Curso de Programação de Microcontroladores STM32

Felipe C. Gehrke Ricardo Elias D. Castilhos

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

- · Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

Revisão do Curso Anterior

- Quem fez?
- Qual foi o conteúdo ?

Formato das Aulas

Explicação

Duvidas

Prática

- Revisão do curso anterior;
- · GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

GIT

- Sistema de versionamento de código distribuido;
- Desenvolvido por Linus Torvalds;
- Software Open Source;



Funcionamento

Código













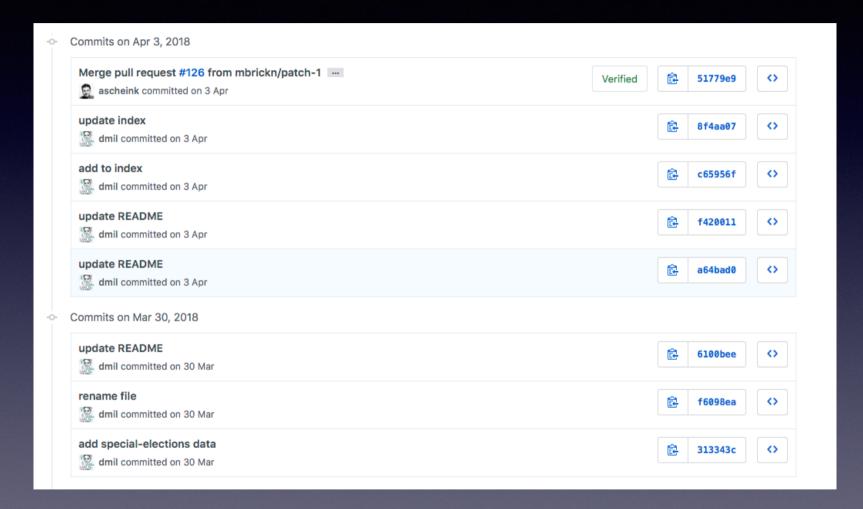
Versões



Repositório



Versões



git clone

Clona um repositório do servidor

git add

Adiciona os arquivos atuais ao versionamento

git commit

Criar uma nova versão na maquina local

git push

Envia a versão para o servidor

Download do Git

https://git-scm.com

Github

Pricing



Features

Business

Explore

Marketplace

Search C

Sign in or Sign up

Built for developers

GitHub is a development platform inspired by the way you work. From **open source** to **business**, you can host and review code, manage projects, and build software alongside millions of other developers.

Username

Pick a username

Email

vou@example.com

Password

Create a password

Use at least one letter, one numeral, and seven characters.

Sign up for GitHub

By clicking "Sign up for GitHub", you agree to our terms of service and privacy statement. We'll occasionally send you account related emails.

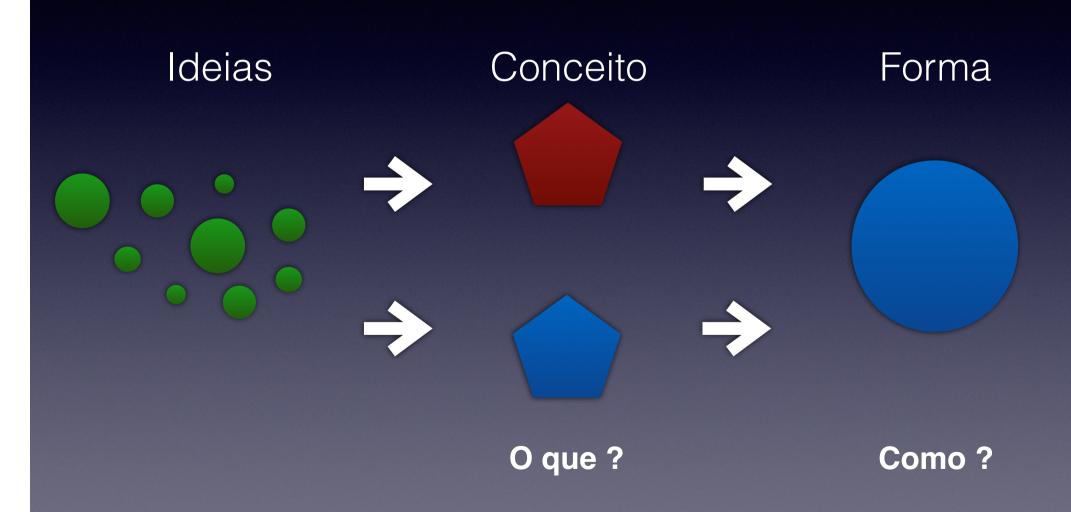
Github Student Pack

https://education.github.com/pack

Mãos à obra?

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- · Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

Fases do Projeto

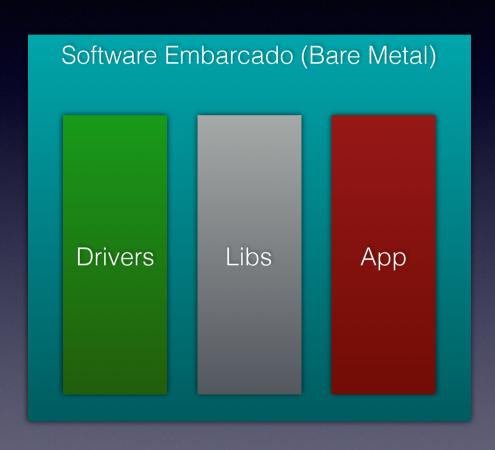


Tipos de Sistemas Embarcados

Bare-Metal

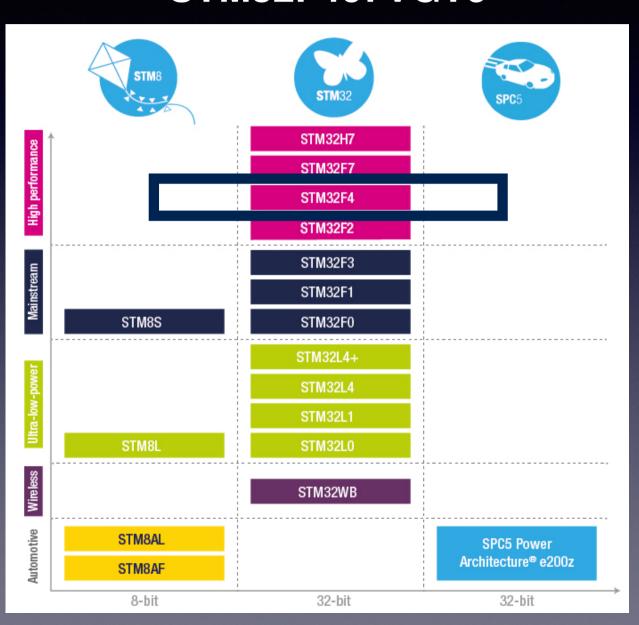
RTOS

Exemplo de Estrutura da Aplicação



Familias de Microcontroladores ST

STM32F407VGT6



- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;



IDE's

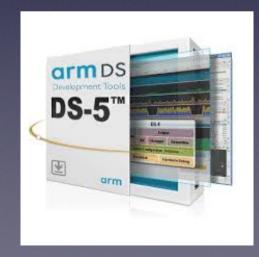


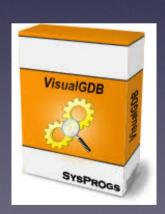


μVision® 5

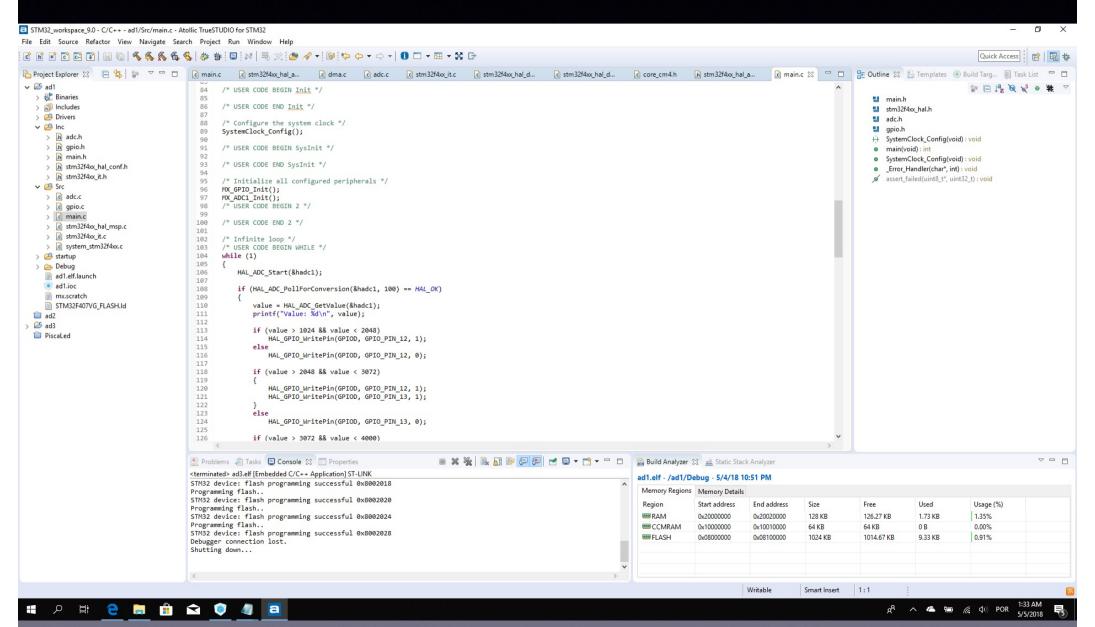
Integrated
Development
Environment

Copyright @ 2010-2016 ARM Ltd. All rights reserved. This product is protected by US and international laws. ARMKEIL Microcontroller Tools





IDE - Atollic



- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

System Timer (Systick)

- Geralmente utilizado pelo RTOS (Daí o nome, System Timer);
- Geralmente a interrupção é configurada em 1ms;
- Utilizado em aplicações Bare-Metal para definir bases de tempo;
- No caso da ST a utilização se da por um callback;

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- GPIO;
- Debouncing;
- AD;

Bare Metal

- Aplicação roda no Big Loop (função main);
- Sincronização por bases de tempo;
- Interrupções devem ser curtas para não gerar 'overshot';
- O acesso ao hardware se da por drivers;

Exemplo de Main Loop

Flags

F50ms = flag 50ms; F100ms = flag 100ms; FSerialInt = flag recepção serial; FSPIInt = flag recepção SPI;

Big Loop

F50ms

Status_Led(); Keyboard_Read();

F100ms

Accelerometer_Filter();

FSerialInt

SerialDataProcess();

FSPIInt

SPIDataSend();

Estrutura de Modulo em C

Code File (.c)

Header File (.h)

Modulo em C

Interface da biblioteca

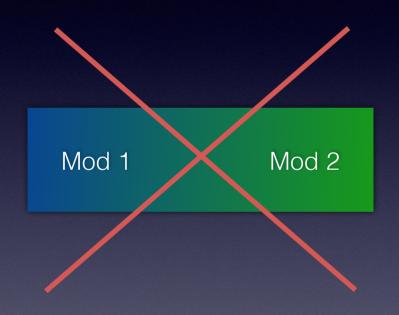
Implementação da biblioteca

Principios para Módulos em C

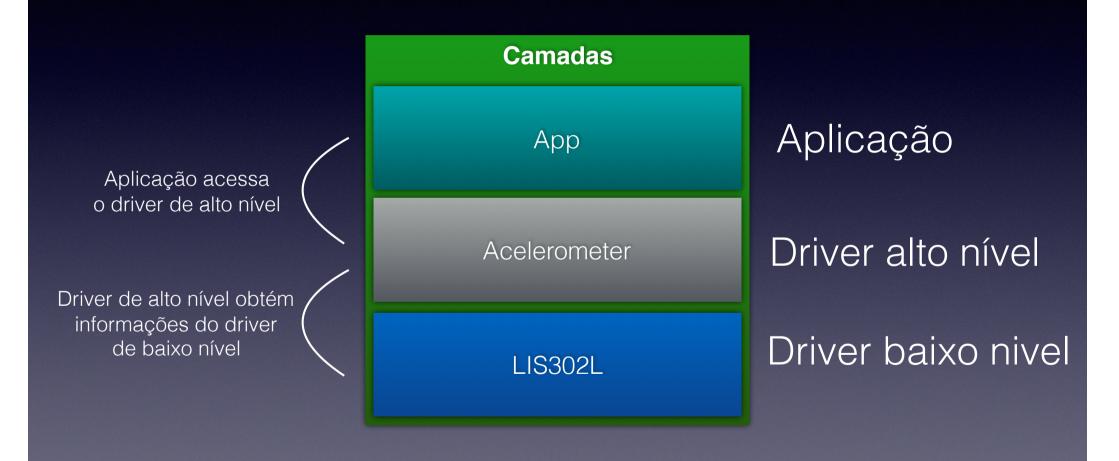
- Devem ser encapsulados;
- Baixo nível de acoplamento;
- Alta coesão;
- Evitar uso de variáveis globais;

Acoplamento entre Modulos





Exemplo de Estrutura de Driver com Módulos em C



- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- · GPIO;
- Debouncing;
- AD;

GPIO

- Pinos de Propósito Geral (daí o nome General Purpose I/O);
- Podem ser configurados como Entrada / Saída / Analógico / Interrupção / Pinos de Periféricos;
- Funções para manipulação podem ser vistas no outline do Arquivo stm32f4xx_hal_gpio.c;

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- · GPIO;
- Debouncing;
- AD;

Input Debouncing

- Evita acionamentos acidentais;
- Filtro de ruido para entradas;

Algoritmo

- 1.Le valor da entrada;
- 2.Caso valor esteja em '1':
- 3. Somar 1 à variável de debounce;
- 4. Caso valor da var. de debounce seja maior que '50':
- 5. Entrada ativa;
- 6.Caso valor esteja em '0':
- 7. Zerar valor do debounce;
- 8.Caso 'Entrada ativa':
- 9. Executa ação;

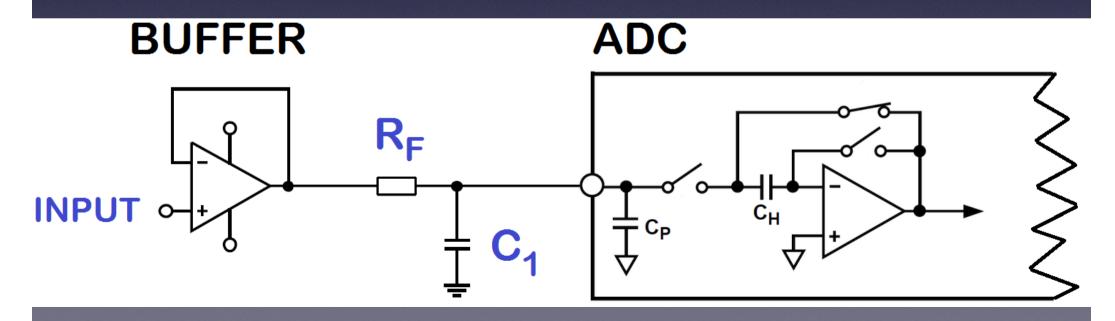
Aplicações GPIO

- Ex 1: Pisca LED (Sério ?);
- Ex 2: Leitura de 3 entradas (com debounce) + Pisca LED;
- Ex 3: Driver Display 7 Segmentos (nosso primeiro módulo) + Entrada + Pisca LED;

- Revisão do curso anterior;
- GIT (Github);
- Conceitos de programação;
- STM32CubeMX;
- IDE;
- Systick;
- Programação Bare-Metal (Sem RTOS);
- · GPIO;
- Debouncing;
- AD;

ADC (Analog to Digital Converter)

- ADC's de 12 bits (valores de 0 a 4095);
- Podem ser lidos em Polling, Interrupção e DMA;
- É recomendável filtrar os valores lidos;



Filtros para ADC

- Filtro da Media;
- Filtro IIR;
- Filtro FIR;
- etc;

Exercícios

- Leitura do AD em Polling;
- Leitura do AD por Interrupção;
- Leitura do AD por DMA;

Aplicações

- Leitura de um potenciômentro mostrando um valor de '0' de '9' no display de 7 segmentos (Polling, IT, DMA);
- Criação de driver para Teclado AD (Iremos ler 3 teclas usando um só pino);

What's next?

- GPIO:
 - Teclado matricial;
- ADC:
 - Detectar padrões (Ex. Em corrente alternada detectar posição da fase);
 - Ler áudio;

Obrigado!