

Издательство «Додэка-XXI» представляет книгу



## Карманный справочник РАДИОИНЖЕНЕРА

**Автор:** Джон Дэвис  
Джозеф Дж. Карр  
**Издательство:** «Додэка-XXI»  
**ISBN:** 978\_5\_94120\_160\_0  
**УДК** 621.391(035)  
**ББК** 32.84я2  
**Объем:** 544 с.  
**Формат:** 84 x 108/32  
**Тираж** 1000  
**Дата выпуска:** август 2007г.

Предлагаемый вниманию читателей справочник очень популярен в Великобритании. Его авторам удалось собрать и компактно объединить под одной обложкой огромное количество информации. Здесь кратко рассмотрены практически все аспекты теории и практики современной радиосвязи — от распространения электромагнитных волн до спецификаций радиотехнического оборудования. Описаны даже способы шифрования и передачи конфиденциальной информации. Не остались без внимания и вопросы формирования, обработки и передачи сигналов в таких современных видах связи, как мобильная радиосвязь, спутниковая и транкинговая связь, беспроводная телефония.

Кроме последовательного систематического изложения вопросов радиосвязи книга содержит много разнообразной информации справочного характера. Кажется, что здесь есть все — от международного кода «Q» и азбуки Морзе до формул и таблиц для расчетов радиотехнических цепей и сведений о кодировке электронных компонентов.

Поистине, это находка для радиоинженеров и студентов радиотехнических и смежных специальностей. Более того, любой любознательный человек найдет здесь много интересного.

## Содержание

Предисловие .....	12
Глава 1 RISC-архитектура для встроенных приложений .....	13
1.1. Введение .....	13
1.2. RISC-подобное ядро C166S V2: предпосылки создания .....	13

1.3. Использование RISC-архитектуры во встроенных системах управления.....	16
1.3.1. Шинный интерфейс .....	17
1.3.2. Реакция на прерывание RISC-процессора.....	18
1.3.3. Регистры и многозадачность.....	18
1.3.4. Использование сокращенного набора команд RISC-процессора .....	22
1.4. Связь RISC-процессора с внешними устройствами .....	23
1.5. Преимущества использования RISC-процессоров во встроенных приложениях .....	24
1.6. Сравнение новых и традиционных RISC-процессоров.....	25
<b>Глава 2Начинаем работу с микроконтроллерами XC166 .....</b>	<b>28</b>
2.1. Ключевые вопросы .....	28
2.1.1. Обзор семейства микроконтроллеров .....	28
2.1.2. Основные принципы проектирования .....	29
2.1.3. Установка опций аппаратной конфигурации микроконтроллера .....	29
2.2. Расчёт номиналов конфигурирующих резисторов .....	31
2.3. Стартовая конфигурация микроконтроллера .....	33
2.3.1. Конфигурация для внутреннего старта .....	33
2.3.2. Конфигурация для внешнего запуска .....	34
2.4. Управление сбросом .....	36
2.5. Тактовые сигналы и их источники .....	38
2.5.1. Запуск системы ФАПЧ (PLL) .....	39
2.5.2. Запуск от внешней шины .....	40
2.5.3. Внутренний старт от встроенного ПЗУ .....	40
2.5.4. Выбор тактовой частоты.....	41
2.5.5. Выбор значений регистра PLLCON .....	43
2.6. Генерация тактовых импульсов .....	45
2.6.1. Типы источников тактовых импульсов .....	45
2.6.2. Расчёт схемы кварцевого генератора .....	45
2.6.3. Процедура тестирования компонентов кварцевого генератора .....	47
2.6.4. Разводка цепей тактового генератора на печатной плате .....	49
2.6.5. Признаки неверного расчёта схемы тактового генератора .....	50
2.6.6. Тактовый генератор часов реального времени.....	51
2.6.7. Дополнительная информация по проектированию тактового генератора .....	51
<b>Глава 3Режимы работы и синхронизация шины .....</b>	<b>52</b>
3.1. Гибкий шинный интерфейс .....	52
3.1.1. Использование линий выбора микросхем (CS) .....	52
3.1.2. Перекрытие сигналов выбора (CS) .....	54
3.2. Настройка режима работы шины.....	55
3.2.1. Внутрисхемная загрузка .....	55
3.2.2. Внешняя загрузка .....	55
3.3. Оптимизация системы адресации .....	55
3.3.1. Время доступа к внешней памяти.....	56
3.3.2. Расчёт временных соотношений для мультиплексированной шины .....	56
3.3.3. Расчёт временных соотношений для немultipлексированной шины .....	58
3.3.4. Программные средства для расчёта временных параметров синхронизации шины.....	60
<b>Глава 4Сопряжение с внешними устройствами памяти .....</b>	<b>62</b>

4.1. Использование 16-битных микросхем памяти.....	63
4.2. Использование 8-битных микросхем памяти в 16-битных системах на базе XC166.....	65
4.3. Использование сигнала /BHE при работе с 8-битной памятью.....	67
4.4. Сопряжение микросхем DRAM с микроконтроллерами семейства XC166 .....	68
4.5. Использование карт флэш-памяти совместно с XC166 .....	70
4.5.1. Недорогая гигабайтная память .....	70
4.5.2. Использование карт Compact Flash для обновления программ микроконтроллеров XC166 .....	70
4.5.3. Интерфейс для подключения карт SD/Multimedia Card	71
4.5.4. Интерфейс для подключения карт Compact Flash .....	72
4.5.5. Управление флэш-картами с большим объемом памяти .....	73
4.5.6. Программный интерфейс приложения (API) файловой системы для встроенных программ на языке С .....	74
4.5.7. Ресурсы, необходимые для реализации файловой системы для микроконтроллера XC166 .....	75
<b>Глава 5 Встроенная программируемая флэш-память .....</b>	<b>77</b>
5.1. Введение .....	77
5.2. Организация внутренней флэш-памяти.....	78
5.3. Обеспечение надёжности флэш-памяти .....	79
5.3.1. Динамическая коррекция ошибок.....	80
5.3.2. Долговечность флэш-памяти.....	80
5.3.3. Обеспечение работоспособности флэш-памяти в особых условиях.....	81
5.3.4. Прогнозирование будущих отказов флэш-памяти .....	83
5.4. Программаторы флэш-памяти.....	84
5.4.1. Программирование флэш-памяти микроконтроллера XC166 при массовом производстве.....	84
5.4.2. Краткие сведения о программах начальной загрузки....	86
5.4.3. Тестирование программаторов флэш-памяти на соответствие IEC61508 и другим стандартам .....	88
5.5. Отладка режима начальной загрузки .....	89
5.5.1. Проблемы, возникающие при отладке режима начальной загрузки в случае использования модуля JTAG .....	89
5.5.2. Отладка режима начальной загрузки с использованием внутрисхемного эмулятора.....	90
5.6. Аппаратные аспекты программирования внутрисхемной флэш-памяти .....	90
5.7. Программирование флэш-памяти через интерфейс CAN.....	93
5.8. Программирование флэш-памяти через интерфейс SPI .....	94
5.9. Программирование флэш-памяти in-situ («на месте») .....	95
<b>Глава 6 Схема распределения памяти .....</b>	<b>96</b>
6.1. Регистры-указатели страниц данных (Data Page Pointer — DPP) .....	96
6.1.1. Быстрый доступ к данным с использованием DPP .....	96
6.1.2. Доступ к большим объемам данных .....	98
6.1.3. Влияние способа адресации данных на компиляторы C/C++ .....	98
6.2. Выбор схемы распределения памяти и конфигурации внешней шины .....	99
6.2.1. Использование регистров-указателей страницы данных (DPP).....	99
6.2.2. Использование памяти PSRAM.....	100
6.2.3. Влияние внешней шины на производительность .....	100

6.2.4. Внутренняя флэш-память .....	100
6.2.5. Внешнее ПЗУ (ROM) .....	100
6.3. Увеличение количества линий ввода/вывода.....	102
<b>Глава 7 Оптимизация потребляемой мощности .....</b>	<b>104</b>
7.1. Уменьшение потребляемой мощности путём оптимизации тактовой частоты.....	105
7.2. Сравнение токов потребления разных микроконтроллеров ...	106
7.3. Напряжение питания.....	106
<b>Глава 8 Системное программирование.....</b>	<b>107</b>
8.1. Передача данных через последовательные порты .....	107
8.1.1. Синхронные последовательные порты.....	107
8.1.2. Модуль I <sup>2</sup> C .....	108
8.2. Подключение USB-устройств к микроконтроллерам семейства XC166 .....	109
8.2.1. Подключение микроконтроллера XC166 к шине USB с помощью микросхемы FT245B.....	110
8.2.2. Программное обеспечение для реализации USB-интерфейса.....	112
8.2.3. Начало работы с USB-интерфейсом.....	112
8.3. Обслуживание запросов на прерывание.....	113
8.3.1. Задержки при обработке прерываний .....	113
8.3.2. Программные прерывания.....	114
8.3.3. Аппаратные прерывания .....	114
8.3.4. Структура прерываний.....	115
8.3.5. Замечания по использованию системы прерываний.....	116
8.4. Пересылка данных с использованием периферийного контроллера событий (PEC).....	117
8.5. Организация стеков в микроконтроллерах семейства XC166..	119
8.6. DSP-сопроцессор для микроконтроллеров семейства XC166.	120
8.6.1. Реализация функций DSP в микроконтроллерах .....	120
8.6.2. Работа компилятора с модулем MAC .....	121
8.6.3. DSP-библиотеки фирмы Infineon .....	121
8.7.1. Синхро-временной режим CAN, запускаемый с помощью модуля TwinCAN .....	123
8.7.2. Режим замкнутой передачи CAN.....	124
<b>Глава 9 Назначение выводов и портов в пользовательском приложении .....</b>	<b>125</b>
9.1. Общие замечания о параллельных портах ввода/вывода.....	125
9.2. Назначение линий портов микроконтроллера.....	126
9.2.1. Порт 0 .....	126
9.2.2. Порт 1 .....	127
9.2.3. Порт 2 .....	127
9.2.4. Модули CAPCOM.....	128
9.2.5. Порт 3 .....	138
9.2.6. Порт 4.....	143
9.2.7. Порт 5.....	145
9.2.8. Порт 6.....	146
9.2.9. Порт 7 .....	146
9.2.10 Порт 9 .....	147
9.2.11. Порт 20 .....	147
9.3. Прерывания по линиям порта.....	148
<b>Глава 10 АЦП микроконтроллера XC166.....</b>	<b>149</b>
10.1. Расширенные режимы аналого-цифрового преобразования .	150
10.2. Базовая частота преобразования АЦП .....	151
10.3. Калибровка АЦП .....	151

10.4. Защита аналоговых входов от повышенного напряжения.....	152
10.5. Согласование входов АЦП с источниками сигналов .....	153
10.6. Аналоговое опорное напряжение .....	157
10.7. Вопросы разработки печатной платы .....	157
10.7.1. Размещение компонентов .....	157
10.7.2 Источник питания .....	157
10.7.3. Шины заземления .....	158
10.8. Подключение АЦП к источникам сигналов.....	158
10.8.1. Метод измерения отношения .....	158
10.8.2. Источник опорного напряжения с фиксированной точностью .....	160
10.8.3. Режим с коррекцией преобразования .....	161
10.8.4. Измерение аналоговых напряжений, превышающих уровень 5 В .....	162
<b>Глава 11 Типовые применения микроконтроллеров семейства XC166 .....</b>	<b>163</b>
11.1. Применение в автомобильной электронике .....	164
11.2. Применение в промышленных системах управления .....	165
11.3. Применение в системах телекоммуникации .....	166
11.4. Применение на транспорте .....	167
11.5. Применение в потребительской радиоэлектронике .....	167
11.6. Применение в измерительных приборах .....	168
11.7. Медицинское и аэрокосмическое оборудование .....	168
<b>Глава 12 Совместимость XC166 с микроконтроллерами другой архитектуры.....</b>	<b>170</b>
<b>Глава 13 Монтаж микроконтроллеров семейства XC166 на печатной плате.....</b>	<b>172</b>
13.1. Типы корпусов .....	172
13.2. Подключение эмуляторов к микроконтроллерам семейства XC166 .....	172
13.2.1. Типы разъёмов для корпусов микроконтроллеров .....	172
13.2.2. Отладка устройств на основе микроконтроллера семейства XC.....	173
13.3. Подключение внутрисхемного эмулятора.....	175
13.3.1. Схема QuadConnect .....	175
13.3.2. Разъём фирмы Yamaichi .....	177
13.3.3. Припаиваемая сборка.....	178
13.3.4. Припаиваемые эмулирующие микроконтроллеры.....	178
13.3.5. Адаптеры «PressOn» для эмулятора.....	179
13.4. Разводка печатных плат для микроконтроллеров семейства XC166 .....	180
<b>Глава 14 Включение и настройка новых плат .....</b>	<b>181</b>
14.1. Оборудование для настройки .....	181
14.2. Прежде, чем включить питание... ..	182
14.3. Тестирование платы .....	183
14.3.1. Приложения с внешним запуском.....	183
14.3.2. ... Использование режима последовательной загрузки и утилиты MINIMON для тестирования новых плат.....	185
14.3.3. Использование JTAG для тестирования новых плат ....	187
14.3.4. Типичные проблемы при работе с внешней шиной .....	192
14.3.5. Тестирование устройств с внутренним запуском .....	192
14.3.6. Тестирование системы .....	192
<b>Заключение .....</b>	<b>194</b>
<b>Дополнительная литература .....</b>	<b>195</b>

Приложение 1 Система обозначений микроконтроллеров семейства XC166.....	196
Приложение 2 Цоколёвка основных модификаций микроконтроллеров XC166 .....	197

