7919 Sistemas Embebidos 2° Cuatrimestre de 2016

CLASE 4: E/S DIGITAL, CONTROLADORES DE MEMORIA Y DMA

Prof: José Moyano Autor original: Sebastián Escarza

Dpto. de Cs. e Ing. de la Computación Universidad Nacional del Sur Bahía Blanca, Buenos Aires, Argentina



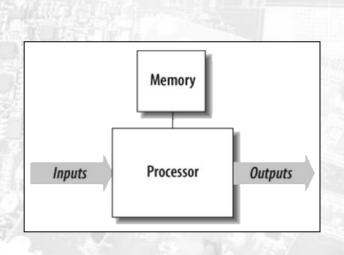


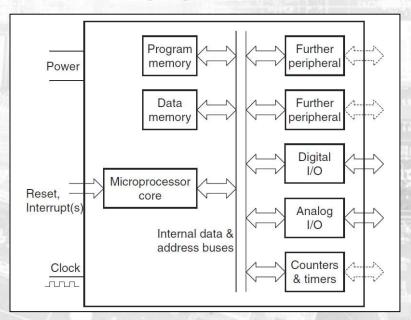


Grids Grids E

La clase anterior

 Un Sistema Embebido se compone de al menos un CPU, memoria y buses que interconectan dispositivos periféricos (algunos "internos" y otros que implementan interfaces de E/S).











La clase anterior

- El CPU realiza E/S mediante:
 - direcciones de E/S (direcciones asociadas a dispositivos)
 - líneas de interrupción (IRQs) e ISRs ("opcionales")
- Mapeados a las direcciones, el sistema cuenta con dispositivos periféricos:
 - puertos (GPIO) como interfaz a dispositivos simples.
 - dispositivos integrados al microcontrolador (por ej. timers, etc).
 - dispositivos que implementan interfaces externas (estándar o para facilitar la interacción con otros dispositivos).









Puertos externos de E/S

- Los puertos externos permiten adquirir y controlar señales.
- Dichas señales pueden ser:
 - digitales:
 - son controladas de manera directa
 - puede incluirse circuitería adicional de protección, etc.
 - analógicas:
 - requieren una conversión a valores lógicos digitales...
 - ...normalmente mediante el uso de conversores A/D D/A
- A continuación veremos ciertos aspectos de E/S digital, y cómo interfacear algunos dispositivos digitales simples usando puertos externos.

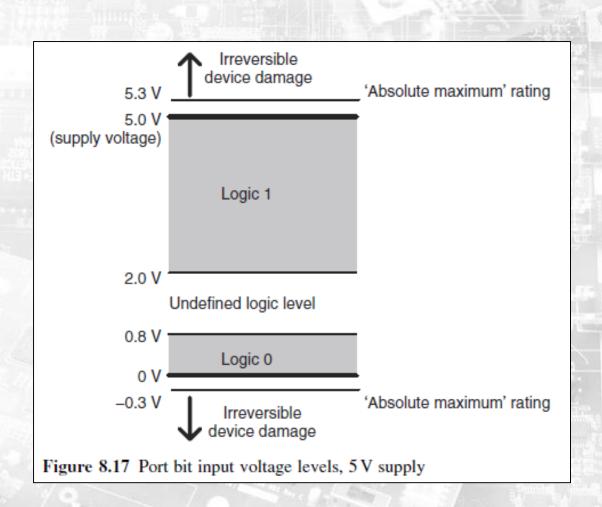








 Dos valores lógicos bien definidos:









Una señal digital puede presentar problemas.

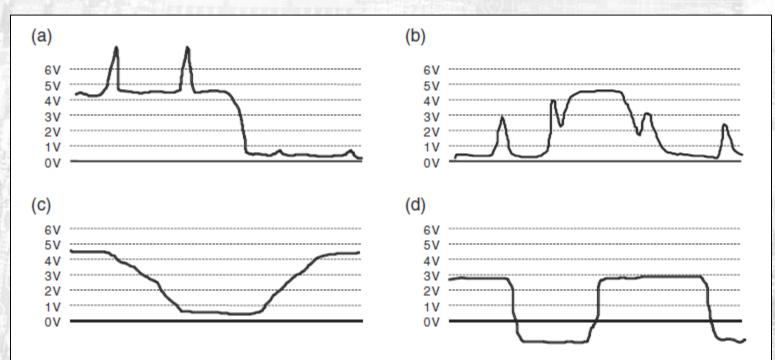


Figure 8.18 Different forms of signal corruption. (a) Spikes in signal, potentially harmful to device input. (b) Spikes in signal. (c) Excessively slow edges. (d) DC offset in signal





- Las señales
 pueden
 acondicionarse
 utilizando
 circuitería
 adicional.
- Se brindan mecanismos de protección.

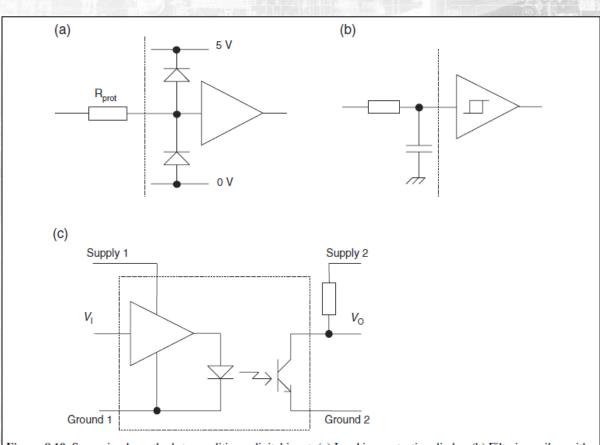


Figure 8.19 Some simple methods to condition a digital input. (a) Invoking protection diodes. (b) Filtering spikes with Schmitt trigger. (c) Isolation or level shifting with the opto-isolator







- Puertos de entrada con buffer Schmitt trigger.
- Funcionan como conversores A/D binarios (1 bit).

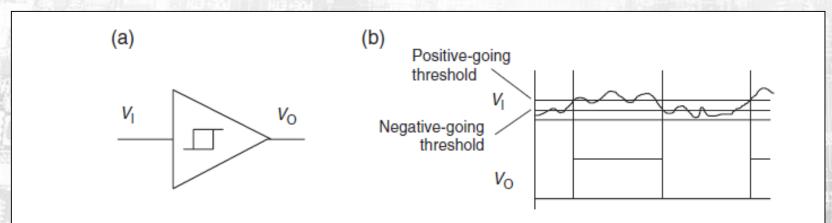
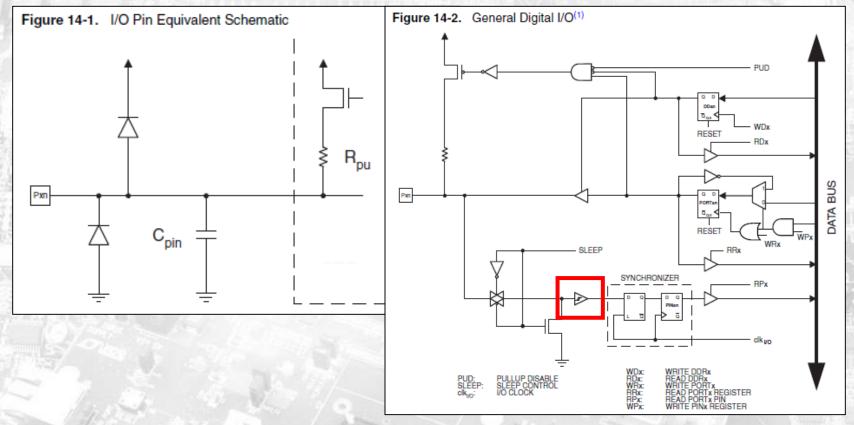


Figure 3.5 Schmitt trigger characteristics. (a) Buffer with Schmitt trigger input. (b) Input/output characteristic





Ej: Puertos I/O - ATmega328P











Pulsadores

- Conexión simple de pulsadores y llaves:
 - SPDT: Single-pole, double-throw
 - SPST: Single-pole, single-throw

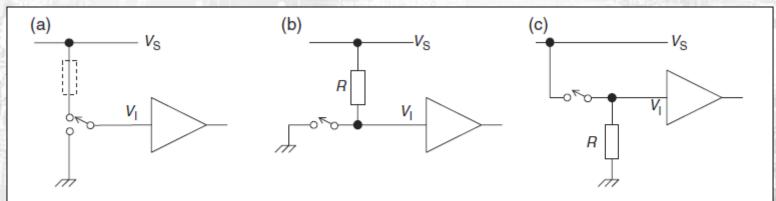


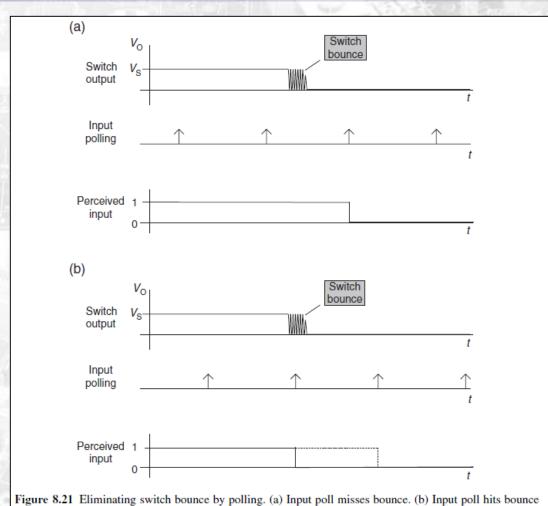
Figure 3.7 Connecting switches to logic inputs. (a) SPDT connection. (b) SPST with pull-up resistor. (c) SPST with pull-down resistor

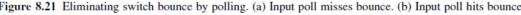




Pulsadores

- Eliminando el rebote de teclado (debouncing)
- Alternativas:
 - polling
 - interrupciones p/ generar un delay (timer)
 - filtros pasivos en hardware y buffers Schmitt trigger.



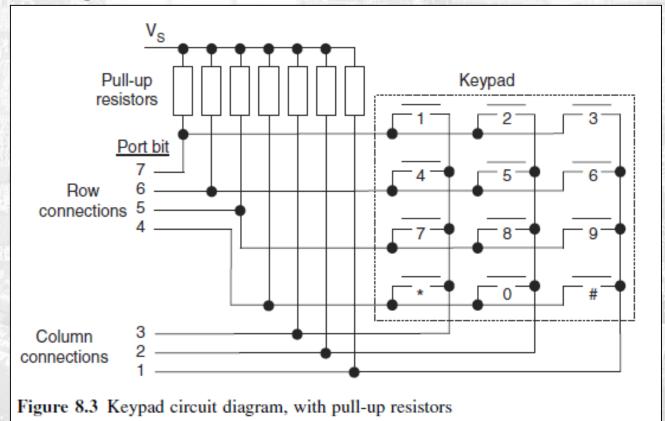








Para bajar demanda de pines: matriz de conexión.

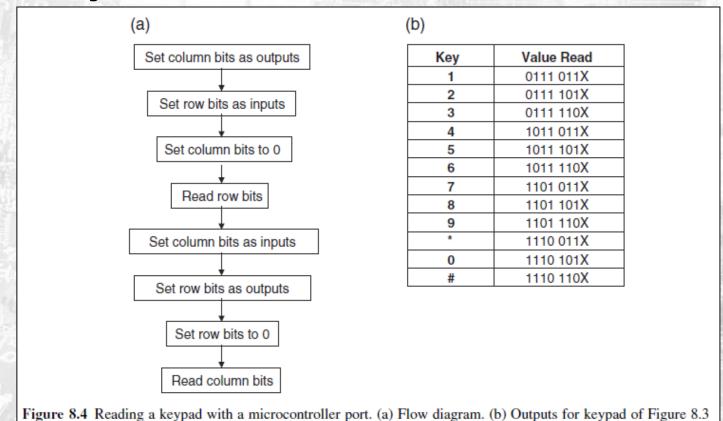


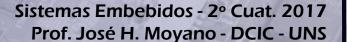






Matriz y barrido de teclado:











Matriz y barrido de teclado:

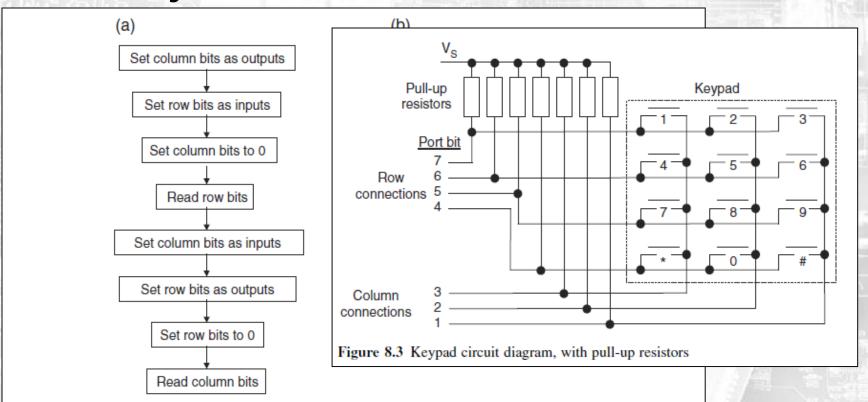


Figure 8.4 Reading a keypad with a microcontroller port. (a) Flow diagram. (b) Outputs for keypad of Figure 8.3







- Matriz y barrido de teclado Limitaciones:
 - Tiempos de barrido (ej. Teclado musical, gaming, etc)
 - Una sola tecla por vez (ghosting)

 En dichos contextos se debe destinar una mayor cantidad de recursos para no multiplexar el uso de los mismos en el tiempo.





DC switching

- Llaves controladas por software.
- Permiten controlar cargas diversas, pero requieren circuitería adicional.

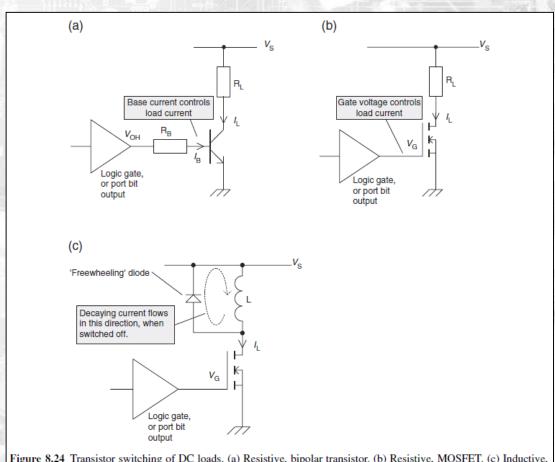


Figure 8.24 Transistor switching of DC loads. (a) Resistive, bipolar transistor. (b) Resistive, MOSFET. (c) Inductive, MOSFET







LEDs (diodos emisores de luz)

 Si el microcontrolador es capaz de proveer la corriente necesaria, el manejo de LEDs puede realizarse directamente para pequeñas cargas:

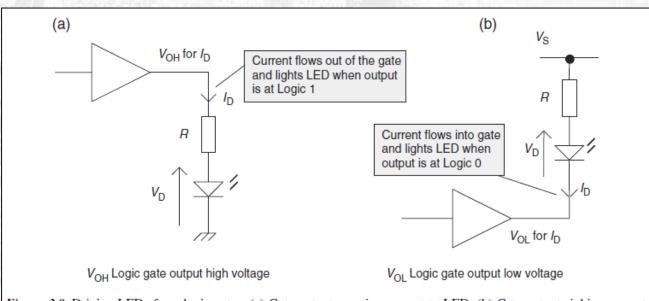
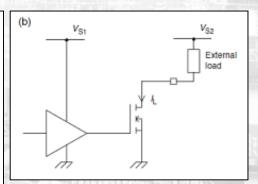


Figure 3.9 Driving LEDs from logic gates. (a) Gate output sourcing current to LED. (b) Gate output sinking current from LED









 Varios tipos: FEBRUARY 106

Sistemas Embebidos - 2º Cuat. 2017 Prof. José H. Moyano - DCIC - UNS







GrIDSE

Conexión: ánodo/cátodo común

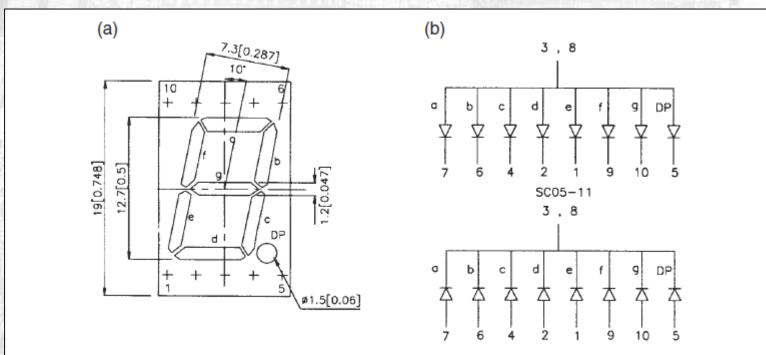
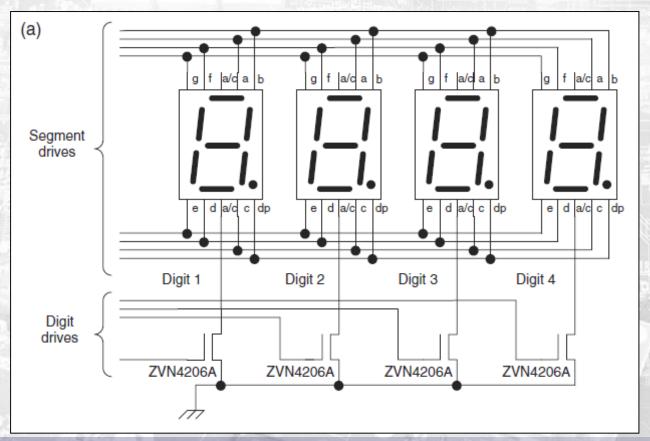


Figure 8.7 The seven-segment display. (a) A seven-segment digit (Kingbright, 12.7 mm). (b) Electrical connection (upper: common anode; lower: common cathode). Reproduced with permission of Kingbright Elec. Co. Ltd





Multiplexando dígitos... (menos líneas y consumo)

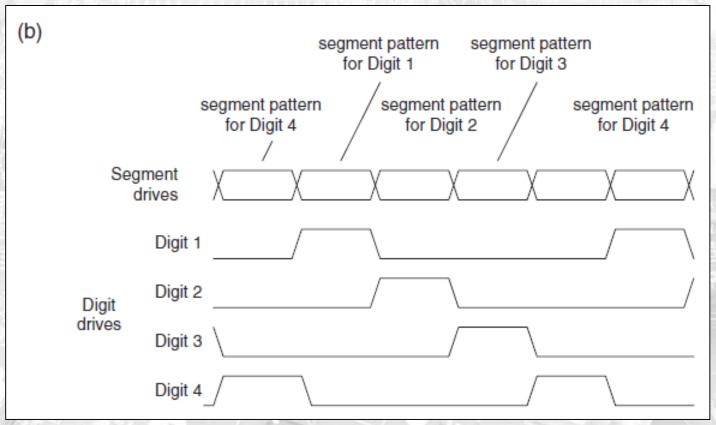








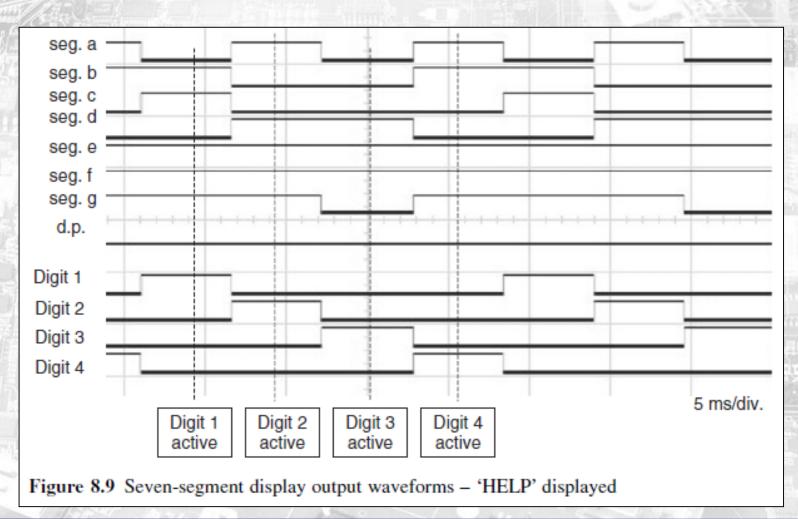
Multiplexando dígitos... (menos líneas y consumo)

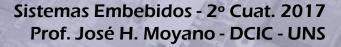










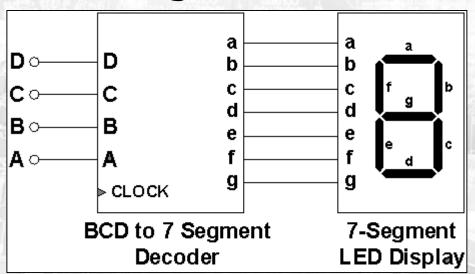


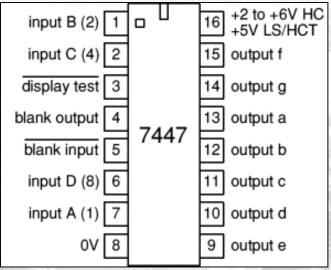






 Codificar los datos numéricos en BCD permite ahorrar líneas en el cableado y facilita el encoding:

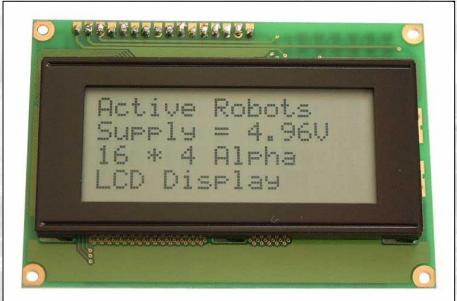








- Controlar LCDs de manera directa no es sencillo.
- Los LCDs traen un microcontrolador incorporado que provee una interfaz más sencilla para integrarla en un sistema.
- Por ej: HD44780.

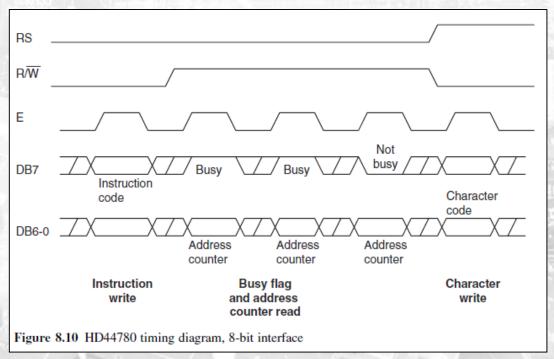








- Líneas de control:
 - RS: instr vs escritura de char.
 - R/W: lectura/escritura
 - E: enable (clock sync.)









Esquema de conexión.

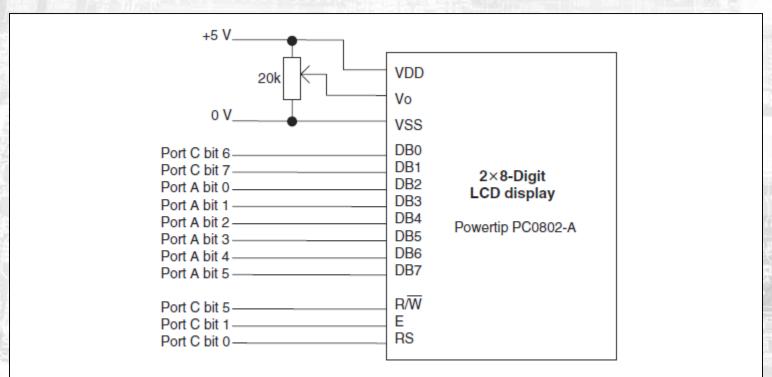


Figure 8.11 Connections to the Powertip PC0802 LCD display, showing connections for the Derbot hand controller

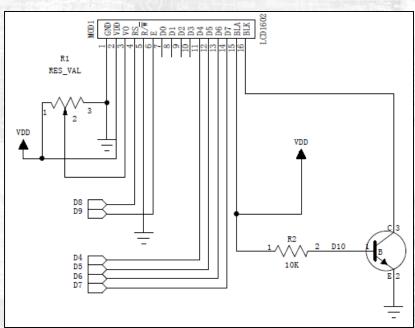




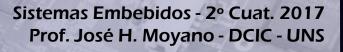


Ej: Arduino LCD Keypad Shield + LyquidCrystal Lib





```
// include the library code:
#include <LiquidCrystal.h>
// initialize the library with the numbers of the interface pins
LiquidCrystal lcd(8, 9, 4, 5, 6, 7);
```









Displays

- El manejo de displays en general no difiere mucho de lo presentado anteriormente:
 - CRT displays
 - LCD displays
 - OLED displays
 - etc.
- En general este tipo de dispositivos complejos suelen implementar la lógica de control (controlador de video) y se suele incluir sus drivers mediante librerías.

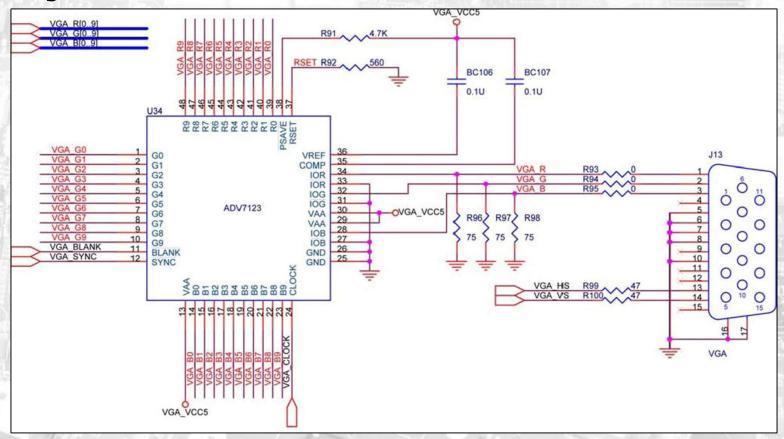






Displays

Ej. DAC VGA



Sistemas Embebidos - 2º Cuat. 2017 Prof. José H. Moyano - DCIC - UNS

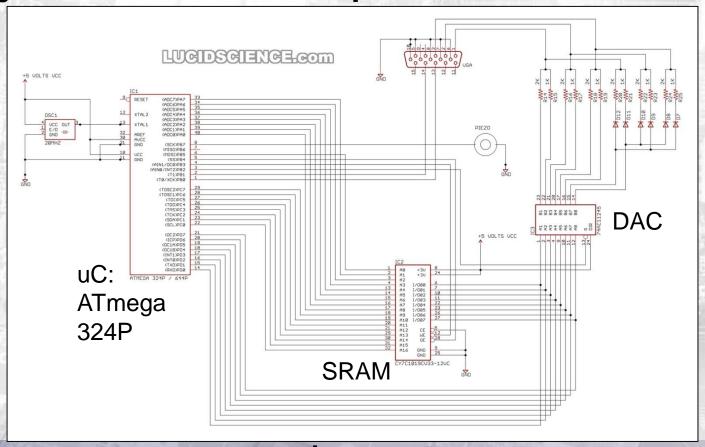






Displays

Ej. Controlador VGA Simple



Sistemas Embebidos - 2º Cuat. 2017 Prof. José H. Moyano - DCIC - UNS









Controladores de Memoria

- Toda memoria que no sea ROM ni SRAM (las que pueden controlarse directamente por el CPU), requiere de un controlador que se encargue de:
 - coordinar los accesos del CPU y los refrescos de la información almacenada (en memorias DRAM).
 - coordinar el temporizado de lecturas y escrituras, mapeo de direcciones a bloques (memorias EEPROM y Flash),
 Wear leveling y Garbage Collection (memorias Flash)
- Estos controladores son expuestos al sistema a través de registros de datos y control, y suelen tener asociados un conjunto de interrupciones destinadas a notificar de los eventos ocurridos.







Controladores de Memoria

- Circuito separado (ej Northbridge)
 - La alternativa tradicional
- Integrada en el CPU
 - Integrated Memory Controller (IMC)
 - Menor latencia en los accesos, menor flexibilidad
 - Ej: Intel Core i5, i7, AMD Athlon, AMD Opteron, etc.
- Múltiples controladores en paralelo para ampliar el ancho de los buses
 - Ej: 4 controladores de 64 bits = 256 bits (ej. Placas de video y GDDR SDRAM)







Controladores de Memoria

- Escribiendo en una memoria EEPROM/flash:
 - El controlador expone registros para las operaciones.
 - La escritura requiere un temporizado adecuado. Se escriben varias palabras a la vez.
 - Existen mecanismos de protección de bloques de memoria (tanto para escrituras internas, como para el acceso desde el exterior vía programadores y debuggers – protección de propiedad intelectual).

These bits determine which sections of program memory can be written to during program execution:

	WRT1:WRT0	PIC16F876A/877A		PIC16F873A/874A	
		This area write-protected	This area writeable	This area write-protected	This area writeable
	11	none	all	none	all
	10	0000h to 00FFh	0100h to 1FFFh	0000h to 00FFh	0100h to 0FFFh
	01	0000h to 07FFh	0800h to 1FFFh	0000h to 03FFh	0400h to 0FFFh
	00	0000h to 0FFFh	1000h to 1FFFh	0000h to 07FFh	0800h to 0FFFh

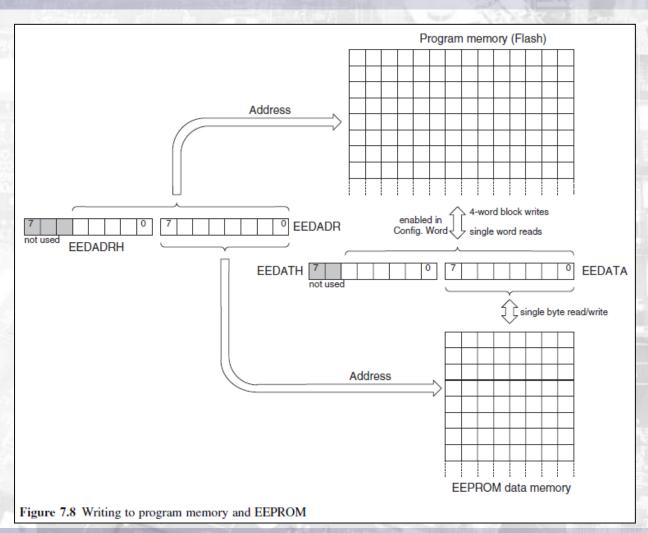






Controladores de Memoria

 Registros especiales (PIC16)



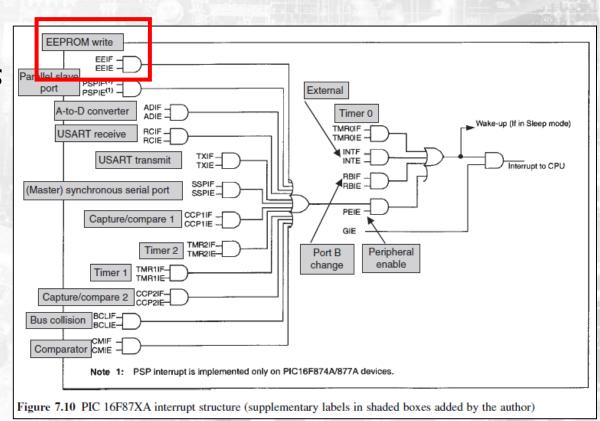






Controladores de Memoria

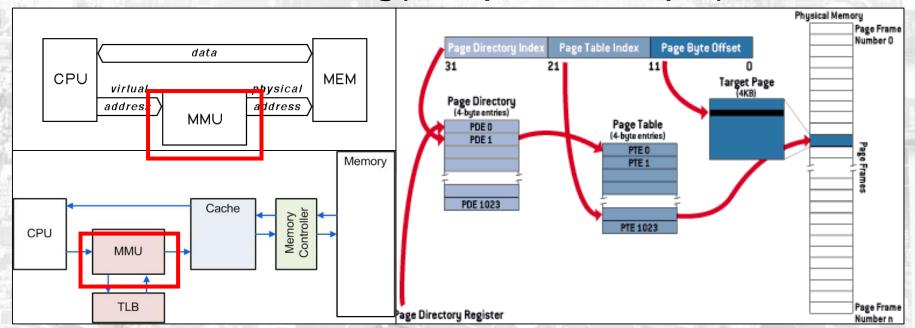
 Se tienen interrupciones específicas para controlar el proceso.







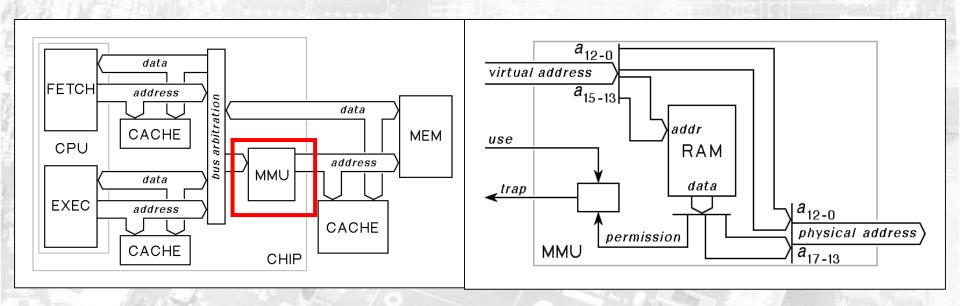
- Memory Management Unit (MMU):
 - Traducir direcc. virtuales a físicas (Page/Seg Tables / TLB)
 - Protección de memoria, control de caché, arbitraje de bus, bank switching (en arquitecturas simples).







- Memory Management Unit (MMU):
 - Traducir direcc. virtuales a físicas (Page/Seg Tables / TLB)
 - Protección de memoria, control de caché, arbitraje de bus, bank switching (en arquitecturas simples).

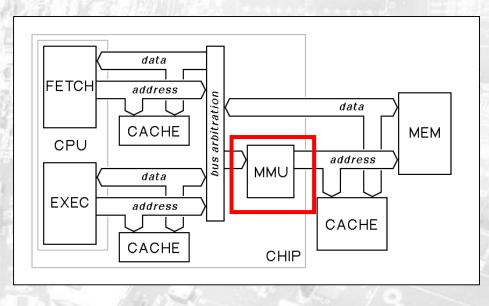


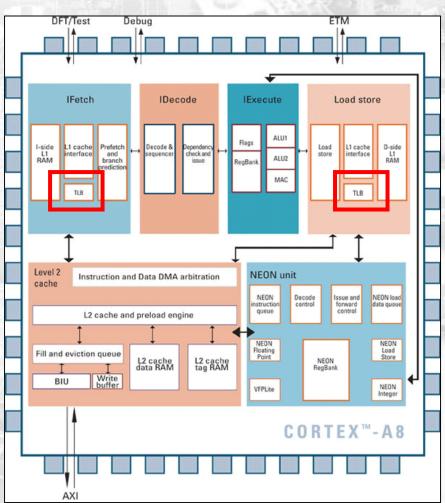






 Memory Management Unit (MMU):



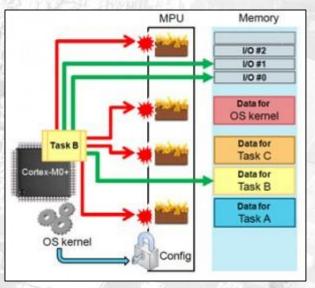


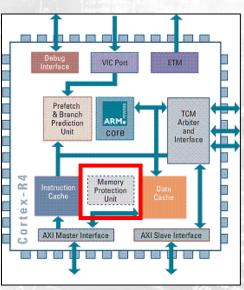


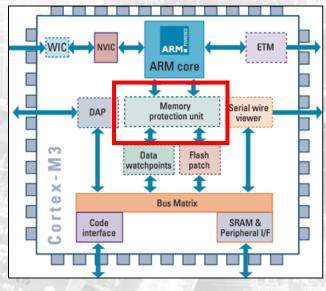




- Memory Protection Unit (MPU):
 - Mapeo de direcciones virtual-físico 1 a 1 (hardware más simple)
 - Protección de accesos (múltiples tareas)

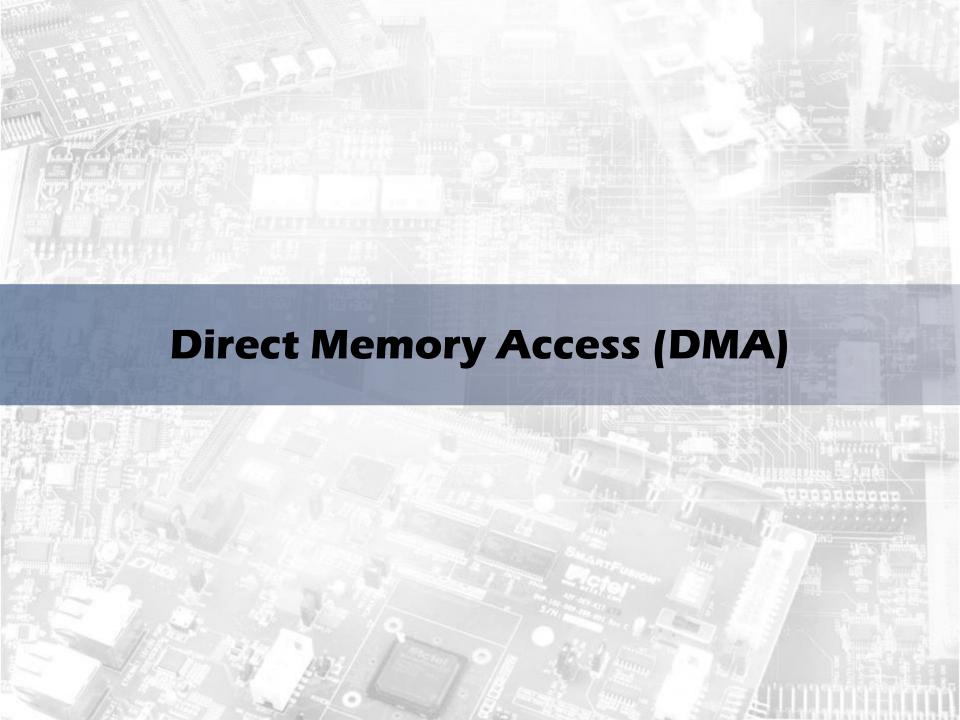












Direct Memory Access (DMA)

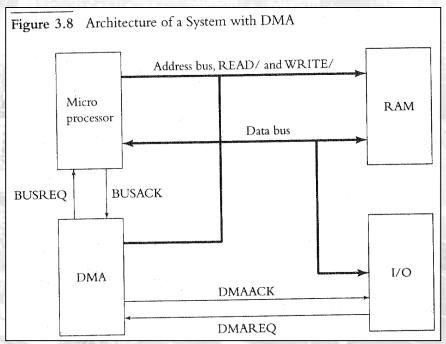
- Alternativa al modo de I/O programadas.
 - Liberar al CPU de la tarea de coordinar las transferencias entre los dispositivos y la memoria del sistema.
 - No se requiere programar software para que gestione las transferencias.
 - El CPU puede realizar otras tareas mientras ocurren las transferencias (mayor performance).
 - El controlador de DMA compite con el CPU por el Bus.
- Presente en arquitecturas embebidas con ciertas prestaciones y en microcontroladores c/DSP. (volveremos sobre esto...)

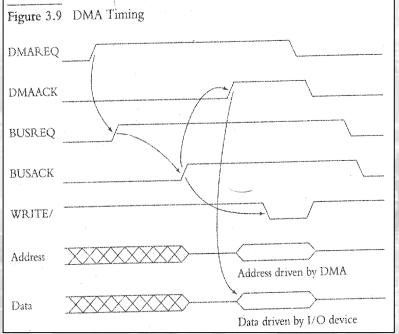




Direct Memory Access (DMA)

• Esquema 1: El dispositivo espera el DMAACK para actuar sobre el bus.





Sistemas Embebidos - 2º Cuat. 2017 Prof. José H. Moyano - DCIC - UNS

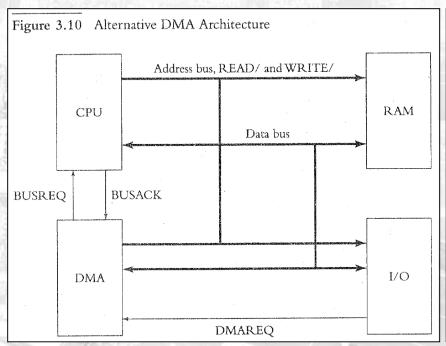


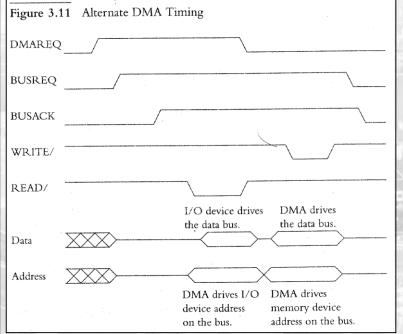




Direct Memory Access (DMA)

• Esquema 2: El controlador de DMA copia el dato del dispositivo a un buffer para luego transferirlo a memoria (menos hardware en el dispositivo).





Sistemas Embebidos - 2º Cuat. 2017 Prof. José H. Moyano - DCIC - UNS







Referencias

- Atmel AVR ATmega328P Datasheet.
- Simon, D. An Embedded Software Primer. Addison-Wesley Professional. 1999. ISBN: 978-0201615692. Capítulo 3.
- Wilmshurst, T. Designing Embedded Systems with PIC Microcontrollers: Principles and Applications. Newnes. 2006. ISBN: 978-0750667555. Capítulos 2, 3, 6, 7, 8, 9 y 13.





