

# JĘZYK C W PROGRAMOWANIU URZĄDZEŃ

PRAKTYCZNA NAUKA TWORZENIA KODU  
DLA SYSTEMÓW WBUDOWANYCH

STEPHEN OUALLINE



Helion

Tytuł oryginału: Bare Metal C: Embedded Programming for the Real World

Tłumaczenie: Krzysztof Bąbol (wprowadzenie, rozdz. 1 – 14),  
Andrzej Watrak (rozdz. 15 – 17, posłowie, dodatek).

ISBN: 978-83-8322-085-7

Copyright © 2022 by Stephen Oualline. Title of English-language original: Bare Metal C: Embedded Programming for the Real World, ISBN 9781718501621, published by No Starch Press Inc. 245 8th Street, San Francisco, California United States 94103.

The Polish-language 1st edition Copyright © 2023 by Helion S.A. under license by No Starch Press Inc. All rights reserved.

All rights reserved. No part of this book may be reproduced or transmitted in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying, recording or by any information storage retrieval system, without permission from the Publisher.

Wszelkie prawa zastrzeżone. Nieautoryzowane rozpowszechnianie całości lub fragmentu niniejszej publikacji w jakiegokolwiek postaci jest zabronione. Wykonywanie kopii metodą kserograficzną, fotograficzną, a także kopiowanie książki na nośniku filmowym, magnetycznym lub innym powoduje naruszenie praw autorskich niniejszej publikacji.

Wszystkie znaki występujące w tekście są zastrzeżonymi znakami firmowymi bądź towarowymi ich właścicieli.

Autor oraz wydawca dołożyli wszelkich starań, by zawarte w tej książce informacje były kompletne i rzetelne. Nie biorą jednak żadnej odpowiedzialności ani za ich wykorzystanie, ani za związane z tym ewentualne naruszenie praw patentowych lub autorskich. Autor oraz wydawca nie ponoszą również żadnej odpowiedzialności za ewentualne szkody wynikłe z wykorzystania informacji zawartych w książce.

Drogi Czytelniku!

Jeżeli chcesz ocenić tę książkę, zajrzyj pod adres

<https://helion.pl/user/opinie/japrsy>

Możesz tam wpisać swoje uwagi, spostrzeżenia, recenzję.

Pliki z przykładami omawianymi w książce można znaleźć pod adresem:

<https://ftp.helion.pl/przyklady/japrsy.zip>

Helion S.A.

ul. Kościuszki 1c, 44-100 Gliwice

tel. 32 230 98 63

e-mail: [helion@helion.pl](mailto:helion@helion.pl)

WWW: <https://helion.pl> (księgarnia internetowa, katalog książek)

Printed in Poland.

- Kup książkę
- Poleć książkę
- Oceń książkę

- Księgarnia internetowa
- Lubię to! » Nasza społeczność

# Spis treści

<b>WPROWADZENIE .....</b>	<b>13</b>
---------------------------	-----------

<b>I</b>	
<b>PROGRAMOWANIE SYSTEMÓW WBUDOWANYCH .....</b>	<b>17</b>

<b>1</b>	
<b>WITAJ, ŚWIECIE .....</b>	<b>19</b>
Instalowanie GCC .....	19
Pobieranie programu System Workbench for STM32 .....	20
Pierwszy program .....	21
Kompilowanie programu .....	21
Popetnianie błędów .....	22
Zrozumienie działania programu .....	23
Dodawanie komentarzy .....	24
Ulepszanie programu i procesu jego budowania .....	25
Program „make” .....	26
Flagi kompilatora .....	27
Jak kompilator działa za kulisami .....	27
Preprocesor .....	29
Kompilator .....	29
Asembler .....	30
Konsolidator .....	32
Dodawanie reguł do pliku Makefile .....	33
Podsumowanie .....	34
Pytania .....	34

<b>2</b>		
	<b>PREZENTACJA ZINTEGROWANEGO ŚRODOWISKA PROGRAMISTYCZNEGO .....</b>	<b>35</b>
	Korzystanie z programu System Workbench for STM32 .....	36
	Uruchamianie środowiska IDE .....	36
	Tworzenie programu „Witaj, świecie” .....	38
	Debugowanie programu .....	42
	Co zrobiło środowisko IDE .....	46
	Importowanie przykładowych programów opisanych w tej książce .....	47
	Podsumowanie .....	47
	Problemy programistyczne .....	48
	Pytania .....	48
<b>3</b>		
	<b>PROGRAMOWANIE MIKROKONTROLERA .....</b>	<b>49</b>
	Płytką rozwojową NUCLEO-F030R8 .....	50
	Programowanie i debugowanie na płycie .....	50
	Konfigurowanie płytki .....	51
	Konfigurowanie projektu dla systemu wbudowanego .....	53
	Twój pierwszy program dla systemu wbudowanego .....	57
	Inicjacja sprzętu .....	58
	Programowanie pinu GPIO .....	59
	Przetaczanie diody LED .....	60
	Budowanie kompletnego programu .....	60
	Analiza procesu budowania .....	61
	Analiza plików projektu .....	64
	Debugowanie aplikacji .....	65
	Wykonywanie programu krok po kroku .....	68
	Podsumowanie .....	69
	Problemy programistyczne .....	70
	Pytania .....	70
<b>4</b>		
	<b>LICZBY I ZMIENNE .....</b>	<b>71</b>
	Praca z liczbami całkowitymi .....	72
	Deklarowanie zmiennych do przechowywania liczb całkowitych .....	73
	Nadawanie wartości zmiennym .....	74
	Inicjowanie zmiennych .....	75
	Rozmiary i reprezentacje liczb całkowitych .....	75
	Reprezentacje liczb .....	77
	Standardowe liczby całkowite .....	80
	Typy całkowitoliczbowe bez znaku .....	81
	Przepełnienie .....	82
	Reprezentacja liczb całkowitych ze znakiem metodą uzupełnień do dwóch .....	84
	Skrócone operatory .....	85

Sterowanie mapowanymi w pamięci rejestrami we/wy za pomocą operacji bitowych .....	87
Alternatywa .....	87
Koniunkcja .....	88
Negacja .....	89
Alternatywa wykluczająca .....	89
Przesunięcie .....	90
Definiowanie znaczenia bitów .....	91
Nadawanie wartości dwóm bitom naraz .....	93
Wyłączanie bitu .....	93
Sprawdzanie wartości bitów .....	94
Podsumowanie .....	96
Problemy programistyczne .....	97
<b>5</b>	
<b>INSTRUKCJE DECYZYJNE I STERUJĄCE .....</b>	<b>98</b>
Instrukcja if .....	98
Instrukcja if/else .....	101
Instrukcje pętli .....	102
Pętla while .....	102
Pętla for .....	103
Używanie przycisku .....	104
Inicjacja .....	106
Wybór układu ze ściąganiem .....	106
Pobieranie stanu przycisku .....	108
Uruchomienie programu .....	108
Sterowanie pętlą .....	109
Instrukcja break .....	109
Instrukcja continue .....	110
Antywzorce .....	110
Pusta pętla while .....	111
Przypisanie w pętli while .....	111
Podsumowanie .....	112
Problemy programistyczne .....	112
<b>6</b>	
<b>TABLICE, WSKAŹNIKI I ŁAŃCUCHY .....</b>	<b>113</b>
Tablice .....	114
„Pod maską”: wskaźniki .....	116
Arytmetyka tablic i wskaźników .....	119
Przepiętnienie tablicy .....	121
Znaki i ich łańcuchy .....	124
Podsumowanie .....	126
Problemy programistyczne .....	126

<b>7</b>		
<b>ZMIENNE LOKALNE I PROCEDURY</b>		<b>127</b>
Zmienne lokalne		128
Przesłonięte zmienne		129
Procedury		130
Ramki stosu		131
Rekurencja		134
Styl programowania		136
Podsumowanie		137
Problemy programistyczne		137
<b>8</b>		
<b>ZŁOŻONE TYPY DANYCH</b>		<b>138</b>
Wyliczenia		138
Sztuczki preprocesora a wyliczenia		140
Struktury		143
Struktury w pamięci		144
Dostęp do niewyrównanych danych		147
Inicjacja struktur		149
Przypisywanie struktury		150
Wskaźniki do struktur		150
Nazewnictwo struktur		151
Unie		153
Tworzenie własnego typu		154
Struktury a programowanie systemów wbudowanych		156
typedef		158
Wskaźniki do funkcji a dyrektywa typedef		159
typedef i struct		160
Podsumowanie		161
Problemy programistyczne		161
<b>9</b>		
<b>WYJŚCIE SZEREGOWE W MIKROKONTROLERZE STM</b>		<b>163</b>
Wypisywanie znaków łańcucha jeden po drugim		164
Definiowanie własnej funkcji putchar		164
Wyjście szeregowe		166
Krótka historia komunikacji szeregowej		166
Szeregowe „Witaj, świecie!”		169
Inicjacja interfejsu UART		170
Przesyłanie znaku		173
Komunikacja z urządzeniem		179
Windows		180
Linux i macOS		182
Podsumowanie		182
Problemy programistyczne		183

<b>10</b>	
<b>PRZERWANIA</b>	<b>184</b>
Odpytywanie kontra przerwania	184
Przerwania w szeregowych operacjach we/wy	185
Procedury obsługi przerwania	186
Wypisywanie łańcucha za pomocą przerwania	188
Szczegóły programu	191
Koszmar przerwania	195
Zwiększanie prędkości przy użyciu bufora	196
Funkcja nadawcza	197
Procedura obsługi przerwania	198
Cały program	199
Problem	201
Podsumowanie	207
Problemy programistyczne	207
<b>11</b>	
<b>KONSOLIDATOR</b>	<b>208</b>
Zadanie konsolidatora	209
Modele pamięci stosowane podczas kompilacji i konsolidacji	210
Idealny model języka C	210
Sekcje niestandardowe	215
Proces konsolidacji	217
Symbole definiowane przez konsolidator	218
Relokacja i konsolidacja plików obiektowych	218
Mapa konsolidatora	219
Zaawansowane wykorzystanie konsolidatora	221
Pamięć flash jako „trwałe” miejsce składowania	221
Wiele elementów konfiguracji	229
Przykład adaptacji w „warunkach połowych”	230
Uaktualnianie oprogramowania układowego	231
Podsumowanie	231
Problemy programistyczne	232
<b>12</b>	
<b>PREPROCESSOR</b>	<b>233</b>
Proste makra	234
Makra parametryzowane	236
Makra z kodem	237
Kompilacja warunkowa	240
Gdzie definiowane są symbole	242
Symbole w wierszu poleceń	243
Symbole predefiniowane	243
Pliki dołączane	244

Inne dyrektywy preprocesora .....	245
Sztuczki preprocesora .....	245
Podsumowanie .....	247
Problemy programistyczne .....	247

## II

### **JĘZYK C NA WIELKICH MASZYNACH .....249**

#### **13**

#### **PAMIĘĆ DYNAMICZNA .....253**

Podstawowe operacje przydzielania pamięci ze sterty i wycofywania jej przydziału .....	253
Listy wiązane .....	256
Dodawanie węzła .....	257
Wypisywanie listy wiązanej .....	260
Usuwanie węzła .....	260
Składamy to wszystko razem .....	262
Problemy z pamięcią dynamiczną .....	264
Valgrind i AddressSanitizer z GCC .....	265
Podsumowanie .....	267
Problemy programistyczne .....	267

#### **14**

#### **BUFOROWANE PLIKOWE OPERACJE WE/WY .....269**

Funkcja printf .....	269
Wypisywanie tabeli znaków ASCII .....	271
Zapis we wstępnie zdefiniowanych plikach .....	272
Odczyt danych .....	272
Szkodliwa funkcja gets .....	273
Otwieranie plików .....	274
Binarne we/wy .....	276
Kopiowanie pliku .....	277
Buforowanie i opróżnianie .....	279
Zamykanie plików .....	280
Podsumowanie .....	281
Problemy programistyczne .....	281

#### **15**

#### **ARGUMENTY POLECEŃ I PODSTAWOWE OPERACJE WE/WY .....282**

Argumenty poleceń .....	282
Podstawowe operacje we/wy .....	284
Wykonywanie podstawowych operacji we/wy .....	284
Tryb binarny .....	287



Funkcja ioctl .....	288
Podsumowanie .....	289
Problemy programistyczne .....	289
<b>16</b>	
<b>LICZBY ZMIENNOPRZECINKOWE .....</b>	<b>290</b>
Czym jest liczba zmiennoprzecinkowa? .....	290
Typy zmiennoprzecinkowe .....	291
Automatyczne konwersje .....	291
Problemy związane z liczbami zmiennoprzecinkowymi .....	292
Błędy zaokrągleń .....	292
Precyzja .....	293
Nieskończoność, wartości nieliczbowe i liczby subnormalne .....	294
Implementacja .....	295
Alternatywne rozwiązania .....	296
Podsumowanie .....	299
Problemy programistyczne .....	299
<b>17</b>	
<b>PROGRAMOWANIE MODULARNE .....</b>	<b>300</b>
Proste moduły .....	301
Problemy związane z prostym modułem .....	302
Kompilowanie modułu .....	305
Cechy dobrego modułu .....	306
Przestrzenie nazw .....	306
Biblioteki .....	307
Program ranlib i konsolidacja biblioteki .....	310
Tryb deterministyczny i niedeterministyczny .....	312
Stabe symbole .....	312
Podsumowanie .....	314
Problemy programistyczne .....	314
<b>POSŁOWIE .....</b>	<b>317</b>
Ucz się dobrze pisać .....	317
Ucz się selektywnie czytać .....	318
Współpraca i twórcze ściąganie .....	318
Przydatne otwarte narzędzia .....	319
Cppcheck .....	319
Doxygen .....	319
Valgrind .....	320
SQLite .....	320
Nie przestawaj się uczyć .....	320

**DODATEK**

<b>LISTA KONTROLNA PROJEKTU .....</b>	<b>321</b>
Natywny projekt C .....	321
Projekt STM32 Workbench dla urządzenia wbudowanego .....	323

# 9

## Wyjście szeregowe w mikrokontrolerze STM



POWRACAMY DO PROGRAMU „WITAJ, ŚWIECIE”. TYM RAZEM JEDNAK UŻYJEMY PŁYTKI NUCLEO, CO STAWIA PRZED NAMI KILKA WYZWAŃ. PO PIERWSZE, GDZIE NALEŻY WYPISAĆ KOMUNIKAT, SKORO NIE MA wyświetlacza? Na szczęście mikroukład ma port szeregowy, ładnie połączony z portem USB/szeregowym w górnej części płytki.

Następnym wyzwaniem jest samo pisanie kodu. Musimy zainicjować urządzenie i utworzyć procedurę faktycznie wypisującą znak. Urządzenie zaprojektowano tak, że przyjmuje naraz tylko jeden znak, i musimy pamiętać o tym ograniczeniu podczas pisania programu.

Zanim zaczniemy pracować na urządzeniu, zasymulujemy ten proces. Język C ma wiele funkcji standardowych, takich jak `puts`, ułatwiających wyprowadzanie danych. Płytką Nucleo nie ma takich przyjemnych funkcji, więc musimy napisać je sami. Aby przejść do programowania niskopoziomowego, które w przypadku płytki Nucleo jest niezbędne, wypiszemy najpierw łańcuch „Hello World” znak po znaku.

# Wypisywanie znaków łańcucha jeden po drugim

Gdy w programie w języku C wywoływana jest standardowa funkcja `puts`, zaczyna się długi proces programowy, który obejmuje wywołania kodu jądra, wewnętrzne buforowanie, planowanie przerwania i odwołania do sterowników urządzeń (przeczytasz o nich więcej w następnym rozdziale). W końcu dochodzimy do miejsca, w którym znaki, jeden po drugim, są wysyłane do urządzenia. Aby to zasymulować, będziemy wysyłać do systemu operacyjnego znak po znaku. Innymi słowy, ograniczymy się do wypisywania danych wyjściowych tylko przy użyciu standardowej funkcji `putchar`.

Listing 9.1 zawiera program wypisujący tym trudnym sposobem łańcuch znaków "Hello World\n". Podkreślam, utrudniamy sobie sprawę dlatego, że później, na płytce Nucleo, będziemy musieli to zrobić w *naprawdę* trudny sposób.

Listing 9.1. Wypisywanie łańcucha po jednym znaku

```
putchar.c /*
 * Wypisuje łańcuch znak po znaku.
 */
#include <stdio.h>

char hello[] = "Hello World\n"; // Znaki do wyświetlenia.
int curChar; // Numer wypisywanego znaku.

int main()
{
    for (curChar = 0; hello[curChar] != '\0'; ++curChar) ❶
        putchar(hello[curChar]);
    return (0);
}
```

Jedynym interesującym miejscem tego programu jest pętla `for` ❶, która nie zatrzymuje się po określonej liczbie znaków, ale wtedy, gdy program napotka symbol końca łańcucha (ang. *end-of-string*, `'\0'`). Dzięki temu program może wyprowadzić na wyjście łańcuch o dowolnej długości.

## Definiowanie własnej funkcji `putchar`

Aby ulepszyć ten program, najpierw uczynimy `curChar` zmienną lokalną. Potem zdefiniujemy funkcję o nazwie `myPutchar`, która wysyła na wyjście standardowe jeden znak (listing 9.2).

Listing 9.2. Znak po znaku przy użyciu własnej funkcji wyprowadzającej

```
my_putchar.c /**
 * Wypisz łańcuch znak po znaku
 * za pomocą naszej własnej funkcji.
```

```

*/
#include <stdio.h>

char hello[] = "Hello World\n"; // Znaki do wyświetlenia.

/** ❶
 * Ponowna implementacja funkcji putchar.
 *
 * @param ch Znak do wysłania.
 *
 * @note Nie tak całkiem bezużyteczna, jak by się mogło wydawać.
 */
void myPutchar(const char ch) ❷
{
    putchar(ch); ❸
}

int main()
{
    int curChar;          // Indeks aktualnie wypisywanego
                        // znaku.
    for (curChar = 0; hello[curChar] != '\0'; ++curChar)
        myPutchar(hello[curChar]); ❹
    return (0);
}

```

Na początku funkcji `myPutchar` dodaliśmy w bloku komentarza kilka dodatkowych elementów ❶. Słowo kluczowe `@param` wskazuje parametr, a po słowie `@note` widoczna jest uwaga. W komentarzach w stylu Doxygen można stosować wiele innych słów kluczowych, ale na razie użyjemy tylko tych podstawowych, by zachować zgodność z istniejącym kodem kontrolera STM.

Sama funkcja zaczyna się od deklaracji `void myPutchar(const char ch)` ❷, wskazującej, że procedura `myPutchar` nic nie zwraca, a przyjmuje jeden parametr typu `char`. Modyfikator `const` wskazuje zaś, że wewnątrz procedury nie będziemy zmieniać parametru. (W istocie nie możemy go zmienić, bo gdybyśmy spróbowali, kompilator wygenerowałby błąd).

Podczas wywoływania procedury ❹ program wykonuje następujące kroki:

1. Oblicza wartość wyrażenia `hello[curChar]`.
2. Umieszcza tę wartość w miejscu, gdzie funkcja `myPutchar` może ją znaleźć.
3. Rejestruje adres następnej instrukcji (koniec pętli `for`).
4. Zaczyna wykonywać funkcję `myPutchar`. (Zmienna `ch` została zainicjowana w kroku nr 2).

Podobna seria kroków jest wykonywana, gdy wywołujemy funkcję `putchar` ❸. Jedyna różnica polega na tym, że procedurę `myPutchar` musieliśmy napisać sami, a funkcję `putchar` dostarczyli ludzie, którzy napisali bibliotekę standardową języka C.

Tworzenie funkcji (`myPutchar`), która nic nie robi, tylko wywołuje drugą (`putchar`), nie jest zbyt przydatne. Płytką Nucleo nie ma funkcji `putchar`, więc w dalszej części rozdziału napiszemy ją sami. Zanim jednak to zrobimy, przyjrzyjmy się szczegółom dotyczącym urządzenia szeregowego.

## Wyjście szeregowe

Wyjście szeregowe jest jednym z najprostszych sposobów wyprowadzania danych z systemu wbudowanego. Interfejs elektryczny składa się z linii wysyłania (ang. *send line*, TX), odbioru (ang. *receive line*, RX) i masy (ang. *ground*, GND). W większości systemów wbudowanych są one ukryte, dostępne tylko dla programistów chętnych do otworzenia obudowy i połączenia się z portem szeregowym.

Nasz mikroukład zawiera urządzenie szeregowe, na którym możemy zapisywać dane. Wystarczy połączyć linie TX, RX i GND między mikrokontrolerem (dolną połową płytki rozwojowej) a urządzeniem USB/szeregowym na górnej połowie płytki.

W poniższej tabeli przedstawione są konieczne połączenia:

Mikrokontroler		Moduł USB/szeregowy i inne urządzenia wspomagające	
RX	CN9-1	TX	CN3-1
TX	CN9-2	RX	CN3-2
GND	CN6-5	GND	CN4-3

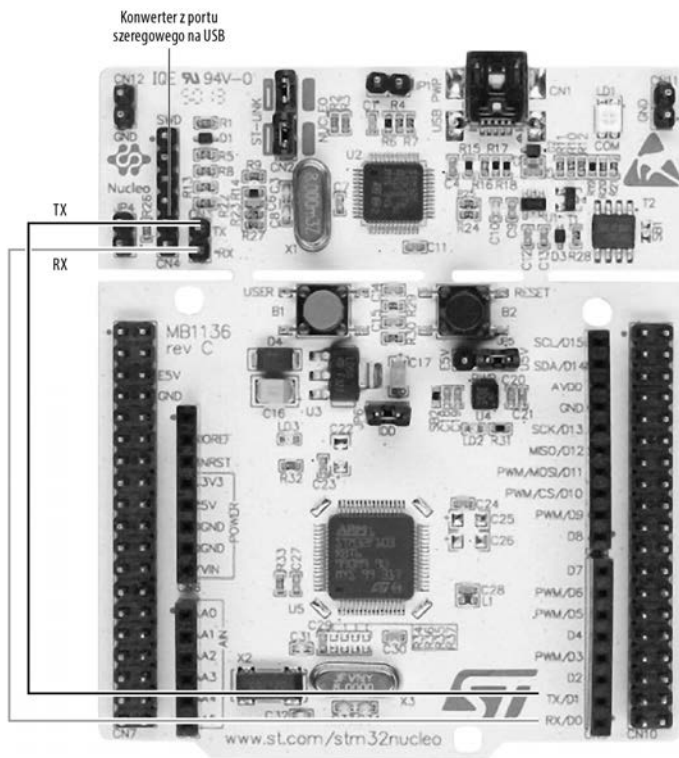
Gdybyśmy mieli Raspberry Pi albo inny system wbudowany bez zintegrowanego kontrolera szeregowego, sami musielibyśmy poprowadzić między nimi przewody. Na rysunku 9.1 przedstawiono rozkład tych komponentów i ich wewnętrzne połączenia wykonane przez STM.

Firma STM zrobiła już wszystko za nas. Nie potrzeba żadnych zworek.

## Krótką historia komunikacji szeregowej

Komunikacja szeregową sięga dawnych czasów, jeszcze epoki *przedkomputerowej*. Rolę internetu odgrywał swego czasu telegraf, umożliwiający długodystansową transmisję komunikatów za pomocą kabli. Moduł nadawczy składał się z klucza telegraficznego, który po naciśnięciu powodował „kliknięcie” u odbiorcy. Kliknięcia były kodowane przy użyciu systemu zwanego *kodem Morse’a* (który stosowany jest do dziś). Wynalazek ten zrewolucjonizował komunikację. Można było wysłać wiadomość do sąsiedniego miasta i tego samego dnia otrzymać odpowiedź.

Istniał tylko jeden problem; na obu końcach telegrafu trzeba było mieć wykwalifikowanych operatorów znających kod Morse’a. Laicy nie potrafili wysłać ani odbierać komunikatów, a szkolenie operatorów było kosztowne. Jednym z rozwiązań było użycie dwóch zegarów: jednego u nadawcy, a drugiego u odbiorcy. Na tarczy zegara znajdowały się litery od „A” do „Z”. Aby wysłać na przykład „S”, nadawca



Rysunek 9.1. Komunikacja szeregową na płytce Nucleo

musiał poczekać do chwili, aż wskazówka zegara pokazała „S”, i przycisnąć klucz telegrafu. Odbiorca widział wtedy, że wskazówka znajduje się na „S”, i zapisywał tę literę.

Utrzymanie synchronizacji zegarów było jednak prawie niemożliwe, więc bardzo sprytny wynalazca zdecydował, że wskazówka każdego zegara musi się zatrzymać w górnej pozycji. Gdy nadawca zamierzał wysłać literę, naciskał klawisz telegrafu, nadając **sygnał startu** (ang. *start signal*). Zegary miały wtedy wystarczająco dużo czasu, by ich wskazówki mogły należycie wykonać jeden obrót wokół tarcz. Wtedy nadawca wysyłał sygnał litery. Gdy wskazówka wracała do góry, krótka przerwa zwana **czasem zatrzymania** (ang. *stop time*) dawała wolniejszemu zegarowi szansę na to, by dogonić szybszy. Sekwencja zdarzeń wyglądała następująco: sygnał startu, sygnał litery, czas zatrzymania.

Przenieśmy się teraz do chwili wynalezienia dalekopisu, pozwalającego wysyłać teksty poprzez odpowiednik linii telegraficznych. Dalekopis nie nadawał jednego impulsu dla każdej litery, ale kodował znaki jako serię ośmiu impulsów (siedmiu na dane i jednego do prostej kontroli błędów). Stosowano koder klawiatury zbudowany z dźwigni przekształcających naciśnięcie klawisza na 8-bitowy kod, który trafiał do mechanicznego rejestru przesuwającego (ang. *shift register*) przypominającego wyglądem kopolkę rozdzielacza zapłonu (ang. *distributor cap*).

Urządzenie to wysyłało impulsy przewodem, a inny dalekopis zamieniał je na pojedynczą drukowaną literę.

W przypadku dalekopisu sekwencja zdarzeń wyglądała następująco: nadawca naciskał klawisz, a mechanizm nadawczy wysyłał 10-bitowy sygnał (1 bit startu, 8 bitów danych i 1 bit stopu). Gdy odbiornik otrzymywał bit startu, włączał rejestr przesuwający (kolejny silnik z kopułką) i na podstawie nadchodzących impulsów obracał głowicę drukującą tak, by została wydrukowana właściwa litera. Po wysłaniu 8 bitów danych obie maszyny odczekiwały przynajmniej czas 1 bitu (bitu stopu), aby utrzymać synchronizację.

Większość dalekopisów potrafiła przesyłać znaki z prędkością 110 bodów (bitów na sekundę), czyli 10 znaków na sekundę. W czasach megabitowych połączeń internetowych nie wygląda to imponująco, ale mimo wszystko doszło do rewolucyjnego usprawnienia komunikacji.

W dzisiejszych komputerach nadal stosuje się komunikację szeregową, taką samą jak w dalekopisach. Zwiększyła się prędkość, ale protokół zasadniczo nie uległ zmianie.

## Zakończenia wierszy

W rzeczy samej wciąż mamy do czynienia z inną zaszłością po dalekopisach: zakończeniami wierszy. Po wpisaniu 80 znaków można było wysłać do urządzenia znak **powrotu karetki** (ang. *carriage return*), aby wróciło ono na pozycję 1. Problem leżał w tym, że przesunięcie głowicy drukującej zajmowało 0,2 sekundy. Jeśli natychmiast po rozkazie powrotu karetki został wysłany kolejny znak, pośrodku wiersza pojawiał się rozmyty kleks, ponieważ głowica drukująca próbowała drukować w trakcie przesuwania.

Konstruktorzy dalekopisów rozwiązyali ten problem przez wprowadzenie dwuznakowego końca wiersza. Pierwszy znak, powrotu karetki, przesunął głowicę drukującą na pozycję 1. Drugi, wysuw wiersza (ang. *line feed*), przesunął papier o jeden wiersz do góry. Ponieważ w czasie wysuwu wiersza na papierze nic się nie drukowało, fakt, że odbywało się to w czasie, gdy głowica biegła w lewo, nie miał znaczenia.

Gdy jednak pojawiły się komputery, przechowywanie danych pochłaniało mnóstwo pieniędzy (setki dolarów *za bajt*), więc oznaczanie końca wiersza dwoma znakami stało się kosztowne. Twórcy systemu Unix, który był inspiracją dla Linuksa, postanowili używać wyłącznie znaku wysuwu wiersza (`\n`). W firmie Apple zdecydowano się korzystać tylko ze znaku powrotu karetki (`\r`), a w koncernie Microsoft — z obu (`\r\n`).

Język C automatycznie obsługuje różne typy zakończeń wierszy w bibliotece systemowej, ale tylko wtedy, gdy się z niej korzysta. Jeśli programista zajmuje się tym samodzielnie, tak jak my będziemy to robić, musi wypisać pełną sekwencję końca wiersza (`\r\n`).



## Komunikacja szeregową dzisiaj

Dzisiaj prawie każdy procesor wbudowany ma w sobie interfejs szeregowy. Urządzenia szeregowe są proste i tanie w produkcji. Jedyną różnicą między interfejsem dzisiejszym a XIX-wiecznym jest to, że wzrosła szybkość (ze 110 do 115 200 bitów na sekundę) oraz że zmieniły się napięcia. W XIX w. stosowano od  $-15$  do  $-3$  woltów dla bitu „zero” i od  $+3$  do  $+15$  woltów dla bitu „jeden”. Wciąż stanowi to „standard”, jednak większość komputerów korzysta z napięcia wynoszącego 0 woltów (oznaczającego zero) i 3 wolty (oznaczającego jeden).

Urządzenie obsługujące szeregowe operacje we/wy nosi nazwę **uniwersalnego asynchronicznego nadajnika-odbiornika** (ang. *universal asynchronous receiver-transmitter*, UART). Istnieją dwa główne typy komunikacji szeregowej: *asynchroniczna* i *synchroniczna*. Podczas komunikacji synchronicznej zegary nadajnika i odbiornika muszą być zsynchronizowane. W tym celu nadajnik ciągle wysyła znaki. Odbiornik analizuje je i na ich podstawie ustala chronometr zegara. Nadajnik musi ciągle wysyłać znaki, nawet jeśli są to znaki „nieaktywności” (ang. *idle characters*, oznaczające brak danych). W komunikacji asynchronicznej nie ma wspólnego zegara. Odebranie bit startu powoduje, że odbiornik uruchamia swój zegar i oczekuje kolejnego znaku. W komunikacji asynchronicznej zakłada się, że na czas przesłania jednego znaku nadajnik i odbiornik potrafią utrzymać zbliżone taktowanie swoich zegarów. Ponieważ do ich synchronizowania nie jest potrzebna ciągła transmisja, nie występuje znak nieaktywności. W stanie bezczynności nadajnik po prostu nic nie wysyła.

Mikroukład STM ma jeden port umożliwiający zarówno komunikację synchroniczną, jak i asynchroniczną, więc w dokumentacji mikrokontrolerów STM określany jest on jako **uniwersalny synchroniczny/asynchroniczny nadajnik-odbiornik** (ang. *universal synchronous/asynchronous receiver-transmitter*, USART). W tym programie użyjemy terminu *UART* w celu zachowania zgodności z biblioteką STM HAL.

## Szeregowe „Witaj, świecie!”

Utwórzmy nowy projekt z plikiem *main.c*, w którym znajdzie się program „Witaj, świecie”. Będzie on dość długi, ale trzeba w nim zrobić wszystko to, co ukrywa przed nami system operacyjny. Najpierw dołączymy pliki nagłówkowe ze zdefiniowaną informacją na temat UART (a także wielu innych urządzeń):

---

```
#include "stm32f0xx.h"
#include "stm32f0xx_nucleo.h"
```

---

Co do kodu, zaczniemy od funkcji `main`:

---

```
int main(void)
{
    HAL_Init(); // Zainicjuj sprzęt. ❶
    led2_Init();
```

```

uart2_Init();

// Kontynuuj wysyłanie komunikatu przez długi czas.
for (;;) { ❷
    // Wysyłaj znak po znaku.
    for(current = 0; hello[current] != '\0'; ++current) {
        myPutchar(hello[current]); ❸
    }
    HAL_Delay(500); ❹
}
}

```

Funkcja `main` wygląda całkiem podobnie do tej z listingów 9.1 i 9.2. Jedynym dodatkiem jest to, że musimy zainicjować wszystkie urządzenia, których zamierzamy użyć ❶, w tym bibliotekę sprzętową (`HAL_Init`), czerwoną diodę LED (`led2_Init`) oraz interfejs UART (`uart2_Init`). Nasz program wbudowany nie może się zatrzymać, więc mamy nieskończoną pętlę ❷, w której wysyłany jest łańcuch znaków ❸, a potem następuje 0,5 sekundy przerwy ❹.

Jedną z pierwszych rzeczy do zrobienia w następnej kolejności jest utworzenie funkcji `ErrorHandler`, którą biblioteka HAL wywołuje wtedy, gdy coś pójdzie nie tak. Nie możemy wypisać komunikatu o błędzie, ponieważ nasz kod wypisywania właśnie się popsuł, więc uciekniemy się do migania czerwonym światłem. Co prawda stanowi to bardzo skąpy wskaźnik błędu, ale tak samo jest z kontrolką silnika (ang. *check engine*) w samochodzie. W obu przypadkach projektanci zrobili wszystko, co mogli. Nie będziemy tu analizować funkcji `Error_Handler`; jest to „miganie diodą” z rozdziału 3. pod nową nazwą.

## Inicjacja interfejsu UART

Programowanie urządzenia szeregowego powinno być proste, jednak inżynierowie firmy STMicroelectronics zdecydowali się ulepszyć prosty interfejs UART za pomocą dodatkowych funkcji. W rezultacie opis prostego urządzenia szeregowego zajmuje teraz w podręczniku 45 stron. A my po prostu chcemy je wykorzystać do wysyłania znaków. Nie musi ono ich nawet odbierać.

Na szczęście biblioteka HAL zawiera funkcję `HAL_UART_Init`, która ukrywa wiele kłopotliwych detali. Nie da się niestety ukryć szczegółów związanych z jej wywołaniem, ale nie można mieć wszystkiego. W funkcji `uart2_Init` musimy skonfigurować strukturę inicjacyjną, a potem wywołać funkcję `HAL_UART_Init`:

```

void uart2_Init(void)
{
    // Inicjacja interfejsu UART.
    // UART2 -- ten połączony z interfejsem USB programatora ST-LINK.
    uartHandle.Instance = USART2; ❶
    uartHandle.Init.BaudRate = 9600; // Prędkość 9600 bodów. ❷
    uartHandle.Init.WordLength = UART_WORDLENGTH_8B; // 8 bitów na znak. ❸
    uartHandle.Init.StopBits = UART_STOPBITS_1; // 1 bit stopu. ❹
}

```

```

uartHandle.Init.Parity = UART_PARITY_NONE;           // Brak kontroli parzystości. ❸
uartHandle.Init.Mode = UART_MODE_TX_RX;             // Wysyłanie i odbiór. ❹
uartHandle.Init.HwFlowCtl = UART_HWCONTROL_NONE;    // Brak sprzętowego sterowania
                                                    // przepływem. ❺

// Poddaj strumień przychodzący nadpróbkiowaniu.
uartHandle.Init.OverSampling = UART_OVERSAMPLING_16;

// Nie stosuj jednej próbki na bit.
uartHandle.Init.OneBitSampling = UART_ONE_BIT_SAMPLE_DISABLE; ❻

// Żadnych zaawansowanych funkcji.
uartHandle.AdvancedInit.AdvFeatureInit = UART_ADVFEATURE_NO_INIT; ❼
/*
 * Dla tych z Was, którzy łączą się przez emulator terminala: powyższe parametry
 * przekładają się na format transmisji 9600,8,N,1.
 */

if (HAL_UART_Init(&uartHandle) != HAL_OK)
{
    Error_Handler();
}
}

```

Najpierw informujemy system, który interfejs UART ma zostać użyty ❶. Nasz mikroukład ma ich kilka, a z interfejsem szeregowym/USB połączony jest drugi z nich. Następnie ustawiamy prędkość na 9600 bodów (bitów na sekundę) ❷, czyli 960 znaków na sekundę. Dlaczego stosunek ten wynosi 10 do 1? Mamy 1 bit startu, 8 bitów danych i 1 bit stopu. Liczba bitów na znak wynosi 8, bo w języku C znaki przechowywane są w jednostkach 8-bitowych. Możliwe jest istnienie systemu z 5, 6, 7 albo 9 bitami na znak, ale prawie wszędzie używa się 8, poza urządzeniami telekomunikacyjnymi dla niesłyszących (TDD), w których stosuje się 5 bitów. Musimy powiedzieć systemowi, że użyjemy 8 bitów ❸.

W następnym wierszu konfigurowana jest liczba bitów stopu ❹, czyli upływ czasu (w bitach) pomiędzy kolejnymi znakami. Większość ludzi stosuje 1 bit stopu. (Jeśli w nadajniku używane są 2, a w odbiorniku 1, wciąż będzie to działać. Dodatkowy bit zostanie zinterpretowany jako czas nieaktywności między znakami).

Początkowo w urządzeniach szeregowych stosowano 7-bitowe znaki i 1 bit parzystości. Ten ostatni stanowił prostą, prymitywną metodę kontroli błędów. Nie korzystamy z tej funkcji, więc wyłączamy bit parzystości ❺. Następnie włączamy nadajnik i odbiornik ❻.

Oryginalny interfejs szeregowy (według standardu RS-232) ma kilka linii sprzętowego sterowania przepływem danych. Na płytce nie są one połączone ścieżkami i nie będziemy z nich korzystać ❼.

Jedną z zaawansowanych funkcji tego interfejsu UART jest **nadpróbkiowanie** (ang. *oversampling*). Pozwala ono odbiornikowi wielokrotnie sprawdzić stan bitu przychodzącego, zanim zadecyduje on, czy jest to jedynka, czy zero. Funkcja ta przydaje się czasami w środowisku o dużych szumach elektrycznych albo wtedy,

gdy kable szeregowo biegną na dużych odległościach. Nasz „kabel” szeregowy składa się z dwóch ścieżek biegnących od dołu do góry płytki, o długości około 7,5 centymetra. Nie potrzebujemy nadpróbkowania, ale musimy je wyłączyć **8**<sup>1</sup>. I wreszcie: nie korzystamy z żadnych zaawansowanych funkcji.

Potem, w celu zainicjowania interfejsu UART, wywołujemy funkcję HAL\_UART\_Init **9**, która wymaga pomocy, by mogła wykonać swoje zadanie. Należące do procesora piny **wejścia/wyjścia ogólnego przeznaczenia** (ang. *general-purpose input/output*, GPIO) mogą nie tylko działać zgodnie ze swoją nazwą, ale też robić wiele różnych rzeczy. Większość z nich ma „funkcje alternatywne”, co oznacza, że można zaprogramować je tak, by działały jako różne urządzenia (pin GPIO, urządzenie USART, magistrała SPI, magistrała I2C, pin do modulacji szerokości impulsów (PWM) i tak dalej). Warto zauważyć, że nie każdy pin wszystko obsługuje. Na koniec funkcja HAL\_UART\_Init w celu skonfigurowania pinów jako interfejsu UART wywołuje funkcję HAL\_UART\_MspInit:

---

```
HAL_StatusTypeDef HAL_UART_Init(UART_HandleTypeDef *huart)
{
    /* Sprawdź alokację uchwytu do interfejsu UART. */
    if(huart == NULL)
    {
        return HAL_ERROR;
    }
    // ...
    if(huart->gState == HAL_UART_STATE_RESET)
    {
        /* Zaalokuj zasób blokowania i zainicjuj go. */
        huart->Lock = HAL_UNLOCKED;

        /* Zainicjuj niskopoziomowy sprzęt: GPIO, CLOCK. */
        HAL_UART_MspInit(huart);
    }
}
```

---

Funkcję HAL\_UART\_MspInit musimy dostarczyć sami. Pamiętaj, że piny są kosztowne, a sterujące nimi tranzystory — tanie. Domyślnie dwa piny sterujące urządzeniem szeregowym, noszące nazwy PA2 i PA3, są pinami GPIO. Trzeba nakazać systemowi, by użył ich funkcji alternatywnej i zmienił je w piny urządzenia szeregowego.

Nasza funkcja HAL\_UART\_MspInit bardzo przypomina kod inicjacji pinu GPIO użyty wcześniej w celu „migania diodą”, ale istnieją drobne różnice:

---

```
void HAL_UART_MspInit(UART_HandleTypeDef* uart)
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;
    if(uart->Instance == USART2) 1
    {
```

---

<sup>1</sup> Prawdopodobnie autor się w tym miejscu pomylił. Pole OneBitSampling nie dotyczy nadpróbkowania, ale zmniejszenia z trzech do jednej liczby próbek służących do odczytu bitu — *przyp. tłum.*

```

/* Włączenie zegara urządzenia peryferyjnego. */
HAL_RCC_USART2_CLK_ENABLE(); ❷
/*
 * Konfigurowanie bitów GPIO interfejsu USART2.
 * PA2 -----> USART2_TX.
 * PA3 -----> USART2_RX.
 */
GPIO_InitStruct.Pin = GPIO_PIN_2|GPIO_PIN_3;
GPIO_InitStruct.Mode = GPIO_MODE_AF_PP;
GPIO_InitStruct.Pull = GPIO_NOPULL;
GPIO_InitStruct.Speed = GPIO_SPEED_FREQ_LOW;
// Funkcja alternatywna -- związana z UART.
GPIO_InitStruct.Alternate = GPIO_AF1_USART2; ❸
HAL_GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStruct);
}
}

```

Na początku funkcja ta sprawdza, z którego interfejsu USART korzystamy. W jej kodzie konfigurujemy tylko USART2 ❶. Następnie włączamy zegar dla tego urządzenia ❷. Potem konfigurujemy piny GPIO ❸ (robiliśmy to wcześniej w programie migającym diodą). Informujemy w ten sposób mikroukład, że PA2/PA3 nie mają działać jako piny GPIO, ale powinny być połączone z interfejsem USART2.

## Przesyłanie znaku

Do przesyłania znaków przez urządzenie szeregowe użyjemy funkcji `myPutchar`. USART to urządzenie we/wy mapowane w pamięci. Aby wysłać znak, musimy go przypisać (zapisać) do tajemniczego miejsca w pamięci (*rejestr*), z którego potem wychodzi on na zewnątrz:

```
uartHandle.Instance->TDR = ch; // Wyślij znak do interfejsu UART.
```

Musimy też wybrać odpowiedni czas na wysłanie znaku, a to wymaga dodatkowego kodu:

```

void myPutchar(const char ch)
{
    // W wierszu tym pobiera się i zapisuje wartość bitu UART_FLAG_TXE w czasie
    // wywołania. Wartość ta zmienia się, więc jeśli zatrzymasz program na znajdującym się
    // poniżej wierszu z instrukcją "while", wartość będzie równa 0, gdyż znika
    // szybciej, niż można na nią spojrzeć.
    int result __attribute__((unused)) =
        (uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE);

    // Blokuj wykonanie, do chwili gdy ustawiona zostanie flaga pustego rejestru nadawczego (TXE).
    while ((uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE) == 0)

```

```

        continue;

    uartHandle.Instance->TDR = ch;    // Wyślij znak do interfejsu UART.
}

```

Rejestr, do którego piszemy, nosi nazwę **TDR** (ang. *transmit data register*, nadawczy rejestr danych). Gdybyśmy dokonywali tam zapisu podczas transmisji znaku, nowy znak nadpisałby stary, co doprowadziłoby do błędów i zamieszania. Aby wysłać znaki a, b, c, moglibyśmy napisać poniższy kod:

```

uartHandle.Instance->TDR = 'a';
sleep_1_960_second();
uartHandle.Instance->TDR = 'b';
sleep_1_960_second();
uartHandle.Instance->TDR = 'c';
sleep_1_960_second();

```

Tego rodzaju odmierzanie czasu jest problematyczne, szczególnie wtedy, gdy chcemy wykonywać w międzyczasie jakiś kod. Mikroukład STM32 ma bity służące do wszystkiego, w tym również ten, który mówi: „Rejestr TDR jest pusty, możesz już zapisać kolejny znak”.

Bit ten znajduje się w rejestrze **ISR** (ang. *interrupt and status register*, rejestr przerw i stanu), zawierającym bity pokazujące stan urządzenia. Na rysunku 9.2 przedstawiono diagram tego rejestru pochodzący z podręcznika mikrokontrolera STM32F030R8 (*RM0360 Reference manual/STM32F030x4/x6/x8/xC and STM32F070x6/xB*).

22.7.7 Interrupt and status register (I2C\_ISR)  
Przesunięcie adresu: 0x18  
Wartość resetująca: 0x0000 0001  
Dostęp: brak stanów oczekiwania

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
Res.	Res.	Res.	Res.	Res.	Res.	Res.	Res.	ADD CODE [6:0]						DIR	
								r						r	
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
BUSY	Res.	ALERT	TIME OUT	PEC ERR	OVR	ARLO	BERR	TCR	TC	STOPF	NACKF	ADDR	RXNE	TXIS	TXE
r		r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	r	rs	rs

Rysunek 9.2. Zawartość rejestru przerw i stanu  
(r — odczyt, rs — odczyt/ustawianie, Res. — zastrzeżony)

Interesuje nas bit o nazwie TXE (bit nr 0 na diagramie). W bibliotece HAL jest on zdefiniowany pod nazwą `UART_FLAG_TXE`. Abyśmy mogli wysłać dane do rejestru TDR bez obawy o nadpisanie przesyłanego znaku, musimy poczekać,

aż bit TXE zostanie wyczyszczony (przyjmie wartość 0). W naszym kodzie pole `uartHandle.Instance->ISR` nie jest nigdzie zmieniane.

Pole `uartHandle.Instance->ISR` to jednak tajemne miejsce w pamięci, które jest elektrycznie połączone z urządzeniem. Stan urządzenia ulega zmianie na przykład po zakończeniu transmisji znaków; zmienia się wówczas także zawartość pola `uartHandle.Instance->ISR`.

**UWAGA** Pole `ISR` jest deklarowane z modyfikatorem `volatile`, aby przekazać językowi C, że może ono w każdej chwili ulec zmianie w sposób niepodlegający kontroli kompilatora.

Jeśli spróbujesz zbadać pole `uartHandle.Instance->ISR` w debuggerze, zobaczysz, że flaga `UART_FLAG_TXE` wydaje się zawsze ustawiona. Dzieje się tak dlatego, że jest ona czyszczona w trakcie przesyłania znaku (na  $\frac{1}{960}$  sekundy), co stanowi długi czas dla komputera, ale bardzo krótki dla człowieka wpisującego polecenia.

Aby lepiej pokazać, co się dzieje, dodaliśmy bezużyteczną instrukcję:

---

```
int result __attribute__((unused)) =
    (uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE);
```

---

Instrukcja ta sprawdza wartość bitu `UART_FLAG_TXE` i zapisuje ją w zmiennej `result`. Teraz wartość wyrażenia `(uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE)` może nagle zniknąć, ale wartość zmiennej `result` nie zmieni się aż do końca procedury.

Można przyjrzeć się tej zmiennej w debuggerze i zobaczyć, jaką wartość miał wspomniany bit na początku pętli. W kodzie widać dziwne wyrażenie:

---

```
__attribute__((unused))
```

---

Jest to rozszerzenie kompilatora GCC dla języka C. Wyrażenie to informuje kompilator, iż zdajemy sobie sprawę, że dana zmienna jest nieużywana, więc nie musi generować ostrzeżenia. (Zmienna faktycznie nie jest używana w programie, ale może zostać wykorzystana w debuggerze. Kompilator nie widzi niczego poza samym programem).

Łańcuch znaków z wiadomością „Hello World” kończy się znakami `\r\n` (powrót karetki, wysuw wiersza). W pierwotnym programie „Witaj, świecie” z rozdziału 1. system operacyjny edytował strumień wyjściowy i zmieniał za nas znak `\n` na `\r\n`. Tu nie mamy systemu operacyjnego, więc wszystko musimy robić sami.

Listing 9.3 zawiera pełną wersję programu „Witaj, świecie” przy użyciu komunikacji szeregowej.

### Listing 9.3. Program 09.serial

---

```
/**
 * @brief Wypisz "hello world" do portu szeregowego.
```

```

*/
#include <stdbool.h>
#include "stm32f0xx_nucleo.h"
#include "stm32f0xx.h"

const char hello[] = "Hello World!\r\n"; // Wysyłany komunikat.
int current; // Znak w wysyłanym komunikacie.

UART_HandleTypeDef uartHandle; // Inicjacja interfejsu UART.

/**
 * @brief Funkcja ta jest wykonywana w razie wystąpienia błędu.
 *
 * Jedyne, co robi, to miganie diodą LED.
 */
void Error_Handler(void)
{
    /* Włącz diodę LED2. */
    HAL_GPIO_WritePin(LED2_GPIO_PORT, LED2_PIN, GPIO_PIN_SET);

    while (true)
    {
        // Przełącz stan diody LED2.
        HAL_GPIO_TogglePin(LED2_GPIO_PORT, LED2_PIN);
        HAL_Delay(1000); // Poczekaj 1 sekundę.
    }
}

/**
 * Wyślij znak do interfejsu UART.
 *
 * @param ch Wysyłany znak.
 */
void myPuchar(const char ch)
{
    // W wierszu tym pobiera się i zapisuje wartość bitu UART_FLAG_TXE w czasie
    // wywołania. Wartość ta zmienia się, więc jeśli zatrzymasz program na znajdującym się
    // poniżej wierszu z instrukcją "while", wartość będzie równa 0, bo znika
    // szybciej, niż można na nią spojrzeć.
    int result __attribute__((unused)) =
        (uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE);

    // Blokuj wykonanie do chwili, gdy ustawiona zostanie flaga pustego rejestru nadawczego (TXE).
    while ((uartHandle.Instance->ISR & UART_FLAG_TXE) == 0)
        continue;

    uartHandle.Instance->TDR = ch; // Wyślij znak do interfejsu UART.
}

/**
 * Zainicjuj LED2 (po to, by można było zasygnalizować błąd miganiem na czerwono).
 */
void led2_Init(void)

```



```

{
    // Inicjacja zegara LED.
    LED2_GPIO_CLK_ENABLE();

    GPIO_InitTypeDef GPIO_LedInit;    // Inicjacja LED.
    // Zainicjuj LED.
    GPIO_LedInit.Pin = LED2_PIN;
    GPIO_LedInit.Mode = GPIO_MODE_OUTPUT_PP;
    GPIO_LedInit.Pull = GPIO_PULLUP;
    GPIO_LedInit.Speed = GPIO_SPEED_FREQ_HIGH;
    HAL_GPIO_Init(LED2_GPIO_PORT, &GPIO_LedInit);
}

/**
 * Zainicjuj interfejs UART2 w celu wyprowadzania danych.
 */
void uart2_Init(void)
{
    // Inicjacja interfejsu UART.
    // UART2 -- ten połączony z interfejsem USB programatora ST-LINK.
    uartHandle.Instance = USART2;
    uartHandle.Init.BaudRate = 9600;           // Prędkość 9600 bodów.
    uartHandle.Init.WordLength = UART_WORDLENGTH_8B; // 8 bitów na znak.
    uartHandle.Init.StopBits = UART_STOPBITS_1; // 1 bit stopu.
    uartHandle.Init.Parity = UART_PARITY_NONE; // Brak kontroli parzystości.
    uartHandle.Init.Mode = UART_MODE_TX_RX;    // Wysyłanie i odbiór.
    uartHandle.Init.HwFlowCtl = UART_HWCONTROL_NONE; // Brak sprzętowego sterowania
                                                    // przepływem.

    // Podaj strumień przychodzący nadpróbkowaniu.
    uartHandle.Init.OverSampling = UART_OVERSAMPLING_16;

    // Nie stosuj jednej próbki na bit.
    uartHandle.Init.OneBitSampling = UART_ONE_BIT_SAMPLE_DISABLE;

    // Żadnych zaawansowanych funkcji.
    uartHandle.AdvancedInit.AdvFeatureInit = UART_ADVFEATURE_NO_INIT;
    /*
     * Dla tych z Was, którzy łączą się przez emulator terminala: powyższe parametry
     * przekładają się na format transmisji 9600,8,N,1.
     */

    if (HAL_UART_Init(&uartHandle) != HAL_OK)
    {
        Error_Handler();
    }
}

int main(void)
{
    HAL_Init(); // Zainicjuj sprzęt.
    led2_Init();
}

```

```

uart2_Init();

// Kontynuuj wysyłanie komunikatu przez długi czas.
for (;;) {
    // Wysyłaj znak po znaku.
    for(current = 0; hello[current] != '\0'; ++current) {
        myPutchar(hello[current]);
    }
    HAL_Delay(500);
}
}

/**
 * Tajemna funkcja wywoływana przez warstwę HAL w celu faktycznego
 * zainicjowania interfejsu UART. W tym przypadku musimy
 * przestawić piny UART na tryb alternatywny, by działały jako
 * linie UART, a nie GPIO.
 *
 * @note: Działa tylko z interfejsem UART2, tym połączonym z konwerterem
 * USB/port szeregowy.
 *
 * @param uart Dane UART.
 */
void HAL_UART_MspInit(UART_HandleTypeDef* uart)
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStruct;
    if(uart->Instance == USART2)
    {
        /* Włączenie zegara urządzenia peryferyjnego. */
        __HAL_RCC_USART2_CLK_ENABLE();

        /*
         * Konfigurowanie bitów GPIO interfejsu USART2.
         * PA2 -----> USART2_TX.
         * PA3 -----> USART2_RX.
         */
        GPIO_InitStruct.Pin = GPIO_PIN_2|GPIO_PIN_3;
        GPIO_InitStruct.Mode = GPIO_MODE_AF_PP;
        GPIO_InitStruct.Pull = GPIO_NOPULL;
        GPIO_InitStruct.Speed = GPIO_SPEED_FREQ_LOW;
        // Funkcja alternatywna -- związana z UART.
        GPIO_InitStruct.Alternate = GPIO_AF1_USART2;
        HAL_GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStruct);
    }
}

/**
 * Tajemna funkcja wywoływana przez warstwę HAL w celu przywrócenia
 * urządzenia UART do stanu niezainicjowanego. Nigdy tego nie robimy, ale umieściliśmy tu tę
 * funkcję gwoli kompletności.
 */

```

```

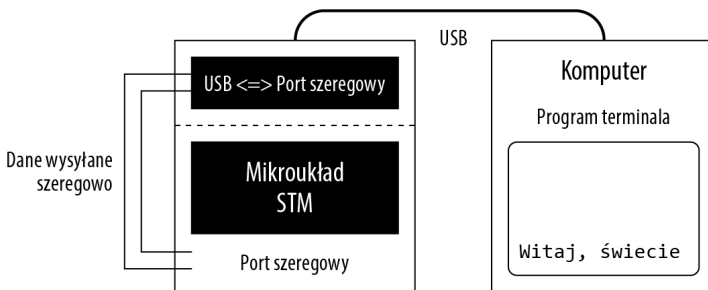
* @note: Działa tylko z interfejsem UART2, tym połączonym z konwerterem
* USB/port szeregowy.
*
* @param uart Dane UART.
*/
void HAL_UART_MspDeInit(UART_HandleTypeDef* uart)
{
    if(uart->Instance == USART2)
    {
        /* Wyłączenie zegara urządzenia peryferyjnego. */
        __HAL_RCC_USART2_CLK_DISABLE();

        /*
        * Konfigurowanie bitów GPIO interfejsu USART2.
        * PA2 -----> USART2_TX.
        * PA3 -----> USART2_RX.
        */
        HAL_GPIO_DeInit(GPIOA, GPIO_PIN_2|GPIO_PIN_3);
    }
}

```

## Komunikacja z urządzeniem

Mamy już program, który wysyła komunikat „Hello World” przez łącze szeregowo. Ma ono połączenie ze znajdującym się na płycie urządzeniem USB/szeregowym, które podłącza się do komputera. Aby zobaczyć komunikat, należy uruchomić na komputerze emulator terminala. Całą konfigurację przedstawiono na rysunku 9.3.



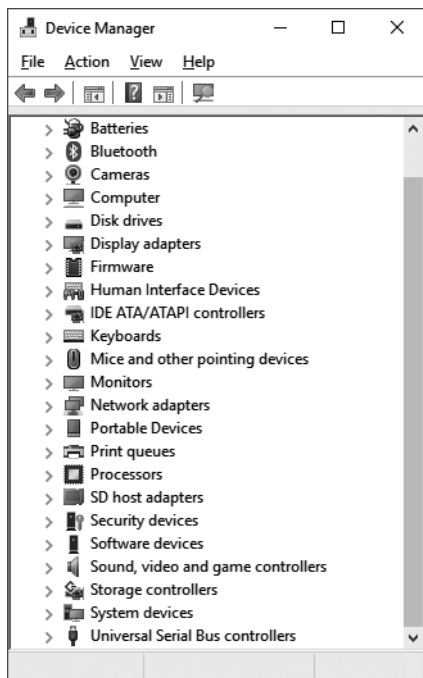
Rysunek 9.3. Komunikacja szeregowo

W każdym systemie operacyjnym znajduje się inny program emulatora terminala, a niekiedy jest więcej niż jeden. Programy wymienione poniżej są często spotykane, darmowe i łatwe w użyciu.

## Windows

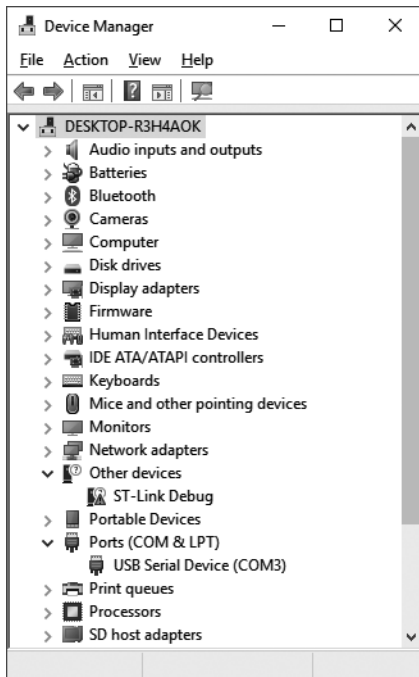
W systemie Windows użyjemy programu PuTTY (<https://putty.org>). Pobierz i zainstaluj go w systemie, wybierając wszędzie opcje domyślne, a potem wykonaj następujące kroki:

1. Upewnij się, że płytka Nucleo *nie jest* połączona z komputerem. Otwórz Panel sterowania i przejdź do ekranu *Device Manager* (*Menedżer urządzeń* — rysunek 9.4). Na liście nie ma urządzenia sieciowego, a zatem nie ma również sekcji *Ports* (*Porty*).

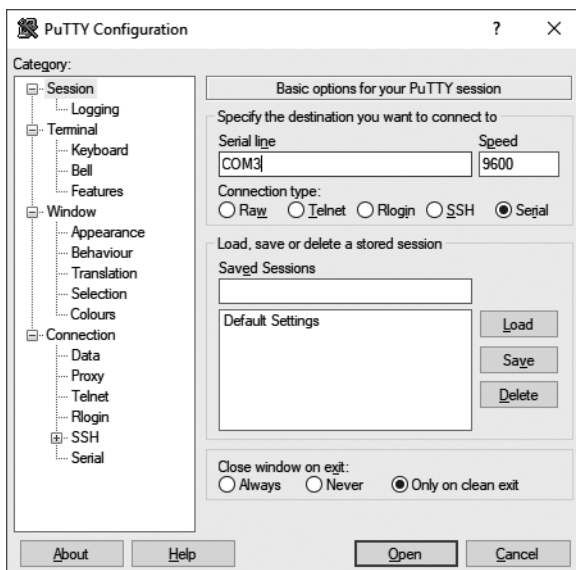


Rysunek 9.4. Urządzenie szeregowe nie jest zainstalowane

2. Podłącz płytkę Nucleo. Lista urządzeń zmieni się tak, jak to widać na rysunku 9.5.  
Powinno się pojawić nowe urządzenie USB/szeregowe (ang. *USB serial device*) o nazwie COM3. (Windows ma system dotyczący przypisywania portów COM urządzeniom szeregowym, ale nikt nie wie, na czym on polega. Być może na swoim komputerze zobaczysz inny port COM).
3. Uruchom program PuTTY. W głównym oknie, pokazanym na rysunku 9.6, zaznacz przycisk radiowy *Serial* (połączenie szeregowe). W polu pod etykietą *Serial Line* (łącze szeregowe) wybierz nowy port COM, który pokazał się właśnie w Menedżerze urządzeń. W polu *Speed* (prędkość) pozostaw wartość domyślną — 9600.



Rysunek 9.5. Nowe urządzenie USB/szeregowe



Rysunek 9.6. Uruchamianie programu PuTTY

4. Kliknij przycisk *Open* (otwórz). Powinno pojawić się okno terminala, w którym zacznie się wyświetlać komunikat powitalny urządzenia.

## Linux i macOS

Na systemach opartych na Uniksie, takich jak Linux i macOS, dobrze działa program `screen`. (Zadanie spełni także program `minicom`). Aby skorzystać z programu `screen`, musisz poznać nazwę urządzenia szeregowego, która różni się w zależności od systemu operacyjnego. W Linuksie urządzenie najprawdopodobniej ma nazwę `/dev/ttyACM0`, chociaż jeśli podłączone są inne urządzenia szeregowo, może nazywać się `/dev/ttyACM1`, `/dev/ttyACM2` lub podobnie. W systemie macOS nazwą urządzenia będzie prawdopodobnie `/dev/tty.usbmodem001`, ale może to być też `/dev/tty.usbmodem002`, `/dev/tty.usbmodem003` czy coś podobnego.

Aby znaleźć nazwę, upewnij się, że płytka Nucleo *nie jest* podłączona do komputera, a potem wykonaj w terminalu jedno z następujących poleceń:

---

```
$ ls /dev/ttyACM*      (Linux).
$ ls /dev/tty.usbmodem* (macOS).
```

---

Podłącz urządzenie i wydaj ponownie to samo polecenie. Na liście powinno pojawić się jeszcze jedno urządzenie. Skorzystaj z niego. Wydaj teraz następujące polecenie:

---

```
$ screen /dev/ttyACM0 9600
```

---

Powinny pojawić się napisy „Hello World”. Aby wyjść z programu, naciśnij klawisze `Ctrl+A+\`.

## Podsumowanie

W tej książce na temat programowania przykład „Witaj, świecie” pojawia się dopiero w rozdziale 9. Dlaczego? Dlatego, że wszystko musieliśmy zrobić sami. Napisanie prostego programu wysyłającego wiadomość znak po znaku wymagało zainicjowania interfejsu UART (proces ten nie jest prosty), poinformowania pinu GPIO, że ma być odtąd linią szeregową, i sprawdzenia w rejestrze sprzętowym (tych tajemniczych miejscach w pamięci, które niespodziewanie się zmieniają w zależności od stanu urządzenia), czy interfejs UART jest gotowy do przesłania znaku.

Zrobiliśmy wielki krok do przodu. Po pierwsze, zaprogramowaliśmy średnio złożone urządzenie, a przy tym zdobyliśmy ogrom wiedzy na temat bezpośrednich, niskopoziomowych operacji we/wy. Po drugie, port szeregowy jest głównym narzędziem diagnostycznym i konserwacyjnym w wielu urządzeniach wbudowanych. Mimo całego postępu, jaki dokonał się w informatyce w ostatnich 60 latach, najczęściej stosowaną techniką debugowania wciąż jest wypisywanie danych za pomocą

instrukcji `printf` do portu szeregowego. Jest to bardzo proste, niezawodne urządzenie, tanie w produkcji i łatwe do połączenia. Teraz wiemy już, jak przy jego użyciu debugować systemy wbudowane.

## Problemy programistyczne

1. Dla ucznia: gdy sprawisz, że program zacznie działać, zobacz, co się stanie, jeśli usuniesz znak `\r`. Spróbuj to zrobić jeszcze raz po wstawieniu z powrotem sekwencji `\r`, a usunięciu `\n`.
2. Umiarkowanie trudna zagadka: spróbuj zmienić konfigurację tak, by wysyłać 7 bitów danych i bit parzystości (zamiast 8 bitów danych bez parzystości). Nie modyfikuj konfiguracji emulatora terminala. Niektóre znaki ulegną zmianie. Zbadaj ich ciągi bitowe i ustal, które znaki się zmieniły i dlaczego.
3. Zaawansowane: obecnie w programie nie ma możliwości sterowania przepływem danych. Otrzymujesz wiadomość „Hello World”, czy tego chcesz, czy nie. Zmień kod inicjujący tak, by skorzystać z programowego sterowania przepływem. Wówczas po wpisaniu znaku XOFF (`Ctrl+S`) wyprowadzanie danych powinno się zatrzymać, a po wpisaniu znaku XON (`Ctrl+Q`) powinno zostać wznowione.
4. Zaawansowane: napisz dla płytki Nucleo funkcję odczytującą znak z portu szeregowego. Może ona wyglądać bardzo podobnie do funkcji `myPuchar`, ale powinna sprawdzać inny bit i odczytywać dane z portu `we/wy`, zamiast je zapisywać. Musisz przeczytać w dokumentacji mikrokontrolera, za co odpowiada bit RDR.

Notatki

Kup książkę

Pole książkę



# PROGRAM PARTNERSKI

— GRUPY HELION —

1. ZAREJESTRUJ SIĘ
2. PREZENTUJ KSIĄŻKI
3. ZBIERAJ PROWIZJĘ

Zmień swoją stronę WWW w działający bankomat!

**Dowiedz się więcej i dołącz już dzisiaj!**

<http://program-partnerski.helion.pl>

GRUPA  
**Helion** 



## PROGRAMOWANIE SYSTEMÓW WBUDOWANYCH? JĘZYK C TO NAJLEPSZY WYBÓR!

Język C jest niezastąpiony w programowaniu niewielkich mikrokontrolerów o ograniczonych zasobach. Takie chipy sterują pracą wielu urządzeń, w tym lodówek, mikrofalówek czy kamer monitoringu. Tworzenie kodu dla systemów wbudowanych nie jest łatwe: brakuje udogodnień oferowanych przez języki wysokiego poziomu i trzeba zachować ścisłą kontrolę nad działaniem programu, gdyż dostępne zasoby pamięci nie są duże, a brak systemu operacyjnego wymusza bezpośrednią komunikację ze sprzętem.

Dzięki tej książce nauczysz się programowania systemów wbudowanych. Do ćwiczeń i eksperymentów posłuży Ci płytka rozwojowa Nucleo z niewielkim, tanim mikroukładem ARM. Dowiesz się, w jaki sposób pisać odpowiedni kod w C, a także zobaczysz, jak jest on tłumaczony na kod maszynowy układu ARM, jak działa kompilator i jakie procesy zachodzą podczas wykonywania kodu w mikroukładzie. Stopniowo, wykonując wiele praktycznych ćwiczeń, przyswoisz zasady pisania niedużych, efektywnych programów, które będą się dobrze sprawdzać w warunkach ograniczonej ilości pamięci, a równocześnie maksymalnie wykorzystywać dostępny potencjał.

### W książce między innymi:

- podstawy języka C
- pisanie maksymalnie zoptymalizowanego kodu w C
- działanie kompilatora i przekształcenie kodu w program wykonywalny
- tworzenie kodu, który ma bezpośredni dostęp do operacji wejścia/wyjścia
- pisanie poprawnych procedur obsługi przerwań
- sterty, buforowane systemy wejścia/wyjścia, liczby zmiennoprzecinkowe

**Stephen Oualline** od ponad 25 lat programuje systemy wbudowane, jest orędownikiem tworzenia niezawodnego i bezbłędnego kodu. Autor wielu książek z dziedziny programowania. Pracuje też jako wolontariusz w Muzeum Kolejnictwa Południowej Kalifornii.

	KOD KORZYŚCI Śięgnij po więcej ▶	
<a href="http://helion.pl">helion.pl</a>	ISBN 978-83-8322-085-7	
HELION SA ul. Kościuszki 1c 44-100 Gliwice tel.: 32 230 99 63 helion@helion.pl		
	9 788383 220857	
Cena: 87,00 zł		

