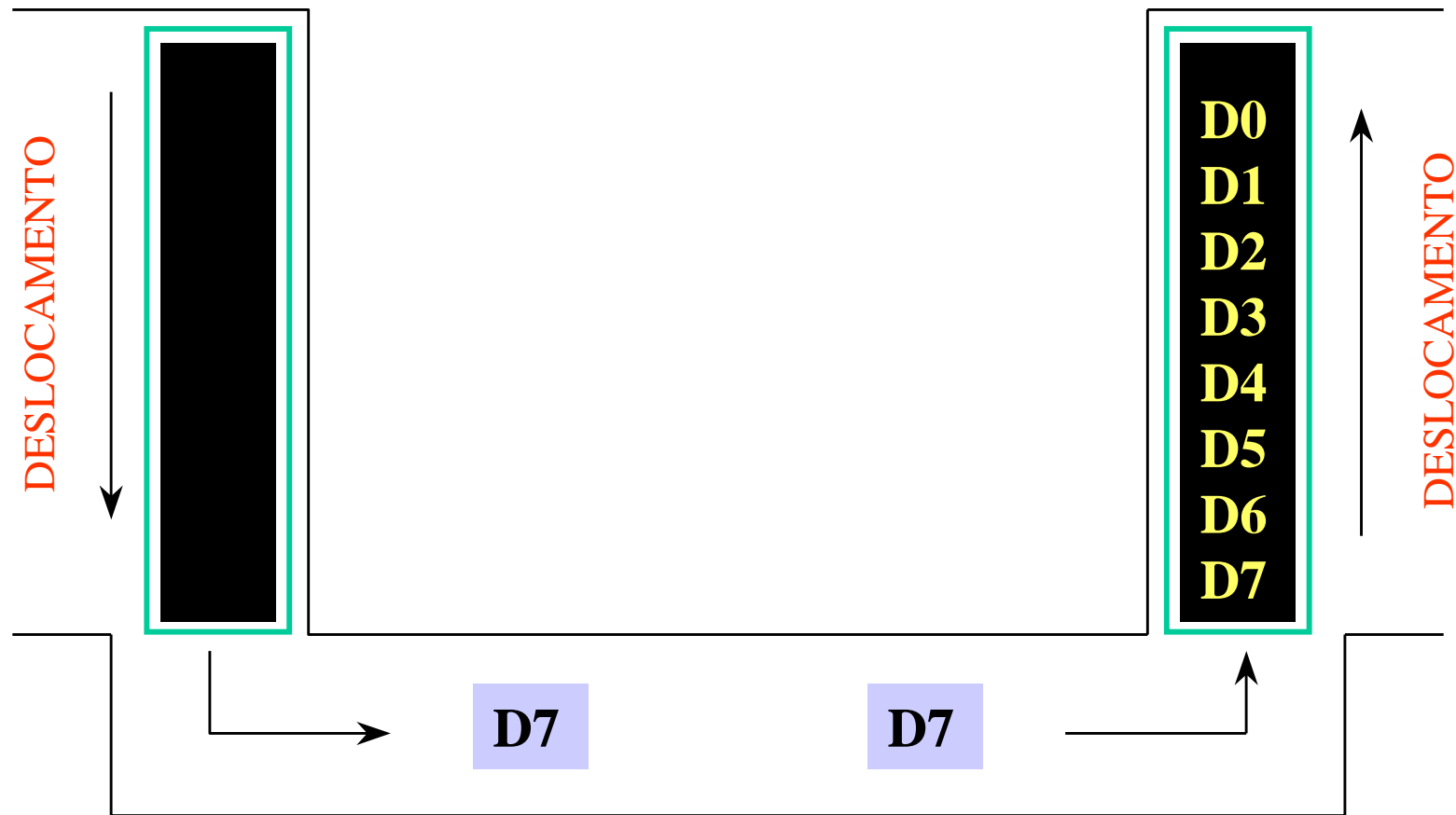


# Comunicação Serial

TRANSMISSÃO

RECEPÇÃO



Canal de transmissão

# Comunicação Serial

## Direção da Transferência dos Dados

### a) SIMPLEX



### b) HALF-DUPLEX



### c) FULL-DUPLEX



# Comunicação Serial

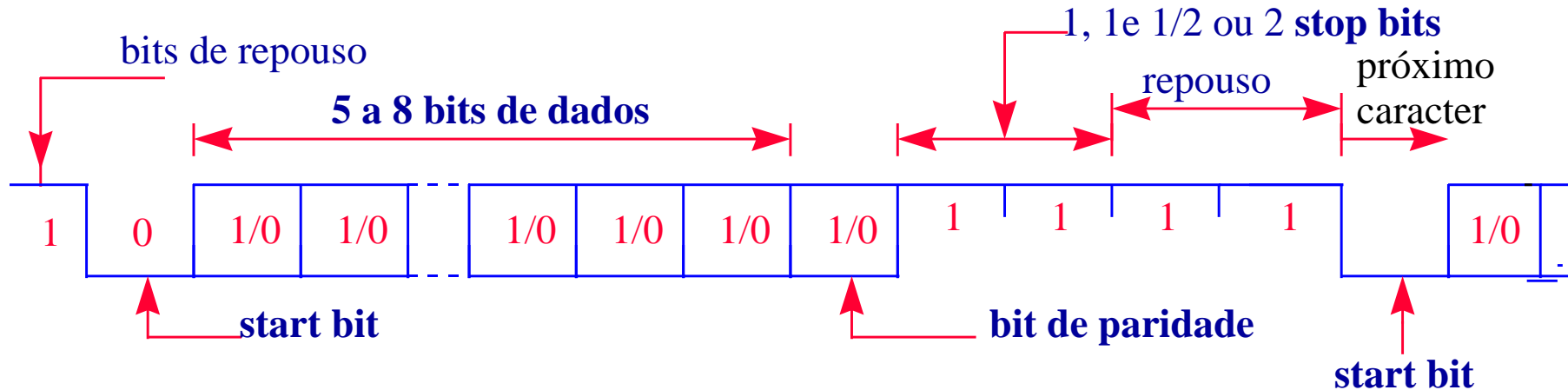
## Tipos de Comunicação Serial

**Síncrona:** um sinal de clock em separado é associado com o dado.

**Assíncrona:** não existe sincronismo entre transmissor e receptor - a re-sincronização é feita caractere por caractere.

# Comunicação Serial Assíncrona

## a. Formato do Caractere



## b. Sincronismo

O sincronismo é feito a cada caractere, através de um clock localizado no receptor, cujo período é **K** vezes menor do que o período de duração do bit.

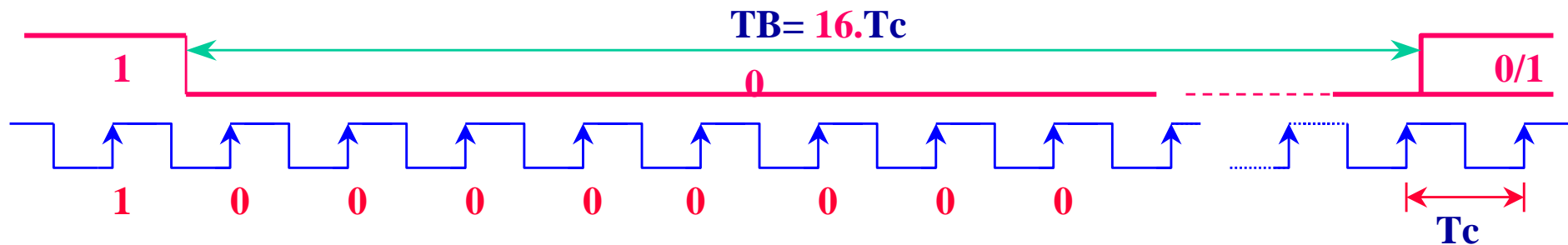
$$T_B = K \cdot T_c$$

**T<sub>B</sub>** - tempo de duração do bit

**T<sub>c</sub>** - período do clock de sincronismo do caractere

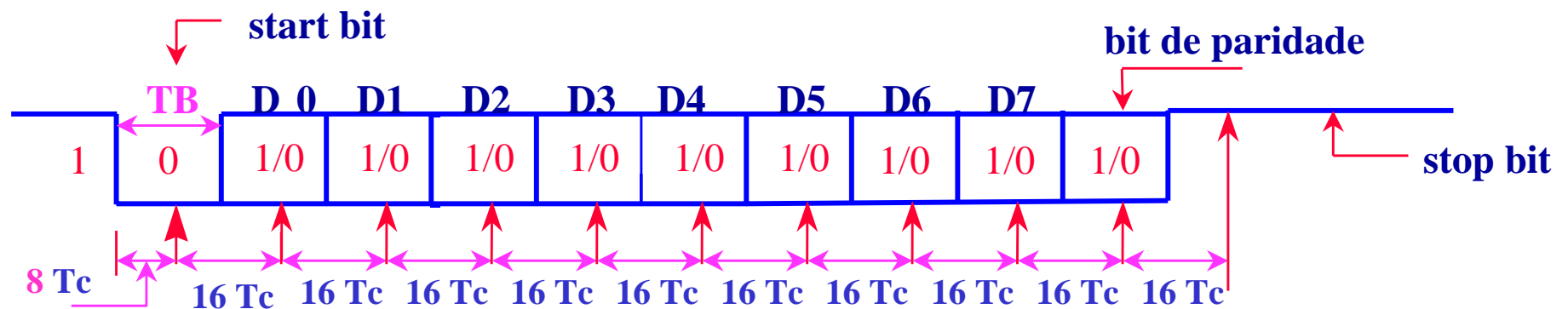
# Comunicação Serial Assíncrona

## c. Detecção do Start Bit ( $K=16$ )



Após a amostragem de 8 zeros, garante-se o START bit, ou seja, o início do caractere.

## d. Temporização na Recepção do caractere ( $K=16$ )



# Comunicação Serial Assíncrona

## e. Velocidade de Comunicação

- Considerando um caractere formado por 11 bits, como segue:
  - 1 **start** bit
  - 8 bits de dados
  - 1 bit de paridade
  - 1 **stop** bit
- Considerando por exemplo, uma velocidade de comunicação de 10 caracteres por segundo, tem-se:

$$11 \text{ bits/caractere} \times 10 \text{ caracteres/s} = 110 \text{ bits/s}$$

- Define-se:

$$\text{BAUD} = \text{bits/s}$$

$$\text{BAUD RATE} = \text{Taxa de Comunicação}$$

# Comunicação Serial Assíncrona

## f. Taxas de Comunicação mais Comuns

<b>Taxa</b>	<b>TB</b>
110 Baud .....	9.1 ms
150 Baud .....	6.66 ms
300 Baud .....	3.33 ms
600 Baud .....	1.66 ms
1200 Baud .....	833 us
2400 Baud .....	416 us
4800 Baud .....	208 us
9600 Baud .....	104 us
19200 Baud .....	52 us

# Comunicação Serial RS 232 - C

Padronizada pela **EIA** ( **E**lectronic **I**ndustries **A**ssociation - USA)

**RS** : Recommended Standard

**232** : número da norma

**C** : número de revisões da norma

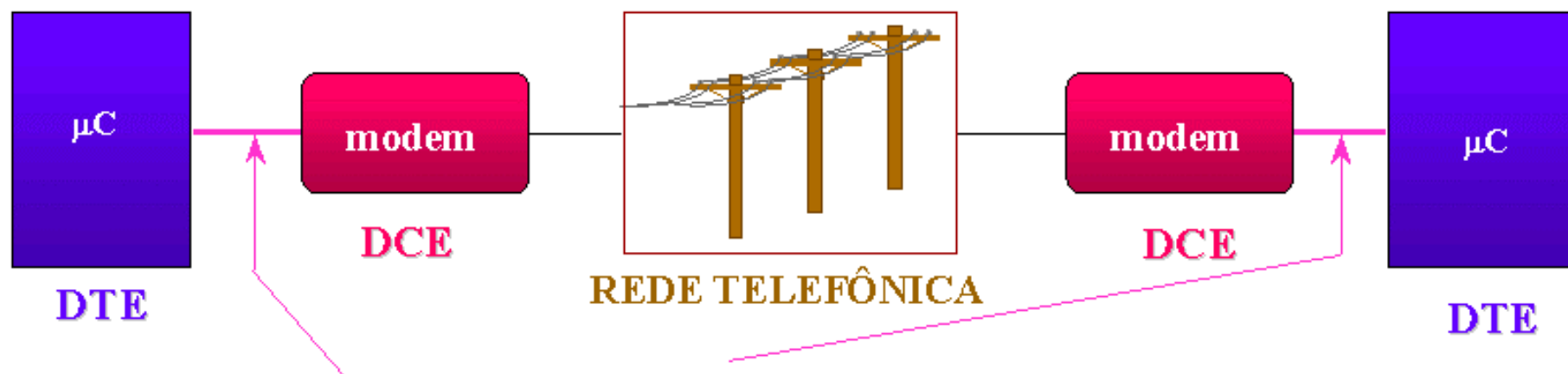
**Tipo de comunicação** : Serial Assíncrona

## Características da Interface

- ★ Taxa de Comunicação de 75 Baud a 19200 Baud
- ★ Comprimento do cabo de ligação entre equipamentos: menor do que 15 metros, sem amplificação.
- ★ Não existe isolação elétrica entre os equipamentos



# Comunicação Serial RS 232 - C



Um **Protocolo de Comunicação de Dados** estabelece regras para a comunicação entre um **DTE** e um **DCE** ou entre um **DTE** e um **DTE**.

## **DTE : Data Terminal Equipment**

Equipamento que compreende a fonte de dados, a recepção de dados ou ambos

## **DCE : Data Communication Equipment**

Equipamento que providencia as funções necessárias para manter uma conexão de dados, e realizar a conversão do sinal necessária à comunicação entre um DTE e o circuito de comunicação.

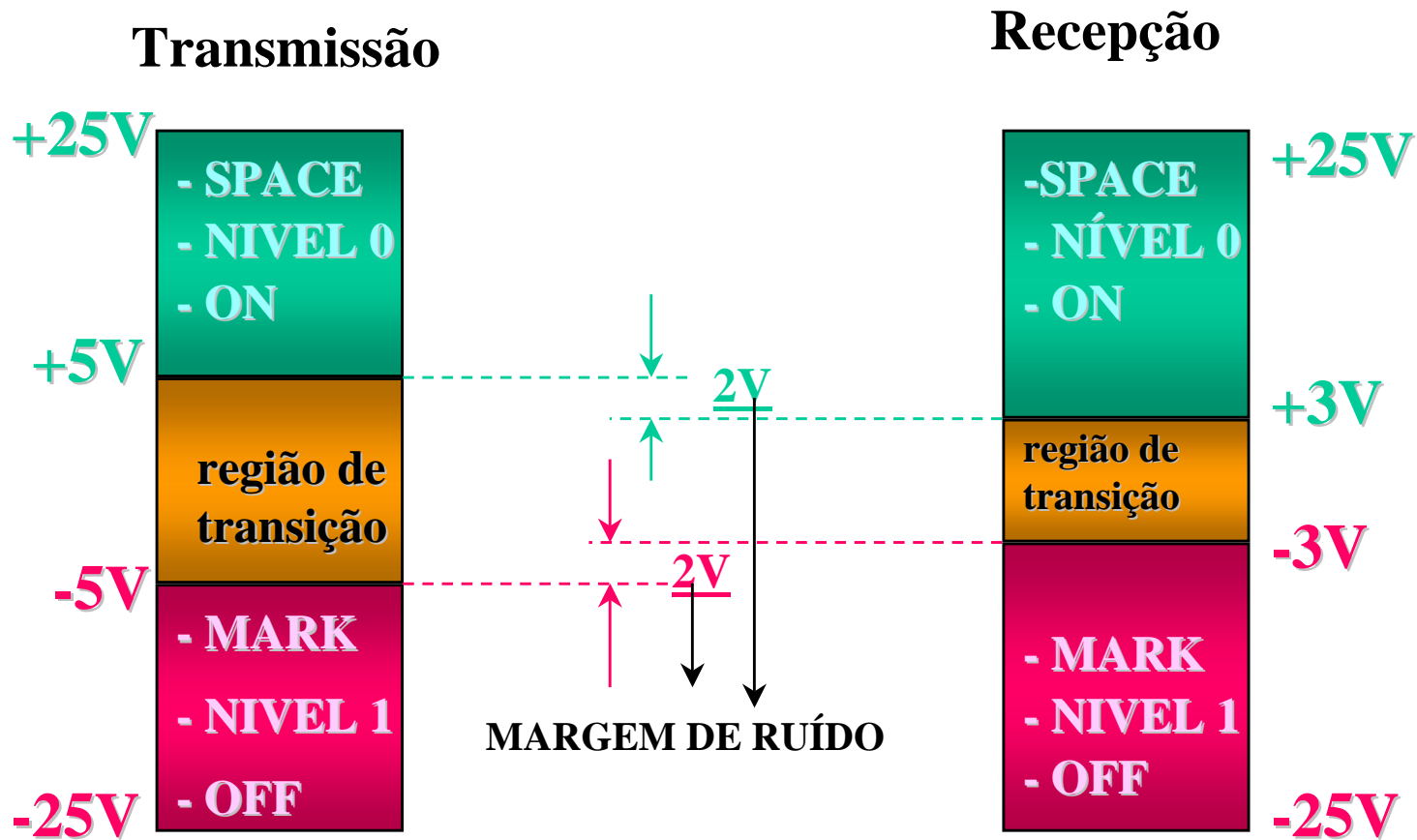
# Comunicação Serial RS 232 - C

## Características Elétricas do Sinal

★ Lógica Negativa

STATUS		
nível lógico	<b>1</b>	<b>0</b>
nível de tensão	<b>- 25V a -3V</b>	<b>+ 3 V a + 25V</b>
função	<b>OFF</b>	<b>ON</b>
condição do sinal	<b>MARK</b>	<b>SPACE</b>

# Comunicação Serial RS 232 - C

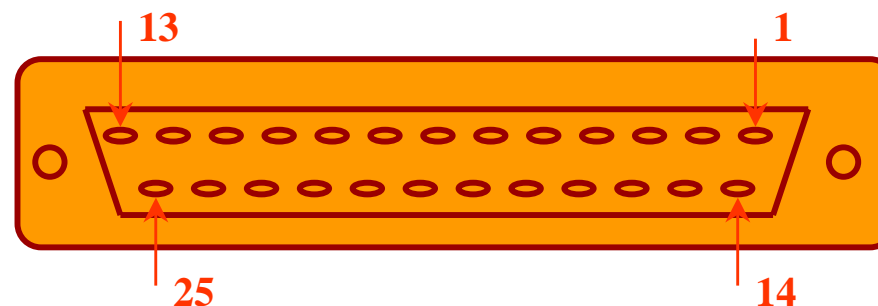


# Comunicação Serial RS 232 - C

## Características Mecânicas da Interface

- Conector de 25 pinos - **DB 25**

- **DB 25 P (macho) - DTE**
- **DB 25 S (fêmea) - DCE**



### Conjunto de Sinais para o DTE

PINO	NOME	FUNÇÃO	PINO	NOME	FUNÇÃO
1	GND	Terra da carcaça	13	SCTS	CTS secundário
2	TXD	Transmissão de dados	14	STxD	Transmissão secundário
3	RXD	Recepção de dados	15	TSET	Transmit Signal Element Timing
4	RTS	Request To Send	16	SRxD	Recepção secundário
5	CTS	Clear To Send	17	RSET	Receive Signal Element Timing
6	DSR	Data Set Ready	18	-	Não usado
7	GND	Terra do sinal	19	SRTS	RTS secundário
8	DCD	Data Carrier Detect	20	DTR	Data Terminal Ready
9/10	-	reservado para testes no conjunto de dados	21	SQD	Signal Quality Detector
11	-	Não usado	22	RI	Ring Indicator
12	SDCD	DCD secundário	23	DSRS	Data Signal Rate Select
			24	TSET	Transmit signal Element Timing
			25	-	Não usado

# Comunicação Serial RS 232 - C

## Características Funcionais do Circuito

### Transmissão de Dados (TxD)



Esta linha permanece em nível lógico “1” (tensão negativa), enquanto **não** tiver dados.

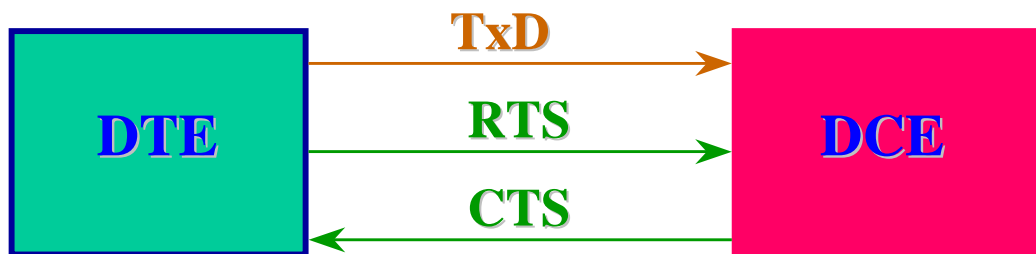
### Recepção de Dados (TxD)



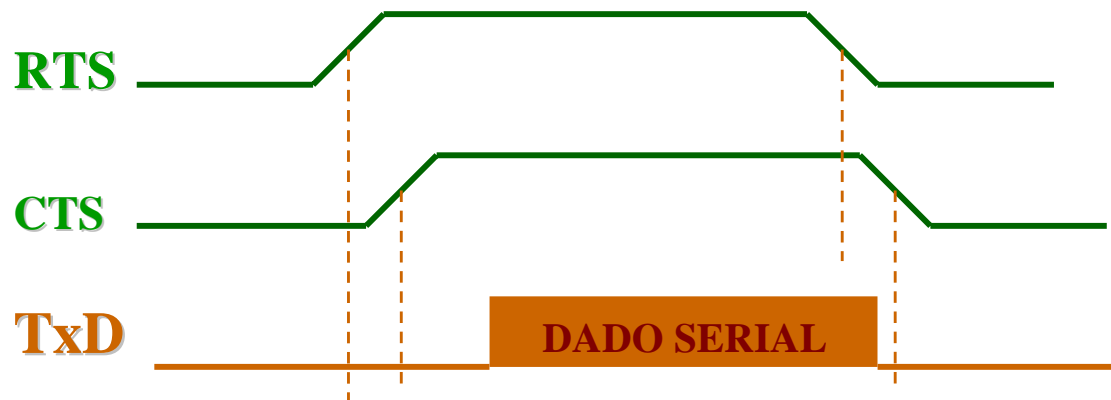
Esta linha permanece em nível lógico “1” (tensão negativa), enquanto **não** tiver dados.

# Comunicação Serial RS 232 - C

## Comunicação Serial com “Handshaking”

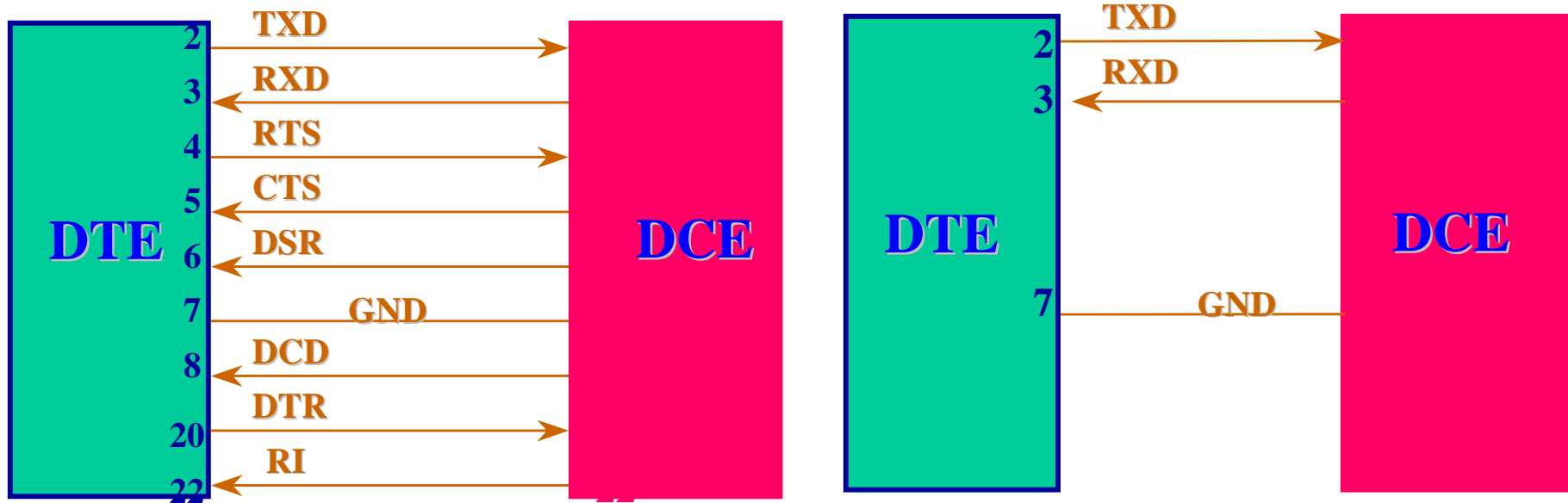


RTS – Request to Send  
CTS – Clear to Send



# Comunicação Serial RS 232 - C

## Implementação em Microcomputadores

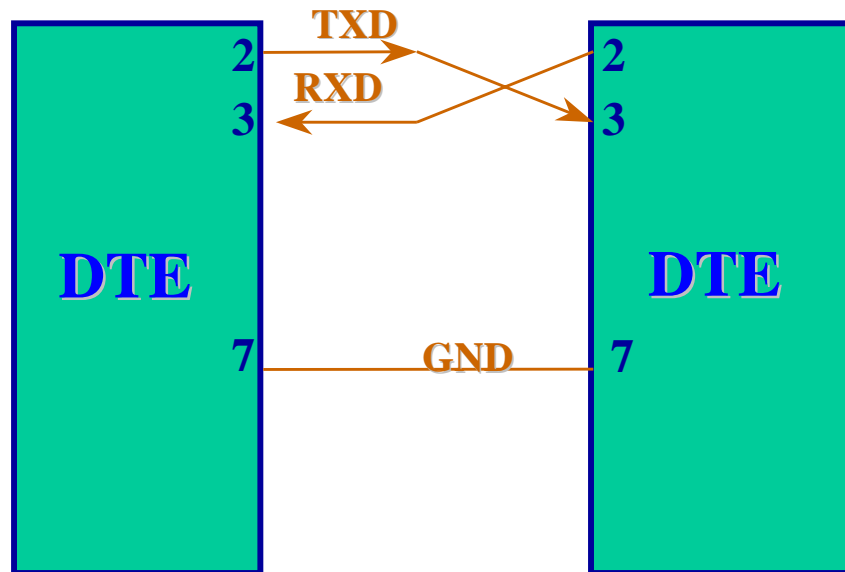


Full Duplex Padrão

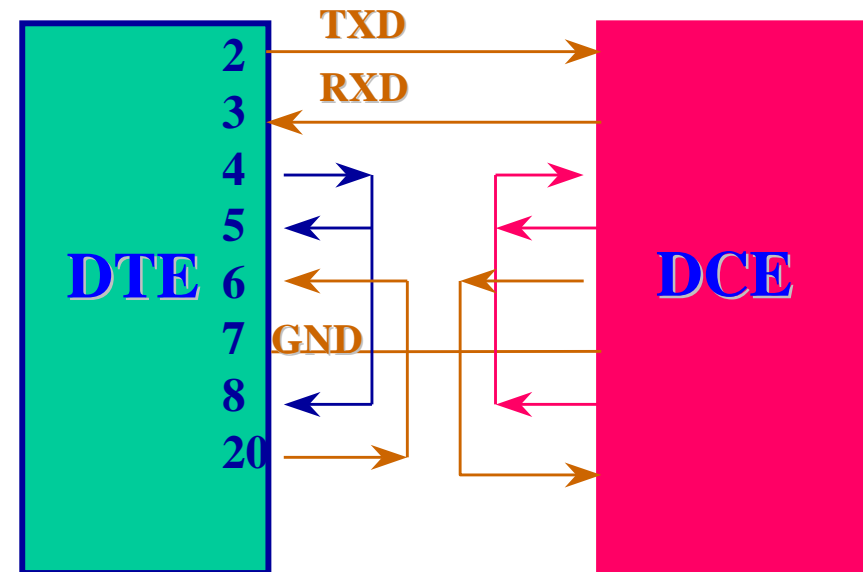
Três Fios

# Comunicação Serial RS 232 - C

## Modem Nulo



## Três Fios com Loop de Luxo



pino 4: RTS  
pino 5: CTS  
pino 6: DSR

pino 8: DCD  
pino 20: DTR



# Interface Serial no Microcontrolador 8051

## A porta serial é full-duplex

- Para Transmitir um Dado Serialmente Escrever no SBUF

- Para Receber um Dado Serialmente Ler do SBUF

F8							
F0	B						
E8							
E0	ACC						
D8							
D0	PSW						
C8	T2CON	T2MOD	RCAP2L	RCAP2H	TL2	TH2	
C0							
B8	IP						
B0	P3						
A8	1E						
A0	P2						
98	SCON						
90	P1						
88	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	
80	P0	SP	DPL	DPH			PCON

- Os registradores **SBUF** de recepção e de transmissão são fisicamente separados.

# Interface Serial no Microcontrolador 8051

**SCON** → Usado para programar a Interface Serial

Endereçável a Bit

F8								
F0	B							
E8								
E0	ACC							
D8								
D0	PSW							
C8	T2CON	T2MOD	RCAP2L	RCAP2H	TL2	TH2		
C0								
B8	IP							
B0	P3							
A8	1E							
A0	P2							
98	SCON	SBUF						
90	P1							
88	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1		
80	P0	SP	DPL	DPH				PCON

**PCON** → Possui um bit (SMOD) que permite dobrar Baud Rate

Não endereçável a Bit

# Interface Serial no Microcontrolador 8051

## A porta serial pode operar em 4 Modos

**Modo 0 – Modo Síncrono:** O dado serial (de 8 Bits com LSB primeiro) é transmitido e recebido através de RxD. O TxD envia o clock. A Taxa de Comunicação (“baud rate”) é fixa em 1/12 da frequência do oscilador .

**Modo 1 – Modo Assíncrono:** 10 Bits são transmitidos (via TxD) ou recebidos (via RxD) : 1 StartBit, 8 Bits de dados com LSB primeiro e um StopBit. O “baud rate” é variável .

**Modo 2 – Modo Assíncrono:** 11 Bits são transmitidos (via TxD) ou recebidos (via RxD) : 1 StartBit, 8 Bits de dados com LSB primeiro, um nono Bit programável, e um StopBit . O “baud rate” é programável para 1/32 ou 1/64 da frequência do oscilador.

**Modo 3 – Modo Assíncrono:** 11 Bits são transmitidos (via TxD) ou recebidos (via RxD) : 1 StartBit, 8 Bits de dados com LSB primeiro, um nono Bit programável, e um StopBit. O “baud rate” é variável .

# Programação dos Modos de Operação da Interface Serial

## Registrador de Controle da Porta Serial - **SCON** – Endereçável a Bit

**SCON**

SM0	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI
-----	-----	-----	-----	-----	-----	----	----

SM0	SM1	Modo de Funcionamento	Taxa de Transmissão
0	0	0	Fclock / 12
0	1	1	Variável (10 bits)
1	0	2	Fclock / 32 ou Fclock / 64
1	1	3	Variável (11 bits)

**SM2** - Habilita a comunicação em multiprocessadores nos modos 2 e 3 .  
No modo 0 , SM2 deve ser igual a zero .

# Programação dos Modos de Operação da Interface Serial

## SCON

SM0	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI
-----	-----	-----	-----	-----	-----	----	----

**REN** - Habilita a recepção serial → 1 Habilita a recepção Serial  
→ 0 Desabilita a recepção Serial

**TB8** - É o nono bit de dados que será transmitido nos modos 2 e 3. Setado ou zerado por Software.

**RB8** - É o nono bit de dado que foi recebido nos modos 2 e 3. No Modo 1, se  $SM2=0$  → RB8 é o StopBit recebido. No Modo 0 RB8 não é usado.

**TI** - Flag de Interrupção da Transmissão. Setado por Hardware no fim do oitavo bit no Modo 0, ou no começo do StopBit nos outros Modos.

**RI** - Flag de Interrupção da Recepção. Setado por Hardware no fim do oitavo bit no Modo 0, ou na metade do tempo do StopBit, nos outros Modos.

# (Baud Rates) Taxas de comunicação

**Modo 0** : Baud Rate fixo.  $\rightarrow = \text{Freqüência do oscilador} / 12$

**Modo 2** : Baud Rate fixo.  $\rightarrow = \text{Freqüência do oscilador} / 32 \text{ ou } 64$

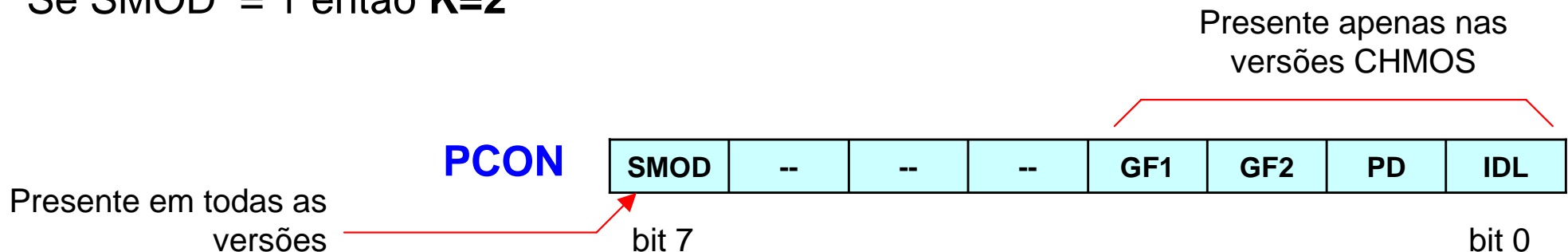
**Modo 1 ou Modo 3** : Baud Rate variável.  $\rightarrow$  Pode ser gerado tanto pelo Timer 1 ou Timer 2 (8052)

O T1 é usado no Modo 2 (Auto Reload) como Timer (C/T = 0)

$$\text{BaudRate} = \frac{K \times (\text{Freqüência do Oscilador})}{32 \times 12 \times [256 - (TH1)]}$$

Se SMOD = 0 então **K=1** (default)

Se SMOD = 1 então **K=2**



## (Baud Rates) Taxas de comunicação

- Logo, deve-se calcular o valor de TH1 (Byte mais significativo do Contador 1, que no Modo 2 é carregado em TL1 no fim de cada contagem)
- TH1 é um valor inteiro de 8 Bits (de 00 a 255)

$$TH1 = 256 - \frac{K \times (\text{Frequência do Oscilador})}{384 \times (\text{Baud Rate})}$$

- Arredonda-se TH1 para o inteiro mais próximo.
- Como o arredondamento pode não produzir o Baud Rate desejado, deve-se escolher uma outra frequência para o cristal adotando-se o valor arredondado de TH1.

## Exemplo:

- Gerar a Taxa de Comunicação de 19,2 KBPS (19.200 BPS) sendo a freqüência do cristal de 12 MHz.

$$TH1 = 256 - \frac{K \times (\text{Freqüência do Oscilador})}{384 \times (\text{Baud Rate})}$$

Fazendo SMOD = 1 então K = 2

$$TH1 = 256 - \frac{2 \times 12 \times 10^6}{384 \times 19200} = 252,74 \cong 253 \Rightarrow 0FDh$$

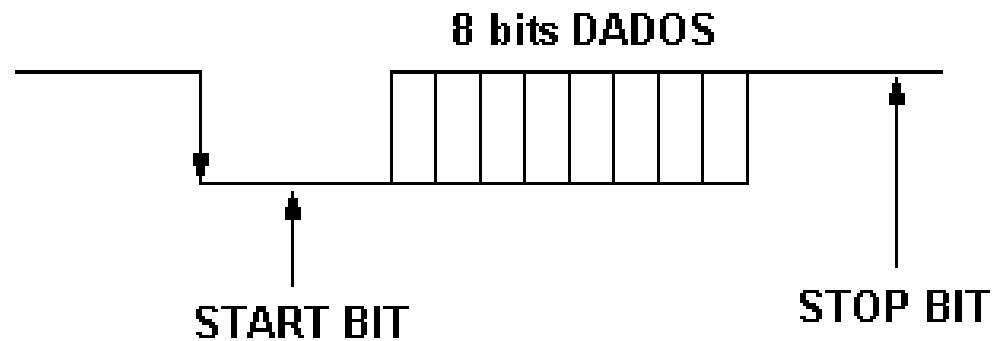
- Como TH1 deve ser inteiro, deve-se ajustar a freqüência do cristal :

$$\text{Freqüência do Oscilador} = \frac{\text{BaudRate} \times 384 \times (256 - TH1)}{K}$$

$$\text{Freqüência do Oscilador} = \frac{19200 \times 384 \times (256 - 253)}{2} = \mathbf{11059200 \text{ Hz} = 11.059 \text{ MHz}}$$



## Operação no Modo1: Comunicação serial Assíncrona. (10 Bits)



### *Transmissão :*

1. A transmissão começa escrevendo-se o dado em **SBUF**

```
MOV SBUF,#dado
```

2. Quando o MSB for transmitido, o bit **TI** de **SCON** é setado.

## **Operação no Modo1:** Comunicação serial Assíncrona. (10 Bits)

### **Recepção :**

- 1. Iniciada quando uma transição de 1 para 0 é detectada em RxD . A linha é amostrada 16 vezes. O valor é aceito após 2 ou 3 amostras para evitar ruído (falso StartBit)**
- 2. O dado recebido é deslocado por um Shift Register e ao final carregado em SBUF, o StopBit em RB8 e RI é setado .**
- 3. Isto só ocorre se a seguinte condição existir no final da última recepção**
  - a)  $Ri = 0$**
  - b) SM2 ou StopBit recebido = 1**

**Se estas condições não ocorrerem, o dado foi perdido**

**Exemplo:** Transmitir o código ASCII da letra A pelo canal serial a um taxa de 1200 BPS.

Considerar o cristal da CPU de 11,0592 MHz.

	Timer 1				Timer 0			
	GATE	C / T	M1	M0	GATE	C / T	M1	M0
<i>ORG 0</i>								
<i>MOV TMOD,#20h</i>								
<i>MOV TH1,#232</i>								
<i>MOV TL1,#232</i>								
<i>SETB TR1</i>								
<i>MOV SCON,#40h</i>								
<i>MOV SBUF, #'A'</i>								
<i>JNB TI,\$</i>								
<i>CLR TI</i>								
<i>SJMP \$</i>								

$$TH1 = 256 - \frac{K \times (\text{Frequência do Oscilador})}{384 \times (\text{Baud Rate})}$$
  

SM0	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI



**Exemplo:** Receber e Transmitir qualquer caractere ASCII pelo canal serial a um taxa de 1200 BPS, utilizando a Interrupção.

Considerar o cristal da CPU de 11,0592 MHz.

```
FLAG      ORG 0
          EQU 30H          ; Definição de Flag de Atendimento de Interrupção
          SJMP PROG

          ORG 0023H       ; Sub-rotina de atendimento da Interrupção Serial
          CLR EA          ; Desabilita as interrupções
          JNB TI,FIM      ; Verifica se foi Recepção
          CLR TI          ; Sendo Transmissão, limpa o Flag TI de Transmissão
          SJMP FIM1       ; Retorna
FIM:      MOV A,SBUF      ; Lê um caractere Serial
          CLR RI          ; Sendo Recepção, limpa o Flag RI de Recepção
FIM1:     SETB EA         ; Re-abilita as interrupções e
          SETB FLAG      ; Ativa Flag de Atendimento de Interrupção
          RETI           ; retorna

PROG:     SETB EA         ; Habilitação de Interrupções
          SETB IE.4       ; Habilitação da Interrupção Serial
          MOV TMOD,#20H   ; TMOD = 00100000 - Timer 1 no Modo 2, controle por software
          MOV TH1,#232    ; valor 232 em TH1 e TL1 para gerar a Taxa de Comunicação de
          MOV TL1,#232    ; 1200 BPS com fc=11,0592 MHz e K=1(default)
          SETB TR1        ; Dispara Temporizador
          MOV SCON,#40h   ; SCON = 01000000 ? modo 1 do Canal Serial
          SETB REN        ; Habilita a Recepção
LOOP:     CLR FLAG        ; Zera o Flag de Atendimento de Interrupção
          JNB FLAG,$      ; Verifica se já foi atendida a Interrupção Serial
          MOV SBUF,A      ; Transmite o caractere recebido
          CLR FLAG        ; Zera o Flag de Atendimento de Interrupção
          JNB FLAG,$      ; Verifica se já foi atendida a Interrupção
          SJMP LOOP       ; Continua a comunicação Serial (Recebe/Transmite)
```

## **Exercício:**

**Construir um programa que seja capaz de enviar pela porta serial uma frase armazenada na memória de programa do microcontrolador, toda vez que o número 50h (código ASCII da letra “P”) for recebido pela porta serial.**

**Utilizar Baud Rate de 9600.**

**Construir em duas versões:**

- 1 - sem o uso da interrupção serial;**
- 2 – utilizando interrupção serial.**