

MSP430x11x Timer_A 的 UART 描述:串行通信的 MSP430F1121 与另一个系统,在这报告电脑使用 RS232 接口。特点是两个系统之间交换通过三线:接收,传输和共同点。协议使用的字符是 8N1: 8 个数据位,无奇偶校验,一个停止位。用户可以修改 UART 的功能支持其他协议和波特率,奇偶校验和包括一个 9 个位寻址。UART 的功能描述使用捕获比较寄存器 0 (CCRO), Timer_A 的三个可用寄存器之一。CCRO 用于起始位检测,波特率生成和数据位锁存。另外两个捕获比较寄存器可用于其他事。该 CCRO 选择是任意的。任何或所有 CCRx 寄存器可用于 UART 的功能。端口引脚 P1.1 和 P2.2 是外设选项选择的相关于 Timer_A CCRO。P1.1 用于传输, P2.2 用于接收。外设选项选定为使用外围设备选项选择引脚寄存器, P1SEL 和 P2SEL。由于 P1.1 置为输出时,该引脚必须配置为使用输出端口方向寄存器 1 (P1DIR)。P2.2 作为运行需要输入。这是一个 MSP430 的端口引脚的默认。Timer_A 配置为运行在连续模式,允许定时器资源用于同时与 UART 等功能可用。中央处理器寄存器 R4 是为 RXTXData-缓冲区使用的 UART 数据或出位的变化。R5 的 CPU 寄存器用于 BitCnt,有点跟踪登记。R4 和 R5 的选择是任意的。任何 CPU 寄存器或 RAM 字节可以用于这些功能。

在接收模式下,捕获比较控制寄存器 0 (CCTL0) 的初始配置,使得在下降沿接收引脚 P2.2 CCRO 捕获。由于接收线路空闲高,一降边指示起始位开始。当 UART 功能已准备好接收数据,没有开销放在 CPU 的功能,即使是准备接收任何一个字符时间。CPU 资源执行后,起始位下降沿上 P2.2 发生。下降对 P2.2 边沿捕获了自由运行 Timer_A 计数器寄存器 (焦油) 的电流值,CCRO 与任何其他运行时的活动无关。捕获是通过 Timer_A 硬件,而不是由软件。同时发出一个中断给 CPU。中断的延迟并不大关注确切时间的下降沿触发中断正在 CCRO 存储,独立其他活动。启动后位的边缘检测,软件重新配置,使 CCRO 的 CCTL0 在第一种模式的比较发生在第一个数据位的中间。一个 1.5 位偏移量添加到 CCRO,定位比较下的第一个数据位的中间。接收到的数据是同步的捕获比较输入 (SCCI) Timer_A 锁存硬件。SCCI 是可读的 CCTL0 闩锁。在 UART 的功能,SCCI 捕获的逻辑电平同步与 CCRO 输入 P2.2 进行比较。UART 的功能是从 SCCI 中接收锁存的数据。软件不直接测试 P2.2。

```

RX_Bit      bit.w   #SCCI,&CCTL0          ; Get bit waiting in SCCI
            rrc.b   RXTXData            ; Store received bit

```

第一个数据位后,1 位长的偏移量添加到 CCRO 定位在未来捕捉中间的每一位。八位连续的数据被锁存,并收到来自 SCCI 软件到 RXTXData 位的数据。发射模式任务是简单,因为 MSP430 在决定时,传输数据,没有启动位边缘检测的必要性。在缓冲区中存储的数据 RXTXData 传输引脚 P1.1 使用 Timer_A CCRO 输出至硬件。

CCRO 是预先在比较模式下位传输使用输出模式控制位在 CCTL0。模式控制位被预先配置为复位模式 (逻辑 0),或设置模式 (逻辑 1) 发生在未来比较 CCRO。当比较时,在一开始位传输的数据,自动输出 CCRO 硬件数据配置 P1.1 置位并发出一个中断。随着 CCRO 硬件自动输出数据上 P1.1 置位,软件中断延迟和位定时的关注减少。这不是必要的软件准备 CCRO 输出锁存器在一个确切的时间。UART 的功能软件不直接对 P1.1 置输出数据,而是预装在 CCRO 输出数据位输出至锁存器的硬件。

```

TX_Bit      rra.b  RXTXData      ; LSB is shifted to carry
            jc     TX_Mark      ; Jump if bit = 1

TX_Space    bis.w  #OUTMOD2,&CCTL0 ; TX Space
            reti                ;

TX_Comp     bic.w  #CCIE,&CCTL0   ; All Bits RX, disable interrupt
TX_Mark     bic.w  #OUTMOD2,&CCTL0 ; TX Mark
            reti                ;

```

每个位输出之前，软件循环查询 RXTXData 到进位。适当的跳转提出和 CCTL0 输出模式准备和 1 位长的偏移量添加到 CCR0。

三、波特率计算

Timer_A CCR0 用于波特率产生。根据所需波特率，间隔 Bitime 的计算方法。Bitime 是 Timer_A 位和 PC 之间的计数长度时间间隔 Timer_A 门锁在接收和发送出的数据位。Bitime 是为 Timer_A 计算时钟的波特率分源。

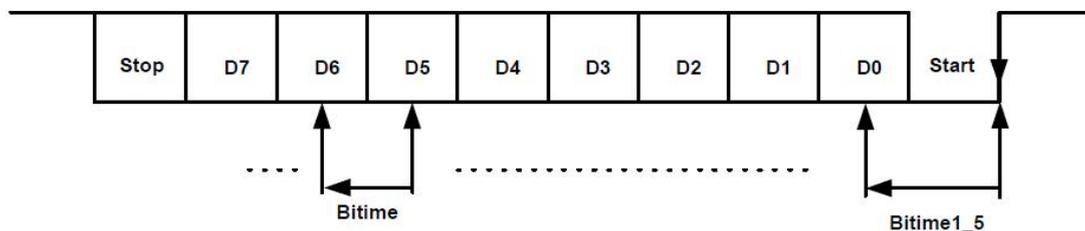


Figure 2. UART8N1 Character

Timer_A 有几个可用的时钟源和除法（参见器件表具体数据）。可用于 MSP430x11x Timer_A 模块的时钟源包括辅助时钟（ACLK），子系统时钟（SMCLK）和两个外部时钟。

例如：考虑与 Timer_A 作为辅助时钟源选择 9600 波特率 ACLK，它被配置为作为一个 3.579545 MHz 的 XTAL 相同。Bitime = $3\,579\,960 / 9600 = 372.9 \sim 373$ 实际波特率 = $3\,579\,373 / 9600 = 373.898$ 由于只有一个 Bitime 整数值可以被添加到 CCR0，值 373 使用。假设 9600 波特和一个 3.579545 MHz 的时钟源，四舍五入到最接近的整数 Bitime 错误小于 0.03% 每位。

四、软件开销

固件工程师可能会关切的是使用中 UART 的硬件/软件系统开销，而不是一个专用的串行端口。UART 的功能在本报告所述用途 timer_A 硬件的功能，最大限度地减少 CPU 的负担。Timer_A 硬件记录起始位优势和锁存和输出自动位的数据。该软件需要有一个 26 位的每接收或发送的最大周期包括中断服务程序。开销是 CPU 的时钟（MCLK）和波特率功能。使用 3.58 - MHz 的 9600 波特率例如上面的 MCLK，开销计算公式为：

$$\text{软件开销} = (26 \text{ 个 CPU 周期}) \times (9600) / 3\,579\,545 = 6.9\%$$

五、演示电路

图 1 的示例电路与调控，从直接供电由一个 PC 串口 3.3 - V 的 TPS76033 低压降稳压器。出于演示的目的，串口接口是通过使用两个 TI SN74AHC1G04 逆变器。如果一个完全兼容的 RS232 接口是必需的，如 TI 的低功耗 3 - V 的 MAX2331 集成电路都可以使用。复位拉高和 3.58 MHz 的陶瓷谐振器用于产生时钟使用。

六、示例代码

所包含的例子 11x1_uart1.s43 使用图 1 中的电路，并提供了基本的回声功能。接收到一个字符从 PC 和回显。在初始化过程中，端口引脚配置和所有时钟都同步到 LFXT1 晶体振荡器。 LFXT1 是配置为在高速运行（高频）模式。如果在这个例子中，MCLK 的源是一个外部高频晶体，晶体必须是稳定或振荡器故障安全模式会自动使用 FOR MCLK 的 DCOCLK。该 OSCFAULT 可以查询，以确保稳定的晶体前选择此 MCLK 的时钟源。

```
SetupBC      bis.b    #XTS,&BCSCTL1          ; ACLK = LFXT1 HF XTAL
SetupOsc     bic.b    #OFIFG,&IFG1          ; Clear OSC fault flag
             mov.b    #0FFh,R15
SetupOsc1    dec.b    R15                   ; Ddelay to ensure startup
             jnz      SetupOsc1
             bit.b    #OFIFG,&IFG1          ; OSC fault flag set?
             jnz      SetupOsc             ;
             bis.b    #SELM1+SELM0,&BCSCTL2 ; (CPU) MCLK = LFXT1
```

振荡器故障安全模式中描述的 MSP430x1xx 系列用户指南（SLAU049）。该主循环调用子程序 RX_Ready UART 接收准备，然后在低功耗模式 0 等待（LPM0）与 CPU 关闭。只有 Tmer_A1 和 ACLK 活跃。即使在 CPU 中关闭主循环中，UART 接收中断操作功能在后台驱动。后 UART 功能接收到 RXTXData，UART 的中断处理程序的完整的字符返回到主循环活动的 CPU。发送子程序被称为未来，又呼应在 RXTXData 回接收到的字符。循环重复，另一个字符等待收到。该示例使用的编码速度优化技术研究。内 CCR0_ISR，BitCnt 用于自动递增的间接寻址，直接程序流的确切节 ISR 的规定办理接收或发送位。软件是不需要投票登记标志或递减，以确定采取何种行动。自动递增寻址使用一个查找表，直接的方案立即流。

```
add.w    #Bitime,&CCR0          ; Bitime till next bit
br       @BitCnt+                ; Branch To Routine
```

该自动递增寻址的优点是速度和 CPU 的周期计算效率在需要处理为查找表所需的费用在 ISR 码字。

(1)例如 11x1_uart2.s43 -使用 DOC 产生波特率:

这个例子 11x1_uart2.s43 演示如何实现高波特率的 UART MSP430 的功能甚至从超低功耗模式，只使用一个 32 768 的晶体振荡器。MSP430 的独立片上高速数控振荡器（DCO）可用

于波特率产生。DOC 是一个 100 - kHz 至 5 - MHz 甚至更快，数字可调 RC 型振荡器启动，是在不到 6 μ s 稳定。随着快速 DOC 启动，高波特率是可能的，甚至从超低功耗模式，要求 DOC 关闭——当 DOC 不到 6 μ s 时一个起始位的下降沿被用作中断。

例如 11x1_uart2.s43 提供了一个 9600 波特率波特率 UART 解决方案，使用 DOC 产生波特率。32 768 用于手表晶振的 XTAL，取代了 3.58 MHz 的谐振器图 1。DOC 设置为 1 228 800 赫兹，用来驱动子系统时钟 (SMCLK) 它被配置作为 Timer_A 来源。DOC 被调整到一个高的速度值使用软件锁频环 (FLL)。该软件 FLL 的整合速度 SMCLK (DOC 时钟) 以上的速度较慢 ACLK (32 768 Hz 的晶体衍生物) 时期。该 DCO 时钟调整，直到达到目标频率 (1 228 800 赫兹)。该 DCO 时钟在设定的频率仍然是稳定的，只要 VCC 和温度的稳定。该软件 FLL 可以随时被调用的 DOC 重新调整。看到目前的数据表，MSP430x11x1 混合信号微控制器。在这个例子中，主循环中等待 LPM3，通常小于 2 微安与 UART 的功能充分准备接收。主循环回声操作与前面的例子一样。这个例子使用 BitCnt 登记只是为了跟踪字符接收进程，而不是使用自动递增，同前面的例子。

(2)例如 11x1_uart3.s43 采用 32 kHz 晶振产生波特率:

在某些情况下，32 768 Hz 的手表晶振用作 Timer_A 直接时钟源。UART 功能仍然是可能的，但在传输速率较慢，以防止位定时误差。范例 11x1_uart3.s43 提供了一个 2400 波特率 UART 的解决方案，假设一个 32 768 Hz 的手表晶体是用于的 XTAL (取代图 1 中的 3.58 - MHz 的谐振器)。没有软件 FLL 的是需要设置 DOC 的，因为晶振生成 UART 的位时间。当激活模式下，CPU 配置为在执行 DCO 时钟速度越快，CPU 的代码不在 32 768 赫兹执行代码。此外，在这个例子中，内存的位置用于 RXTXData 和 BitCnt，相对于 CPU 寄存器中使用的其他例子。