

NSY107

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Matthias Puech

Master 1 SEMS — Cnam

6 mars 2018

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

# NSY107 : Thématiques abordées

Un cours pratique sur la communication embarquée

# NSY107 : Thématiques abordées

Un cours pratique sur la communication embarquée

- programmation bare-metal sur microcontrôleurs
- architecture machine
- schémas de compilation
- notion de pilote de périphérique
- protocoles client-serveur bas niveau (UART, I2C, CAN...)

# Infos pratiques

- Matthias Puech `matthias.puech@lecnam.net`
- Page web  
`http://cedric.cnam.fr/~puechm/ens/usrs26/`
- 15 séances, et pour chacune :
  - ▶ 1h–2h de cours
  - ▶ 1h–2h de TP

# Infos pratiques

- Matthias Puech `matthias.puech@lecnam.net`
- Page web  
`http://cedric.cnam.fr/~puechm/ens/usrs26/`
- 15 séances, et pour chacune :
  - ▶ 1h–2h de cours
  - ▶ 1h–2h de TP

## Evaluation

- $N = \max(\text{TP noté}, \text{examen session 1})$  si  $N > 10$
- $N = \text{examen session 2}$  sinon.

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?
- quel est le type d'un tableau de flottants/fonctions en C ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?
- quel est le type d'un tableau de flottants/fonctions en C ?
- combien vaut  $(1 \ll 4) \mid (1 \ll 7)$  ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?
- quel est le type d'un tableau de flottants/fonctions en C ?
- combien vaut  $(1 \ll 4) | (1 \ll 7)$  ?
- comment écrit-on une cible et ses dépendances dans un `Makefile` ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?
- quel est le type d'un tableau de flottants/fonctions en C ?
- combien vaut  $(1 \ll 4) | (1 \ll 7)$  ?
- comment écrit-on une cible et ses dépendances dans un Makefile ?
- qu'est-ce que UART ? I2C ? CAN ?

## Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?
- qu'est-ce un ARM ? un RISC ? un registre ?
- qu'est-ce qu'une interruption ?
- que fait l'option -o de GCC ?
- qu'est-ce que le scheduler dans un OS ? un driver ?
- quel est le type d'un tableau de flottants/fonctions en C ?
- combien vaut  $(1 \ll 4) | (1 \ll 7)$  ?
- comment écrit-on une cible et ses dépendances dans un Makefile ?
- qu'est-ce que UART ? I2C ? CAN ?
- qu'est-ce que ASK, FSK, PSK, QPSK ?

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

# Qu'est-ce qu'un microcontrôleur ?

## Attention

Aujourd'hui, séance principalement consacrée au *name-dropping*.

# Qu'est-ce qu'un microcontrôleur ?

## Attention

Aujourd'hui, séance principalement consacrée au *name-dropping*.

## Microcontrôleur ( $\mu$ C, uC, MCU)

Circuit intégré rassemblant les éléments essentiels d'un ordinateur

- unité de calcul et de contrôle (le cœur)
- mémoire vive
- périphériques  
(ex : port série, timers, DMA, flash...)
- entrées/sorties  
(ex : convertisseurs analogique ↔ numérique (ADC/DAC))

# Exemples d'utilisation

## Electroménager & Internet of Things

- montres connectées, bracelets santé
- capteurs domotiques, four, machine à laver, thermostat...
- smartphones, tablettes

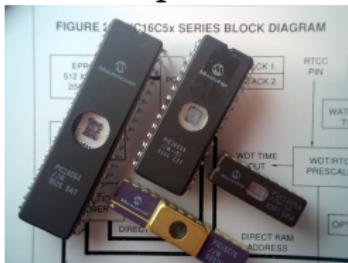
## Automobile, Aéronautique

- une voiture moderne intègre  $\approx 30$  MCUs
- logiciel critique dans l'avionique (cf. reste du master)

Un foyer moyen possède 4 CPUs et 30 MCUs.

# Quelques MCUs fameux dans leur habitat naturel

- Microchip PIC16 (1990, 8 bits, 1MHz, quelques registres)



- Microchip PIC12 (1990, très utilisé en DIY)
- Atmel AVR (2000, 8/16 bits, base des Arduino)



# Quelques MCUs fameux dans leur habitat naturel

- ARM (2000) : Coeurs communs, différents constructeurs (ST, Texas Instruments, Microchip...)



- SoC Freescale, Broadcom, TI etc. (2010, Raspberry Pi)



1GHz, 64 bits, RAM 512 Mo

# Le MCU, un compromis

## L'intérêt

- forte intégration (une puce intègre toutes les fonctions)
- faible consommation électrique (1–500mW)
- faible coût (0.10–10€)
- généricité (par rapport au silicium dédié)

# Le MCU, un compromis

## L'intérêt

- forte intégration (une puce intègre toutes les fonctions)
- faible consommation électrique (1–500mW)
- faible coût (0.10–10€)
- généricité (par rapport au silicium dédié)

## Les limitations

- peu de capacité de calcul (1–200 MHz)
- très faible stockage (1–512 Ko RAM, 1K–1M flash)

## Un MCU n'est *pas* :

- un CPU (*Central Processing Unit*)  
(ex : Intel i7, Apple A11, ...)
  - ▶ puissance de calcul supérieure (GHz)
  - ▶ pas de mémoire embarquée (quelques registres)
  - ▶ pas de périphériques embarqués (bus externes)
- un FPGA (*Field-Programmable Gate Array*)  
(ex : Xilinx, Altera...)
  - ▶ circuit intégré reconfigurable
  - ▶ grand nombre de portes logiques généralistes
  - ▶ “programmation” en Verilog/VHDL

# Protocoles de communication embarqués

Toute communication entre le cœur et ses périphériques s'établit selon un *protocole* (une langue commune)

## Interne

bus de données : unité de calcul ↔ RAM ↔ DMA,

## Externe

communication avec puces externes ; communication inter-MCU  
(ex : réseau de capteurs)

## Architectures

symétrique, en réseaux, client-serveur...

en général : couches de nombreux protocoles

## Exemple

UART, SPI, I2C, CAN, USB...

## La famille des ARM Cortex

**ARM** architecture qui spécifie (notamment) un jeu d'instructions RISC, l'organisation de la mémoire, modèle d'exécution...

Différentes versions du standard : ARMvX-M

# La famille des ARM Cortex

**ARM** architecture qui spécifie (notamment) un jeu d'instructions RISC, l'organisation de la mémoire, modèle d'exécution...

Différentes versions du standard : ARMvX-M

**Cortex** Famille de coeurs physiques vendus aux fabricants de silicium

**Cortex-A** pour Application (ex : smartphones)

**Cortex-R** pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

**Cortex-M** pour eMbedded (faible consommation)

# La famille des ARM Cortex

**ARM** architecture qui spécifie (notamment) un jeu d'instructions RISC, l'organisation de la mémoire, modèle d'exécution...

Différentes versions du standard : ARMvX-M

**Cortex** Famille de coeurs physiques vendus aux fabricants de silicium

**Cortex-A** pour Application (ex : smartphones)

**Cortex-R** pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

**Cortex-M** pour eMbedded (faible consommation)

**M0** ARMv6-M, petit et pas cher

**M3** ARMv7-M, \*, / hardware, plus d'instructions

**M4** ARMv7E-M, FPU, DSP

# La famille des ARM Cortex

**ARM** architecture qui spécifie (notamment) un jeu d'instructions RISC, l'organisation de la mémoire, modèle d'exécution...

Différentes versions du standard : ARMvX-M

**Cortex** Famille de coeurs physiques vendus aux fabricants de silicium

**Cortex-A** pour Application (ex : smartphones)

**Cortex-R** pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

**Cortex-M** pour eMbedded (faible consommation)

**M0** ARMv6-M, petit et pas cher

**M3** ARMv7-M, \*, / hardware, plus d'instructions

**M4** ARMv7E-M, FPU, DSP

## Licences Cortex-M4

Atmel, STMicroelectronics, NXP, Texas Instruments

# La famille des MCU STMicroelectronics STM32

STM32L0 Cortex M0+, 32MHz, 8Ko SRAM, 32-64Ko flash

STM32F1 Cortex M1, 24-72MHz, 4-96Ko SRAM, 16-1024Ko

STM32F3 Cortex M4 + FPU, 72MHz, 16-40Ko SRAM, 64-256Ko

...STM32F7 ARM Cortex-M7F, 216MHz, 512-1024Ko RAM, ...

# La famille des MCU STMicroelectronics STM32

**STM32L0** Cortex M0+, 32MHz, 8Ko SRAM, 32-64Ko flash

**STM32F1** Cortex M1, 24-72MHz, 4-96Ko SRAM, 16-1024Ko

**STM32F3** Cortex M4 + FPU, 72MHz, 16-40Ko SRAM, 64-256Ko

...**STM32F7** ARM Cortex-M7F, 216MHz, 512-1024Ko RAM, ...

Chaque famille contient divers périphériques (E/S, calcul, ...) :

- 2xADC multiplexé, 2xDAC 12/16 bits
- USART, SDIO, I2C, SPI, USB, ...
- EEPROM, flash, ROM...
- DMA, timers, watchdogs, RTC, RNG...

# La famille des MCU STMicroelectronics STM32

**STM32L0** Cortex M0+, 32MHz, 8Ko SRAM, 32-64Ko flash

**STM32F1** Cortex M1, 24-72MHz, 4-96Ko SRAM, 16-1024Ko

**STM32F3** Cortex M4 + FPU, 72MHz, 16-40Ko SRAM, 64-256Ko

**...STM32F7** ARM Cortex-M7F, 216MHz, 512-1024Ko RAM, ...

Chaque famille contient divers périphériques (E/S, calcul, ...) :

- 2xADC multiplexé, 2xDAC 12/16 bits
- USART, SDIO, I2C, SPI, USB, ...
- EEPROM, flash, ROM...
- DMA, timers, watchdogs, RTC, RNG...

## Applications

- DSP audio (ADC/DAC)
- contrôle de moteur, prototypage généraliste  
(ex : Arduino, cartes Nucleo/Discovery)

# La série des STM32F3

STM32F3 plusieurs sous-familles :

**STM32F301, STM32F302, STM32F303** généralistes,  
différents périphériques analogiques  
(contrôle de moteur)

**STM32F334** timer haute résolution (217  
picosecondes)

**STM32F373** 16-bit sigma-delta ADC et ampli-ops  
intégrés

**STM32F3x8** marche à 1.8V au lieu de 3.3V

# La série des STM32F3

STM32F3 plusieurs sous-familles :

**STM32F301**, **STM32F302**, **STM32F303** généralistes,  
différents périphériques analogiques  
(contrôle de moteur)

**STM32F334** timer haute résolution (217  
picosecondes)

**STM32F373** 16-bit sigma-delta ADC et ampli-ops  
intégrés

**STM32F3x8** marche à 1.8V au lieu de 3.3V

... chacuns dans différents choix de RAM, flash et packages :

LQFP32



, LQFP100



, UFBGA100

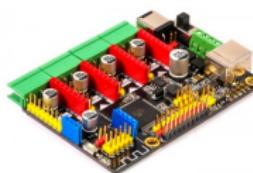


...

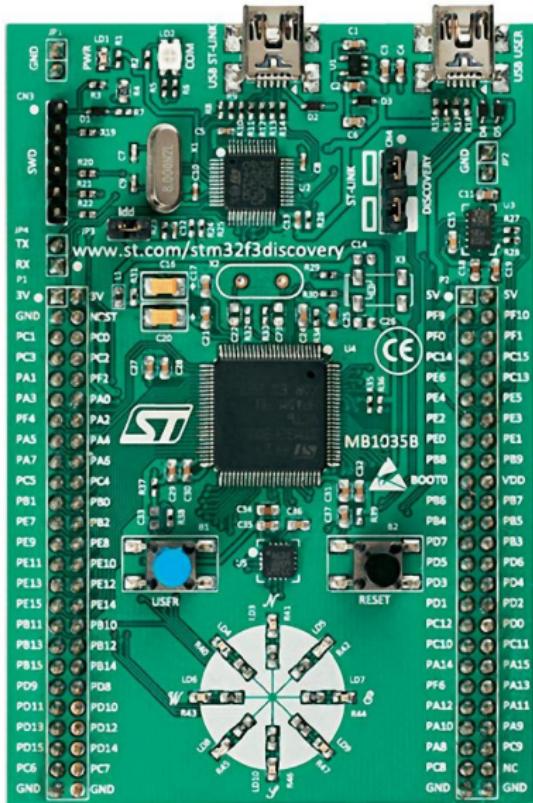
# Les cartes d'essai

Si vous voulez étudier les MCUs ou faire du prototypage rapide, pas besoin de concevoir une carte à chaque fois, il existe de nombreuses *cartes d'essai*.

- produits d'appel pour les fabricants, donc très bon marché ( $\approx 20\text{€}$ )
- divers périphériques embarqués : capteurs, écrans, réseau, audio...
- programmation facile (interface USB)



# La carte STM32F3-discovery



- STM32F303 : 72MHz, 48Ko RAM, 256Ko flash
- documentation et schéma
- programmeur USB intégré ST-Link
- (presque) toutes les pattes du MCU accessibles sur header
- périphériques externes :
  - ▶ port USB utilisateur
  - ▶ alimentation par USB ou externe (pile)
  - ▶ accéléromètre/boussole 3D
  - ▶ gyroscope
  - ▶ 10 LEDs
  - ▶ 1 bouton utilisateur

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

# Présentation

Programme C :

```
int main() {
    RCC→AHBENR |= (1 << 21); /* enable GPIO E clock */
    GPIOE→MODER |= 0x55550000; /* configure E8–E15 for output */
    RCC→AHBENR |= (1 << 17); /* enable GPIO A clock */
    GPIOA→MODER |= 0x00000000; /* configure A0 for digital input */
    while(1) {
        if (!(GPIOA→IDR & 0x00000001))
            GPIOE→ODR ^= 0x0000FF00; /* invert pin 8–15 to 1 */
        delay();
    }
}
```

# Présentation

... compilé vers assembleur ARMv7 :

main:

```
push {r7, lr}
add r7, sp, #0
ldr r2, .L9
ldr r3, .L9
ldr r3, [r3, #20]
orr r3, r3, #2097152
str r3, [r2, #20]
ldr r2, .L9+4
ldr r3, .L9+4
ldr r3, [r3]
orr r3, r3, #1426063360
orr r3, r3, #5570560
```

# Présentation

...assemblé en binaire :

```
0000000: ff9f 0020 ed03 0008 3d04 0008 3d04 0008 ... ....=...=...
0000010: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 0000 0000 =...=...=.....
0000020: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 3d04 0008 .....=...
0000030: 3d04 0008 0000 0000 3d04 0008 3d04 0008 =.....=...=...
0000040: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
0000050: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
0000060: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
0000070: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
0000080: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
0000090: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
00000a0: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
00000b0: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
00000c0: 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 3d04 0008 =...=...=...=...
```

# Présentation

...téléchargé sur la carte par SWD (Single Wire Debug) :

```
# st-flash write main.bin 0x8000000
st-flash 1.3.0
2017-02-20T15:00:47 INFO: Loading device parameters....
2017-02-20T15:00:47 INFO: Device connected is: F3 device, id 0x10036422
2017-02-20T15:00:47 INFO: SRAM size: 0xa000 bytes (40 KiB), Flash:
    0x40000 bytes (256 KiB) in pages of 2048 bytes
2017-02-20T15:00:47 INFO: Attempting to write 2540 (0x9ec) bytes to stm32
    address: 134217728 (0x8000000)
Flash page at addr: 0x08000800 erased
2017-02-20T15:00:47 INFO: Finished erasing 2 pages of 2048 (0x800) bytes
2017-02-20T15:00:47 INFO: Starting Flash write for VL/F0/F3 core id
2017-02-20T15:00:47 INFO: Successfully loaded flash loader in sram
    1/1 pages written
2017-02-20T15:00:47 INFO: Starting verification of write complete
2017-02-20T15:00:47 INFO: Flash written and verified! jolly good!
#
```

# Présentation

Le système est maintenant indépendant, peut être déconnecté de l'USB, alimenté (par pile, transfo...) et interagir avec son environnement par ses broches et ses composants (LEDs etc.)

# Présentation

[optionnel] déboguage :

```
# arm-none-eabi-gdb main.elf --eval-command="target remote
localhost:4242"
GNU gdb (GNU Tools for ARM Embedded Processors) 7.10.1.20160923-cvs
Remote debugging using localhost:4242
0x080003ec in Reset_Handler ()
(gdb) br main.c:18
Breakpoint 1 at 0x800025c: file main.c, line 18.
(gdb) c
Continuing.
Breakpoint 1, main () at main.c:19
19      if (!(GPIOA→IDR & 0x00000001))
(gdb) n
20      GPIOE→ODR ^= 0x0000FF00; /* invert pin 8–15 to 1 */
(gdb)
21      delay();
(gdb)
```

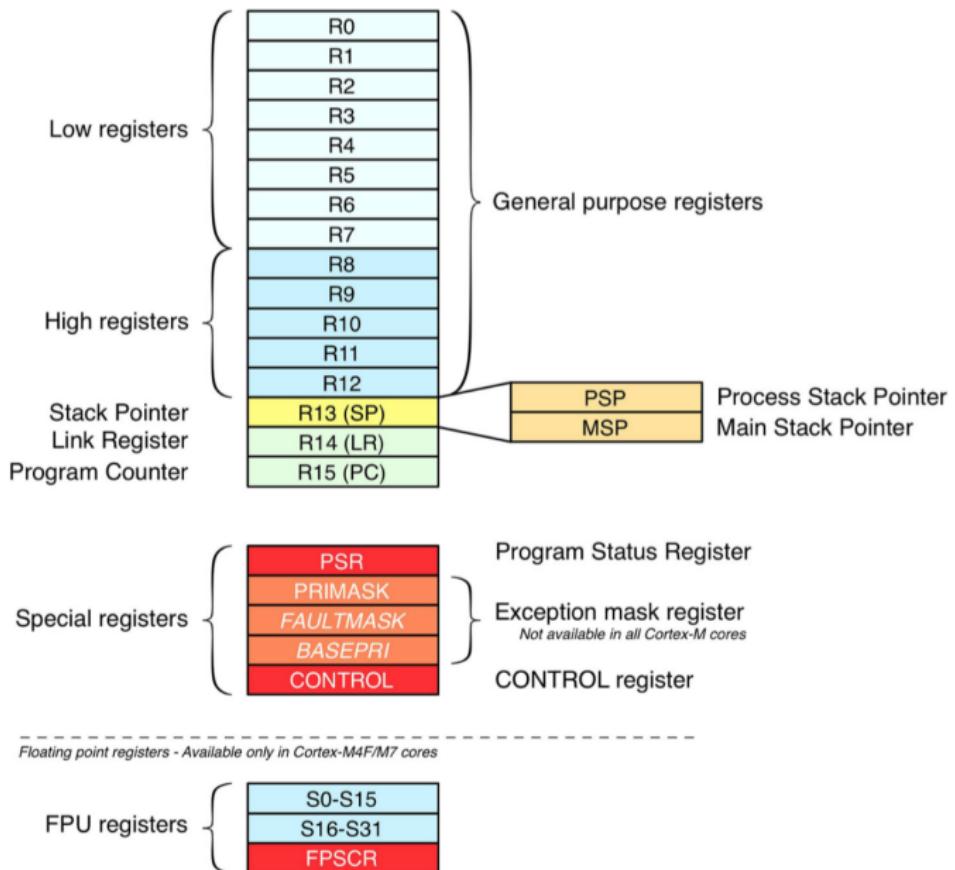
# Modèle d'execution

## Le cœur ARM : une machine load/store

- $\approx 30$  registres de 32 bits  
(ex : *R0-R12, SP, PC*)
- cycle fetch/decode/execute (avec pipelining basique)
- des instructions qui changent l'état des registres  
(ex : *add, bl*)
- des instructions qui lisent/écrivent dans la mémoire  
(ex : *ldr, str*)
- ...et c'est tout !

Toute l'interaction avec le monde extérieur (périphériques) se fait par écriture dans des cases de mémoire spéciales.

# Registres des Cortex-M

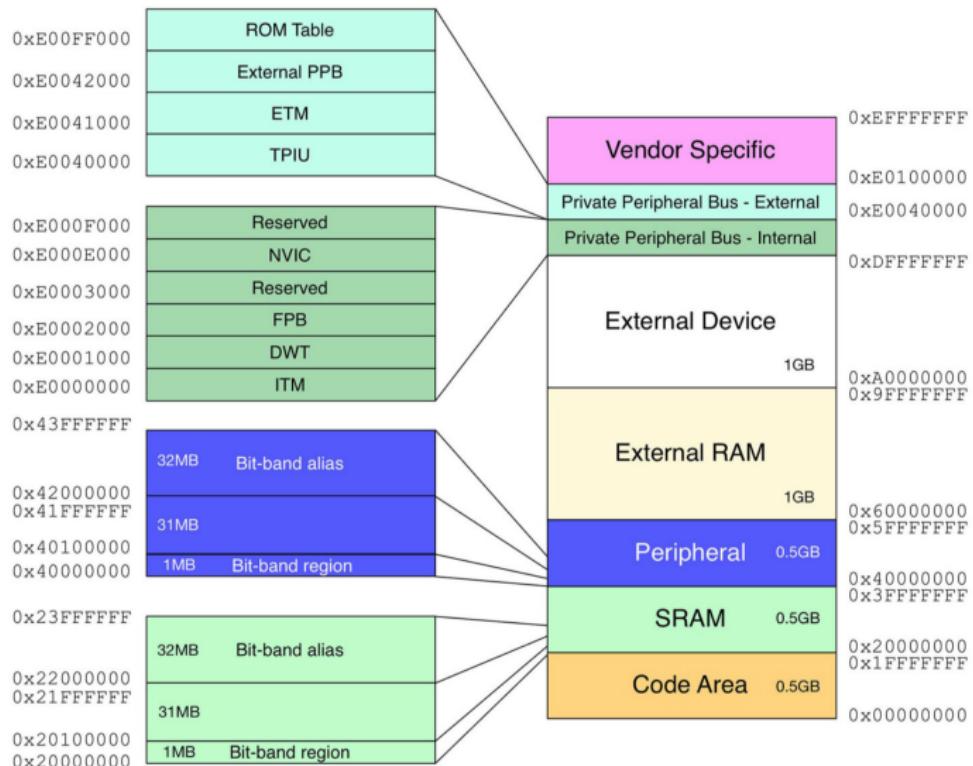


# L'espace d'adressage des Cortex-M

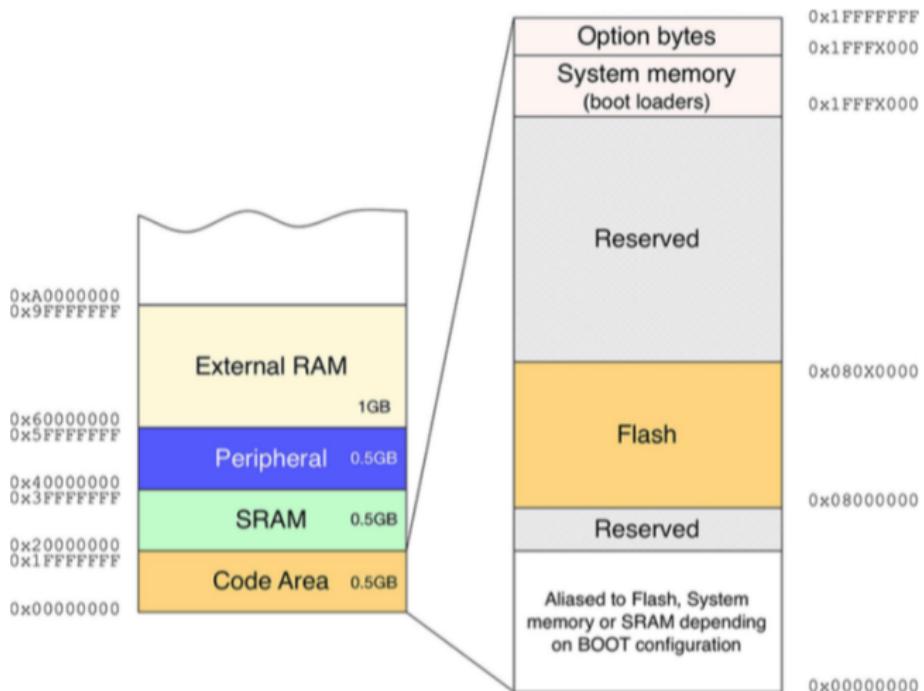
Il y a un niveau d'indirection entre mémoire RAM et addresses mémoires : c'est le mécanisme de *mémoire virtuelle*.

- On peut “addresser” (lire/écrire avec les instructions load/store) n’importe quelle adresse mémoire entre 0x00000000 et 0xFFFFFFFF
  - 4Go d’adresses
  - toutes ces cases mémoire ne correspondent pas à la RAM !
  - notion d'*espace d’adressage* (spécification Cortex-M)

# L'espace d'adressage des Cortex-M



# L'espace d'adressage des Cortex-M



# L'espace d'adressage des Cortex-M

## Example

Pour allumer les LEDs de la carte, il faut :

- écrire 0x00200000 à l'adresse 0x40021014,
- écrire 0x55550000 à l'adresse 0x48000000,
- écrire 0xFFFFFFFF à l'adresse 0x48001014.

Le manuel de référence du STM32F303 décrit tous ces *registres*.<sup>1</sup>

---

1. Attention, sens de “ registre ” différent du dernier slide : adresse mémoire fictive correspondant à une fonction précise d'un périphérique.

# L'espace d'adressage des Cortex-M

## Example

Pour allumer les LEDs de la carte, il faut :

- écrire 0x00200000 à l'adresse 0x40021014,
- écrire 0x55550000 à l'adresse 0x48000000,
- écrire 0xFFFFFFFF à l'adresse 0x48001014.

Le manuel de référence du STM32F303 décrit tous ces *registres*.<sup>1</sup>

## A retenir

- La mémoire flash commence à 0x08000000

---

1. Attention, sens de “ registre ” différent du dernier slide : adresse mémoire fictive correspondant à une fonction précise d'un périphérique.

# Comment développer pour les ARM STM32 ?

## Langages

C ou C++...

(ou tout langage compilant vers ARmv7)

## Environnements de développement

Il en existe plusieurs (IDE, compilateur, debugger etc.) :

- Keil IDE / ArmCC (Keil),
- IAR Embedded Workbench (IAR),
- mBed (ARM)
- SW4STM/Eclipse/CubeMX/gcc (STMicroelectronics)
- ...
- gcc/gdb/make/emacs :)

# Librairies

...et plusieurs façons d'accéder aux registres pour configurer/interagir avec les périphériques :

- CMSIS (ARM)  
(paraphrase du manuel de référence)
- HAL (STMicroelectronics) (bibliothèque d'abstraction matérielle)
- mBed (ARM)
- FreeRTOS  
(système d'exploitation embarqué temps réel)

Une surcouche très légère au dessus du matériel pour faciliter la programmation en C. Ensemble de macros qui donnent des noms :

- aux registres des périphériques
- à leurs valeurs possibles

## Example

```
RCC→AHBENR |= RCC_AHBENR_GPIOEEN_Msk;
```

au lieu de :

```
0x40021014 |= 0x00200000;
```

## Confère

stm32f303xc.h dans le code fourni

## HAL      Hardware Abstraction Layer

Bibliothèque de plus haut niveau (STMicroelectronics), qui cherche à s'abstraire des caractéristiques techniques de chaque MCU

- + code plus clair
- + plus portable
- pas forcément plus concis
- nombreux bugs !

### Example

```
_HAL_RCC_GPIOE_CLK_ENABLE();
```

au lieu de :

```
RCC→AHBENR |= RCC_AHBENR_GPIOEEN_Msk;
```

# Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

# Documentation de référence

- Page d'accueil du STM32F303  
<http://www.st.com/en/microcontrollers/stm32f303vc.html>
  - ▶ manuel de référence du STM32F303  
(registres, périphériques)
  - ▶ datasheet du STM32F303  
(fonctions de chaque broche)
  - ▶ manuel utilisateur de la carte d'essai STM32F3-Discovery  
(schéma de la carte)
- *Mastering STM32*, Carmine Noviello (payant)  
<http://leanpub.com/mastering-stm32>