Informática II Puerto serie en la PC

Gonzalo F. Perez Paina



Universidad Tecnológica Nacional Facultad Regional Córdoba UTN-FRC

-2024 -

Introducción

- ▶ El USB (Universal Serial Bus) es el puerto de comunicaciones más utilizado para la conexión de periféricos en la actualidad.
- Existen diferentes modelos de adaptadores USB-serie.
- ► Cuando se habla de puerto serie se hace referencia la comunicación serial asíncrona tipo RS-232 o UART-TTL.

Introducción

- ▶ El USB (Universal Serial Bus) es el puerto de comunicaciones más utilizado para la conexión de periféricos en la actualidad.
- Existen diferentes modelos de adaptadores USB-serie.
- ► Cuando se habla de puerto serie se hace referencia la comunicación serial asíncrona tipo RS-232 o UART-TTL.









- ► Adaptador USB-RS232.
- Adaptador USB-UART con/sin cable y con/sin bits de control (handshake).

En GNU/Linux se tiene acceso a los dispositivos (puertos series) mediante archivos de dispositivos, los cuales se encuentran en el directorio /dev.

En GNU/Linux se tiene acceso a los dispositivos (puertos series) mediante archivos de dispositivos, los cuales se encuentran en el directorio /dev.

Ejemplo de archivo de dispositivos

```
crw-rw---- 1 root dialout 188, 0 jul 20 14:02 /dev/ttyUSB0
crw-rw-rw- 1 root dialout 166, 0 jul 20 15:57 /dev/ttyACM0
brw-rw---- 1 root disk 8, 0 jul 20 14:02 /dev/sda
```

('c': dispositivos de caracteres - 'b' dispositivos de bloques)

En GNU/Linux se tiene acceso a los dispositivos (puertos series) mediante archivos de dispositivos, los cuales se encuentran en el directorio /dev.

Ejemplo de archivo de dispositivos

```
crw-rw---- 1 root dialout 188, 0 jul 20 14:02 /dev/ttyUSBO
crw-rw-rw- 1 root dialout 166, 0 jul 20 15:57 /dev/ttyACMO
brw-rw---- 1 root disk 8, 0 jul 20 14:02 /dev/sda
```

('c': dispositivos de caracteres - 'b' dispositivos de bloques)

Los archivos de dispositivos para los puertos serie suelen ser: /dev/ttyS0, /dev/ttyS1, /dev/ttyUSB0, /dev/ttyACM0, etc.

En GNU/Linux se tiene acceso a los dispositivos (puertos series) mediante archivos de dispositivos, los cuales se encuentran en el directorio /dev.

Ejemplo de archivo de dispositivos

```
crw-rw---- 1 root dialout 188, 0 jul 20 14:02 /dev/ttyUSBO
crw-rw-rw- 1 root dialout 166, 0 jul 20 15:57 /dev/ttyACMO
brw-rw---- 1 root disk 8, 0 jul 20 14:02 /dev/sda
```

('c': dispositivos de caracteres - 'b' dispositivos de bloques)

- Los archivos de dispositivos para los puertos serie suelen ser: /dev/ttyS0, /dev/ttyS1, /dev/ttyUSB0, /dev/ttyACM0, etc.
- ▶ Para ver el archivo de dispositivo creado al conectar el hardware (Arduino o adaptador USB-serie) utilizando el comando dmesg.

Ejemplo de salida de dmesg con placa Arduino UNO

```
usb 3-1: new full-speed USB device number 15 using xhci_hcd
usb 3-1: New USB device found, idVendor=1a86, idProduct=7523
usb 3-1: New USB device strings: Mfr=0, Product=2, SerialNumber=0
usb 3-1: Product: USB2.0-Serial
ch341 3-1:1.0: ch341-uart converter detected
usb 3-1: ch341-uart converter now attached to ttyUSB0
```

Ejemplo de salida de dmesg con placa Arduino UNO

```
usb 3-1: new full-speed USB device number 15 using xhci_hcd
usb 3-1: New USB device found, idVendor=1a86, idProduct=7523
usb 3-1: New USB device strings: Mfr=0, Product=2, SerialNumber=0
usb 3-1: Product: USB2.0-Serial
ch341 3-1:1.0: ch341-uart converter detected
usb 3-1: ch341-uart converter now attached to ttyUSB0
```

Ejemplo de salida de dmesg con adaptador USB-serie

```
usb 3-2: new full-speed USB device number 17 using xhci_hcd usb 3-2: New USB device found, idVendor=067b, idProduct=2303 usb 3-2: New USB device strings: Mfr=1, Product=2, SerialNumber=0 usb 3-2: Product: USB-Serial Controller usb 3-2: Manufacturer: Prolific Technology Inc. pl2303 3-2:1.0: pl2303 converter detected usb 3-2: pl2303 converter now attached to ttyUSB1
```

- ▶ Para modificar y ver la configuración actual de un puerto serie (archivo de dispositivo en /dev) se puede utilizar el comando stty.
 - Para ver la velocidad de comunicación actual

```
$> stty -F /dev/ttyUSB0
speed 9600 baud; line = 0;
```

Para modificar la velocidad de comunicación

```
$> stty -F /dev/ttyUSB1 115200
$> stty -F /dev/ttyUSB1
speed 115200 baud; line = 0;
```

- ▶ Para modificar y ver la configuración actual de un puerto serie (archivo de dispositivo en /dev) se puede utilizar el comando stty.
 - Para ver la velocidad de comunicación actual

```
$> stty -F /dev/ttyUSB0
speed 9600 baud; line = 0;
```

Para modificar la velocidad de comunicación

```
$> stty -F /dev/ttyUSB1 115200
$> stty -F /dev/ttyUSB1
speed 115200 baud; line = 0;
```

- ► Ejemplo con Arduino:
 - ► Abrir IDE Arduino y grabar el ejemplo AnalogReadSerial
 - ▶ Ver valores enviados desde el Monitor Serial (IDE)
 - ► Ver valores enviados desde cutecom

- ▶ Para modificar y ver la configuración actual de un puerto serie (archivo de dispositivo en /dev) se puede utilizar el comando stty.
 - Para ver la velocidad de comunicación actual

```
$> stty -F /dev/ttyUSB0
speed 9600 baud; line = 0;
```

Para modificar la velocidad de comunicación

```
$> stty -F /dev/ttyUSB1 115200
$> stty -F /dev/ttyUSB1
speed 115200 baud; line = 0;
```

- ► Ejemplo con Arduino:
 - ► Abrir IDE Arduino y grabar el ejemplo AnalogReadSerial
 - ▶ Ver valores enviados desde el Monitor Serial (IDE)
 - ► Ver valores enviados desde cutecom
- ▶ Algunas terminales: screen, cutecom, minicom, PuTTY, etc.

- ▶ Uso de socat para generación de puertos "virtuales" \$> socat PTY,link=/tmp/ttyS1
- Mostrar en terminal lo recibido por el puerto serie\$> cat /tmp/ttyS1
- Enviar una cadeba a un puerto serie \$> echo "Hola" > /tmp/ttyS0
- ► Enviar una cadena desde cutecom

Programación – Abrir y cerrar el puerto serie

```
#include <stdio.h> /* Standard input/output definitions */
2 #include <fcntl.h> /* File control definitions */
  #include <unistd.h> /* UNIX standard function definitions */
  int main(void) {
    int fd; /* File descriptor for the port */
    fd = open("/dev/ttyUSBO", O_RDWR | O_NOCTTY | O_NDELAY);
8
9
    if(fd == -1)
       /* ERROR */
    close(fd);
13
    return 0;
14
15 }
```

Flags:

- ▶ O_RDWR: Lectura/Escritura
- ▶ O_NOCTTY: Para que no sea una terminal de control (ps -a)
- ▶ O_NDELAY: Ignora la señal DCD (o el proceso duerme hasta activarse DCD)

Programación – Escribir y leer datos

```
1 #include <stdio.h> /* Standard input/output definitions */
2 #include <fcntl.h> /* File control definitions */
#include <unistd.h> /* UNIX standard function definitions */
4
5 int main(void) {
  int n, fd;
    char* data:
7
8
    fd = open("/dev/ttyUSBO", O RDWR | O NOCTTY | O NDELAY);
9
    if(fd == -1) {} /* ERROR */
   /* Writing data to the port */
    n = write(fd, "Hello\n", 6):
13
    if(n < 0)
14
    /* ERROR */
16
    /* Reading data from the port */
17
   /* n = read(fid, data, 4): */
18
   /* if(n < 4) */
19
    close(fd):
21
    return 0;
23
  }
```

Configuración del puerto serie (termios)

Terminales en sistemas POSIX (Portable Operating System Interface (UNIX))

- ▶ termios.h: estructura de control de terminal y funciones de control.
- Cambiar parámetros tales como velocidad de comunicación, tamaño trama, etc.

Las dos funciones más importantes son: tcgetattr(), tcsetattr()

Miembros de la estructura termios:

- ► c_cflags: Opciones de control
- ▶ c_lflags: Opciones de línea
- ▶ c_iflags: Opciones de entrada
- ▶ c_oflags: Opciones de salida
- ► c_cc: Caracteres de control
- c_ispeed: Baudrate de entrada (interfaz nueva)
- c_ospeed: Baudrate de salida (interfaz nueva)

Configuración del puerto serie (termios)

```
struct termios options;
/* Get the current options for the port */
tcgetattr(fd, &options);
/* Set the baud rates to 19200 */
cfsetispeed(&options, B19200);
cfsetospeed(&options, B19200);
/* Enable the receiver and set local mode */
options.c cflag |= (CLOCAL | CREAD);
/* No parity 8N1 */
options.c cflag &= "PARENB; /* No parity */
options.c_cflag &= ~CSTOPB; /* 1 stop bit */
options.c cflag &= "CSIZE; /* Mask the character size bits */
options.c_cflag |= CS8;
/* Set the new options for the port */
tcsetattr(fd, TCSANOW, &options);
```