Práctica 4: Comunicación entre interrupciones y tareas: La USART en el STM32

#### Objetivos.

Ilustrar el funcionamiento de los puertos series asíncronos del STM32 (USART)

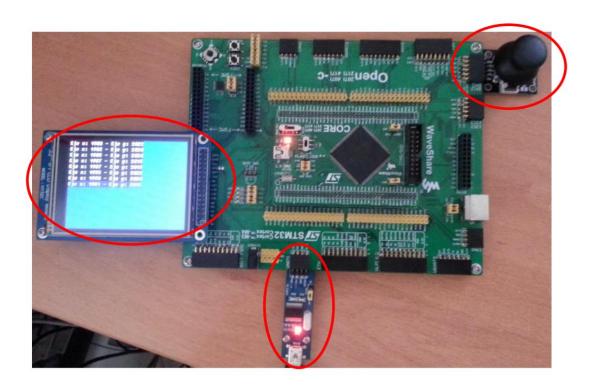
Implementar e integrar interrupciones en CoOs.

Mecanismos de CoOs para la sincronización tarea/interrupción:

- Uso de semáforos en interrupciones.
- Uso de colas de mensajes entre tareas e interrupciones.

Redireccionar de la función printf en el contexto de ejecución del CoOs.

## Hardware Setup



En la imagen se puede ver que añadimos el módulo de conversión serie a USB a la práctica, con respecto a las anteriores.

#### Sincronizando Tareas con ISR.

Tradicionalmente a los periféricos se accede usando:

- Esperas activas: Desperdiciando tiempo de CPU.
- Interrupciones: Implementando máquinas de estado asíncronas.
- DMA: Programando transacciones en el DMA, e implementando la interrupción del fin de DMA.

Los RTOS implementan mecanismos para sincronizar tareas con interrupciones, simplificando mucho uso.

La E/S se programa iterativamente como si usáramos esperas activas, pero en lugar de usar esperas activas, se usan eventos del SO disparados desde las interrupciones.

Para sincronizar las tareas con las ISR se usan comúnmente flags, semáforos y colas.

Conceptualmente podemos clasificar las interrupciones:

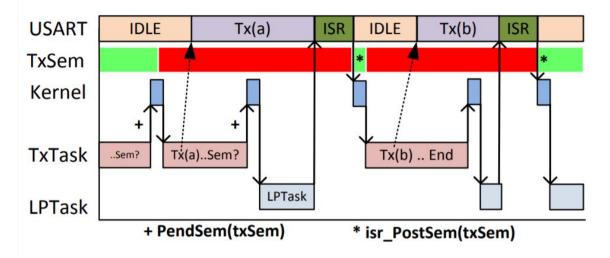
- Avisan de un evento: fin de transmisión, timeouts, errores...Las tareas se despiertan mediante flags o semáforos.
- Obtienen datos: datos recibidos, fin de conversión ADCs... Envían el dato a la tarea mediante una cola de mensajes.

En el caso de la USART, la idea es adquirir un semáforo, y en caso de que esté libre, comenzar la transmisión.

Una vez se complete la transmisión, se disparará la interrupción, y se liberará el semáforo.

# Tarea a la espera de comenzar una transmisión

• Diagrama de ejecución:



#### Enviando información desde la ISR

- Para enviar información desde la ISR a una tarea, hay que utilizar una cola.
- La tarea se bloquea esperando a recibir un dato desde la cola.
- La ISR se encarga de leer el dato y encolarlo.
- La tarea se desbloquea, se procesa el dato, y vuelve a bloquearse a la espera de nuevos datos.

```
void RxTask(void * parg){
    char c[4];

//...
    for(i=0;i<4;i++){
        c[i] = pendQueue(rxQueue);
    }

//...

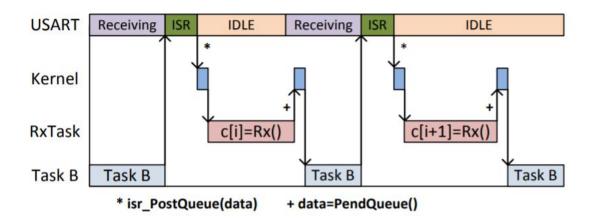
void DEV_IRQHandler (void){

//...
    data = readUsart1();
    isr_postQueue (rxQueue,data);

//...</pre>
```

## Leyendo datos desde una interrupción.

• Diagrama de ejecución:



#### Interrupciones en CoOs

- · Las interrupciones funcionan al margen del planificador.
- Se debe avisar que:
  - Se ha entrado en una ISR (parar el planificador).
  - Se ha finalizado una ISR (replanificar).

- El CoOs proporciona funciones especiales para avisar a las tareas de eventos (banderas y semáforos):
  - void isr\_SetFlag(flag)
  - void isr\_PostSem(sem)
- Para transmitir datos desde la ISR a la tarea:
  - Void isr\_PostQueueMail(queue, data)
- UNA ISR NUNCA DEBE BLOQUEARSE DEBIDO A UNA LLAMADA A Pend\_...

#### **USART en el STM32**

- El STM32F407 tiene 6 USARTs independientes.
- Operación Full-Duplex.
- Permiten la transmisión/recepción por DMA.

#### Configuración

- Las líneas de Transmisión (Tx) y Recepción (Rx) de la USART1 están conectadas a PA9 y PA10:
  - · Habilitar reloj GPIOA
  - Configurar PA9 y PA10 como Función Alternativa (AF)
  - Especificar que la Función Alternativa corresponde a la USART1
- Configuración de la USART1:
  - Habilitar reloj USART1.
  - Baudrate a 115200 baudios
  - Transmisión de 8 bits.
  - 1 bit de stop, sin bit de paridad y sin control de flujo.
  - Modo recepción / transmisión.
  - Habilitación de interrupciones:
- Transmisión Completa (TC)
- Byte Recibido (RXNE)
- Configuración del NVIC para habilitar la interrupción global de la USART1.

```
Estructuras de configuración
                                                         Habilitación de los relojes
void USART1_Init(void){
 NVIC_InitTypeDef NVIC_InitStructure;
                                                               GPIO en función alternativa
 USART_InitTypeDef USART_InitStructure
 GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;
       * Enable GPIO clock */
  RCC_AHB1PeriphClockCmd(RCC_AHB1Periph_GPIOA, ENABLE);
    /* Enable USART clock */
  RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_USART1, ENABLE);
   * Connect PA9 to USARTx_Tx*/
 GPIO_PinAFConfig(GPIOA, GPIO_PinSource9, GPIO_AF_USART1);
  /* Connect PA10 to USARTx_Rx*
  GPIO_PinAFConfig(GPIOA, GPIO_PinSource10, GPIO_AF_USART1);
  /* Configure USART Tx / Rx as alternate function
 GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_9 | GPIO_Pin_10;
  GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF;
 GPIO InitStructure.GPIO OType = GPIO OType PP;
 GPIO InitStructure.GPIO PuPd = GPIO PuPd UP;
  GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_50MHz;
  GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure);
```

```
USART_InitStructure.USART_BaudRate = 115200;
USART InitStructure.USART WordLength = USART WordLength 8b;
USART_InitStructure.USART_StopBits = USART_StopBits_1;
USART_InitStructure.USART_Parity = USART_Parity_No;
USART InitStructure.USART HardwareFlowControl = USART HardwareFlowControl None;
USART_InitStructure.USART_Mode = USART_Mode_Rx | USART_Mode_Tx;
/* USART configuration */
USART Init(USART1, &USART InitStructure);
 * Enable USART */
                                    Habilitación de la UART
USART_Cmd(USART1, ENABLE);
                                                                     Configuración de la UART
/st Enable the USART Receive and Transmit interrupt st/
USART_ITConfig(USART1, USART_IT_RXNE, ENABLE);
USART_ITConfig(USART1, USART_IT_TC, ENABLE);
                                         Habilitación de interrupciones :
                                          -Transmisión completa
                                          -Dato recibido
```

```
/* Enable USART Interrupt */
NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannel = USART1_IRQn;
NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelPreemptionPriority = 4;
NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelSubPriority = 0;
NVIC_InitStructure.NVIC_IRQChannelCmd = ENABLE;
NVIC_Init(&NVIC_InitStructure);
}

Habilitación en el NVIC de la interrupción de la USART1 con prioridad 4
```

#### Funciones para transmitir/recibir bytes

- USART\_SendData(USARTx, dato);
- Escribe en el registro de datos de la USARTx, dando comiendo la transmisión del byte.
- dato = USART\_ReceiveData(USARTx);
- Lee el valor del registro de datos de la USARTx, devolviendo un byte.

#### Implementando la interrupción de la USART

- Para implementar una interrupción basta con ponerle a una función en nombre adecuado:
  - void Periferico\_IRQHandler (void)
- La interrupción del USART es común para todas las banderas activadas.
- Se deben de consultar una a una las banderas.
- No olvidar limpiarlas antes de salir de la interrupción.

#### El proyecto

- SerialTask.c contiene:
  - Función de inicialización de la USART1: USART1 Init()
  - Esqueleto de la interrupción de la USART: USART1\_IRQHandler()
  - · Variables globales:
    - Semáforo: serialSem
    - Cola de mensajes: queueRxId y queueRx[16]
  - Esqueleto de las tareas de transmisión y recepción: serialTxTask y serialRxTask.
  - Función de creación de las tareas: CreateSerialTask()
  - Función para la creación del semáforo y la cola: CreateSerialObjects()
  - Función vacía para el envío de bytes sueltos: serialSendByte(char c)

#### Parte 1 de la práctica: Transmitiendo bytes

Vamos a comenzar con el desarrollo de la práctica en sí.

Primero nos encargamos de transmitir bytes sueltos.

Siguiendo las instrucciones de la práctica, hacemos las siguientes modificaciones en SerialTask.c

Modificación en CreateSerialObjetcs

```
void CreateSerialObjetcs(void) {

//Crear semáforo:
serialSem=CoCreateSem(1,1,EVENT_SORT_TYPE_FIFO);

//Crear cola de mensajes
//queueRxId=CoCreateQueue(...);
}
```

#### Modificación en USART1\_IRQHandler

```
83 void USART1 IRQHandler (void) {
 84
      char c;
 85
     CoEnterISR(); // Enter the interrupt
 86
 87
 88
     if (USART GetITStatus(USART1, USART IT RXNE) != RESET) //Dato recibido
 89 {
 90
          c=USART ReceiveData(USART1);
 91
 92 //Encolar el dato recibido:
 93
              //isr_PostQueueMail(...);
 94
         USART_ClearITPendingBit(USART1,USART_IT_RXNE);
 95
 96
 97 }
 98
 99 if (USART GetITStatus(USART1, USART IT TC) != RESET) //Dato transmitido
100
101
       USART ClearITPendingBit(USART1,USART IT TC);
102
103
      //Liberar semáforo:
104
105
         isr PostSem(serialSem);
106 }
107
108
109 CoExitISR(); // Exit the interrupt
110}
```

#### Modificación SerialSendBytes

Podemos ver en el XCTU, que se obtiene el resultado esperado.

#### Parte 2 de la práctica: Redireccionando printf

Vamos ahora a hacer el redireccionamiento de printf, haciendo la modificación en printf.c:

```
void PrintChar (char c)

{
    /* Send a char like:
        while (Transfer not completed);
        Transmit a char;

        */

        //Enviar el dato usando el puerto serie
        SerialSendByte(c);
}
```

Y seguidamente hacemos la modificación en serialTxTask:

```
37 //Tarea para envío
38 void serialTxTask(void * parg) {
39
   uint16 t i, x, y;
40
     for(;;){
41
42
         x=getAnalogJoy(0);
43
         y=getAnalogJoy(1);
44
45
          //for(i=0;i<10;i++)
46
          {
              //SerialSendByte('0'+i);
47
              printf("Eje x: %d \n ", x);
48
49
50
              printf("Eje y: %d \r ", y);
51
52
53
          //SerialSendByte(0x0d);
54
55
56
         CoTimeDelay(0,0,0,200);
57
      }
58 }
59
```

#### Recibiendo datos del puerto serie

Pasamos ahora a implementar la recepción de datos.

La idea es tener una cola que comunique los datos recibidos desde la ISR a la tarea de recepción serie.

A continuación, esta encolará el dato recibido en una nueva tarea del LCD, la cual mostrará los caracteres recibidos en el display LCD.

#### Colas de mensajes en CoOs

- Las colas de mensajes permiten la comunicación entre tareas.
- Se usan para enviar:
- Un dato de 32bits suelto.
- Un puntero a un buffer de datos.
- Nosotros la vamos a utilizar para enviar caracteres sueltos entre tareas.
- Para declarar una cola hacen falta 2 elementos:
- Un identificiador de la cola: OS\_EventID queueld;
- En espacio de memoria donde almacenar los datos: void \* queueBuffer[tamCola];
- · Creación:
- queueld = CoCreateQueue (queueBuffer, tamCola, EVENT\_SORT\_TYPE\_PRIO);
- Encolar:
  - CoPostQueueMail (queueld, dato);
  - isr\_PostQueueMail (queueld, dato);
- Esperar a recibir un dato:
  - Dato = CoPendQueueMail (queueld, timeout, &err);

#### Parte 3 de la práctica: Recibiendo caracteres

Modificamos ahora SerialTask.c de la siguiente forma:

```
22 void CreateSerialObjetcs(void) {
       //Crear semáforo:
             serialSem=CoCreateSem(1,1,EVENT SORT TYPE FIFO);
       //Crear cola de mensajes
 25
 26
             queueRxId=CoCreateQueue(queueRx, 16, EVENT SORT TYPE PRIO);
 27 }
 28
83 void USART1_IRQHandler (void) {
84
      char c;
8.5
    CoEnterISR(); // Enter the interrupt
86
87
88
      if (USART_GetITStatus(USART1, USART_IT_RXNE) != RESET) //Dato_recibido
89 {
90
           c = USART ReceiveData(USART1);
91
92
          //Encolar el dato recibido:
93
              isr PostQueueMail(queueRxId, c);
94
          USART ClearITPendingBit(USART1, USART_IT_RXNE);
95
96
97 }
98
99 if (USART GetITStatus(USART1, USART IT TC) != RESET) //Dato transmitido
.00.
.01
.02
        USART ClearITPendingBit (USART1, USART IT TC);
0.3
.04
       //Liberar semáforo:
.05
            isr PostSem(serialSem);
.06
.07
.08
.09 CoExitISR(); // Exit the interrupt
.10}
.11
 60 //Tarea para la recepción
 61 void serialRxTask(void * parg) {
 63
      StatusType err;
 64
 65
      for(;;){
      //Esperar a recibir un dato de la cola.
 66
           c = CoPendQueueMail(queueRxId, 0, &err);
       //Enviar mensaje por puerto serie
printf("Nuevo dato recibido: %c\r", c);
 69
70
 71
         //Añadir carácter a la cola del display
 73
          LCDAddChar(c);
 74
75}
 77 void CreateSerialTask(void) {
     USART1_Init();
 79
      CoCreateTask(serialTxTask,0,1,&serial_stk[0][STACK_SIZE_SERIAL-1], STACK_SIZE_SERIAL);
 80
      CoCreateTask(serialRxTask,0,1,&serial_stk[1][STACK_SIZE_SERIAL-1], STACK_SIZE_SERIAL);
 81 }
```

Y podemos ver en el XCTU como se obtiene el resultado esperado.

## Parte 4 de la práctica: Mostrando caracteres recibidos en el display LCD

- La tarea LCDTask se encargará de mostrar los caracteres recibidos por la USART en el display LCD.
- La tarea se bloquea a la espera de recibir los caracteres en una cola de mensajes.
- Las tareas pueden añadirle caracteres para ser mostrados.

#### Modificaciones en LCDTask.c

```
17 //Inicialización de elementos compartidos del sistema operativo
18 void CreateLCDObjetcs(void) {
    // Crear cola de 64 elementos
      queueLCDid = CoCreateQueue(queueLCDBuffer, 64, EVENT SORT TYPE PRIO);
20
21 }
22
58
59//Funcion para añadir elementos a la cola
60 void LCDAddChar (uint8 t c) {
     //Añadir elemento c a la cola de mensajes
62
      CoPostQueueMail(queueLCDid, c);
63
64 }
65
31 //Tarea princilap del LCD
32 void LCDTask (void* pdata) {
     char c; //Caracter recibido
34
    StatusType err;
35
    int fil=0,col=0; //fila y columna
36
37 for(;;){
          //Bloquear a la espera de mensaje de la cola
38
39
          c = CoPendQueueMail(queueLCDid, 0, &err);
40
41
          if(c!=0x0D) {
42
              LCD PutChar(col, fil, c, White, Black);
43
44
              col = col + 8;
45
46
               if(col == 320 || c==0x0D) {
47
                  col = 0;
48
                  fil = fil + 16;
49
50
51
              if(fil == 240) {
52
                  fil = 0;
                  LCD Clear (Blue);
53
54
55
56
      }
57 }
```

Las modificaciones en SerialTask.c ya se ven en una captura anterior:

```
60 //Tarea para la recepción
61 void serialRxTask(void * parg) {
      char c;
       StatusType err;
      for(;;){
          //Esperar a recibir un dato de la cola.
              c = CoPendQueueMail(queueRxId, 0, &err);
67
68
69
70
71
72
73
74
75}
          //Enviar mensaje por puerto serie
printf("Nuevo dato recibido: %c\r", c);
          //Añadir carácter a la cola del display
              LCDAddChar(c);
77 void CreateSerialTask(void) {
78
79
      USART1 Init();
      CoCreateTask(serialTxTask,0,1,&serial_stk[0][STACK_SIZE_SERIAL-1], STACK_SIZE_SERIAL);
CoCreateTask(serialRxTask,0,1,&serial_stk[1][STACK_SIZE_SERIAL-1], STACK_SIZE_SERIAL);
80
81}
```

#### Parte 5 de la práctica: Distribuyendo los caracteres

- Los caracteres se muestran acordes a coordenadas (x,y) absolutas sobre el display.
- Para mostrarlos como una consola se deberían espaciar adecuadamente en líneas y columnas.
- Cada carácter ocupa 8 x 16 pixeles.
- En el display de 320 x 240 podemos tener 14 lineas de 40 caracteres cada una.
- Las coordenadas X, Y de un carácter respecto a una línea L y una columna C se calculan:
  - X = L \* 8
  - Y = C \* 16

Las modificaciones en LCDTask pueden verse ya en una captura anterior:

```
31 //Tarea princilap del LCD
32 void LCDTask (void* pdata) {
     char c; //Caracter recibido
     StatusType err;
35
     int fil=0,col=0; //fila y columna
37
   for(;;){
         //Bloquear a la espera de mensaje de la cola
39
         c = CoPendQueueMail(queueLCDid, 0, &err);
40
        if(c!=0x0D) {
41
             LCD PutChar(col, fil, c, White, Black);
42
43
             col = col + 8;
44
45
             if(col == 320 || c==0x0D) {
46
47
                 col = 0;
                 fil = fil + 16;
48
49
50
             if(fil == 240) {
51
52
                 fil = 0;
53
                 LCD_Clear(Blue);
54
55
56
     }
57 }
E O
```

## Conclusiones

Se ha podido realizar las dos sesiones de prácticas sin problemas. Habiendo servido como introducción al uso de interrupciones y tareas. El profesor ha indicado convenientemente la teoría durante las sesiones para poder realizarlas sin problemas y resuelto las dudas que han surgido.