

NSY107

Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Matthias Puech

Master 1 SEMS — Cnam

6 mars 2018

Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

NSY107 : Thématiques abordées

Un cours pratique sur la communication embarquée

NSY107 : Thématiques abordées

Un cours pratique sur la communication embarquée

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

Infos pratiques

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

Infos pratiques

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

Evaluation

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

Pour commencer : quiz !

- citer 2 compilateurs natifs ? 2 machines virtuelles ?

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Pour commencer : quiz !

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

Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

Qu'est-ce qu'un microcontrôleur ?

Attention

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

Qu'est-ce qu'un microcontrôleur ?

Attention

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

Microcontrôleur (μ C, uC, MCU)

Circuit intégré rassemblant les éléments essentiels d'un ordinateur

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

Exemples d'utilisation

Electroménager & Internet of Things

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

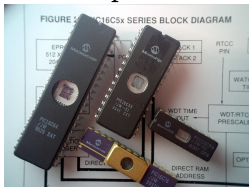
Automobile, Aeronautique

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

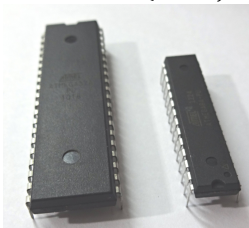
Un foyer moyen possède 4 CPUs et 30 MCUs.

Quelques MCUs fameux dans leur habitat naturel

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

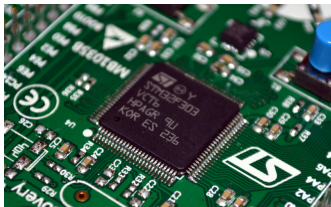


- Microchip PIC12 (1990, très utilisé en DIY)
- Atmel AVR (2000, 8/16 bits, base des Arduino)

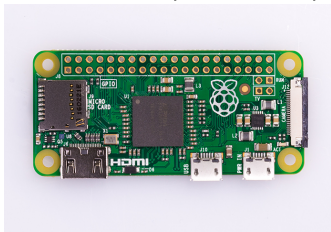


Quelques MCUs fameux dans leur habitat naturel

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



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



1GHz, 64 bits, RAM 512 Mo

Le MCU, un compromis

L'intérêt

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

Le MCU, un compromis

L'intérêt

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

Les limitations

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

Un MCU n'est pas :

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

Protocoles de communication embarqués

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

Interne

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

Externe

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

Architectures

symétrique, en réseaux, client-serveur...
en général : couches de nombreux protocoles

Exemple

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

La famille des ARM Cortex

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

Différentes versions du standard : ARMvX-M

La famille des ARM Cortex

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

Différentes versions du standard : ARMvX-M

Cortex Famille de coeurs physiques

vendus aux fabricants de silicone

Cortex-A pour Application (ex : smartphones)

Cortex-R pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

Cortex-M pour eMbedded (faible consommation)

La famille des ARM Cortex

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

Différentes versions du standard : ARMvX-M

Cortex Famille de coeurs physiques

vendus aux fabricants de silicone

Cortex-A pour Application (ex : smartphones)

Cortex-R pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

Cortex-M pour eMbedded (faible consommation)

M0 ARMv6-M, petit et pas cher

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

M4 ARMv7E-M, FPU, DSP

La famille des ARM Cortex

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

Différentes versions du standard : ARMvX-M

Cortex Famille de coeurs physiques

vendus aux fabricants de silicone

Cortex-A pour Application (ex : smartphones)

Cortex-R pour Real-time

(temps d'exécution déterministe)

Cortex-M pour eMbedded (faible consommation)

M0 ARMv6-M, petit et pas cher

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

M4 ARMv7E-M, FPU, DSP

Licences Cortex-M4

Atmel, STMicroelectronics, NXP, Texas Instruments

La famille des MCU STMicroelectronics STM32

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

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

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

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

La famille des MCU STMicroelectronics STM32

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

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

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

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

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

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

La famille des MCU STMicroelectronics STM32

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

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

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

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

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

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

Applications

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

La série des STM32F3

STM32F3 plusieurs sous-familles :

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

STM32F334 timer haute résolution (217
picosecondes)

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

STM32F3x8 marche à 1.8V au lieu de 3.3V

La série des STM32F3

STM32F3 plusieurs sous-familles :

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

STM32F334 timer haute résolution (217
picosecondes)

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

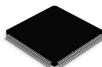
STM32F3x8 marche à 1.8V au lieu de 3.3V

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

LQFP32



, LQFP100



, UFBGA100

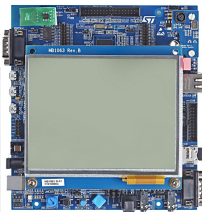
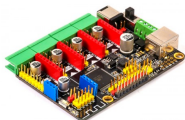
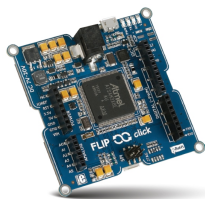


...

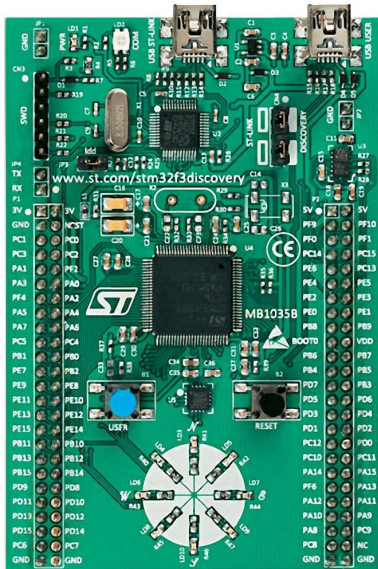
Les cartes d'essai

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

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



La carte STM32F3-discovery



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

Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

Présentation

Programme C :

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


Présentation

...compilé vers assembleur ARMv7 :

main:

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

Présentation

...assemblé en binaire :

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

Présentation

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

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

Présentation

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

Présentation

[optionnel] déboguage :

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

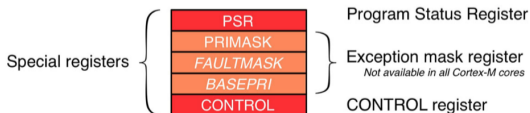
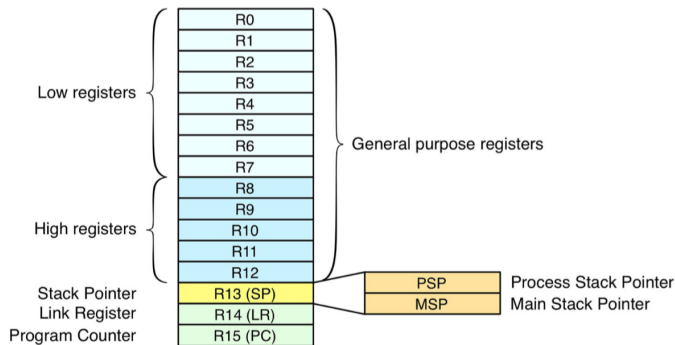
Modèle d'exécution

Le coeur ARM : une machine load/store

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

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

Registres des Cortex-M



Floating point registers - Available only in Cortex-M4F/M7 cores

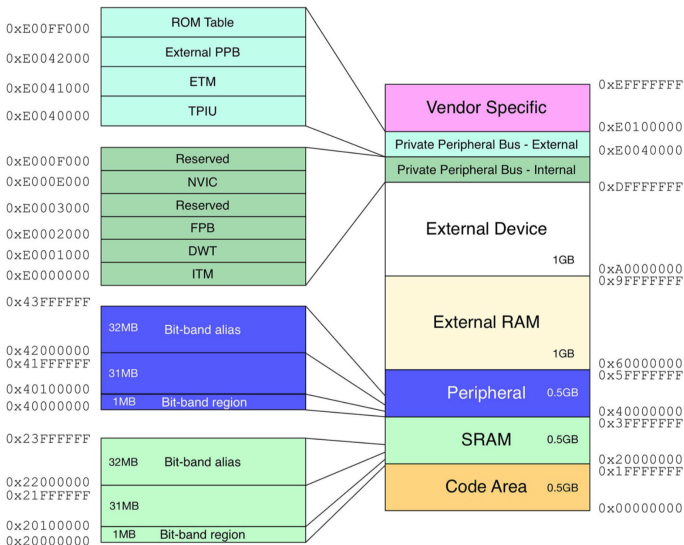


L'espace d'adressage des Cortex-M

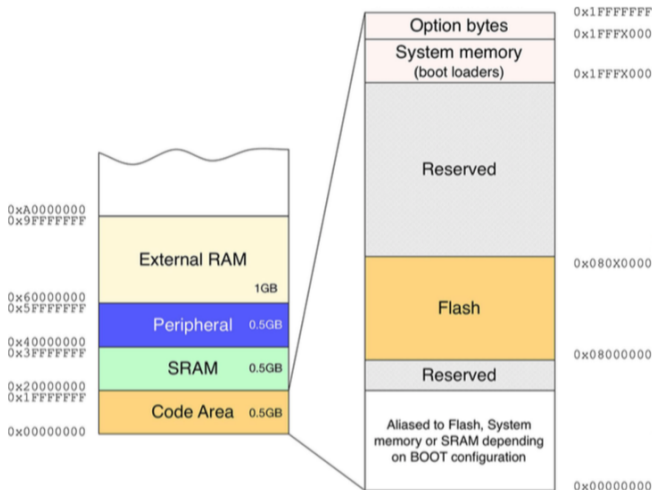
Il y a un niveau d'indirection entre mémoire RAM et adresses mémoires : c'est le mécanisme de *mémoire virtuelle*.

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

L'espace d'adressage des Cortex-M



L'espace d'adressage des Cortex-M



L'espace d'adressage des Cortex-M

Exemple

Pour allumer les LEDs de la carte, il faut :

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

Le manuel de référence du STM32F303 décrit tous ces *registres*.¹

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

L'espace d'adressage des Cortex-M

Exemple

Pour allumer les LEDs de la carte, il faut :

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

Le manuel de référence du STM32F303 décrit tous ces *registres*.¹

A retenir

- La mémoire flash commence à 0x08000000

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

Comment développer pour les ARM STM32 ?

Langages

C ou C++...

(ou tout langage compilant vers ARMv7)

Environnements de développement

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

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

Librairies

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

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

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

- aux registres des périphériques
- à leurs valeurs possibles

Example

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

au lieu de :

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

Confère

stm32f303xc.h dans le code fourni

HAL Hardware Abstraction Layer

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

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

Example

```
__HAL_RCC_GPIOE_CLK_ENABLE();
```

au lieu de :

```
RCC->AHBENR |= RCC_AHBENR_GPIOEEN_Msk;
```


Cours 1 Introduction aux microcontrôleurs

Introduction

Présentation des microcontrôleurs

Outils de développement

Documentation et code disponible

Documentation de référence

- Page d'accueil du STM32F303

<http://www.st.com/en/microcontrollers/stm32f303vc.html>

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