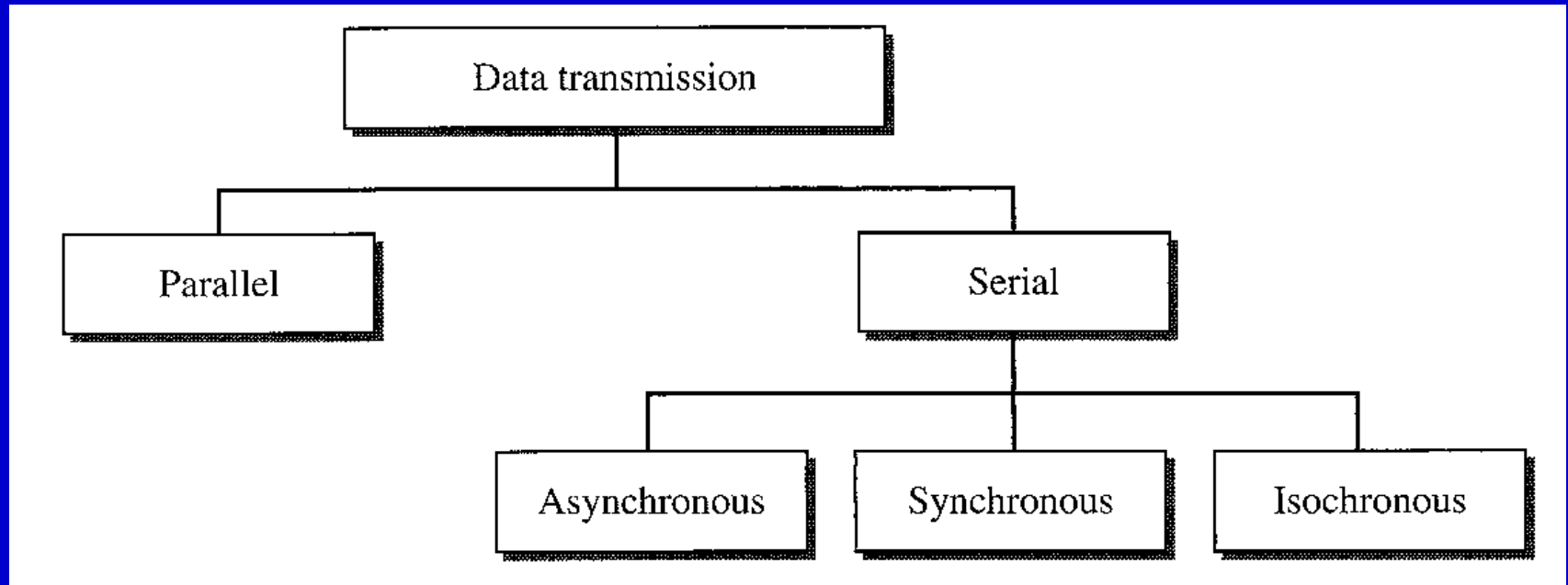


Σειριακή είσοδος/έξοδος του Arduino

Τρόποι μετάδοσης δεδομένων



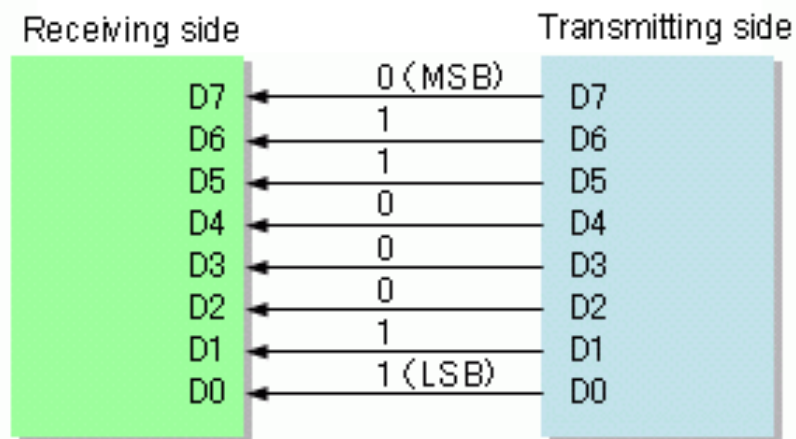
Σειριακή και παράλληλη μετάδοση

Με την *σειριακή μετάδοση* τα bit των κωδικοποιημένων χαρακτήρων αποστέλλονται το ένα κατόπιν του άλλου μέσα από ένα απλό κανάλι μετάδοσης.

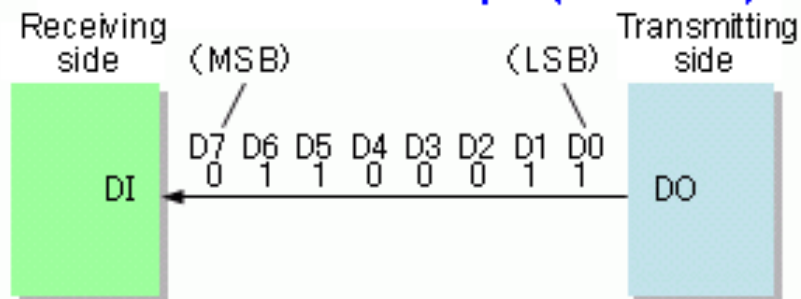
Με την *παράλληλη μετάδοση* τα bit των κωδικοποιημένων χαρακτήρων αποστέλλονται ταυτόχρονα με την χρήση τόσων καναλιών όσων και τα bit των κωδικοποιημένων χαρακτήρων.

Παράλληλη και σειριακή μετάδοση

Parallel interface example



Serial interface example (MSB first)

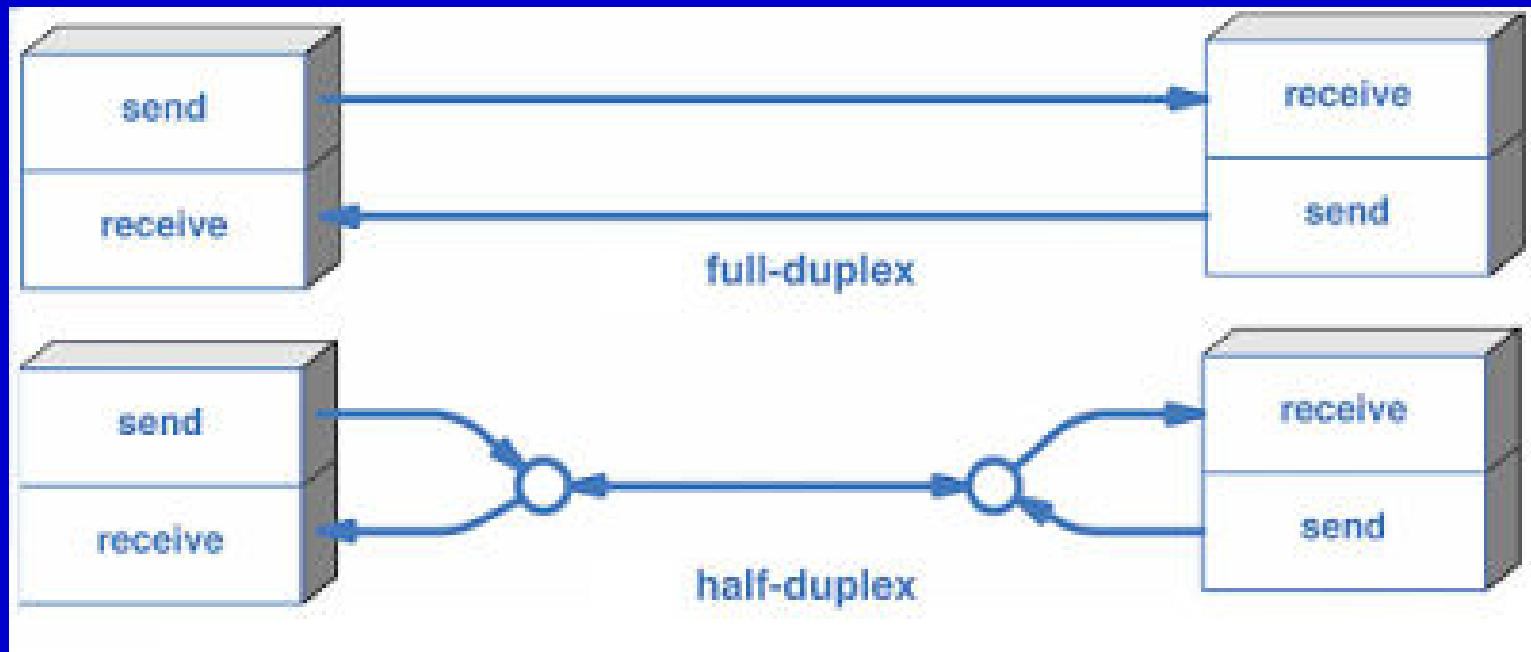


Μετάδοση Half Duplex και Full Duplex

Με την μετάδοση *full duplex* και τα δύο συστήματα μπορούν να επικοινωνούν και προς τις δύο κατευθύνσεις ταυτόχρονα. Παράδειγμα full-duplex μετάδοσης είναι το τηλεφωνικό δίκτυο με το οποίο οι χρήστες στα δύο άκρα μπορούν να ομιλούν και να ακούν ταυτόχρονα.

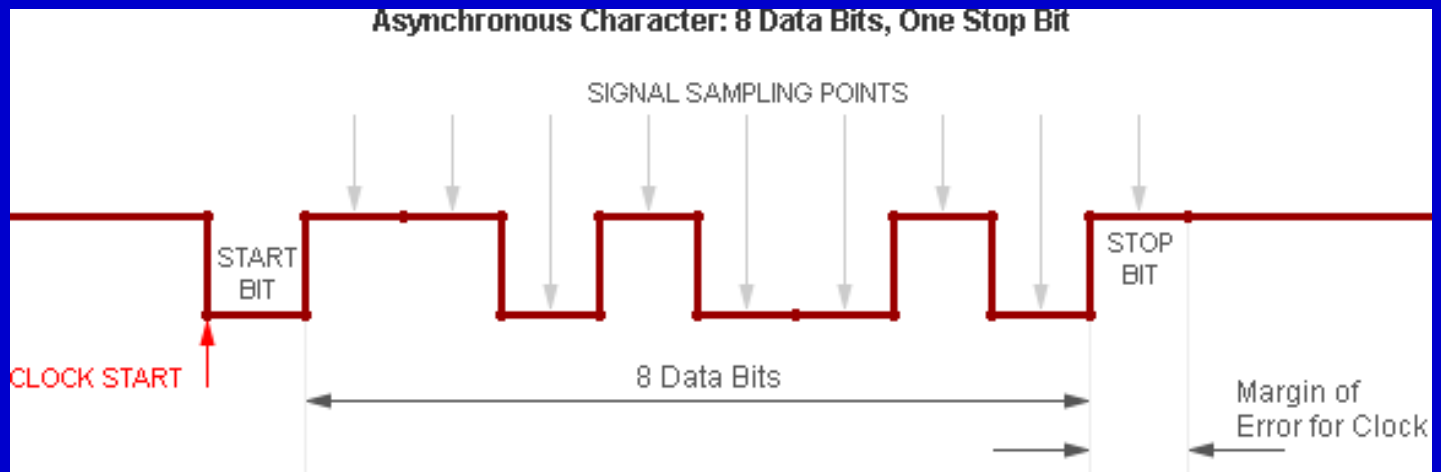
Με την μετάδοση *half-duplex* σε αντίθεση κάθε σύστημα μπορεί να επικοινωνεί με το άλλο αλλά όχι ταυτόχρονα. Η επικοινωνία γίνεται προς μία κατεύθυνση κάθε φορά. Παράδειγμα half-duplex επικοινωνίας είναι το walkie-talkie two-way radio το οποίο έχει πλήκτρο "push-to-talk".

Μετάδοση Half Duplex και Full Duplex

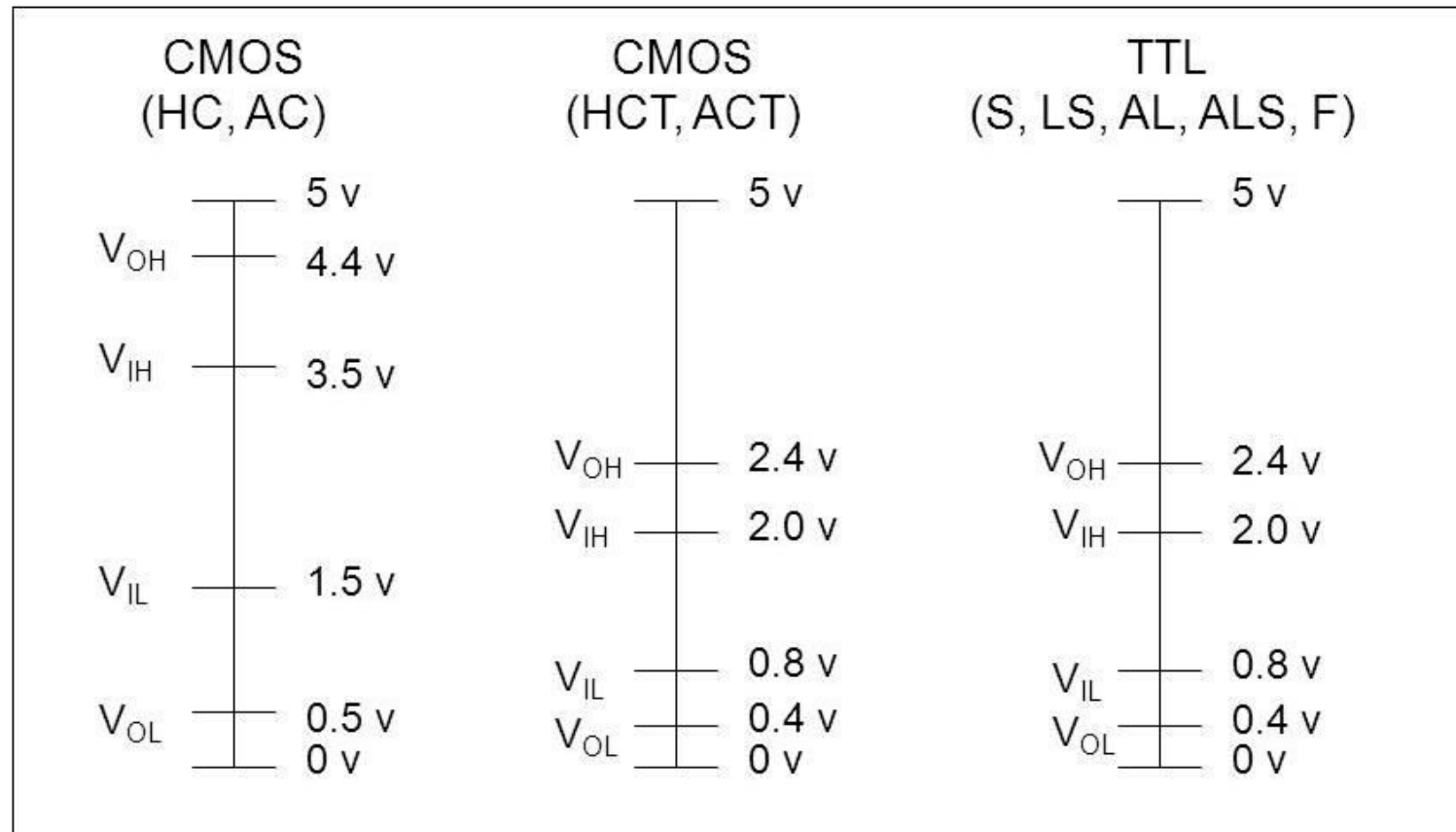


Ασύγχρονη μετάδοση χαρακτήρα

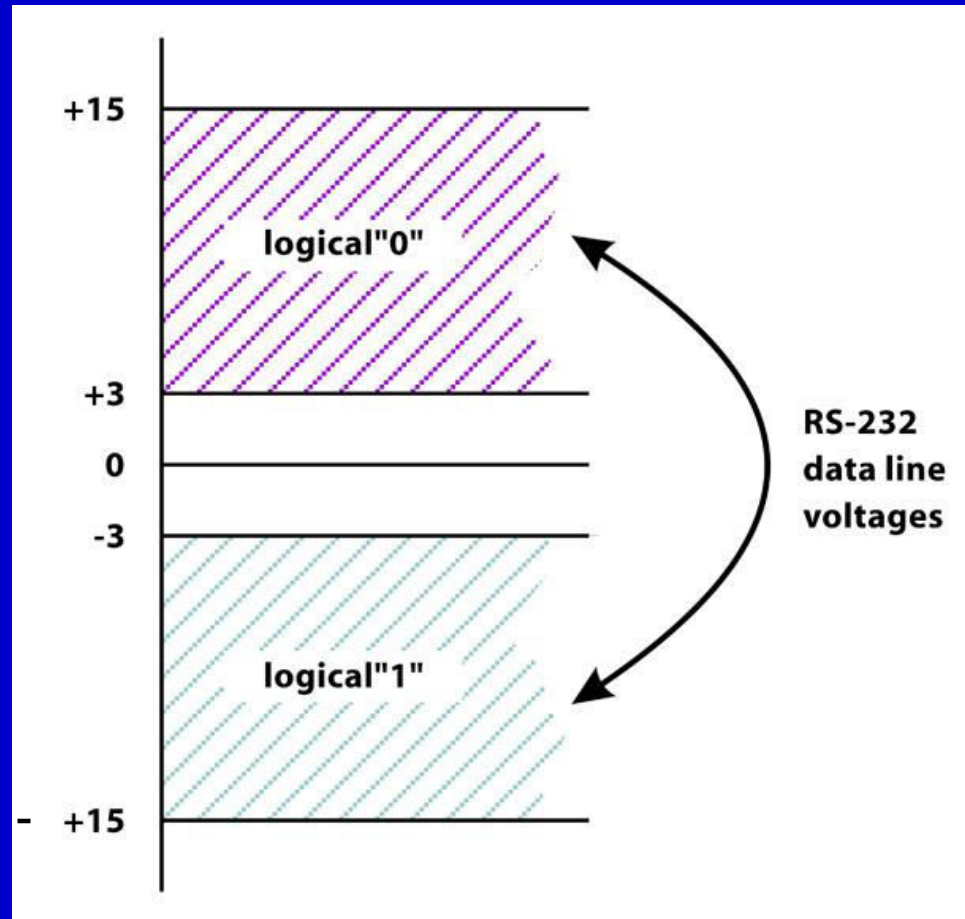
Στην *ασύγχρονη μετάδοση (asynchronous transmission)* μεταφέρεται ένας χαρακτήρας κάθε φορά. Ο χρονισμός πρέπει να διατηρείται μόνο κατά την διάρκεια της μετάδοσης ενός χαρακτήρα. Ο δέκτης έχει την δυνατότητα να επανασυγχρονίζεται στην αρχή κάθε νέου χαρακτήρα.



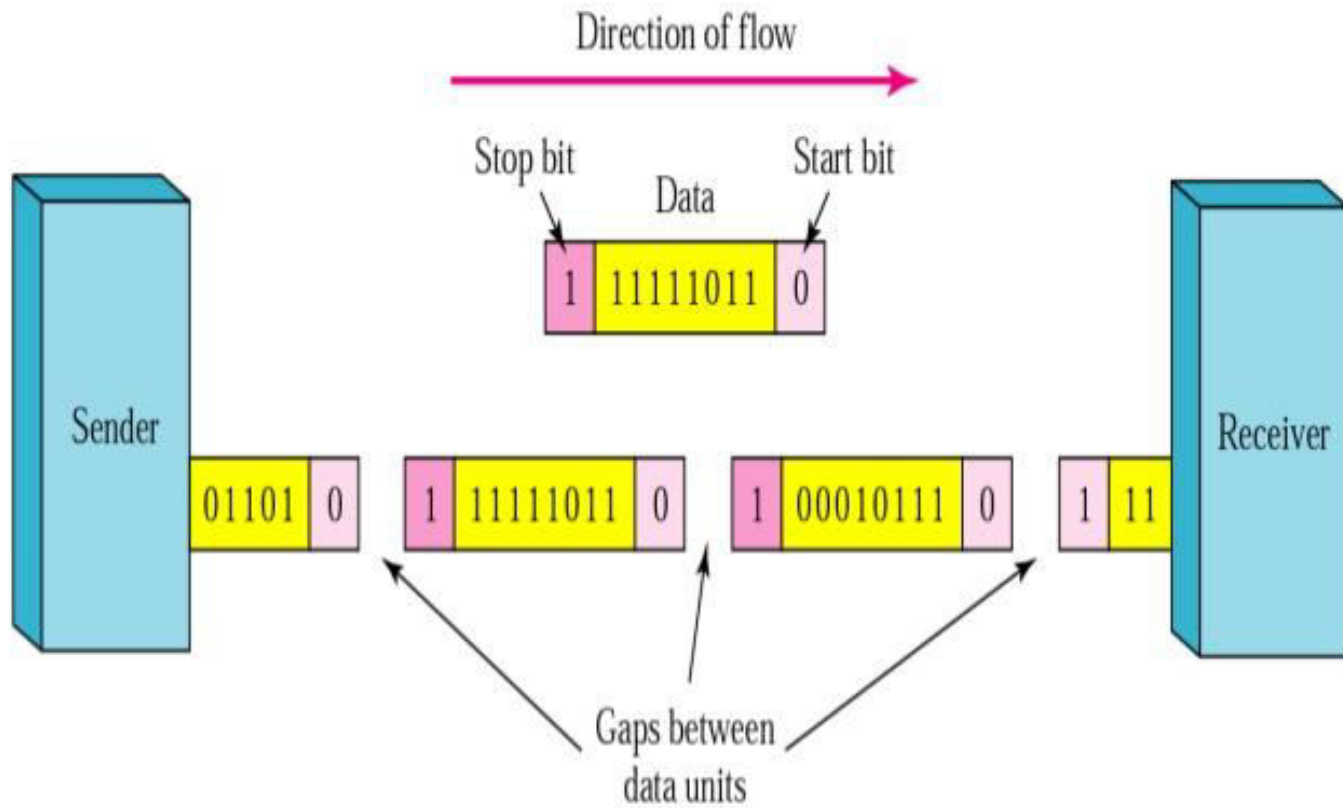
Comparison of Signal Levels



Κωδικοποίηση του 0 και του 1 σε RS-232



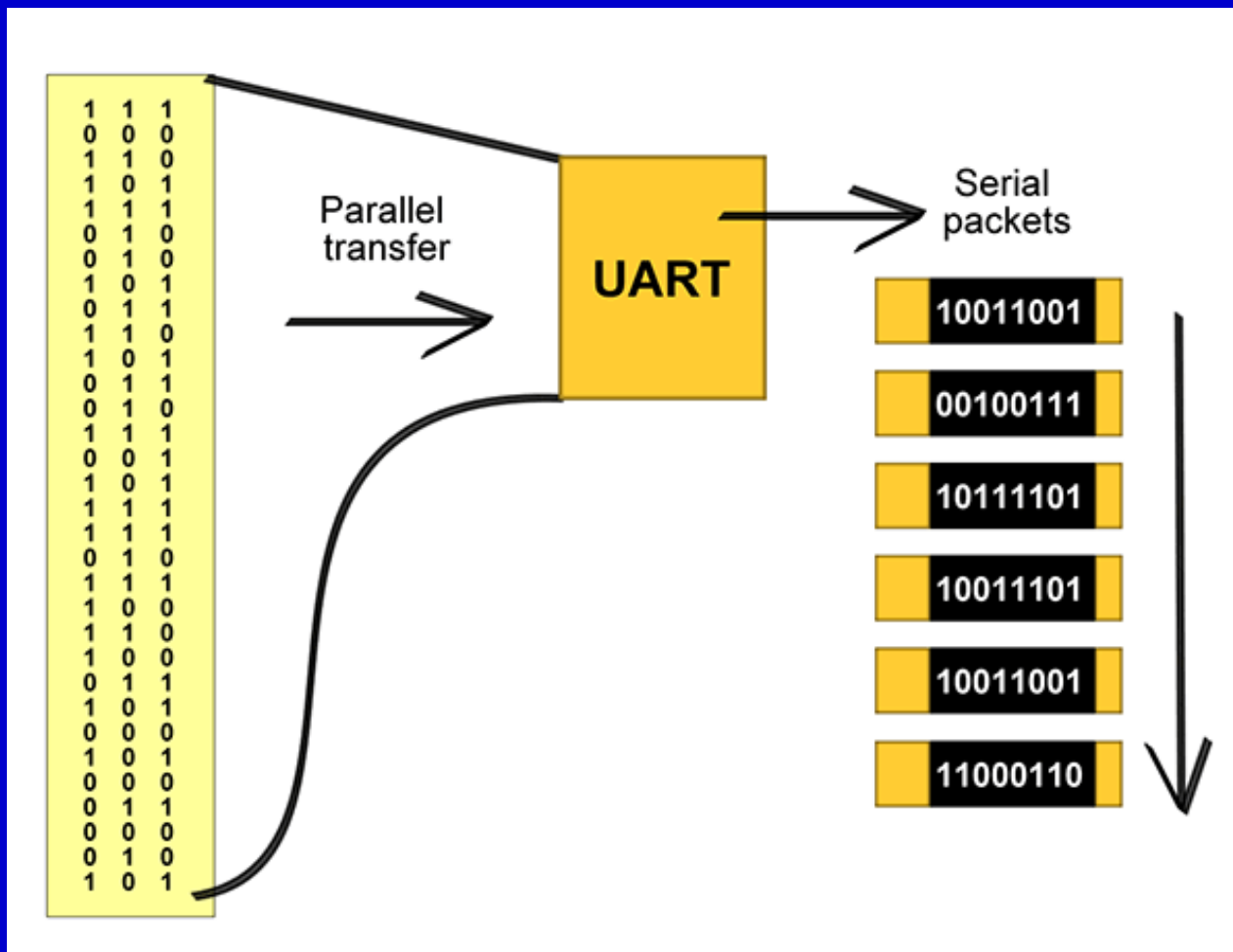
Asynchronous Transmission



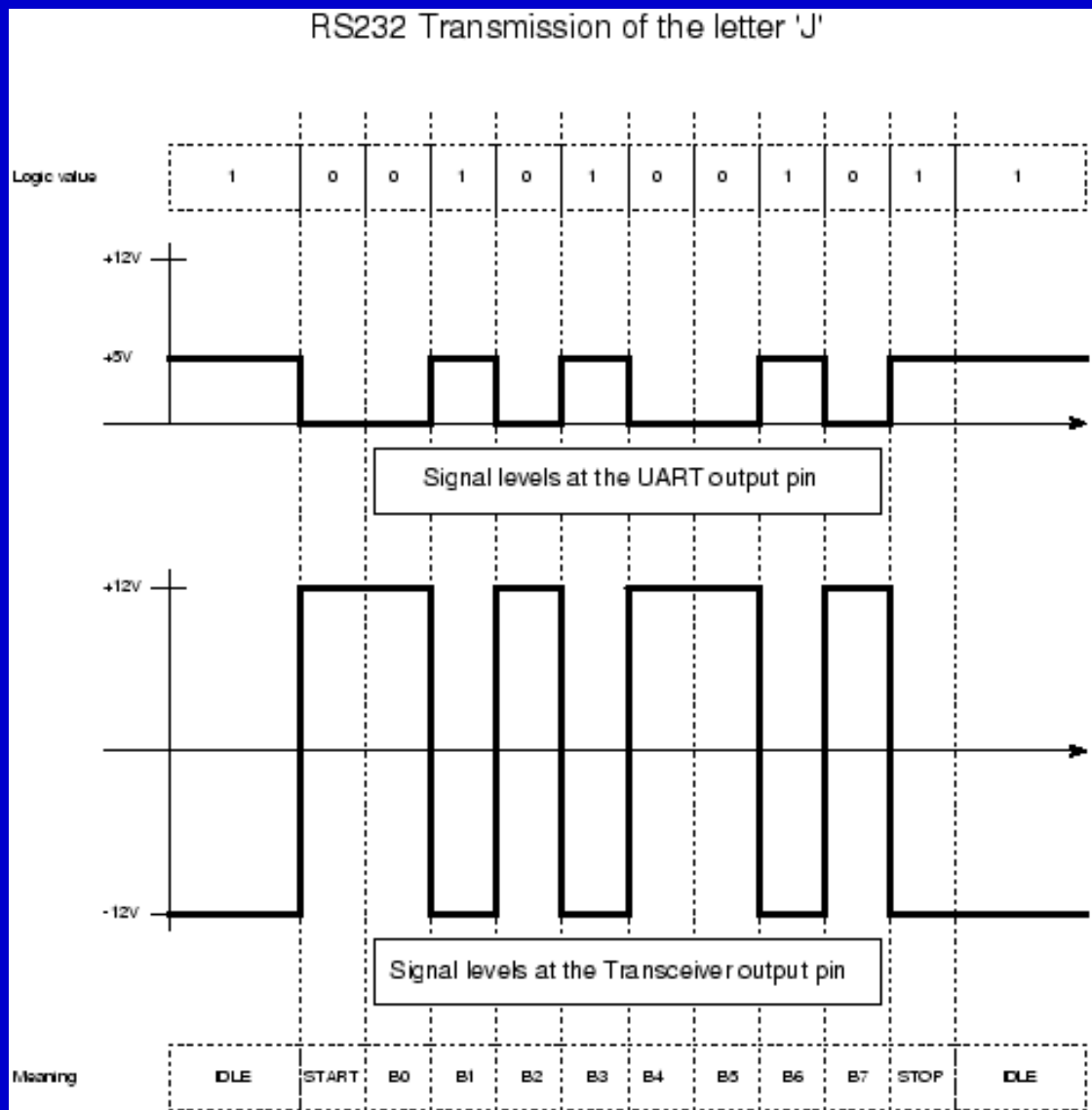
UART

A universal asynchronous receiver-transmitter (UART) is a computer hardware device for asynchronous serial communication in which the data format and transmission speeds are configurable. The electric signaling levels and methods are handled by a driver circuit external to the UART. A UART is usually an individual (or part of an) integrated circuit (IC) used for serial communications over a computer or peripheral device serial port. One or more UART peripherals are commonly integrated in microcontroller chips. A related device, the universal synchronous and asynchronous receiver-transmitter (USART) also supports synchronous operation.

Λειτουργία του UART

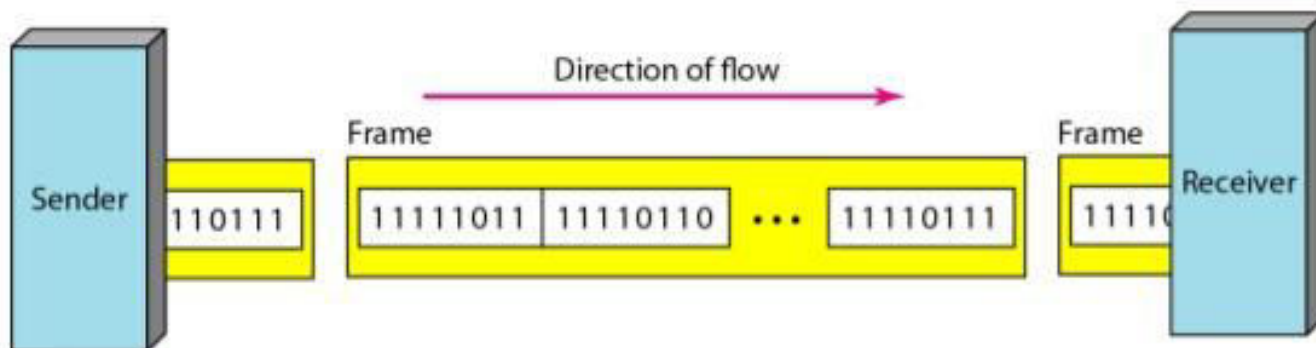


Σειριακή κωδικοποίηση χαρακτήρα σε TTL και RS-232



Synchronous transmission

In *synchronous* transmission, we send bits one after another without start or stop bits or gaps. It is the responsibility of the receiver to group the bits.

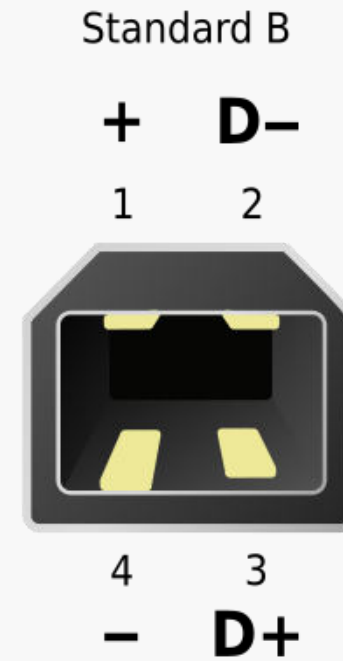
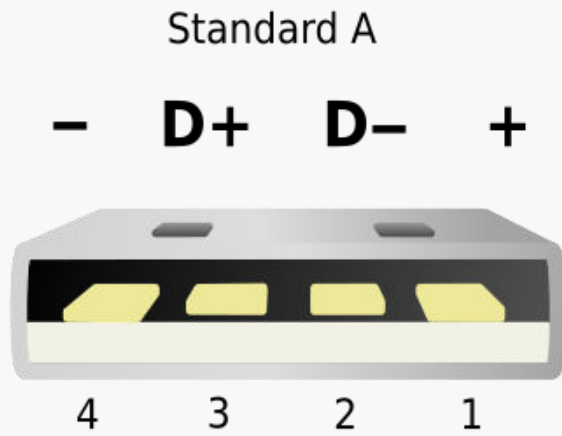


Δίαυλος USB

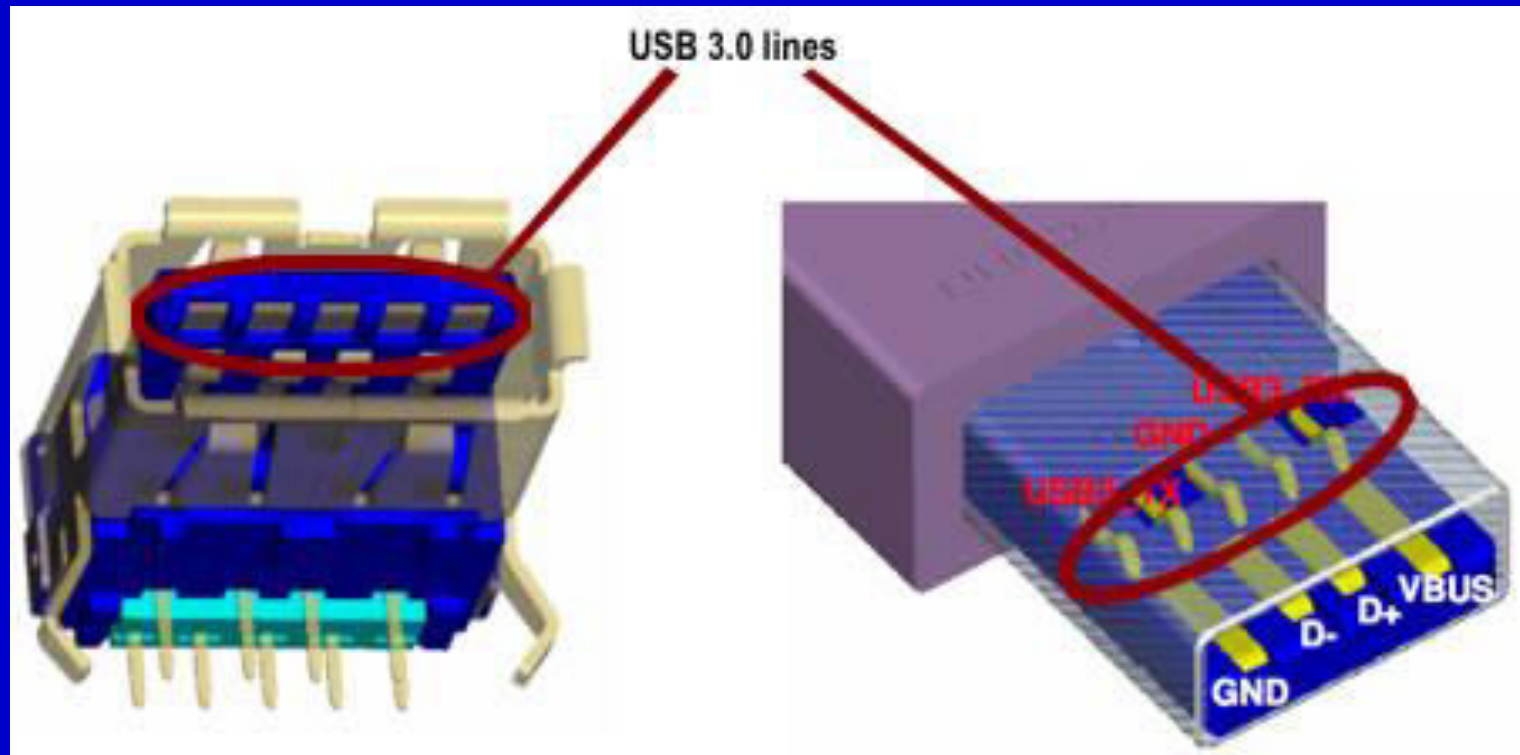
Ο διάυλος *Universal Serial Bus* (USB), χρησιμοποιείται για την επικοινωνία των υπολογιστών με περιφερειακές μονάδες. Μεταφέρει επίσης και τροφοδοσία. Η μετάδοση των δεδομένων είναι **σύγχρονη**. Ο συνδετήρας του διαύλου USB απαιτεί σχετικά μικρό χώρο για την υλοποίησή του και μπορεί να παρέχει τροφοδοσία σε απλές συσκευές όπως ποντίκι, πληκτρολόγιο, κλπ. Με τη χρήση του διαύλου USB οι περιφερειακές συσκευές και τα χαρακτηριστικά τους αναγνωρίζονται αυτόματα.

Ακροδέκτες USB

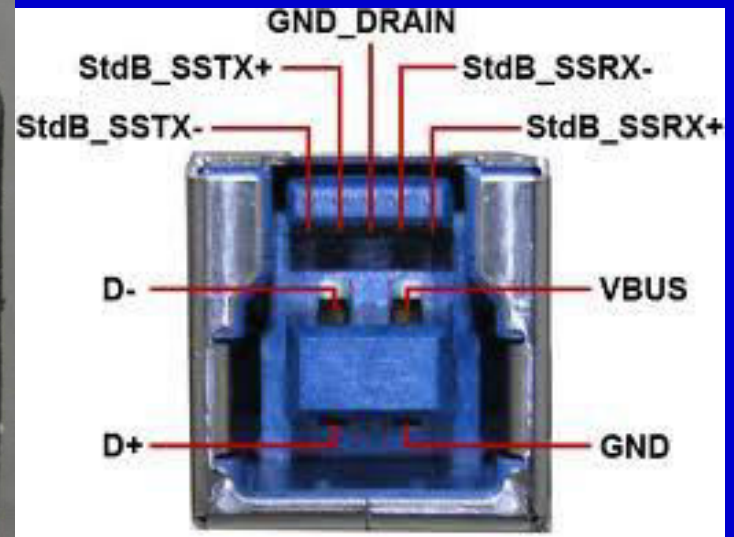
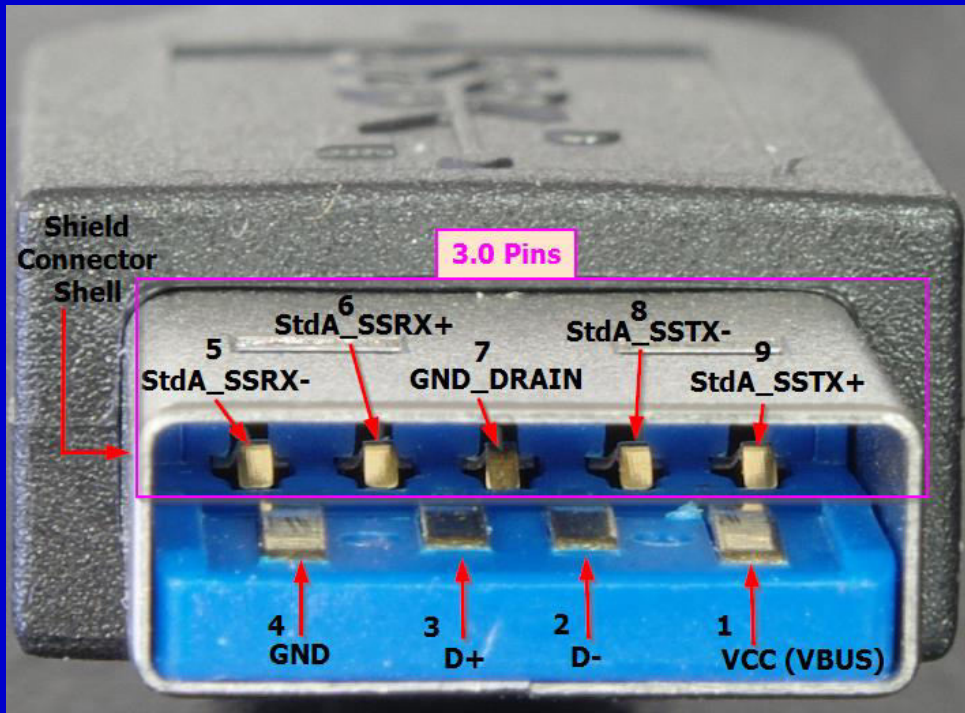
USB



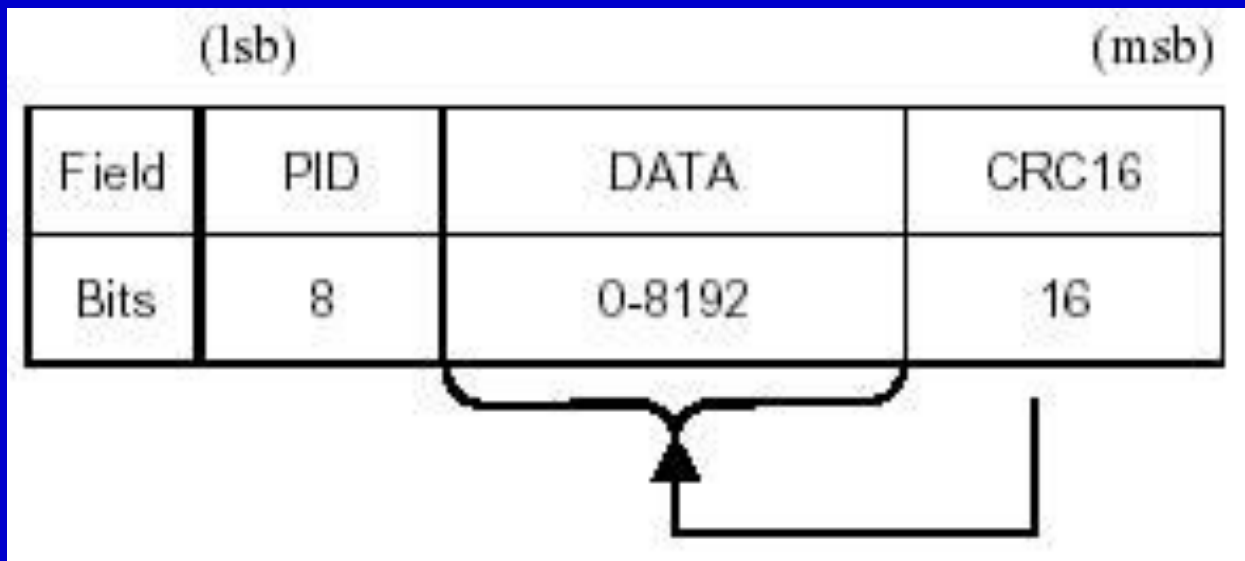
Θύρες USB 3.x



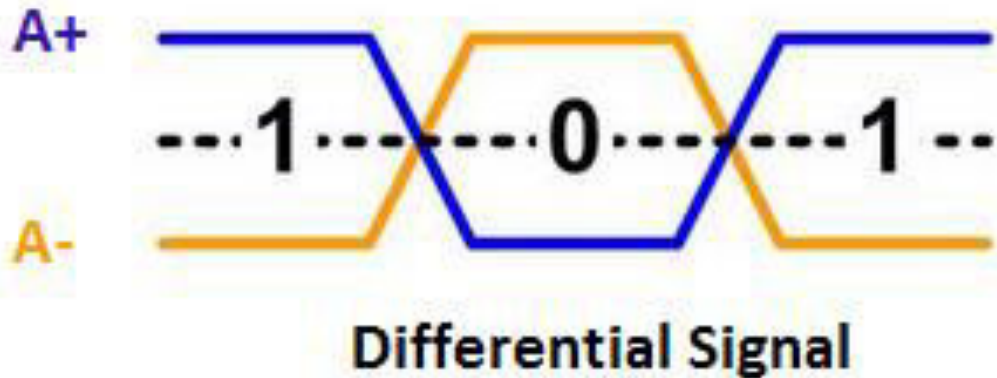
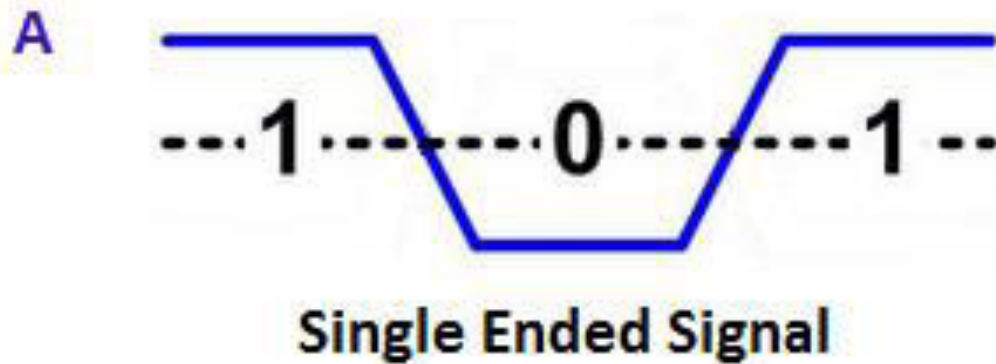
Θύρες USB 3.x



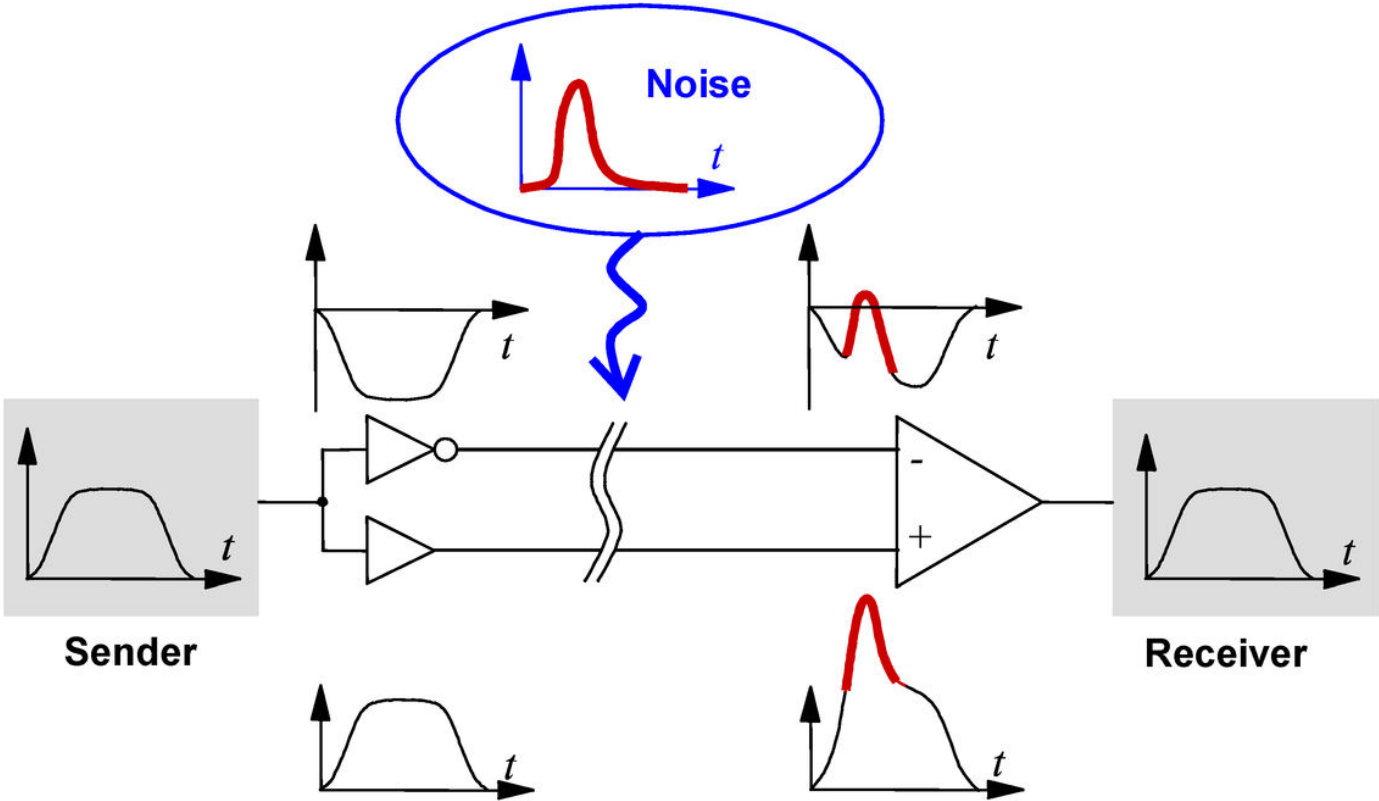
Η επικοινωνία στον δίαυλο USB είναι σύγχρονη και γίνεται με την χρήση πακέτων ελέγχου και πακέτων δεδομένων. Στην συνέχεια δίδεται η δομή των πακέτων δεδομένων του USB. (PID : Packet Identification)



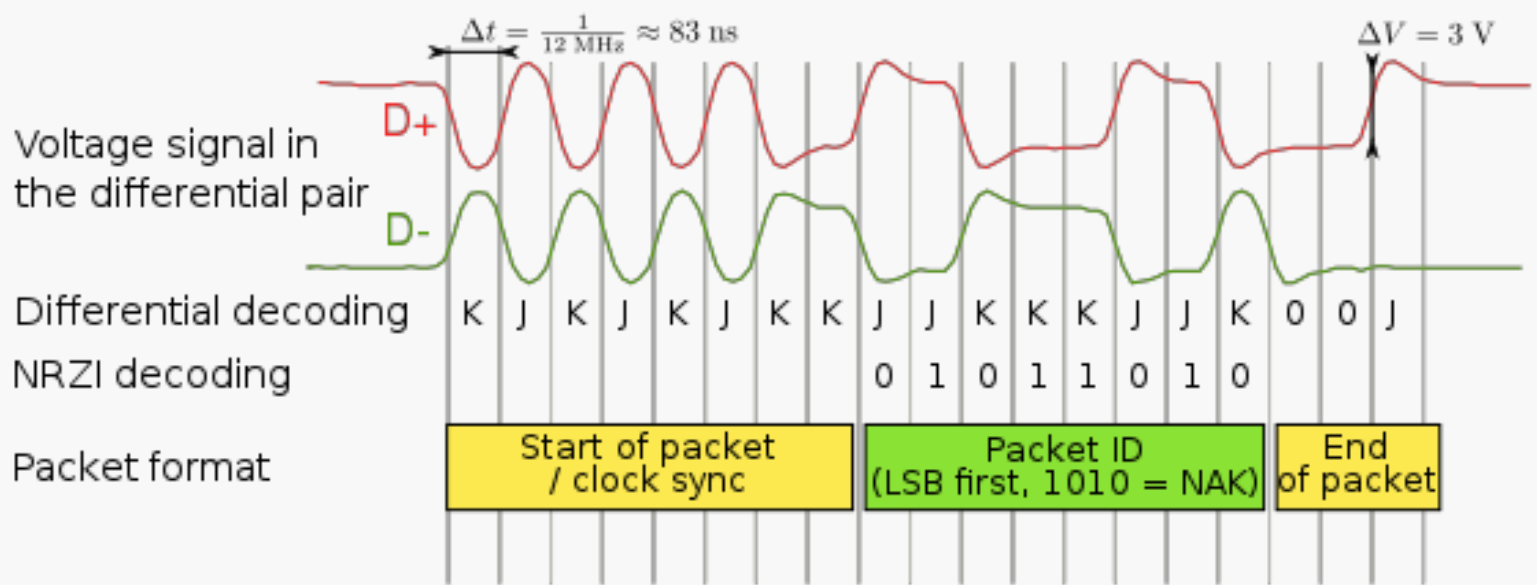
Απλή και διαφορική μετάδοση



Differential transmission and noise



Negative Acknowledge packet transmitted by USB



Σειριακές πόρτες του μικροελεγκτή AVR

ATmega 328

(PCINT14/ $\overline{\text{RESET}}$) PC6	1	[A5]	28	PC5 (ADC5/SCL/PCINT13)
(PCINT16/RXD) PD0	2	[0] ^{RX}	[A4] 27	PC4 (ADC4/SDA/PCINT12)
(PCINT17/TXD) PD1	3	[1] ^{TX}	[A3] 26	PC3 (ADC3/PCINT11)
(PCINT18/INT0) PD2	4	[2]	[A2] 25	PC2 (ADC2/PCINT10)
(PCINT19/OC2B/INT1) PD3	5	[3]~	[A1] 24	PC1 (ADC1/PCINT9)
(PCINT20/XCK/T0) PD4	6	[4]	[A0] 23	PC0 (ADC0/PCINT8)
VCC	7		22	GND
GND	8		21	AREF
(PCINT6/XTAL1/TOSC1) PB6	9		20	AVCC
(PCINT7/XTAL2/TOSC2) PB7	10	[13]	19	PB5 (SCK/PCINT5)
(PCINT21/OC0B/T1) PD5	11	[5]~	[12] 18	PB4 (MISO/PCINT4)
(PCINT22/OC0A/AIN0) PD6	12	[6]~	[11] 17	PB3 (MOSI/OC2A/PCINT3)
(PCINT23/AIN1) PD7	13	[7]	[10] 16	PB2 ($\overline{\text{SS}}$ /OC1B/PCINT2)
(PCINT0/CLKO/ICP1) PB0	14	[8]	[9] 15	PB1 (OC1A/PCINT1)

~ = PWM

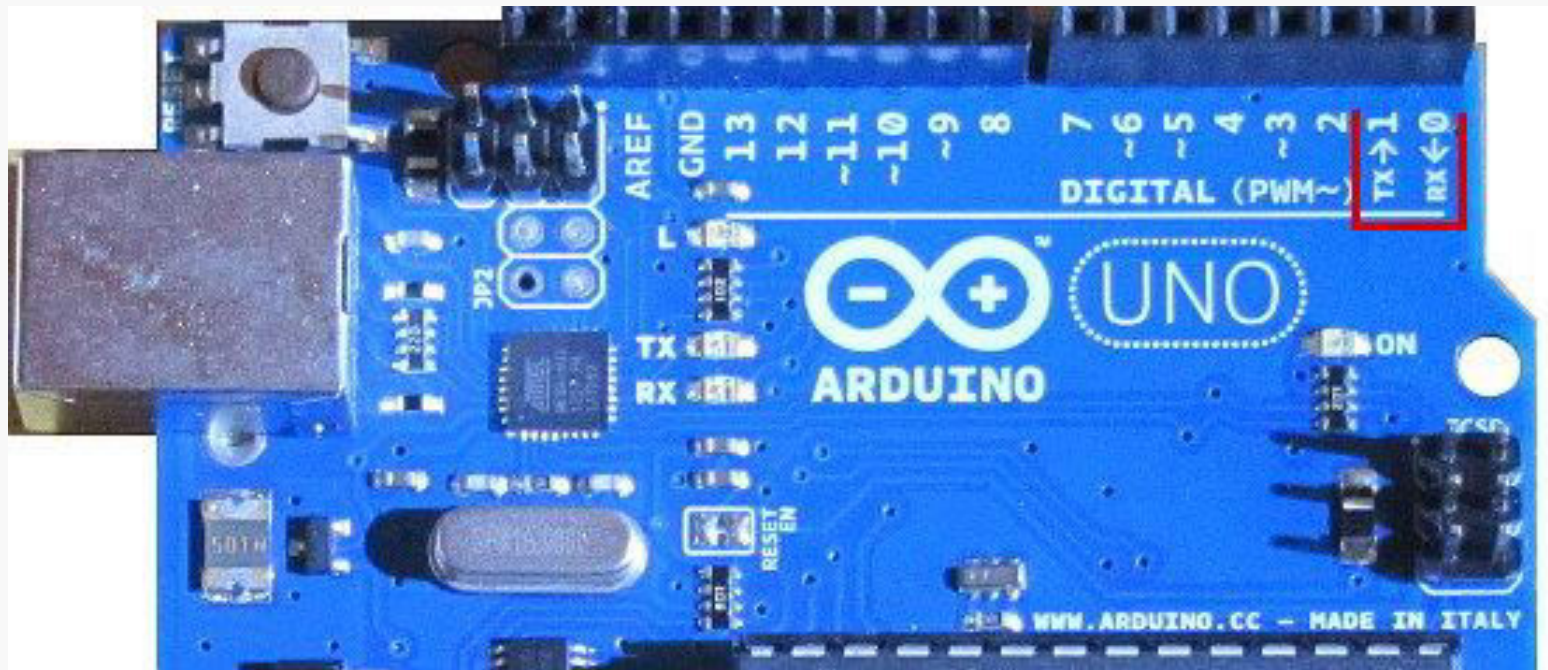
Serial ports of Arduino

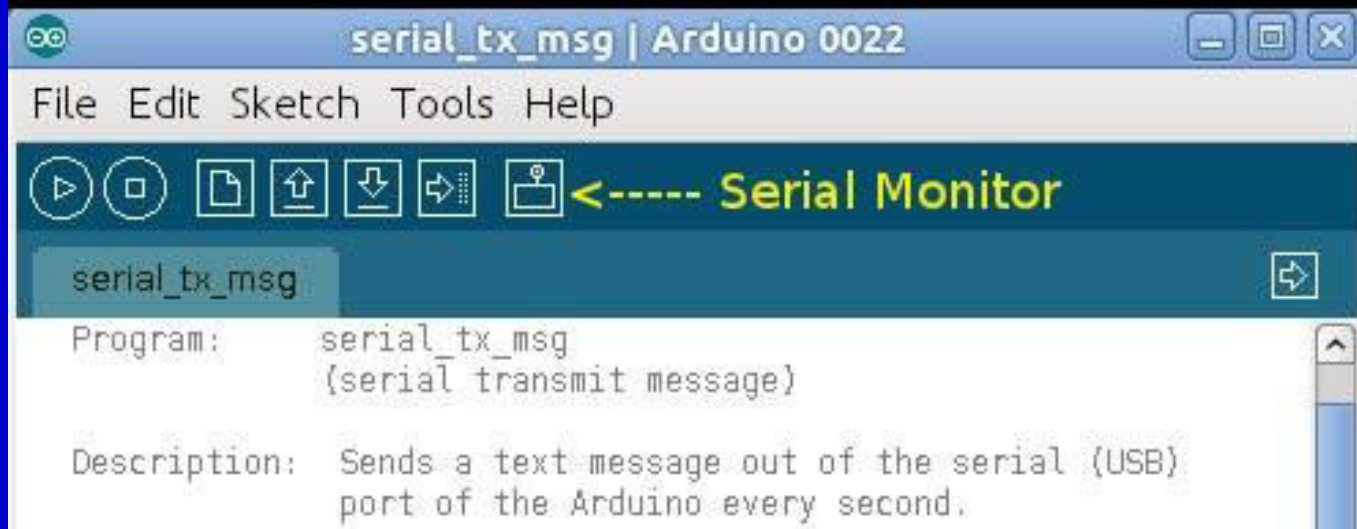
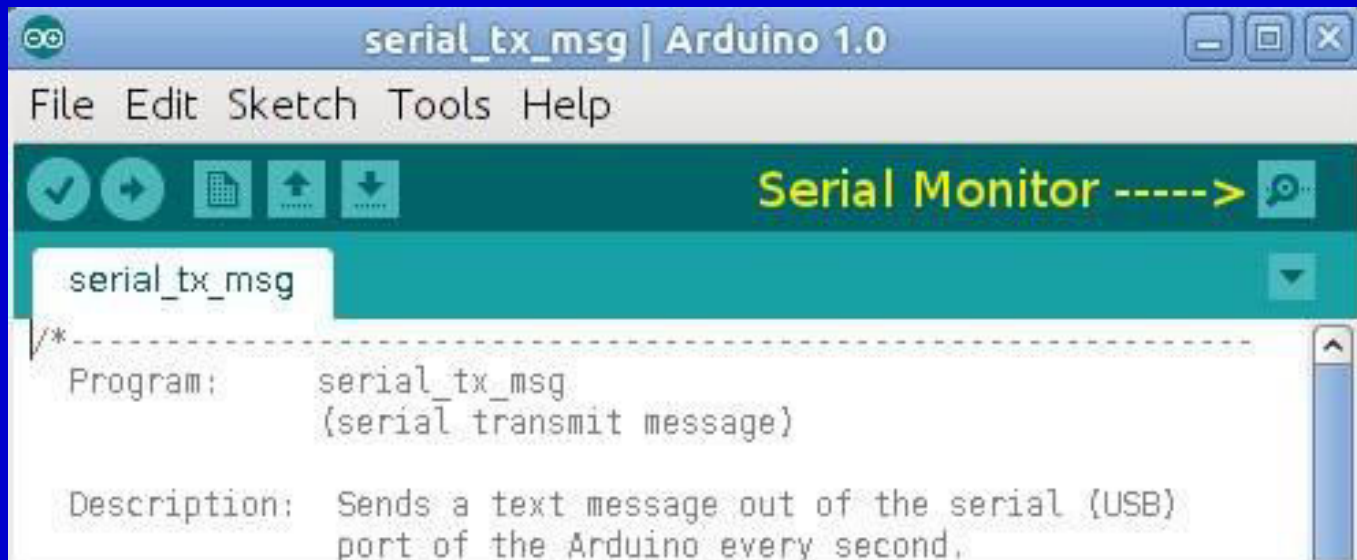
Serial Ports are used for communication between the Arduino board and a computer or other devices. All Arduino boards have at least one serial port (also known as a UART or USART): Serial. It communicates on digital **pins 0 (RX) and 1 (TX)** as well as with the computer via USB.

Thus, if you use these functions, you cannot also use pins 0 and 1 for digital input or output.

Serial communication on pins TX/RX uses TTL logic levels (5V or 3.3V depending on the board).

Serial ports of Arduino UNO





Εντολές σειριακής εισόδου/εξόδου του Arduino

Serial.begin(speed)

serial.begin sets the data rate in bits per second (baud) for serial data transmission.

For communicating with the computer, use one of these rates: 300, 600, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400, 19200, 28800, 38400, 57600, or 115200. You can, however, specify other rates, for example, to communicate over pins 0 and 1 with a component that requires a particular baud rate.

Serial.Read()

Serial.Read function reads incoming serial data.

serial.print()

serial.print prints data to the serial port as human-readable ASCII text. This command can take many forms. Numbers are printed using an ASCII character for each digit.

Floats are similarly printed as ASCII digits, defaulting to two decimal places.

Bytes are sent as a single character.

`Serial.print(val)`

`Serial.print(val, format)`

Serial.println()

Prints data to the serial port as human-readable ASCII text followed by a carriage return character (ASCII 13, or '\r') and a newline character (ASCII 10, or '\n'). This command takes the same forms as Serial.print().

Serial.println(val)

Serial.println(val, format)

val : the value to print - any data type

format: specifies the number base (for integral data types)

 or number of decimal places (for floating point types)

```
Serial.print(78) gives "78"  
Serial.print(1.23456) gives "1.23"  
Serial.print('N') gives "N"  
Serial.print("Hello world") gives "Hello world"  
Serial.print(78, BIN) gives "1001110"  
Serial.print(78, OCT) gives "116"  
Serial.print(78, DEC) gives "78"  
Serial.print(78, HEX) gives "4E"  
Serial.println(1.23456, 0) gives "1"  
Serial.println(1.23456, 2) gives "1.23"  
Serial.println(1.23456, 4) gives "1.2346"
```

Serial.write(val)
Serial.write(str)
Serial.write(buf, len)

Writes binary data to the serial port. This data is sent as a byte or series of bytes; to send the characters representing the digits of a number use the `print()` function instead.

`val`: a value to send as a single byte

`str`: a string to send as a series of bytes

`buf`: an array to send as a series of bytes

`len`: the length of the buffer

Serial.available()

serial.available get the number of bytes (characters) available for reading from the serial port. This is data that's already arrived and stored in the serial receive buffer (which holds 64 bytes).

Serial.parseInt()

Looks for the next valid integer in the incoming serial stream.

In particular:

Initial characters that are not digits or a minus sign, are skipped;

Parsing stops when no characters have been read for a configurable time-out value, or a non-digit is read;

If no valid digits were read when the time-out (see `Serial.setTimeout()`) occurs, 0 is returned;

Πρόγραμμα που διαβάζει τα δεδομένα από την σειριακή είσοδο και τα στέλνει στην σειριακή έξοδο.

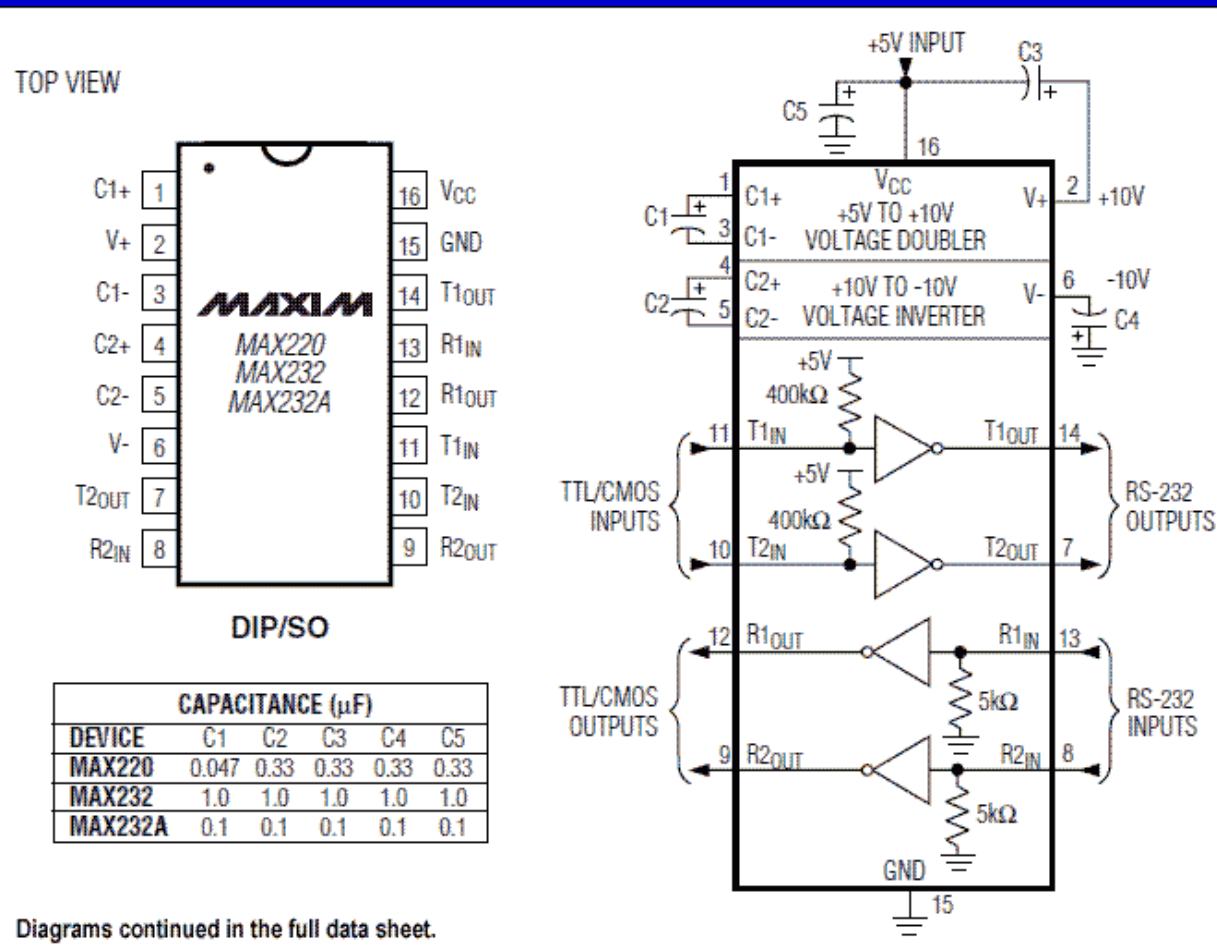
```
int val
void setup() {
    Serial.begin(9600); // opens serial port,
                       //sets data rate to 9600 bps
}
void loop() {
    // send data only when you receive data:
    if (Serial.available() > 0)
    {
        // read the incoming byte:
        incomingByte = Serial.read();
        // say what you got:
        Serial.print("I received: ");
        Serial.println(incomingByte, DEC);
    }
}
```

Arduino Zero USB ports

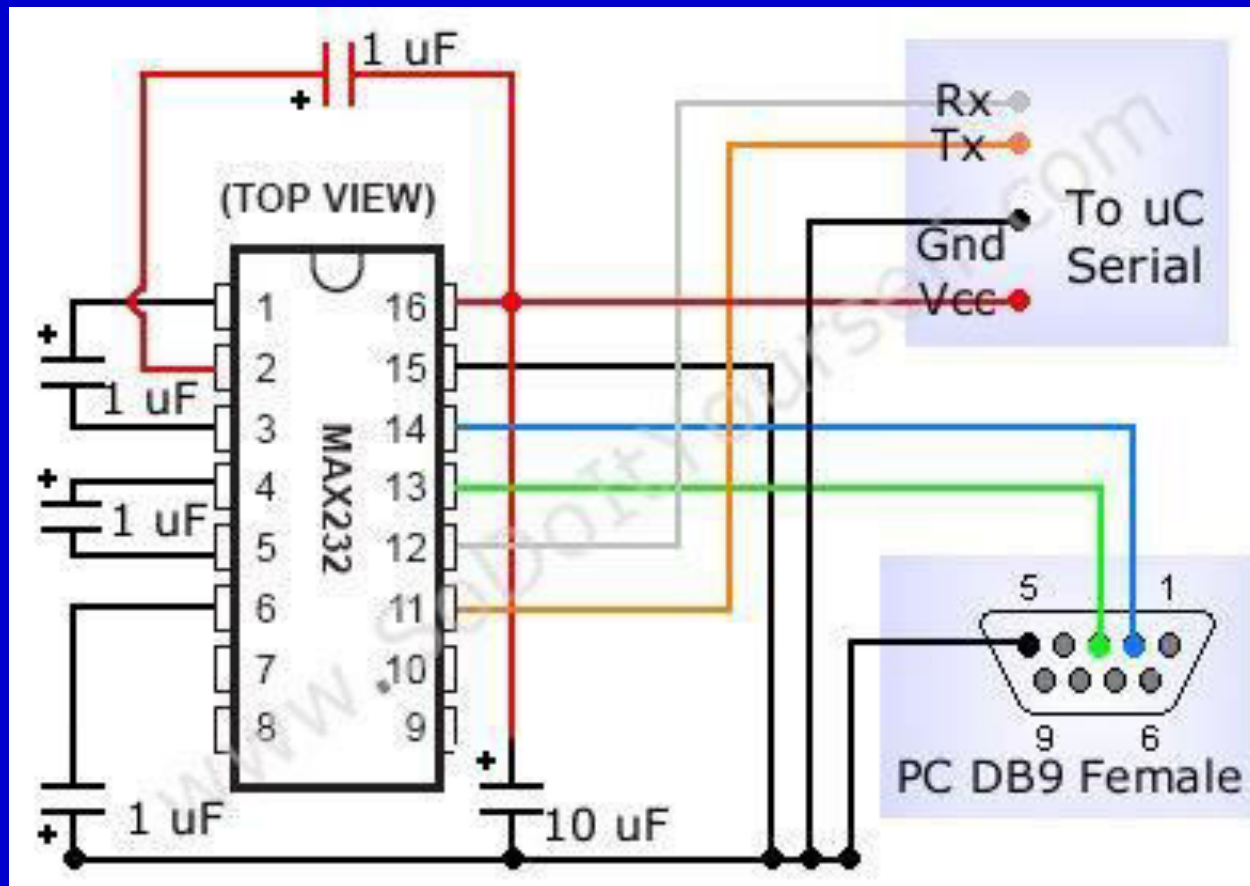
The Arduino Zero has two USB ports available. The *Native* USB port (which supports CDC serial communication using the *SerialUSB* object) is connected directly to the SAMD21 MCU. The other USB port is the *Programming* port. It is connected to the ATMEL embedded debugger (EDBG), the onboard programmer and debugger which can also acts as a USB-to-Serial converter. This Programming port is the default for uploading sketches and communicating with the board.

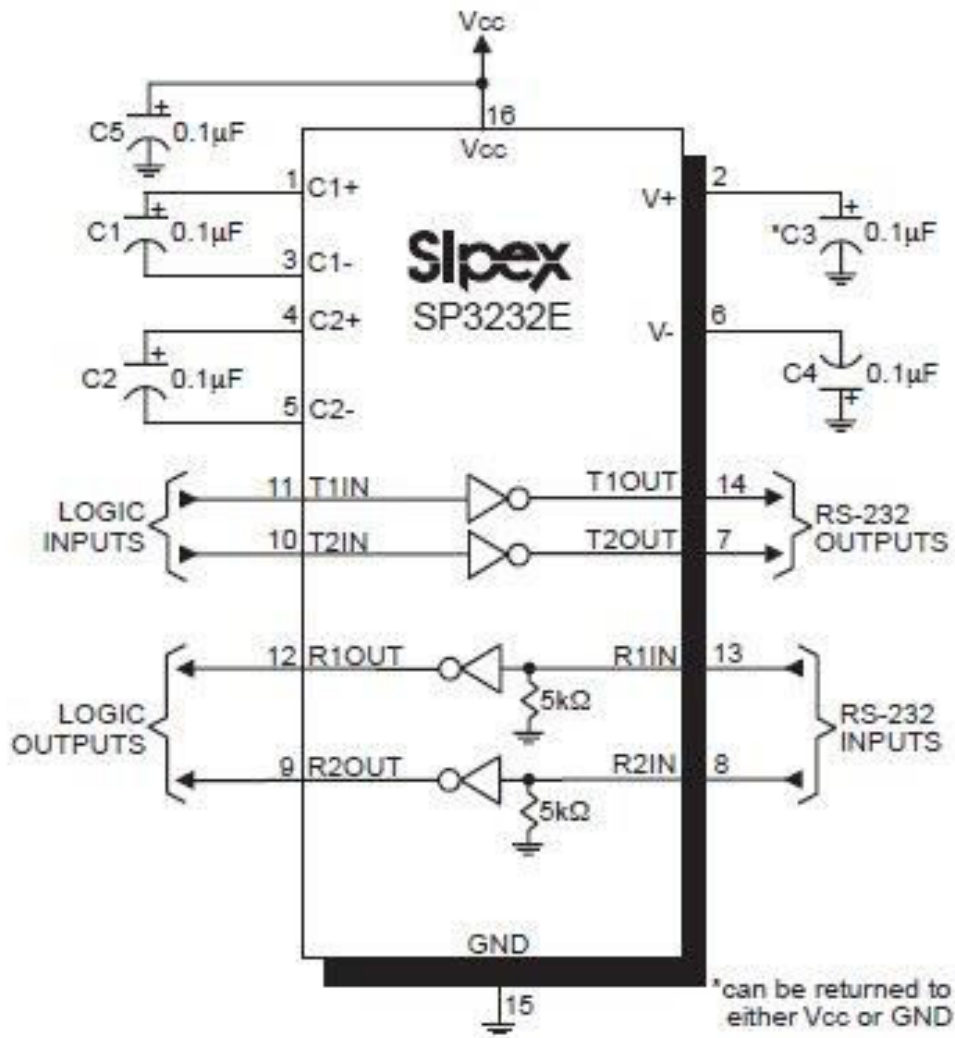
The USB-to-serial converter of the Programming port is connected to the first UART of the SAMD21. It's possible to communicate over this port using the "Serial" object in the Arduino programming language.

Ολοκληρωμένο μετατροπής σήματος TTL σε RS232 και αντίστροφα

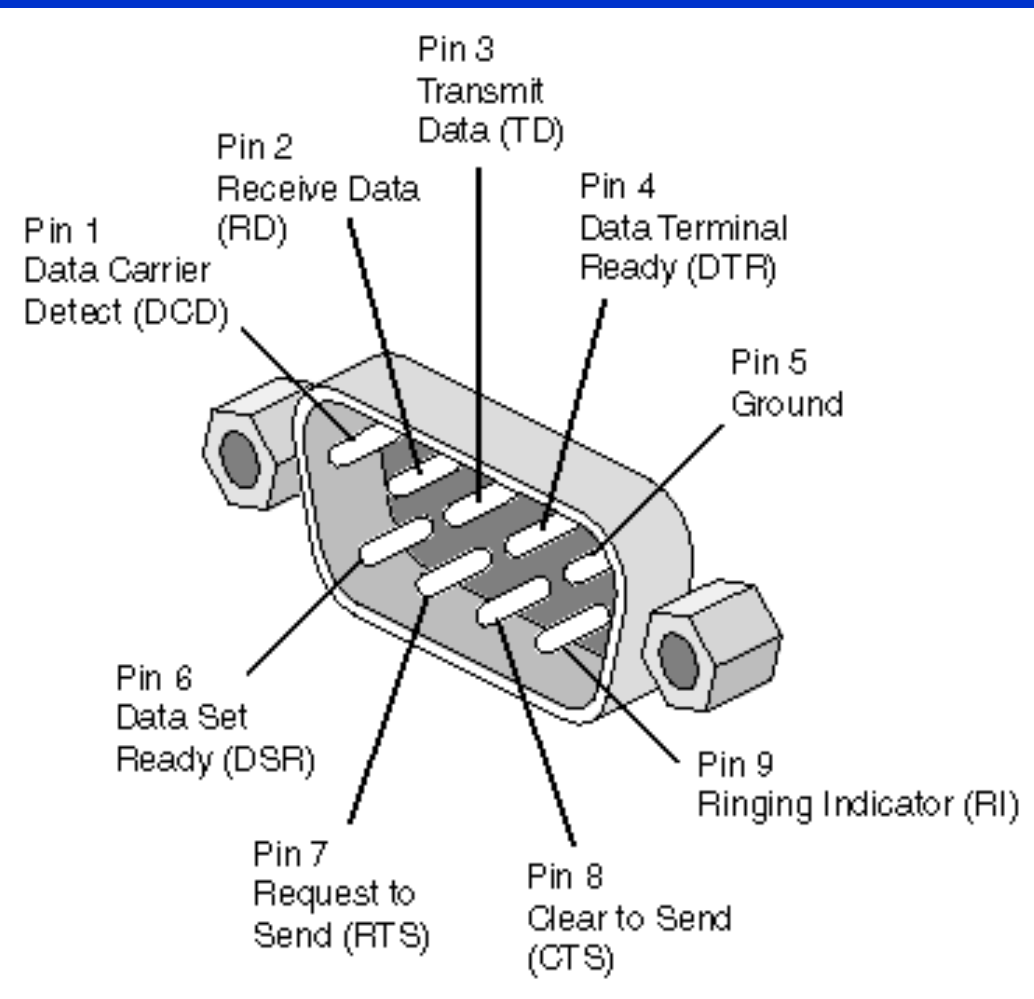


Μετατροπή σημάτων TTL σε RS232





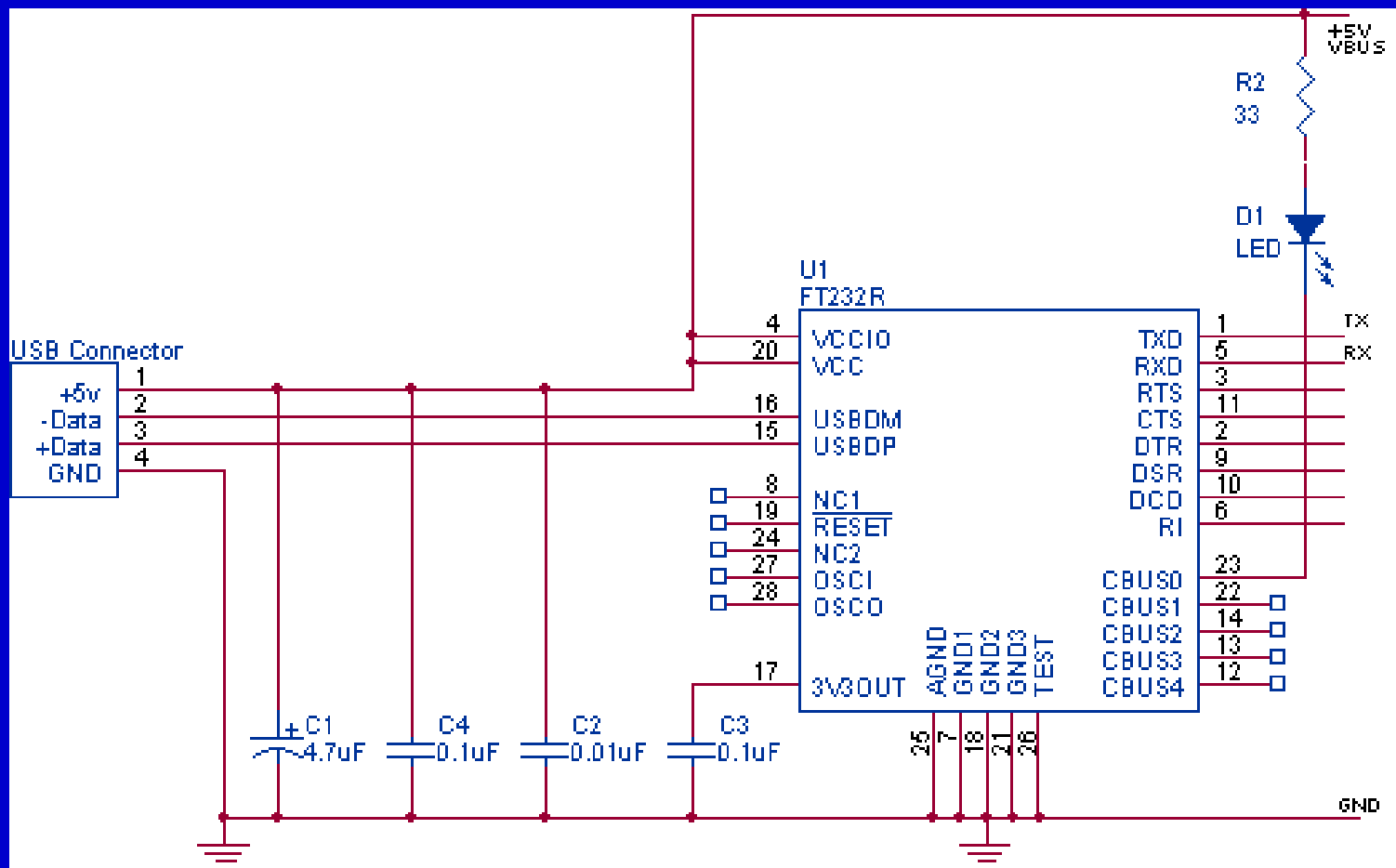
COM port



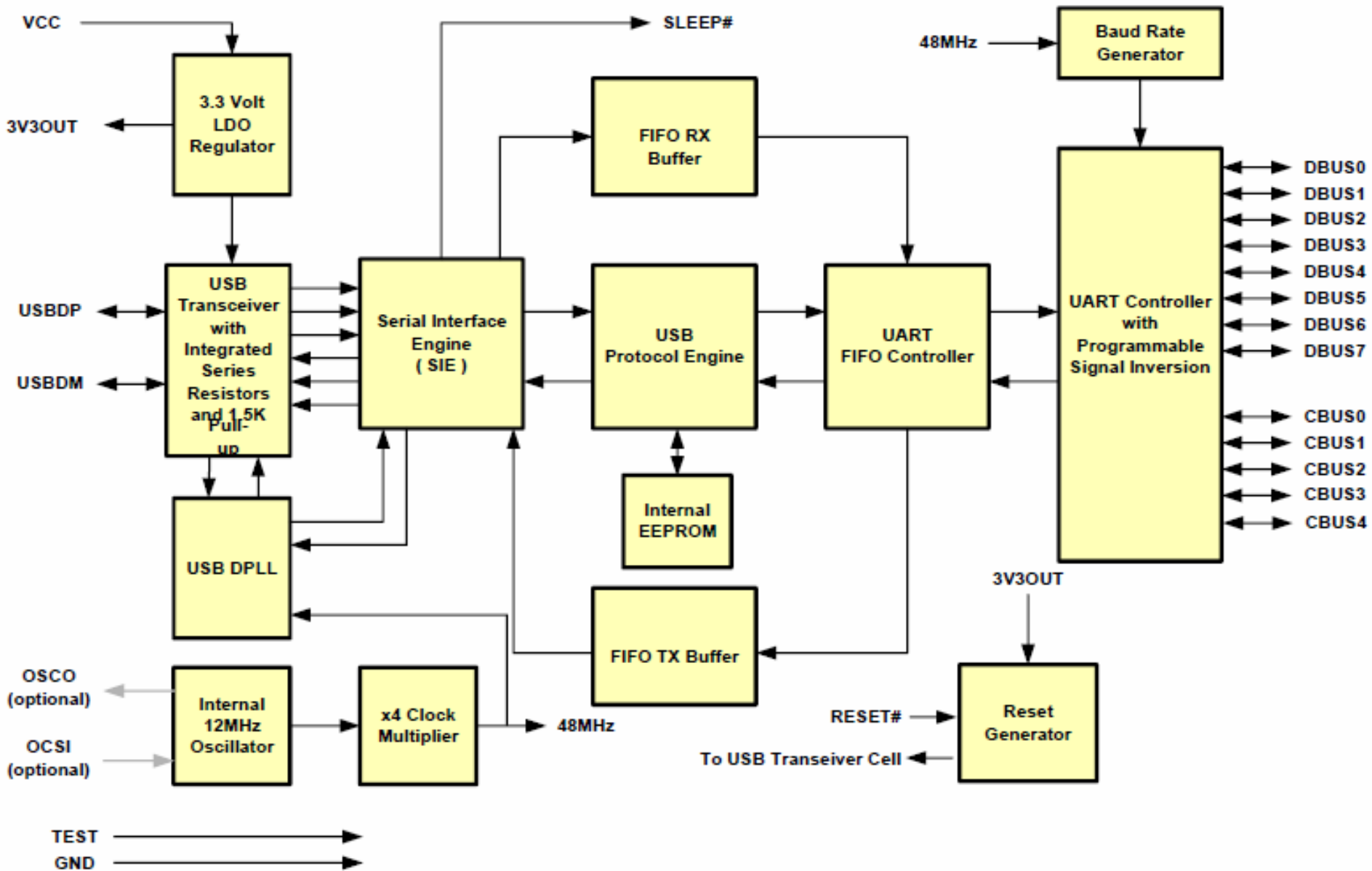
Μετατροπέας από TTL σε RS232



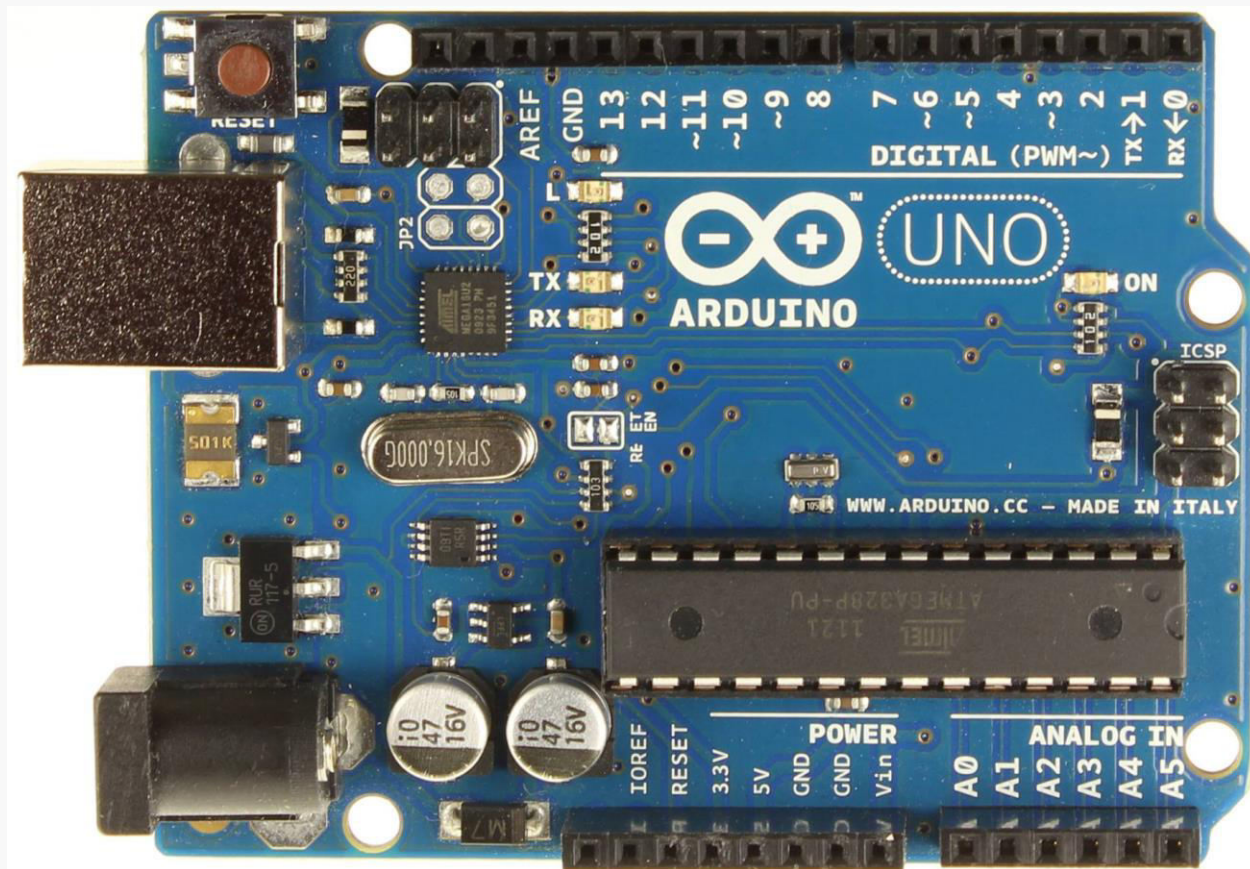
Μετατροπή σειριακών σημάτων TTL σε USB



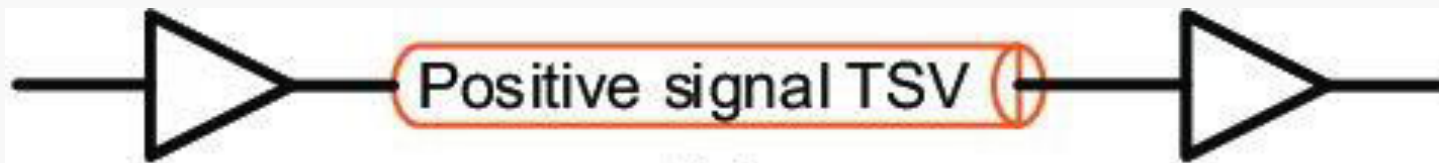
FT232R block diagram



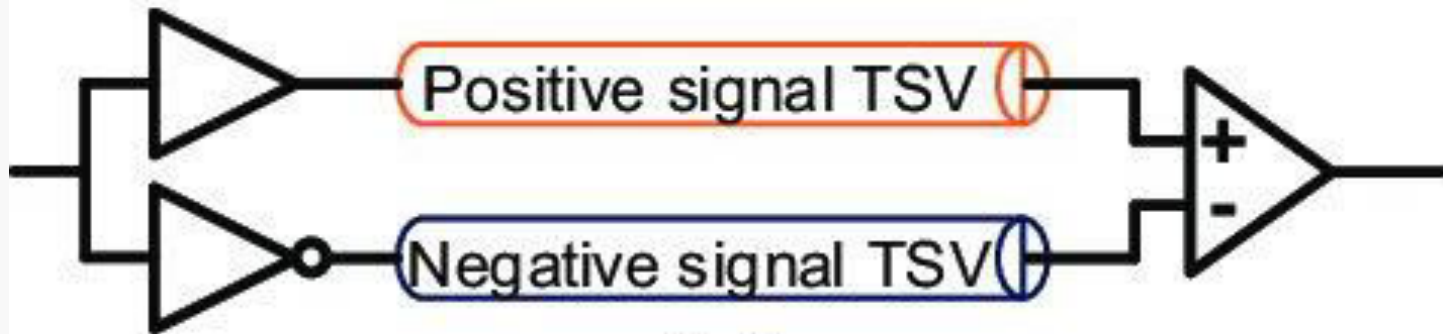
1. Στο σύστημα Arduino που δίδεται στην συνέχεια εντοπίστε τις σειριακές εισόδους/εξόδους, τα ενδεικτικά LED και το ολοκληρωμένο κύκλωμα που κάνει την μετατροπή των ασύγχρονων σειριακών εισόδων/εξόδων σε USB.



2. Από τις μεταδόσεις που περιγράφονται στην συνέχεια ποια είναι single ended και ποια differential.



(a)



(b)

3. Κάντε τις κατάλληλες συνδέσεις μεταξύ του Arduino Uno και του ολοκληρωμένου SP3232E για να δημιουργήσετε μία σειριακή πόρτα RS232

