

Sisteme cu MicroProcesoare

Cursul 9

Sisteme de comunicații

Conf. Tiberiu COCIAS

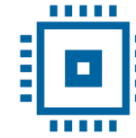


Universitatea
Transilvania
din Brașov

FACULTATEA DE INGINERIE ELECTRICĂ
ȘI ȘTIINȚA CALCULATOARELOR

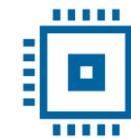


Cuprins

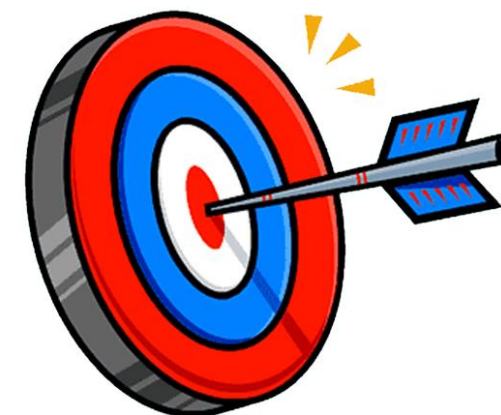


- Introducere în sistemele de comunicații
- Comunicația UART
- Comunicația USART
- Standardele RS-232 și RS-485
- Comunicația SPI

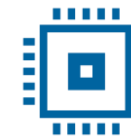
Obiectivul cursului



- Prezentarea principalelor caracteristici ale unui sistem de comunicații și aprofundarea cunoștințelor pentru două protocoale:
 - Caracteristici ale sistemelor de comunicație
 - Clasificarea acestora
 - Prezentarea comunicației serială asincronă și sincronă: UART și USART
 - Prezentarea caracteristicilor electrice pentru două standarde de comunicație
 - Prezentarea protocolului SPI

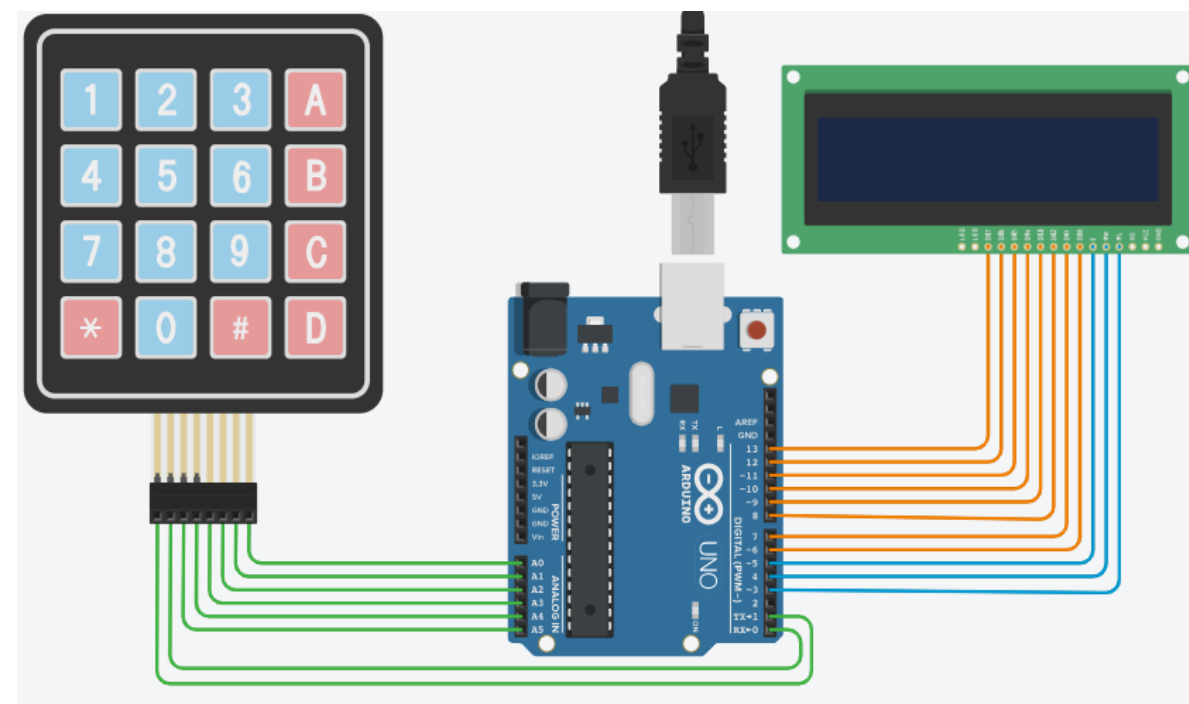
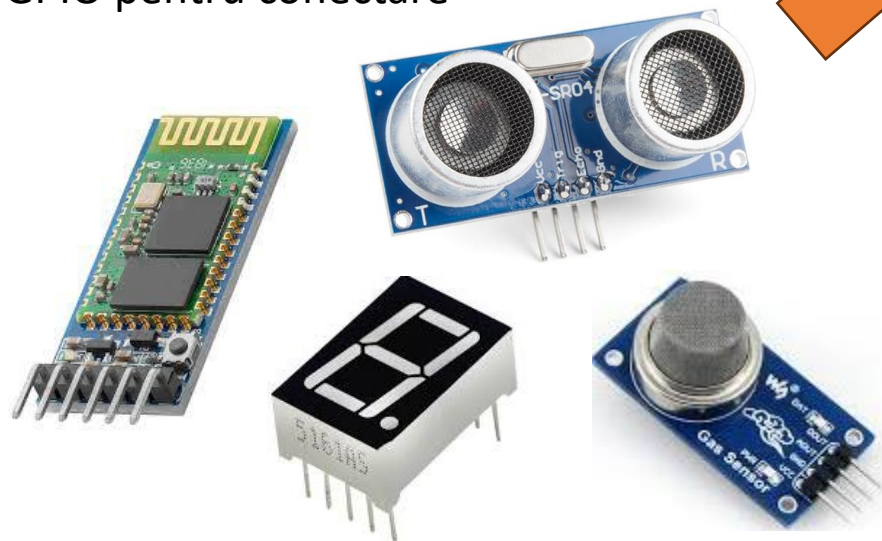


De ce este nevoie de un alt protocol?

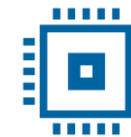


- Există situaţii în care numărul de conexiuni la pinii MC este foarte mare
- Ce se întâmplă dacă este nevoie de noi dispozitive? Care trebuie conectate la pinii GPIO?

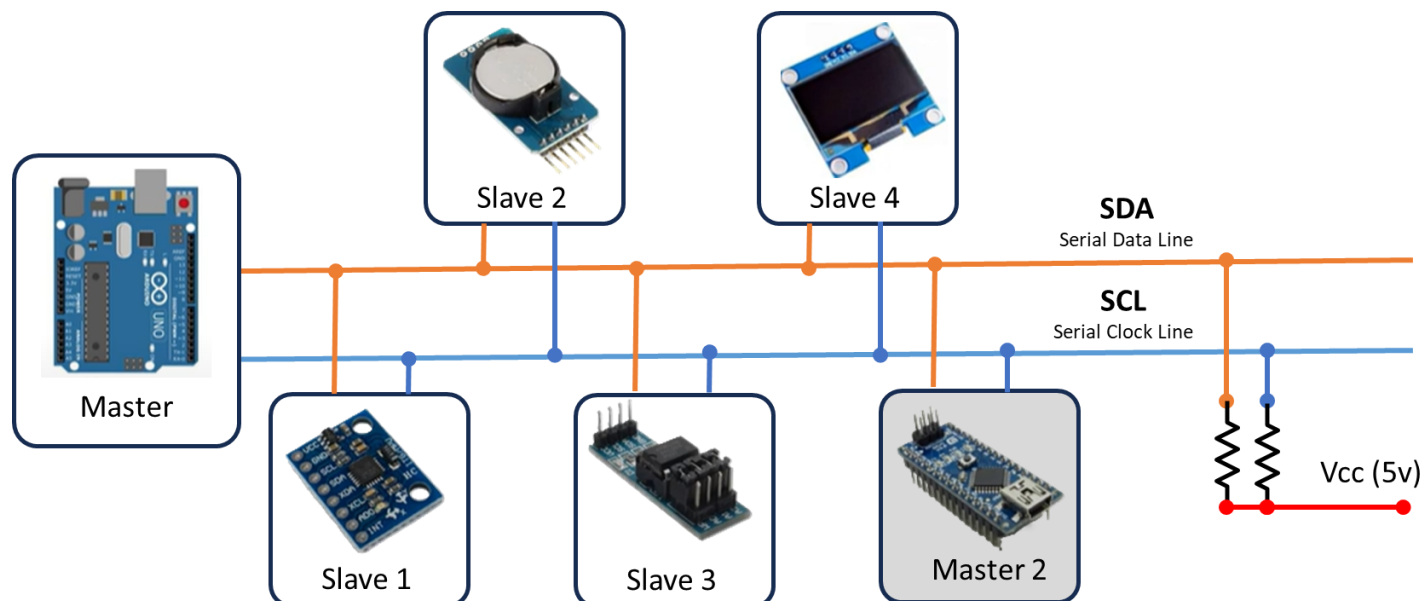
Nu sunt suficienţi pini
GPIO pentru conectare



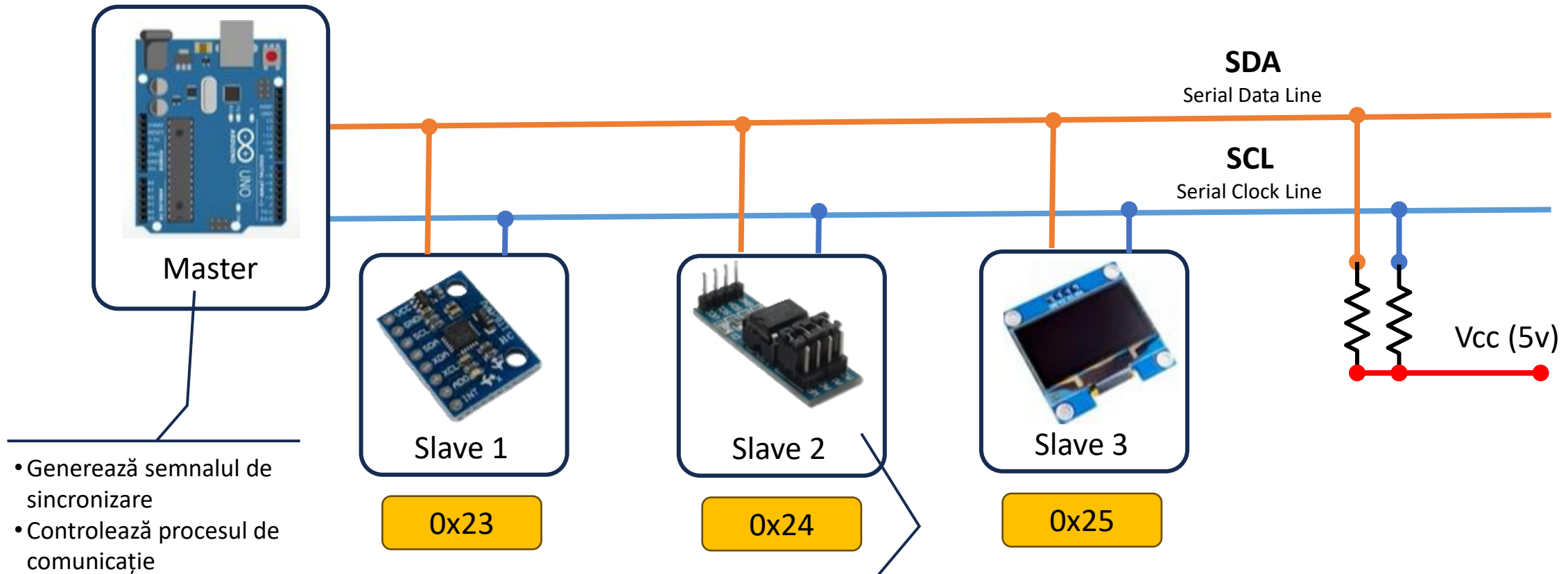
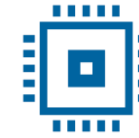
Protocolul I2C - Introducere



- I2C - Inter-Integrated Circuit (dezvoltat/patentat de Philips în anii 1982)
- Utilizat pentru transferul de date între periferice și microcontrolere, pe distanțe scurte
- Interfață sincronă, protocol master-slave (multi-slave sau multi-master)
- Utilizează două linii pentru comunicație:
 - SCL (Serial Clock Line) pentru semnalul de clock (sincronizare)
 - SDA (Serial Data Line) pentru transferul de date

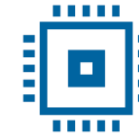


Protocolul I2C – Principiu de funcționare

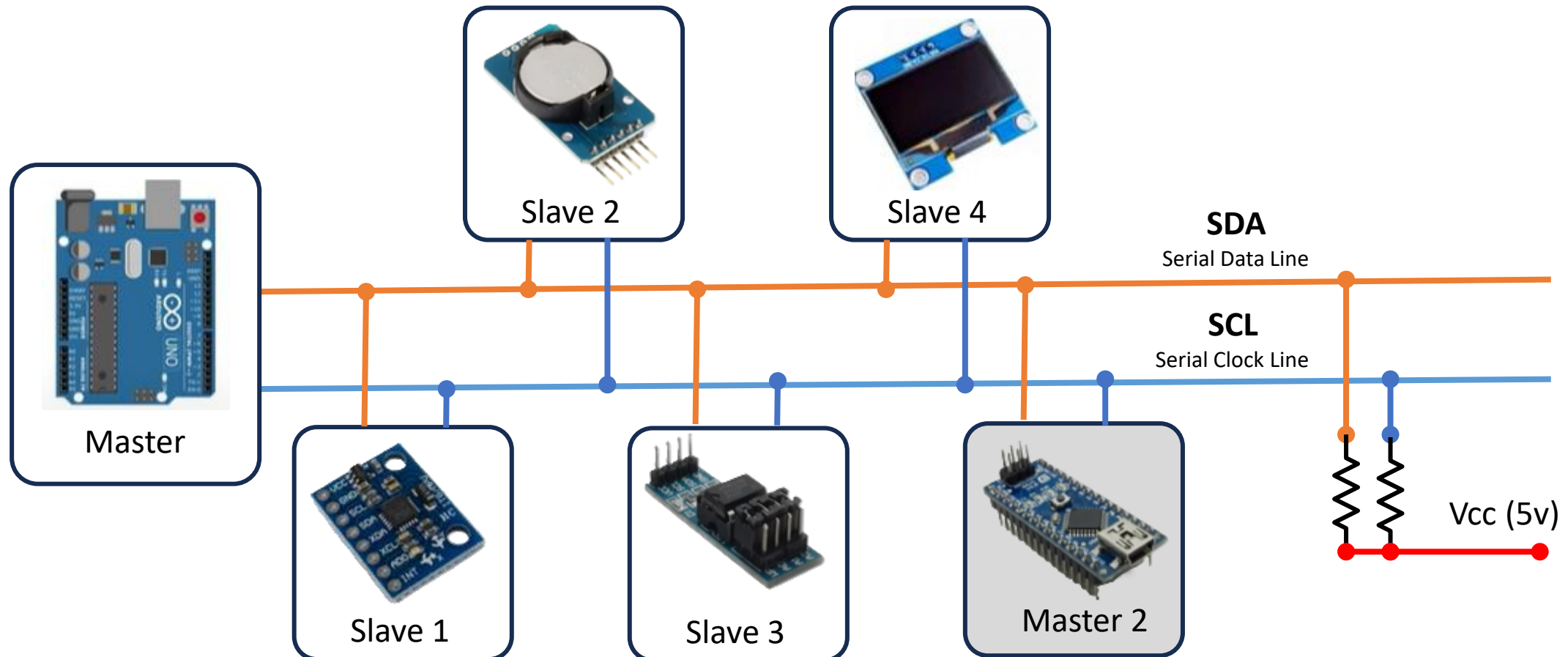


- Dispozitivele slave sunt conectate la linia de date și primesc comenzi de la master
- Slave-ul stochează datele pe frontul descrescător al semnalului de ceas

Protocolul I2C – Principiu de funcționare

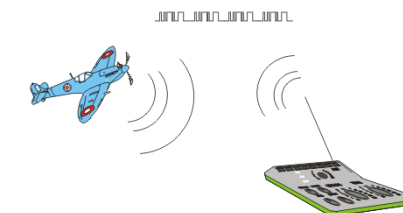


- I2C -

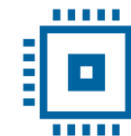


Sisteme de comunicație

- De ce avem nevoie de sisteme de comunicații?
 - Sistemele de comunicații la microcontrolere sunt esențiale pentru interconectarea și coordonarea dispozitivelor într-un sistem integrat (embedded)
- Unde se folosesc acestea?
 - Interconectarea cu periferice externe: senzori, actuatoare, module de stocare sau afișaje
 - Comunicarea între mai multe microcontrolere: permite colaborarea pentru a îndeplini sarcini distribuite
 - Conexiunea cu dispozitivele specifice pentru utilizator: calculatoare, smartphone sau tablete
 - Integrarea în rețele și IoT (Internet of Things): comunica cu servere, aplicații mobile sau alte dispozitive prin protocoale de rețea.



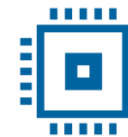
Standardele RS-232 și RS-485



- UART/USART descriu modul de comunicație serială asincronă/sincronă fără specificații tehnice legate de nivelurile de tensiune
- RS – 232/485: standarde utilizate în general pentru comunicații unu-la-unu
 - Are definite echipamentele care pot fi utilizate
 - Sunt definite specificațiile electrice
 - Sunt definite liniile de semnal
- Caracteristici specifice:

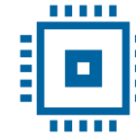
Caracteristică	RS-232	RS-485
Topologie	Punct-la-punct	Multi-punct
Distanță maximă	15m	1200m
Număr de dispozitive	2	Max 32
Imunitate zgomote	Mică	mare
Tensiune de utilizare	±12V	±5V

Comunicația SPI

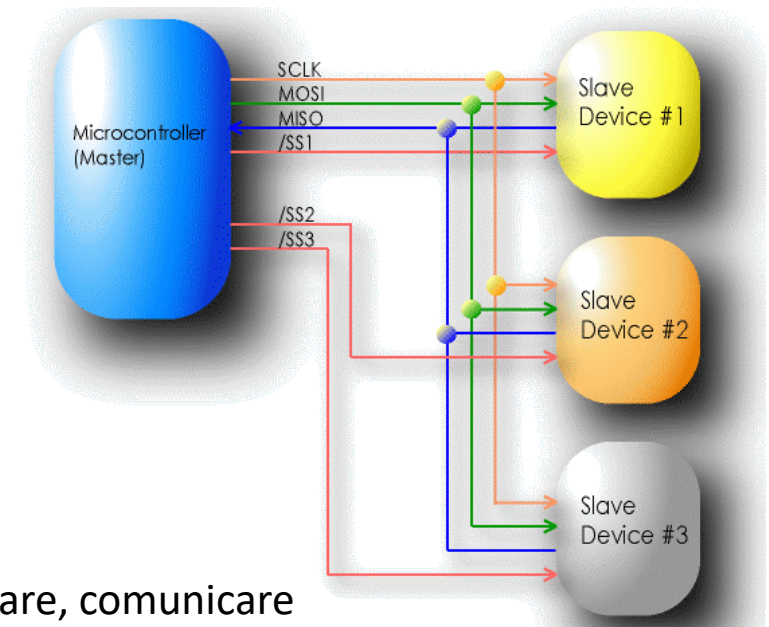


- SPI: *Serial Peripheral Interface*
- Comunicație serială:
 - Sincronă, de tip punct la punct
 - Utilizează principiul master-slave (un master poate controla unul sau mai multe dispozitive slave)
 - Full-duplex, master (MC), slave (dispozitive periferice)
 - Sincronizarea se poate face pe ambele fronturi ale clock-ului
 - Utilizează 4 linii de comunicație:
 - MOSI (Master Out, Slave In): utilizată de master pentru a transmite date către slave
 - MISO (Master In, Slave Out): utilizată de slave pentru a transmite date către master

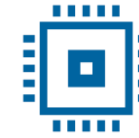
Comunicația SPI



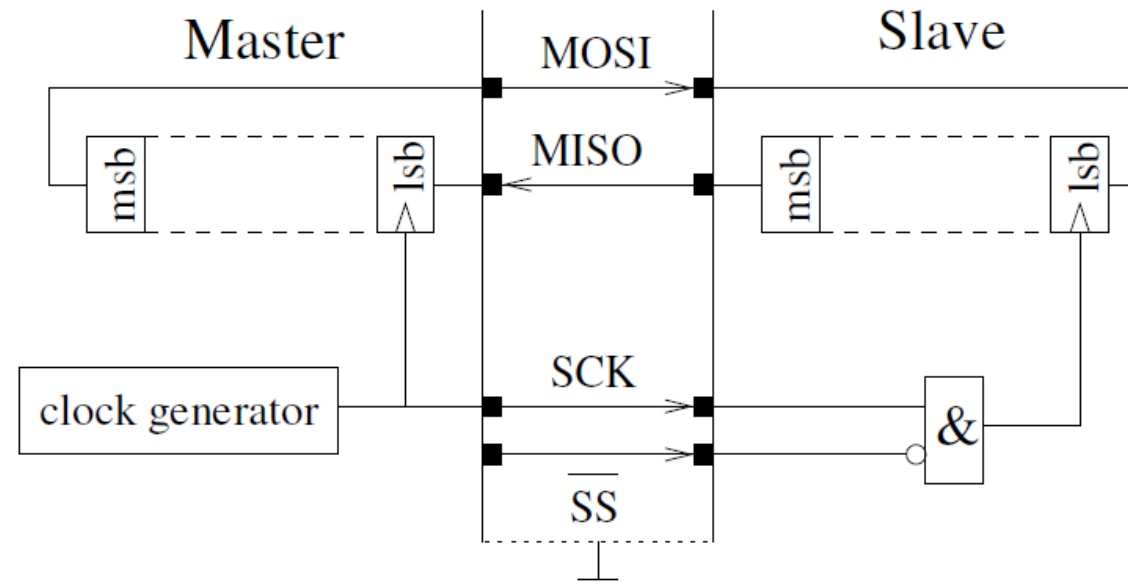
- **Utilizează 4 linii de comunicație:**
 - SCK (System Clock): utilizată de master pentru a transmite semnalul de clock
 - (/SS) (Slave Select): utilizat de master pentru a selecta dispozitivul slave
 - Masterul generează semnalul de ceas și controlează procesul de transfer de date
 - Datele sunt transmise simultan pe liniile MOSI și MISO. Fiecare bit trimis de master este sincronizat cu un bit primit de la slave
 - Transferul de date se face pe baza unor registre de deplasare din dispozitivele conectate
-
- Avantaje: viteză mare (pana la 10Mbs), ușor de implementat hardware și software, comunicare full-duplex, conectarea mai multor periferice la un singur master
 - Dezavantaje: număr mare de fire de comunicație (4), mecanismul de adresare cu SS, nu e eficient pe distante mari



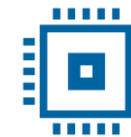
Comunicația SPI – principiu de funcționare



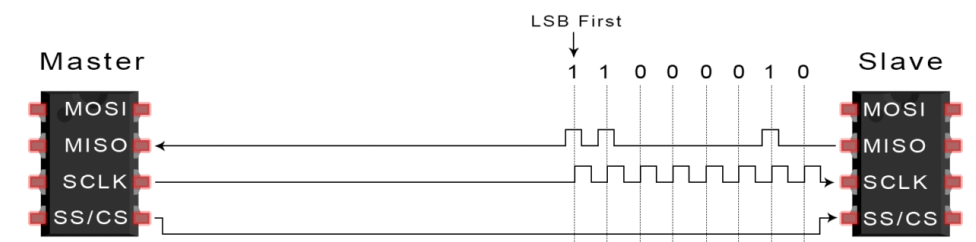
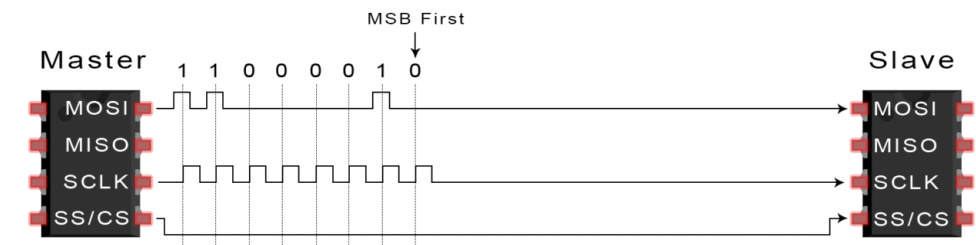
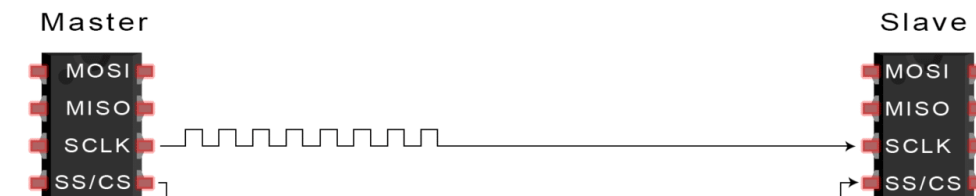
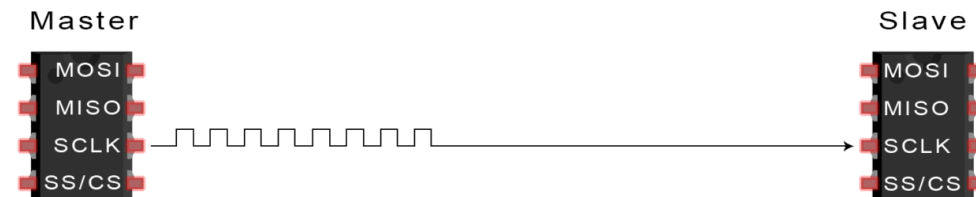
- Master/Slave au un registru cu deplasare (operat de SCK)
- La fiecare clock, master msb (sau lsb) (MOSI) → slave lsb
- În același timp, slave msb (MISO) → master lsb
- După 8 cicluri de clock, master-ul și slave-ul au schimbat între ele datele (8 biți)



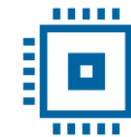
Comunicația SPI – transferul datelor



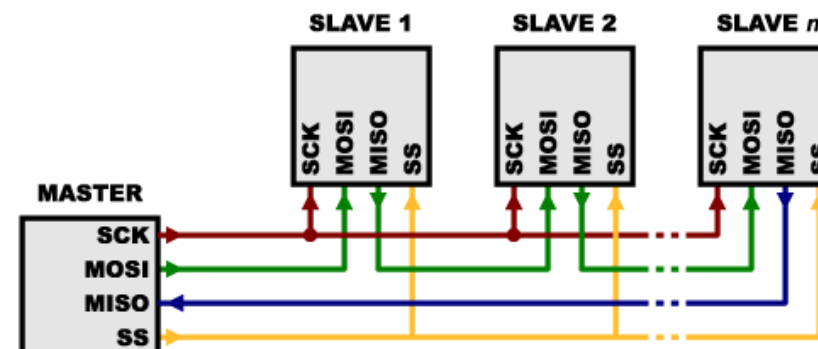
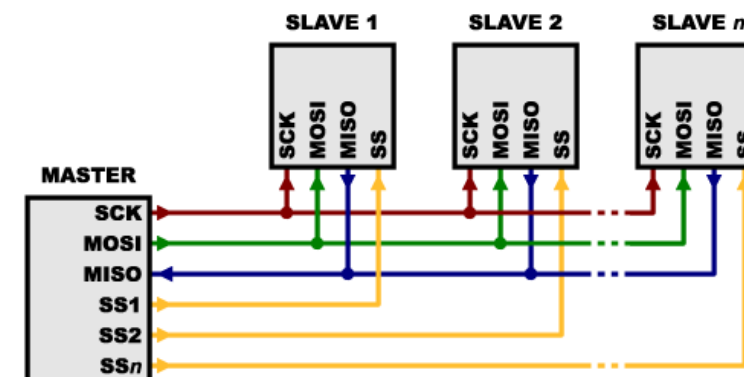
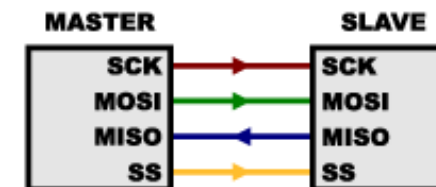
- Masterul generează semnalul de clk
- Masterul trece /SS pe low (activează slave)
- Masterul trimite date, bit după bit, pe MOSI.
- Slave-ul citește datele pe măsură ce le primește
- Dacă un răspuns e necesar , slave-ul trimite date pe MISO
- Masterul citește datele pe măsură ce sunt recepționate



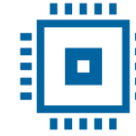
Comunicația SPI – topologii



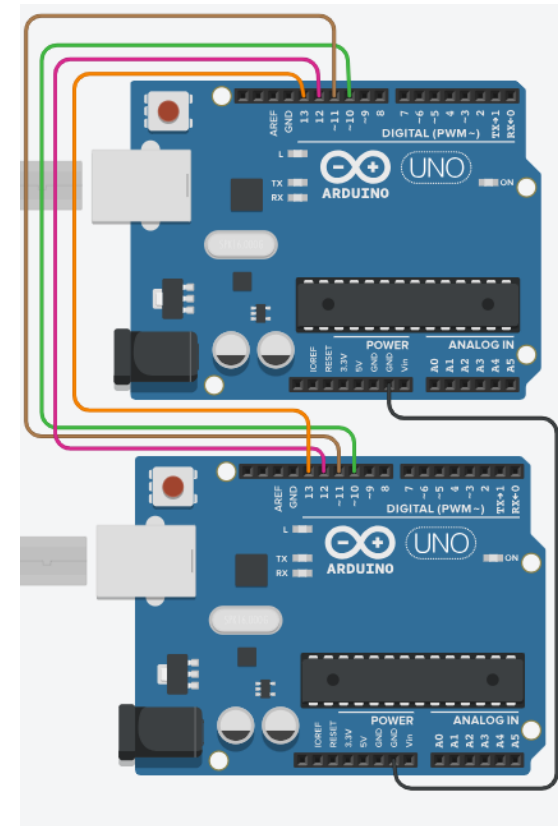
- Master cu un singur slave:
 - Conexiune directă între master și un slave
 - Fiecare linie este partajată exclusiv între cele două dispozitive
- Master cu mai mulți slave (în paralel):
 - Toți slave-ii împart liniile SCLK, MOSI și MISO.
 - Fiecare slave are o linie SS dedicată.
- Lanț:
 - Dispozitivele slave sunt conectate în serie
 - ieșirea unui dispozitiv este conectată la intrarea următorului
 - ex. driver adresă LED



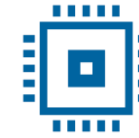
Aplicație SPI



- Se va implementa protocolul SPI pentru transmiterea și recepționarea unui byte de date
- Se va utiliza MC-ul ATmega328P
- Implementare master
 - Inițializare SPI Master
 - Implementare SPI_MasterTransmit
- Implementare Slave:
 - Implementare SPI Slave
 - Implementare SPI_SlaveReceive



Aplicație SPI



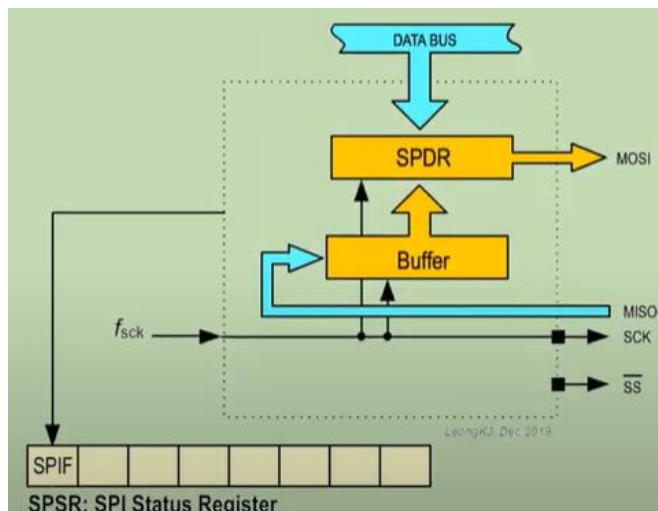
- Implementare master:

- Inițializare SPI

```
//MOSI, SCK și SS definiți ca ieșire
DDRB |= (1<<PB3) | (1<<PB5) | (1<<PB2);
//MISO definit ca pin de intrare
DDRB &= ~(1<<PB4);
//Activare SPI, rata de transfer fsck/16
SPCR = (1<<SPE) | (1<<MSTR) | (1<<SPR0);
//Trecere SS pe High
PORTB |= (1<<PB2);
```

- SPI_MasterTransmit

```
//Trecere SS pe Low
PORTB &= ~(1<<PB2);
//Pornire transmitere, cData e un byte
SPDR = cData;
//Așteptare transmitere date
while(!(SPSR & (1<<SPIF))){}
//Trecere SS pe High
PORTB |= (1<<PB2);
```



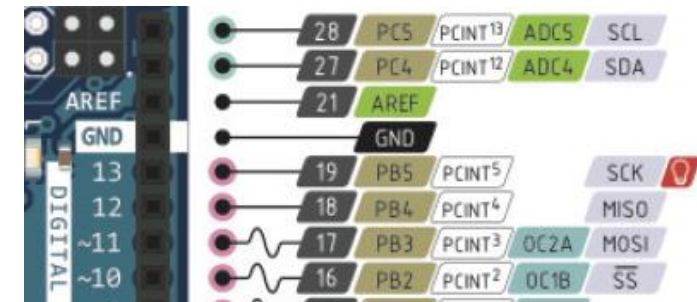
SPCR – SPI Control Register

- Bit 6 – SPE: SPI Enable
- Bit 4 – MSTR: Master/Slave Select (1 Master)
- Bits 1, 0 – SPR1, SPR0: SPI Clock Rate

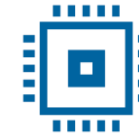
SPSR – SPI Status Register

- Bit 7 – SPIF: SPI Interrupt Flag (When a serial transfer is complete, the SPIF Flag is set)

SPDR – SPI Data Register



Aplicație SPI



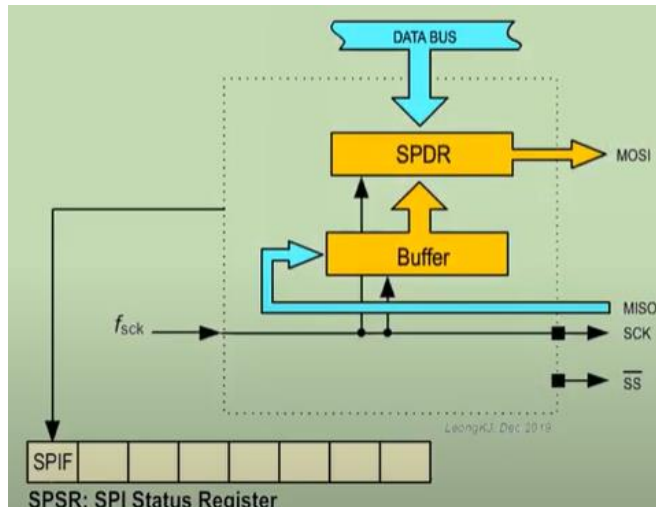
- Implementare master:

- Inițializare SPI

```
//MOSI, SCK și SS definiți ca intrare
DDRB &= ~(1 << PB3) | (1 << PB5) | (1 << PB2));
//MISO definit ca pin de ieșire
DDRB |= (1 << PB4);
//Activare SPI
SPCR = (1 << SPE) | (0 << MSTR)
```

- SPI_SlaveReceive

```
//Așteptare recepție date
while(!(SPSR & (1 << SPIF))) {}
//returnare date primite
return SPDR;
```



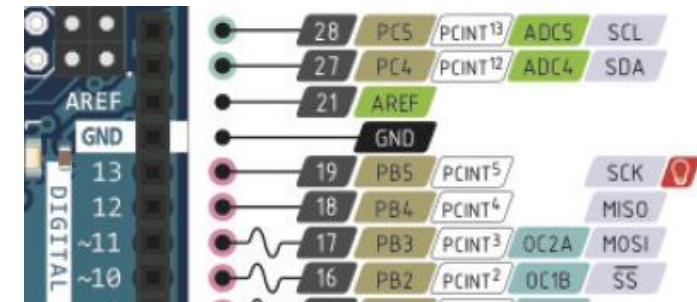
SPCR - SPI Control Register

- Bit 6 - SPE: SPI Enable
- Bit 4 - MSTR: Master/Slave Select (1 Master)
- Bits 1, 0 - SPR1, SPR0: SPI Clock Rate

SPSR - SPI Status Register

- Bit 7 - SPIF: SPI Interrupt Flag (When a serial transfer is complete, the SPIF Flag is set)

SPDR - SPI Data Register

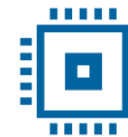


Concluzii



- Am prezentat mai multe caracteristici ale sistemelor de comunicaţie şi am introdus o varietate de protocoale de comunicaţie utilizate în interfaţarea MC-urilor cu alte dispozitive
- Fiecare protocol are caracteristici specifice, avantaje şi limitări, fiind potrivit pentru diferite aplicaţii:
 - UART (Universal Asynchronous Receiver-Transmitter) este un protocol simplu, utilizat pe scară largă pentru comunicaţiile seriale asincrone. Este uşor de implementat şi necesită doar două linii: TX (transmit) şi RX (receive)
 - USART (Universal Synchronous/Asynchronous Receiver-Transmitter) adaugă suport pentru comunicaţii sincrone, extinzând astfel flexibilitatea în aplicaţii care necesită sincronizare precisă
 - SPI este un protocol de comunicaţie serială sincronă, ideal pentru transferuri rapide de date între microcontrolere şi periferice. Foloseşte un model master-slave şi necesită linii dedicate pentru semnalul de ceas (SCK), date (MOSI/MISO) şi selecţia dispozitivelor (SS).





Contact:

Email: tiberiu.cocias@unitbv.ro

elearning.unitbv.ro – Microcontrollere si Microprocesoare