

Лабораторная работа N2

Последовательный интерфейс

Оглавление

Управление последовательным интерфейсом	2
Общие сведения	2
Интерфейс RS-232C	2
Виды сигналов	5
Интерфейс RS-485	6
Стандарт EIA RS-485	7
Защита от электростатических разрядов	7
Скорости передачи данных и нагрузка драйвера	8
Последствия высоких скоростей	8
Токи утечки	8
Отказоустойчивость	9
Уменьшение энергопотребления	11
Согласование линии	12
Исключение согласования	12
RC-согласование	13
Согласование на диодах Шоттки	14
Контроллеры последовательного канала в LPC2292	17
Общее описание контроллеров	17
Описание основных регистров	17
UxDLL, регистр делителя частоты, младшая часть	17
UxDLM, регистр делителя частоты, старшая часть	17
Регистр UxLCR, регистр управления линией	18
UxLSR, регистр статуса	18
UxRBR, регистр данных, чтение	18
UxTHR, регистр данных, запись	18
Пример программы	19
Инициализация	19
Прием байта	19
Передача байта	19
Связь SDK-2.0 с ПК через RS232	20
Использование элемента ActiveX MSCOMM.OCX	20
Литература	20

Управление последовательным интерфейсом

Общие сведения

Последовательный интерфейс предполагает для передачи данных в одном направлении единственную сигнальную линию, по которой информационные биты передаются друг за другом последовательно. При этом скорость изменения передатчиком состояния линии должна равняться скорости распознавания состояний приемником. Эта скорость измеряется в *бодах* (baud) – количестве изменений состояния линии за одну секунду. В простейшем случае в линии имеется всего два состояния сигнала, т.е. одним состоянием кодируется один бит, и тогда скорость изменения состояния в бодах совпадает со скоростью передачи двоичной информации, определяемой количеством передаваемых за секунду бит информации, bps (bits per second, бит/с). Однако, при использовании других методов модуляции возможны несколько состояний сигнала, что позволяет одним состоянием кодировать сразу несколько передаваемых бит, и здесь скорость передачи данных bps превышает скорость изменения сигнала baud.

Обмен данными может быть:

- 1) дуплексным – предполагает прием и передачу данных одновременно;
- 2) полудуплексным – данные передаются в одном направлении с возможностью смены направления;
- 3) симплексным – данные передаются только в одном направлении.

Передача может осуществляться в синхронном и асинхронном режимах.

Синхронный режим предполагает наличие средств синхронизации передатчика и приемника. Как правило, для синхронизации используют специальную линию для передачи тактовых импульсов. Информация в канале данных считывается приемником только в те моменты, когда на линии синхронизации сигнал активный.

В *асинхронном режиме* посылке очередного байта информации предшествует специальный *старт-бит*, сигнализирующий о начале передачи (обычно логический «0»). Затем следуют биты данных (их обычно 8), за которыми может следовать дополнительный бит (его наличие зависит от режима передачи, обычно этот бит выполняет функцию контроля четности). Завершается посылка *стоп-битом* (логическая «1»), длина которого (длительность единичного состояния линии) может соответствовать длительности передачи 1, 1.5 («полтора стоп-бита») или 2 бит. Стоп-бит гарантирует некоторую выдержку между соседними посылками, при этом пауза между ними может быть сколь угодно долгой (без учета понятия «тайм-аута»). Для асинхронного режима предусмотрен ряд стандартных скоростей обмена: 50, 75, 110, 150, 300, 600, 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600 и 115200 bps¹.

Интерфейс RS-232C

Интерфейс RS-232C является наиболее широко распространенной стандартной последовательной связью между микрокомпьютерами и периферийными устройствами. Интерфейс, определенный стандартом Ассоциации электронной промышленности (EIA), подразумевает наличие оборудования двух видов: терминального DTE и связного DCE.

Чтобы не составить неправильного представления об интерфейсе RS-232C, необходимо отчетливо понимать различие между этими видами оборудования. Терминальное оборудование, например микрокомпьютер, может посылать и (или) принимать данные по последовательному интерфейсу. Оно как бы оканчивает (terminate) последовательную линию. Связное оборудование — устройства, которые могут упростить передачу данных совместно с терминальным оборудованием. Наглядным примером связного оборудования служит модем (модулятор–демодулятор). Он оказывается

¹ М. Гук, *Аппаратные средства IBM PC*, СПб, Питер, 1999.

соединительным звеном в последовательной цепочке между компьютером и телефонной линией.

Различие между терминальными и связными устройствами довольно расплывчато, поэтому возникают некоторые сложности в понимании того, к какому типу оборудования относится то или иное устройство. Рассмотрим ситуацию с принтером. К какому оборудованию его отнести? Как связать два компьютера, когда они оба действуют как терминальное оборудование. Для ответа на эти вопросы следует рассмотреть физическое соединение устройств. Произведя незначительные изменения в линиях интерфейса RS–232C, можно заставить связное оборудование функционировать как терминальное. Чтобы разобраться в том, как это сделать, нужно проанализировать функции сигналов интерфейса RS–232C (таблица 1).

Таблица 1 Функции сигнальных линий интерфейса RS–232C

Номер контакта	Сокращение	Направление	Полное название
1	FG	—	Основная или защитная земля
2	TD (TXD)	K DCE	Передаваемые данные
3	RD (RXD)	K DTE	Принимаемые данные
4	RTS	K DCE	Запрос передачи
5	CTS	K DTE	Сброс передачи
6	DSR	K DTE	Готовность модема
7	SG	—	Сигнальная земля
8	DCD	K DTE	Обнаружение несущей данных
9	—	K DTE	(Положительное контрольное напряжение)
10	—	K DTE	(Отрицательное контрольное напряжение)
11	QM	K DTE	Режим выравнивания
12	SDCD	K DTE	Обнаружение несущей вторичных данных
13	SCTS	K DTE	Вторичный сброс передачи
14	STD	K DCE	Вторичные передаваемые данные
15	TC	K DTE	Синхронизация передатчика
16	SRD	K DTE	Вторичные принимаемые данные
17	RC	K DTE	Синхронизация приемника
18	DCR	K DCE	Разделенная синхронизация приемника
19	SRTS	K DCE	Вторичный запрос передачи
20	DTR	K DCE	Готовность терминала
21	SQ	K DTE	Качество сигнала
22	RI	K DTE	Индикатор звонка
23	—	K DCE	(Селектор скорости данных)
24	TC	K DCE	Внешняя синхронизация передатчика
25	—	K DCE	(Занятость)

Примечания:

Линии 11, 18, 25 обычно считают незаземленными. Приведенная в таблице спецификация относится к спецификациям Bell 113B и 208A.

Линии 9 и 10 используются для контроля отрицательного (MARK) и положительного (SPACE) уровней напряжения.

Во избежание путаницы между RD (Read — считывать) и RD (Received Data — принимаемые данные) будут использоваться обозначения RXD и TXD, а не RD и TD.

Стандартный последовательный порт RS–232C имеет форму 25–контактного разъема типа D (рис 1).

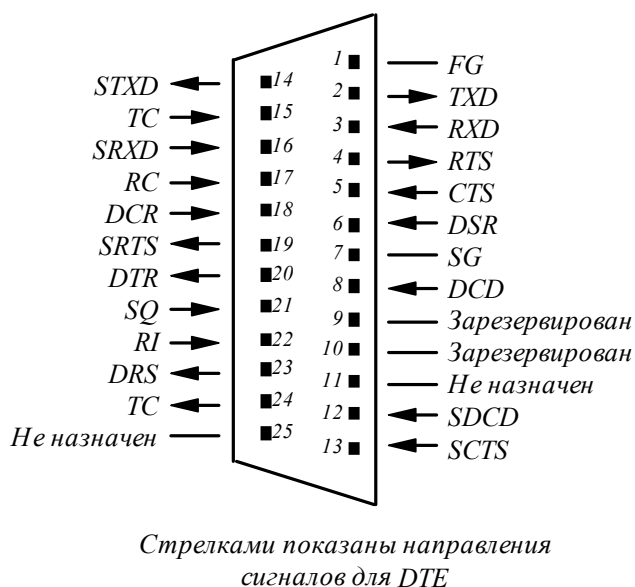


Рисунок 1 Назначение линий 25-контактного разъема типа D для интерфейса RS-232C

Терминальное оборудование обычно оснащено разъемом со штырьками, а связанное — разъемом с отверстиями (но могут быть и исключения).

Сигналы интерфейса RS-232C подразделяются на следующие классы.

Последовательные данные (например, TXD, RXD). Интерфейс RS-232C обеспечивает два независимых последовательных канала данных: первичный (главный) и вторичный (вспомогательный). Оба канала могут работать в дуплексном режиме, т.е. одновременно осуществляют передачу и прием информации.

Управляющие сигналы квитирования (например, RTS, CTS). Сигналы квитирования — средство, с помощью которого обмен сигналами позволяет DTE начать диалог с DCE до фактической передачи или приема данных по последовательной линии связи.

Сигналы синхронизации (например, TC, RC). В синхронном режиме (в отличие от более распространенного асинхронного) между устройствами необходимо передавать сигналы синхронизации, которые упрощают синхронизм принимаемого сигнала в целях его декодирования.

На практике вспомогательный канал RS-232C применяется редко, и в асинхронном режиме вместо 25 линий используются 9 линий (таблица 2).

Таблица 2 Основные линии интерфейса RS-232C

Номер контакта	Сигнал	Выполняемая функция
1	FG	Подключение земли к стойке или шасси оборудования
2	TXD	Последовательные данные, передаваемые от DTE к DCE
3	RXD	Последовательные данные, принимаемые DTE от DCE
4	RTS	Требование DTE послать данные к DCE
5	CTS	Готовность DCE принимать данные от DTE
6	DSR	Сообщение DCE о том, что связь установлена
7	SG	Возвратный тракт общего сигнала (земли)
8	DCD	DTE работает и DCE может подключиться к каналу связи

Виды сигналов

В большинстве схем, содержащих интерфейс RS-232C, данные передаются асинхронно, т.е. в виде последовательности пакета данных. Каждый пакет содержит один символ кода ASCII, причем информация в пакете достаточна для его декодирования без отдельного сигнала синхронизации.

Символы кода ASCII представляются семью битами, например буква А имеет код 1000001. Чтобы передать букву А по интерфейсу RS-232C, необходимо ввести дополнительные биты, обозначающие начало и конец пакета. Кроме того, желательно добавить лишний бит для простого контроля ошибок по паритету (четности).

Наиболее широко распространен формат, включающий в себя один стартовый бит, один бит паритета и два стоповых бита. Начало пакета данных всегда отмечает низкий уровень стартового бита. После него следует 7 бит данных символа кода ASCII. Бит четности содержит 1 или 0 так, чтобы общее число единиц в 8-битной группе было нечетным. Последним передаются два стоповых бита, представленных высоким уровнем напряжения. Эквивалентный ТТЛ-сигнал при передаче буквы А показан на рис. 2.

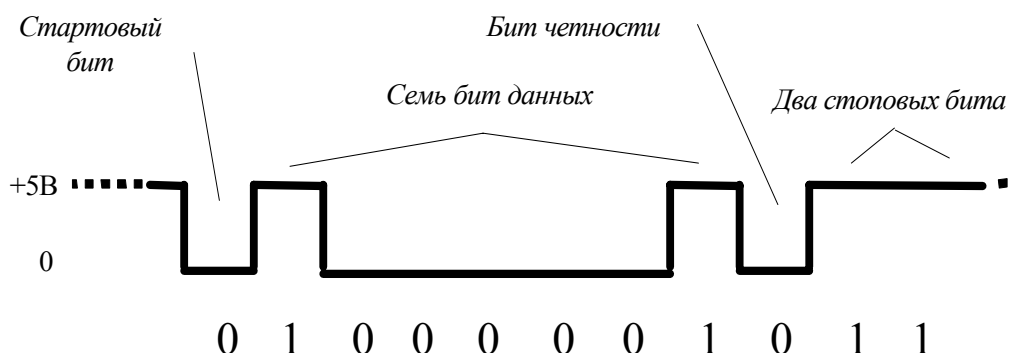


Рисунок 2 Представление кода буквы А сигнальными уровнями ТТЛ

Таким образом, полное асинхронно передаваемое слово состоит из 11 бит (фактически данные содержат только 7 бит) и записывается в виде 01000001011.

Используемые в интерфейсе RS-232C уровни сигналов отличаются от уровней сигналов, действующих в компьютере. Логический 0 (SPACE) представляется положительным напряжением в диапазоне от +3 до +15 В, логическая 1 (MARK) — отрицательным напряжением в диапазоне от –3 до –15 В. На рис. 3 показан сигнал в том виде, в каком он существует на линиях TXD и RXD интерфейса RS-232C.

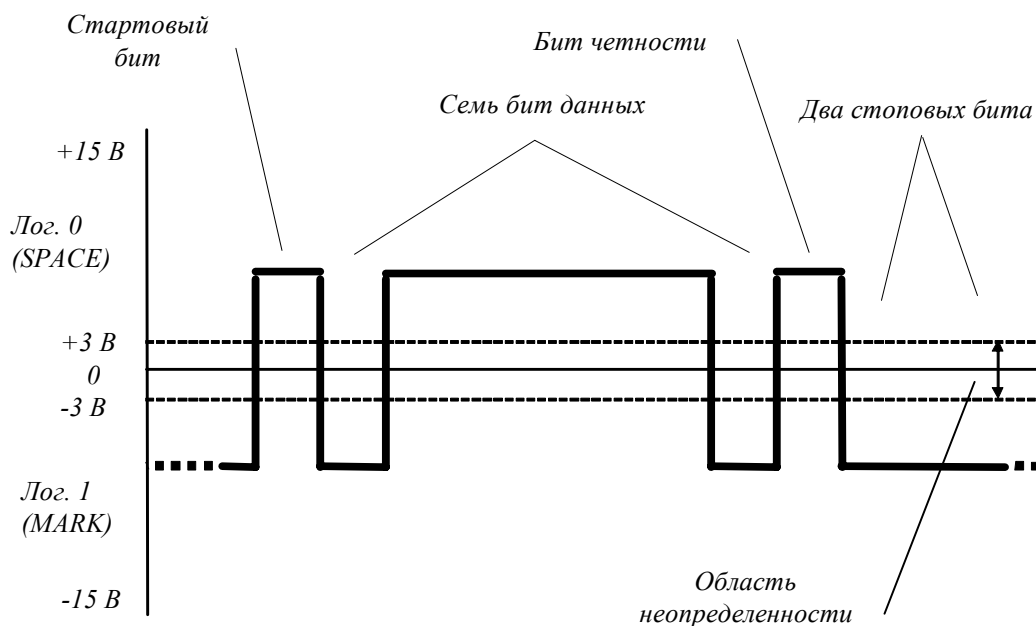


Рисунок 3 Вид кода буквы А на сигнальных линиях TXD и RXD

Сдвиг уровня, т.е. преобразование ТТЛ-уровней в уровни интерфейса RS-232C и наоборот производится специальными микросхемами драйвера линии и приемника линии.

Интерфейс RS-485

RS-485 является наиболее широко используемым промышленным стандартом, использующим двунаправленную сбалансированную линию передачи. Интерфейс поддерживает многоточечные соединения, обеспечивая создание сетей с количеством узлов до 32 и передачу на расстояние до 1200 м. Использование повторителей RS-485 позволяет увеличить расстояние передачи еще на 1200 м или добавить еще 32 узла. Стандарт RS-485 поддерживает полудуплексную связь. Для передачи и приема данных достаточно одной скрученной пары проводников.

Стандарт	EIA RS-485
Скорость передачи	10 Мбит/с (максимум)
Расстояние передачи	1200 м (максимум)
Характер сигнала, линия передачи	дифференциальное напряжение, скрученная пара
Количество драйверов	32
Количество приемников	32
Схема соединения	полудуплекс, многоточечная

Стандарт EIA RS-485

Стандарт RS-485 был совместно разработан двумя ассоциациями производителей: Ассоциацией электронной промышленности (EIA - Electronics Industries Association) и Ассоциацией промышленности средств связи (TIA - Telecommunications Industry Association). EIA некогда маркировала все свои стандарты префиксом "RS" (Рекомендованный стандарт). Многие инженеры продолжают использовать это обозначение, однако EIA/TIA официально заменил "RS" на "EIA/TIA" с целью облегчить идентификацию происхождения своих стандартов. На сегодняшний день, различные расширения стандарта RS-485 охватывают широкое разнообразие приложений.

Стандарты RS-485 и RS-422 имеют много общего, и поэтому их часто путают. Таблица 1 сравнивает их. RS-485, определяющий двунаправленную полудуплексную передачу данных, является единственным стандартом EIA/TIA, допускающим множественные приемники и драйверы в шинных конфигурациях. EIA/TIA-422, с другой стороны, определяет единственный однонаправленный драйвер с множественными приемниками. Элементы RS-485 обратно совместимы и взаимозаменяемы со своими двойниками из RS-422, однако драйверы RS-422 не должны использоваться в системах на основе RS-485, поскольку они не могут отказаться от управления шиной.

Таблица 3 Стандарты RS-485 и RS-422

	RS-422	RS-485
Режим работы	Дифференциальный	Дифференциальный
Допустимое число Tx и Rx	1 Tx, 10 Rx	32 Tx, 32 Rx
Максимальная длина кабеля	1200 м	1200 м
Максимальная скорость передачи данных	10 Мбит/с	10 Мбит/с
Минимальный выходной диапазон драйвера	± 2 В	± 1.5 В
Максимальный выходной диапазон драйвера	± 5 В	± 5 В
Максимальный ток короткого замыкания драйвера	150 мА	250 мА
Сопротивление нагрузки Tx	100 Ом	54 Ом
Чувствительность по входу Rx	± 200 мВ	± 200 мВ
Максимальное входное сопротивление Rx	4 кОм	12 кОм
Диапазон напряжений входного сигнала Rx	± 7 В	от -7 В до +12 В
Уровень логической единицы Rx	> 200 мВ	> 200 мВ
Уровень логического нуля Rx	< 200 мВ	< 200 мВ

Защита от электростатических разрядов

Дифференциальная передача сигнала в системах на основе RS-485 и RS-422 обеспечивает надежную передачу данных в присутствии шумов, а дифференциальные входы их приемников кроме того могут подавлять значительные синфазные напряжения. Однако для защиты от значительно больших уровней напряжений, которые обычно ассоциируются с электростатическим разрядом (ESD), необходимо принимать дополнительные меры.

Заряженная емкость человеческого тела позволяет человеку уничтожать интегральную схему простым ее касанием. Такой контакт запросто может произойти при прокладке и подключении интерфейсного кабеля. Для защиты от таких разрушительных воздействий, интерфейсные микросхемы MAXIM включают "ESD структуры". Эти структуры защищают выходы передатчиков и входы приемников в приемопередатчиках RS-485 от уровней ESD до $\pm 15\text{kV}$.

Чтобы гарантировать заявленную защиту от ESD, Maxim осуществляет многократное тестирование положительных и отрицательных выводов питания с шагом 200В, для проверки последовательности уровней до $\pm 15\text{kV}$. Устройства этого класса (отвечающие спецификациям модели человеческого тела (Human Body Model) или IEC 1000-4-2) маркируются в обозначении изделия дополнительным суффиксом "E".

Скорости передачи данных и нагрузка драйвера

Допустимая нагрузка драйвера RS-485/RS-422 количественно определяется в терминах единичной нагрузки, которая, в свою очередь, определяется как входной импеданс одного стандартного приемника RS-485 (12кОм). Таким образом, стандартный драйвер RS-485 может управлять 32 единичными нагрузками (32 параллельных 12-килоомных нагрузки). Однако для некоторых приемников RS-485 входное сопротивление является более высоким - 48 кОм (1/4 единичной нагрузки) или даже 96 кОм (1/8 единичной нагрузки) - и, соответственно, к одной шине могут быть подключены сразу 128 или 256 таких приемников. Вы можете подключить любую комбинацию типов приемников, если их параллельный импеданс не превышает 32 единичных нагрузки (т.е. суммарное сопротивление не меньше 375 Ом).

Последствия высоких скоростей

Более быстрые передачи требуют более высоких скоростей нарастания напряжения на выходе драйвера, а они, в свою очередь, производят большие уровни электромагнитных помех (EMI). Некоторые приемопередатчики RS-485 сводят EMI к минимуму, ограничивая их скорости нарастания. Меньшие скорости нарастания также помогают контролировать отражения, вызванные быстрыми переходными процессами, высокими скоростями передачи данных или длинными линиями связи. Основой для минимизации отражений является использование согласующих резисторов с номиналами, соответствующими волновому сопротивлению кабеля. Для обычных кабелей RS-485 (витая пара проводов 24AWG) это означает размещение 120-омных резисторов на обоих концах линии связи.

Токи утечки

Очевидным источником потери мощности является ток покоя приемопередатчика (IQ), который в современных устройствах значительно снижен. В таблице 2 токи покоя малопотребляющих КМОП приемопередатчиков сравниваются с являющимся промышленным стандартом устройством 75176.

Таблица 4 Сравнение токов утечки для различных приемопередатчиков RS-485

Устройство	IQ (Драйвер отключен)	IQ (драйвер включен)	Ток в режиме отключения	Макс. скорость
MAX3471	2,8 мкА	83 мкА	N/A	64 Кбит/с
MAX1483	20 мкА	55 мкА	0,1 мкА	250 Кбит/с
MAX3088 (SRL = GND)	420 мкА	475 мкА	1 нА	10 Мбит/с
SN75ALS176	26 мкА	30 мкА	N/A	35 Мбит/с

Другая характеристика энергопотребления приемопередатчиков RS-485 проявляется при отсутствии нагрузки, разрешении выхода драйвера и присутствии периодического входного сигнала. Поскольку открытых линий в RS-485 нужно избегать всегда, драйверы "долбят" свои выходные структуры при каждом переключении выхода. Это короткое включение обоих выходных транзисторов немедленно вызывает бросок тока питания. Достаточно большой входной конденсатор сглаживает эти броски, производя действующий (RMS) ток, который растет вместе со скоростью передачи данных до своего максимального значения. Для приемопередатчиков MAX1483 этот максимум равен примерно 15 мА.

Подключение стандартного приемопередатчика RS-485 к минимальной нагрузке (еще один приемопередатчик, два согласующих и два защитных резистора) позволяет измерить зависимость тока питания от скорости передачи данных в более реальных условиях. На рисунке 2 представлена зависимость ICC от скорости передачи данных для MAX1483 при следующих условиях: стандартные резисторы на 560 Ом, 120 Ом и 560 Ом, VCC = 5В, DE = /RE\ = VCC, и кабель длиной 300 м.

Как вы можете видеть из рисунка 2, ток потребления возрастает приблизительно до 37мА даже при чрезвычайно низких скоростях передачи данных; это вызвано прежде всего добавлением согласующих резисторов и резисторов защитного смещения. Для малопотребляющих приложений, это должно продемонстрировать важность типа используемого согласования, равно как и способа достижения отказоустойчивости. Отказоустойчивость обсуждается в следующем разделе, а подробное описание согласования имеется в разделе "Злые шутки согласования".

Отказоустойчивость

При напряжениях на входах приемников RS-485 в диапазоне от -200мВ до +200мВ, выходное состояние остается неопределенным. Иными словами, если дифференциальное напряжение на стороне RS-485 в полудуплексной конфигурации равно 0В и ни один из приемопередатчиков не ведет линию (или соединение разорвано), тогда логическая единица и логический ноль на выходе равновероятны. Для обеспечения определенного состояния на выходе в таких условиях, большинство современных приемопередатчиков RS-485 требуют установки резисторов защитного смещения: резистор задания начального высокого уровня (pullup) на одну линию (A) и низкого уровня (pulldown) на другую (B), как это показано на рисунке 1. Исторически, резисторы защитного смещения в большинстве схем указывались с номиналом 560 Ом, однако для снижения энергопотерь (когда согласование производится только на одном конце линии связи) это значение можно увеличить приблизительно до 1,1 кОм. Некоторые разработчики устанавливают на обоих концах резисторы с номиналами от 1,1кОм до 2,2кОм. Здесь приходится искать компромисс между помехоустойчивостью и энергопотреблением.

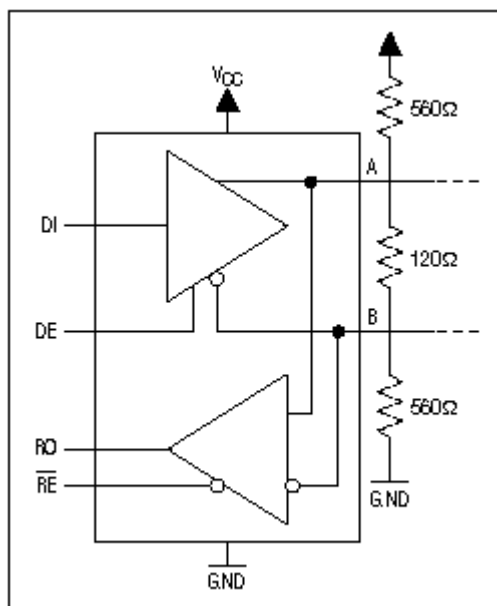


Рисунок 4 Три внешних резистора формируют цепь согласования и защитного смещения для данного приемопередатчика RS-485

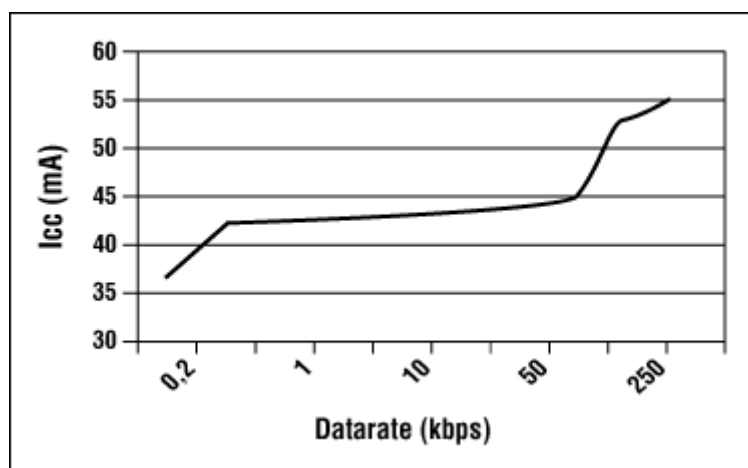


Рисунок 5 Зависимость тока питания приемопередатчика MAX1483 от скорости передачи данных

Производители приемопередатчиков RS-485 прежде исключали необходимость использования внешних смещающих резисторов, обеспечивая внутренние резисторы положительного смещения по входам приемника, однако такой подход был эффективен только для решения проблемы разомкнутых цепей. Резисторы положительного смещения, используемые в этих псевдоотказоустойчивых приемниках были слишком слабы для установления уровня на выходе приемника в согласованной шине. Другие попытки избежать использования внешних резисторов за счет изменения пороговых значений приемника на 0В и -0,5В нарушали спецификацию RS-485.

Семейство приемопередатчиков MAX3080 и MAX3471 компании Maxim решило обе эти проблемы, определив точный диапазон пороговой чувствительности от -50мВ до -200мВ, устранив, таким образом, потребность в резисторах защитного смещения, сохраняя при этом полное соответствие стандарту RS-485. Эти микросхемы гарантируют, что 0В на входе приемника вызовет высокий логический уровень на выходе. Более того, эта конструкция гарантирует известное состояние выхода приемника для условий замкнутой и разорванной линии.

Уменьшение энергопотребления

Как было показано в таблице 2, приемопередатчики сильно различаются значениями их токов покоя. Таким образом первым шагом в деле сохранения энергии должен стать выбор малопотребляющего устройства, такого, как MAX3471 (2,8 мкА при отключенном драйвере, до 64 Кбит/с). Поскольку потребление энергии существенно возрастает при передаче данных, другой целью является минимизация времени работы драйверов за счет передачи коротких телеграмм (блоков данных, прим. пер.) с длительными периодами ожидания между ними. В таблице представлена структура типовой телеграммы последовательной передачи.

Биты управления	Адресные биты	Биты данных	Контрольные биты	Биты управления
-----------------	---------------	-------------	------------------	-----------------

Система на основе RS-485, использующая приемники в одну единичную нагрузку (до 32 адресуемых устройств), может, например, иметь следующие биты: 5 битов адреса, 8 битов данных, стартовые биты (все кадры), стоповые биты (все кадры), биты четности (необязательные), и биты CRC (необязательные). Минимальная длина телеграммы для такой конфигурации - 20 битов. Для безопасных передач, вы должны послать дополнительную информацию, такую как размер данных, адрес отправителя и направление, которая увеличит длину телеграммы до 255 байтов (2040 битов).

Подобное изменение длины телеграммы со структурой, определяемой такими стандартами, как X.25, обеспечивает надежность данных за счет увеличения времени использования шины и потребляемой мощности. Например, передача 20 битов при 200 Кбит/с потребует 100 мкс. При использовании MAX1483 для ежесекундной отправки данных на скорости 200 Кбит/с, средний ток составит

$$(100 \text{ мкс} * 53 \text{ мА} + (1 \text{ с} - 100 \text{ мкс}) * 20 \text{ мкА}) / 1 \text{ с} = 25.3 \text{ мкА}$$

Когда приемопередатчик находится в неактивном режиме (idle mode), его драйвер должен быть отключен для минимизации потребляемой мощности. В таблице 4 демонстрируется влияние длины телеграммы на потребляемую мощность одиночного драйвера MAX1483, который работает с определенными перерывами между передачами. Использование режима отключения (shutdown mode) может еще больше снизить потребляемую мощность в системе, использующей технологию опроса через фиксированные промежутки времени или более длинные, детерминированные перерывы между передачами.

Соотношение между длиной телеграммы и потребляемым током при использовании драйвера MAX1483:

Телеграмма	Ежесекундно	Каждые 10 секунд	Ежеминутно
20-битовая	25,3 мкА	20,5 мкА	20,1 мкА
100-битовая	61,1 мкА	24,1 мкА	20,7 мкА
255-байтовая	560,4 мкА	74,0 мкА	29,0 мкА

В дополнение к этим программным соображениям, аппаратные средства предлагают множество мест для усовершенствования в части энергопотребления. На рисунке 3 сравниваются токи, потребляемые различными трансиверами при передаче сигнала прямоугольной формы по 300-метровому кабелю с активными драйверами и приемниками. 75ALS176 и MAX1483 используют стандартную согласующую цепь 560Ом/120Ом/560Ом на обоих концах линии связи, в то время, как "истинно безотказные" ("true failsafe") устройства (MAX3088 и MAX3471) имеют лишь 120-омные согласующие резисторы на обоих концах шины. При 20 Кбит/с токи потребления ранжируются от 12,2мА (MAX3471 с напряжением питания VCC = 3.3V) до 70мА (75ALS176). Таким образом, значительное сокращение потребления возникает немедленно, как только вы выбираете малопотребляющее устройство со свойством "истинной безотказности", которая, кроме того, исключает необходимость установки резисторов защитного смещения (на землю и на линию питания VCC). Убедитесь, что приемник выбранного вами

приемопередатчика RS-485, выдает на выход правильные логические уровни для условий как замкнутой, так и разомкнутой цепи.

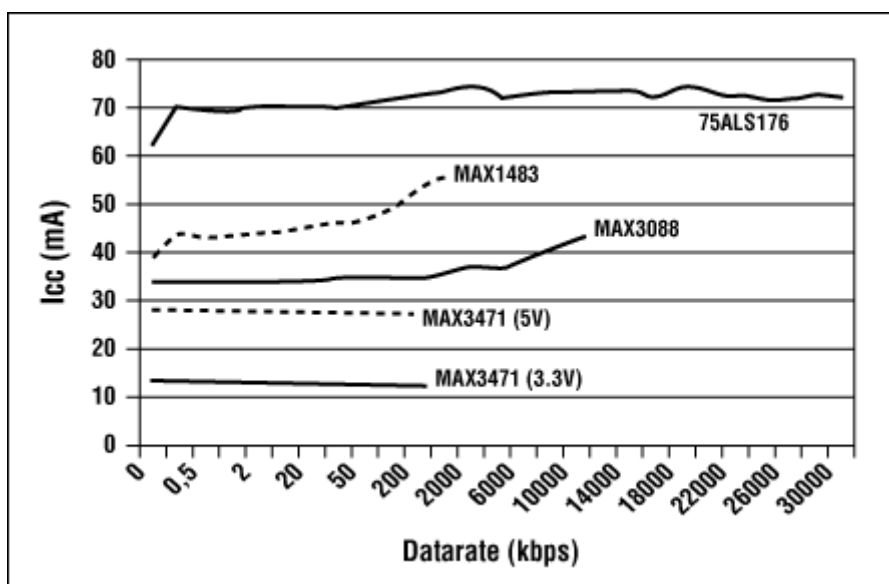


Рисунок 6 Микросхемы приемопередатчиков сильно отличаются зависимостью тока потребления от скорости передачи данных

Согласование линии

Как было отмечено выше, согласующие резисторы устраняют отражения, вызванные рассогласованием импедансов, однако их недостаток - дополнительное рассеяние мощности. Их влияние показано в таблице 5, в которой приводятся токи потребления для различных приемопередатчиков (при активном драйвере) для условий отсутствия резисторов, использования только согласующих резисторов, а также комбинации согласующих резисторов и резисторов защитного смещения.

Использование согласующих резисторов и резисторов защитного смещения увеличивает потребляемый ток:

	MAX1483	MAX3088	MAX3471	SN75ALS176
IVCC (no RT)	60 мкА	517 мкА	74 мкА	22 мкА
IVCC (RT =120)	24 мкА	22.5 мкА	19.5 мкА	48 мкА
IVCC (RT = 560-120-560)	42 мкА	N/A	N/A	70 мкА

Исключение согласования

Первый способ уменьшения потребляемой мощности состоит в том, чтобы вообще устранить согласующие резисторы. Этот вариант возможен только для коротких линий связи и низких скоростей передачи данных, которые позволяют отражениям успокоиться еще до того, как данные будут обработаны приемником. Как показывает практика, согласование не нужно, если время нарастания сигнала по крайней мере в четыре раза превосходит время задержки одностороннего прохождения сигнала через кабель. Следующие шаги используют это правило для вычисления максимальной допустимой длины несогласованного кабеля:

- Шаг 1. Для рассматриваемого кабеля найдите скорость одностороннего прохождения сигнала, обычно предоставляемую производителем кабеля как процентное отношение к скорости света в свободном пространстве ($c = 3 \times 10^8$ м/с).

Типовое значение для стандартного кабеля в поливинилхлоридной изоляции (состоящего из витой пары #24 AWG) составляет 203мм/нс.

- Шаг 2. Из спецификации приемопередатчика RS-485 найдите его минимальное время нарастания ($t_{r \min}$). Например, для MAX3471 оно равно 750нс.
- Шаг 3. Разделите это минимальное время нарастания на 4. Для MAX3471 получим $t_{r \min}/4 = 750\text{нс}/4 = 187.5\text{нс}$.
- Шаг 4. Вычислите максимальную протяженность кабеля, для которой не требуется согласование: $187.5\text{нс} (230\text{мм/нс}) = 38\text{м}$.

Таким образом, MAX3471 может обеспечить приличное качество сигнала при передаче и приеме на скорости 64Кбит/с по 38-метровому кабелю без согласующих резисторов. Рисунок 4 демонстрирует достигнутое драматическое снижение потребления MAX3471, когда 30 метров кабеля без согласующего резистора используются вместо 300 метров кабеля и 120 согласующих резисторов.

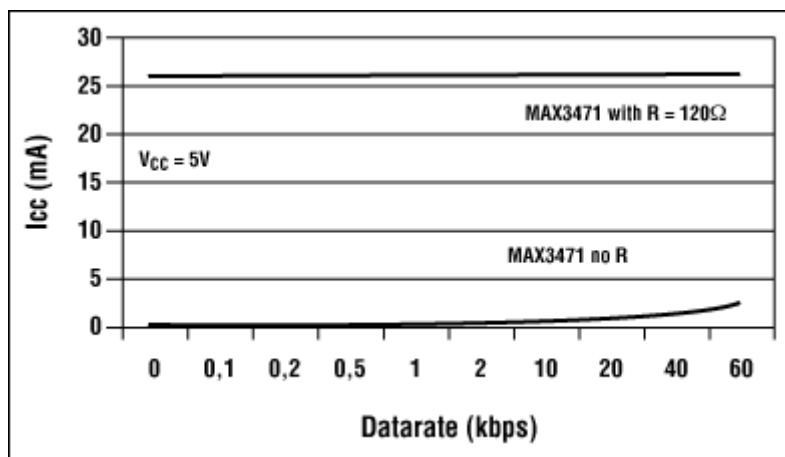


Рисунок 7 Согласующие резисторы - основной потребитель мощности

RC-согласование

На первый взгляд, способность RC согласования блокировать постоянный ток является весьма многообещающей. Вы найдете, однако, что эта техника налагает определенные условия. Согласование состоит из последовательной RC цепочки, включенной параллельно дифференциальным входам приемника (А и В), как показано на рисунке 5. Несмотря на то, что R всегда равно волновому сопротивлению кабеля (Z_0), выбор C требует некоторых рассуждений. Большая величина C обеспечивает хорошее согласование, позволяя любому сигналу видеть R, которое соответствует Z_0 , однако большие значения также увеличивают пиковое значение выходного тока драйвера. К сожалению, более длинные кабели требуют больших значений емкости C. Целые статьи были посвящены определению номинала C для достижения этого компромисса. Вы можете найти детальные уравнения на эту тему в руководствах, ссылки на которые приведены в конце настоящей статьи.

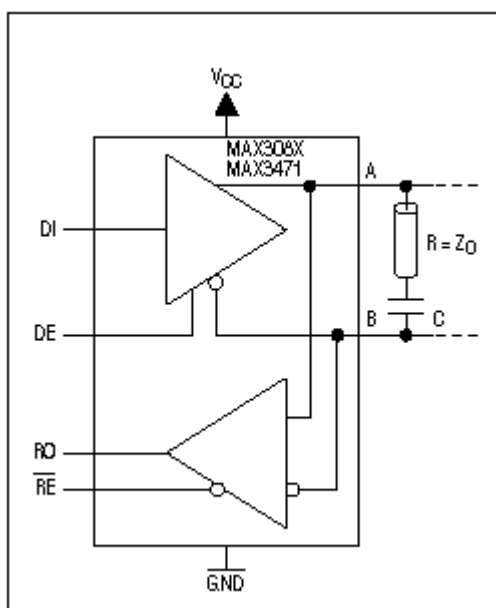


Рисунок 8 RC согласование снижает потребление, однако требует тщательного выбора номинала C

Среднее напряжение сигнала - другой важный фактор, который часто игнорируется. Если только среднее напряжение сигнала не сбалансировано по постоянному току, эффект зубчатого контура (stair-stepping effect) по постоянному току вызывает значительные дрожания из-за эффекта, известного как "межсимвольная интерференция." Если коротко, то RC согласование эффективно для снижения потребления, однако оно склонно к разрушению качества сигнала. Поскольку RC согласование налагает так много ограничений на свое использование, лучшая альтернатива во многих случаях - отсутствие согласования вообще.

Согласование на диодах Шотки

Диоды Шотки предлагают альтернативный метод согласования, когда большая потребляемая мощность вызывает беспокойство. В отличие от других типов согласования, диоды Шотки не пытаются соответствовать волновому сопротивлению шины. Вместо этого, они просто подавляют положительные и отрицательные выбросы на фронтах импульсов, вызванные отражением. В результате, изменения напряжения ограничены положительным пороговым напряжением и нулем.

Цепь согласования на диодах Шотки впустую рассеивает незначительную энергию, поскольку они проводят только при наличии положительных и отрицательных выбросов. С другой стороны, стандартное резистивное согласование (как с резисторами защитного смещения, так и без оных), постоянно рассеивает мощность. Рисунок 6 иллюстрирует использование диодов Шотки для борьбы с отражениями. Диоды Шотки не обеспечивают отказоустойчивую работу, однако уровни порогового напряжения, выбранные в приемопередатчиках MAX308X и MAX3471, дают возможность реализовать отказоустойчивую работу с этим типом согласования.

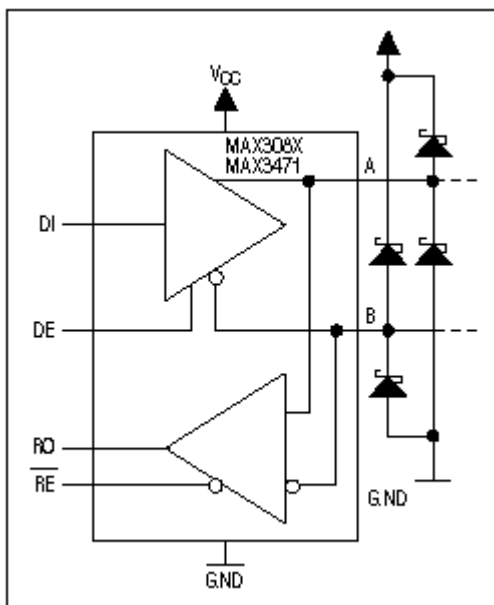


Рисунок 9 Несмотря на дороговизну, цепь согласования на диодах Шоттки имеет много достоинств

Диод Шоттки, наилучшее доступное приближение к идеальному диоду (нулевое прямое напряжение V_f , нулевое время включения t_{ON} и нулевое время обратного восстановления t_{rr}), представляет большой интерес в качестве замены энергоемких согласующих резисторов. Недосток такого согласования в системах на основе RS-485/RS-422 заключается в том, что диоды Шоттки не могут подавлять все отражения. Как только отраженный сигнал угаснет ниже прямого напряжения диода Шоттки, его энергия останется незатронутой согласующими диодами и сохранится до тех пор, пока не будет рассеяна кабелем. Существенно или нет это затяжное возмущение, зависит от величины сигнала на входах приемника.

Главный недостаток Шоттки-терминатора - его стоимость. Одна точка согласования требует двух диодов. Поскольку шина RS-485/RS-422 является дифференциальной, это число снова умножается на два (Рисунок 6). Использование на шине множественных Шоттки-терминаторов не является необычным.

Терминаторы на диодах Шоттки дают много преимуществ для систем на основе RS-485/RS-422, и экономия энергии - главное из них (Рисунок 7). Не нужно ничего вычислять, поскольку специфицированные ограничения для длины кабеля и скорости передачи данных будут достигнуты раньше, чем какие либо ограничения Шоттки-терминатора. Другое преимущество заключается в том, что множественные Шоттки-терминаторы в различных ответвлениях и на входах приемников улучшают качество сигнала без загрузки коммуникационной шины.

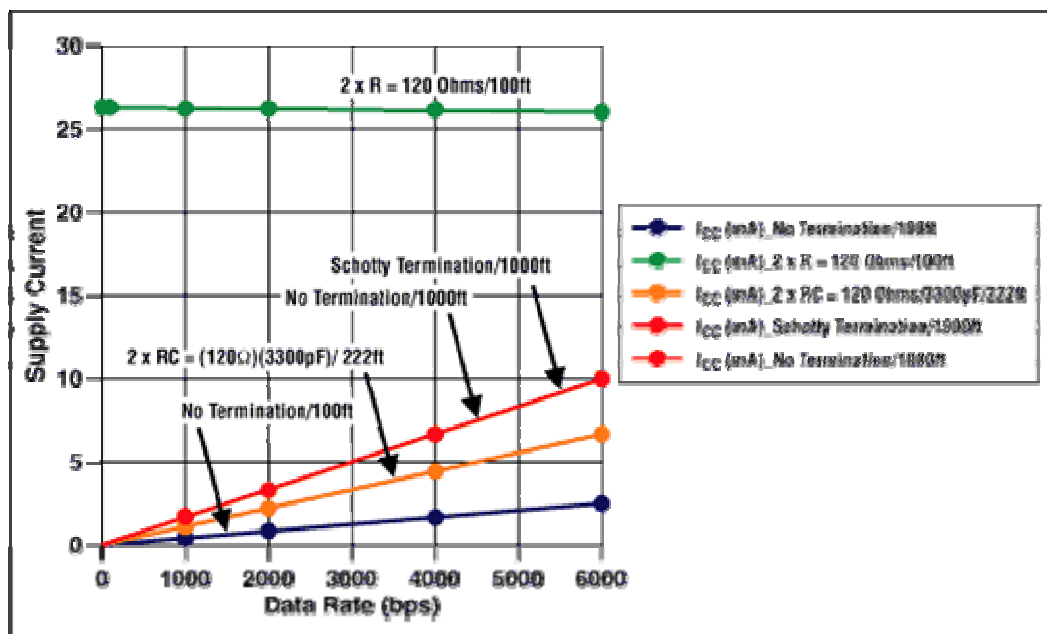


Рисунок 10 Потребляемый ток в системах RS-485 сильно зависит от скорости передачи данных и типа согласования

Когда скорость передачи данных высока и кабель имеет большую длину, в системе RS-485 трудно обеспечить сверхмалое потребление (в оригинале "flea power" - "мощность блохи", - Прим. пер.), поскольку возникает необходимость устанавливать на линии связи согласующие устройства (терминаторы). В этом случае приемопередатчики с функцией "истинной помехоустойчивости" на выходах приемников могут экономить энергию даже при использовании терминаторов, устраняя потребность в резисторах защитного смещения. Программная организация связи также позволяет снизить потребляемую мощность, переводя приемопередатчик в отключенное состояние или запрещая драйвер, когда он не используется.

Для более низких скоростей и более коротких кабелей разница в энергопотреблении огромна: Передача данных со скоростью 60 Кбит/с по 30-метровому кабелю при использовании стандартного приемопередатчика SN75ALS176 со 120-омными согласующими резисторами потребует от системы электропитания ток 70мА. С другой стороны, использование MAX3471 при тех же самых условиях потребует только 2,5мА от источника питания.

Контроллеры последовательного канала в LPC2292

Общее описание контроллеров

В LPC2292 находится два контроллера последовательного канала: UART0 и UART1. Основные возможности:

- Входные и выходные очереди на 16 байт.
- Совместимость с классическим контроллером последовательного канала 16550 на уровне регистров.
- Настраиваемый уровень контроля заполнения входной очереди 1,4,8 и 14 байт.
- Встроенный генератор тактовой частоты.

UART0 и UART1 практически идентичны, за одним исключением: UART1 содержит набор модемных сигналов для организации аппаратного квитирования.

Описание основных регистров

UxDLL, регистр делителя частоты, младшая часть

В регистры UxDLL и UxDLM записывается младшая и старшая часть делителя частоты, позволяющего задавать скорость обмена по последовательному каналу. Для доступа к регистру бит DLAB (Divisor Latch Access Bit) должен быть установлен в 1. Значение делителя частоты D высчитывается по следующей формуле:

$$D = F_{osc} / (16 * V), \text{ где } F_{osc} = 12 * 10^6 - \text{тактовая частота}$$

V – скорость обмена в битах в секунду.

UxDLM, регистр делителя частоты, старшая часть

Для доступа к регистру бит DLAB (Divisor Latch Access Bit) должен быть установлен в 1.

Регистр UxLCR, регистр управления линией

Биты	Функция	Описание
1:0	Количество битов данных	00 – 5 бит 01 – 6 бит 10 – 7 бит 11 – 8 бит
2	Количество стоп битов	0 – 1 стоп бит 1 – 2 стоп бита (1.5 бита, если количество битов данных 5 бит)
3	Контроль четности	0 – выключен 1 – включен
5:4	Тип контроля четности	00 – нечетный 01 – четный
6	Управление BREAK	0 – нет BREAK 1 – установить BREAK
7	DLAB	0 – доступ к делителю запрещен 1 – доступ к делителю разрешен ²

UxLSR, регистр статуса

Биты	Функция	Описание
0	Данные готовы	1, если принят байт
1	Ошибка переполнения	1, если в приемный буфер пришел очередной байт, а старый байт еще не прочитан.
2	Ошибка четности	1, если принят байт с некорректным битом четности
3	Ошибка формата	1, если принят байт с некорректным форматом посылки
4	Обнаружен BREAK	1, если на линии состояние BREAK
5	Регистр хранения передатчика пуст	1, если регистр пуст
6	Регистр сдвига передатчика пуст	1, если регистр пуст
7	Ошибка входной очереди	Байт содержащийся в регистре данных принят с ошибкой (четности, формата или переполнения).

UxRBR, регистр данных, чтение

Регистр данных, чтение. Бит DLAB (Divisor Latch Access Bit) должен быть установлен в 0. Данный регистр доступен только для чтения.

UxTHR, регистр данных, запись

Регистр данных, запись. Бит DLAB (Divisor Latch Access Bit) должен быть установлен в 0. Данный регистр доступен только для записи.

² Бит DLAB понадобился, так как делитель частоты и буфер данных находятся по одному и тому же адресу

Пример программы

Инициализация

```
static void init_serial0( void )
{
    //    PINSEL0 = 0x00000005; // RxD0, TxD0

    U0LCR    = 0x83;
    U0DLL    = 78;           // X = Fosc / (16 * 9600)
    U0DLM    = 0x00;
    U0LCR    = 0x03;       // DLAB = 0
}
```

Прием байта

```
unsigned char rsio0 (void)
{
    while ( ! ( U0LSR & 0x01 ) );

    return ( U0RBR );
}
```

Передача байта

```
void wsio0 (unsigned char ch)
{
    while ( ! ( U0LSR & 0x20 ) );

    U0THR = ch;
}
```

Связь SDK-2.0 с ПК через RS232

Использование элемента ActiveX MSCOMM.OCX

Пример использования элемента ActiveX MSCOMM.OCX в Microsoft Visual Basic для связи с SDK-2.0 через RS232 из Windows.

```
Private Sub Form_Load ()
    ' Буфер для хранения входной строки
    Dim Instring As String
    ' Используем порт COM1.
    MSComm1.CommPort = 1
    ' Параметры обмена: скорость 9600 бит/сек, нет контроля четности,
    ' 8 бит данных, 1 стоп бит.
    MSComm1.Settings = "9600,N,8,1"
    ' Узнаем количество прочитанных байт
    MSComm1.InputLen = 0
    ' Открываем порт
    MSComm1.PortOpen = True
    ' Посылаем текстовую строку
    MSComm1.Output = "hello"
    ' Ожидаем ответ от стенда
    Do
        DoEvents
    Loop Until InStr(Buffer$, "OK" & vbCRLF)
    ' Читаем ответ стенда (слово OK).
    ' Закрываем последовательный канал.
    MSComm1.PortOpen = False
End Sub
```

Литература

1. Учебный стенд SDK-2.0. Инструкция по эксплуатации
2. LPC2119/2129/2194/2292/2294 USER MANUAL. Philips Semiconductors.
3. М. Гук, Аппаратные средства IBM PC, СПб, Питер, 1999
4. <http://www.gaw.ru>