

УДК 621.316.544.1(035.5)
 ББК 32.844.1-04я2
 М29

Мартин Т.

M29 Микроконтроллеры ARM7. Семейство LPC2000 компании Philips. Вводный курс / Пер. с англ. — М.: ДМК Пресс, 2017. — 240 с. : ил. — (Серия «Мировая электроника»).

ISBN 978-5-97060-444-1

Семейство микроконтроллеров LPC2000 компании Philips — первый представитель нового поколения микроконтроллеров, построенных на базе 16/32-битного RISC-процессора ARM7 TDMI.

Эта книга — введение в архитектуру процессора ARM7 TDMI и микроконтроллеров семейства LPC2000. Она основана на материалах однодневных семинаров, которые проводятся для профессиональных инженеров, заинтересованных в быстром изучении микроконтроллеров семейства LPC2000. В ней рассматриваются следующие вопросы: введение в процессор ARM7, средства разработки программного обеспечения, системная архитектура LPC2000, периферийные устройства LPC2000. Кроме того, в книгу включено полное учебное пособие, где на практических примерах закрепляются вопросы, изложенные в основном тексте. Изучая теоретический материал и выполняя сопутствующие упражнения, вы быстро освоите процессор ARM7 и микроконтроллеры семейства LPC2000.

На сайте издательства www.dmkpress.com имеются ознакомительные версии популярной интегральной среды разработки µVISION и компилятора Си от компании Keil Elektronik, а также исходный код для всех упражнений как в версии для компилятора Keil, так и в версии для компилятора GCC. Кроме того там содержатся руководства пользователя по ядру ARM7, микроконтроллерам семейства LPC2000, различные спецификации и другие материалы.

Предназначена для разработчиков радиоэлектронной аппаратуры, инженеров, студентов технических вузов и радиолюбителей.

УДК 621.316.544.1(035.5)
 ББК 32.844.1-04я2

Все права защищены. Никакая часть этого издания не может быть воспроизведена в любой форме или любыми средствами, электронными или механическими, включая фотографирование, ксерокопирование или иные средства копирования или сохранения информации, без письменного разрешения издательства.

ISBN 978-0-95499-881-3 (англ.)
 ISBN 9785-94120-104-4 (Додэка)
 ISBN 9785-97060-444-1 (ДМК Пресс)

© Hitex (UK) Ltd.
 © Издательский дом «Додэка-XXI»
 © Издание, ДМК Пресс, 2017

СОДЕРЖАНИЕ

Введение	11
Глава 1. Процессорное ядро ARM7	13
Основные положения	13
Конвейер	13
Регистры	14
Регистр текущего состояния программы	16
Режимы обработки исключительных ситуаций	18
Набор команд ARM7	21
Команды ветвлений	23
Команды обработки данных	24
Команда обмена	26
Изменение регистров состояния	27
Программное прерывание	28
Модуль MAC	28
Набор команд THUMB	29
Резюме	32
Глава 2. Разработка программного обеспечения	33
Основные положения	33
Какой из компиляторов?	33
ИСР µVISION	35
Учебное пособие	35
Стартовый код	36
Взаимодействие кода ARM и THUMB	38
Библиотека STDIO	41
Организация доступа к периферийным устройствам	42
Подпрограммы обработки прерываний	42
Программное прерывание	44
Размещение кода в ОЗУ	45
Встраиваемые функции	46

СОДЕРЖАНИЕ

Поддержка операционных систем	47
Размещение объектов по фиксированным адресам	47
Встроенный ассемблер	47
Аппаратные средства отладки.	47
Важное замечание!	49
Еще более важное замечание!	49
Резюме	50
Глава 3. Системные периферийные устройства	51
Основные положения	51
Внутренние шины	51
Организация памяти	52
Программирование регистров	54
Модуль ускорения работы памяти	55
Пример конфигурирования модуля МАМ	58
Программирование FLASH-памяти	59
Управление картой распределения памяти	60
Загрузчик	60
Внутрисхемное программирование (ISP)	62
Внутрипрограммное программирование (IAP)	63
Интерфейс внешней шины	64
Интерфейс внешней памяти	65
Использование интерфейса внешней шины	68
Загрузка из ПЗУ	70
Схема ФАПЧ	71
Делитель шины VPB	73
Управление электропитанием	75
Система прерываний LPC2000	77
Блок управления выводами	77
Выходы внешних прерываний	78
Структура прерываний	78
Прерывание FIQ	79
Выход из прерывания FIQ	80
Векторные прерывания IRQ	81
Выход из прерывания IRQ	84
Невекторные прерывания	85
Выход из невекторного прерывания IRQ	86
Вложенные прерывания	88
Резюме	90
Глава 4. Периферийные устройства общего назначения	91
Основные положения	91
Порты ввода/вывода общего назначения	91
Таймеры общего назначения	92
Модуль ШИМ	96

Часы реального времени	100
Сторожевой таймер	104
Универсальный асинхронный приемопередатчик	105
Интерфейс I2C	111
Интерфейс SPI	117
Аналого-цифровой преобразователь	119
Цифро-аналоговый преобразователь	123
Контроллер интерфейса CAN	123
Семиуровневая модель ISO	124
Структура узла сети CAN	125
Объекты сообщений CAN	126
Арбитраж на шине CAN	128
Тактовая синхронизация	129
Передача сообщений CAN	131
Ограничение распространения ошибок	133
Прием сообщений CAN	138
Фильтрация сообщений	139
Полноскоростной интерфейс USB 2.0	143
Введение в USB	143
Физическая организация шины USB	144
Логическая организация шины USB	146
Скорость передачи данных	147
Каналы шины USB	147
Распределение полосы пропускания шины	150
Транзакции на шине USB	150
Ограничение распространения ошибок	152
Конфигурация устройства	152
Дескриптор устройства	153
Дескриптор конфигурации	154
Дескриптор интерфейса	155
Дескриптор конечной точки	155
Нумерация	156
Резюме	170
Глава 5. Учебное пособие по средствам разработки компании Keil	171
Установка	171
Использование ИСР µVISION компании Keil	172
Упражнение 1. Использование пакета программ компании Keil	173
Использование программы отладки	181
Использование аппаратного JTAG-отладчика ULINK	185
Установка отладчика ULINK	185
Упражнение 2. Стартовый код	188
Упражнение 3. Использование кода THUMB	189
Упражнение 4. Использование библиотек STDIO	191

СОДЕРЖАНИЕ

Упражнение 5. Простое прерывание	192
Упражнение 6. Программное прерывание	194
Упражнение 7. Модуль МАМ	196
Упражнение 8. Внутрипрограммное программирование	198
Упражнение 9. Интерфейс внешней шины	199
Упражнение 10. Схема ФАПЧ	203
Упражнение 11. Быстрое прерывание	204
Упражнение 12. Векторное прерывание	204
Упражнение 13. Невекторное прерывание	206
Упражнение 14. Вложенные прерывания	207
Упражнение 15. Порты ввода/вывода общего назначения	208
Упражнение 16. Функция захвата (capture)	208
Упражнение 17. Функция совпадения (match)	209
Упражнение 18. Генерация симметричного ШИМ-сигнала	212
Упражнение 19. Часы реального времени	214
Упражнение 20. UART	215
Упражнение 21. Интерфейс I2C	215
Упражнение 22. Интерфейс SPI	217
Упражнение 23. Аналого-цифровой преобразователь	217
Упражнение 24. Цифро-аналоговый преобразователь	218
Упражнение 25. Передача данных по интерфейсу CAN	218
Упражнение 26. Прием данных по интерфейсу CAN	219
Глава 6. Учебное пособие по средствам разработки GNU	221
Основные положения	221
Стартовый код GCC	221
Взаимодействие кода ARM/THUMB	221
Организация доступа к периферийным устройствам	222
Подпрограммы обработки прерываний	222
Программное прерывание	222
Встраиваемые функции	223
Упражнение 1. Использование инструментальных средств компании Keil совместно с компилятором GNU	223
Упражнение 2. Стартовый код	229
Упражнение 3. Использование кода THUMB	230
Упражнение 4. Использование библиотек GNU	233
Упражнение 5. Простое прерывание	233
Упражнение 6. Программное прерывание	235
Приложение	237
Список литературы	237
Ссылки	237
Инструментальные средства и ПО	237
Оценочные платы и модули	237
Материалы, размещенные на сайте издательства	238