或者没有正确接收

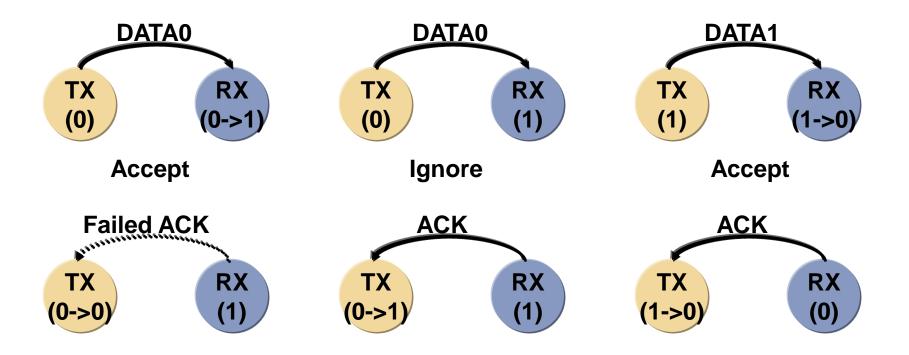




Packet 格式 (3) -- Data PID Toggle(3)

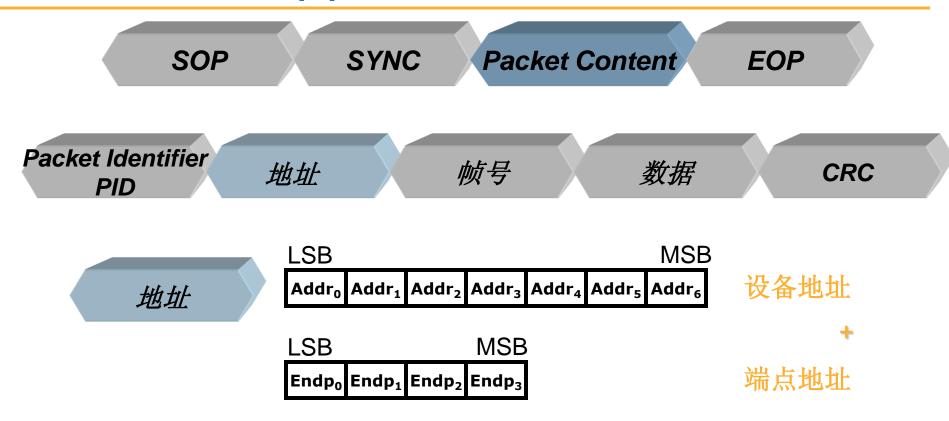


- Data Toggle 用于数据的同步和重发
 - 当ACK的传输被破坏



Packet 格式 (4)





低速设备:

支持最多3个端点 <u>全速和高速设备:</u> 支持最多16个IN和OUT端点

Packet 格式 (5)



SOP SYNC Packet Content EOP

Packet Identifier PID

地址

帧号

数据

CRC

帧号

- > 11 位
- > 主机每发出一个帧,帧号都会自加1
- > 当帧号达到7FFH时,将归零重新开始计数
- > 仅在每个SOF帧的帧首传输帧号

Packet 格式 (6)



SOP SYNC Packet Content EOP

Packet Identifier 地址 帧号 数据 CRC



► 根据传输类型的不同,数据域的数据长度从0到 1024字节不等。

Packet 格式 (7)



SOP SYNC Packet Content EOP

Packet Identifier PID

地址

帧号

数据

CRC

CRC

> Token CRC

→ 计算IN,OUT,和SETUP Token地址 域的CRC

*▶ 计算*SOF Token 的帧号域的CRC

 $\mathbf{F}_{G(X)} = X^5 + X^2 + 1$

- > Data CRC
 - ▶计算所有数据域数据的CRC
 - $>G(X) = X^{16} + X^{15} + X^2 + 1$

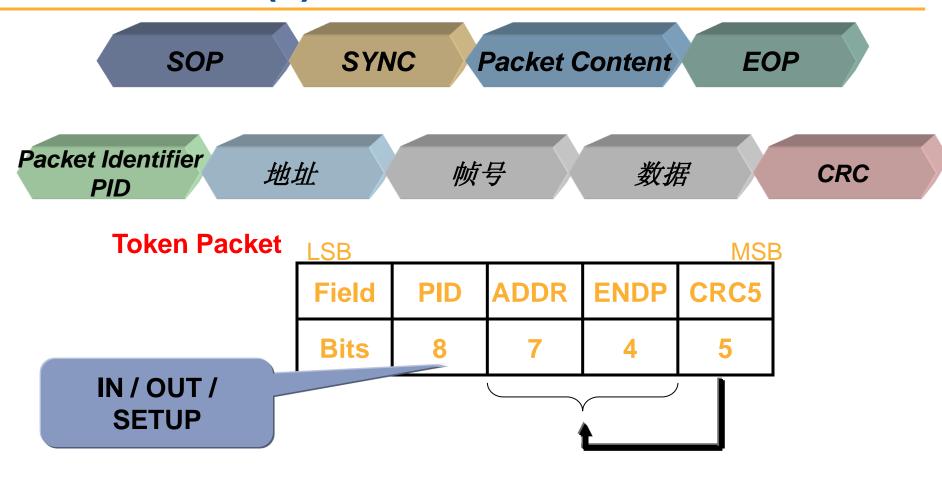
Packet类型



- Packet分四大类:
 - 命令 (Token) Packet
 - 帧首 (Start of Frame) Packet
 - 数据 (Data) Packet
 - 握手 (Handshake) Packet

Packet类型(1): Token Packet

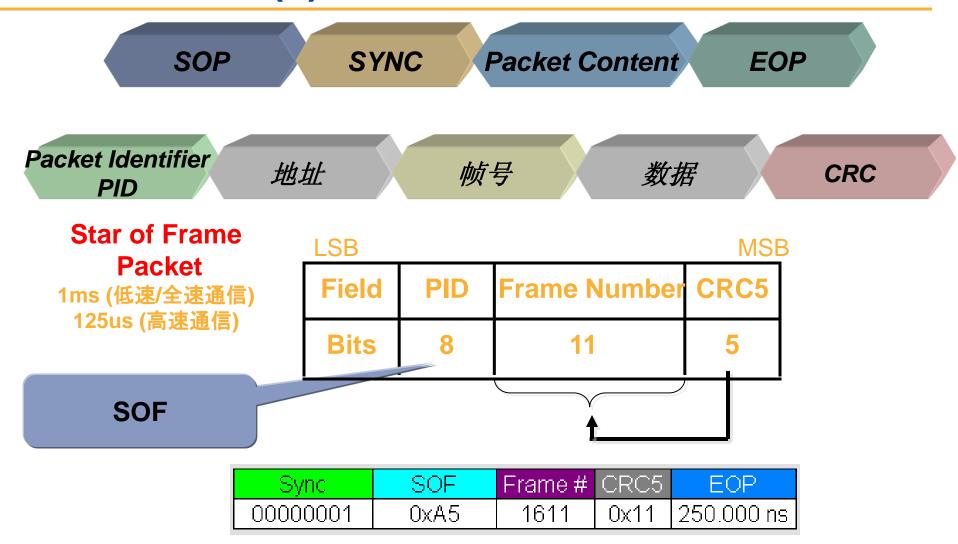




Sync	SETUP	ADDR	ENDP	CRC5	EOP
00000001	0xB4	3	0	0x0A	250.000 ns

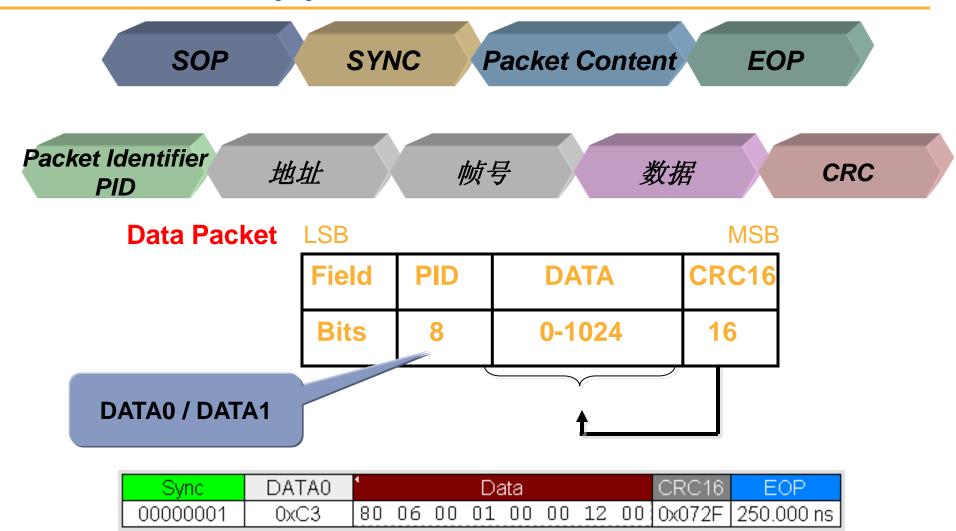
Packet类型(2): Start of Frame Packet





Packet类型(3): Data Packet





Packet类型(4): Handshake Packet

00000001



SYNC SOP Packet Content **EOP** Packet Identifier 地址 帧号 数据 CRC PID LSB **MSB** NYET / Handshake **Field** PID ERR: **Packet** 仅用于高 **Bits** 速传输 设备没有 准备好或 <u>ACK</u> 者出错 NAK: 传输正确完成 设备不能接收数据或者 STALL: 没有准备好数据上传 设备不能进行传输 **ACK** EOP Sync

0x4B

233,330 ns

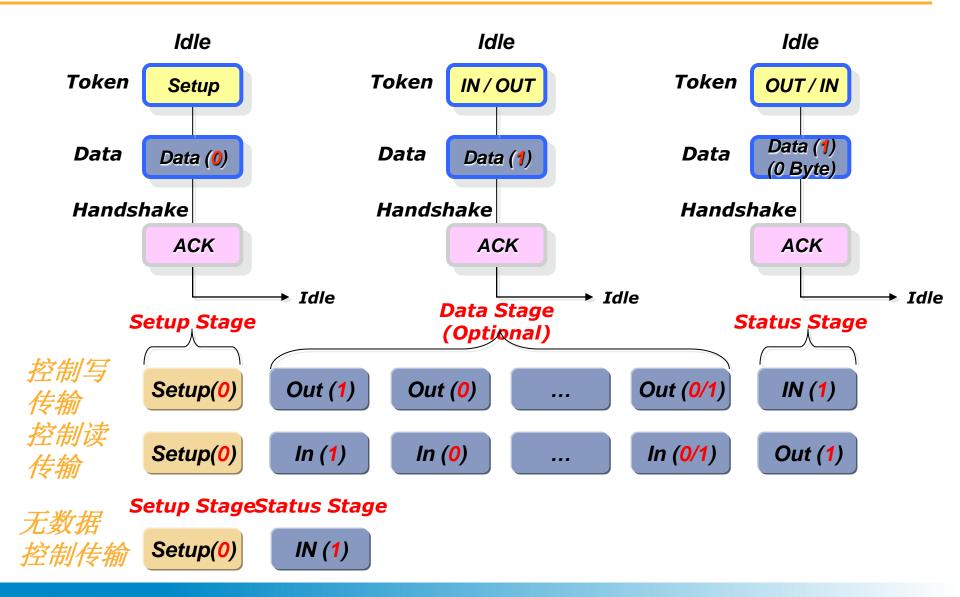
传输类型



- USB协议定义了四种传输类型:
 - <u>控制传输(Control Transfers):</u> 突发,非周期性,由主机发起,用于命令和状态的传输。
 - 同步传输(Isochronous Transfers): 周期性,持续性的传输,用于传输与时效相关的信息,并且在数据中保存时间戳的信息。
 - <u>中断传输(Interrupt Transfers)</u>: 周期性,低频率,允许有限延迟的通信。
 - <u>大容量数据传输(Bulk Transfers):</u> 非周期性,大容量 突发数据的通信,数据可以占用任意带宽,并容忍延迟。

控制传输(1)





控制传输 (2)



Transfer F Control ADDR ENDP bRequest wValue wIndex Descriptors Time Stamp O S GET 0 0 GET_DESCRIPTOR DEVICE type 0x0000 DEVICE Descriptor 9 . 215 240 050
Transaction F SETUP ADDR ENDP T D Tp R bRequest wValue wIndex wLength ACK Time Stamp 0 S 0xB4 0 0 D->H S D 0x06 0x0100 0x0000 8 0x4B 9 . 215 240 050
Packet F Sync SETUP ADDR ENDP CRC5 EOP Idle Time Stamp 41 √S 000000001 0xB4 0 0 0x08 233.330 ns 432.000 ns 9 . 215 240 050
Packet H Sync DATA0 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 42 000000001 0xC3 8 bytes 0xD729 250.000 ns 218.000 ns 9.215 243 382
Packet ↑ Sync ACK EOP Time Time Stamp 43 000000001 0x4B 250.000 ns 5.973 ms 9 . 215 251 850
Transaction IN ADDR ENDP T Data ACK Time Stamp 1 S 0x96 0 0 1 8 bytes 0x4B 9.221 225 066
Packet F Sync IN ADDR ENDP CRC5 EOP Idle Time Stamp 50 000000001 0x96 0 0 0x08 233.330 ns 250.000 ns 9 . 221 225 066
Packet Sync DATA1 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 51 51 000000001 0xD2 8 bytes 0x88BE 250.000 ns 350.000 ns 9.221 228 216
Packet F Sync ACK EOP Time Time Stamp 52 000000001 0x4B 250.000 ns 808.316 μs 9 . 221 236 816
Transaction F OUT ADDR ENDP T Data ACK Time Stamp 2 S 0x87 0 0 1 0 bytes 0x4B 9.222 045 132
Packet F Sync OUT ADDR ENDP CRC5 EOP Idle Time Stamp 53 000000001 0x87 0 0 0x08 233.330 ns 434.000 ns 9 . 222 045 132
Packet F Sync DATA1 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 54 S 000000001 0xD2 0 bytes 0x00000 250.000 ns 217.330 ns 9.222 048 466
Packet ↑ Sync ACK EOP Time Time Stamp 55 000000001 0x4B 250.000 ns 5.187 ms 9 . 222 051 600

控制传输 (3)



- 特性:

每个USB设备都必须有控制端点,支持控制传输来进行 命令和状态的传输。USB主机驱动将通过控制传输与 USB设备的控制端点通信,完成USB设备的枚举和配置。

- 方向:

控制传输是双向的传输,必须有IN和OUT两个方向上的 特定端点号的控制端点来完成两个方向上的控制传输。

控制传输 (4)



- 有效的数据长度:

■ 最大的有效数据长度:

低速设备:8字节

■ 全速设备: 8, 16, 32, 64 字节

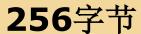
■ <u>高速设备</u>: 64 字节

- 带宽:

- 对于低速和全速设备,10%的帧带宽将保留给控制传输,对于高速设备,20%的微帧带宽将保留给控制传输。
 - <u>低速设备</u>: 在每个帧内只能有少于4个的任意数据长度的控制传输
 - 全速设备: 在每个帧内能有最多32个的1字节长度的控制传输,和最多13个64字节长度的控制传输
 - <u>高速设备</u>: 在每个微帧内能有最多43个1字节长度的控制传输,和最多 31个64字节长度的控制传输

数据的拆分(1)







数据的拆分(2):数据传输完毕的判定





对于高速设备:

最大有效数据长度为: 64字节

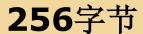
+ 64字节

64字节

58字节

数据的拆分(3):数据传输完毕的判定





对于高速设备:

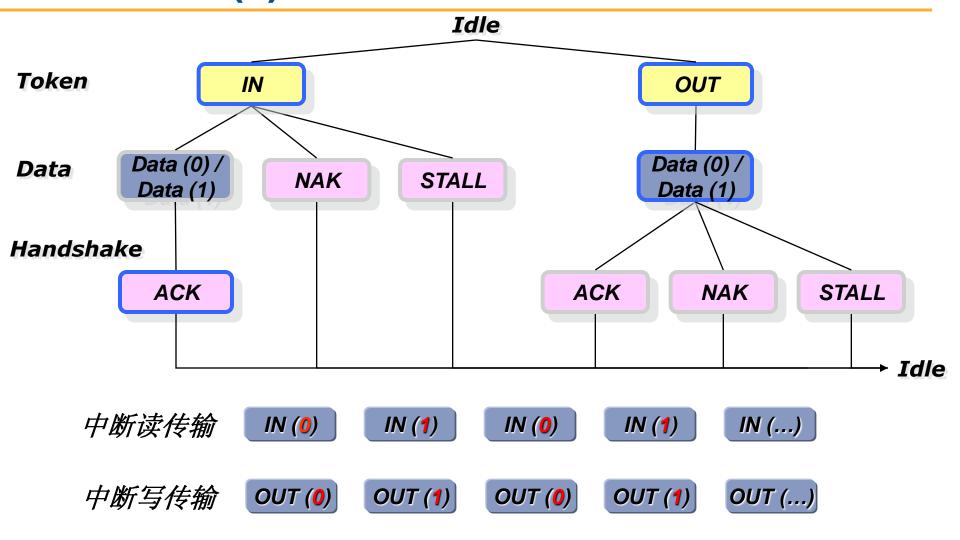
最大有效数据长度为: 64字节

64字节 + 64字节 + 64字节 + 64字节

+ 0字节

中断传输(1)





中断传输 (2)



Transfer F Interrupt ADDR ENDP Bytes Transferred Time Stamp 21 S IN 5 1 2 00002.1270 0498
Transaction F IN ADDR ENDP 1 T Data ACK Ox4B Time Stamp 00002.1270 0498
Packet Dir F 572 > S 00000001 0x96 5 1 0x06 233.330 ns 266.650 ns 00002.1270 0498
Packet Dir F 573 Sync DATA0 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 573 Sync 00000001 0xC3 bytes 0x3E5A 233.330 ns 600.000 ns 00002.1270 0688
Packet Dir F 574 > S 000000001 0x4B 233.330 ns 671.929 ms 00002.1270 0978
Transfer F Interrupt ADDR ENDP Bytes Transferred Time Stamp 29 S IN 5 1 2 00002.6645 4235
Transaction F IN ADDR ENDP T Data ACK Time Stamp 339 S 0x96 5 1 1 2 bytes 0x4B 00002.6645 4235
Packet Dir F Sync IN ADDR ENDP CRC5 EOP Idle Time Stamp 1704 > S 000000001 0x96 5 1 0x06 233.330 ns 283.320 ns 000002.6645 4235
Packet Dir F Sync DATA1 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 1705 <

中断传输 (3)



- 特性:

- 中断传输用于那些频率不高,但对周期有一定要求的数据传输。具有保证的带宽,并能在下个周期对先前错误的传输进行重传。
- 对于全速端点,中断传输的间隔时间在1ms到255ms之间,对于低速端点,间隔时间限制在10ms到255ms之间,对于高速端点,间隔为2blnterval-1×125us, blnterval的值在1到16之间。

- 方向:

中断传输总是单向的,可以用单向的中断端点来实现某个方向上的中断传输。

中断传输 (4)



▶ 有效的数据长度:

■ 最大的有效数据长度:

低速设备: 8字节

全速设备: 64字节

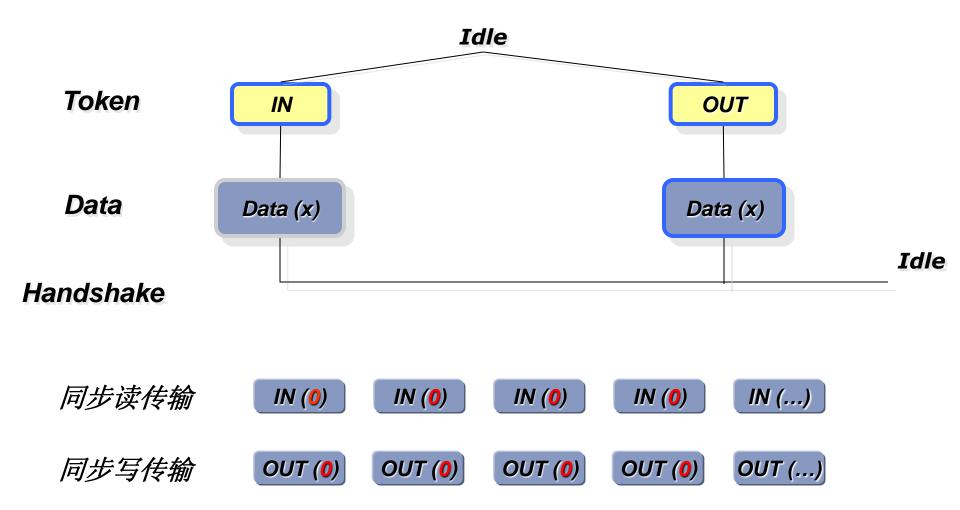
■ <u>高速设备:</u> 1024字节

- 带宽:

- 对于低速和全速设备,有90%的帧带宽是保留给中断传输和同步 传输的,对于高速设备,有80%的微帧带宽是保留给中断传输和 同步传输的。
 - 低速设备:每个帧内可以有最多8个1字节长度的中断传输,或者有最多6个8字节长度的中断传输。
 - 全速设备:每个帧内可以有最多107个1字节长度的中断传输,或者有最多19个64字节长度的中断传输。
 - <u>高速设备:</u>每个微帧内可以有最多199个1字节长度的中断传输,或者有最多63个64字节长度的中断传输。

同步传输 (1)





同步传输 (2)



- 特性:

同步传输用于传输那些需要保证带宽,并且不能忍受延迟的信息。整个带宽都将用于保证同步传输的数据完整,并且不支持出错重传

- 方向:

同步传输总是单向的,可以使用单向的同步端点来实现 某个方向上的同步传输。

同步传输 (3)



■ 有效数据长度:

■ 最大的有效数据长度:

全速设备: 1023 字节

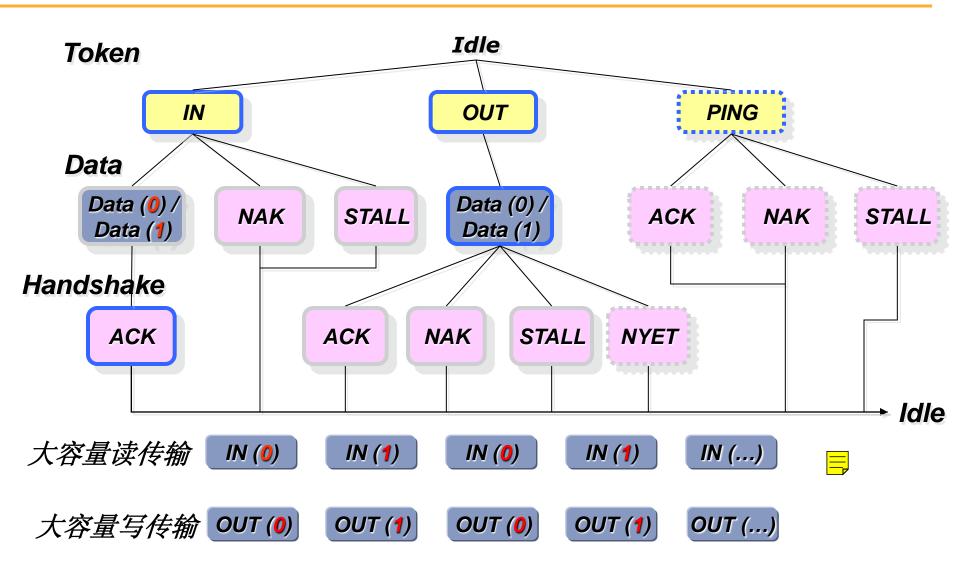
■ <u>高速设备:</u> 1024 字节

- 带宽:

- 对于全速设备,有90%的帧带宽是保留给中断传输和同步传输的,对于高速设备,有80%的微帧带宽是保留给中断传输和同步传输的。
 - <u>全速设备</u>: 在每个帧内,可以有最多150个1字节长度的同步传输,或者有最多1个1023字节长度的同步传输。
 - <u>高速设备</u>: 在每个微帧内,可以有最多192个1字节长度的同步传输,或者有最多7个1024字节长度的同步传输。

大容量数据传输(1)





大容量数据传输 (2)



Transfer F Bulk ADDR ENDP Bytes Transferred Time Stamp 57 S IN 4 1 36 00002.2702 4672
Transaction F IN ADDR ENDP T Data ACK Time Stamp 362 S 0x96 4 1 0 36 bytes 0x4B 00002.2702 4672
Packet Dir F 1085 > S 00000001 0x96 4 1 0x19 250.000 ns 266.670 ns 00002.2702 4672
Packet Dir F Sync DATA0 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 1086 <
Packet Dir F Sync ACK EOP Time Time Stamp 1087 > S 00000001 0x4B 250.000 ns 917.417 μs 00002.2702 6512
Transfer F Bulk ADDR ENDP Bytes Transferred Time Stamp 58 S IN 4 1 13 00002.2710 1557
Transaction F IN ADDR ENDP T Data ACK Time Stamp 363 S 0x96 4 1 1 13 bytes 0x4B 00002.2710 1557
Packet Dir F Sync IN ADDR ENDP CRC5 EOP Idle Time Stamp 1089 > S 00000001 0x96 4 1 0x19 250.000 ns 249.990 ns 00002.2710 1557
Packet Dir F Sync DATA1 Data CRC16 EOP Idle Time Stamp 1090 <
Packet Dir F Sync ACK EOP Time Time Stamp 1091 > S 00000001 0x4B 250.000 ns 1.019 ms 00002.2710 2477

大容量数据传输 (3)



- 特性:

大容量数据传输适用于那些需要大数据量传输,但是对实时性,对延迟性和带宽没有严格要求的应用。大容量传输可以占用任意可用的数据带宽。

- 方向:

大容量传输是单向的,可以用单向的大容量传输端点来 实现某个方向的大容量传输。

大容量数据传输 (4)



■ 有效数据长度:

■ 最长的有效数据长度:

■ <u>全速设备:</u> 8, 16, 32, 64 字节

■ <u>高速设备</u>: 512 字节

■ 带宽:

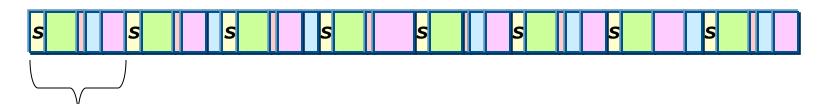
- 没有专门的带宽会为大容量传输保留,只要当前帧有空间没有被其他传输占用,就可以被大容量传输占用。
 - 全速设备: 在每个帧内,可以有最多107个1字节长度的大容量传输或最多19个64字节长度的大容量数据传输。
 - <u>高速设备</u>:在每个微帧内,可以有最多133个1字节长度的大容量传输,或最多13个512字节长度的大容量数据传输。

帧格式

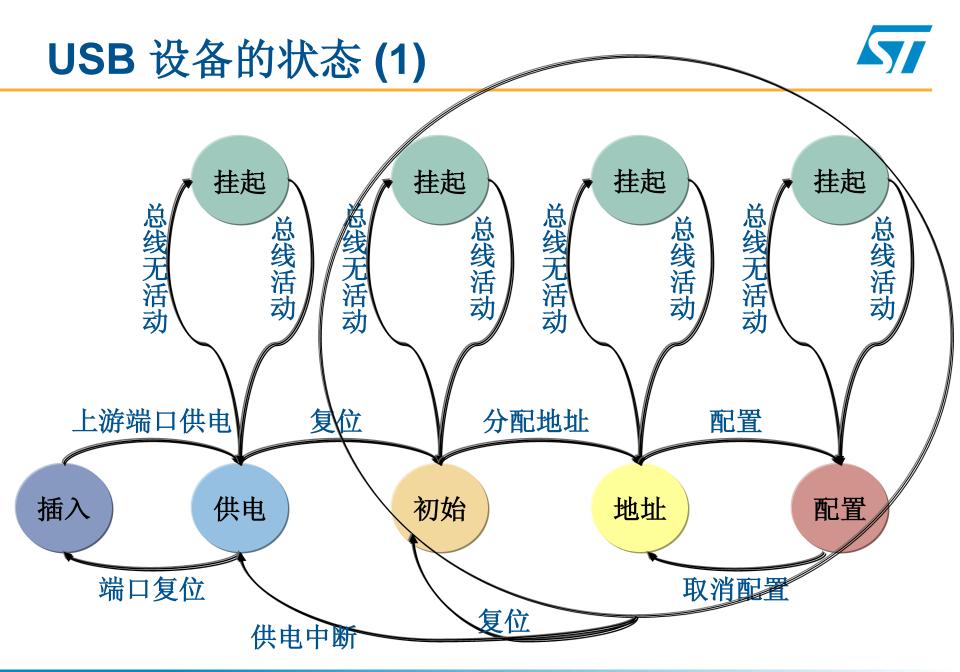


SOF	同步传输	中断	控制	训传输	大容量传输	
SOF	同步传输	中断传输	控制传	榆	大	容量传输
SOF	同步传输	中断传	输控制作	专有	大名	容量传输

全速设备: 1ms 高速设备: 125us



全速设备: 1ms 高速设备: 125us



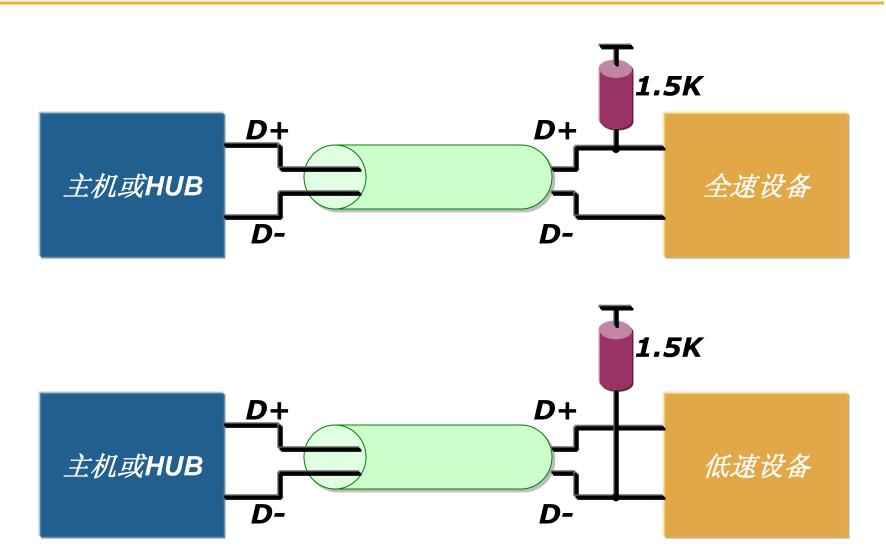
USB 设备的状态 (2)



插入	供电	初始	地址	配置	挂起	状态
No						设备未插入
Yes	No					设备已插入,但未供电
Yes	Yes	No				设备已插入并供电,但未复位
Yes	Yes	Yes	No			设备已插入,供电并复位,但未分配 地址
Yes	Yes	Yes	Yes	No		设备已被分配地址,但没有被配置
Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	No	设备已被配置,此时可以使用设备的功能
Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	总线无活动超过3ms

USB 设备的插入检测





USB 设备枚举



当一个USB设备插入主机后,会有以下活动:

供电 复位 获取Device Descriptor 复位(可选) 分配地址 获取Device Descriptor 获取Configuration Descriptor 获取String Descriptor(可选) 配置

USB 设备描述符(Device) - Joystick



Joystick_DeviceDescriptor[] =

```
/* 整个Descriptor的长度: 18字节 */
0x12.
0x01,
           /* Descriptor的类别: Device Descriptor(0x01) */
          /* 设备所遵循的USB协议的版本号: 2.00 */
0x00, 0x02,
          /* 设备所实现的类: 由每个接口描述符描述所实现的类*/
0x00,
           /* 设备所实现的子类: 由每个接口描述符描述 */
0x00,
        /* 设备所遵循的协议类别: 由每个接口描述符描述*/
0x00.
           /* 端点0的最大数据包长度: 64字节*/
0x40.
          /* IDVendor: 0x0483 (for ST) */
0x83, 0x04,
0x10, 0x57,
          /* IDProduct: 0x5710 */
0x00, 0x02,
          /* bcdDevice: 2.00*/
1,
           /* 用于描述生产厂商的字符描述符的索引号 */
2,
           /* 用于描述产品的字符描述符的索引号*/
3,
           /* 用于描述产品系列号的字符描述符的索引号*/
0x01
           /* 设备所支持的配置数目: 1*/
```

USB 配置描述符(Configuration) – Joystick(1) 7/

```
Joystick_ConfigDescriptor[] =
  配置描述符: Configuration Descriptor
  接口描述符: Interface Descriptor
  +
  类描述符: Class Descriptor
  端点描述符: Endpoint Descriptor
```

USB 配置描述符(Configuration) – Joystick(2) 7/

配置描述符(Configuration Descriptor):

0x09,

/* 描述符的长度: 9字节 */

USB_CONFIGURATION_DESCRIPTOR_TYPE,

/* 描述符的类型: 0x02 配置描述符(Configuration) */

JOYSTICK_SIZ_CONFIG_DESC, 0x00,

/* 完整的描述符包括接口描述符、端点描述符和类描述符的长度 */

0x01,

/* 配置所支持的接口数目: 1*/

0x01,

/* 用SetConofiguration()选择此配置,所指定的配置号: 1*/

0x00,

/* 用于描述此配置的字符描述符的索引号: 0 */

0xE0,

/* 供电配置: B7(1 保留), B6(自供电), B5(远程唤醒), B4-B0(0 保留) */

0x32,

/* 最大功耗,以2mA为单位计算: 0x32表示 50×2 = 100mA */

USB 配置描述符(Configuration) – Joystick(3) 7/

接口描述符 (Interface Descriptor):

0x09,

/* 描述符的长度: 9字节 */

USB_INTERFACE_DESCRIPTOR_TYPE,

/* 描述符的类型: 0x04接口描述符(Interface) */

0x00,

/* 选择此接口的索引号,从0开始计算: 0 */

0x00,

/* 用于选择此设置的索引号: 0 */

0x01,

/* 实现此接口需要使用的端点数目: 1 */

0x03,

/* 此接口所遵循的类: HID Class */

0x01,

/* 此接口所遵循的子类: 1=BOOT, 0=no boot: requiring BIOS support */

0x02, /* 此接口所支持的协议: 0: 自定义、1: 键盘、2: 鼠标 */

0, /* 用于描述此接口的字符描述符的索引号 */

USB 配置描述符(Configuration) – Joystick(4) //

类描述符(Class Descriptor):

0x09,

/* 描述符长度: 9字节 */

HID_DESCRIPTOR_TYPE,

/* 描述符类型: HID类描述符 */

0x00, 0x01,

/* 所遵循的HID协议版本: 1.00 */

0x00,

/* 国家代码: 无*/

0x01,

/* 按照类定义,后续所需要的描述符的数目: 1*/

0x22,

/* 后续的描述符的类型: 报告描述符 */

JOYSTICK_SIZ_REPORT_DESC, 0x00,

/* 后续的描述符的长度: */

USB 配置描述符(Configuration) – Joystick(5) 7/

端点描述符(Endpoint Descriptor):

0x07,

/* 描述符长度: 7字节 */

USB_ENDPOINT_DESCRIPTOR_TYPE,

/* 描述符类型: 端点描述符*/

0x81,

/* 端点的特性:

B3-B0(端点号), B6-B4(0), B7(1=IN, 0=OUT): 0x81: Endpoint1/ IN */

0x03,

/* 端点的类型:

B1-B0(00=控制 01=同步 10=大容量 11=中断): 0x03: 中断端点 */

0x04, 0x00

/* 此端点的最大有效数据长度: 4 字节 */

0x20,

/* 主机查询此端点数据的间隔时间: (1ms或125us单位): 0x20: 32 ms */

USB 字符描述符(String) - Joystick



```
Joystick_StringVendor[] =
    JOYSTICK_SIZ_STRING_VENDOR,
   /* 描述符的长度 */
   USB_STRING_DESCRIPTOR_TYPE,
  /* 描述符的类型:字符描述符 */
   'S', 0, 'T', 0, 'M', 0, 'i', 0, 'c', 0, 'r', 0, 'o', 0, 'e', 0,
   'I', 0, 'e', 0, 'c', 0, 't', 0, 'r', 0, 'o', 0, 'n', 0, 'i', 0,
   'c', 0, 's', 0
  /* 描述符所描述的内容: "STMicroelectronics" */
```

内容



■ USB技术简介

- 技术背景
- 架构、系统、协议和供电
- 设备的枚举、识别
- 传输类型

STM32 USB模块和函数库

- 模块的特性
- 各类描述符解析
- 模块的中断源及相关的中断处理函数
- 模块的其他相关函数库

STM32 USB模块特性



- 遵循USB2.0全速设备标准
- 支持双向8个端点,即8个IN端点和8个OUT端点
- 硬件实现<u>CRC</u>自动生成/校验, <u>NRZI</u> 编码/解码和<u>bit-</u> <u>stuffing</u>.
- 支持控制传输, 中断传输, 大容量传输和同步传输四种传输类型,并内置专为大容量传输和同步传输所设定的双缓存区。
- 支持USB挂起/唤醒

STM32103 USB 模块中断源



USB_HP_CAN_TX (19)

由同步传输,或双缓存大容量传输的 CTR事件触发

CTR:

正确的传输

PMAOVR:

包溢出

ERR:

NANS / CRC / BST / FVIO

RESET:

复位信号

WKUP:

唤醒信号

SOF:

SOF包

ESOP:

SOF包丢失

SUSP:

总线超过3ms无通信

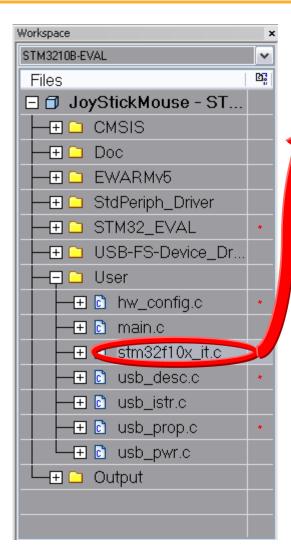
USBWakeUp (42)

设备处于挂起模式时,由唤醒事件触发

USB_LP_CAN_RX0 (20)

STM32 USB 标准库函数 (1)





```
USB_LP_CAN_RX0 (20)
€ stm32f10x it.c
 153
                  STM32F10x Peripher
                                      Interrupt Handlers
 154
 155
 156 #ifndef STM32F10X CL
    * Function Name
                         LP CAN1 RX0 IRQHandler
 159 * Description
                        is function handles USB Low Priority or CAN RXO interrupts
 160 *
 161 * Input
                       one
                       Jone
 162 * Output
 163 * Return
55 void USB LP CAN1 RXO IRQHandler(void)
 166
 167
      USB Istr();
 168
 169 #endif /* STM32F10X CL */
 170
```

STM32 USB 标准库函数 (2)



```
Workspace
STM3210B-EVAL
                             ď,
 Files

☐ ☐ JoyStickMouse - ST...
   -FFI 🗀 CMSIS
   ⊕ Doc
   ÆT 🗀 FWARM√5
   田 🗀 StdPeriph_Driver
   田 🗀 STM32_EVAL
   🖅 🗀 USB-FS-Device_Dr...
   一 🗀 User
      -⊞ 🛅 hw_config.c
      🛨 🛅 main.c
      -⊞ 🛅 stm32f10x it.c
      🛨 🖸 usb_desc.c
      usb_istr.c
      -🛨 🖸 usb_prop.c
      -<u>+</u> 🐧 usb_pwr.c
   🕀 🗀 Output
```

```
158 * Function Name : USB LP CAN1 RX0 IRQHandler
159 * Description
                     : This function handles USB Low Priority or CAN RXO interrupts
160 5
                       requests.
161 * Input
                     : None
162 * Output
                     : None
163 * Return
                     : None
165 void USB LP CAN1 RXO IRQHandler(void)
166 (
1 USB Istr();
169 #endif /* STM32F10X CL
 stm32f10; (it.c usb_istr.c
 58 * Function Name : USB Ist:
 59 * Description
                     : ISTR ev
                                ts interrupt service routine
 60 * Input
                     : None.
 61 * Output
                     : None.
 62 * Return
                     : None.
 63 ***********
o4 void USB Istr(void)
 65 |
 66
     wIstr = GetISTR();
 68
 69 #if (IMR MSK & ISTR CTR)
     if (wIstr & ISTR CTR & wInterrupt Mask)
```

STM32 USB 标准库函数 (3)



```
void USB_Istr(void) {
                                  usb_conf.h:
                                  #define IMR MSK
wlstr = _GetISTR();
                                  CNTR_CTRM
                                                | CNTR_WKUPM |
                                  CNTR_SUSPM | CNTR_ERRM
#il (IMR_MSK & ISTR_RESET)
                                  CNTR_SOFM | CNTR_ESOFM
if (wlstr & ISTR RESET &
                                  CNTR RESETM
  wInterrupt_Mask|__
   SetISTR((u16)CLR RESET);
  Device_Property.Reset();
#ifdef RESET_CALLBACK
                                  usb_pwr.c:
  RESET Callback();
                                 wInterrupt_Mask =
#endif
                                  CNTR_RESETM | CNTR_SUSPM |
                                 CNTR WKUPM;
#endif
```

STM32 USB 标准库函数 (4)



```
void USB_Istr(void) {
wlstr = _GetISTR();
#if (IMR_MSK & ISTR_CTR)
if WISTR CTR &
  wInterrupt_Mask)
  #ifde CTR CALLBACK
       CTR_Callback();
  #endif
#endif
```

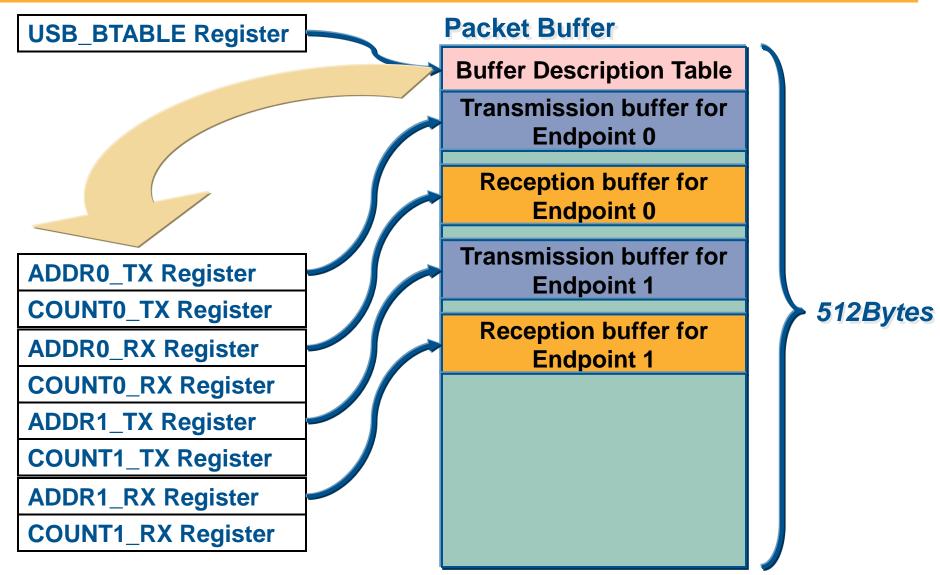
```
usb int.c:
void CTR_LP(void)
   wEPVal =
   _GetENDPOINT(EPindex);
   if ((wEPVal & EP_CTR_RX) != 0) {
        (*pEpInt_OUT[EPindex-1])()
   if ((wEPVal & EP_CTR_TX) != 0) {
        (*pEpInt_IN[EPindex-1])();
```

STM32 USB 标准库函数 (5)



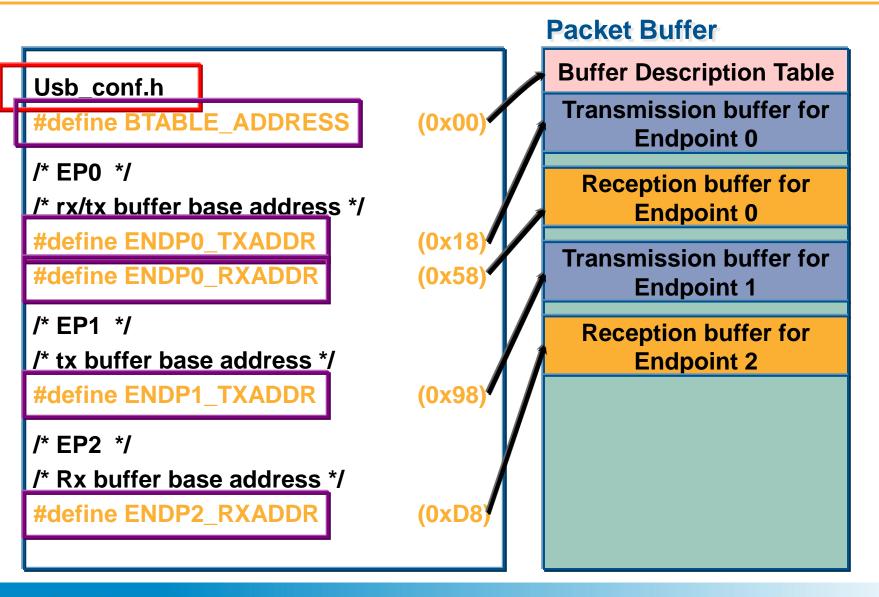
```
Usb_istr.c
                                         Usb_conf.h
void (*pEpInt_IN[7])(void) =
                                         #define EP1 IN Callback NOP Process
                                        #define EP2 IN Caliback NOP Process
 EP1 IN Callback,
                                         #define EP3 IN Callback NOP Process
  EP2 IN Caliback,
 EP3 IN Callback.
                                         #define EP4 IN Callback NOP Process
 EP4 IN Callback,
                                         #define EP5_IN_Callback NOP_Process
 EP5 IN Callback,
                                         #define EP6 IN Callback NOP Process
 EP6 IN Callback.
                                         #define EP7 IN Callback NOP Process
 EP7_IN_Callback,
};
void (*pEpInt_OUT[7] (void) =
                                         /*#define EP1 OUT Callback NOP Process*/
                                         #define EP2 OUT Callback NOP Process
 EP1 OUT Callback,
                                         #define EP3 OUT Callback NOP Process
 EP2 OUT Callback,
                                         #define EP4 OUT Callback NOP Process
 EP3 OUT Callback,
 EP4 OUT Callback,
                                         #define EP5_OUT_Callback NOP_Process
 EP5 OUT Callback,
                                         #define EP6_OUT_Callback NOP_Process
 EP6 OUT Callback,
                                         #define EP7 OUT Callback NOP Process
 EP7 OUT Callback,
};
```





Packet Buffer 的设置





实现一个USB设备的步骤:初始化



/* 根据应用定义需使用的端点数 */
usb_conf.h

#define EP_NUM (2)

/* 这个数应该是所使用的非0的端点数+1

/* 初始化端点 */

usb prop.c

SetEPType(ENDP1. EP_BULK):

SetEPTxAddr(ENDP1, ENDP1 TXADDR)

SetEPTxStatus(ENDP1, EP_TX_NAK);

SetEPRxStatus(ENDP1, EP_RX_DIS);

usb_regs.h:

#define EP_BULK (0x0000)

#define EP_CONTROL (0x0200)

#define EP_ISOCHRONOUS (0x0400)

#defie EP_INTERRUPT (0x0600)

#define EP_TX_DIS (0x0000)

#define EP_TX_STALL (0x0010)

#define EP_TX_NAK (0x0020)

#define EP_TX_VALID (0x0030)

#define EP_RX_DIS (0x0000)

#define EP_RX_STALL (0x1000)

#define EP_RX_NAK (0x2000)

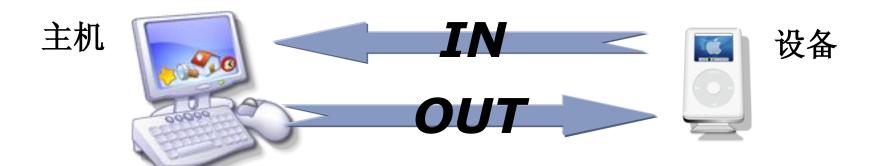
#define EP_RX_VALID (0x3000)

实现一个USB设备的步骤: 使能端点



* 使能需要的端点 */

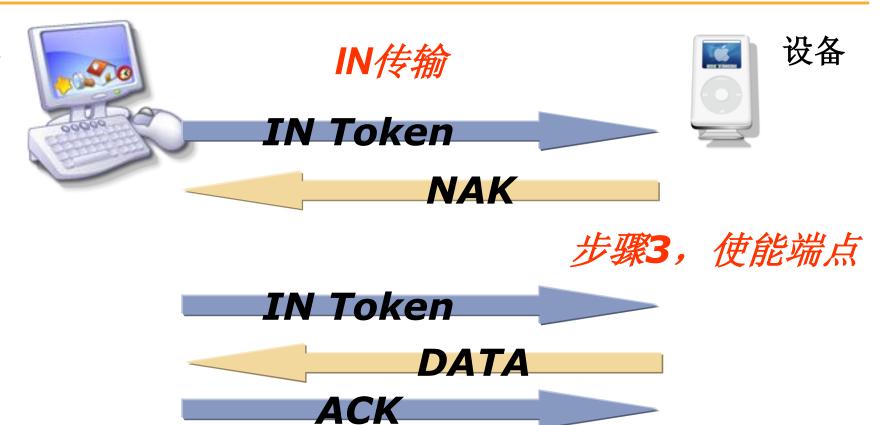
对于IN端点:
USB_SIL_Write(EP1_IN) UserBuffer, Count);
SetEPTxStatus (ENDP1, EP_TX_VALID);
对于OUT端点:
SetEPRxStatus(ENDP1, EP_RX_VALID)



实现一个USB设备的步骤:处理中断(1)



主机

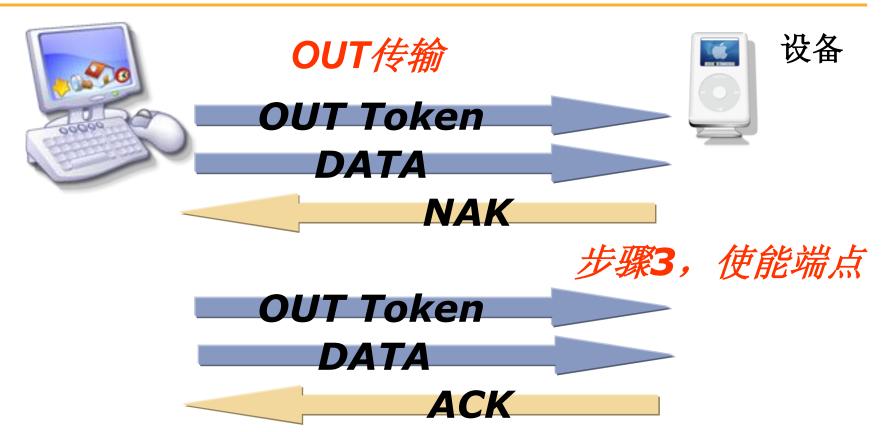


产生CTR中断 调用EPx_IN_Callback 表示传输完毕,用户可以重复步骤3,发起下一次传输

实现一个USB设备的步骤:处理中断(2)



主机



产生CTR 中断 调用EPx_OUT_Callback

表示传输完毕,用户需要将数据从端点缓存区中拷贝至用户数组

实现一个USB设备的步骤:处理中断(3)



```
* EPx_OUT/IN_Callback */
IN传输:
EPx_IN_Callback(void):
   USB_SIL_Write(EP1_IN, UserBuffer, Count);
   SetEPTxStatus(ENDP1, EP_TX_VALID);
OUT传输:
EPx_OUT_Callback(void):
   Count =USB_SIL_Read(EP1_OUT, UserBuffer)
   SetEPRxStatus(ENDP1, EP_RX_VALID);
```

实现一个USB设备的步骤



- 1. 根据应用选择合适的USB类实现
- 2. 根据所选择的USB类协议,完成各个描述符) (包括设备描述符,配置描述符,接口描述符, 端点描述符和字符描述符)
- 3. 根据描述符,初始化端点数目, 分配各端点所需使用的Packet Buffer
- 4. 初始化所使用的端点,配置端点的传输类型, 方向,Packet Buffer地址,和初始状态
- 5. 在需要发送或接收数据的时候,使能端点
- 6. 在该端点的中断回调函数中,处理数据, 如果需要则使能下一次传输



Thank You!

