

Описание загрузочной программы для К1986ВК025



Оглавление

1	Лис	т регис	трации изменений загрузочной программы	3
2				
3	UAF	 RT-загр	узчик	6
		•	, иетры связи по UART	
			кол обмена по UART	
			онизация с внешним устройством	
			ıды UART загрузчика	
		3.4.1	Команда СМD SYNC	7
		3.4.2	Команда CMD CR	7
		3.4.3	Команда СМD_BAUD	8
		3.4.4	Команда СМD_ LOAD	8
		3.4.5	Команда CMD VFY	
		3.4.6	Команда CMD_RUN	9
		3.4.7	Прием параметров команды	
		3.4.8	Сообщения об ошибках	
4	Лис	т регис	трации изменений	11



1 Лист регистрации изменений загрузочной программы

Nº	Дата	Версия	Краткое содержание изменения	
<u>п/п</u> 1	25.01.2022	1		
2	09.09.2022	2	Первоначальная версия Добавлено:	
	00.00.2022		 Файл «bootloader_config.h»: а. MCU_REVISION – ревизия микроконтроллера (1 или 2); b. BOOTLOADER_VERSION (1 байт) – версия загрузочной программы; с. USE_BOOTLOADER_VERSION – определяет, будет ли версия загрузочной программы размещаться в памяти ОТР. 	
			Изменено: 1. Файл «startup_MLDR187.S»: добавлена установка коэффициента подстройки генератора HSI (поле hsitrim[5:0] в регистре ВКР_СLК) для работы генератора HSI на частоте ~8 МГц. Для 1 ревизии МК в поле hsitrim[5:0] записывается значение 32. Для 2 ревизии МК в поле hsitrim[5:0] записывается коэффициент HSI_TRIM, который программируется в память ОТР по адресу 0x0002_3FF8/0x7000_3FF8 на этапе производства. 2. Файл «main.c»: убрана установка коэффициента подстройки	
			генератора HSI в функции main().	
3	27.10.2022	2.1	Изменено: 1. Файл «bootloader_config.h»: версия загрузочной программы (BOOTLOADER_VERSION) разделена на две части – мажорную (4 старших бита) и минорную (4 младших бита). 2. Файл «main.c»:	



2 Введение

После включения питания и снятия внутренних (POR) и внешних (nRESET) сигналов сброса микросхема начинает выполнять программу из загрузочной области ВООТ ОТР. В загрузочной программе микроконтроллер определяет, в каком из режимов он будет функционировать, и переходит в этот режим. Перед определением режима функционирования загрузочная программа анализирует бит fpor в регистре BKP_LDO:

- fpor = 0: идёт выполнение программы после сброса по питанию, подано основное (Ucc, Ucca) и батарейное питание (Uccb). Режим функционирования определяется внешними выводами MODE[1:0] (PC[0], PC[1]), при этом перед опросом состояния этих выводов для них включается внутренняя подтяжка к шине «Общий» (встроенные резисторы подтяжки к шине «Общий» имеют сопротивление ~85 кОм). После определения режима функционирования состояние выводов MODE[1:0] записывается в регистр BKP_LDO, поле mode[1:0], а бит fpor устанавливается в 1. Данное состояние бита fpor сохраняется до отключения основного и батарейного питания, при условии, что бит fpor не будет изменен в пользовательской программе.
- fpor = 1: идёт выполнение программы после системного сброса, батарейное питание (U_{CCB}) не отключалось. После перезапуска микроконтроллера уровни на выводах MODE[1:0] не влияют на режим функционирования микроконтроллера, так как в этом случае режим работы будет прочитан из бит mode[1:0] регистра BKP_LDO.

В пользовательской программе выводам PC[0], PC[1] пользователем могут присваиваться функции самостоятельно.

Таблица 1 – Режимы работы микроконтроллера

MODE[1:0]	Режим	Стартовый адрес/ таблица векторов прерываний	Описание
00	Режим отладки	0x10000000	Процессор начинает выполнять программу из внутренней ОТР, а затем передаёт управление во FLASH-память программ. При этом разрешается работа отладочного интерфейса JTAG в случае отсутствия блокировки в ОТР-памяти
01 или 10	UART загрузчик	Определяется пользователем	Микроконтроллер через интерфейс UART1 на выводах PB[1], PB[0] получает код программы в ОЗУ для исполнения. При этом разрешается работа отладочного интерфейса JTAG в случае отсутствия блокировки в ОТР-памяти
11	Режим отладки	0x80000000	Процессор начинает выполнять программу из внутренней ОТР, а затем передаёт управление в ОЗУ память программ. При этом разрешается работа отладочного интерфейса JTAG в случае отсутствия блокировки в ОТР-памяти

При работе в режиме отладки разрешается работа отладочного интерфейса JTAG. При этом к микроконтроллеру может быть подключен JTAG-адаптер, с помощью которого программные средства разработки позволяют работать с микроконтроллером в отладочном режиме.



В отладочном режиме можно:

- стирать, записывать, считывать внутреннюю FLASH-память программ;
- считывать и записывать содержимое ОЗУ, периферии;
- выполнять программу в пошаговом режиме;
- запускать программу в нормальном режиме;
- останавливать программу по точкам остановки;
- просматривать переменные выполняемой программы;
- проводить трассировку хода выполнения программного обеспечения.

Ячейка памяти OTP размером 1 байт по адресу 0x0002_3FDF/0x7000_3FDF используется для хранения номера версии загрузочной программы.



3 **UART-загрузчик**

UART-загрузчика предоставляет достаточный набор необходимых для записи в ОЗУ какой-либо программы (в частности программатора Flash-памяти), верификации ее и запуска на выполнение. Кроме того, существует возможность задания внешним устройством скорости обмена. Помимо доступа к ОЗУ может быть осуществлен доступ адресным диапазонам И К другим (FLASH, OTP, Периферия).

В качестве источника тактовой частоты UART1 используется внутренний RC-генератор HSI с частотой 8 МГц. Так как имеется разброс значений частоты HSI, то требуется этап подбора значения делителя частоты UART1 для синхронизации с внешним устройством.

При загрузке программы в ОЗУ необходимо учитывать, что часть ОЗУ используется загрузочной программой для хранения следующих объектов:

- 0x8000_0000-0x8000_00FF таблица векторов прерываний;
- 0x8000_FE00-0x8000_FFFF стек;
- 0x8001_0000-0x8001_016D код обработчиков прерываний.

3.1 Параметры связи по UART

Для связи по UART выбраны следующие параметры канала связи:

- начальная скорость 9600 бод;
- количество бит данных 8;
- четность нет;
- количество Stop бит 1;
- загрузчик не использует FIFO UART1;
- загрузчик всегда выступает в качестве Slave, а внешнее устройство, подающее команды – в качестве Master;
- данные передаются младшим битом вперед.

3.2 Протокол обмена по UART

После синхронизации с Master загрузчик переходит в диспетчер команд. Таким образом, Master-у доступны команды, приведенные в таблице 2.

3.3 Синхронизация с внешним устройством

Начальные условия.

На этапе синхронизации с внешним устройством (Master) вывод Rx используется как вход. Master постоянно посылает в канал синхросимвол – 0. Загрузчик подстраивает свою скорость таким образом, чтобы минимизировать ошибки обмена. Как только Загрузчик настроил скорость, он переходит в диспетчер команд и выдает Master-у приглашение (3 байта – 0x0D (перевод строки), 0x0A (возврат каретки), 0x3E ('>')).

Master завершает выдачу синхросимволов и теперь может подавать команды, согласно протоколу обмена.



3.4 Команды UART загрузчика

Таблица 2 – Команды UART загрузчика

Команда	Код	ASCII Символ	Описание
CMD SYNC	SYNC 0x00		Пустая команда. Загрузчик ее принимает, но ничего
_			по ней не делает
CMD_CR	0x0D		Выдача приглашения Master-y
CMD_BAUD	0x42	'B'	Установка скорости обмена
CMD_LOAD	0x4C	'L'	Загрузка массива байт
CMD_VFY	0x59	'Y'	Выдача массива байт
CMD_RUN	0x52	'R'	Запуск программы на выполнение

3.4.1 Команда CMD_SYNC

Пустая команда.

Загрузчик (Slave) ее принимает, но ничего не делает. Код команды соответствует символу синхронизации.

Таблица 3 – Команда CMD_SYNC

Код команды	CMD_SYNC = 0x00
ASCII символ, соответствующий коду	нет
команды	
Количество параметров команды	0
Формат команды:	
Master: Выдает код команды CMD_SYNC	Slave: если команда принята с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды

3.4.2 Команда CMD_CR

Выдача приглашения Master-y.

Таблица 4 – Команда CMD_CR

Код команды	CMD_CR = 0x0D
ASCII символ, соответствующий коду	нет
команды	
Количество параметров команды	0
Формат команды:	
Master: Выдает код команды CMD_CR	Slave: если команда принята с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды. Иначе выдаёт 3 байта: - код команды CMD_CR; - код 0x0A; - код 0x3E (ASCII символ '>').



3.4.3 Команда CMD_BAUD

Установка скорости обмена.

Таблица 5 – Команда CMD_BAUD

Код команды	CMD_BAUD = 0x42	
ASCII символ, соответствующий коду	'B'	
команды		
Количество параметров команды	1	
Параметр	Новое значение скорости обмена [бод]	
Формат команды:		
Master: Выдает код команды CMD_BAUD	Slave: если команда принята с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды	
Master: Выдает параметр	Slave: Если параметр принят с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_BAUD и завершает обработку текущей команды. Иначе: - выдает код команды CMD_BAUD; - после передачи кода команды CMD_BAUD устанавливает новое значение скорости обмена.	

3.4.4 Команда СМD_ LOAD

Загрузка массива байт в память микроконтроллера.

Таблица 6 – Команда CMD_LOAD

Код команды	CMD_LOAD = 0x4C	
ASCII символ, соответствующий коду	'L'	
команды		
Количество параметров команды	2	
Параметр 1	Адрес памяти приемника данных	
Параметр 2	Размер массива в байтах	
Формат команды:		
Master: Выдает код команды CMD_LOAD	Slave: если команда принята с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды.	
Master: Выдает параметр 1	Slave: ожидает получения всех параметров.	
Master: Выдает параметр 2	Slave: если хотя бы один из параметров принят с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN и завершает обработку текущей команды. Иначе выдает код команды CMD_LOAD.	
Master: Выдает массив байт младшим байтом вперед	Slave: принимает массив байт. Если хотя бы один байт принят с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN и завершает обработку текущей команды, не дожидаясь окончания принятия всего массива. По окончанию принятия массива выдает код ответа REPLY_OK = 0x4B ('K').	



3.4.5 Команда CMD_VFY

Выдача массива байт из памяти микроконтроллера.

Таблица 7 – Команда CMD_VFY

Код команды	CMD_VFY = 0x59	
ASCII символ, соответствующий коду	'Y'	
команды		
Количество параметров команды	2	
Параметр 1	Адрес памяти источника данных	
Параметр 2	Размер массива в байтах	
Формат команды:		
Master: Выдает код команды CMD_VFY	Slave: если команда принята с ошибками, выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды.	
Master: Выдает параметр 1	Slave: ожидает получения всех параметров.	
Master: Выдает параметр 2	Slave: если хотя бы один из параметров принят с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN и завершает обработку текущей команды. Иначе: - выдает код команды CMD_VFY; - выдает массив байт младшим байтом вперед; - по окончании передачи массива выдает код ответа REPLY_OK = 0x4B ('K').	

3.4.6 Команда CMD_RUN

Запуск программы на выполнение.

Таблица 8 – Команда CMD_RUN

Код команды	CMD_RUN = 0x52
ASCII символ, соответствующий коду	'R'
команды	
Количество параметров команды	1
Параметр	Адрес первой команды загруженной программы
Формат команды:	
Master: Выдает код команды CMD_RUN	Slave: если команда принята с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN или ERR_CMD и завершает обработку текущей команды
Master: Выдает параметр	Slave: если параметр принят с ошибками, то выдает сообщение об ошибке с типом ERR_CHN и завершает обработку текущей команды. Иначе: - выдает код команды CMD_RUN; - устанавливает значение PC согласно принятому адресу (SP и PLIC не перепрограммируются) и, таким образом, Slave завершает свое выполнение. Передача управления загруженной программе происходит после окончания отправки кода команды CMD_RUN.



3.4.7 Прием параметров команды

Параметры команд – это 4-байтные числа.

Параметры передаются младшим байтом вперед.

В качестве значения параметра запрещено использовать число 0xFFFFFFF.

Если при приеме параметра обнаружена аппаратная ошибка (UART установил в '1' какой-либо из флагов ошибки), то прием параметров не прекращается.

Анализ всех видов ошибок, связанных с передачей параметров, загрузчик производит только после принятия всех параметров команды.

3.4.8 Сообщения об ошибках

Сообщения об ошибках – это 2-х байтные последовательности символов. Первый символ всегда 0х45 ('E'). Второй символ определяет тип ошибки.

После выдачи сообщения об ошибке загрузчик переходит в режим ожидания следующей команды, поэтому Master после получения такого сообщения должен прекратить передачу байт, относящихся к текущей команде.

После принятия сообщения об ошибке Master должен подавать команду CMD CR до тех пор, пока не получит корректный ответ, соответствующий этой команде.

Возможны следующие сообщения об ошибках: ERR_CHN, ERR_CMD, ERR BAUD.

Ошибка ERR CHN

Аппаратная ошибка UART.

Код ошибки 0х69 ('i').

Выдается, если UART установил в '1' один из аппаратных флагов ошибки при приеме очередного байта.

Ошибка ERR_CMD

Принята неизвестная команда.

Код ошибки 0х63 ('c').

Выдается диспетчером команд, если принят неизвестный код команды.

Ошибка ERR BAUD

Принята неизвестная команда.

Код ошибки 0x62 ('b').

Выдается диспетчером команд, если по принятому от Master-а значению скорости обмена невозможно вычислить корректное значение делителя частоты UART.



4 Лист регистрации изменений

№ п/п	Дата	Версия	Краткое содержание изменения	№№ изменяемых листов
1	30.12.2021	1.0.0	Введена впервые	
2	25.01.2022	1.0.1	Добавлено оглавление Исправление опечаток	2-4
3	09.09.2022	1.0.2	Добавлен раздел «Лист регистрации изменений загрузочной программы»	3
4	27.10.2022	1.0.3	Раздел «Лист регистрации изменений загрузочной программы»: добавлено описание изменений в версии 2.1. Раздел «Введение»: скорректировано описание анализа бита fpor.	3-5