

บทที่ 6

องค์ประกอบคอมพิวเตอร์และภาษาแอสเซมบลี:

กรณีศึกษา Raspberry Pi

๖๓๐๑๐๕๒๔ นางสาวนิษฐา พั้กเจ้า



ภาควิชา

สถาบันเทคโนโลยี

Computer Organization & Ass

สตร์

ระบัง

ธรกุล

สารบัญ

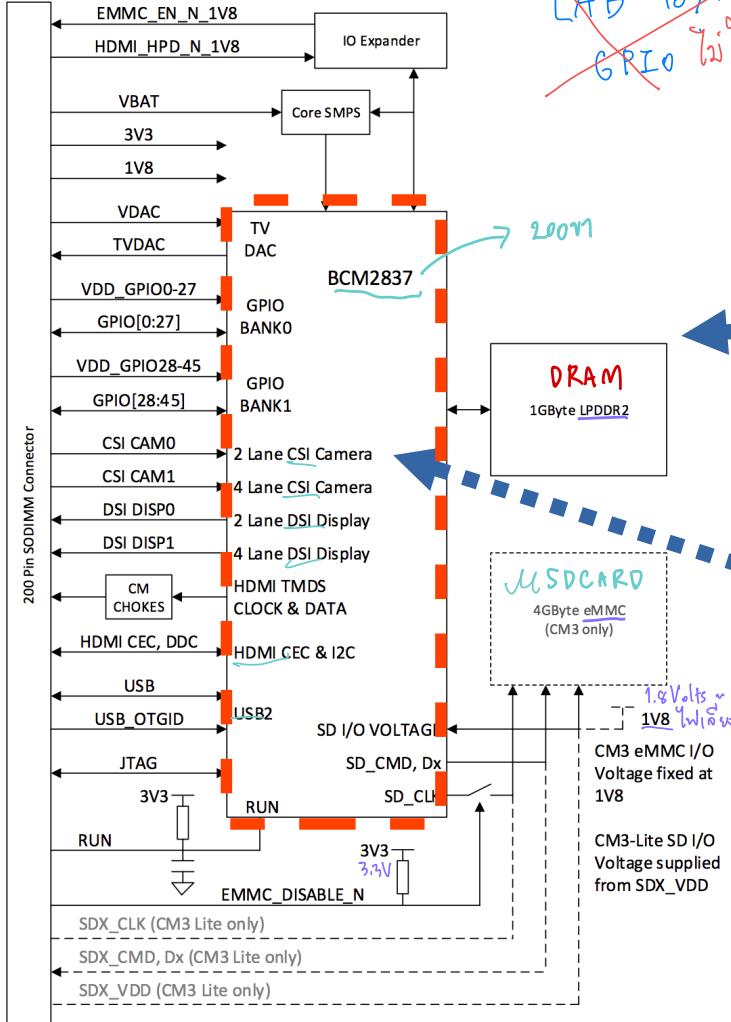
๖ หัวข้อ

- 6.1 สัญญาณ HDMI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดใหญ่
- 6.2 สัญญาณ DSI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดเล็ก
- 6.3 สัญญาณ CSI สำหรับเชื่อมต่อกล้องขนาดเล็ก
- 6.4 สัญญาณ PCM สำหรับสัญญาณเสียง
- 6.5 สัญญาณภาพและเสียงสำหรับจอทีวี
- 6.6 สัญญาณ USB 2.0 สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่างๆ
- 6.7 สัญญาณ Ethernet สำหรับสายเชื่อมต่อกับเครือข่ายอินเตอร์เน็ต

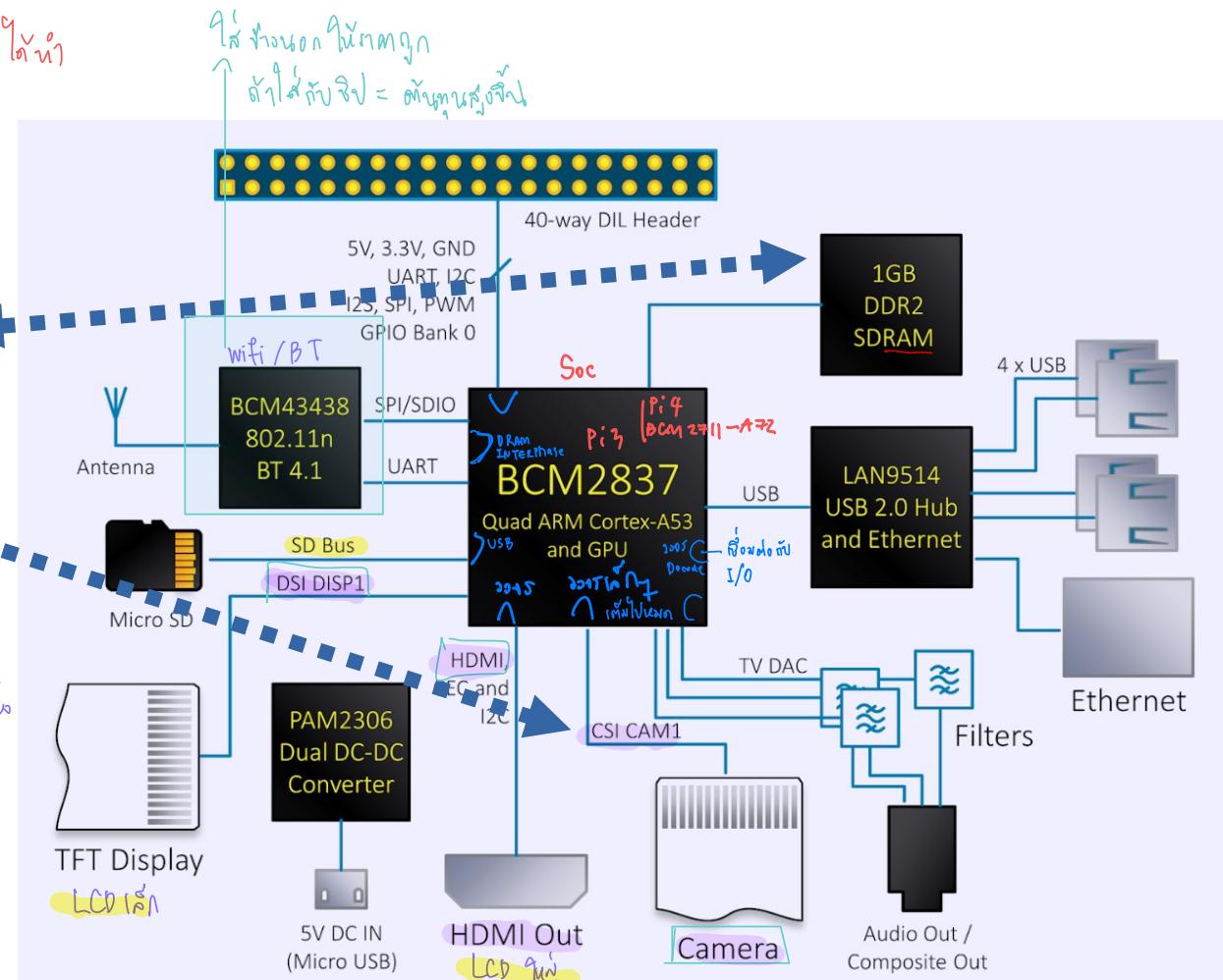
chip ตัวอย่าง

คลิกตัวอย่าง

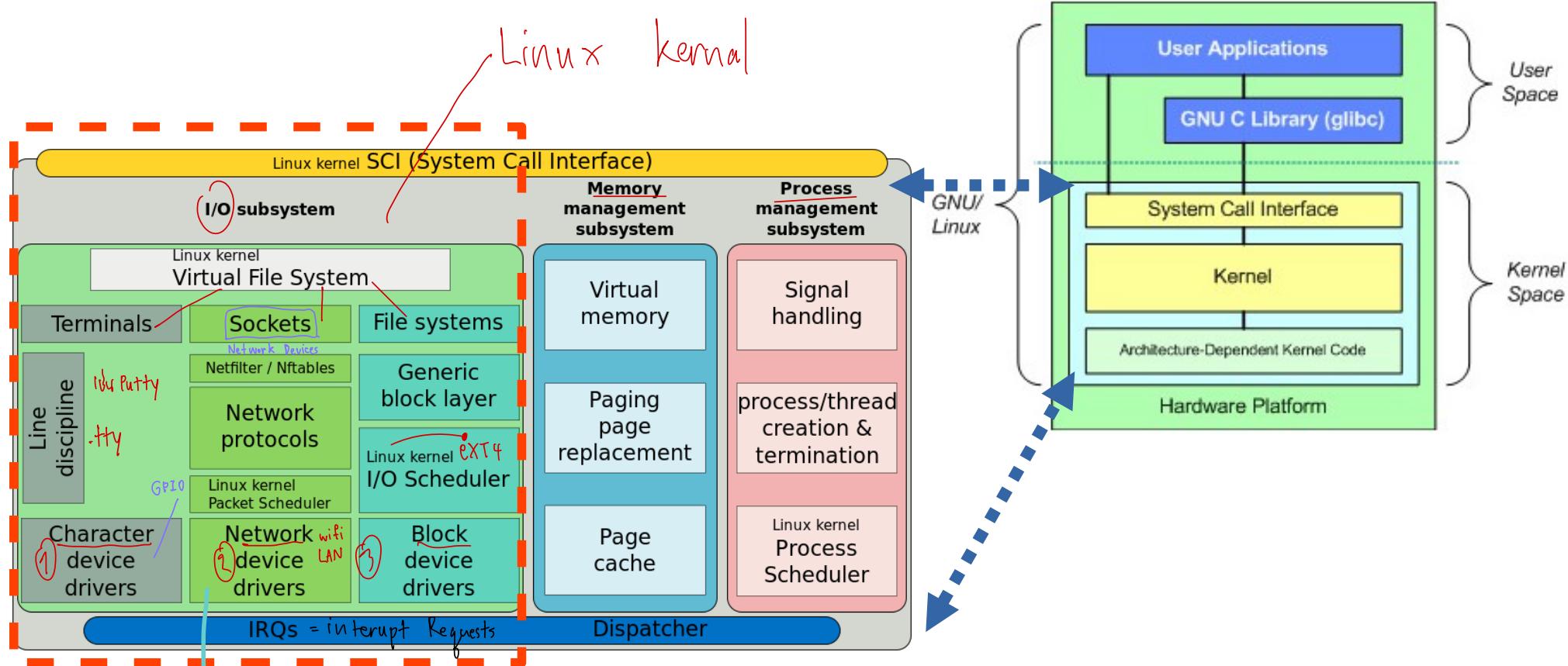
- 6.8 สัญญาณ WiFi และ Bluetooth สำหรับการสื่อสารไร้สาย
- 6.9 หลักการ Memory Mapped Input/Output
- 6.10 หัวเชื่อมต่อ 40 ขา (40-Pin Header)  ค่ากัน
- 6.11 ขา GPIO (General Purpose Input Output)
- 6.12 การขัดจังหวะ (Interrupt)
- 6.13 การเข้าถึงหน่วยความจำโดยตรง (Direct Memory Access)
- 6.14 แหล่งจ่ายไฟ (Power Supply) ของบอร์ด Pi3



~~LAB~~ 10/11
~~GPIO~~ 7/11



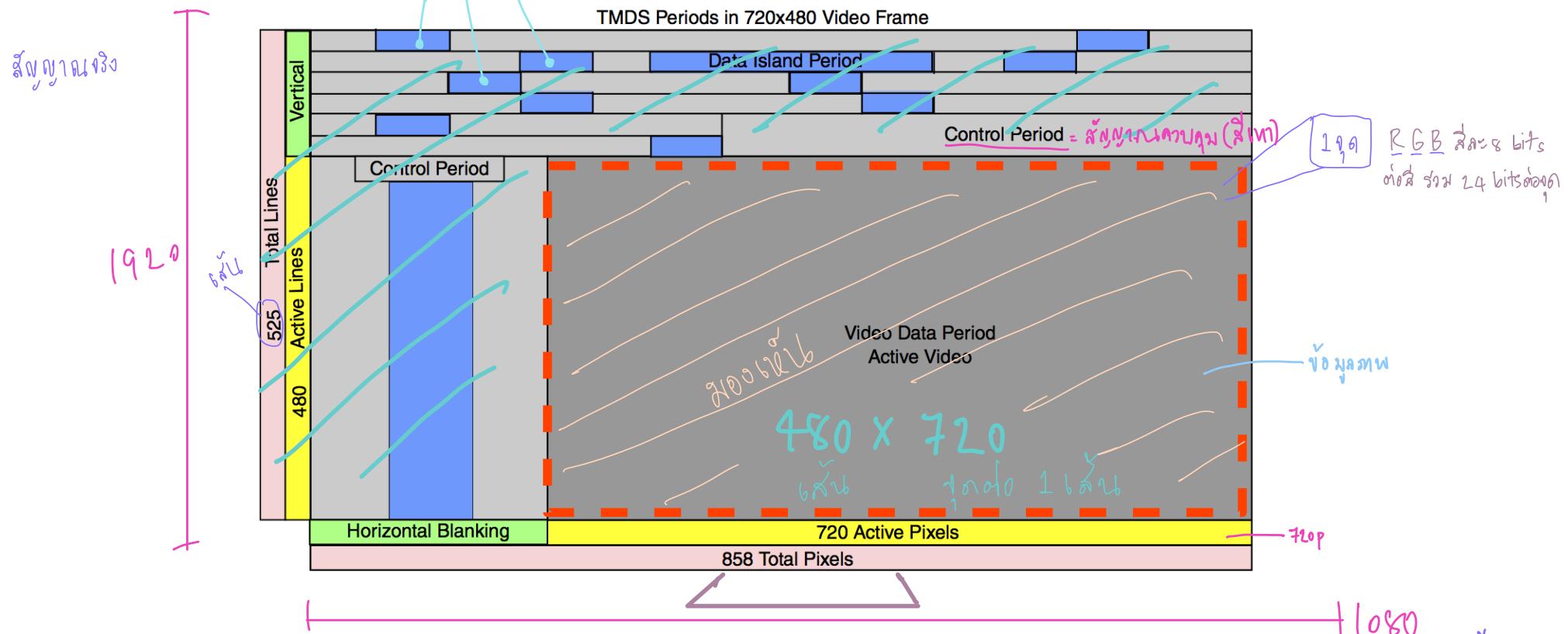
Input/Output: Software Perspective



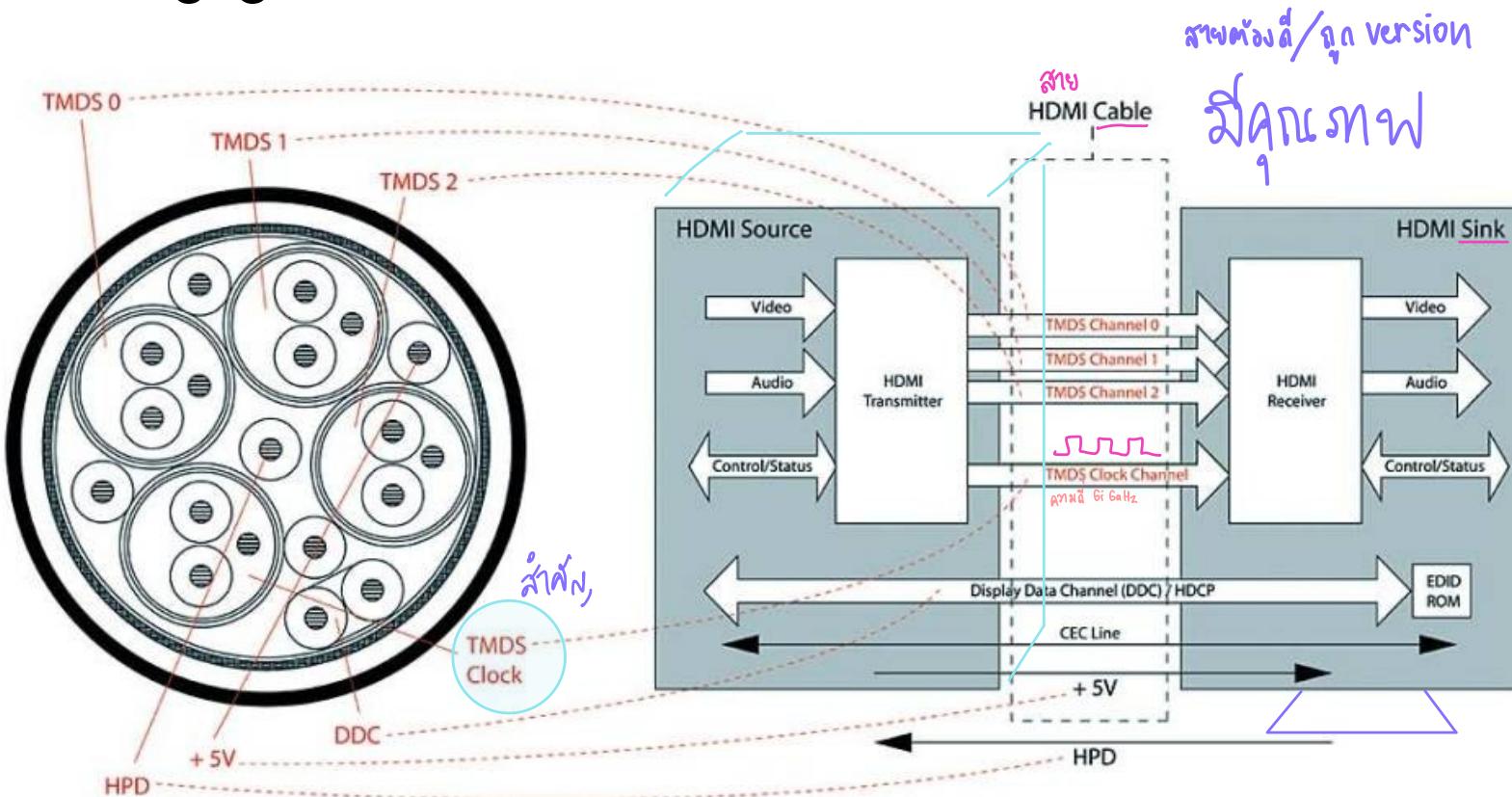
6.1 สัญญาณ HDMI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดใหญ่

- การเชื่อมต่อแบบ HDMI เป็นการถ่ายโอนสัญญาณแบบดิจิทัล สามารถส่งได้ทั้งสัญญาณภาพและสัญญาณเสียงไปพร้อมๆ กันด้วยอัตราบิตเรตสูง ระดับกิกะบิตต่อวินาที ความละเอียดภาพที่นิยม คือ 1080 เส้น x 1920 จุด
 - การเชื่อมต่อด้วยสัญญาณ HDMI เมน้ำสำหรับการแสดงผลจากเครื่องคอมพิวเตอร์หรือเครื่องเล่นมีเดีย (Media Player) ไปยังจอภาพความละเอียดสูงระดับเอชดี (HD) หรือสูงกว่าสำหรับจอความละเอียด Ultra HD
 - HDMI เวอร์ชันล่าสุด คือ 2.1 ซึ่งพัฒนาเพื่อรับรองรับวิดีโอที่ละเอียดสูงเฟรม率 8000 จุดต่อเส้นที่ 60 เฟรมต่อวินาที (8K60) และเฟรม率 4000 จุดต่อเส้นที่ 120 เฟรมต่อวินาที (4K120) และเพิ่มถึงเฟรม率 10,000 จุดต่อเส้น (10K) ซึ่งจะทำให้อัตราบิตเรตเพิ่มเป็น 48 กิกะบิตต่อวินาที

6.1 สัญญาณ HDMI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดใหญ่



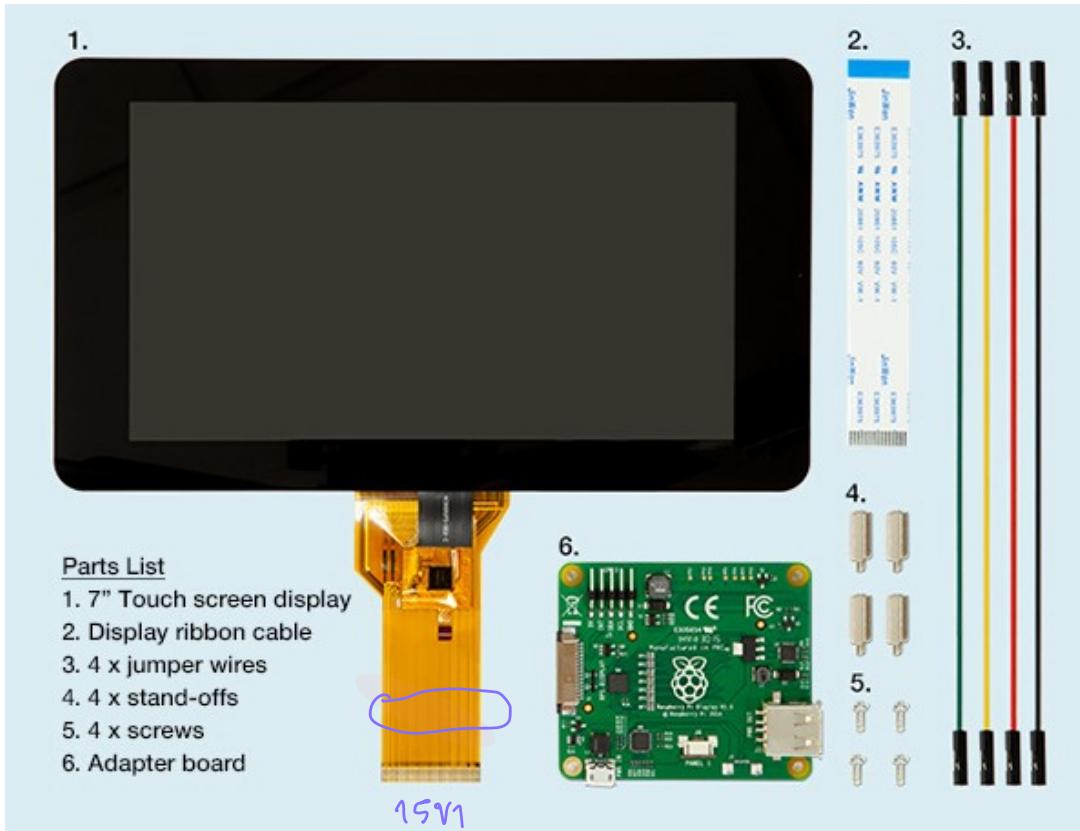
6.1 สัญญาณ HDMI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดใหญ่



6.1 สัญญาณ HDMI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดใหญ่

- สัญญาณ HDMI มีช่องสื่อสาร 5 ช่องแยกจากกัน ได้แก่
 - ช่อง TMDS (Transition-Minimized Differential Signaling) ช่อง TMDS จะส่งข้อมูลภาพวิดีโอ เสียง และข้อมูลเป็นดิจิทัล
 - } ช่วงส่ง ข้อมูลภาพ (Video Data Period) และ
 - } ช่วงส่ง แพ็คเก็ตควบคุม (Control Period) สำหรับสัญญาณควบคุม เช่น สัญญาณ HSYNC และ VSYNC
- ช่อง DDC (Display Data Channel) ใช้สื่อสารกับเครื่อง Media Player
- ช่อง CEC (Consumer Electronics Control)
- ช่อง ARC (Audio Return Channel)
- ช่อง HEC (HDMI Ethernet Channel)

6.2 สัญญาณ DSI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดเล็ก



ขา	ชื่อ	หน้าที่
1	Ground	กราวด์
2	Data Lane 1-	ขากลับเลขข้อมูล 1
3	Data Lane 1+	ขากวากเลขข้อมูล 1
4	Ground	กราวด์
5	Clock N	ขากลับเลนคล็อก
6	Clock P	ขากวากเลนคล็อก
7	Ground	กราวด์
8	Data Lane 0-	ขากลับเลขข้อมูล 0
9	Data Lane 0+	ขากวากเลขข้อมูล 0
10	Ground	กราวด์
11		
12		
13	Ground	กราวด์
14	+3.3 V	ไฟเลี้ยงขนาด 3.3 โวลท์
15	+3.3 V	ไฟเลี้ยงขนาด 3.3 โวลท์

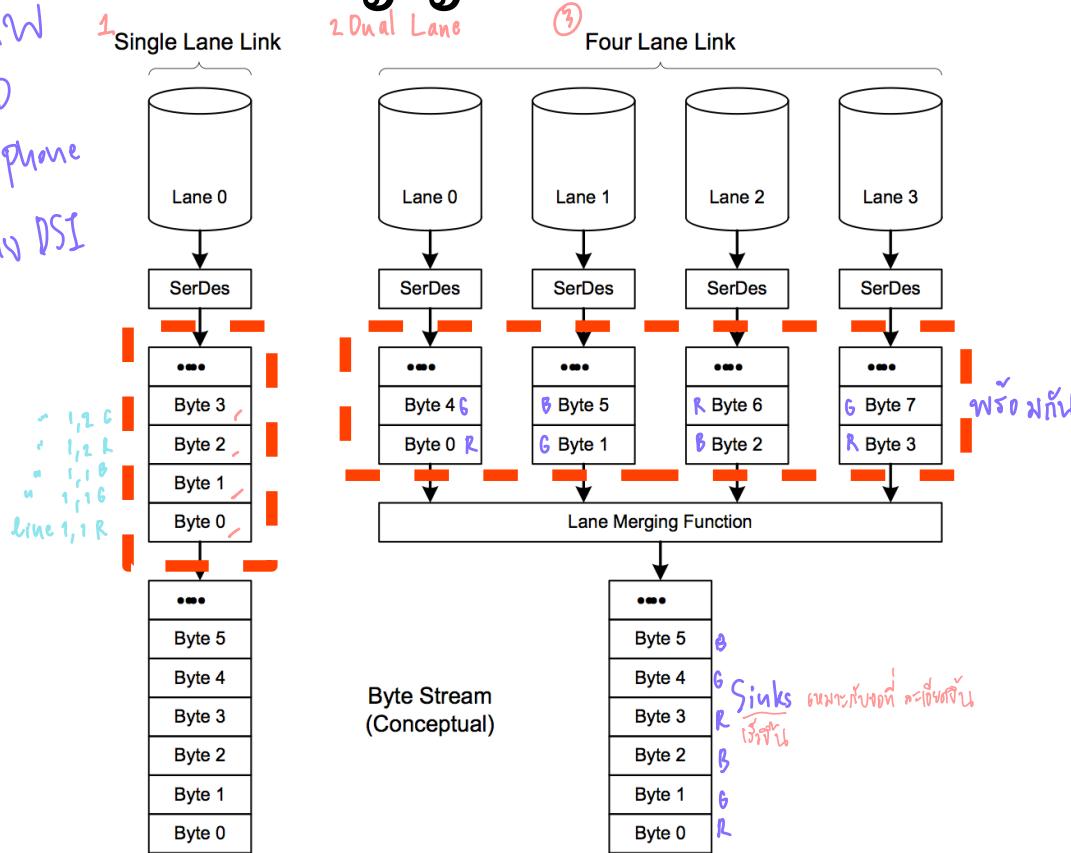
6.2 สัญญาณ DSI สำหรับจอภาพ LCD ขนาดเล็ก

- สัญญาณ DSI (Display Serial Interface) สำหรับเชื่อมต่อกับแผง LCD ขนาดเล็กกับซีพียูบนอุปกรณ์เคลื่อนที่ เช่น โทรศัพท์เคลื่อนที่ เท็บเล็ต คอมพิวเตอร์โน้ตบุค เป็นต้น เพื่อการแสดงผลในรูปของกราฟิก荷มด
- สัญญาณ DSI นี้ถูกกำหนดเป็นมาตรฐานโดยองค์กรชื่อ MIPI (Mobile Industry Processor Interface) <http://www.mipi.org>
- สัญญาณ DSI ใช้ได้กับจอแสดงผลหลายประเภท และไม่ขึ้นกับเทคโนโลยีของจอ เน้นที่การส่งข้อมูลภาพไปยังจอเป็นหลัก จึงมีเลนช์ข้อมูลหลายเลน

บริษัทฯ
คงเหลือไว้

6.2 สัญญาณ DS1 สำหรับจอภาพ LCD ขนาดเล็ก

จอภาพ
LCD
USB phone
ทั่วไป DS1

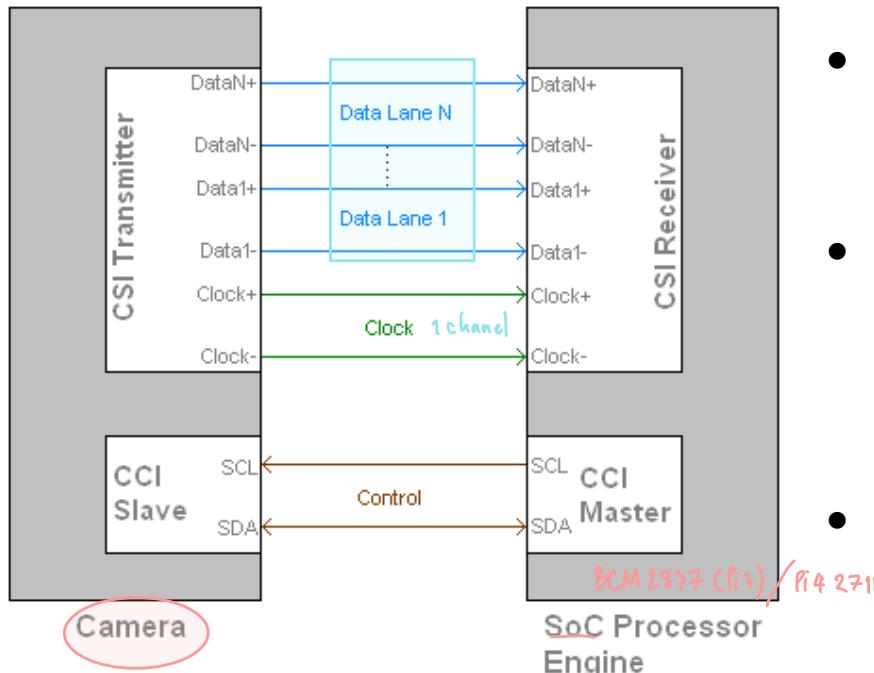


ขา	ชื่อ	หน้าที่
1	Ground	กราวด์
2	Data Lane 1-	ขากบเลนข้อมูล 1
3	Data Lane 1+	ขากวากเลนข้อมูล 1
4	Ground	กราวด์
5	Clock N	ขากบเลนคล็อก
6	Clock P	ขากวากเลนคล็อก
7	Ground	กราวด์
8	Data Lane 0-	ขากบเลนข้อมูล 0
9	Data Lane 0+	ขากวากเลนข้อมูล 0
10	Ground	กราวด์
11		
12		
13	Ground	กราวด์
14	+3.3 V	ไฟเลี้ยงขนาด 3.3 โวลท์
15	+3.3 V	ไฟเลี้ยงขนาด 3.3 โวลท์

6.2 สัญญาณ DS1 สำหรับจอภาพ LCD ขนาดเล็ก

- สัญญาณ DS1 แบ่งเป็นชั้นเดียว (Single Lane) และหลายๆ เลนตั้งแต่ 2 เลนขึ้นไป เพื่อกระจายการส่งข้อมูลแต่ละใบท์ข้อมูล ไปแต่ละเลน
- ข้อมูลใบที่ 0, 4, 8, ... จะส่งมาทางเลนหมายเลข 0
- ข้อมูลใบที่ 1, 5, 9, ... จะส่งมาทางเลนหมายเลข 1
- ข้อมูลใบที่ 2, 6, 10, ... จะส่งมาทางเลนหมายเลข 2
- ข้อมูลใบที่ 3, 7, 11, ... จะส่งมาทางเลนหมายเลข 3 และสลับกันไปแบบนี้เรื่อยๆ
- การส่งข้อมูลจำนวนหลายๆ เลนพร้อมกันทำได้เร็วขึ้น รองรับการแสดงผลที่ละเอียดมากขึ้น เปลี่ยนแปลงภาพต่อวินาทีได้มากขึ้น การเคลื่อนไหวของภาพจึงต่อเนื่องไม่กระตุก
- เมื่อปลายทางรับข้อมูลได้สำเร็จ วงจรรับจะนำข้อมูลเหล่านั้นรวมกัน (Lane Merging Function)

6.3 สัญญาณ CSI สำหรับเชื่อมต่อกล้องขนาดเล็ก

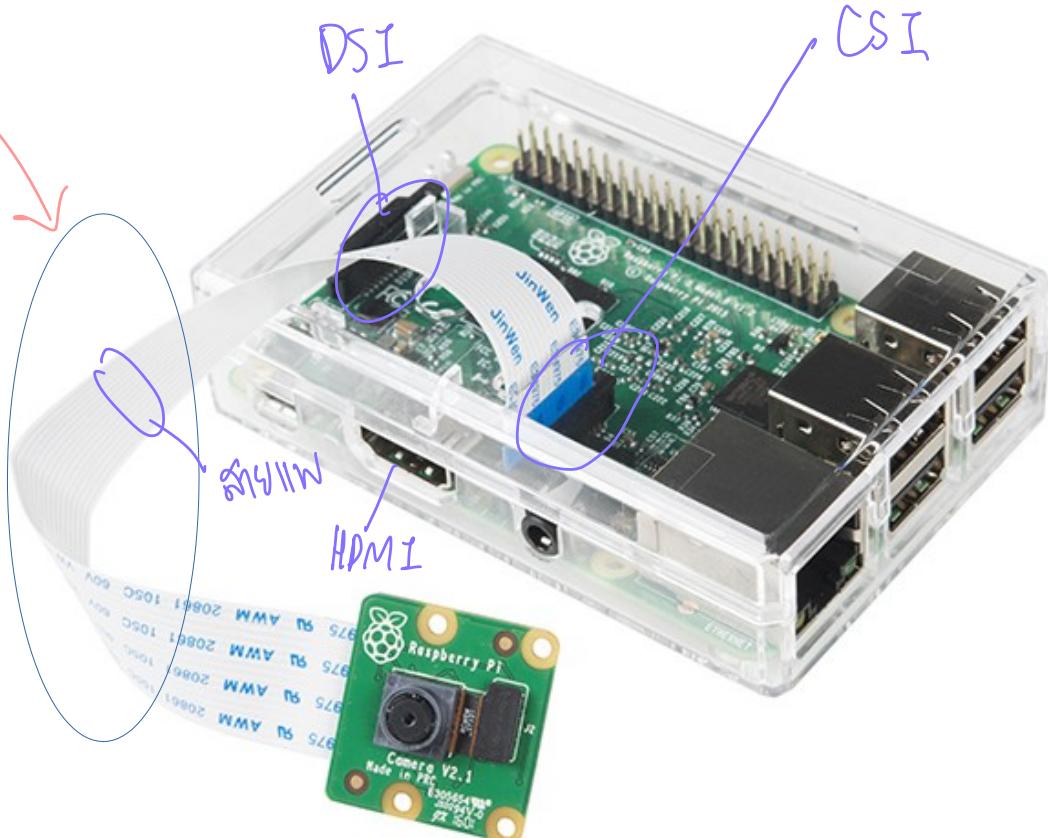
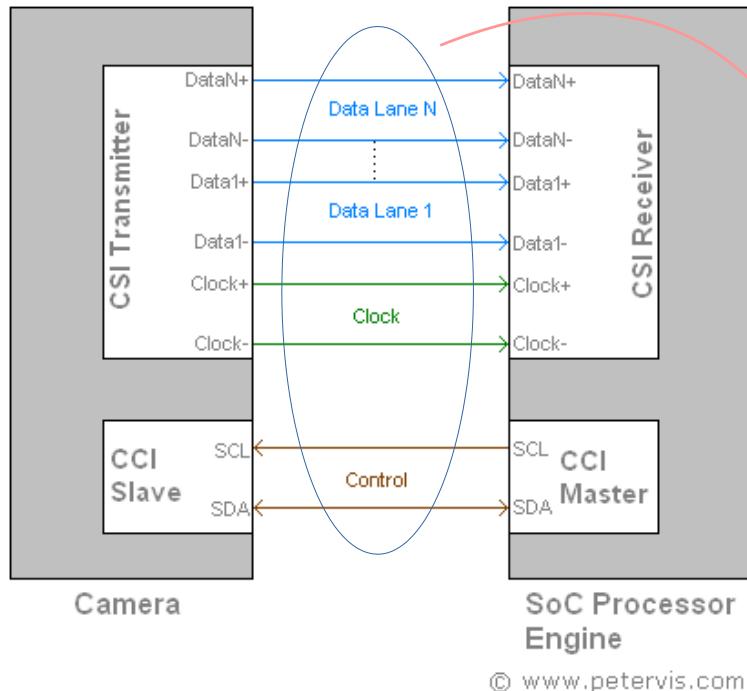


© www.petervis.com

ร่องรอยบนหน้าจอที่พูด นัย/นัย

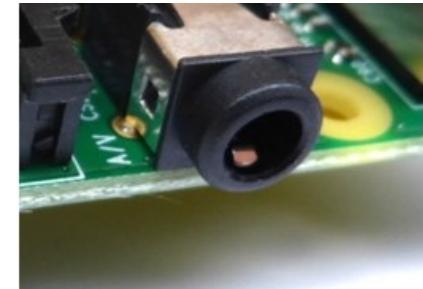
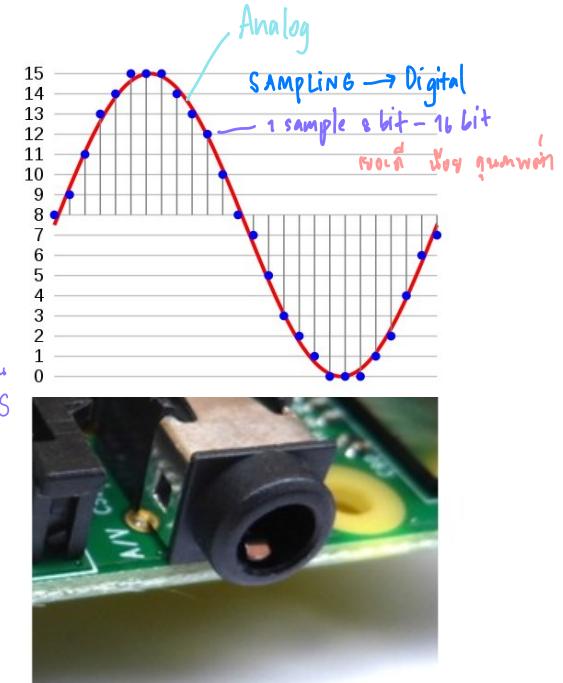
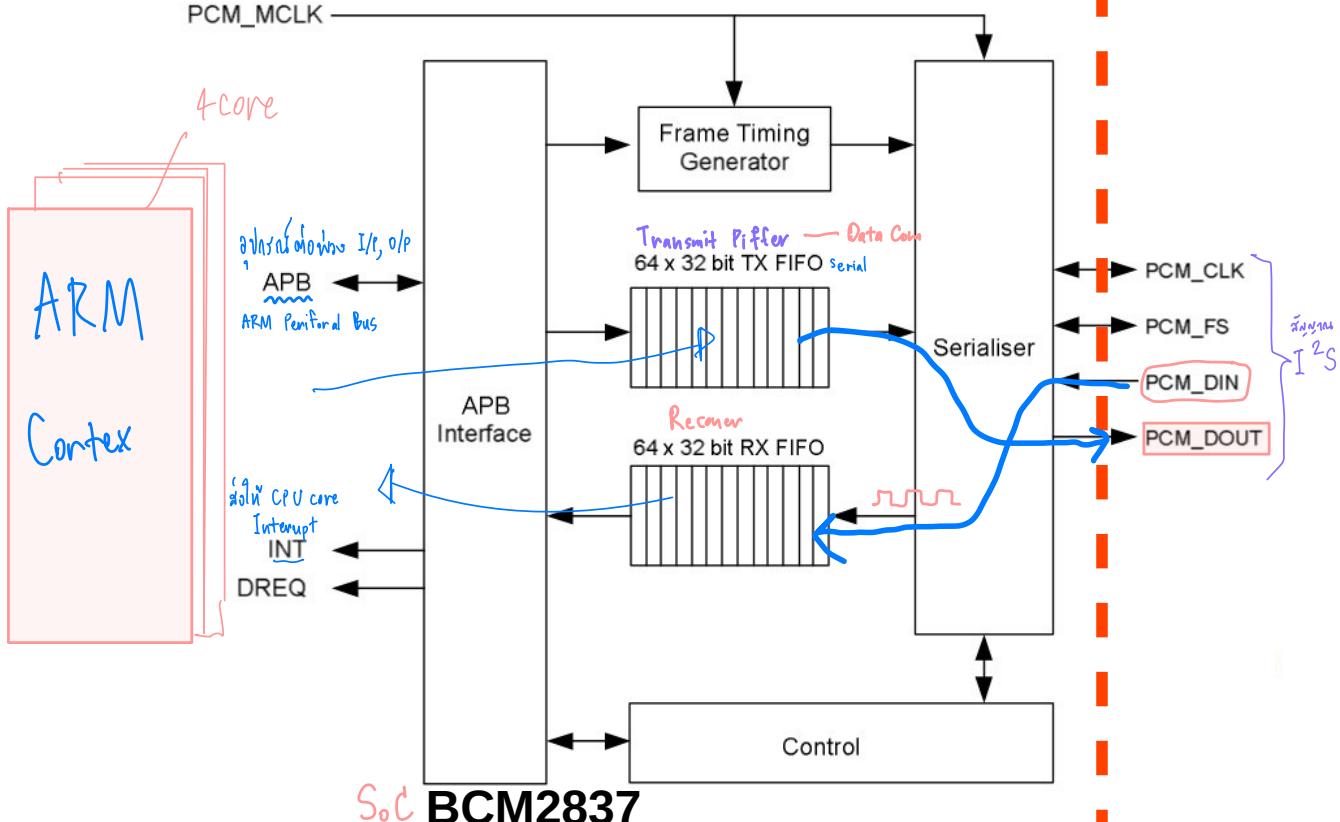
- มาตรฐาน CSI: Camera Serial Interface มีความคล้ายคลึงกับสัญญาณ DSI ซึ่งกำหนดโดยองค์กรเดียวกัน คือ MIPI.org
- ข้อมูลภาพจากกล้องจะส่งผ่านสายด้วยเลนข้อมูลจำนวนหนึ่ง เพื่อรวมกันเป็นภาพเดียวที่ปลายทางแต่ละเลนมีการส่งข้อมูลทีละใบ儿และอนุกรม
- ข้อมูลจะส่งแบบซิงโครนัสตามสัญญาณคลื่อก และสัญญาณควบคุมมาตรฐาน I2C
BCM2877 (Pi3) / Pi4 2711

6.3 สัญญาณ CSI สำหรับเชื่อมต่อกล้องขนาดเล็ก



6.4 สัญญาณ PCM สำหรับสัญญาณเสียง

Microphone

6.4 สัญญาณ PCM สำหรับสัญญาณเสียง

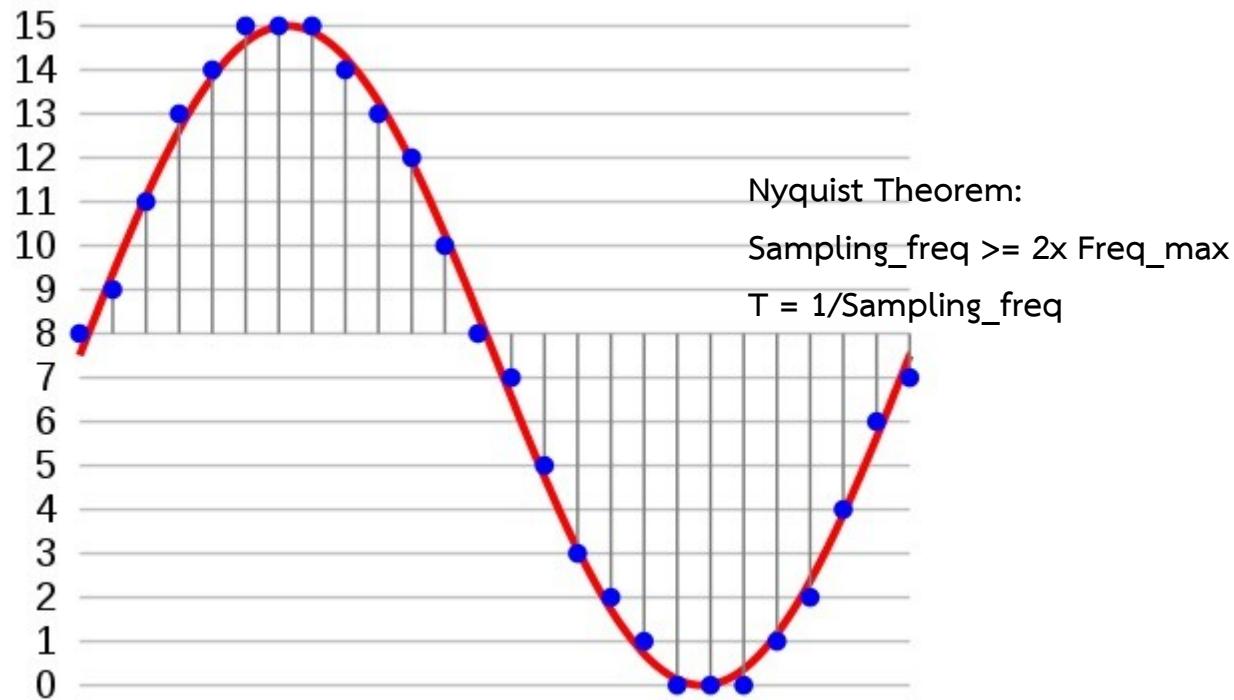
- สัญญาณชนิด PCM คือ สัญญาณดิจิทัลพื้นฐานเกิดจากการแปลงสัญญาณอนาล็อกเป็นดิจิทัล (Analog to Digital: A2D) เป็นเลขจำนวนเต็มชนิดไม่มีเครื่องหมาย
- นิยมแพร่หลายในอุตสาหกรรมปัจจุบัน และใช้กับแผ่นซีดี (Compact Disc) โทรศัพท์บ้านพื้นฐาน และอื่นๆ
- ชิป BCM2837 บนบอร์ด Pi3 สามารถแปลงข้อมูลเสียงที่ได้จากการประมวลผลในรูปแบบ PCM แล้วแปลงสัญญาณดิจิทัลให้เป็นสัญญาณอนาล็อกเพื่อส่งต่อให้กับลำโพงภายนอก

6.4 สัญญาณ PCM สำหรับสัญญาณเสียง

- Nyquist Theorem: $\text{Sampling_freq} \geq 2 \times \text{Freq_max}$, $T = 1/\text{Sampling_freq}$
- รูปคลื่นไซน์ (Sine Wave) และการสุ่มค่าของคลื่นไซน์นี้ ด้วยความถี่สูงเป็น 26 เท่าของความถี่เดิม แล้วทำการแปลงเป็นสัญญาณดิจิทัลชนิด PCM ด้วยความละเอียด 16 ระดับให้กลับเป็นข้อมูลขนาด 4 บิตต่อการสุ่ม 1 ครั้ง
- สัญญาณเสียงสนทนานั่นโดยศัพท์จะสุ่มด้วยความถี่ 8,000 ครั้งต่อวินาที ซึ่งจะตรงกับค่าเวลา $1/8,000 = 125$ ไมโครวินาที ด้วยความละเอียด 256 ระดับ หรือ 8 บิต
- สัญญาณเสียงเพลงคุณภาพระดับแผ่นเสียง จะสุ่มด้วยความถี่ 44,100 ครั้งต่อวินาที ซึ่งจะตรงกับค่าเวลา $1/44,100 = 22.67$ ไมโครวินาที ด้วยระดับความละเอียด 65,536 ระดับ เพื่อให้เป็นข้อมูลขนาด 16 บิต

6.4 สัญญาณ PCM สำหรับสัญญาณเสียง

Analog to Digital
(A2D) 4-bit
unsigned



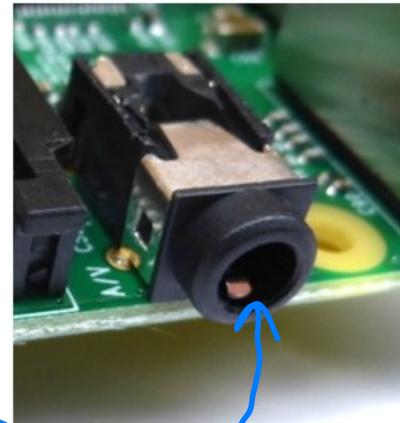
6.5 สัญญาณภาพและเสียงสำหรับจอทีวี

Analog TV

Composite Video



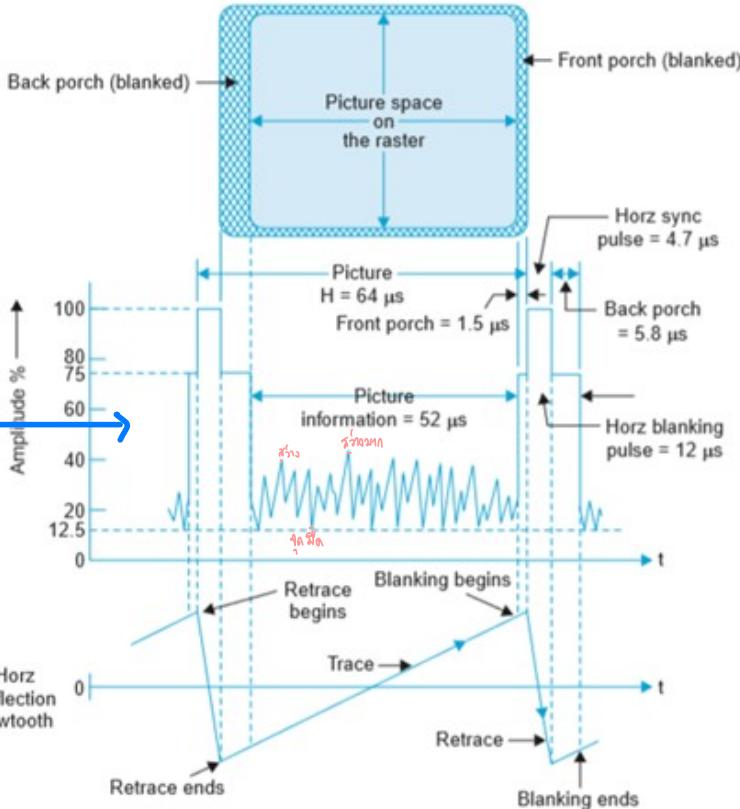
เข้า
PCM digital



RGB 16bit
Analog

HDMI กว้างกว่า Digital

6.5 สัญญาณภาพและเสียงสำหรับจอทีวี



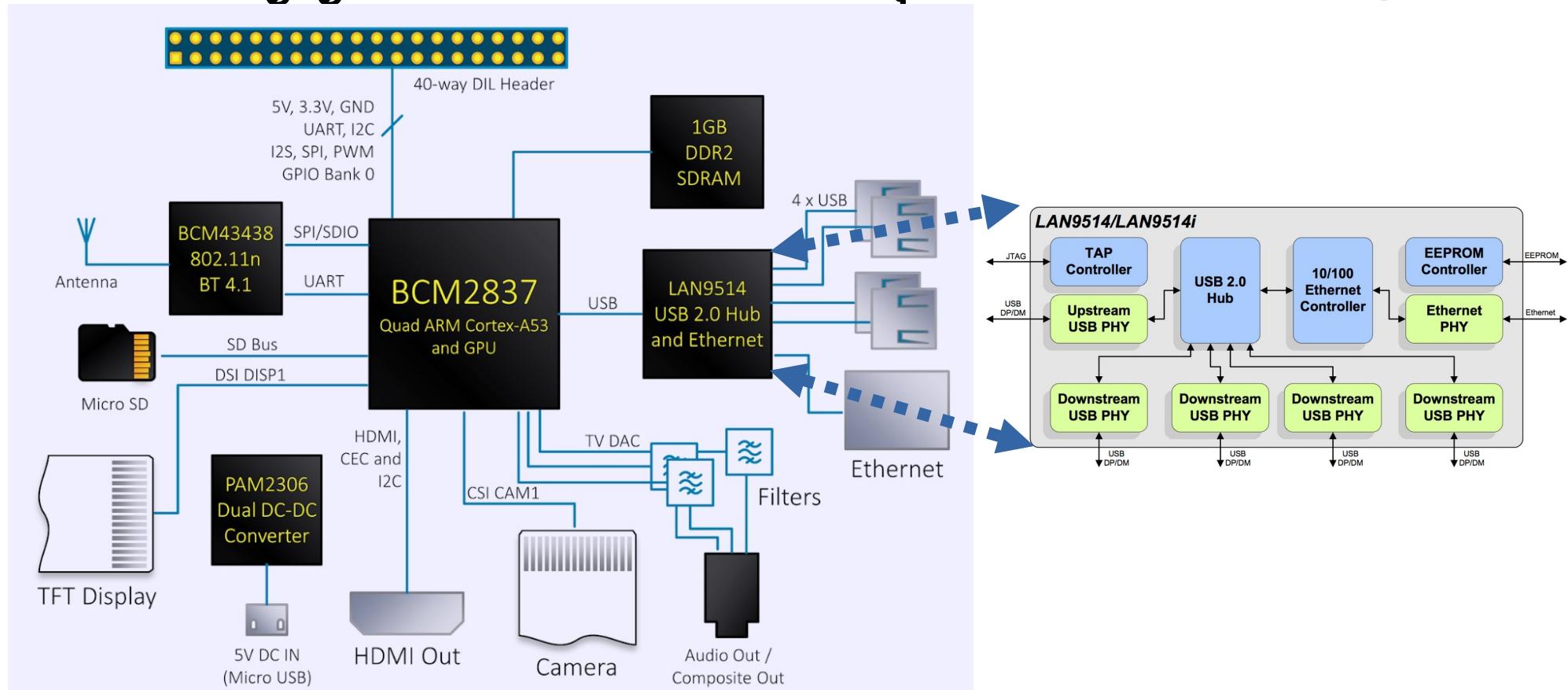
- บอร์ด Pi3 สามารถเชื่อมต่อกับจอทีวี โดยใช้ สัญญาณภาพและเสียง
- สัญญาณภาพเรียกว่า สัญญาณคอมโพสิตวีดิโอ มีความละเอียดต่ำกว่า สัญญาณ HDMI
- สัญญาณเสียงเป็นแบบสเตอโรโน สำหรับลำโพง ซ้ายและขวา
- สัญญาณเสียง มีรายละเอียดในหัวข้อก่อนหน้า

6.6 สัญญาณ USB 2.0 สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่างๆ

- ในตำราเล่มนี้จะกล่าวถึง USB เวอร์ชัน 2.0 ซึ่งเป็นพื้นฐานและมีคุณสมบัติ ดังนี้
- สามารถโอนถ่ายข้อมูลทั่วไป สัญญาณเสียง และสัญญาณภาพ ได้สูงสุดถึง 1.5 (Low Speed) 12 (Full Speed) และ 48 (High Speed) เมกะบิตต่อวินาที
- สามารถจ่ายไฟเลี้ยงความต่างศักย์ 5 โวลท์ 0.5 แอม培ร์ให้แก่อุปกรณ์ขนาดเล็ก และสูงสุด 1 แอม培ร์สำหรับพอร์ตพิเศษ
- สายเคเบิลมีความยาวไม่เกิน 5 เมตร เนื่องจากความต้านทานของสายจะทำให้เกิดโวลตेजตกร่อง (Voltage Drop) ในสาย จนทำให้ความต่างศักย์ไปเลี้ยงอุปกรณ์ไม่เพียงพอ
- "Hot Swapping" รองรับการต่อเชื่อม ถอดออก และรีเซตอุปกรณ์ที่ต้องอยู่โดยไม่ต้องรีเซตหรือรีบูตระบบโอเอส

GigaBit / พันธ์

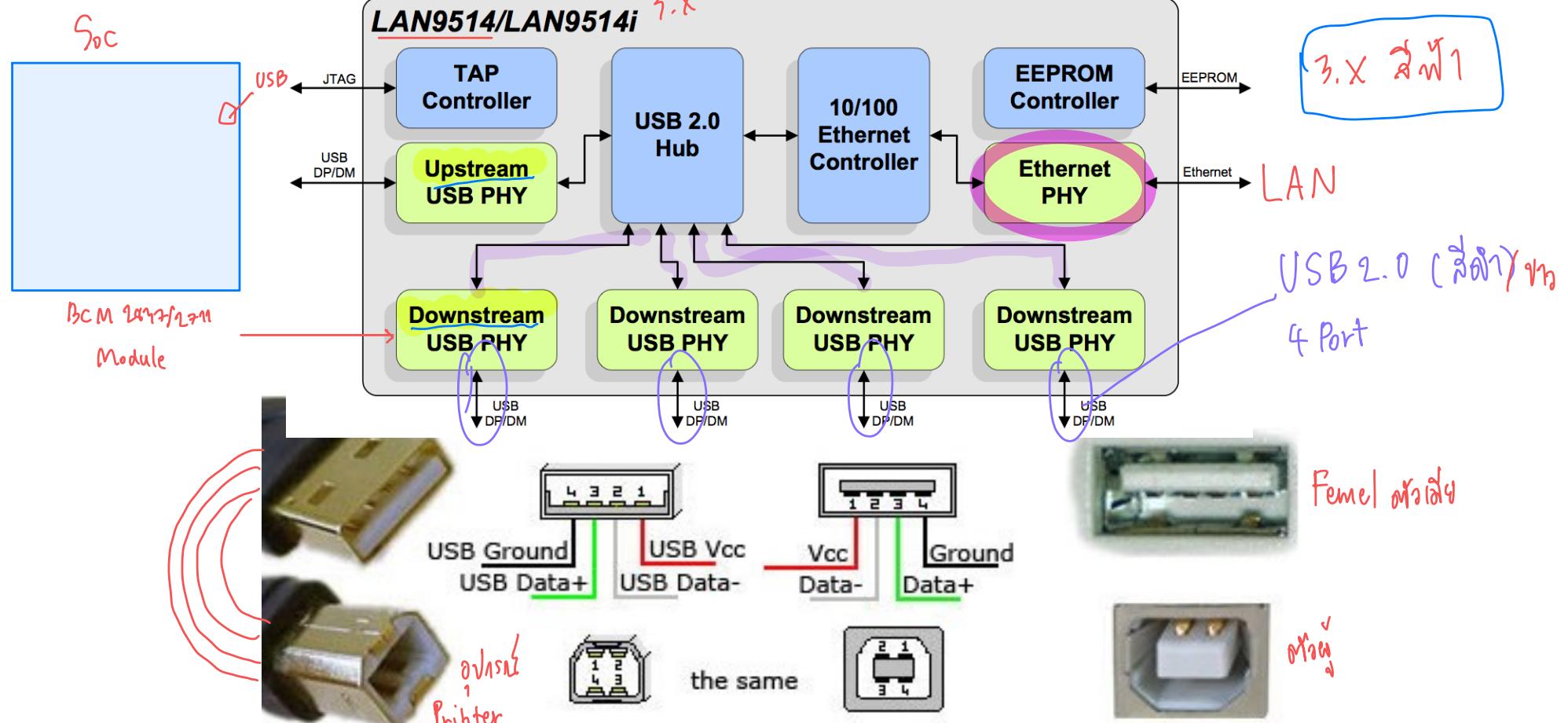
6.6 สัญญาณ USB 2.0 สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่างๆ



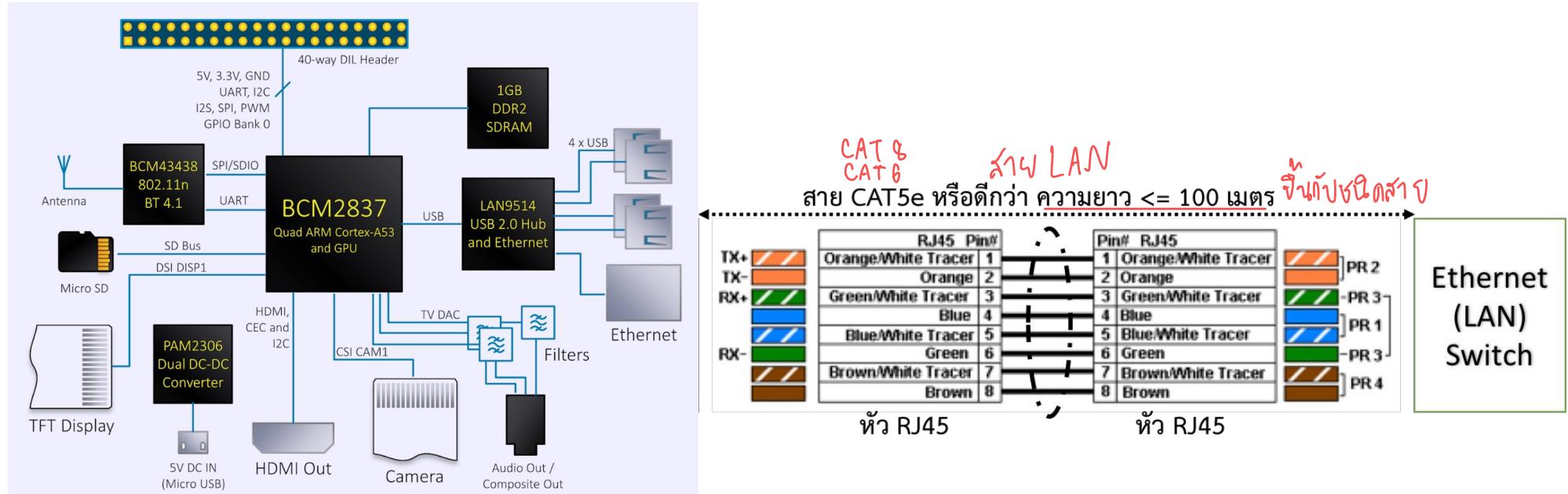
6.6 สัญญาณ USB 2.0 สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่างๆ

- เนื่องจากภายในชิป BCM2837 จะมีรูทฮับ (Root Hub) เพียง 1 พอร์ต
- โครงสร้างของไอซี LAN9514 ถูกออกแบบให้ LAN9514 มี USB Hub (Upstream) จำนวน 1 พอร์ต เพื่อเชื่อมกับรูทฮับในชิป BCM2837 และขยายจำนวนพอร์ต (Downstream) เพิ่มเป็น 4 พอร์ต เพื่อต่อเข้ามายังคีย์บอร์ดเม้าส์ และอุปกรณ์ USB อื่นๆ
- ภายใน LAN9514 ยังมีโมดูล Ethernet สำหรับเชื่อมต่อกับเครือข่ายอินเทอร์เน็ตแบบใช้สาย ซึ่งจะได้กล่าวต่อไป
- ในทางปฏิบัติชิป LAN9514 มีพอร์ต IEEE 1149.1 TAP (Test Access Port) CONTROLLER เพื่อใช้สำหรับทดสอบวงจรภายใน

6.6 สัญญาณ USB 2.0 สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่างๆ



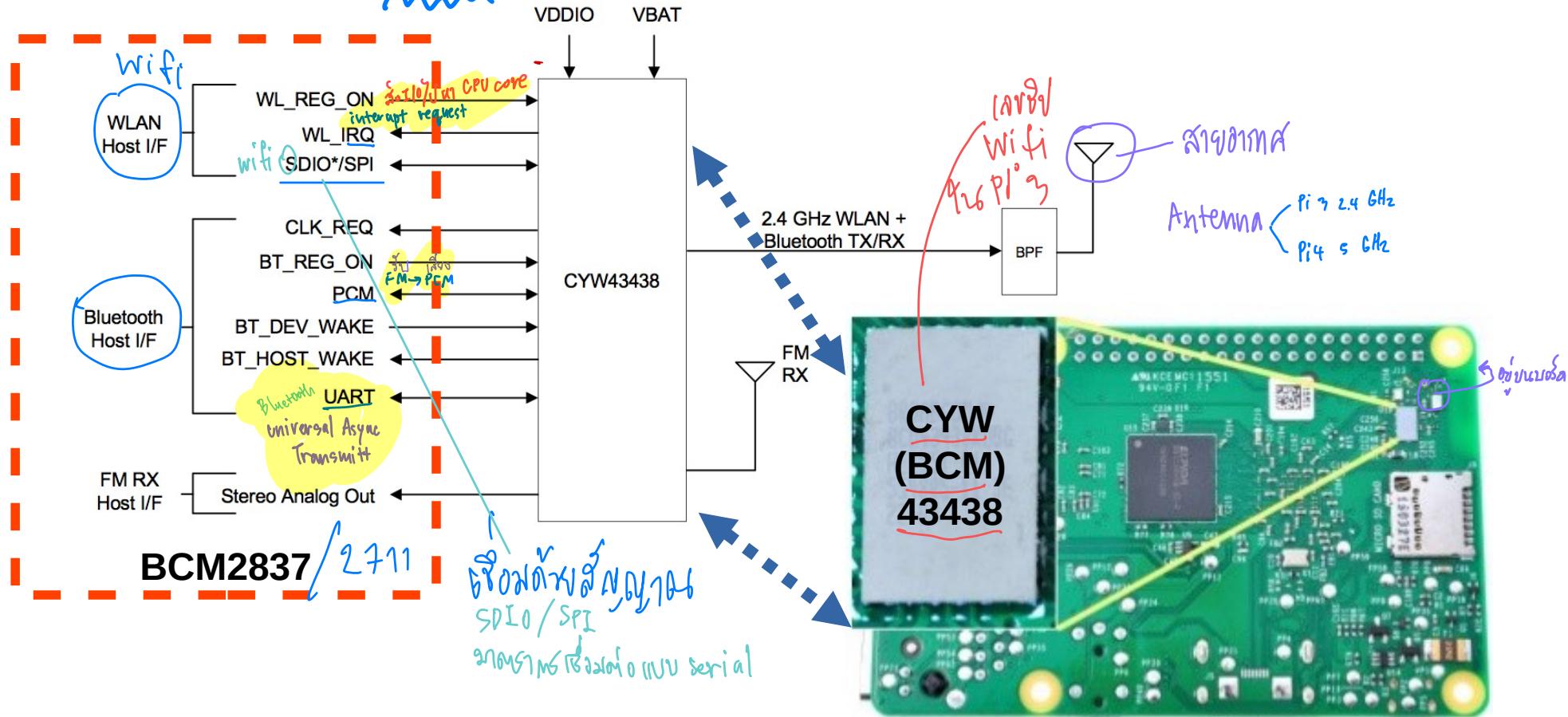
6.7 สัญญาณ Ethernet สำหรับสายเชื่อมต่อกับอินเตอร์เน็ต



Wireless LAN ໄວຣັບອັນ (WLAN)

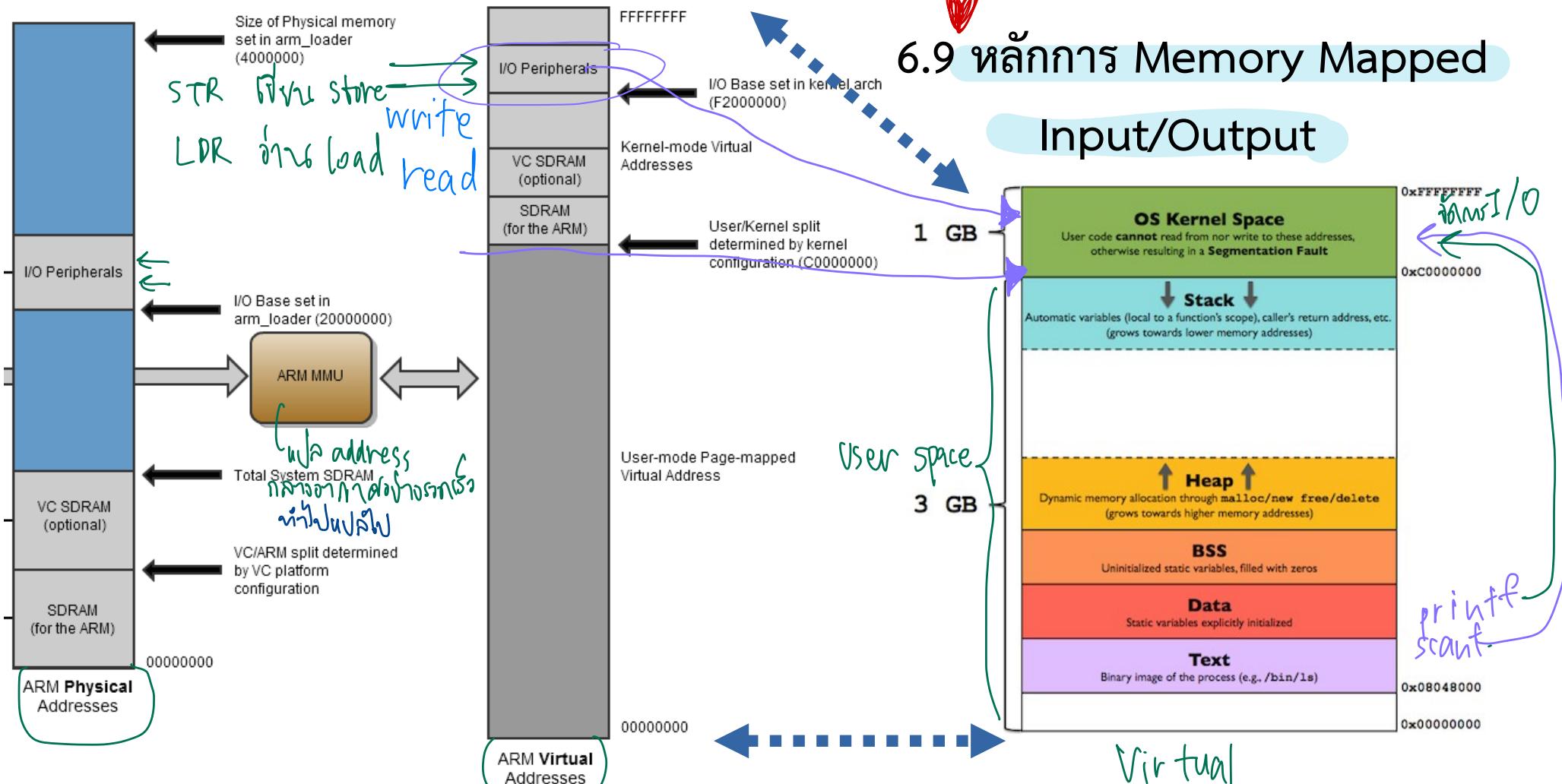
6.8 ສ້າງລູານ WiFi ແລະ Bluetooth ສໍາຮັບການສື່ອສາງໄຣສ່າຍ

Socket device < LAN (ethernet)
wifi



6.9 หลักการ Memory Mapped

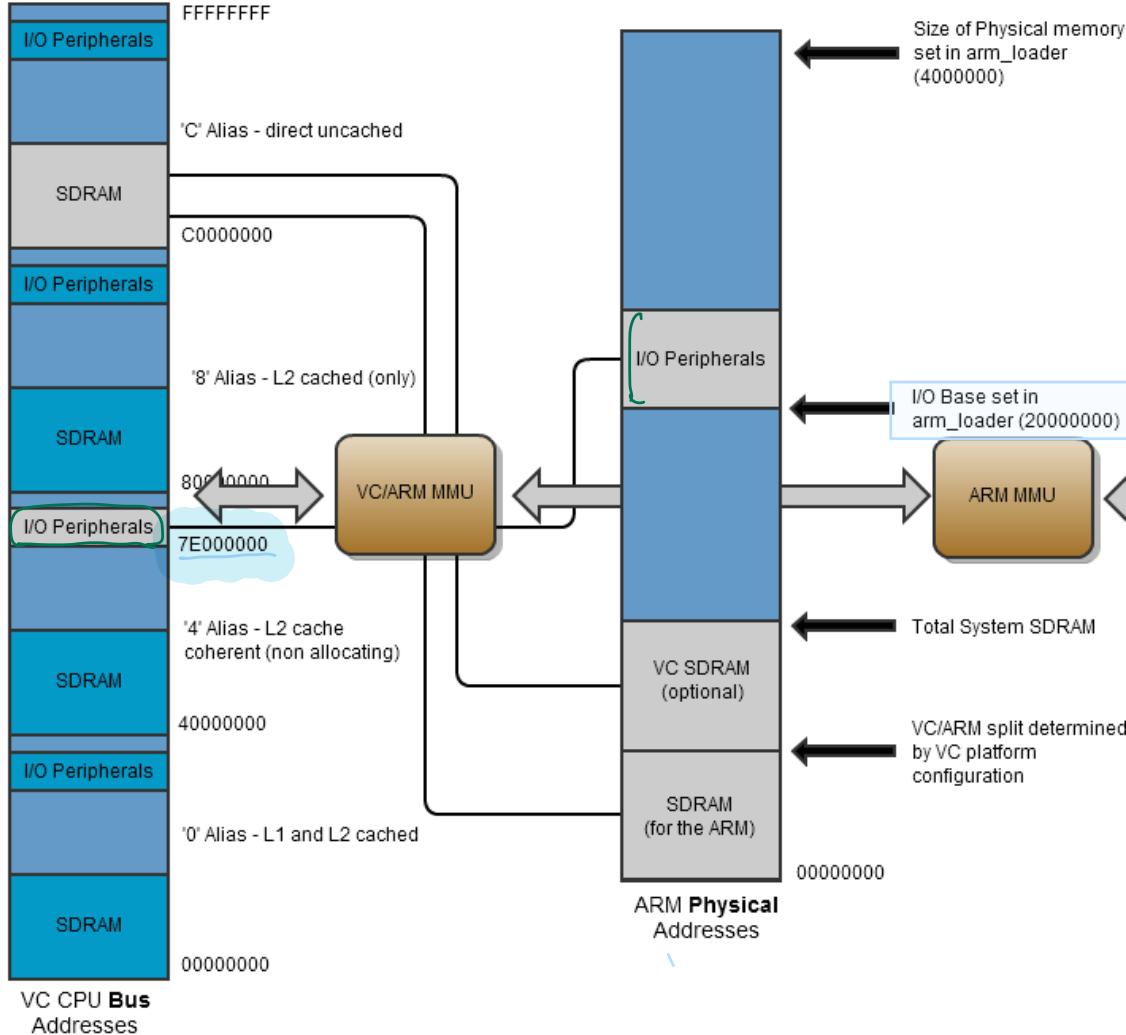
Input/Output



6.9 หลักการ Memory Mapped Input/Output

การอ่านหรือเขียนข้อมูลไปยังแอดเดรสภายนอกเหล่านี้ ทำได้การใช้คำสั่ง LDR และ STR เมื่อонกับหน่วยความจำปกติทั่วไป โดยผู้ผลิตชาร์ดแวร์ได้กำหนดหมายเลขแอดเดรสของบัสตามตารางที่

6.4 โดยแอดเดรสบัสเสริมต้นที่หมายเลข 0x7E000000 หรือ 0x7E00_0000

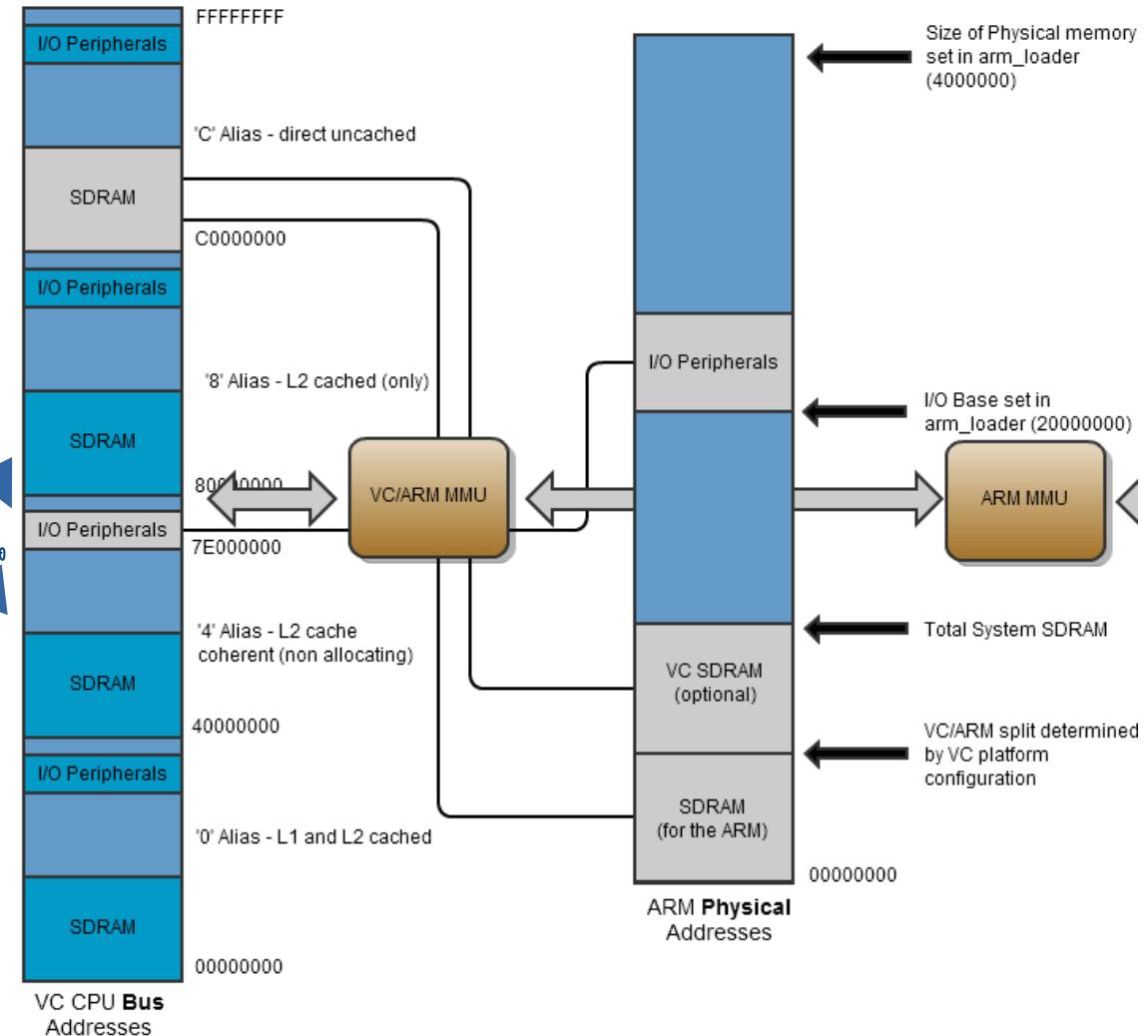


ตารางที่ 6.4: ตารางเชื่อมโยงระหว่างบัสแอดเดรสสำหรับชิ้นส่วนต่างๆ ของ ARM ที่เริ่มต้นที่หมายเลข 0x7E

บัสแอดเดรส I/O (Bus Address)

บัสแอดเดรส (Bus Address)	ชื่อ ^{I/O} (Name)
0x7E00_0000	...
0x7E00_1000	...
0x7E00_2000	...
0x7E00_3000	System Timer
0x7E00_7000	DMA Controller
0x7E00_B000	Interrupt Register
0x7E00_B400	Timer
0x7E20_0000	General Purpose I/O
0x7E20_1000	Universal Async. Rx Tx
0x7E20_3000	Pulse Code Modulation (PCM)
0x7E20_4000	SPI0
0x7E20_5000	Serial Controller (I ² C)
0x7E21_4000	SPI/BSC Slave
0x7E21_5000	mini UART, SPI1, SPI2
0x7E30_0000	External Mass SD Card Media Controller
0x7E98_0000	Universal Serial Bus (USB)

GPIO
Mem Memory
Mapped
I/O

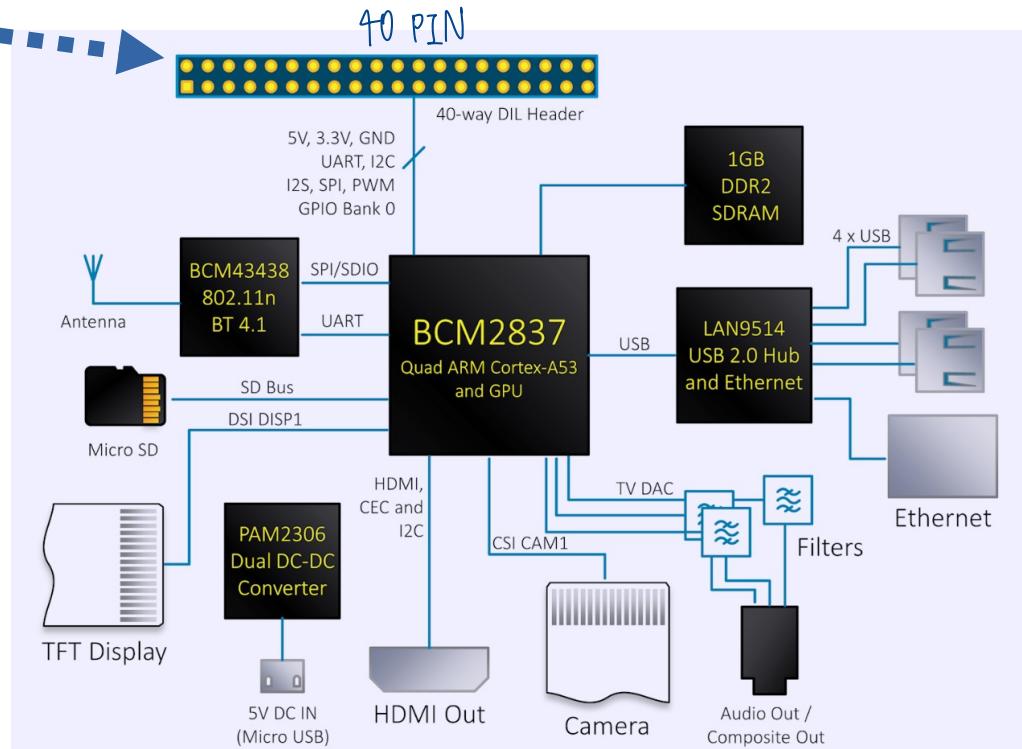


6.10 หัวเชื่อมต่อ 40 ขา (40-Pin Header)

Raspberry Pi 3 GPIO Header					
Pin#	NAME	LEFT	RIGHT	NAME	Pin#
01	3.3v DC Power	●	●	DC Power 5v	02
03	GPIO02 (SDA1 , I ² C)	○	○	DC Power 5v	04
05	GPIO03 (SCL1 , I ² C)	○	●	Ground	06
07	GPIO04 (GPIO_GCLK)	○	○	(TXD0) GPIO14	08
09	Ground	●	●	(RXD0) GPIO15	10
11	GPIO17 (GPIO_GEN0)	○	○	(GPIO_GEN1) GPIO18	12
13	GPIO27 (GPIO_GEN2)	○	●	Ground	14
15	GPIO22 (GPIO_GEN3)	○	○	(GPIO_GEN4) GPIO23	16
17	3.3v DC Power	○	○	(GPIO_GEN5) GPIO24	18
19	GPIO10 (SPI_MOSI)	○	●	Ground	20
21	GPIO09 (SPI_MISO)	○	○	(GPIO_GEN6) GPIO25	22
23	GPIO11 (SPI_CLK)	○	○	(SPI_CE0_N) GPIO08	24
25	Ground	●	●	(SPI_CE1_N) GPIO07	26
27	ID_SD (I ² C ID EEPROM)	○	○	(I ² C ID EEPROM) ID_SC	28
29	GPIO05	○	●	Ground	30
31	GPIO06	○	○	GPIO12	32
33	GPIO13	○	○	Ground	34
35	GPIO19	○	○	GPIO16	36
37	GPIO26	○	●	GPIO20	38
39	Ground	●	○	GPIO21	40

Rev. 2
29/02/2016

www.element14.com/RaspberryPi



6.11 ขา GPIO (General Purpose Input Output)

สนใจเรื่อง micro controller - สุกๆ กะ

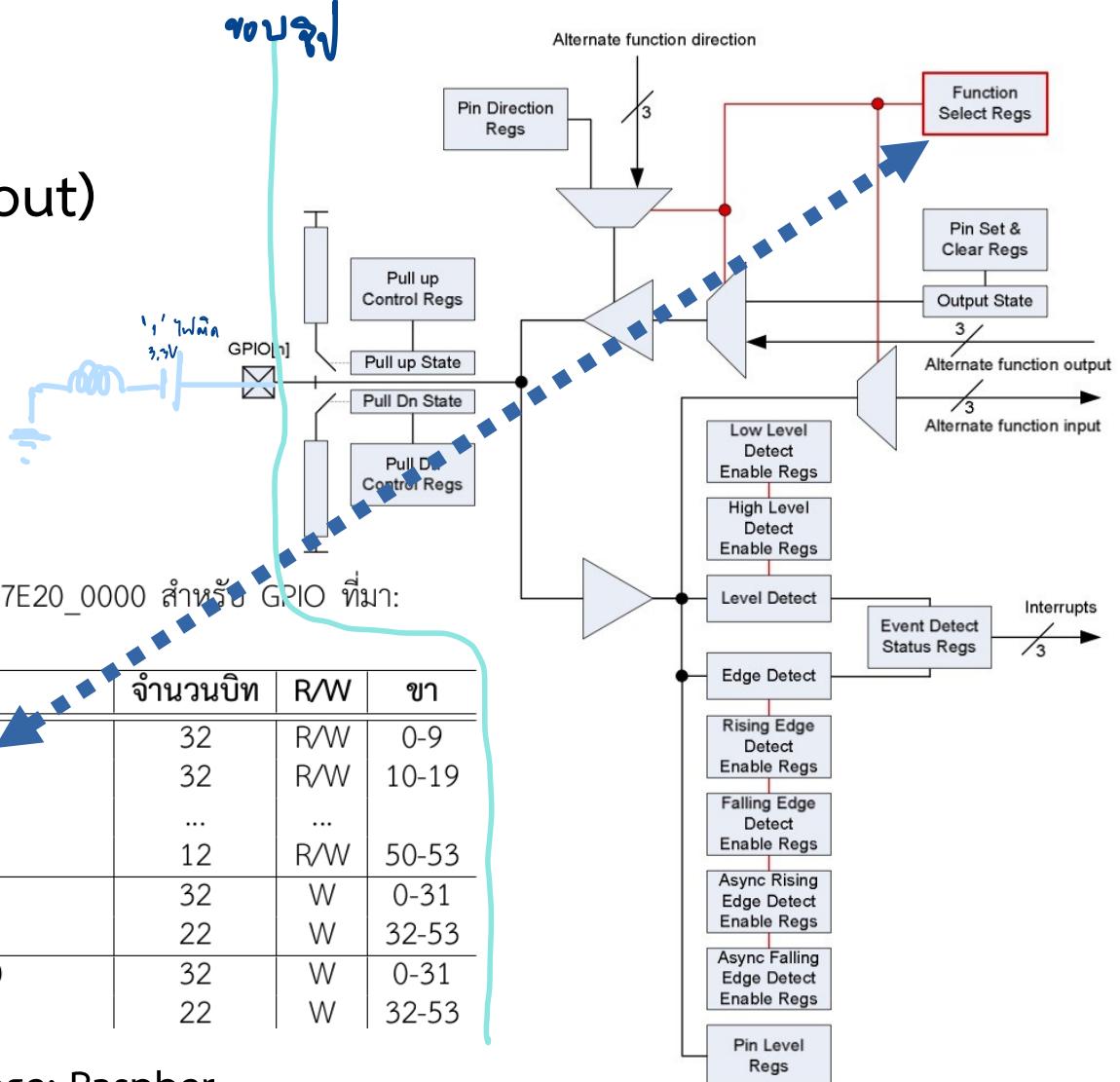
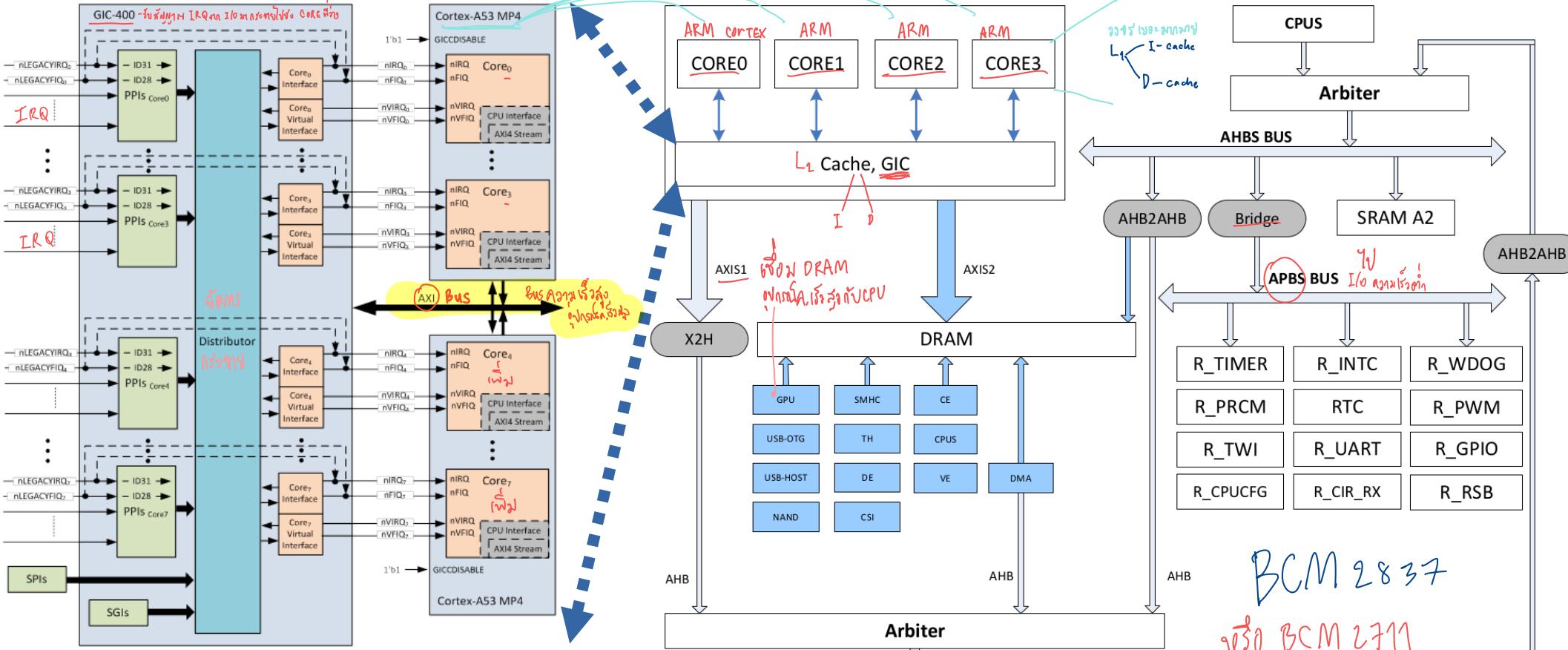


Table 6.6: ตารางแอดเดรสในหน่วยความจำเริ่มต้นที่หมายเลข 0x7E20_0000 สำหรับ GPIO ที่มา:
Broadcom (2012)

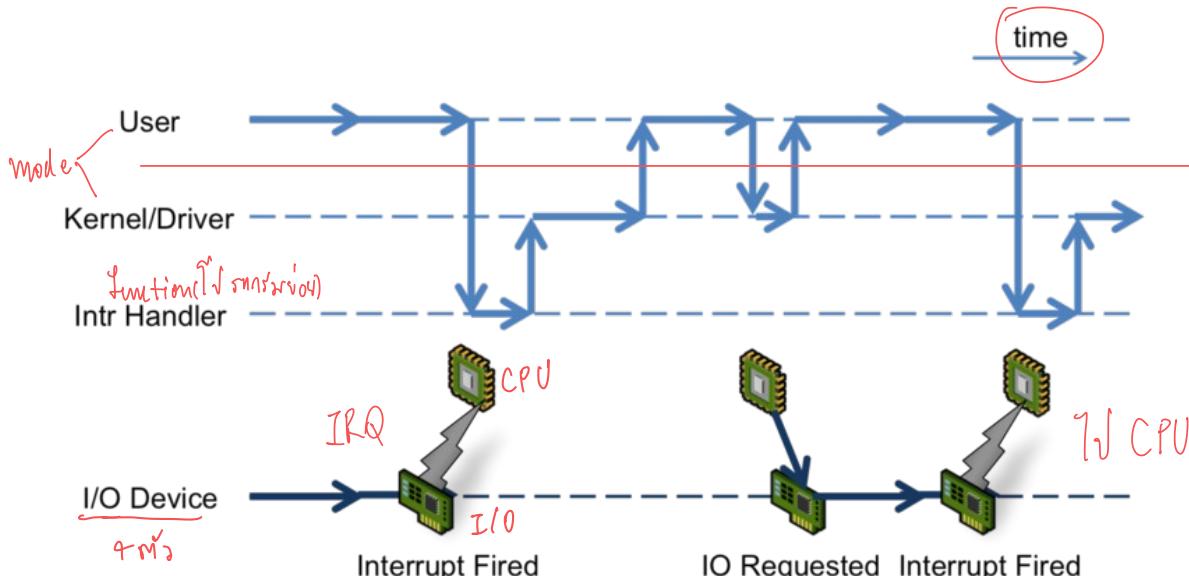
แอดเดรสบัส	รีจิสเตอร์	รายละเอียด	จำนวนบิต	R/W	ขา
0x7E20_0000	GPFSEL0	GPIO Function Select 0	32	R/W	0-9
0x7E20_0004	GPFSEL1	GPIO Function Select 1	32	R/W	10-19
...
0x7E20_0014	GPFSEL5	GPIO Function Select 5	12	R/W	50-53
0x7E20_001C	GPSET0	GPIO Pin Output Set 0	32	W	0-31
0x7E20_0020	GPSET1	GPIO Pin Output Set 1	22	W	32-53
0x7E20_0028	GPCLR0	GPIO Pin Output Clear 0	32	W	0-31
0x7E20_002C	GPCLR1	GPIO Pin Output Clear 1	22	W	32-53

GIC = Generic Interrupt controller

6.12 การขัดจังหวะ (Interrupt)

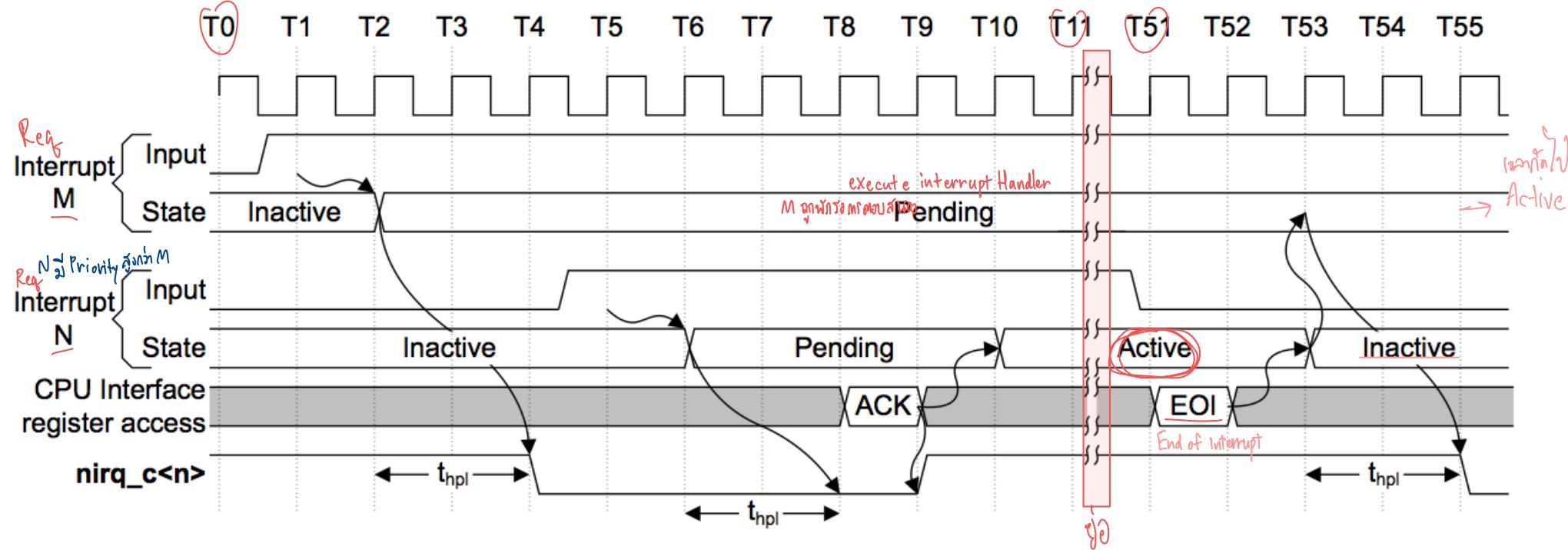


6.12 การขัดจังหวะ (Interrupt)



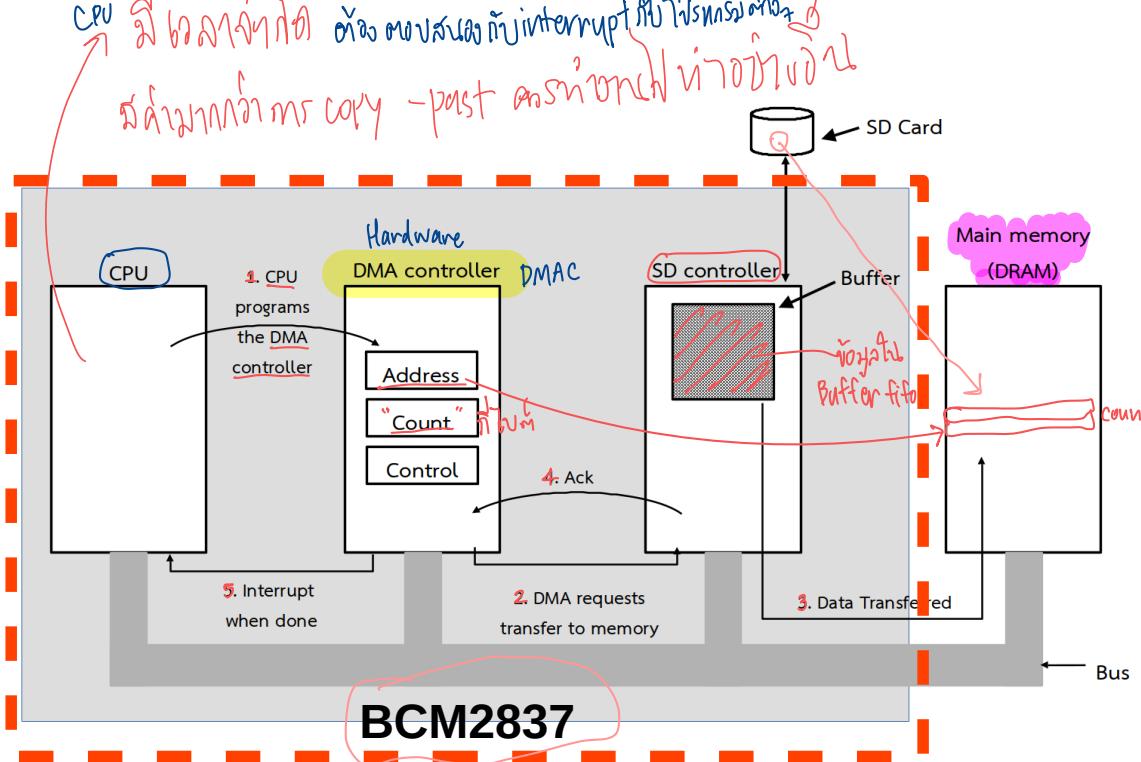
- กลไกการขัดจังหวะเกิดขึ้นจากการใช้งานของอินพุตเอาท์พุต
- Kernel/Driver จะเป็นผู้จัดการขบวนการรับส่งข้อมูลแทนโปรแกรมหรือ User
- โปรแกรมย่อยที่ซีพียูจะต้อง Execute สำหรับสัญญาณ Interrupt แต่ละแบบเรียกว่า Interrupt Handler หรือ Interrupt Service Routine (ISR)
- ซีพียูจะไม่เสียเวลารอคิวยกการทำงานของวงจร IO มากจนซีพียูไม่มีโอกาสทำงานโปรแกรมอื่นๆ

6.12 การขัดจังหวะ (Interrupt) ของ GIC และอย่างไร



6.13 การเข้าถึงหน่วยความจำโดยตรง (DMA)

የጊዜና CPU ብሔር
DNA ማንኛውም

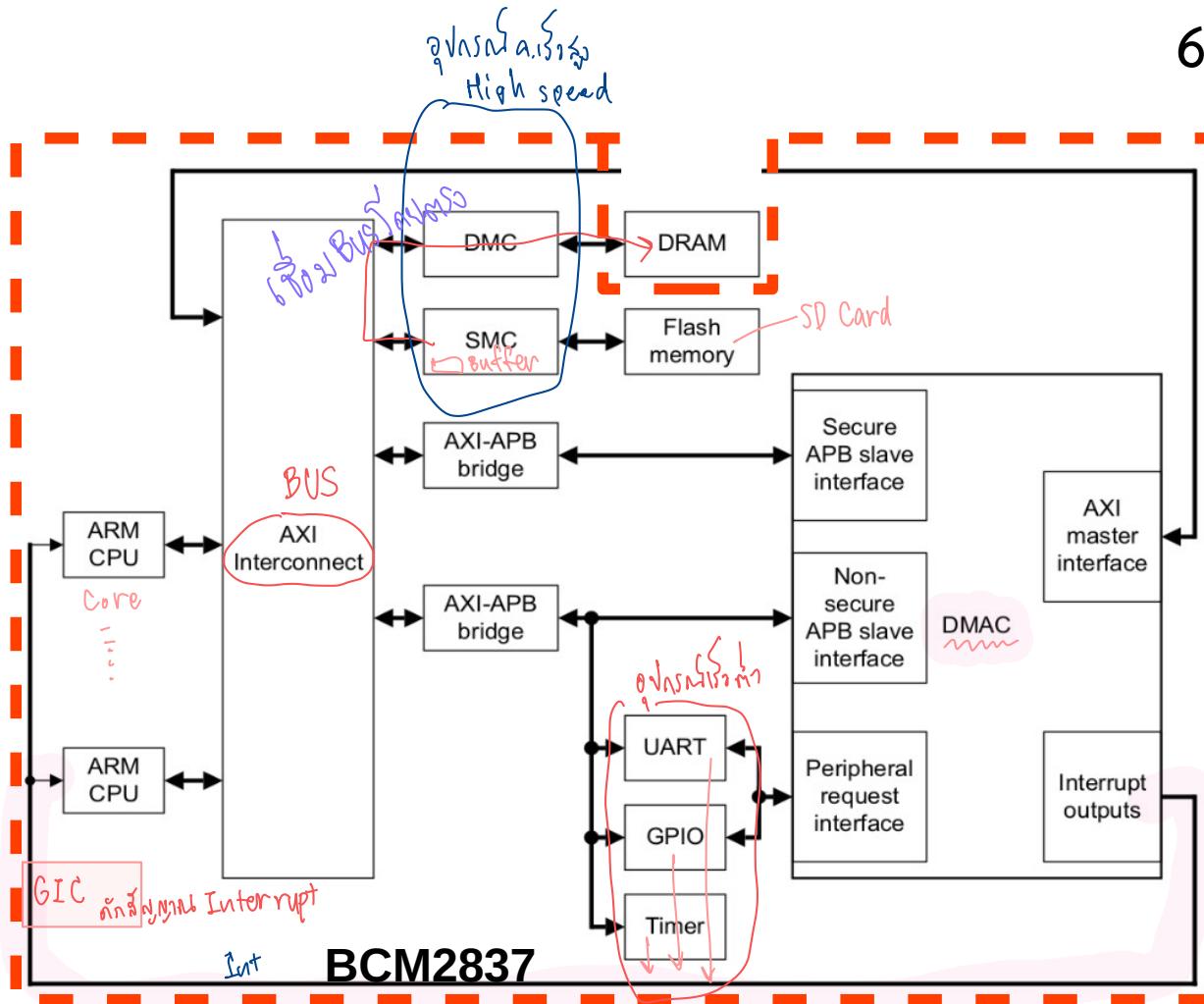


DMA ทำให้ CPU ไม่ copy-paste กัน SD CARD ที่อยู่ใน
DRAM (ที่อยู่ในหน่วยความจำ) interrupt ของ CPU ที่อยู่ใน Port แล้ว

- ห้องที่ ๘ ปีบานท ๕ Direct Memory Access

 1. โปรแกรมส่งให้ชีพียูตั้งค่าความคุมกับวงจร DMA Controller
 2. DMAC เริ่มต้นโดยการส่งสัญญาณ Request ไปยัง Disk Controller เพื่ออ่านข้อมูลจากดิสก์
 3. อ่านข้อมูลจากดิสก์ไปเขียนลงในหน่วยความจำ DRAM จนแล้วเสร็จ
 4. SD Controller ส่งสัญญาณตอบรับ (Acknowledge) ไปยัง DMAC
 5. DMAC ส่งสัญญาณ Interrupt ไปยังชีพียู เพื่อแจ้งว่าแล้วเสร็จ

6.13 การเข้าถึงหน่วยความจำโดยตรง (Direct Memory Access)



การรับข้อมูลจากอุปกรณ์อินพุต DMA จะทำหน้าที่เคลื่อนย้ายข้อมูลจาก FIFO ของวงจรเชื่อมต่อไปยังหน่วยความจำหลัก และการส่งข้อมูลไปยังอุปกรณ์เอาท์พุต ต่างๆ DMAC (DMA Controller) จะทำหน้าที่เคลื่อนย้ายข้อมูลจากหน่วยความจำหลัก ไปยัง FIFO ของวงจรนั้นๆ

Ch 6 [Mem I/O
Inter DMA] {
ท่าทันร่วมกัน}

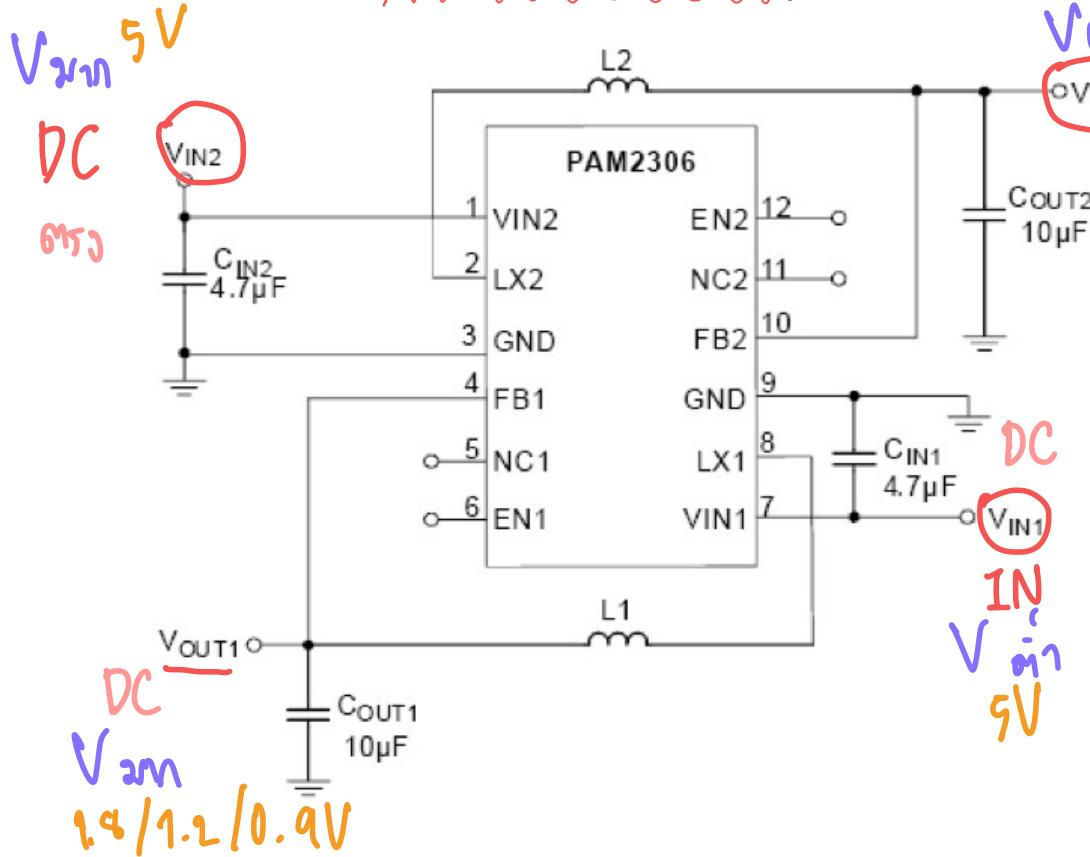
ตารางที่ 6.4: ตารางเข้ามายังหัวบัสแอดเดรสสำหรับหมายเลขหัวข้อของตัวราก่อนนี้ เริ่มต้นที่หมายเลข 0x7E

บัสแอดเดรส (Bus Address)	ชื่อ (Name)
0x7E00_0000	...
0x7E00_1000	...
0x7E00_2000	...
0x7E00_3000	System Timer
0x7E00_7000	DMA Controller
0x7E00_B000	Interrupt Register
0x7E00_B400	Timer
0x7E20_0000	General Purpose I/O
0x7E20_1000	Universal Async. Rx Tx
0x7E20_3000	Pulse Code Modulation
0x7E20_4000	SPI0
0x7E20_5000	Serial Controller (I ² C)
0x7E21_4000	SPI/BSC Slave
0x7E21_5000	mini UART, SPI1, SPI2
0x7E30_0000	External Mass Media Controller
0x7E98_0000	Universal Serial Bus

6.13 การเข้าถึงหน่วยความจำโดยตรง (DMA)

- ขบวนการ DMA เริ่มต้นจาก DMA Controller อ่านค่าการติดตั้งใน CB (Control Block) ในหน่วยความจำไปตั้งค่ารีจิสเตอร์ CONBLK_AD ภายใน DMA ช่อง (Channel) ที่ยังว่างอยู่ หลังจากนั้น วงจร DMA ช่องนั้นจะเริ่มทำงานด้วยตนเอง
 - DMA ช่อง 0 เริ่มต้นการตั้งค่าที่แอดเดรส 0x7E00_7000
 - DMA ช่อง 1 เริ่มต้นการตั้งค่าที่แอดเดรส 0x7E00_7100
 - DMA ช่อง 2 เริ่มต้นการตั้งค่าที่แอดเดรส 0x7E00_7200
 - ...
 - DMA ช่อง 14 เริ่มต้นการตั้งค่าที่แอดเดรส 0x7E00_7e00
 - DMA ช่อง 15 เริ่มต้นการตั้งค่าที่แอดเดรส 0x7EE0_5000
- 16 ช่อง 16 channel พร้อมกัน

6.14 แหล่งจ่ายไฟ (Power Supply) ของบอร์ด Pi3



5V
DC
5V

แหล่งจ่ายไฟของบอร์ดมาจากการเดปเตอร์ (Adaptor) แปลงไฟฟ้ากระแสสลับ 220 โวลท์เป็นไฟกระแสตรงความต่างศักย์ 5 โวลท์จะให้ผลผ่านพิวส์และไดโอด เพื่อจ่ายไฟให้กับบอร์ด Pi3 และจึงถูกแปลงจาก 5 โวลท์ให้ลดลง (Step Down) เป็น 3.3 และ 1.8 โวลท์ด้วยชิป PAM2306 และ 1.2 โวลท์ด้วยชิป RT8088A ตามลำดับ

Volt ลด I ต่อ ไฟฟ้า DC 5V
ผ่าน 5V BCM2837
สำหรับ ทำในตัวเอง.

References

- https://www.researchgate.net/figure/Block-Diagram-of-Micro-SD-card_fig6_306236972
- <https://gabrieletolomei.wordpress.com/miscellanea/operating-systems/in-memory-layout/>
- <https://freedompenguin.com/articles/how-to/learning-the-linux-file-system>
- <https://www.techpowerup.com/174709/arm-launches-cortex-a50-series-the-worlds-most-energy-efficient-64-bit-processors>
- https://www.researchgate.net/figure/NVIDIA-Tegra-2-mobile-processor-11_fig1_221634532
- Harris, D. and S. Harris (2013). Digital Design and Computer Architecture (1st ed.). USA: Morgan Kauffman Publishing.
- <https://learn.adafruit.com/resizing-raspberry-pi-boot-partition/edit-partitions>

References

- https://en.wikipedia.org/wiki/Human-computer_interaction
- <https://community.arm.com/developer/ip-products/processors/b/processors-ip-blog/posts/programmer-s-guide-for-armv8-a>
- https://xdevs.com/article/rpi3_oc/
- https://www.gsmarena.com/a_look_inside_the_new_proprietary_apple_a6_chipset-news-4859.php
- https://www.slideshare.net/kleinerperkins/2012-kpcb-internet-trends-yearend-update/25-Global_Smartphone_Tablet_Shipments_Exceeded
- <https://www.aliexpress.com/item/32329091078.html>
- <https://www.raspberrypi.org/forums/viewtopic.php?t=63750>
- <https://www.youtube.com/watch?v=2ciyXehUK-U>