

Контроллеры ARMatura

© Dmitry Ponyatov <dponyatov@gmail.com>, SSAU ASCL

4 марта 2013 г.

Оглавление

Оглавление	1
I Введение	7
II Железо	9
1 STM32VLDISCOVERY /STM32F100RBT6/	10
2 STM32F4DISCOVERY /SRM32F407VGT6/	12
3 ARMatura /STM32F407IGT/	14
4 PION /STM32F103C8/	15
III Первые шаги	16
5 Установка ПО	17
6 Первый проект: blink	18
6.1 Структура файлов	23
6.2 blink.c	24
7 Hell Of World	25
IV Средства разработки	26
8 IDE	27

8.1 Keil	27
8.2 Настройки среды	33
8.3 Настройки проекта	34
8.4 Eclipse	47
8.5 Code::Blocks	48
8.6 gVim	48
8.7 IAR	48
9 Компиляторы	49
9.1 GCC	49
9.2 KeilCC	49
9.3 IAR	49
10 Адаптеры	50
10.1 STlink	50
10.2 JTAG	57
V Отладка	58
11 Отладка в Keil	59
12 STM32 SWD	60
13 GDB	61
13.1 STlink gdbserver	61
14 OpenOCD	62
15 JTAG	63
VI Основы языка C⁺	64
16 Синтаксис	65
17 Типы данных	66
18 Стандартная библиотека libc	67
VICMSIS	68
19 Startup: файлы стартового кода	70
20 Стандартная библиотека STM32	71
20.1 Установка	71
20.2 stm32f4xx.h	71
21 USB client/host	72

VII Ядро Cortex-Mx	73
22 Режимы ARM и Thumb	74
23 DMA	75
24 DSP /Cortex-M3/	76
25 FPU /Cortex-M4F/	77
IX Семейство STM32F10x	78
26 Об этом документе	80
26.1 Typographical conventions	80
26.2 List of abbreviations for registers	80
26.3 About the STM32 Cortex-M3 processor and core peripherals	80
27 Процессор Cortex-M3	82
27.1 Programmers model	82
27.2 Memory model	82
27.3 Exception model	82
27.4 Fault handling	82
27.5 Power management	82
28 Набор инструкций Cortex-M3	84
28.1 Instruction set summary	84
28.2 Intrinsic functions	84
28.3 About the instruction descriptions	84
28.4 Memory access instructions	84
28.5 General data processing instructions	84
28.6 Multiply and divide instructions	84
28.7 Saturating instructions	84
28.8 Bitfield instructions	84
28.9 Miscellaneous instructions	84
29 Периферия ядра	86
29.1 About the STM32 core peripherals	86
29.2 Memory protection unit (MPU)	86
29.3 Nested vectored interrupt controller (NVIC)	86
29.4 System control block (SCB)	86
29.5 SysTick timer (STK)	86
30 История изменений	87
X Интерфейсы	88
31 USB	89
32 UART	90
33 SPI	91

34 I2C	92
35 CAN	93
XIОперационные системы ОСРВ	94
36 Keil RTX	95
37 FreeRTOS	96
38 eCos	97
39 Linux	98
XIСтек TCP/IP	99
40 Ethernet	100
41 PPP	101
XIIШиповые применения	102
42 GPS	103
42.1 Протокол NMEA 0183	103
42.2 \$GPRMC — рекомендуемый минимум навигационных данных	104
42.3 Системы координат (датум)	105
42.4 Методы преобразования систем координат	106
42.5 Геоид и эллипсоиды	107
42.6 Tistar15	108
42.7 WISMO228	108
43 GSM	109
43.1 WISMO228	109
XIVсистема управления версиями	110
44 Git	114
44.1 Установка	114
44.2 Работа с проектом github://ARMatura	114
45 шина Dallas 1Wire	121
45.1 RTC	121
45.2 Датчики температуры DS18x20	121

X Встраиваемый Linux	122
XVQA	123
XVIПложения	125
46 Сводная таблица процессоров	126

Listings

6.1 blink.c 24

Часть I

Введение

Эта книга – набор методичек по разработке ПО для встраиваемых систем, написанных для Института космического приборостроения СГАУ.

Для применения в реальных проектах научной аппаратуры была разработана линейка унифицированных модулей:

1. ARMatura — модуль на мощном микропроцессоре STM32F417IGT: 1M Flash, 192K SRAM, TQFP176, DSP, FPU,.. [46](#)

предназначен для использования в качестве центрального процессора цифровой системы: обработка данных, сложные алгоритмы управления, ЦОС, вычисления, реализация протоколов передачи данных по интерфейсам USB, Ethernet, RS232/UART, SPI, I2C, CAN,..

2. PION [4](#) — модуль на самом простом и дешевом STM32F100C4T6B: 128K Flash, 8K SRAM, UART, SPI [46](#)

периферийный модуль для стыковки с аналоговыми датчиками и исполнительными устройствами, предварительная ЦОС обработка, передача данных на ARMatura-модули для дальнейшей обработки данных.

также модуль применим в качестве самостоятельного простого интерфейса при замене на чип STM32F103 с портом USB или установки внешних интерфейсных микросхем FT232RL (USB Serial), CP1202, MC1551 (CAN).

3. BACKPLANE — коммутационная плата межмодульного интерфейса

4. POWER — модуль импульсного источника питания

5. STEPPER — модуль управления двухфазным шаговым двигателем

6. WISMO — несущая плата для GPS/GSM модуля WISMO 228

7. QVGA — несущая плата для TFT touch-панели

В качестве базового микроконтроллера были выбраны чипы семейства STM32Fxxx с ядрами Cortex-M3, Cortex-M4F (ARM) как самые дешевые, и имеющие хорошую поддержку в виде отладочных плат линейки Discovery.

В общем, линейка модулей ARMatura может рассматриваться в качестве замены устаревшей линейки периферийных контроллеров Arduino на базе МК AVR8.

Проект размещен в репозитории <https://github.com/ponyatov/ARMatura.git> и предоставляется на условиях OpenHardware licence (за исключением прошивок и схем по тематике ИКП СГАУ).

Контакты разработчиков:

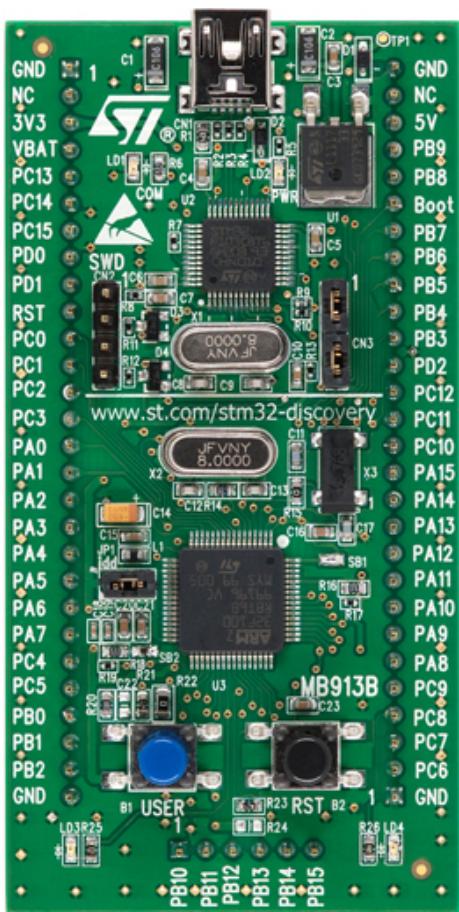
- ИКП СГАУ <semkin@ssau.ru>
- Дмитрий Понятов <dponyatov@gmail.com>

Часть II

Железо

Глава 1

STM32VLDISCOVERY /STM32F100RBT6/



- Микроконтроллер STM32F100RBT6 [46](#), 128 KB Flash, 8 KB RAM in 64-pin LQFP
- Встроенный ST-Link с возможностью использования в режиме внешнего программатора (только с SWD коннектором)
- Разработана для питания как от USB, так и от внешнего источника 3.3 или 5 вольт
- Может обеспечить питание 3 и 5 вольт для внешних устройств
- Два пользовательских светодиода (зеленый и синий)
- Пользовательская кнопка USER

- Кнопка сброса RESET
- Контактные гребенки для всех выводов QFP64 для быстрого подключения и монтажа прототипа

Цена в розницу: 750 р.

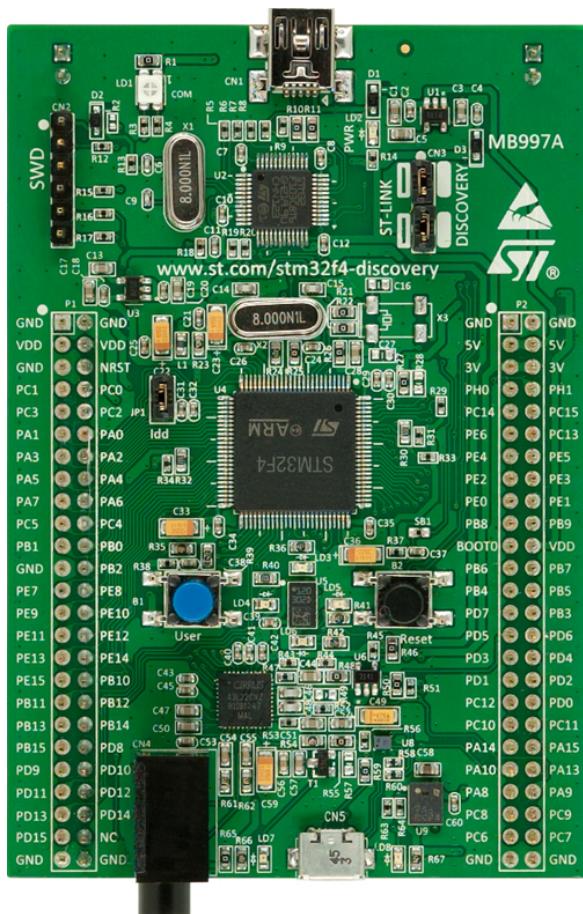
<http://www.voltmaster.ru/cgi-bin/qwery.pl?id=127000573571&group=7000046>

<http://we.easyelectronics.ru/STM32/stm32vldiscovery-the-grabli-ili-dlya-samyh-nach.html>

- Контроллер STM32F100RBT6 (128KB Flash, 8KB RAM, up to 24 MHz)
- Кварц 8MHz, установлен на цангах, так что можно ставить свой
- Кварц 32.768KHz **X3**
- Встроенный программатор-отладчик STlink^{10.1}, только с выходом SWD, можно его использовать и для прошивки своих девайсов. Что характерно, отладчик выполнен на более серьёзном STM32F103CBT6⁴⁶.
- Две кнопки (правда одна из них — RESET).
- Два светодиода **PC8**,**PC9**

Глава 2

STM32F4DISCOVERY /SRM32F407VGT6/



- микроконтроллер STM32F407VGT6 [46](#) на базе 32-битного ядра Cortex-M4F, 1 MB Flash, 192 KB RAM в корпусе LQFP100
- встроенный ST-LINK/V2 с возможностью использования в режиме внешнего программатора (только с SWD коннектором)
- Разработана для питания как от USB, так и от внешнего источника 5 вольт
- Может обеспечить питание 3 и 5 вольт для внешних устройств
- LIS302DL, ST MEMS датчик движения, 3-осевой цифровой гироскоп
- MP45DT02, ST MEMS аудиодатчик, всенаправленный цифровой микрофон

- CS43L22, аудиоЖАП со встроенным аудиоусилителем класса D
- Восемь LEDs: LD1 (red/green) for USB communicationLD2 (red) for 3.3 V power onFour user LEDs, LD3 (orange), LD4 (green), LD5 (red) and LD6 (blue)2 USB OTG LEDs LD7 (green) VBus and LD8 (red) over-current
- Пользовательская кнопка USER
- Кнопка сброса RESET
- USB OTG FS with micro-AB connector
- Контактные гребенки для всех выводов LQFP100 ля быстрого подключения и мон-тажа прототипа

Цена в розницу: 1140 р.

<http://www.voltmaster.ru/cgi-bin/qwery.pl?id=127000854271&group=7000046>

Глава 3

ARMatura /STM32F407IGT/

Глава 4

PION /STM32F103C8/

Модуль PION предназначен для мелких задач управления, первичной обработки данных, стыковки с устройствами измерения и исполнительными устройствами, т.е. для тех задач, для которых ранее использовались микроконтроллеры Atmel AVR8.

процессор	STM32F103C8	??
тактовая	72Mhz	
Flash	64K	
SRAM	20K	
шина	ARMAbus	
интерфейсы	UART	3
	USB	1
	CAN	1
	SPI	2
	АЦП	10x12b
	ЦАП	2x12b
буфер	Parallel Flash	64K

Выбор процессора определялся ценой, наличием CAN интерфейса (требование для шины ARMAbus), USB (возможность использования в виде изолированного контроллера для ПК), объемом SRAM для хранения рабочих данных, и количеством ног ввода/вывода.

Часть III

Первые шаги

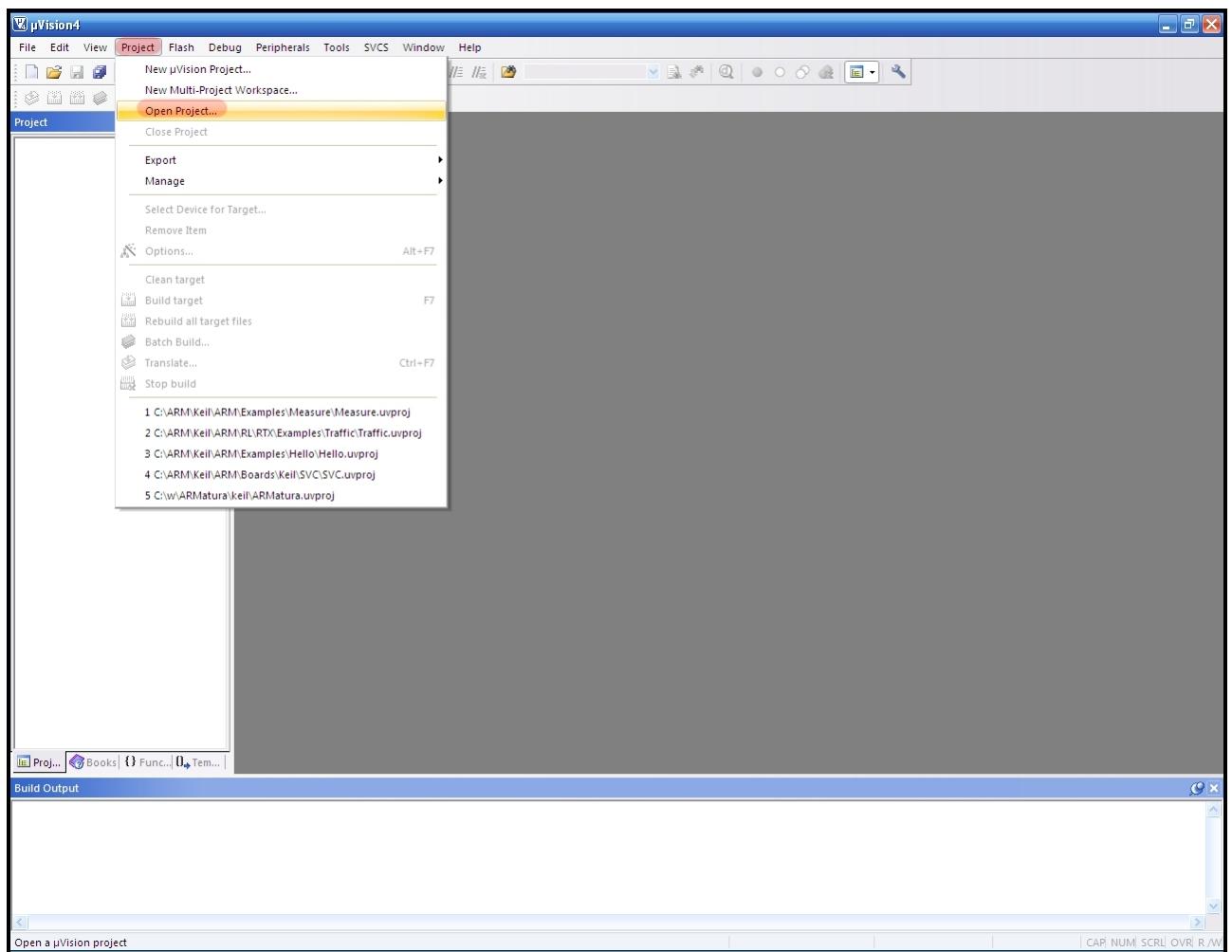
Глава 5

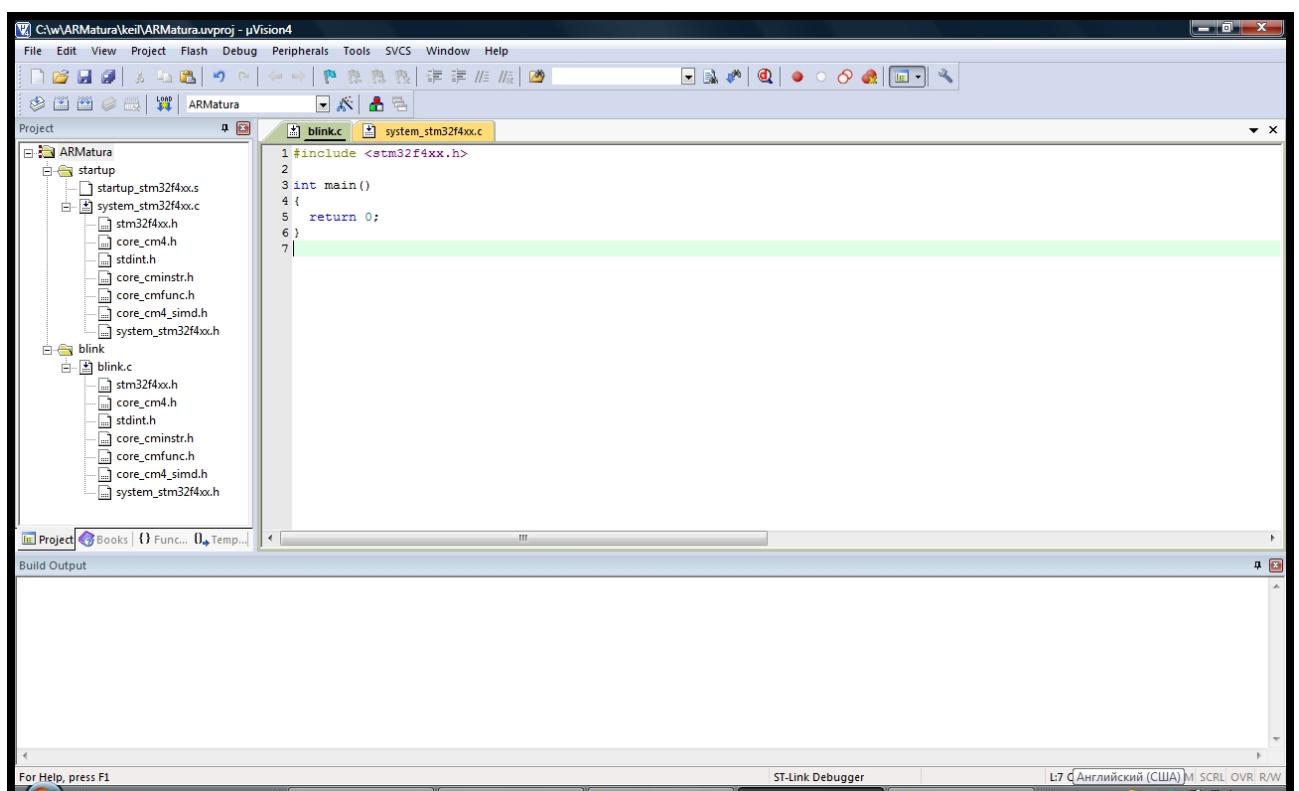
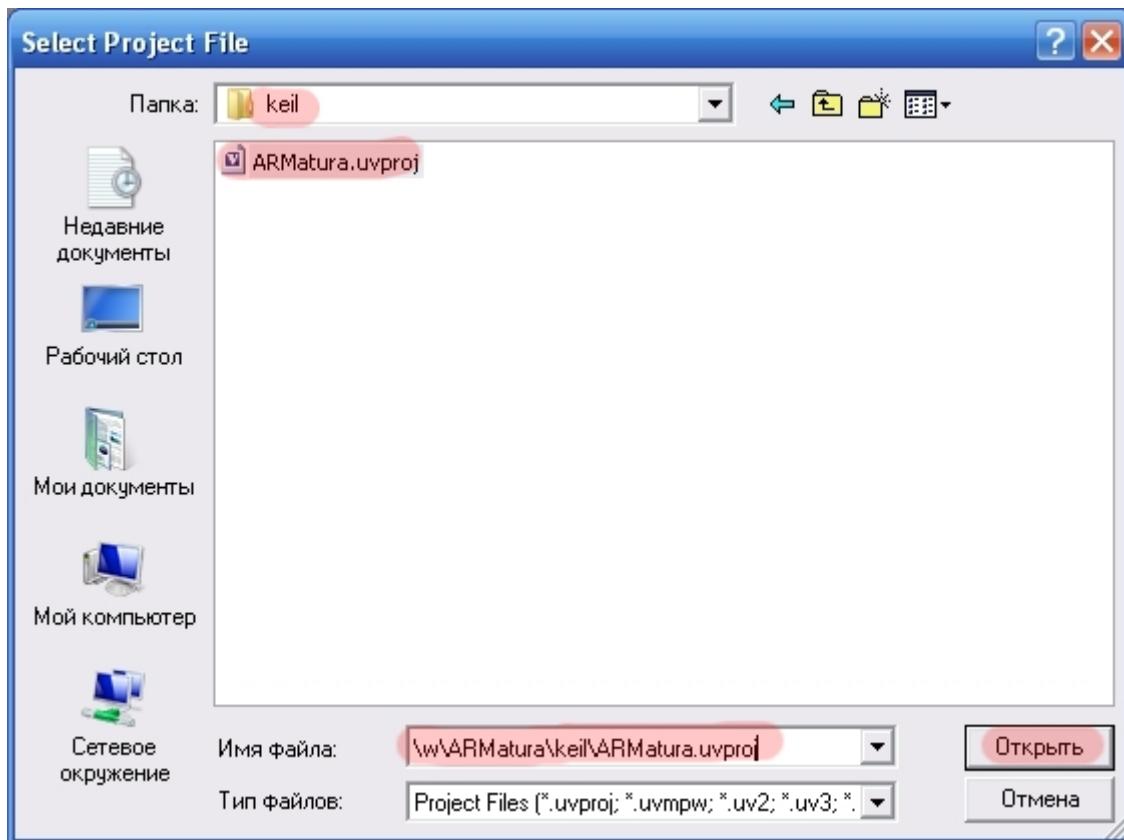
Установка ПО

1. установка пакета ПО STlink [10.1](#)
2. установка Keil MDK-ARM [8.1](#)

Глава 6

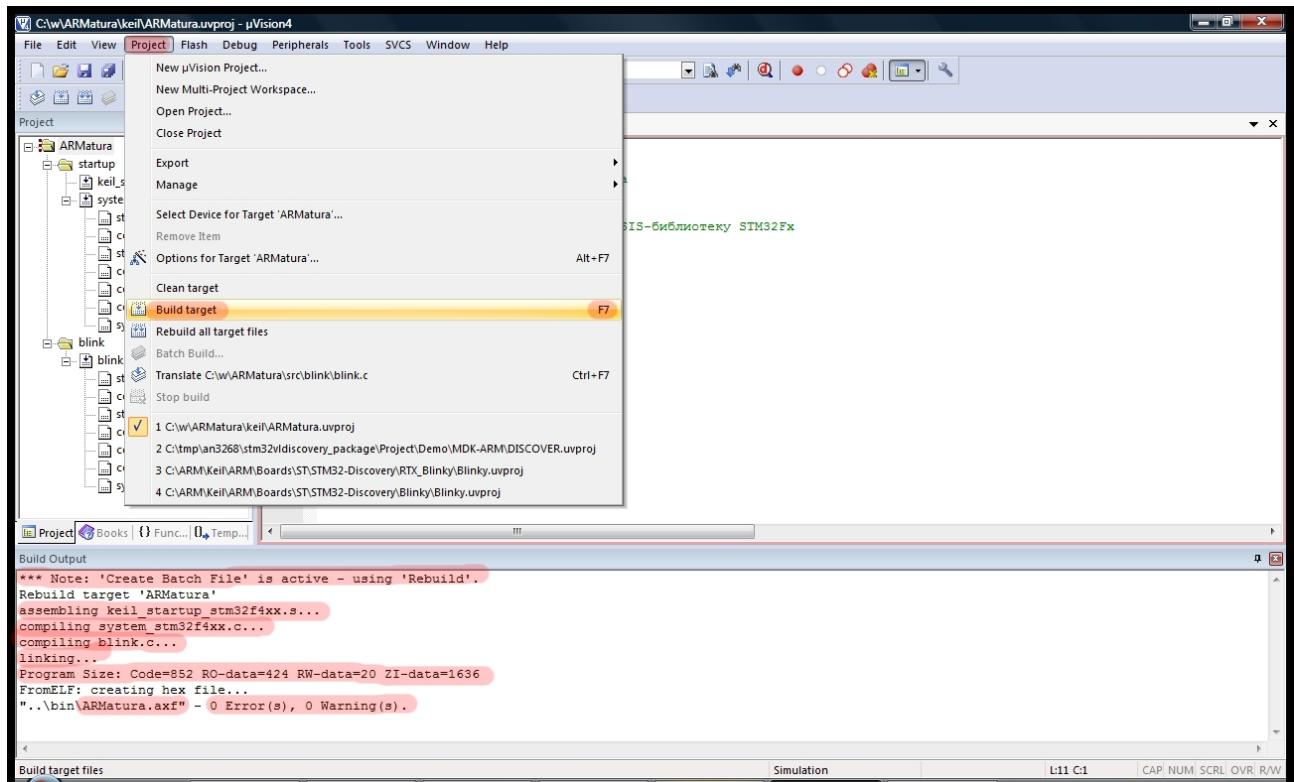
Первый проект: blink





При необходимости можно изменить настройки проекта см. 8.3. Перенастройка может понадобиться если вы пытаетесь работать не с STM32F4DISCOVERY², а с другой платой или самопальной железкой. Также перенастройка может понадобится если почему-то не срабатывает подключение к адаптеру STlink^{10.1}.

Собираем проект, нажав клавишу **F7**:



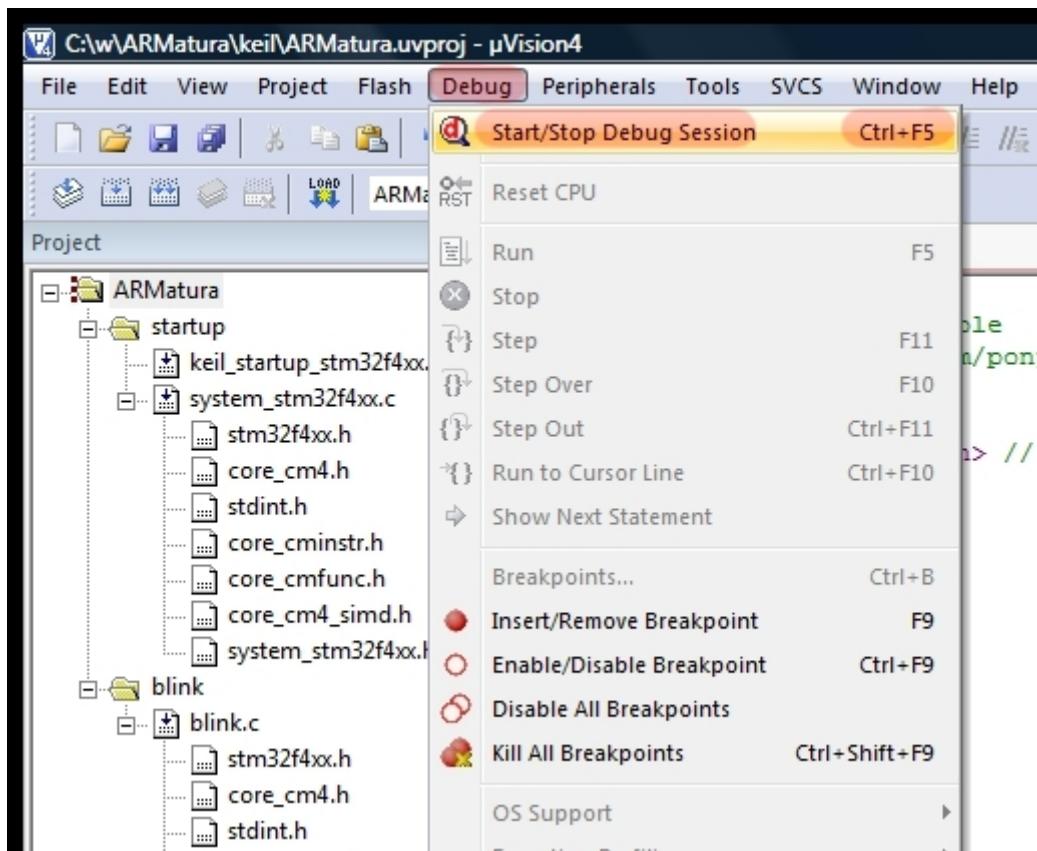
Проект успешно собрался, теперь можно проставить на `main()` точку останова (breakpoint) переместив курсор на заголовок функции и нажав кнопку **F9**. При работе программы останавливается на точках останова, позволяя посмотреть состояние регистров процессора, переменных и т.п.

```

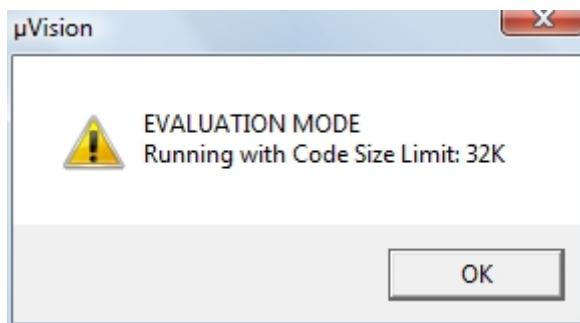
5
6 #include <stm32f4xx.h> // загруп
7
8 int main()
9 {
10     return 0;
11 }
12

```

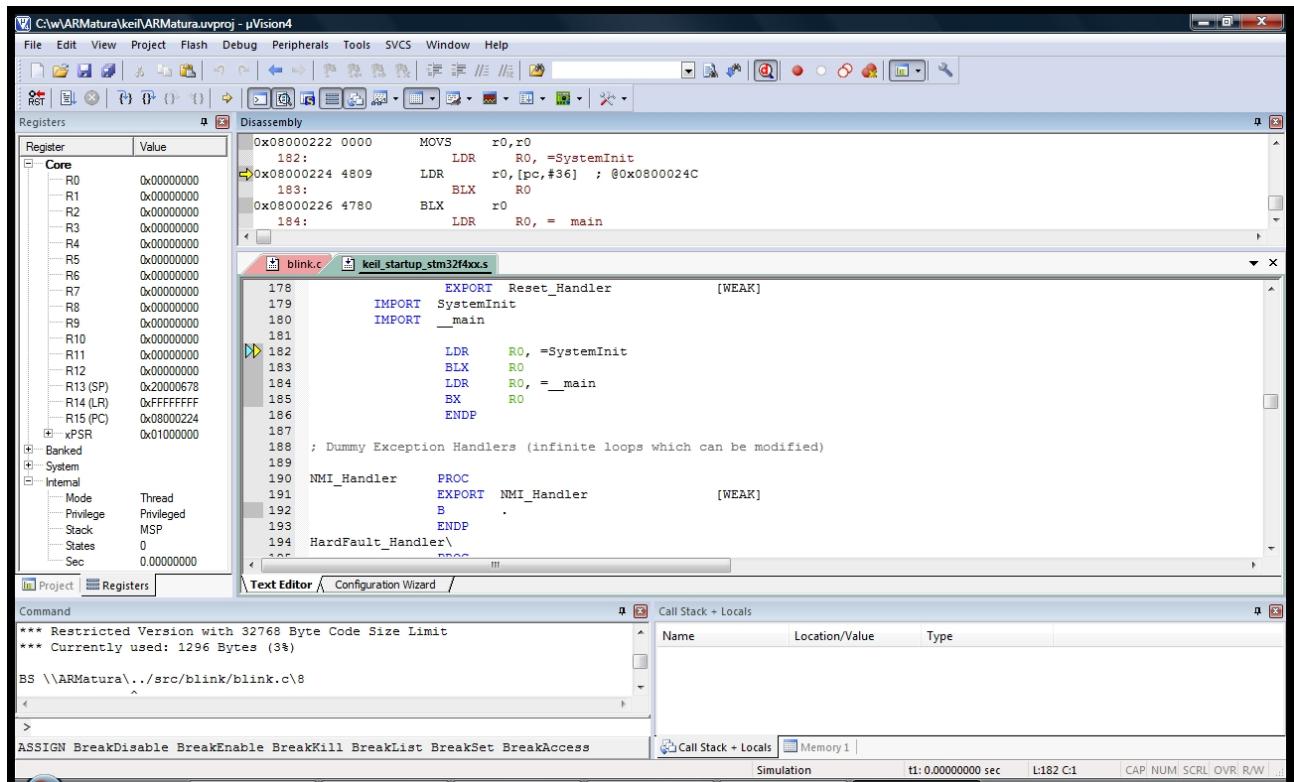
Затем запускаем отладку нажав **Ctrl + F5**



Вывалится диалог с сообщением об использовании оценочной версии Keil 8.1.



После дрыганья окнами откроется отладочный режим:

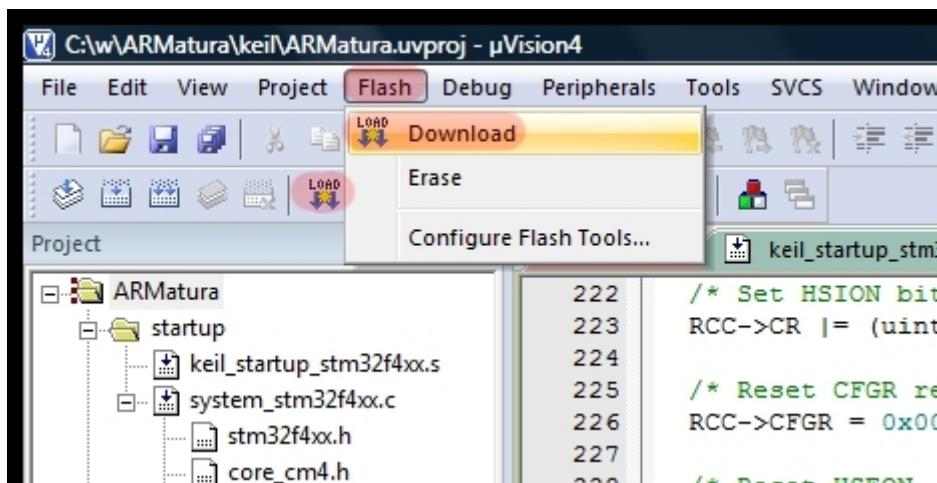


В окне редактора автоматически откроется код `keil_startup_stm32f4xx.s`

В окне Register показывается состояние регистров процессора. В верхней части расположено окно дизассемблированного кода, снизу слева командная консоль отладчика, снизу справа — просмотр стека и памяти.

Подробно работа с отладчиком описана в разделе 11, при желании вы можете пройтись в пошаговом режиме (нажимая кнопку F11) по коду инициализации, и глядя в даташит на ваш микроконтроллер, и попытаться разобраться что именно делает код инициализации 19.

Пока же разборки с работой в отладчике можно отложить, поэтому останавливаем отладчик нажатием на Ctrl-F5, подключаем отладочную плату, если она оказалась отключенной, и нажимаем Flash > Download или иконку в тулбаре:



Запускается прошивка флешпамяти на отладочной плате, на программаторе мигает светодиод передачи данных, и после успешной прошивки наша плата перестает подавать признаки жизни, так как мы забыли написать код, мигающий светодиодами, или выполняющий более полезные функции (см. скриншот исходного кода).

6.1 Структура файлов

```

ARMatura
└── startup ..... код инициализации ядра процессора
    └── keil_startup_stm32f4xx.s ..... ассемблерный код инициализации
        └── system_stm32f4xx.c ..... синый код инициализации STM32F4
            └── system_stm32f4xx.h ..... синый код инициализации STM32F4
                └── stm32f4xx.h ..... STM32F4 CMSISVII Cortex-M4 Device Peripheral
                    └── core_cm4.h ..... CMSISVII библиотека поддержки ядра Cortex-M4
                        └── stdint.h ..... стандартные целые типы C+
                        └── core_cmInstr.h ..... CMSISVII Core Instruction Interface
                        └── core_cmFunc.h ..... CMSISVII Core Register Access Functions
                        └── core_cm4_simd.h ..... CMSISVII Cortex-M4 расширение SIMD/DSP
    └── blink
        └── blink.c ..... простая программа мигания светодиодом или дрыгания ногой
            └── stm32f4xx.h

```

В отличие от кристаллов типа Atmel AVR, при программировании для архитектуры Cortex-Mx принято использовать готовую библиотеку CMSIS**VII**, для которой проводится активная стандартизация среди производителей процессоров.

Cortex > Microcontroller > Software > Interface > Standard

<http://www.arm.com/products/processors/cortex-m/cortex-microcontroller-software-interface-standard.php>

Кроме основной части CMSIS**VII**, общей для всех производителей МК Cortex-Mx, каждый подставщик предоставляет аппаратно-зависимую часть библиотеки:

- стартовый код инициализации ядра процессора
- библиотеку периферии например STM32F Standard Peripheral Library, включающую код обеспечивающий доступ к устройствам, встроенным в кристалл в т.ч.
- USB OTG Host & Device
- DSP /SIMD Extension (для Cortex-M4F) системо-зависимую часть расширения CMSIS**VII** DSP

Библиотеки доступны для загрузки тут:

STSW-STM32065 STM32F4 DSP and standard peripherals library, including 82 examples for 26 different peripherals and template project for 5 different IDEs

http://www.st.com/st-web-ui/static/active/en/st_prod_software_internet/resource/technical/software/firmware/stm32f4_dsp_stdperiph_lib.zip

6.2 blink.c

Сначала посмотрим код основной программы:

Listing 6.1: /src/blink/blink.c

```
/*
 * ARMatura book sample
 * https://github.com/ponyatov/ARMatura
 */

#include <stm32f4xx.h> // загрузить CMSIS-библиотеку STM32Fx

int main()
{
    return 0;
}
```

Как видим — в ней нет абсолютно ничего сложного: только подключение библиотеки нашего МК и единственная функция `int main(void)`, содержащая только возврат в стартовый код CMSIS**VII** значения по умолчанию — 0.

Файл `stm32f4xx.h` подробно рассмотрен в ?? — на текущем слое знаний не стоит в него углубляться: он слишком большой и содержит практически весь список функционала, обеспечивающий CMSIS**VII**.

То же самое можно сказать и о других файлах — все они относятся либо к библиотеке CMSIS**VII**, либо к файлам поддержки производителя чипов.

Подробности будут рассмотрены далее в разделе **VII**, а пока важнее получить практический результат.

Глава 7

Hell Of World

Часть IV

Средства разработки

Глава 8

IDE

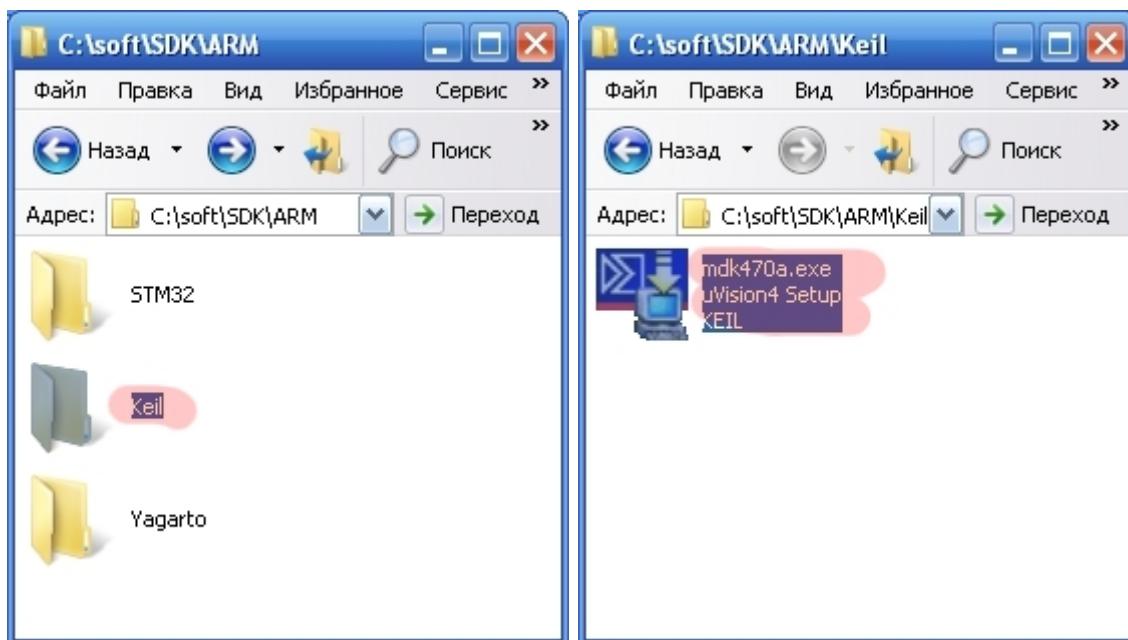
8.1 Keil

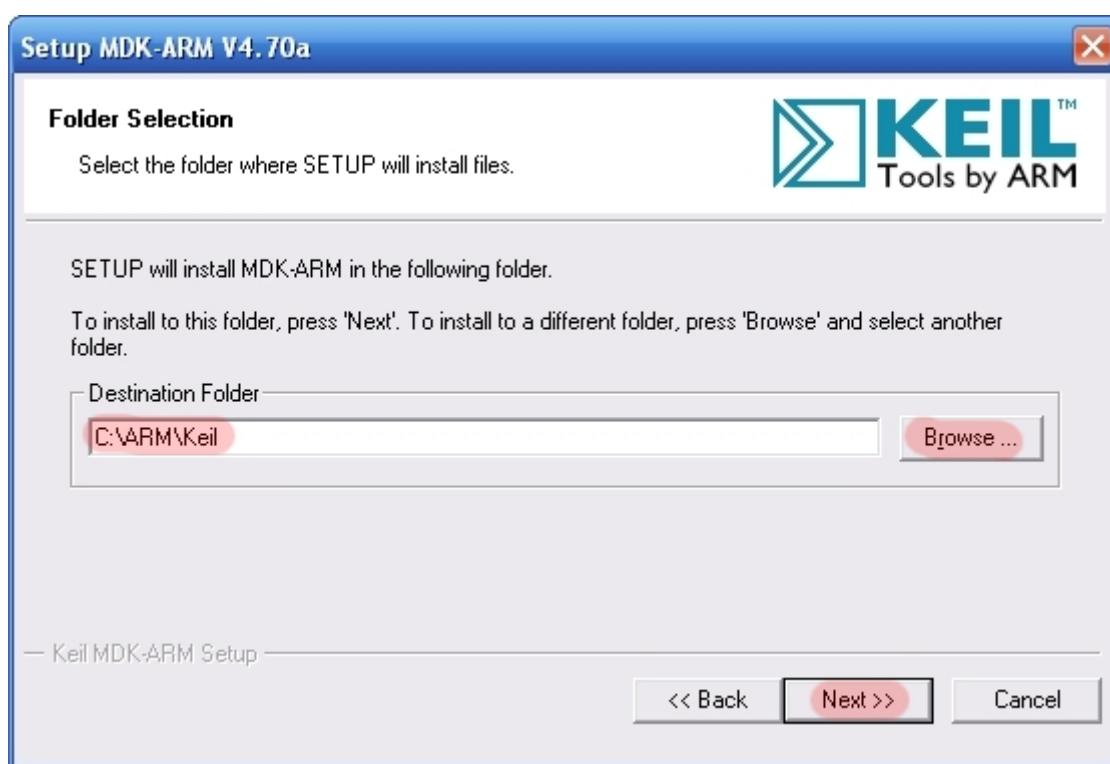
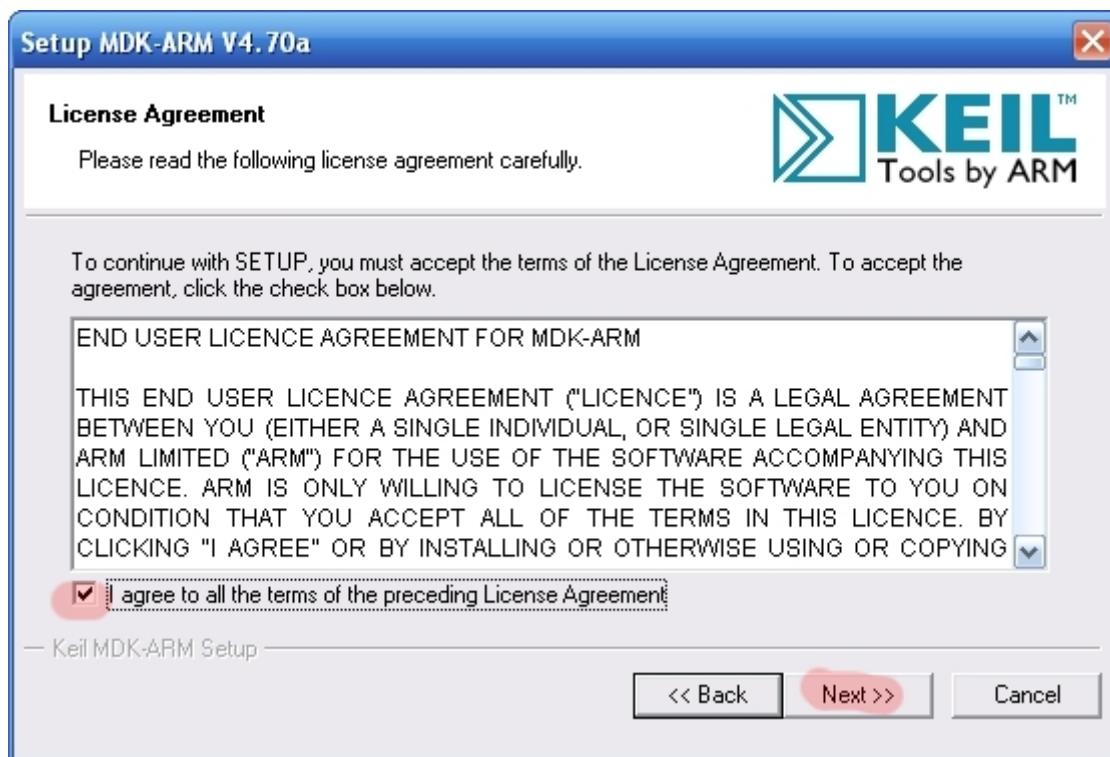


Для начала освоения программирования для ARM рекомендуем использовать бесплатный пакет от Keil: <http://www.keil.com/arm/mdk.asp> — ограничения бесплатной версии в 32К кода вполне достаточно для начального освоения программирования под процессоры семейства Cortex-Mx, а затем уже можно переползать на открытое ПО: GNU toolchain 9.1, Eclipse 8.4 и Linux XV.

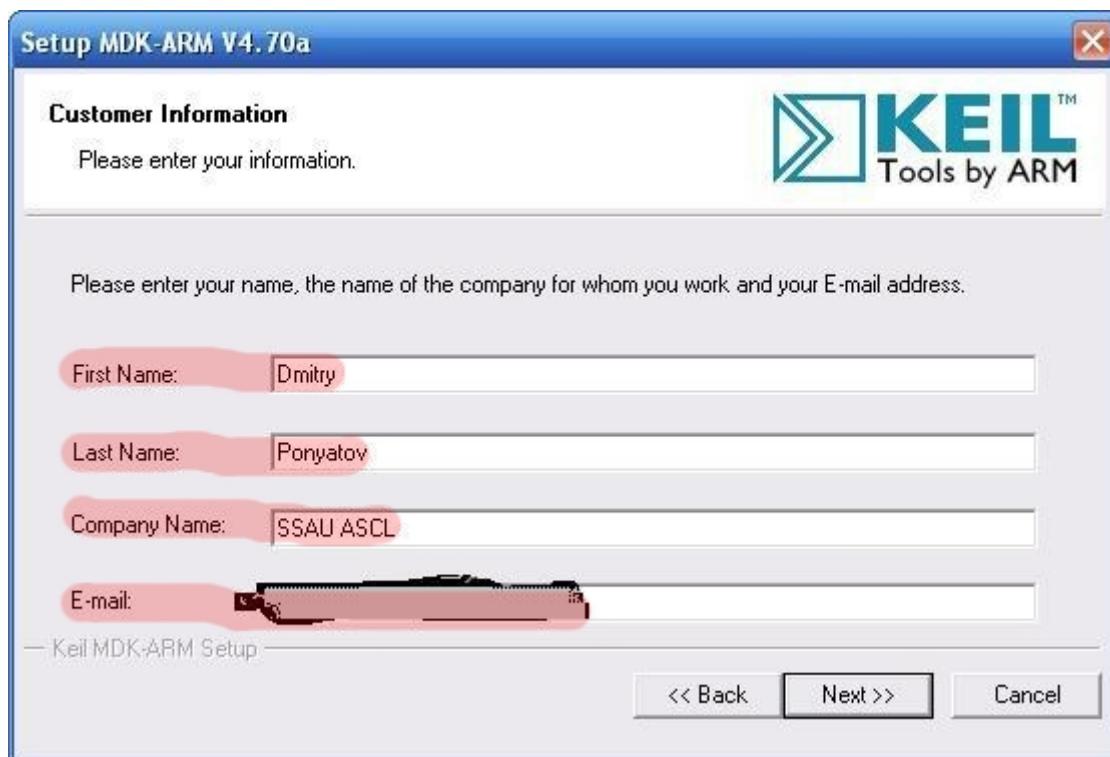
Установка

Качаем пакет с официального сайта, заполнив анкету: <https://www.keil.com/demo/eval/arm.htm>.

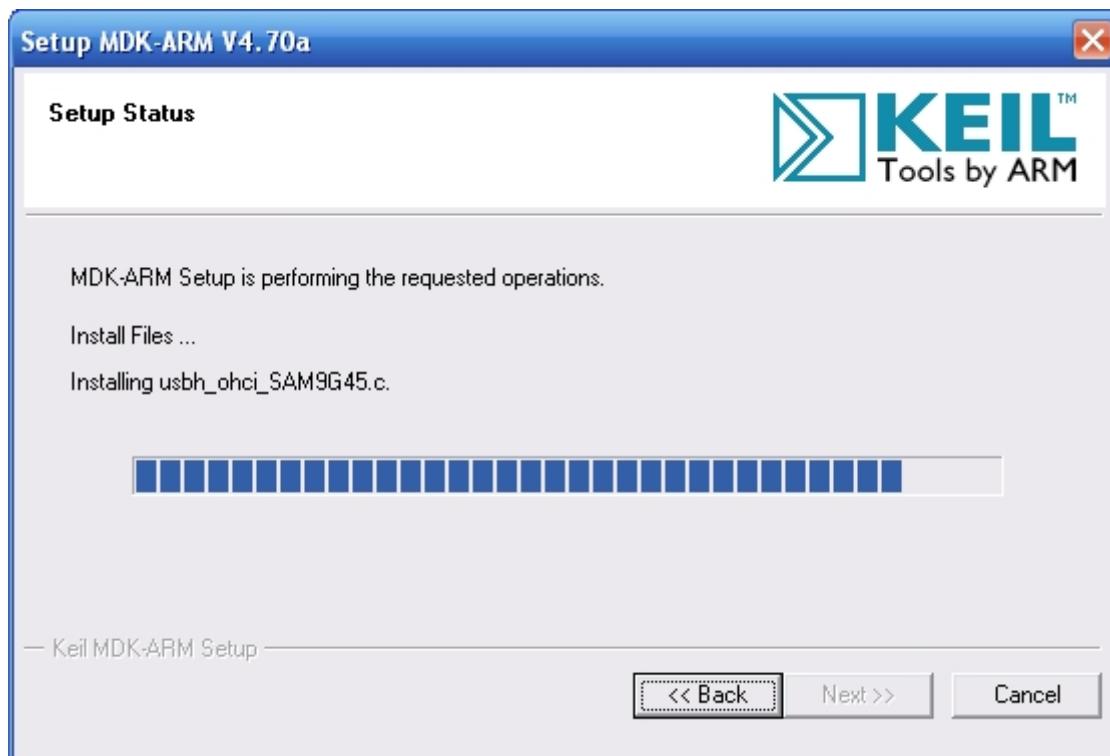


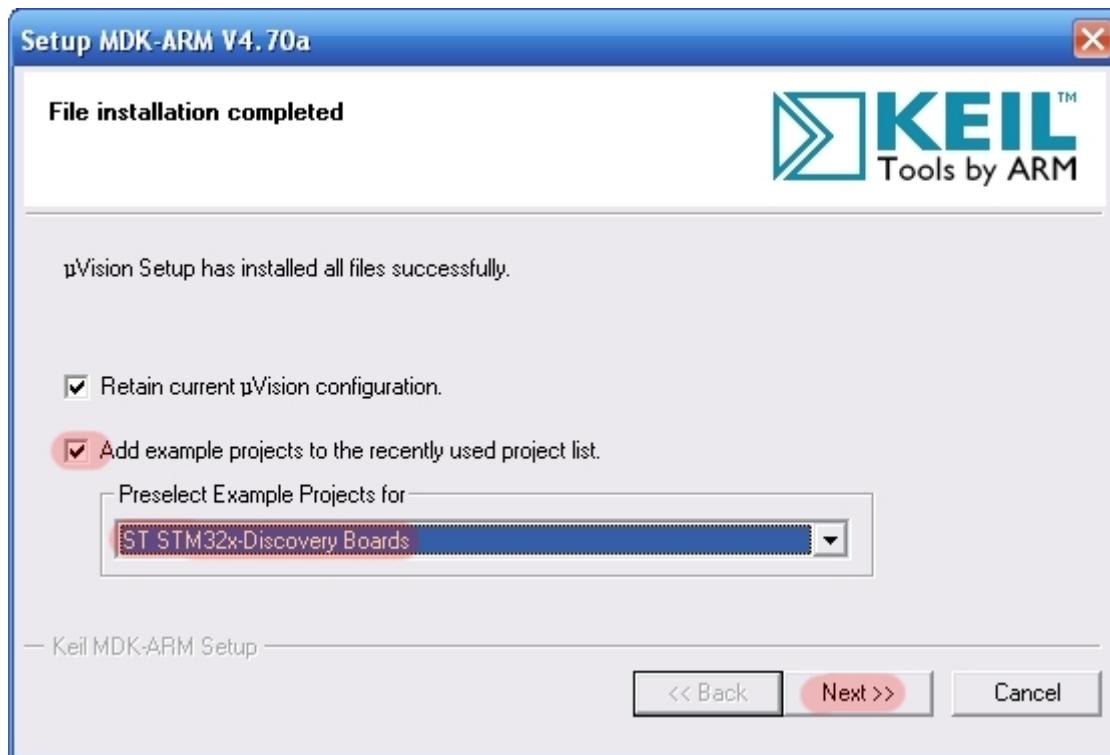


Путь установки пакета

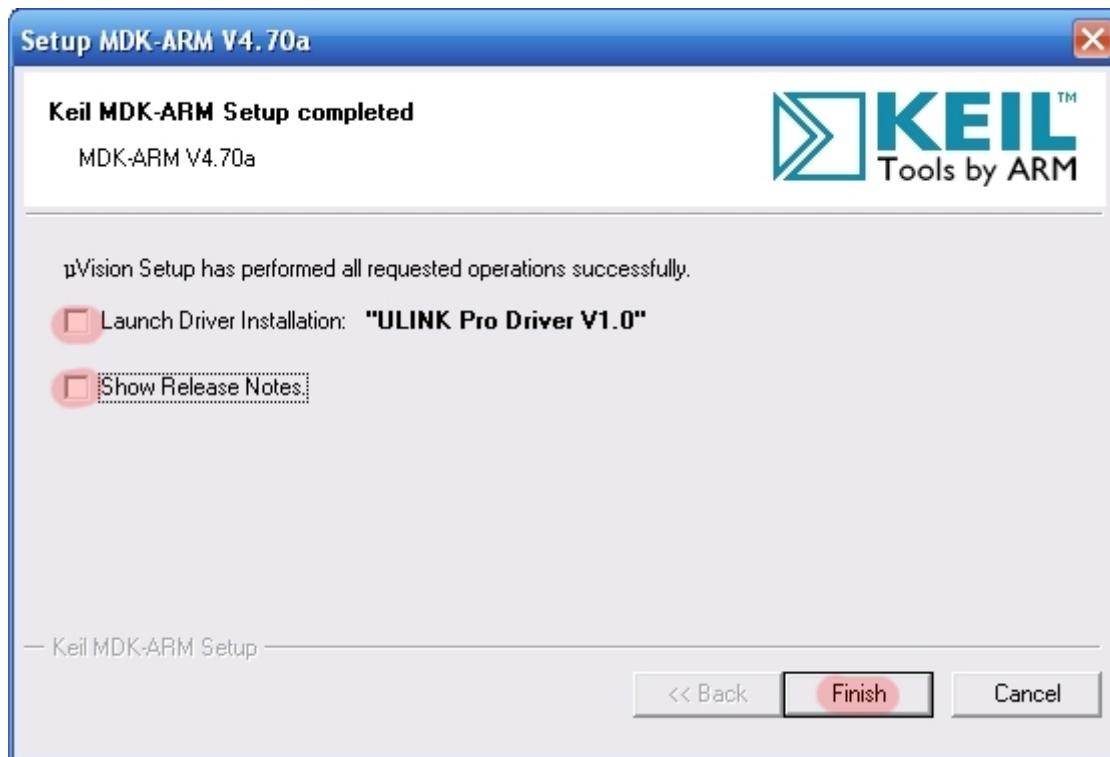


Личные данные: имя, название компании или hobbit, адрес электронной почты.





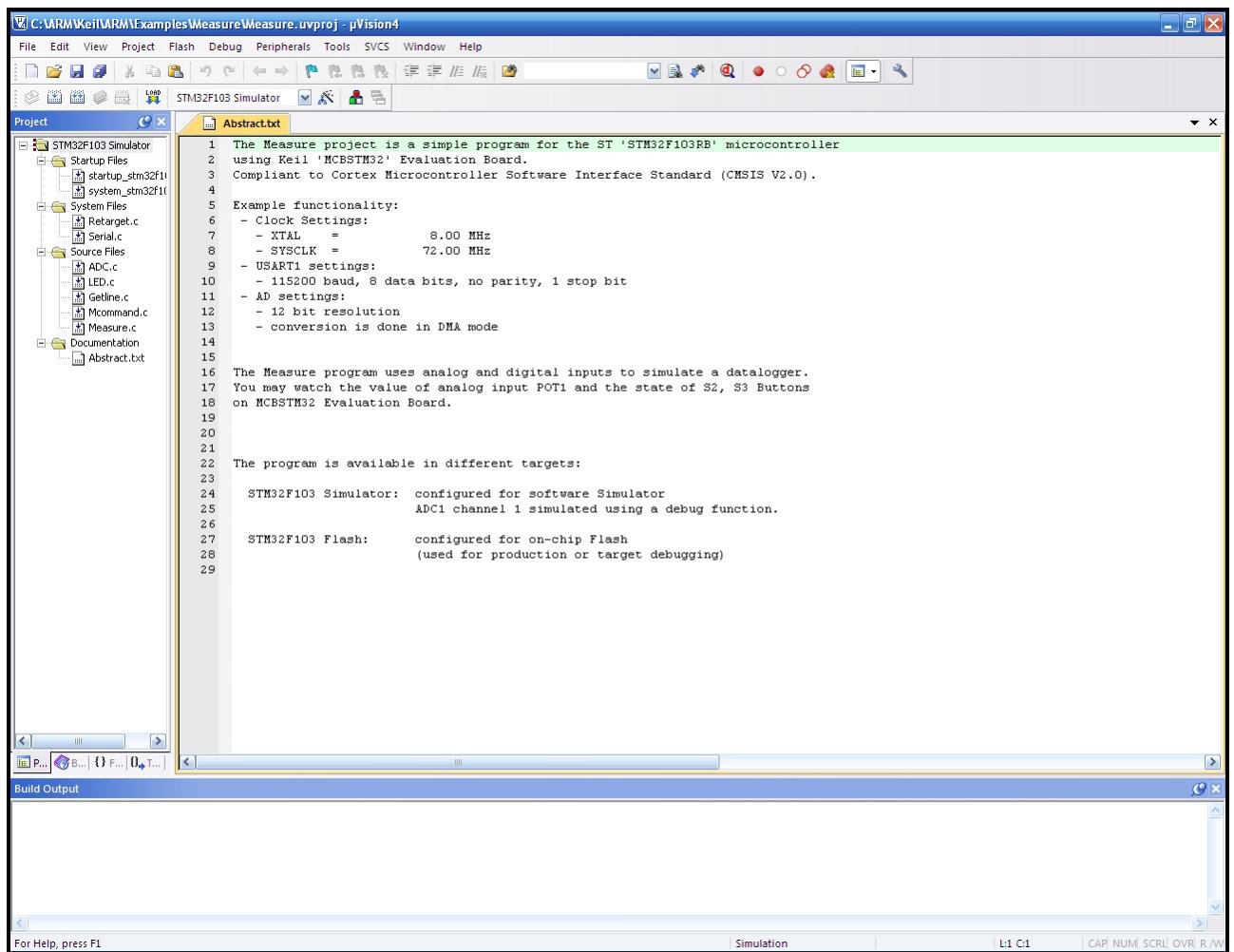
Укажите какие примеры кода добавить в список recently used project list: для работы с другими типами микропроцессоров выберете соответствующий раздел, или оставьте Simulation Hardware по умолчанию.



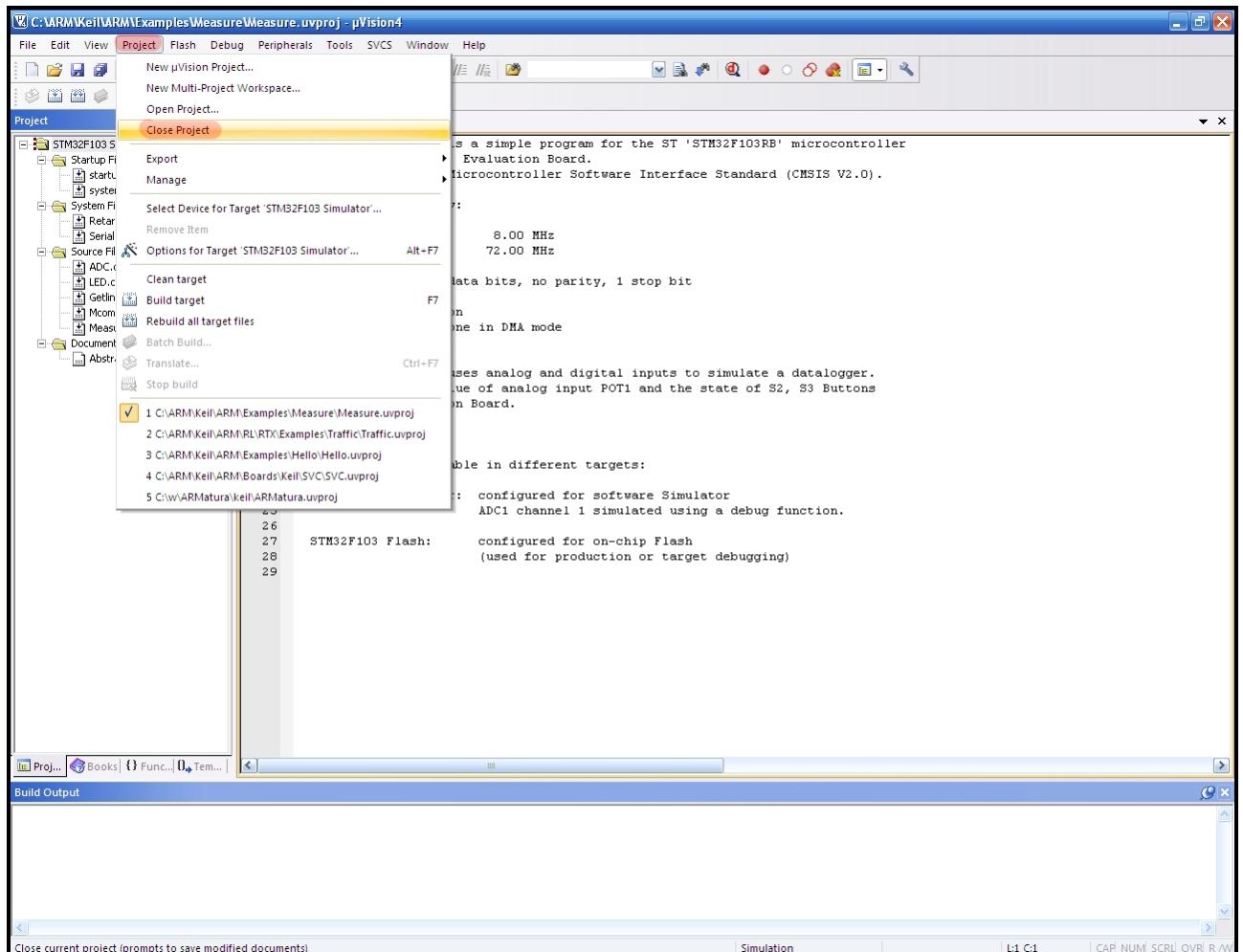
Снять установку драйвера программатора ULINK (если у вас его нет) и вывод текстового файла с последними изменениями Keil.



После запуска открывается проект по умолчанию, настроенный для программного симулятора STM32F103.



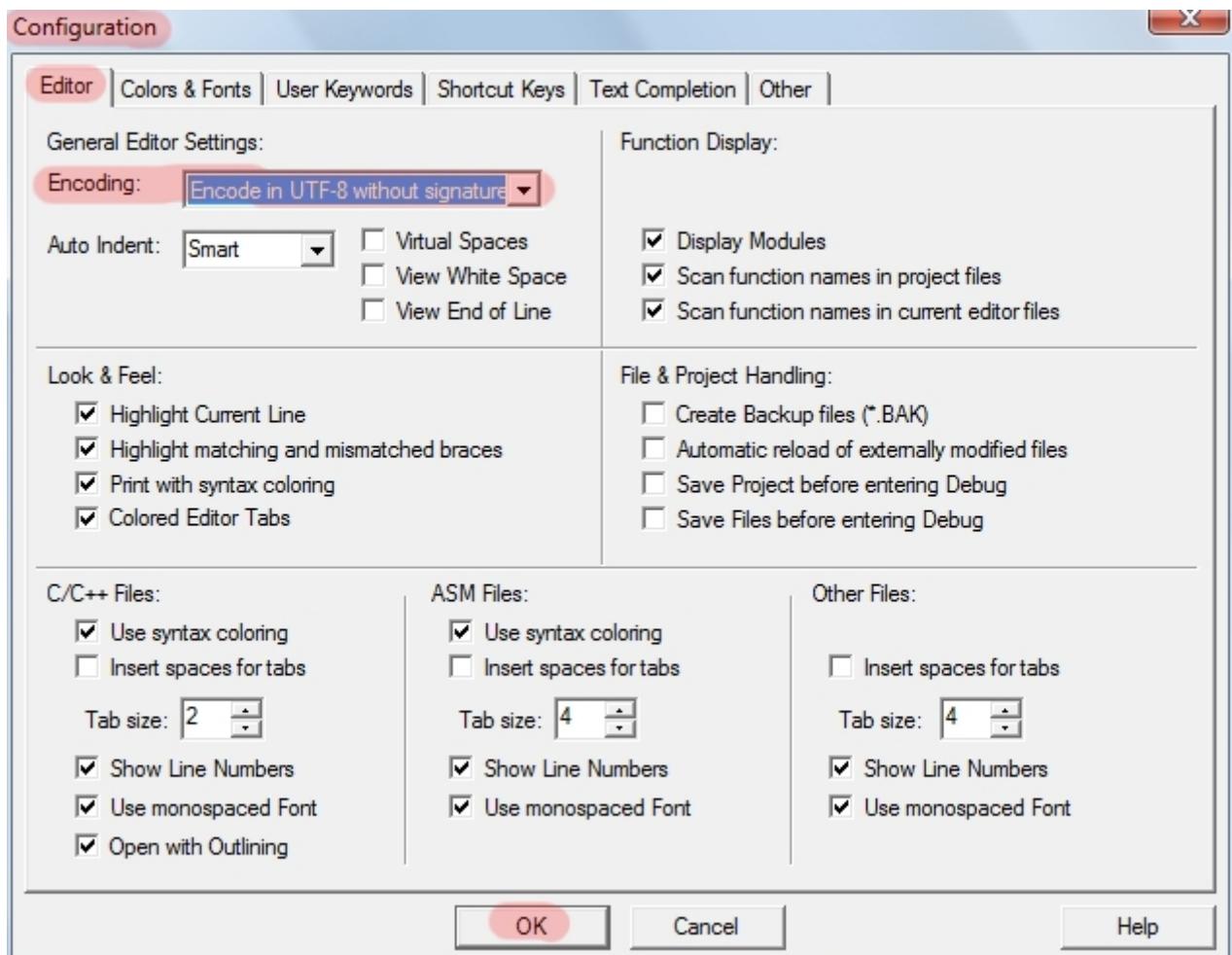
Нужно его закрыть,



и вернуться в раздел III и открыть первый проект 6.

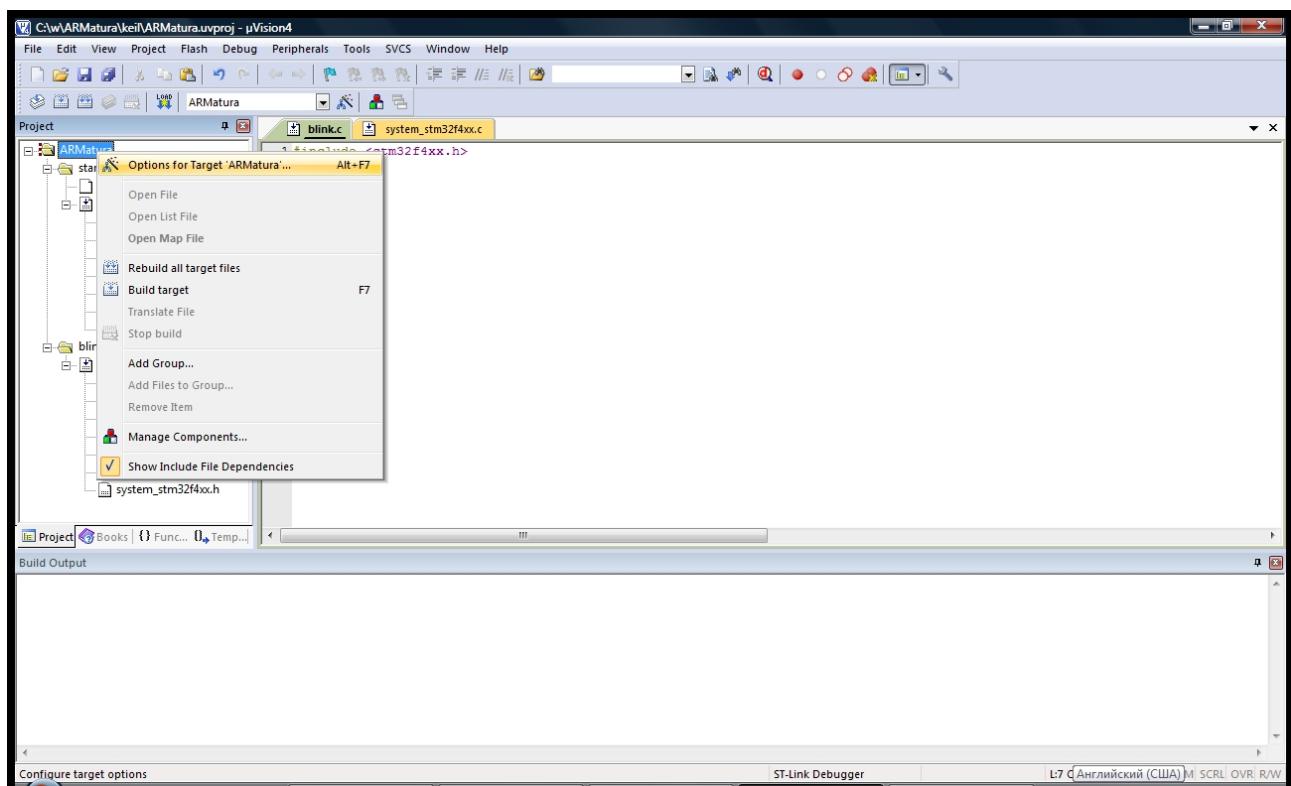
8.2 Настройки среды

По умолчанию Keil8.1 косячит с кириллицей, поэтому идем в меню **Edit > Configuration > Editor** и устанавливаем кодировку UTF8

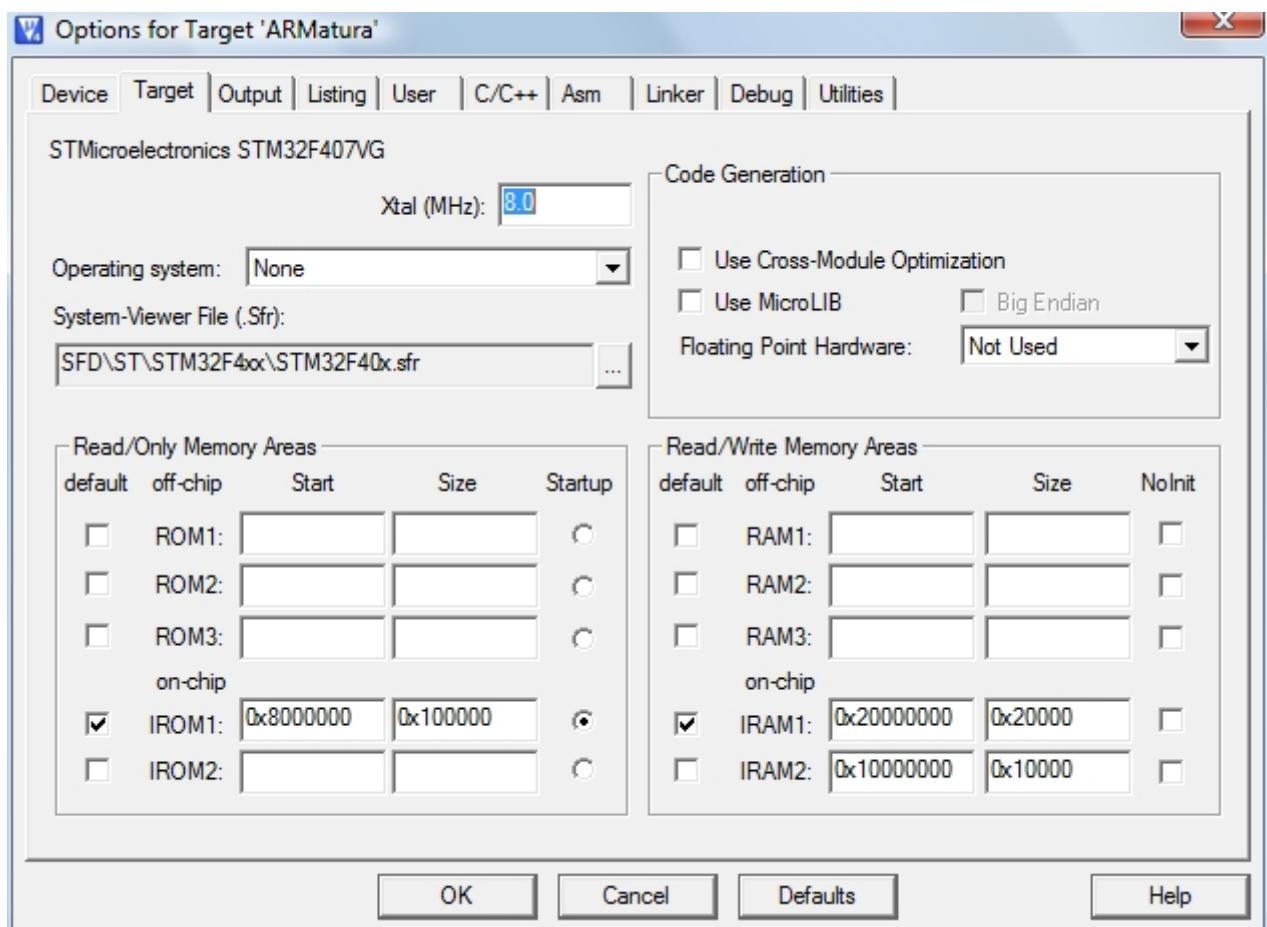


8.3 Настройки проекта

Настройки проекта вызываются из меню **Project** > **Options for Target 'ARMatura'...**, комбинацией клавиш **Alt** + **F7**, или выбором аналогичной опции из контекстного меню, вызываемого щелчком правой кнопкой мыши на корне дерева проекта **ARMatura** в левом окне **Project**.

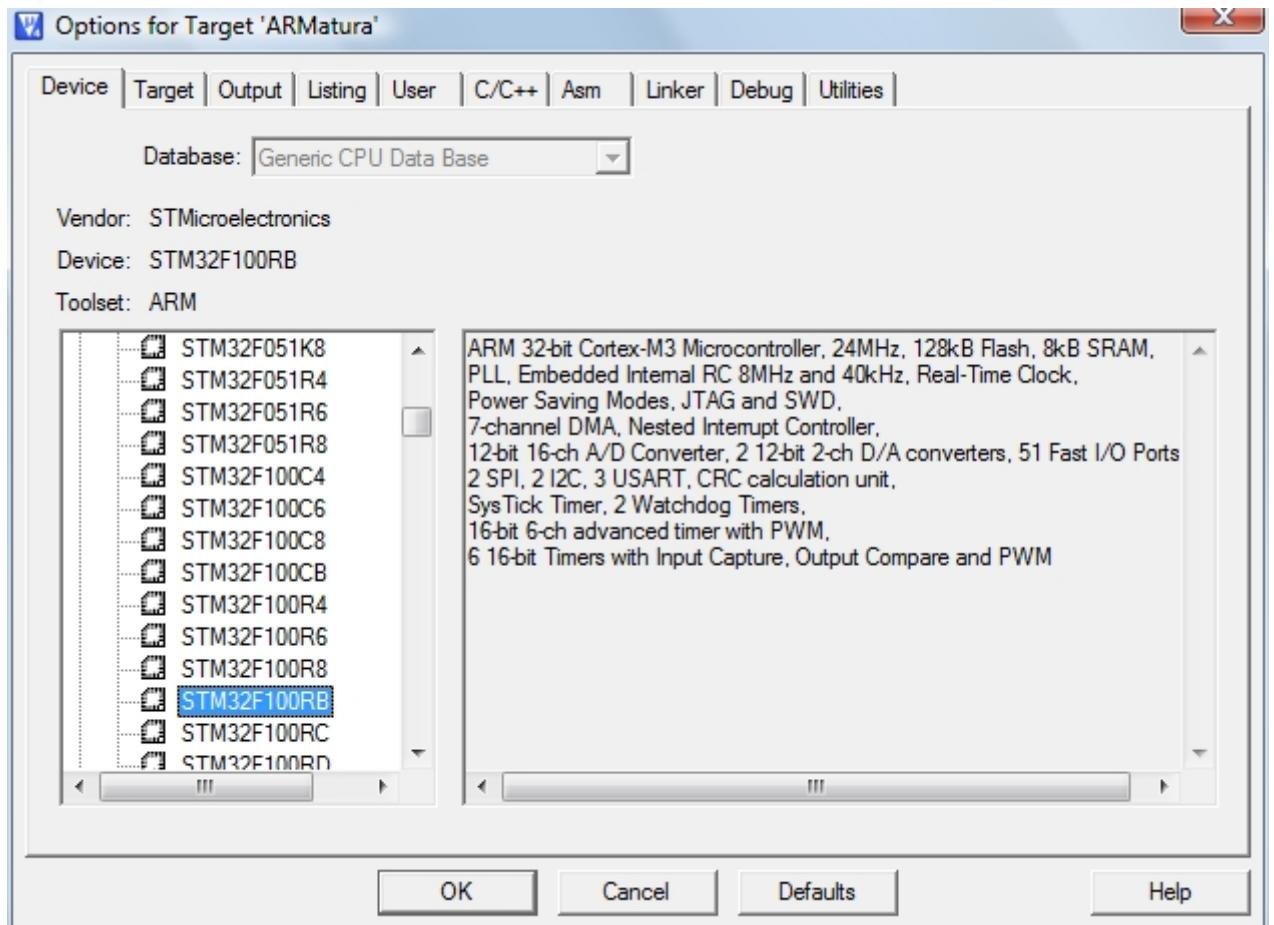


По умолчанию открывается вкладка **Target**:

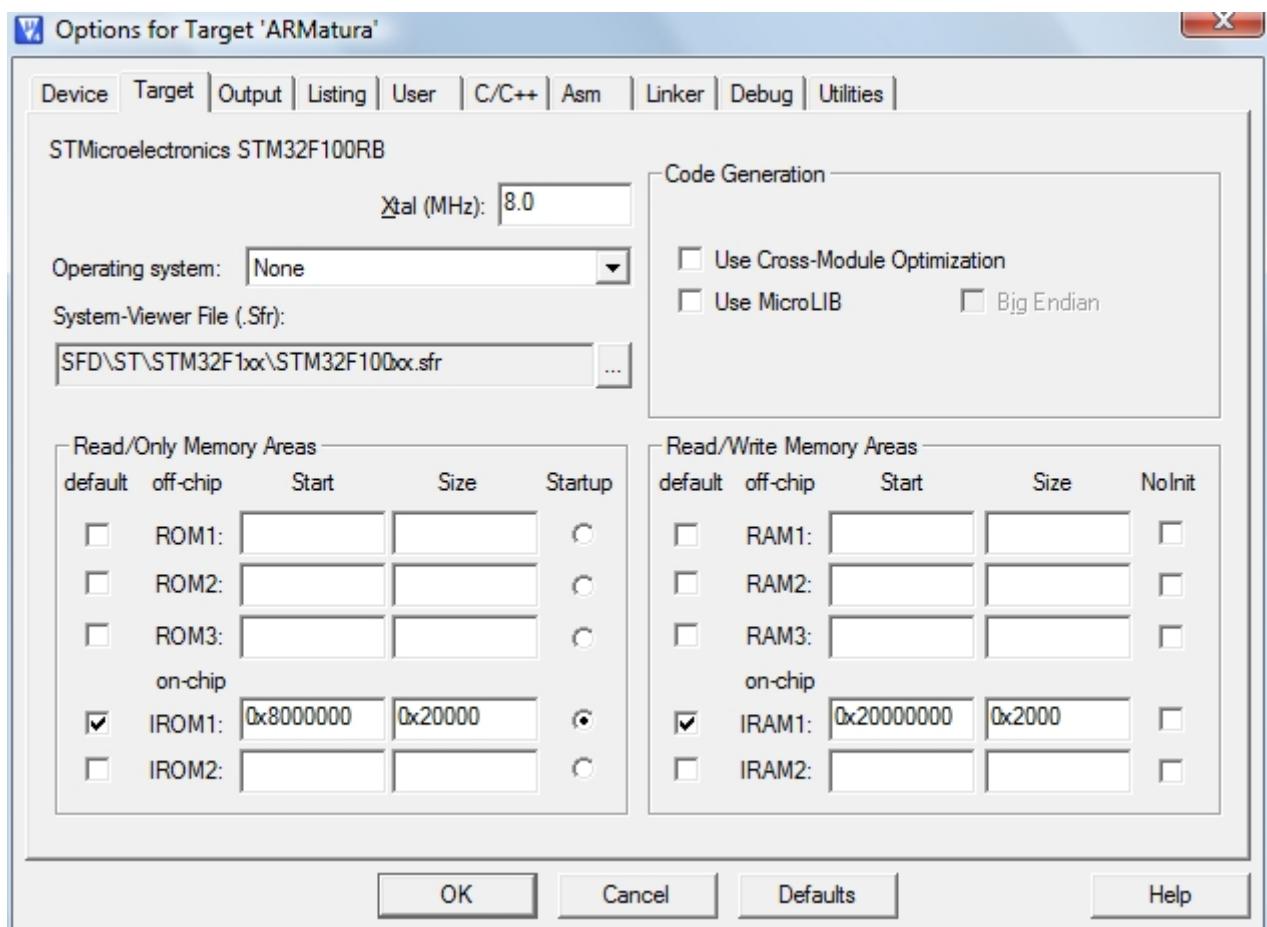


Xtal (MHz)	8.0	текущий процессор частота внешнего кварца на платах Discovery обычно стоит 8
Operating system:	None Use MicroLIB	или OCPB Keil RTX использовать libc от Keil
Floating Point Hardware:	Not Used	для Cortex-M4 доступен аппаратный FPU
	На этой вкладке также прописывается карта встроенной и внешней памяти Flash/SRAM.	

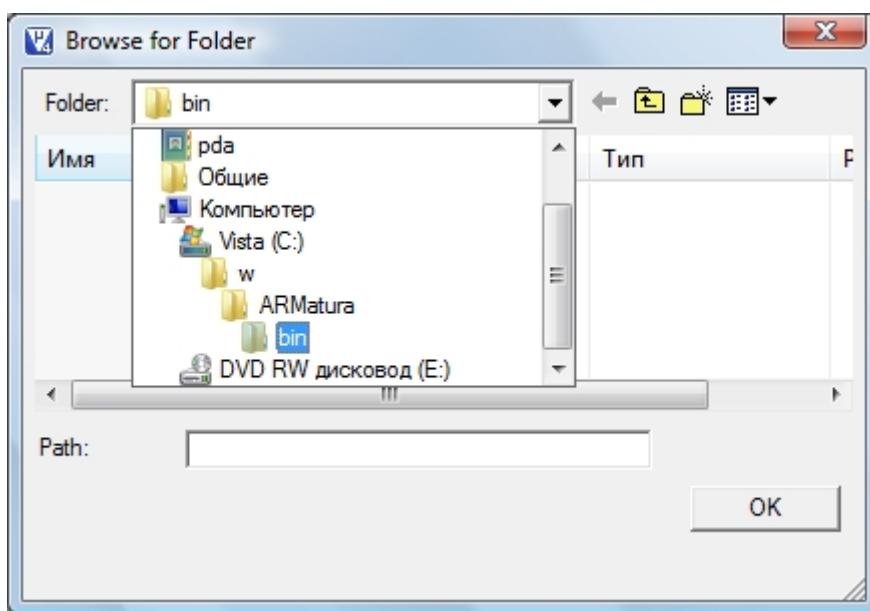
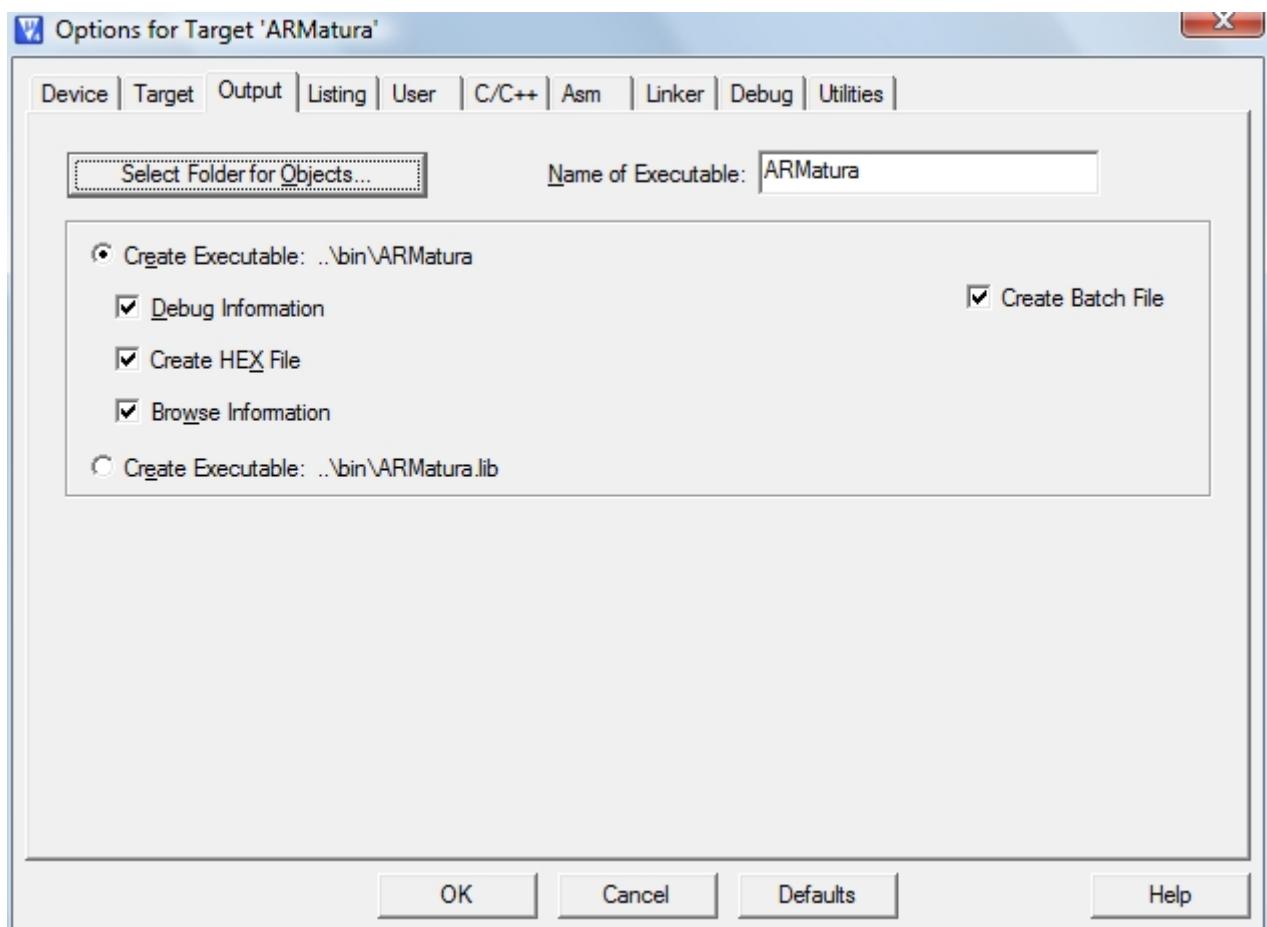
При необходимости собрать проект под другой процессор открываем вкладку **Device**, переконфигурируем проект под другую плату – STM32VLDISCOVERY 1:



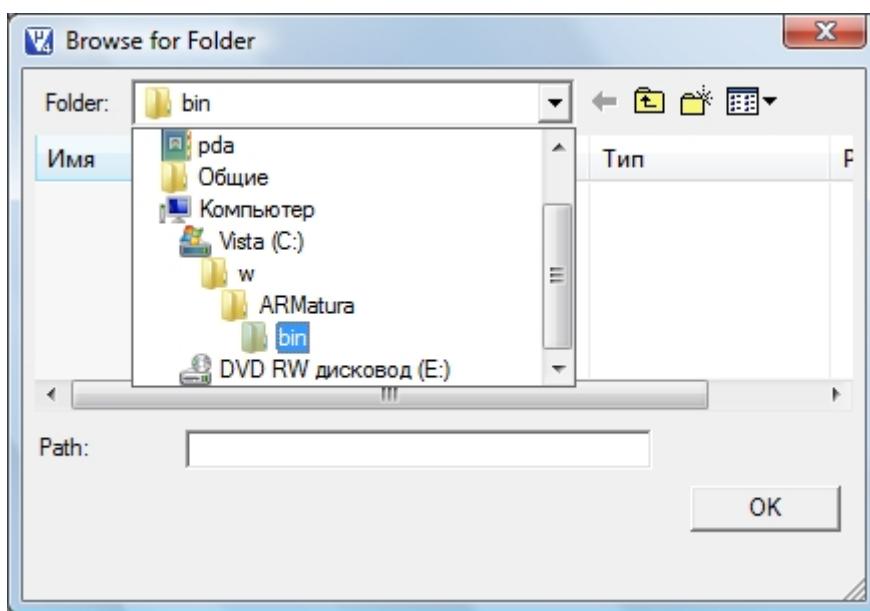
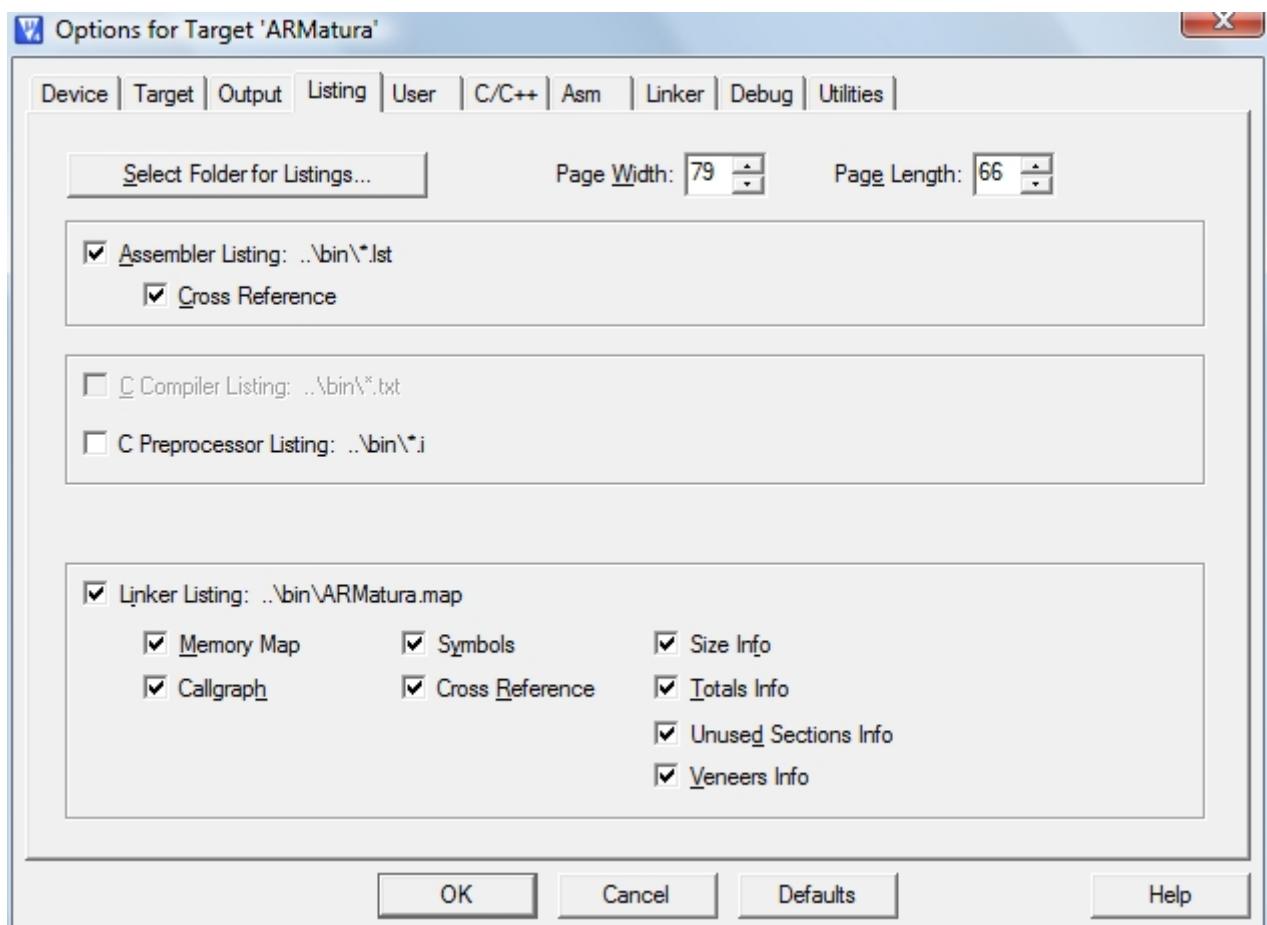
Обратите внимание что на вкладке **Target** изменился чип и настройки памяти:



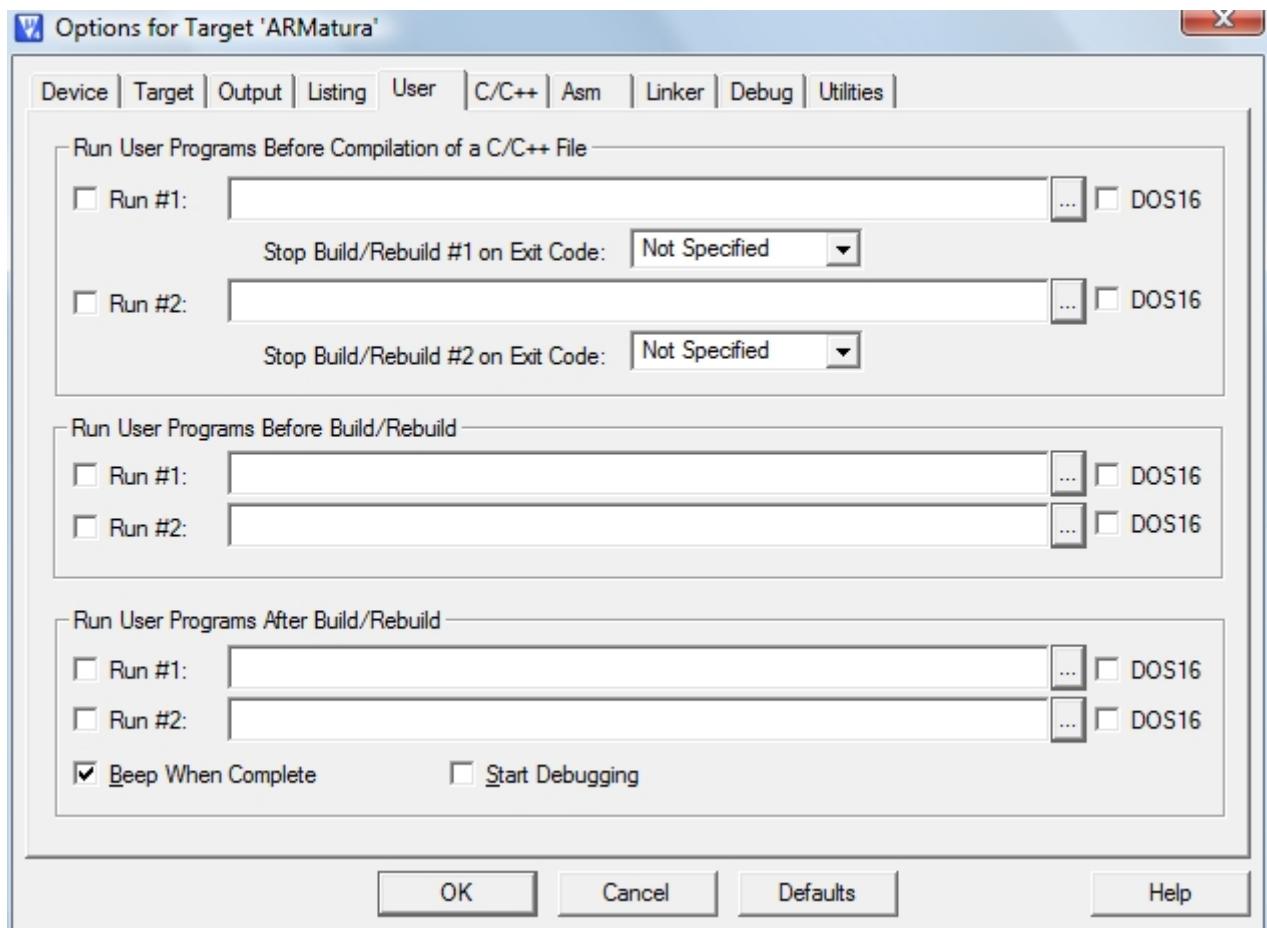
Output Настройки выходных файлов: каталог для бинарных файлов прошивки = firmware, при необходимости можно использовать .hex файл прошивки, имя файла прошивки



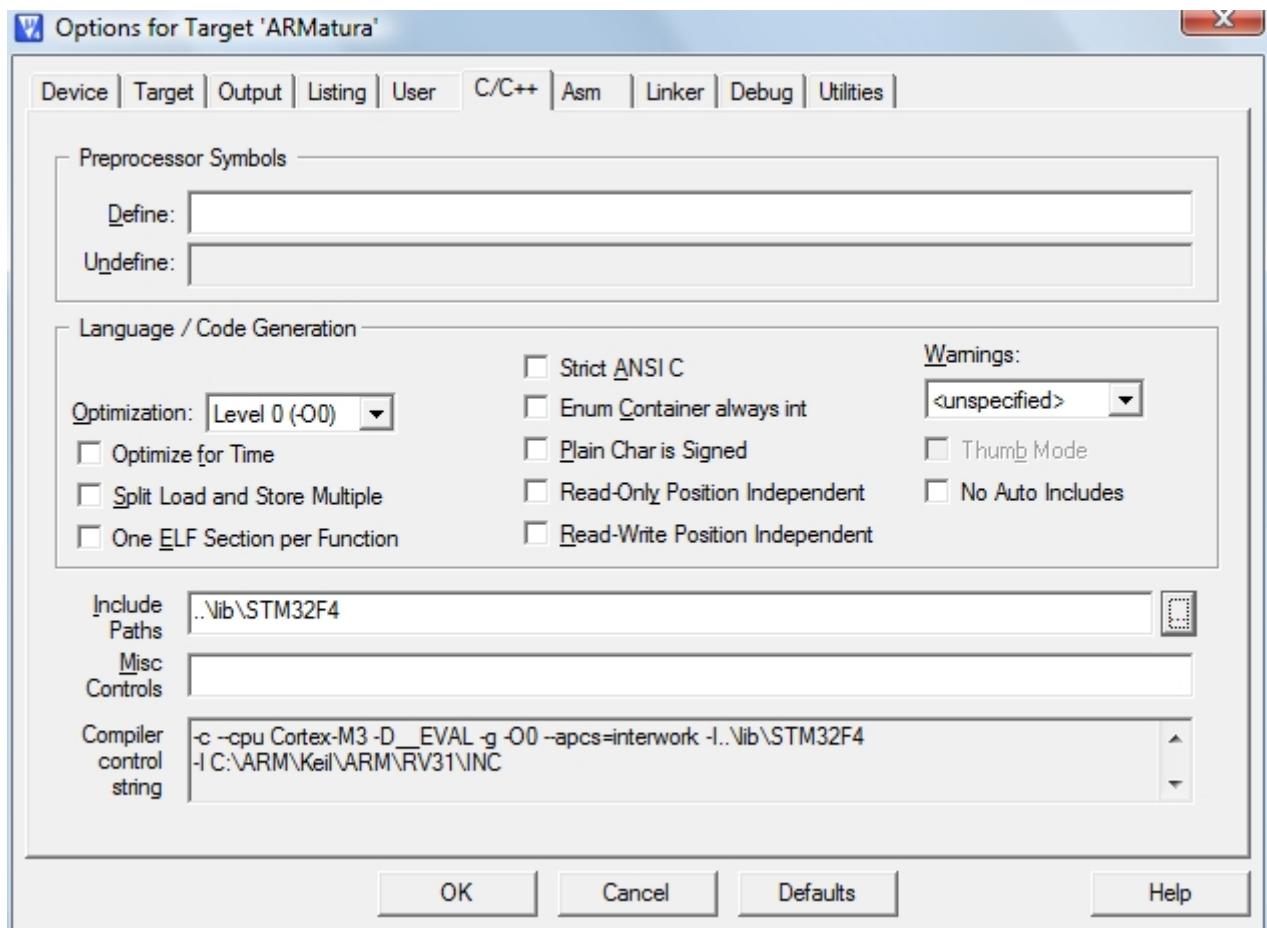
[Listing] Настройки генерации ассемблерных листингов в тот же каталог с прошивкой



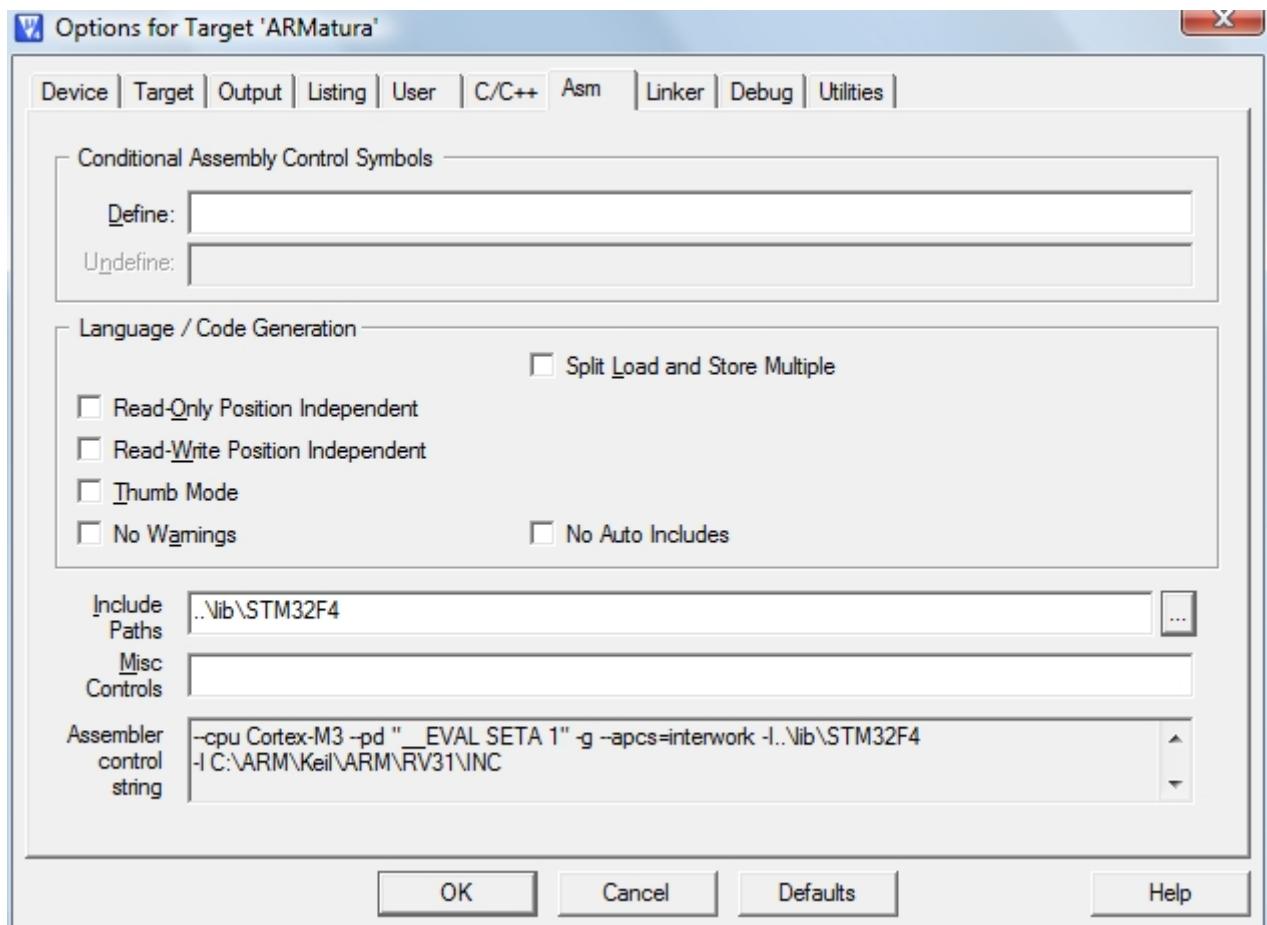
User Запуск пользовательских программ во время сборки проекта: пока не используем



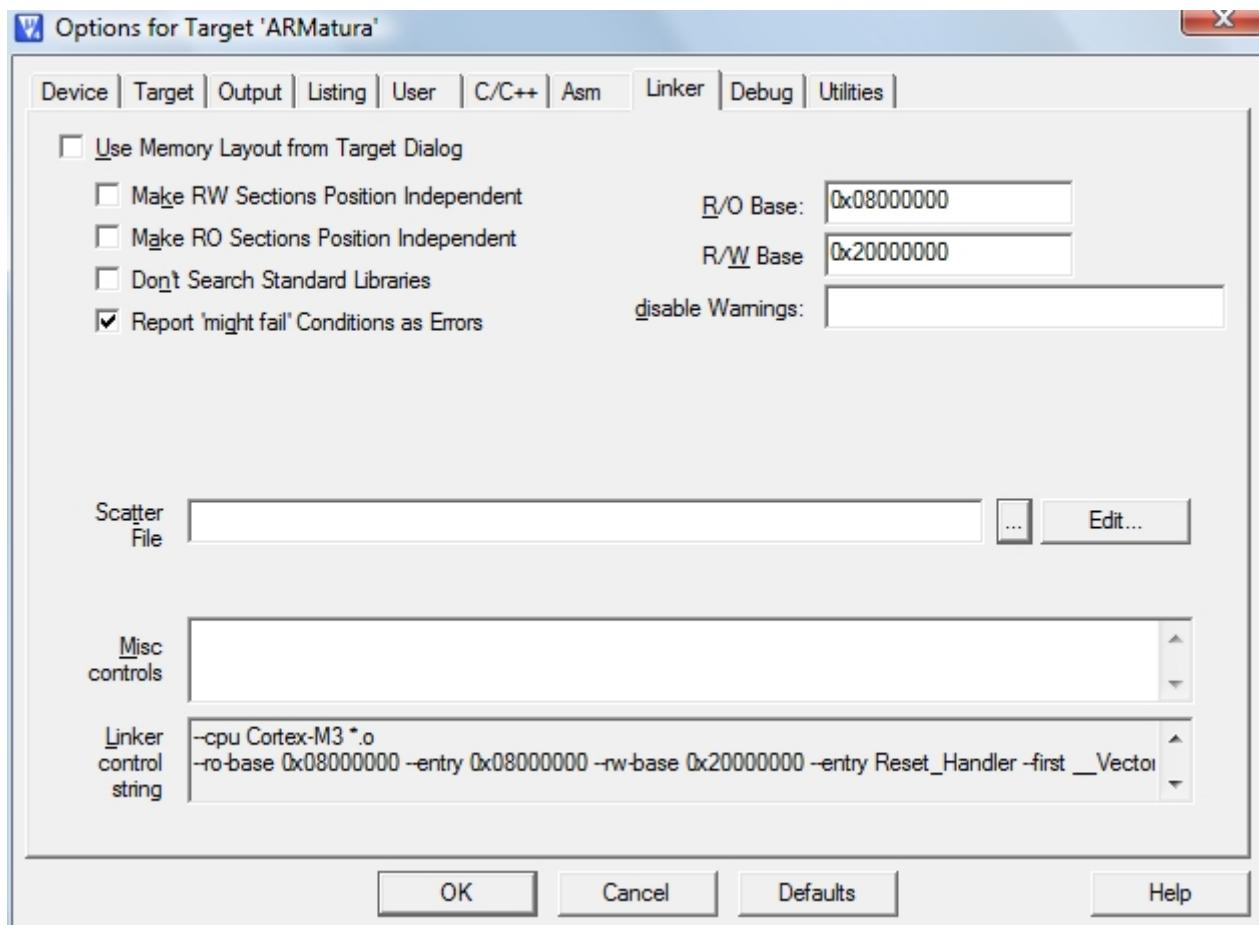
C/C++ Настройки компилятора C^{++} : опции оптимизации, каталоги библиотек и включаемых .h файлов, в нижнем поле прописывается полная командная строка вызова компилятора, которая может вам в дальнейшем понадобится, если потребуется компилировать без использования Keil IDE.



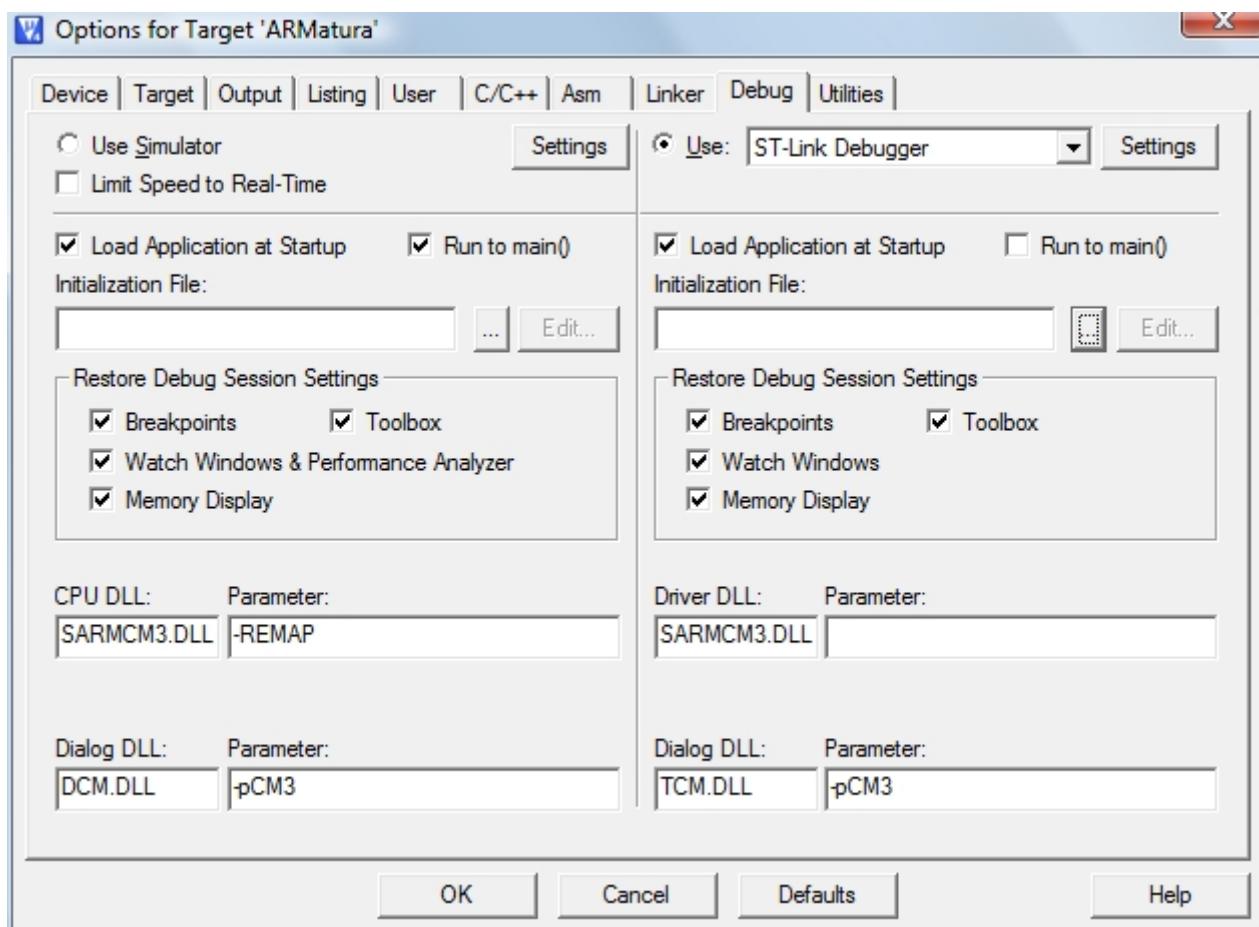
Asm Настройки ассемблера, приблизительно те же что и для C^{++}



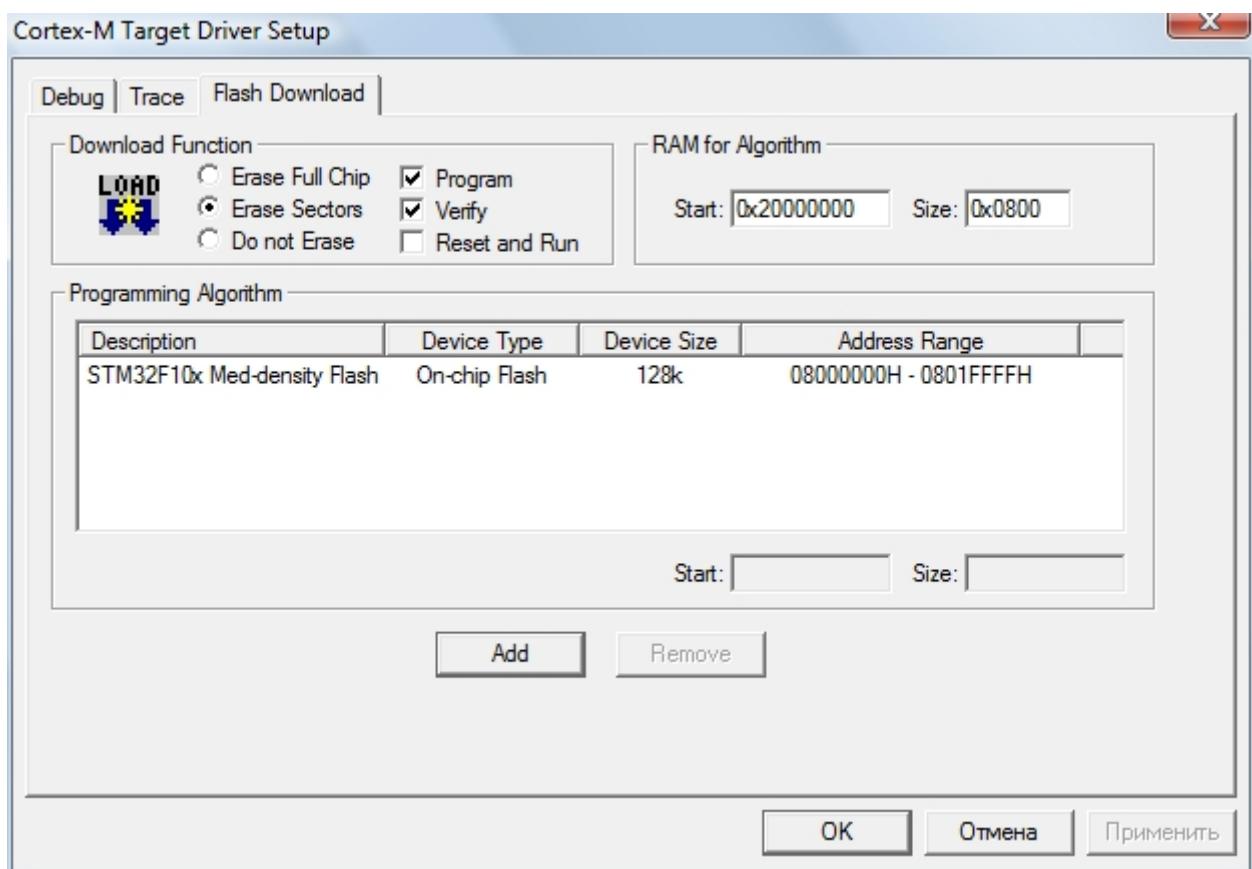
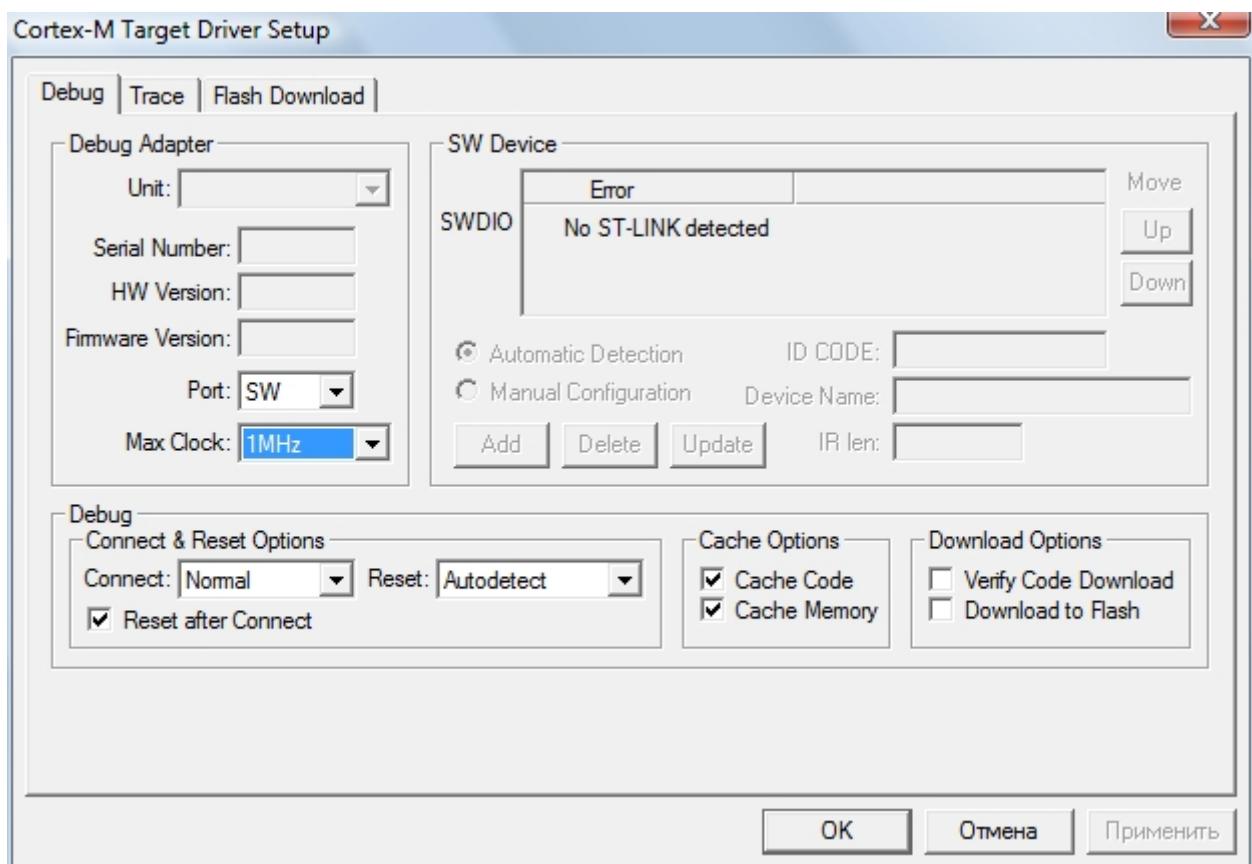
Linker Настройки линкера, который собирает объектные файлы .o, в которые компилируются каждый программный файл (модуль) по отдельности, в один готовый файл прошивки (настройки карты памяти контроллера, адреса точки входа программы и т.п.)



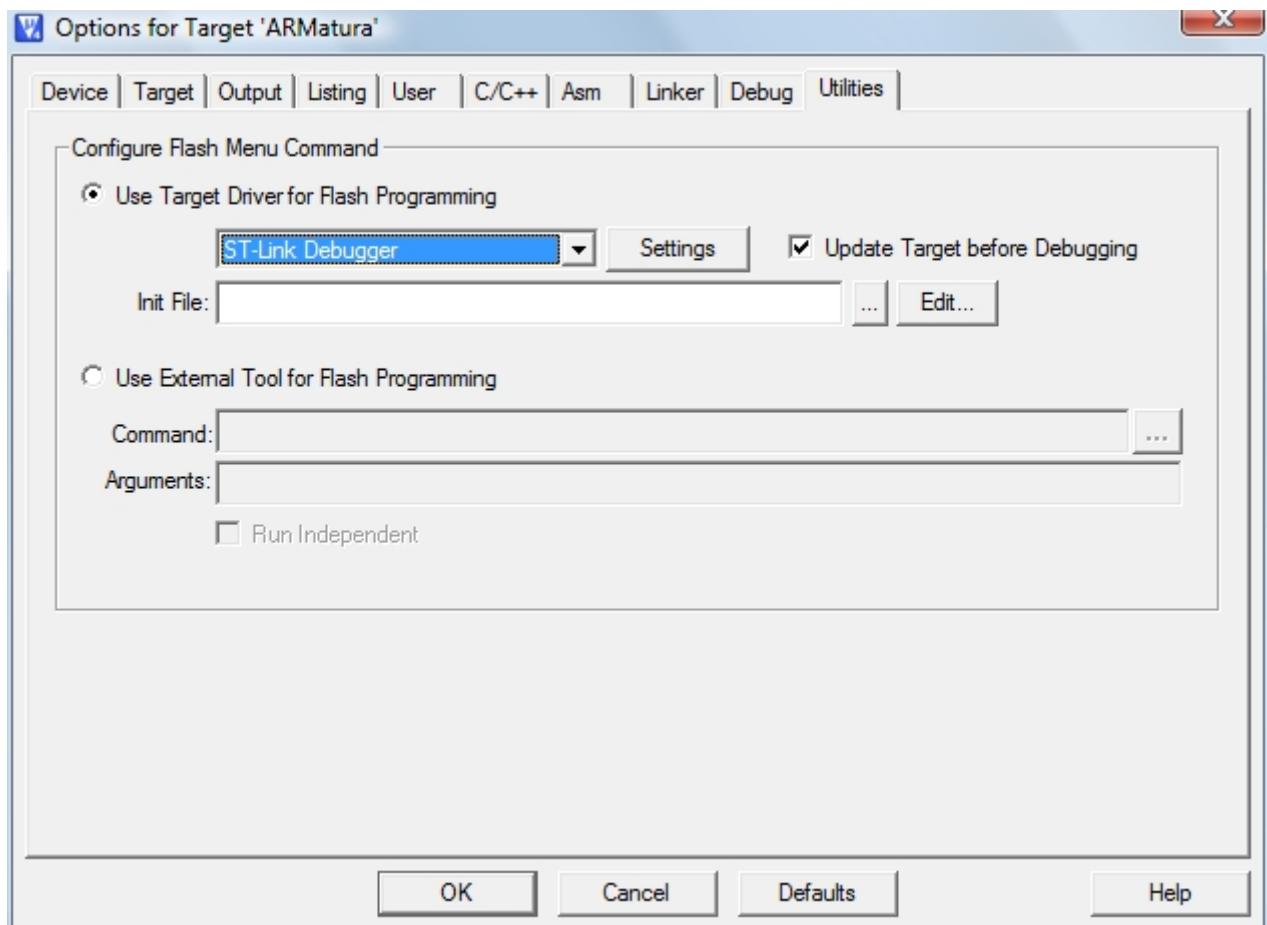
Debug Настройки отладки с помощью адаптера – STlink (внешний или встроенный в оценочную плату), JTAG.



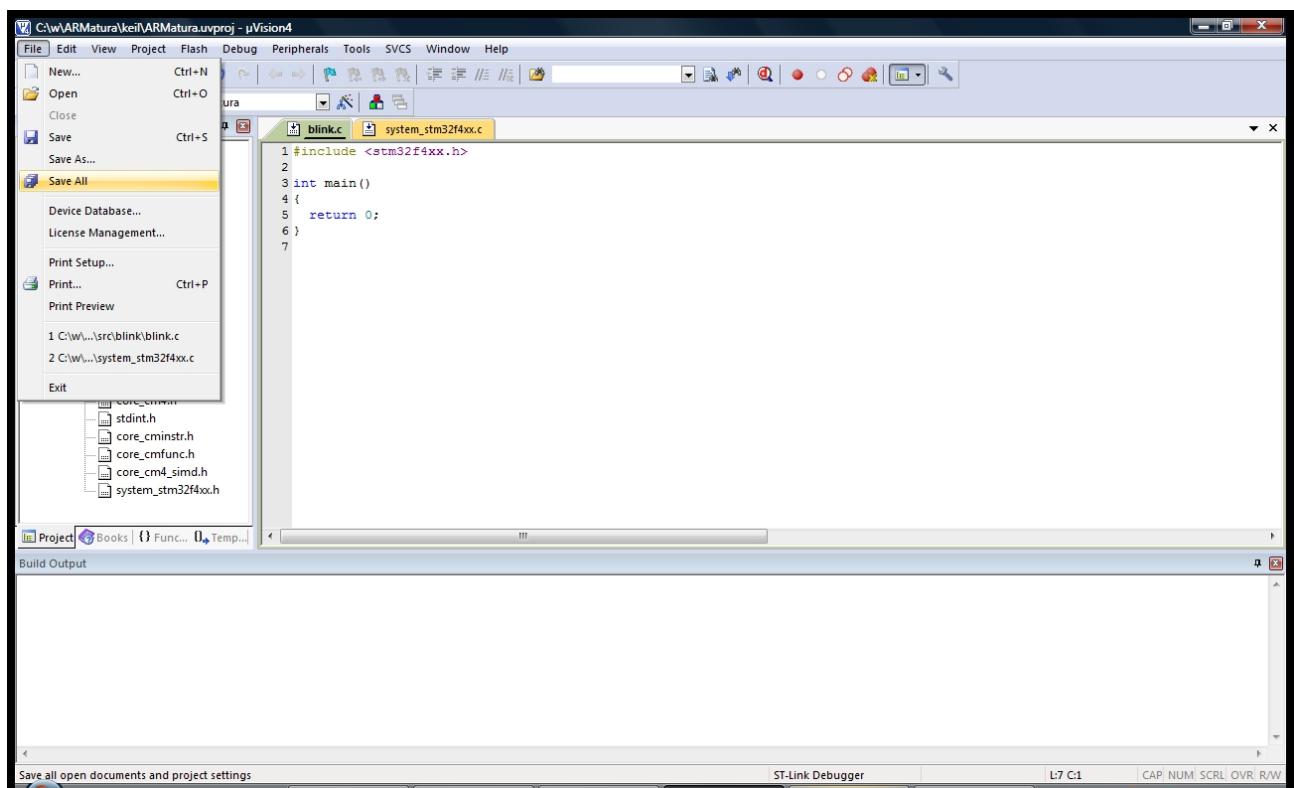
Настройки адаптера STlink – включаем режим SWD для варианта встроенного на оценочную плату, и обнаруживаем что не установили пакет поддержки STlink и драйвера.



Utilities Настраиваем в качестве программатора для прошивки тот же STlink



Сохраняем настроенный проект



8.4 Eclipse

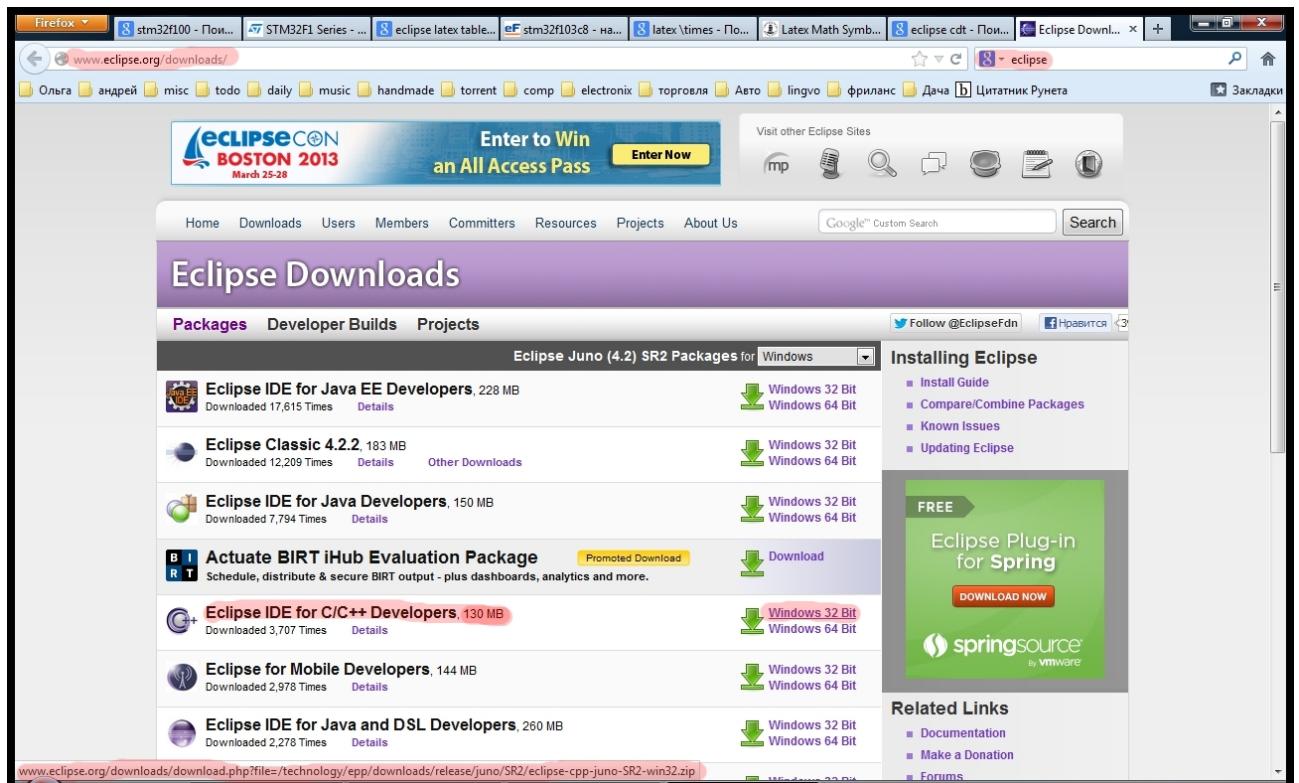
Установка

Для работы нам потребуется сборка Eclipse 8.4 в варианте

```
http://www.eclipse.org/downloads/
http://www.eclipse.org/downloads/download.php?file=/technology/epp/downloads/
release/juno/SR2/eclipse-cpp-juno-SR2-win32.zip
```

Пакет поставляется в виде zip-архива, который достаточно распаковать в любое место, например в C:\Eclipse\.

После запуска нужно будет указать каталог для хранения проектов: C:\w\.

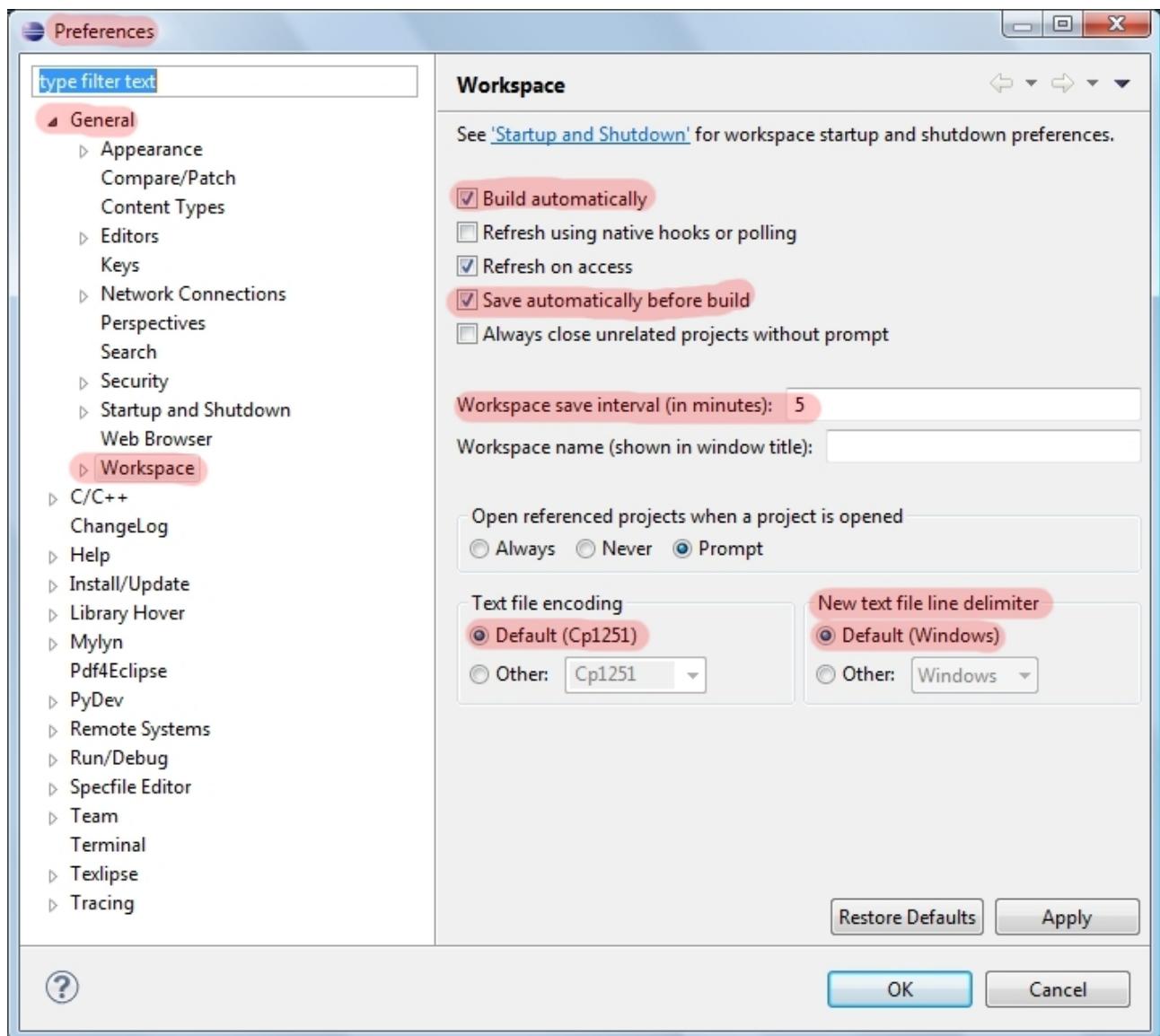


Настройка глобальных свойств

Глобальные свойства настраиваются в меню **Windows > Preferences**.

Прежде всего настроим автосохранение при запуске Build **Ctrl + B**:

- запуск сборки при сохранении файла
- автоматическое сохранение всех измененных файлов перед сборкой
- автосохранение рабочих файлов
- кодировка файлов с кириллицей (может потребоваться корректировка при импорте файлов в кодировках KOI8, UTF8)
- конец строки в стиле dos/windows: <CR><LF> (в UNIX используется только <LF>)



8.5 Code::Blocks

8.6 gVim

8.7 IAR

Глава 9

Компиляторы

9.1 GCC

9.2 KeilCC

9.3 IAR

Глава 10

Адаптеры

Адаптер = программатор = внутрисхемный отладчик = ... — аппаратное устройство, подключаемое одним концом в компьютер (обычно по USB), а другим в отлаживаемое устройство с микроконтроллером.

По подключению к устройству разделяют JTAG-адAPTERЫ, адAPTERЫ, впариваемые производителями конкретных чипов (Atmel, STmicroelectronics), и коммерческих IDE (Keil Ulink), и разнообразный самопал.

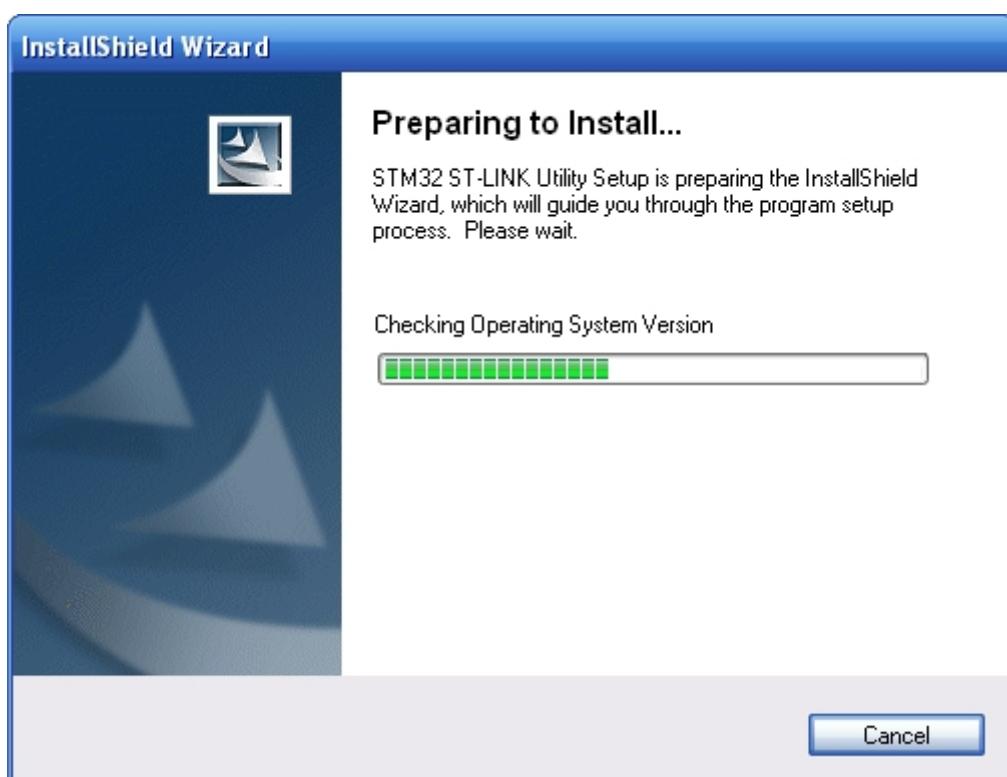
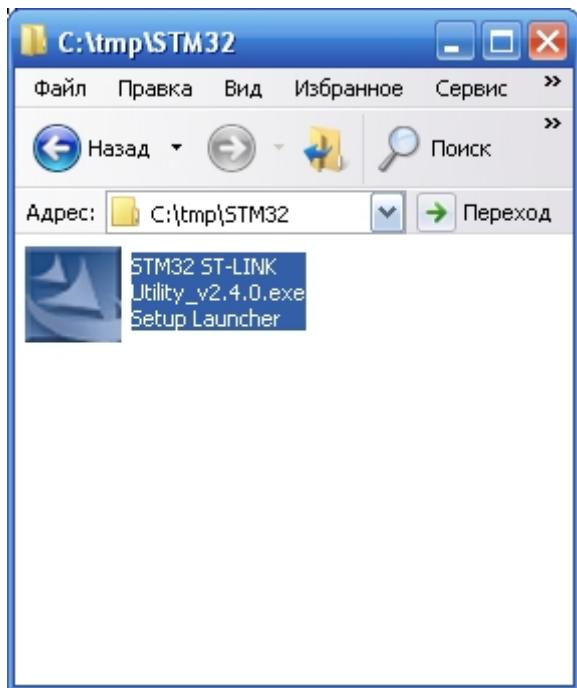
АдAPTER обеспечивает

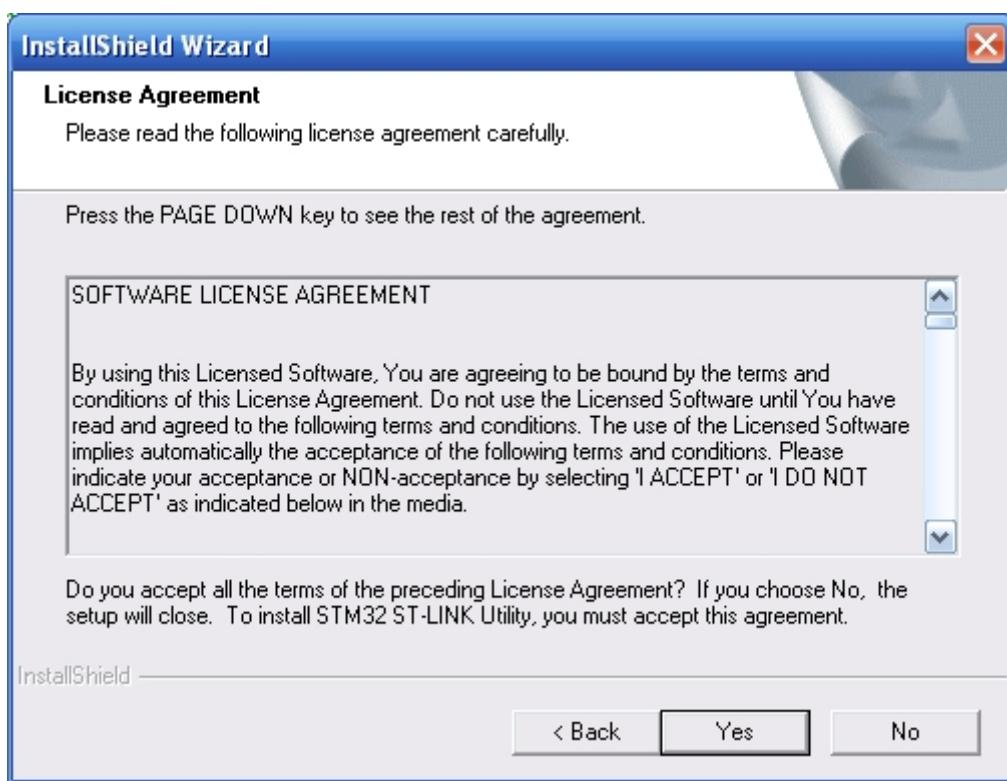
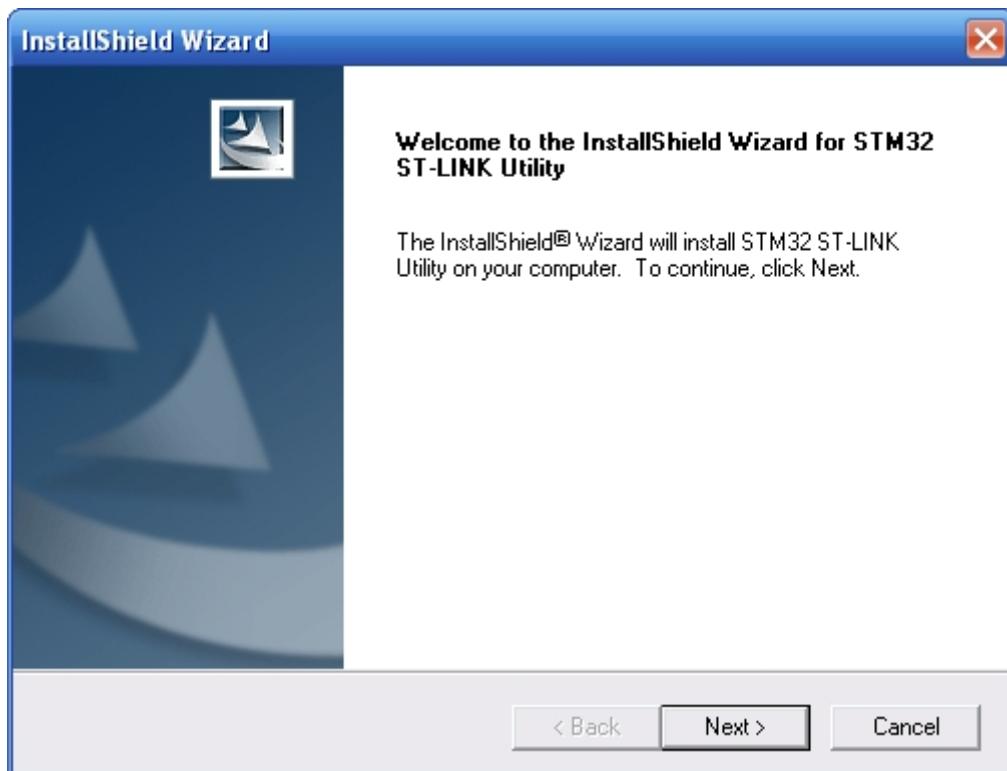
- загрузка прошивки во встроенную Flash (обеспечивается всеми адAPTERами)
- чтение/запись областей памяти
- интерактивную отладку в процессе работы программы ??

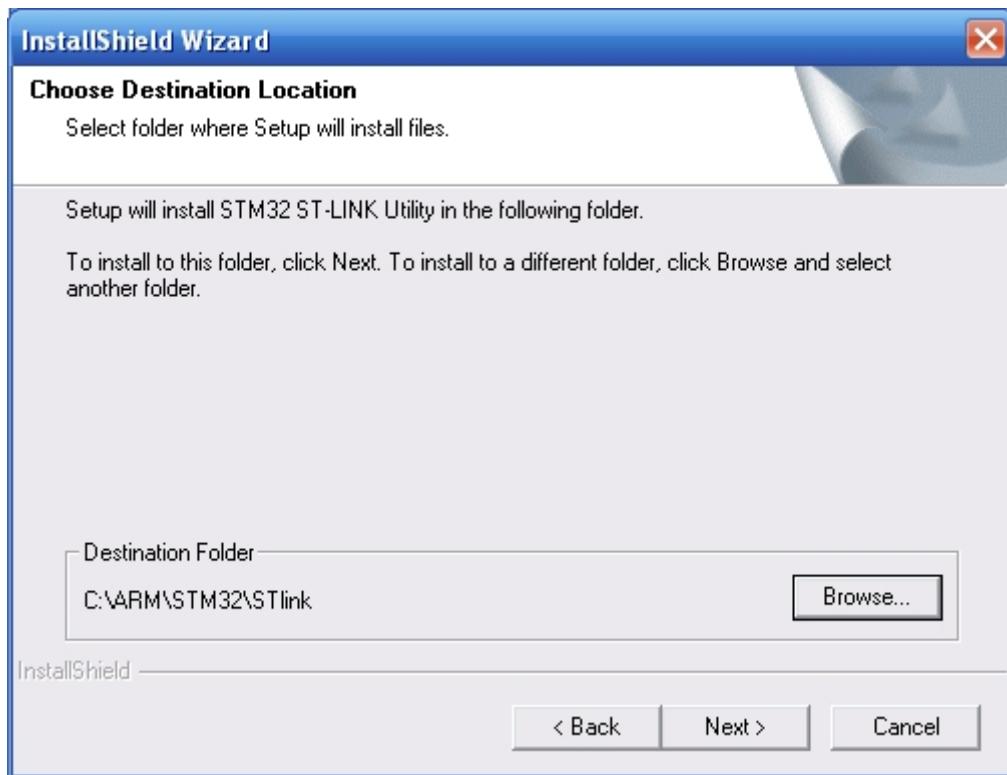
10.1 STlink

Установка ПО

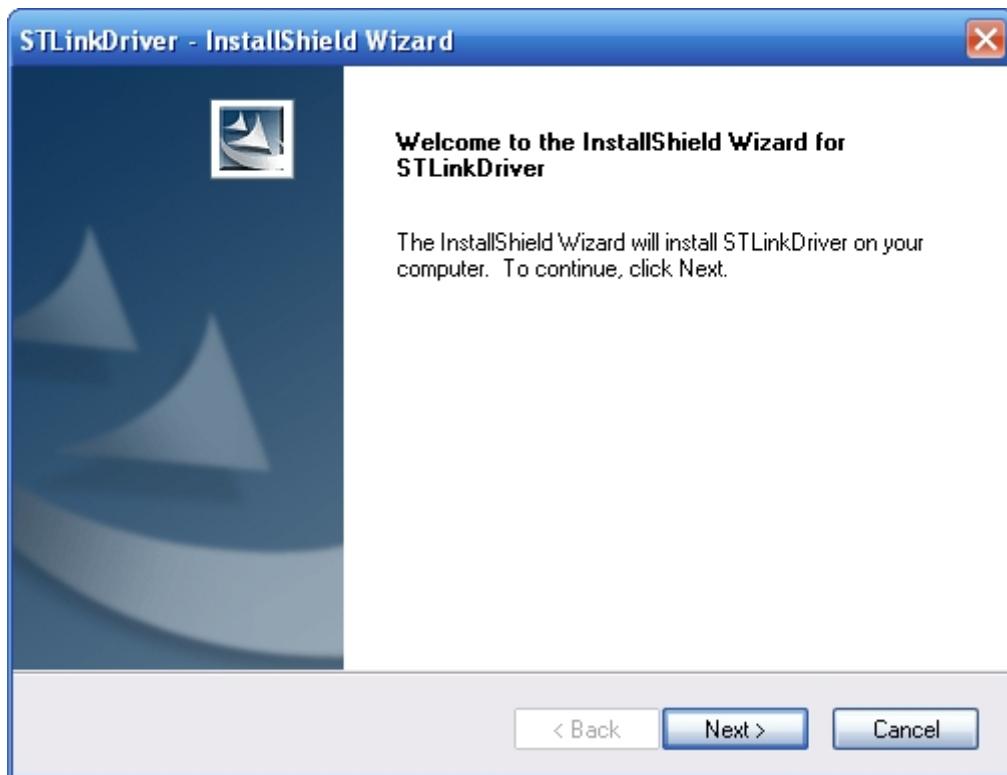
Для работы с чипами STM32 используя программаторы STlink, встроенные на демо-платы Discovery необходимо установить пакет STSW-LINK004 (STM32 ST-link Utility и драйвер), скачав его с <http://www.st.com/web/en/catalog/tools/PF258168>

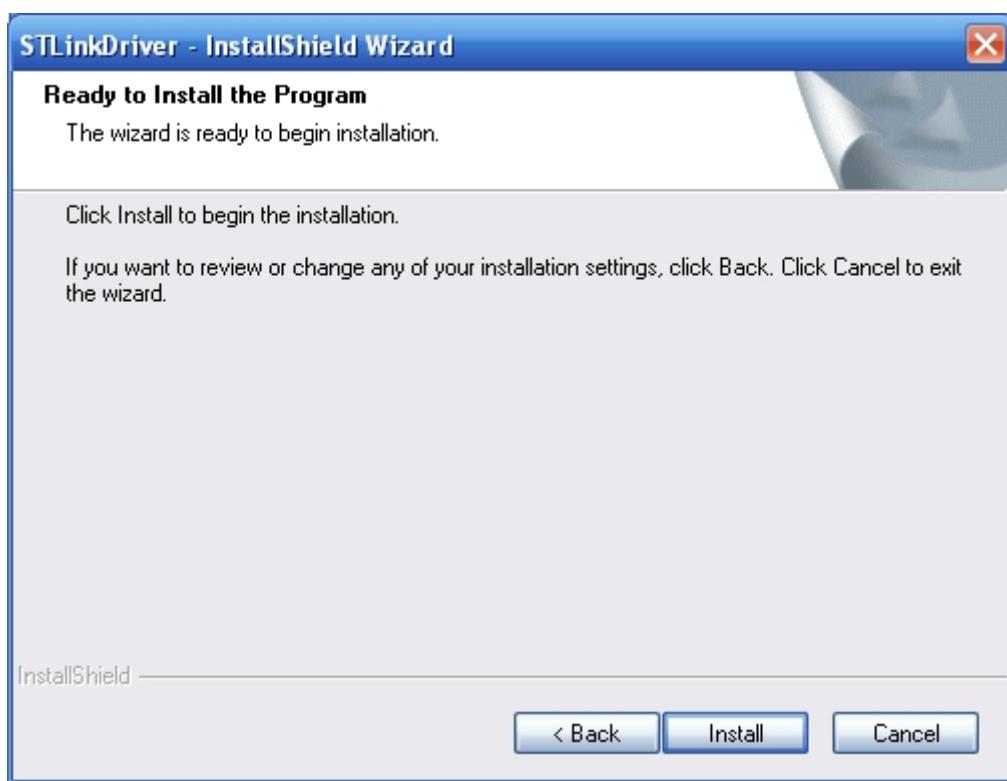
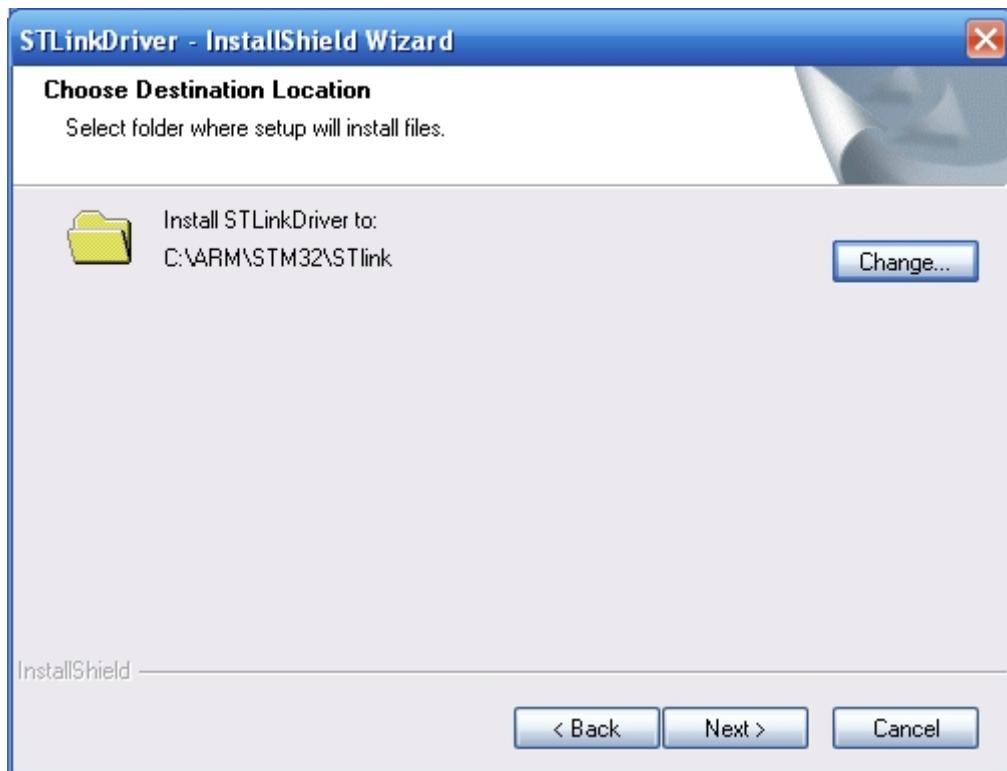


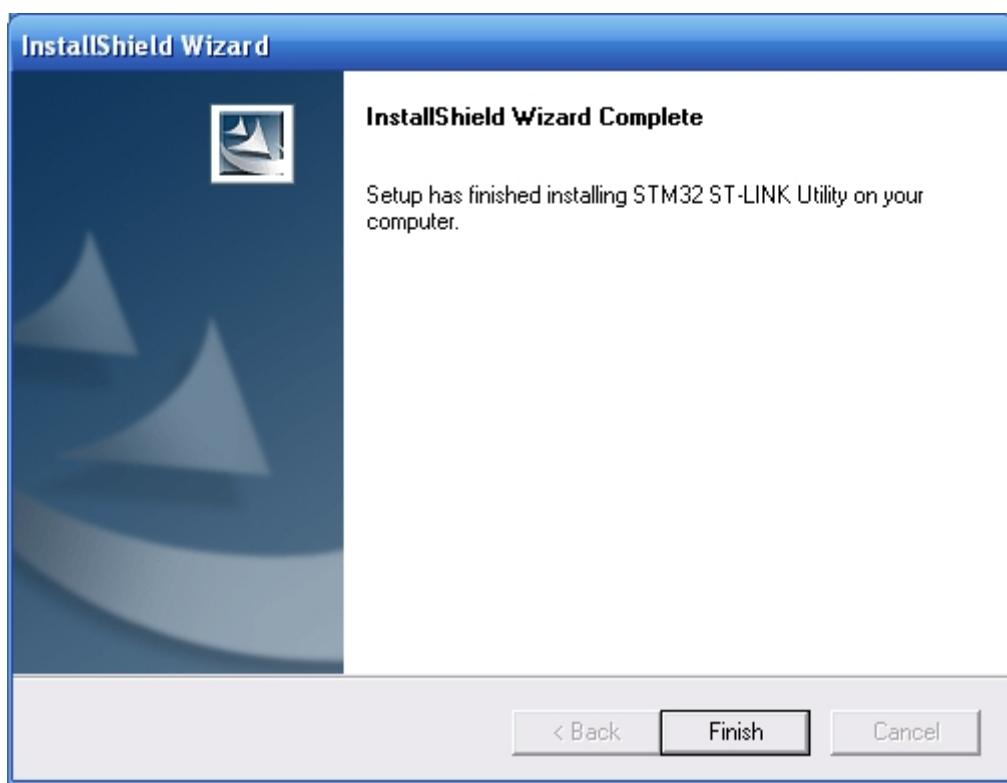
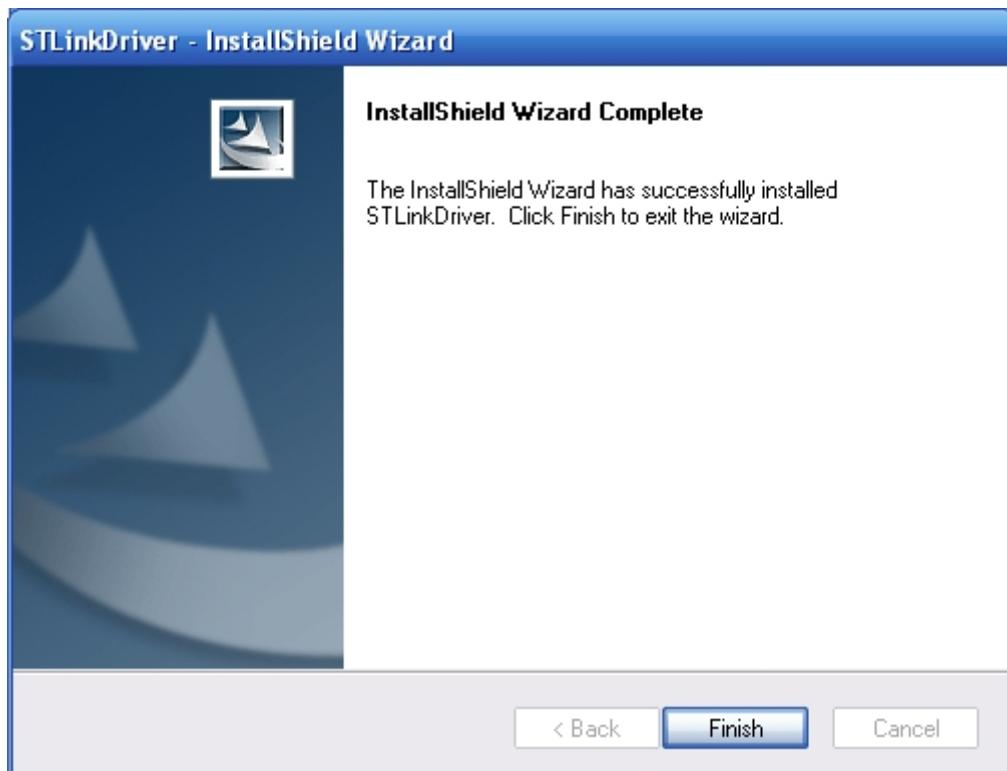




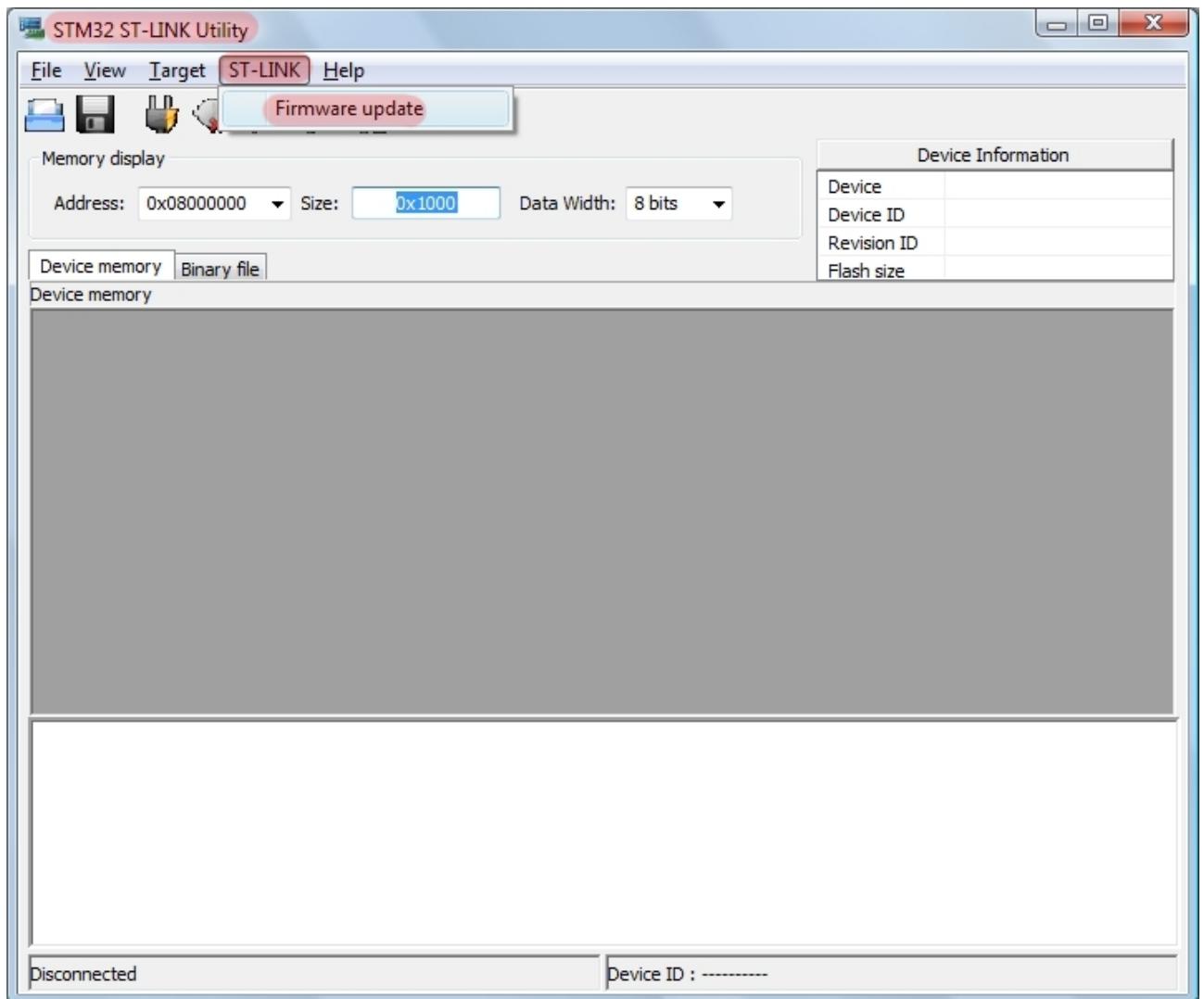
Пакет драйвера входит в пакет STSW-LINK004, и запускается автоматически



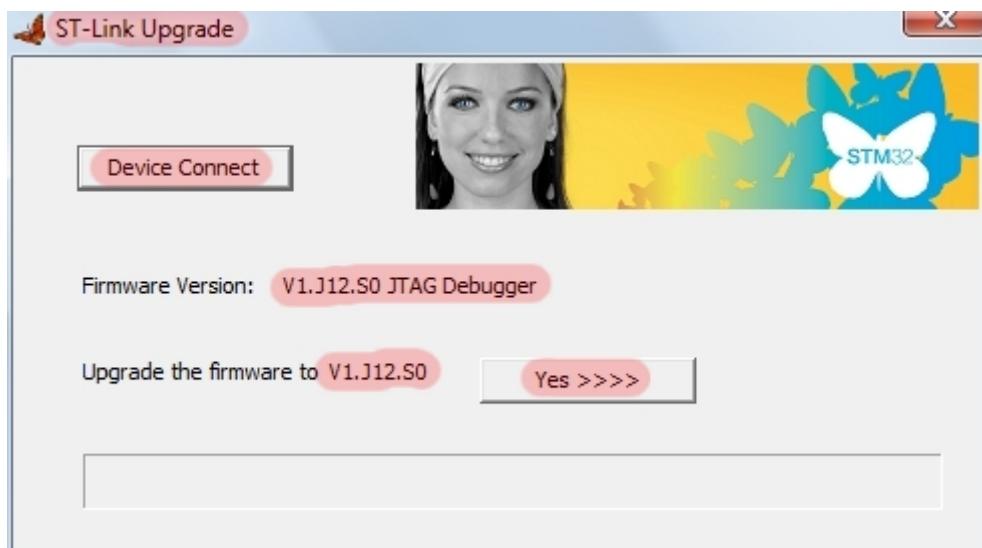




Подключаете отладочную плату, запускаете STlink10.1 Utility [Пуск > Программы > STMicroelectronics > STM32 ST-LINK Utility](#)



Запускаем **ST-LINK** > **Firmware update** > **Device Connect** и проверяем что прошивка STlink **10.1** не устарела (ПК должен быть подключен к Сети), при необходимости нажимаем **Yes** и обновляемся.



STlink gdbserver

Необходим для отладки через GDB¹³.

10.2 JTAG

Часть V

Отладка

Глава 11

Отладка в Keil

Глава 12

STM32 SWD

Глава 13

GDB

13.1 STlink gdbserver

Глава 14

OpenOCD

Глава 15

JTAG

Часть VI

Основы языка C^{+^+}

Глава 16

Синтаксис

Глава 17

Типы данных

Глава 18

Стандартная библиотека libc

Часть VII

CMSIS

В этом разделе будут описаны только *некоторые* части библиотеки CMSIS**VII** для STM32F, которые используются в коде ARMatura. Объяснить это очень просто — попытавшись включить в книгу полный листинг `stm32f4xx.h` получил 205 страниц листинга 😊

Глава 19

Startup: файлы стартового кода

`keil_startup_stm32f4xx.s`

`system_stm32f4xx.h`

`system_stm32f4xx.c`

Глава 20

Стандартная библиотека STM32

20.1 Установка

Для работы необходимо скачать библиотеки поддержки от ST:

BSP	STSW-STM32078	STM32VLDISCOVERY1 firmware package (AN3268)
SPL	STSW-STM32054	STM32F10x standard peripheral library
BSP	STSW-STM32068	STM32F4DISCOVERY2 board firmware package
SPL	STSW-STM32065	STM32F4 DSP and standard peripherals library

BSP	Board Support Package	пакет поддержки конкретной демоплаты, содержит библиотеки ядра + библиотеки работы с наплатным железом, макросы описания выводов, библиотеки работы с внешними чипами
SPL	Standard Peripheral Library	пакет содержит только библиотеки ядра и встроенной в кристалл периферии (таймеры, ЦАП,...)

20.2 stm32f4xx.h

Глава 21

USB client/host

Часть VIII

Ядро Cortex-Mx

Глава 22

Режимы ARM и Thumb

Глава 23

DMA

Глава 24

DSP /Cortex-M3/

Глава 25

FPU /Cortex-M4F/

Часть IX

Семейство STM32F10x

Черновой перевод руководства по программированию
© ST PM0056 STM32F10x/20x/21x/L1x Programming manual
http://www.st.com/web/en/resource/technical/document/programming_manual/CD00228163.pdf

Глава 26

Об этом документе

26.1 Typographical conventions

26.2 List of abbreviations for registers

26.3 About the STM32 Cortex-M3 processor and core peripherals

System level interface

Integrated configurable debug

Cortex-M3 processor features and benefits summary

Cortex-M3 core peripherals

Глава 27

Процессор Cortex-M3

27.1 Programmers model

Processor mode and privilege levels for software execution

Stacks

Core registers

Exceptions and interrupts

Data types

The Cortex microcontroller software interface standard (CMSIS)

27.2 Memory model

Memory regions, types and attributes

Memory system ordering of memory accesses

Behavior of memory accesses

Software ordering of memory accesses

Bit-banding

Memory endianness

Synchronization primitives

Programming hints for the synchronization primitives

27.3 Exception model

Exception states

Exception types

Exception handlers

Vector table

Exception priorities

Interrupt priority grouping

Глава 28

Набор инструкций Cortex-M3

28.1 Instruction set summary

28.2 Intrinsic functions

28.3 About the instruction descriptions

Operands

Restrictions when using PC or SP

Flexible second operand

Shift operations

Address alignment

PC-relative expressions

Conditional execution

Instruction width selection

28.4 Memory access instructions

ADR

LDR and STR, immediate offset

LDR and STR, register offset

LDR and STR, unprivileged

LDR, PC-relative

LDM and STM

PUSH and POP

LDREX and STREX

CLREX

28.5 General data processing instructions

Глава 29

Периферия ядра

29.1 About the STM32 core peripherals

29.2 Memory protection unit (MPU)

MPU access permission attributes

MPU mismatch

Updating an MPU region

MPU design hints and tips

MPU type register (MPU_TYPER)

MPU control register (MPU_CR)

MPU region number register (MPU_RNR)

MPU region base address register (MPU_RBAR)

MPU region attribute and size register (MPU_RASR)

29.3 Nested vectored interrupt controller (NVIC)

The CMSIS mapping of the Cortex-M3 NVIC registers

Interrupt set-enable registers (NVIC_IERx)

Interrupt clear-enable registers (NVIC_ICERx)

Interrupt set-pending registers (NVIC_ISPRx)

Interrupt clear-pending registers (NVIC_ICPRx)

Interrupt active bit registers (NVIC_IABRx)

Interrupt priority registers (NVIC_IPRx)

Software trigger interrupt register (NVIC_STIR)

Level-sensitive and pulse interrupts

NVIC design hints and tips

NVIC register map

Глава 30

История изменений

Часть X

Интерфейсы

Глава 31

USB

Глава 32

UART

Глава 33

SPI

Глава 34

I2C

Глава 35

CAN

Часть XI

Операционные системы ОСРВ

Глава 36

Keil RTX

Глава 37

FreeRTOS

Глава 38

eCos

Глава 39

Linux

подробно рассмотрен в отдельном разделе **XV**

Часть XII

Стек TCP/IP

Глава 40

Ethernet

Глава 41

PPP

Часть XIII

Типовые применения

Глава 42

GPS

42.1 Протокол NMEA 0183

NMEA 0183— текстовый протокол связи морского и навигационного оборудования.

http://www8.garmin.com/support/pdf/NMEA_0183.pdf
http://www8.garmin.com/support/pdf/NMEA_0183.pdf
http://ru.wikipedia.org/wiki/NMEA_0183
<http://www.robosoft.info/ru/technologies/knowledgebase/nmea0183>

Датум *WGS⁸⁴*

http://ru.wikipedia.org/wiki/WGS_84

Большинство GPS приемников отдают данные по NMEA 0183, но вместо режима последовательного порта 4800 8N1 прописанного в протоколе, могут использовать другие режимы, характерные для портов RS232 (9600, 115200). Координаты передаются в датуме *WGS⁸⁴*.

Формат сообщения NMEA¹:

\\$[A-Z]5(,<data>)+*[0-9A-F]2<CR><LF>

- символ \$
- 5-буквенный идентификатор сообщения. Первые две буквы — идентификатор источника сообщения, следующие три буквы — идентификатор формата сообщения
 - GPGGA — данные о последнем определении местоположения
 - GPGLL — координаты, широта/долгота
 - GPGSA — DOP (GPS) и активные спутники
 - GPGSV — наблюдаемые спутники
 - GPWPL — параметры заданной точки
 - GPBOD — азимут одной точки относительно другой
 - GPRMB — рекомендуемый минимум навигационных данных для достижения заданной точки

¹регулярные выражения http://en.wikipedia.org/wiki/Regular_expression

- GPRMC — рекомендуемый минимум навигационных данных: информацию о времени, местоположении (*WGS⁸⁴*), курсе и скорости, передаваемые навигационным GPS приёмником. Контрольная сумма обязательна для этого сообщения, интервалы передачи не должны превышать 2 секунды.
- GPRTE — маршруты
- HCHDG — данные от компаса
- блоки данных, разделённых запятыми. Пустые данные, не заданные в середине строки, оставляют запятыю. Пустые данные в конце строки могут отбрасываться вместе с запятой.
- символ *
- двузначное hex число — контрольная XOR-сумма всех байт в строке между \$ и *.
- конец строки <CR><LF> = 0x0D 0x0A = \r\n

42.2 \$GPRMC — рекомендуемый минимум навигационных данных

\$GPRMC, hhmmss.ss, [AV], GGMM.MM, [NS], gggmm.mm, [EW], v.v, b.b, ddmmyy, x.x, n, m*hh<CR><LF>

- GP – приём сигналов GPS, GN – ГЛОНАСС
- RMC – Recommended Minimum sentence C
- hhmmss.ss – время фиксации местоположения по времени UTC
- A – данные достоверны, V – данные недостоверны
- GGMM.MM – широта, 2 цифры градусов, 2 цифры целых минут, точка и дробная часть минут;
- N/S – северная/южная широта
- gggmm.mm – долгота, 3 цифры градусов, 2 цифры целых минут, точка и дробная часть минут;
- E/W – восточная/западная долгота
- v.v – горизонтальная составляющая скорости в узлах
- b.b – путевой угол (направление скорости) в градусах: 0° север, 90° восток, 180° юг, 270° запад
- ddmmyy – дата
- x.x – магнитное склонение в градусах (часто отсутствует)
- n – направление магнитного склонения: для получения магнитного курса магнитное склонение необходимо вычесть (E) или прибавить (W) к истинному курсу
- m – индикатор режима: A – автономный, D – дифференциальный, E – аппроксимация, N – недостоверные данные (часто отсутствует, данное поле включая запятую отсутствует в старых версиях NMEA)

42.3 Системы координат (датум)

<http://ne-grusti.narod.ru/Glossary/datums.html>

Системы координат (datums) можно разделить на геоцентрические и топоцентрические.

В геоцентрической системе размеры эллипсоида, ориентация и положение его центра выбираются следующим образом:

- объем эллипсоида предполагается равным объему геоида;
- большая полуось эллипсоида лежит в плоскости экватора геоида;
- малая полуось направлена по оси вращения Земли;
- среднеквадратичное отклонение поверхности эллипсоида от поверхности геоида
- минимально по всей территории земного шара.

WGS⁷² и сменившая ее *WGS⁸⁴*, а также российская *SGS⁸⁵* являются геоцентрическими системами координат на эллипсоидах *WGS72*, *GRS80* и *SGS85* соответственно. В системе GPS/NAVSTAR используется *WGS⁸⁴*, а в системе GLONASS — *SGS⁸⁵*.

Топоцентрическая (национальная) система координат появляется так: вы берете некоторый эллипсоид и располагаете его таким образом, чтобы для заданной территории среднеквадратичное отклонение поверхности эллипсоида от поверхности геоида было минимальным. При этом остальная часть мира вас не интересует: отклонения на другой стороне Земли может быть сколь угодно велико.

В России используются несколько геодезических систем координат: Пулково¹⁹⁴² Пулково 1942 г., 1963 г. и 1991 г. Система координат 1963 г. используется военными и ее параметры преобразования засекречены. Обычно мы пользуемся картами, составленными в системе Пулково¹⁹⁴². Она базируется на эллипсоиде Красовского.

Параметры преобразования для Пулково¹⁹⁴²:

Преобразование Bursa-Wolf (Position Vector Transformation)

<http://ne-grusti.narod.ru/Glossary/transformations.html#pvt>

направление	dX	dY	dZ	rX	rY	rZ	M	источник
<i>WGS84</i> → 1942	-27.0	+135.0	+84.5	0.0	0.0	0.554	-0.2263	Data+
1942 → <i>WGS84</i>	+25.0	-141.0	-78.5	0.0	0.35	0.736	0.0	Stefan A. Voser

Преобразование Молоденского

<http://ne-grusti.narod.ru/Glossary/transformations.html#molodensky>

направление	dX	dY	dZ	da	df	источник
1942 → <i>WGS84</i>	+28.0	-130.0	-95.0	-108.0	+0.00480795	Vladimir Zh. Boston-PC Forum
1942 → <i>WGS84</i>	+28.0	-130.0	-95.0	-108.0	+0.00480795	MADTRAN, Peter H. Dana
1942 → <i>WGS84</i>	+24.0	-123.0	-94.0	-108.0	+0.00480795	Stefan A. Voser

42.4 Методы преобразования систем координат

<http://ne-grusti.narod.ru/Glossary/transformations.html>

Часто требуется перейти от одной системы координат (datum) к другой. Например, вы хотите данные с GPS в системе координат WGS^{84} наложить на карту в системе координат Пулково¹⁹⁴².

Произодить преобразование проще (математически), если сначала перевести координаты из географических (широта и долгота) в прямоугольные (XYZ).

Чтобы получить точные прямоугольные координаты точки на поверхности Земли, необходимо знать не только широту и долготу, но и ее высоту над поверхностью эллипсоида. GPS показывает высоту над эллипсоидом WGS^{84} . Можно вычислить прямоугольные координаты только по широте и долготе, считая, что точка лежит на поверхности эллипса, но при этом точность понизится.

Высоту точки на другими эллипсоядами получить сложнее. Обычно мы знаем высоту в национальной системе высот. За нулевую высоту, как правило, принимается среднее значение уровня моря в определенной точке побережья по результатам многолетних наблюдений. Высоты в этой системе измеряются геодезическими методами относительно поверхности геоида. Поэтому, чтобы узнать высоту точки над эллипсоядом, нужно знать возвышение геоида над эллипсоядом в данном месте, которое трудно вычислить с хорошей точностью. Существуют различные математические модели геоида для разных территорий и для всего земного шара, которые постоянно уточняются.

На заре спутниковой геодезии, когда взаимосвязи между системами координат не были четко определены, а данные исследований были не очень точны, применяли простой сдвиг начала координат dX , dY , dZ для перехода от одной системы координат к другой. Это предполагало, что направления осей двух эллипсоядов параллельны (что во многих случаях не соответствует действительности). Для работ на небольшой территории погрешности, вносимые этим предположением, были меньше, чем точность самих данных. Однако, по мере накопления и уточнения данных и повышения точности измерений, стало очевидно, что преобразование по трем параметрам не подходит для больших территорий и глобального использования, если требуется максимальная точность и единый набор параметров преобразования.

Простейший метод — сдвиг центра координат прямоугольной системы, предполагая, что оси исходной и целевой систем координат параллельны.

$$\begin{pmatrix} X_B \\ Y_B \\ Z_B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X_A \\ Y_A \\ Z_A \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} dX \\ dY \\ dZ \end{pmatrix} \quad (42.1)$$

Молоденский разработал формулы для применения параметров сдвига к географическим координатам.

$$\Delta\varphi'' = \frac{206265}{\rho} (-dX \sin \varphi \cos \lambda - dY \sin \varphi \sin \lambda + dZ \cos \varphi + [a\Delta f + f\Delta a] \sin 2\varphi) \quad (42.2)$$

$$\Delta\lambda'' = \frac{206265}{\nabla \cos \varphi} (-dX \sin \lambda + dY \cos \lambda) \quad (42.3)$$

$$\Delta h = dX \cos \varphi \cos \lambda + dY \cos \varphi \sin \lambda + dZ \sin \varphi + (a\Delta f + f\Delta a) \sin^2 \varphi - \Delta a \quad (42.4)$$

здесь dX , dY , dZ — сдвиг по осям, м; a и f — большая полуось и сжатие исходного эллипса; da и df — разности между большой полуосью и сжатием исходного эллипса и целевого эллипса.

Повышенная точность достигается преобразованием Хелмерта с семью параметрами. Есть две его разновидности, различающиеся присвоением знака для параметров поворота.

1. Position Vector Transformation (Bursa-Wolf)

$$\begin{pmatrix} X_B \\ Y_B \\ Z_B \end{pmatrix} = M \cdot \begin{pmatrix} 1 & -Rz & +Ry \\ +Rz & 1 & -Rx \\ -Ry & +Rx & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_A \\ Y_A \\ Z_A \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} dX \\ dY \\ dZ \end{pmatrix} \quad (42.5)$$

2. Coordinate Frame Transformation

$$\begin{pmatrix} X_B \\ Y_B \\ Z_B \end{pmatrix} = M \cdot \begin{pmatrix} 1 & +Rz & -Ry \\ -Rz & 1 & +Rx \\ +Ry & -Rx & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_A \\ Y_A \\ Z_A \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} dX \\ dY \\ dZ \end{pmatrix} \quad (42.6)$$

Здесь M — это масштаб (scale), параметры берутся из описания системы координат.

42.5 Геоид и эллипсоиды

<http://ne-grusti.narod.ru/Glossary/ellipsoid-geoid.html>

Геоид — фигура сложной формы, образованная поверхностью уровня вод Мирового океана, продолженной под материками. Эта поверхность во всех точках перпендикулярна (нормальна) вектору силы тяжести. Отвес направлен перпендикулярно поверхности геоида, а не к центру Земли! Это связано с тем, что плотность Земли распределена неравномерно.

Эллипсоид — тело, полученное вращением эллипса вокруг его малой оси. Размеры подбирают так, чтобы среднеквадратичное отклонение от поверхности геоида было минимально либо по всей поверхности Земли, либо для заданной территории.

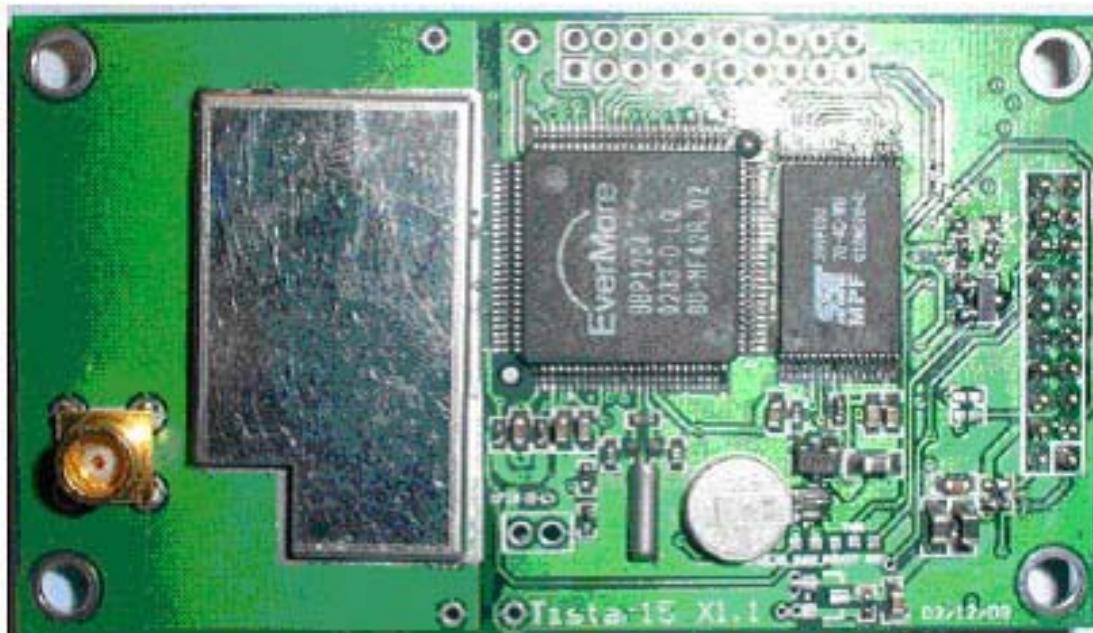
Параметры некоторых эллипсоидов

эллипсоид	использование	большая полуось a, м	малая полуось b, м	сжатие $f = (a - b)/a$
Красовского (1940)	Россия и др. Пулково ¹⁹⁴²	6378245	6356863	1/298.3
GRS80	международный <i>WGS⁸⁴</i>	6378137	6356752.31425	1/298.25722356
SGS85	ГЛОНАСС SGS85			
Бесселя	СССР до 1942 г.			

В таблицах эллипсоидов часто указывается не полярное сжатие f , а обратная величина $1/f$, например, для эллипсоида Красовского $1/f = 298.3$.

Отклонения эллипсоида Красовского от геоида на территории СНГ не превышают 150 м.

42.6 Tistar15



Цена: 250 руб. <http://www.voltmaster.ru/cgi-bin/qquery.pl?id=127000056703&group=700000>

42.7 WISMO228



Цена: 1070 руб. <http://www.voltmaster.ru/cgi-bin/qquery.pl?id=127000881980&group=700000>

Глава 43

GSM

43.1 WISMO228



Цена: 1070 руб. <http://www.voltmaster.ru/cgi-bin/qwery.pl?id=127000881980&group=700000>

Часть XIV

Система управления версиями

Для реальных проектов, даже состоящих из пары файлов, всегда¹ используются системы контроля версий (VCS) — некая база данных, в которой хранятся исходные тексты и бинарные ресурсы (таблицы, битмапы, сторонние библиотеки в бинарниках, аудиофайлы, ...).

Эта база (репозиторий проекта) хранит *полную историю* всех изменений, выполненных в файлах проекта, и позволяет получить исходные тексты на любой момент разработки, вести несколько альтернативных веток разработки, выяснить кто когда и что делал, и кто что и когда сломал.

<http://ru.wikipedia.org/wiki/VCS>

Система управления версиями (от англ. Version Control System, VCS или Revision Control System) — программное обеспечение для облегчения работы с изменяющейся информацией. Система управления версиями позволяет хранить несколько версий одного и того же документа, при необходимости возвращаться к более ранним версиям, определять, кто и когда сделал то или иное изменение, и многое другое.

Такие системы наиболее широко используются при разработке программного обеспечения для хранения исходных кодов разрабатываемой программы. Однако они могут с успехом применяться и в других областях, в которых ведётся работа с большим количеством непрерывно изменяющихся электронных документов. В частности, системы управления версиями применяются в САПР, обычно в составе систем управления данными об изделии (PDM). Управление версиями используется в инструментах конфигурационного управления (Software Configuration Management Tools).

Ситуация, в которой электронный документ за время своего существования претерпевает ряд изменений, достаточно типична. При этом часто бывает важно иметь не только последнюю версию, но и несколько предыдущих. В простейшем случае можно просто хранить несколько вариантов документа, нумеруя их соответствующим образом. Такой способ неэффективен (приходится хранить несколько практически идентичных копий), требует повышенного внимания и дисциплины и часто ведёт к ошибкам, поэтому были разработаны средства для автоматизации этой работы.

Традиционные системы управления версиями используют централизованную модель, когда имеется единое хранилище документов, управляемое специальным сервером, который и выполняет большую часть функций по управлению версиями. Пользователь, работающий с документами, должен сначала получить нужную ему версию документа из хранилища; обычно создается локальная копия документа, т. н. «рабочая копия». Может быть получена последняя версия или любая из предыдущих, которая может быть выбрана по номеру версии или дате создания, иногда и по другим признакам. После того, как в документ внесены нужные изменения, новая версия помещается в хранилище. В отличие от простого сохранения файла, предыдущая версия не стирается, а тоже остаётся в хранилище и может быть оттуда получена в любое время.

Часто бывает, что над одним проектом одновременно работают несколько человек. Если два человека изменяют один и тот же файл, то один из них может случайно отменить изменения, сделанные другим. Системы управления версиями отслеживают такие конфликты и предлагают средства их решения. Большинство систем может автоматически объединить (слиять) изменения, сделанные разными разработчиками. Однако такое автоматическое объединение изменений, обычно, возможно только для текстовых файлов и при условии, что изменились разные (непересекающиеся) части этого файла.

Часто выполнить слияние невозможно ни в автоматическом, ни в ручном режиме, например, если формат файла неизвестен или слишком сложен. Некоторые системы управления версиями дают возможность заблокировать файл в хранилище. Блокировка не позволяет другим пользователям получить рабочую копию или препятствует изменению ра-

¹ кроме индивидуумов, контуженных Паскалем

бочей копии файла (например, средствами файловой системы) и обеспечивает, таким образом, исключительный доступ только тому пользователю, который работает с документом.

Распределённые системы управления версиями также известны как англ. Distributed Version Control System, DVCS. Такие системы используют распределённую модель вместо традиционной клиент-серверной. Они, в общем случае, не нуждаются в централизованном хранилище: вся история изменения документов хранится на каждом компьютере, в локальном хранилище, и при необходимости отдельные фрагменты истории локального хранилища синхронизируются с аналогичным хранилищем на другом компьютере. В некоторых таких системах локальное хранилище располагается непосредственно в каталогах рабочей копии.

Когда пользователь такой системы выполняет обычные действия, такие как извлечение определённой версии документа, создание новой версии и тому подобное, он работает со своей локальной копией хранилища. По мере внесения изменений, хранилища, принадлежащие разным разработчикам, начинают различаться, и возникает необходимость в их синхронизации.

Описанная модель логически близка созданию отдельной ветки для каждого разработчика в классической системе управления версиями (в некоторых распределённых системах перед началом работы с локальным хранилищем нужно создать новую ветвь). Отличие состоит в том, что до момента синхронизации другие разработчики этой ветви не видят. Пока разработчик изменяет только свою ветвь, его работа не влияет на других участников проекта и наоборот. По завершении обособленной части работы, внесённые в ветви изменения сливают с основной (общей) ветвью. Как при слиянии ветвей, так и при синхронизации разных хранилищ возможны конфликты версий. На этот случай во всех системах предусмотрены те или иные методы обнаружения и разрешения конфликтов слияния.

С точки зрения пользователя распределённая система отличается необходимостью создавать локальный репозиторий и наличием в командном языке двух дополнительных команд: команды получения репозитория от удалённого компьютера (*pull*) и передачи своего репозитория на удалённый компьютер (*push*). Первая команда выполняет слияние изменений удалённого и локального репозиториев с помещением результата в локальный репозиторий; вторая — наоборот, выполняет слияние изменений двух репозиториев с помещением результата в удалённый репозиторий. Как правило, команды слияния в распределённых системах позволяют выбрать, какие наборы изменений будут передаваться в другой репозиторий или извлекаться из него, исправлять конфликты слияния непосредственно в ходе операции или после её неудачного завершения, повторять или возобновлять неоконченное слияние. Обычно передача своих изменений в чужой репозиторий (*push*) завершается удачно только при условии отсутствия конфликтов. Если конфликты возникают, пользователь должен сначала слить версии в своём репозитории (выполнить *pull*), и лишь затем передавать их другим.

Обычно рекомендуется организовывать работу с системой так, чтобы пользователи всегда или преимущественно выполняли слияние у себя в репозитории. То есть, в отличие от централизованных систем, где пользователи передают свои изменения на центральный сервер, когда считают нужным, в распределённых системах более естественным является порядок, когда слияние версий инициирует тот, кому нужно получить его результат (например, разработчик, управляющий сборкой дистрибутива для передачи его на конечное тестирование).

Основные преимущества распределённых систем — их гибкость и значительно большая (по сравнению с централизованными системами) автономия отдельного рабочего места. Каждый компьютер разработчика является, фактически, самостоятельным и полнофункциональным сервером. При этом каждый разработчик может вести работу независимо,

так, как ему удобно, изменяя и сохраняя промежуточные версии документов, пользуясь всеми возможностями системы (в том числе доступом к истории изменений) даже в отсутствие сетевого соединения. Связь с сервером или другими разработчиками требуется исключительно для проведения синхронизации.

К недостаткам распределённых систем можно отнести увеличение требуемого объёма дисковой памяти: на каждом компьютере приходится хранить полную историю версий, тогда как в централизованной системе на компьютере разработчика обычно хранится лишь рабочая копия.

Можно выделить следующие типичные ситуации, в которых использование распределённой системы даёт заметные преимущества:

- Периодическая синхронизация нескольких компьютеров под управлением одного разработчика (рабочего компьютера, домашнего компьютера, ноутбука и так далее). Использование распределённой системы избавляет от необходимости выделять один из компьютеров в качестве сервера, а синхронизация выполняется по необходимости, обычно при «пересадке» разработчика с одного устройства на другое.
- Совместная работа над проектом небольшой территориально распределённой группы разработчиков без выделения общих ресурсов. Как и в предыдущем случае, реализуется схема работы без главного сервера, а актуальность репозиториев поддерживается периодическими синхронизациями по схеме «каждый с каждым».
- Крупный распределённый проект, участники которого могут долгое время работать каждый над своей частью, при этом не имеют постоянного подключения к сети. Такой проект может использовать централизованный сервер, с которым синхронизируются копии всех его участников. Возможны и более сложные варианты — например, с созданием групп для работы по отдельным направлениям внутри более крупного проекта. При этом могут быть выделены отдельные «групповые» серверы для синхронизации работы групп, тогда процесс окончательного слияния изменения становится древовидным: сначала отдельные разработчики синхронизируют изменения на групповых серверах, затем обновлённые репозитории групп синхронизируются с главным сервером. Возможна работа и без «групповых» серверов, тогда разработчики одной группы синхронизируют изменения между собой, после чего любой из них (например, руководитель группы) передаёт изменения на центральный сервер.

Проект ARMatura хранится в публичном репозитории [git@github.com:ponyatov/ARMatura.git](https://github.com/ponyatov/ARMatura.git) используя систему контроля версий Git.

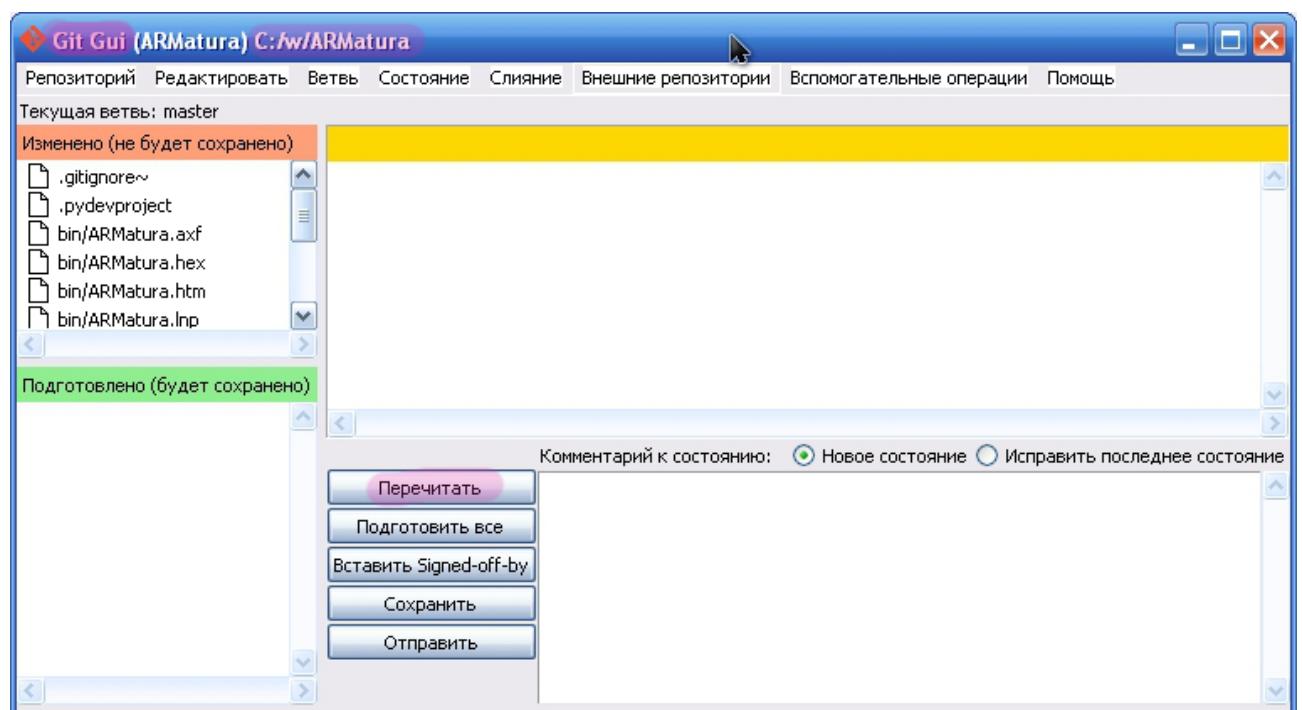
Глава 44

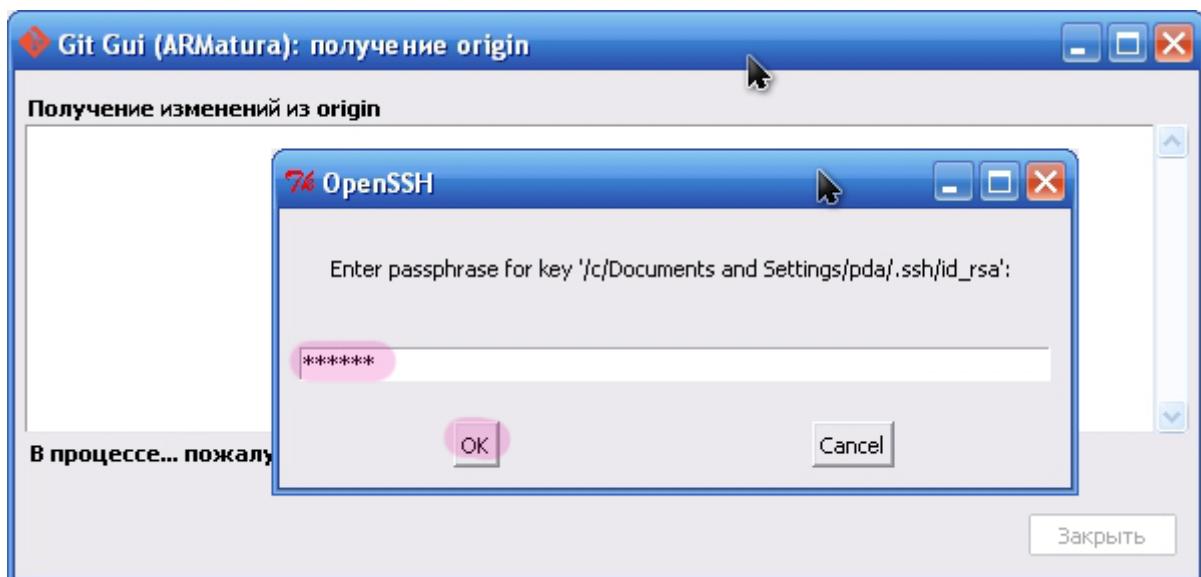
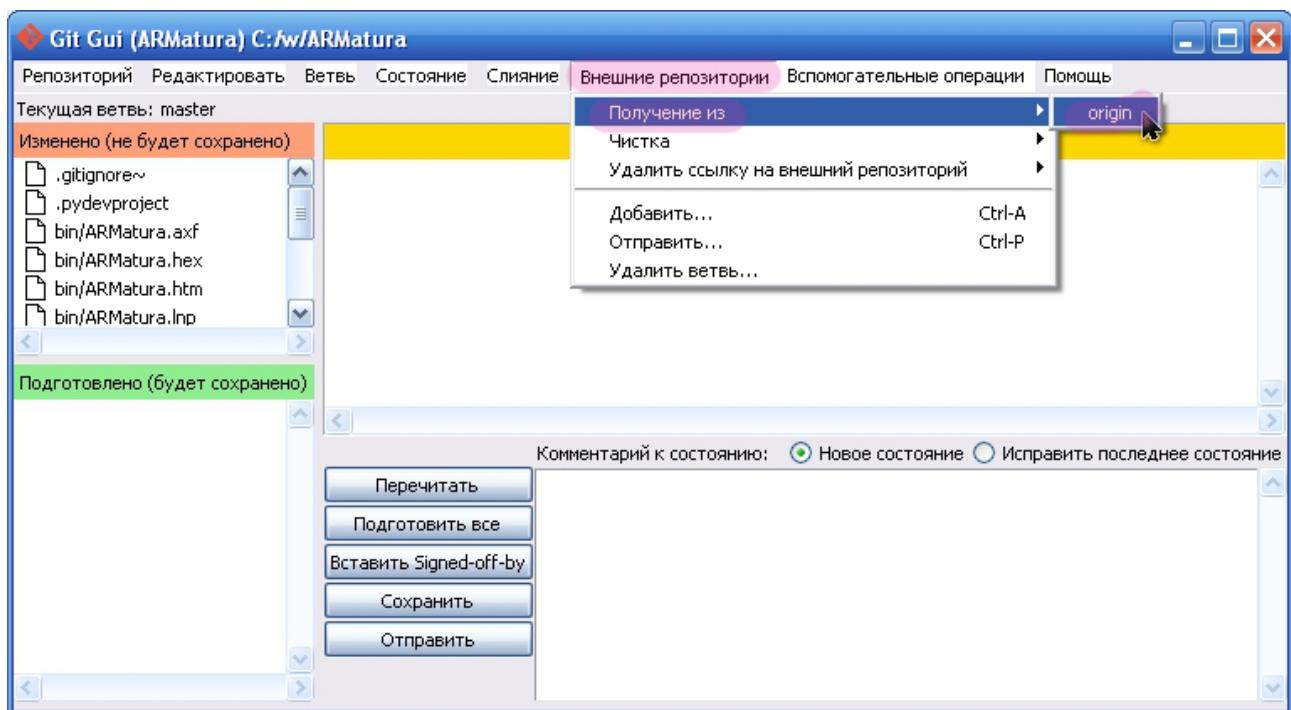
Git

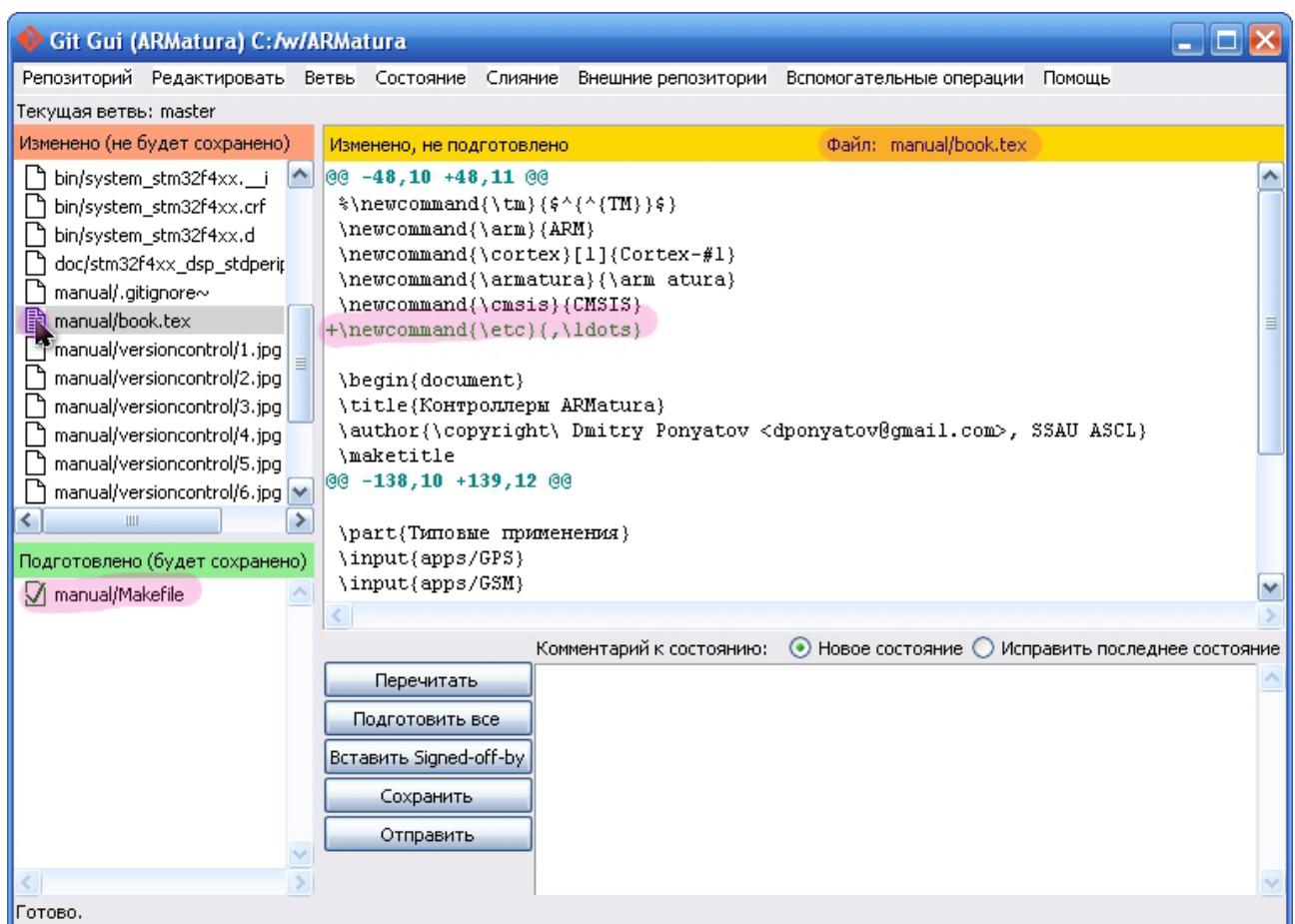
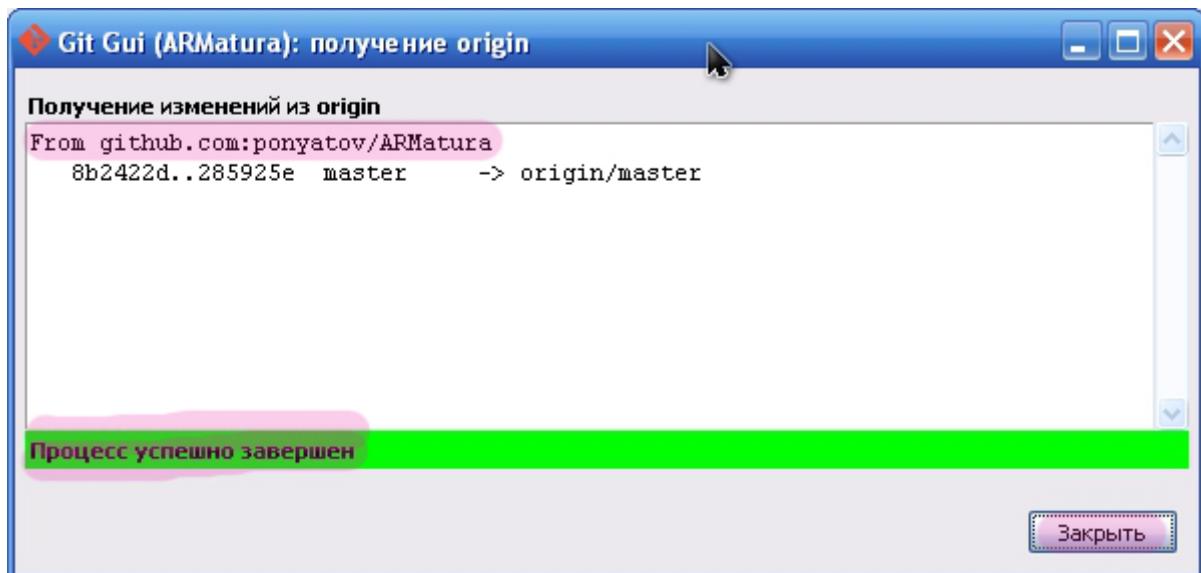
<http://githowto.com/ru>
<http://www-cs-students.stanford.edu/~blynn/gitmagic/intl/ru/>
<http://ru.wikipedia.org/wiki/Git>
<http://freesource.info/wiki/RuslanHihin/gitusermanual?v=b7s&>
<http://freesource.info/wiki/RuslanHihin/GitTutorial1?v=3pr#ruslanhihin/gitusermanual>

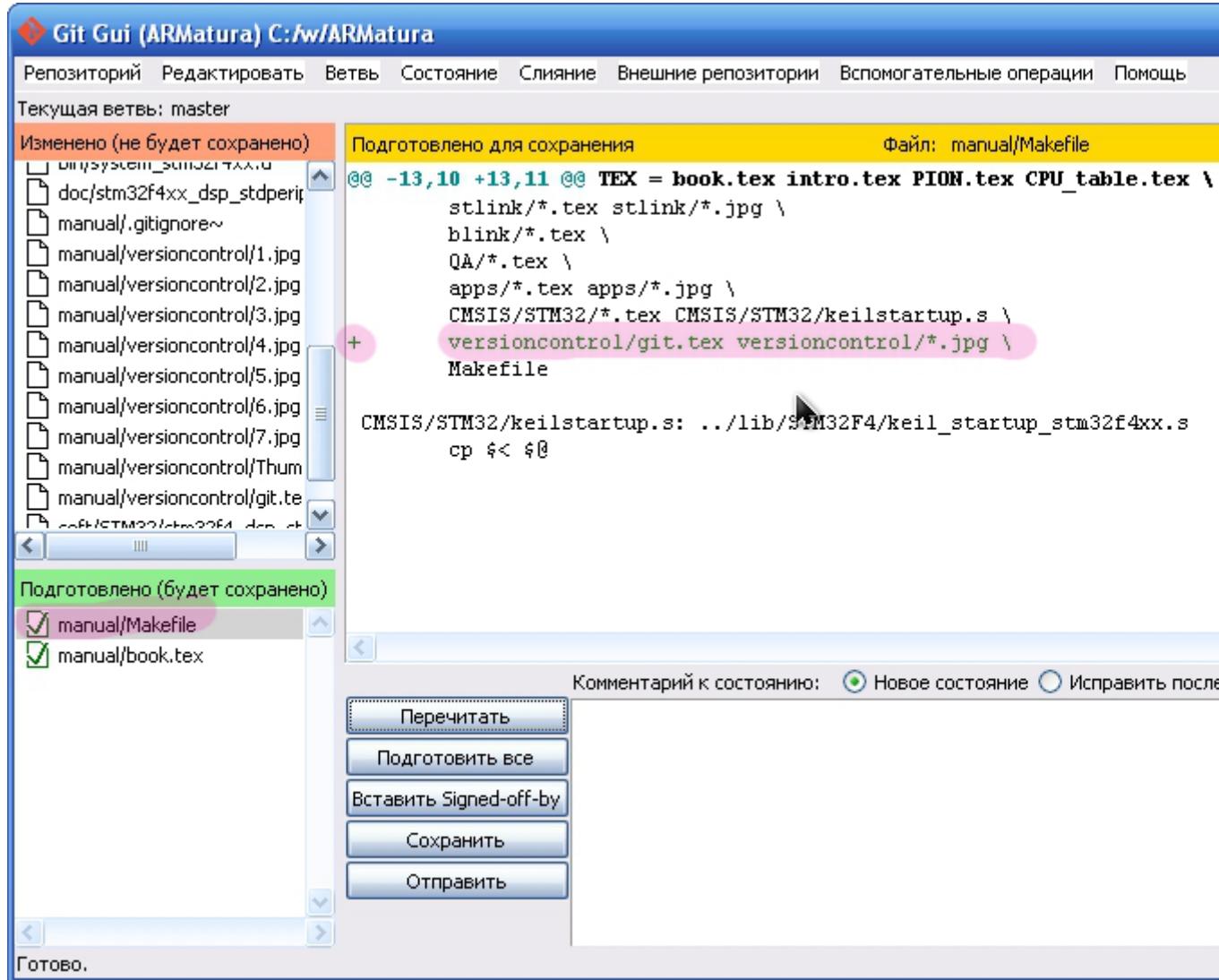
44.1 Установка

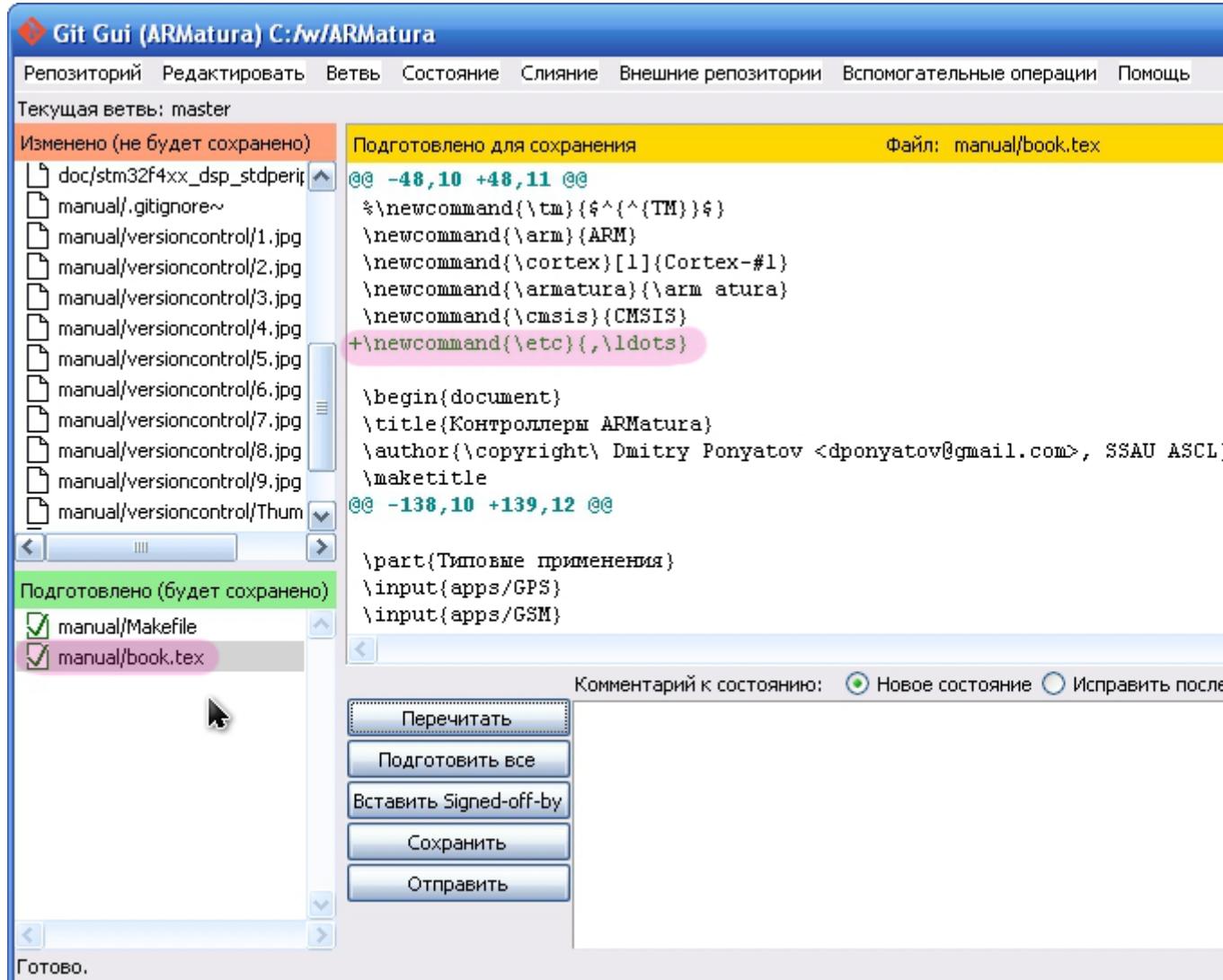
44.2 Работа с проектом `github://ARMatura`

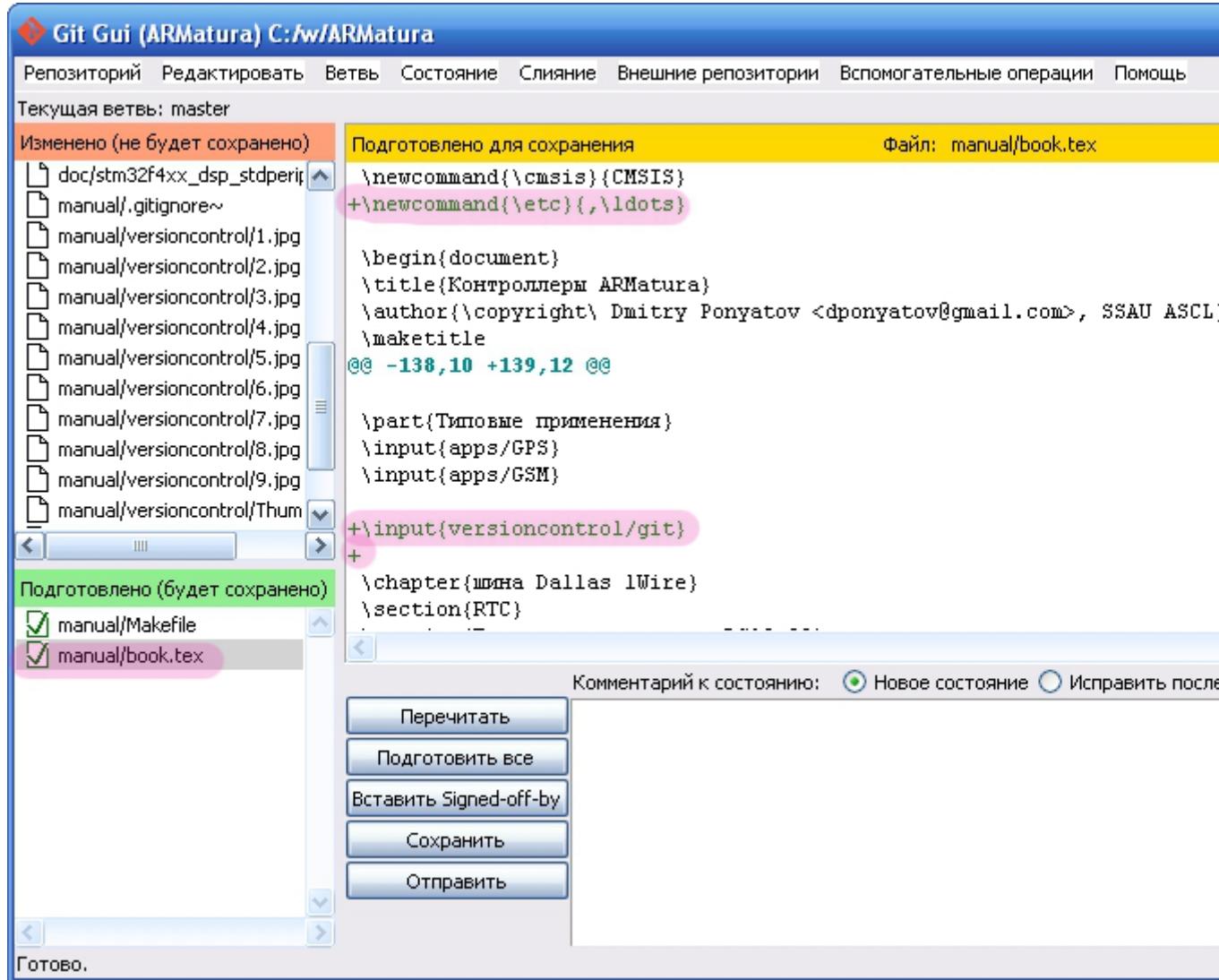


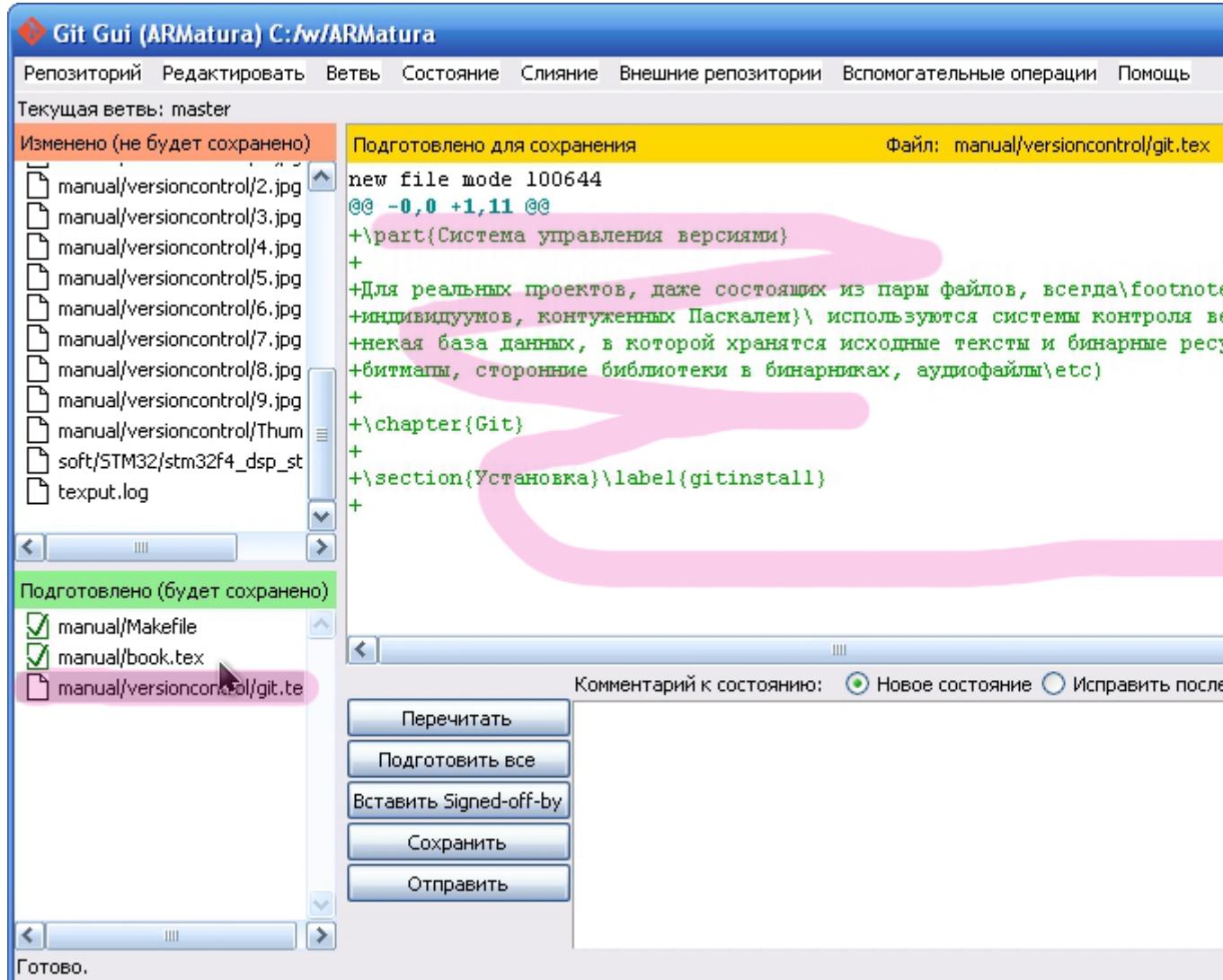












Глава 45

шина Dallas 1Wire

45.1 RTC

45.2 Датчики температуры DS18x20

Часть XV

Встраиваемый Linux

Часть XVI

QA

Где перевод пунктов меню Если вы собираетесь заниматься разработкой embedded ПО, знание английского на уровне пользования online словарями и Google Translate обязательно. Кому это не нравится, могут и дальше ждать перевод datasheetов и programmer's manualов на снимаемые с производства компоненты — перевод как раз появляются к этому времени.

Часть XVII

Приложения

Глава 46

Сводная таблица процессоров

STM32F >> core >> crypto >> model >> pins >> flash >> package >> n

core

- 1 Cortex-M3
- 3 Cortex-M4
- 4 Cortex-M4F с расширениями FPU (плавающая точка) и SIMD
для приложений цифровой обработки сигналов

crypto

- 0 Cortex-M3 только CRC
- 1 Crypto расширение с функционалом вычислений MD5, SHA,..
- 2 Cortex-M4 CRC
- 3 Crypto

model

- 0
- 3 включена поддержка CAN, USB, SDIO
- 7

package

- T LQFP

pins

- C 48
- R 64
- V 100
- I 176

flash

- 8 64K
- B 128K
- G 1M
- I 2M

	ядро Cortex-	MHz	Flash	SRAM	корпус LQFP	GPIO	ST family
STM32F100C4T6B	M3	24	16K	4K	48		LD
STM32F100RBT	M3	24	128K	8K	100		MD
STM32F103C8T	M3	72	64K	20K	48	37	MD
STM32F103CBT	M3	72	128K	20K	48	37	MD
STM32F103RBT	M3	72	128K	20K	64	51	MD
STM32F103VBT	M3	72	128K	20K	100	80	MD
STM32F407VGT	M4F	168	1M	192K	144		
STM32F407IGT	M4F	168	1M	192K	176		
STM32F427IIT	M4F	168	2M	256K	176		
	CAN	USB	UART	I2C	SPI	ADC	DAC
STM32F100C4T6B	○	○	2		1		
STM32F100RBT	○	○	1				
STM32F103C8T	●	●	3	2	2	2x12b (10ch)	
STM32F103C8T	●	●	3	2	2	2x12b (10ch)	
STM32F103RBT	●	●	3	2	2	2x12b (16ch)	
STM32F103VBT	●	●	3	2	2	2x12b (16ch)	
STM32F407VGT	2	2	6				
STM32F407IGT	2	2	6				
STM32F427IIT	2	2	8				
	таймеры IC/OC/PWM	PWM таймер	DMA	WDT	SysTick	RTC 24b	
STM32F100C4T6B							
STM32F100RBT							
STM32F103C8T	3x16b	1x16b	7ch	2	●	●	
STM32F103C8T	3x16b	1x16b	7ch	2	●	●	
STM32F103RBT	3x16b	1x16b	7ch	2	●	●	
STM32F103VBT	3x16b	1x16b	7ch	2	●	●	
STM32F407VGT					●	●	
STM32F407IGT					●	●	
STM32F427IIT					●	●	