



하드웨어 통신 프로토콜의 이해와 전기신호 분석 실습

mongii@grayhash

대표적인 하드웨어 통신 프로토콜의 종류들

- UART (Universal asynchronous receiver/transmitter)
- I2C (Inter-Integrated Circuit)
- SPI (Serial Peripheral Interface)

하드웨어 통신이 필요한 경우

- 주변 장치와의 통신
 - CAMERA 모듈
 - Zigbee 무선 통신 모듈
- MCU와 MCU 사이의 통신
- 무엇으로 “Interfacing” 할 것인가?
 - 자신이 선호하는 Interface를 사용하는 칩 구매
 - 자신이 선호하는 Interface로 프로그래밍

하드웨어 통신이 필요한 경우

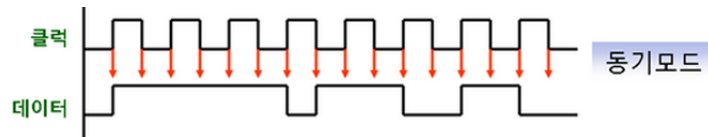
- Socket처럼 용도에 따라 사용하기 나뉨
 - 문자열 통신
 - 데이터, 멀티미디어 통신
 - Zigbee 무선 통신
 - 환경 설정
 - 기기와 PC와의 통신
 - 디버깅 메시지 출력
 - 등등..

동기와 비동기

동기(synchronous)

Clock을 기준으로 데이터 참조

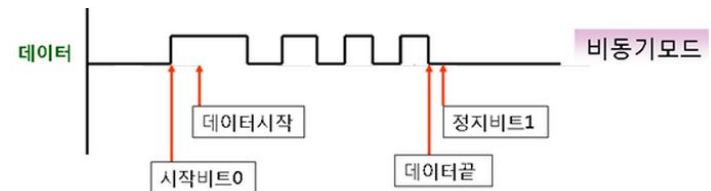
최소 2회선 필요



비동기(asynchronous)

시간을 기준으로 데이터 참조

최소 1회선 필요



직렬 연결과 병렬 연결

직렬(Serial)

데이터 송신 시 1개의 회선 이용

속도 느림

비용 절감

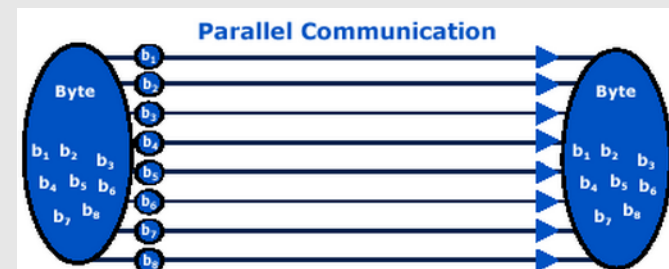


병렬(Parallel)

데이터 송신 시 다수의 회선 이용

속도 빠름

비용 많이 듦



1. UART

- Universal asynchronous receiver/transmitter
 - 범용 비동기 송/수신기
- 가장 오래 된 하드웨어 통신 프로토콜 중 하나
- 직렬 통신 프로토콜
 - 데이터 송신/수신 시 각각 하나의 LINE만 이용
- 2개의 라인 사용
 - TX : 송신 라인
 - RX : 수신 라인
- Baudrate로 동기화 수행
- 디버깅 용도로 특히 많이 사용됨

2. I2C

- I²C (Inter-Integrated Circuit)
 - 아이스퀘어씨, 아이투스씨
- TWI(Two Wire Interface)라고도 불림
- 필립스사에서 개발
- 1:N 통신 가능, 양방향 통신 가능
- 직렬 통신, 동기 방식
- 2개의 라인 사용
 - SDA : 데이터
 - SCL : 클럭

3. SPI

- SPI (Serial Peripheral Interface)
- 모토롤라사에서 개발
- 1:N 통신 가능
- 3개의 라인 사용
 - MISO, MOSI, SCK
- MISO : Master-In, Slave-Out
- MOSI : Mater-Out, Slave-In
- Socket의 server/client와 비슷한 개념

하드웨어 프로토콜 비교

	UART	I2C	SPI
동기/비동기	비동기	동기	동기
통신핀의 구성	송신핀 수신핀	클럭 송수신핀	클럭 송신핀 수신핀
통신대상수	1:1	1:N	1:N

전기 신호 분석 실습

Logic Analyzer 소개

- 전기 신호를 캡처하여 0과 1로 보여주는 장비



UART 신호 분석 실습

UART 프로그래밍

```
#define F_CPU 16000000UL
#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>

int main(void)
{
    /* Status Register 0A */
    UCSRA = 0x00;

    /* Status Register 0B */
    /* RX/TX Enable = 1001000 */
    UCSRB = 0x88;

    /* Status Register 0C */
    /* No parity, 8bit = 0110 */
    UCSRC = 0x06;

    /* 중요 : Baud Rate 설정 */
    /* BPS = 9600 */
    UBRRH = 0;
    UBRR0L = 103;

    while(1)
    {
        UDR0 = 'A';
        _delay_ms(1000);
    }
}
```

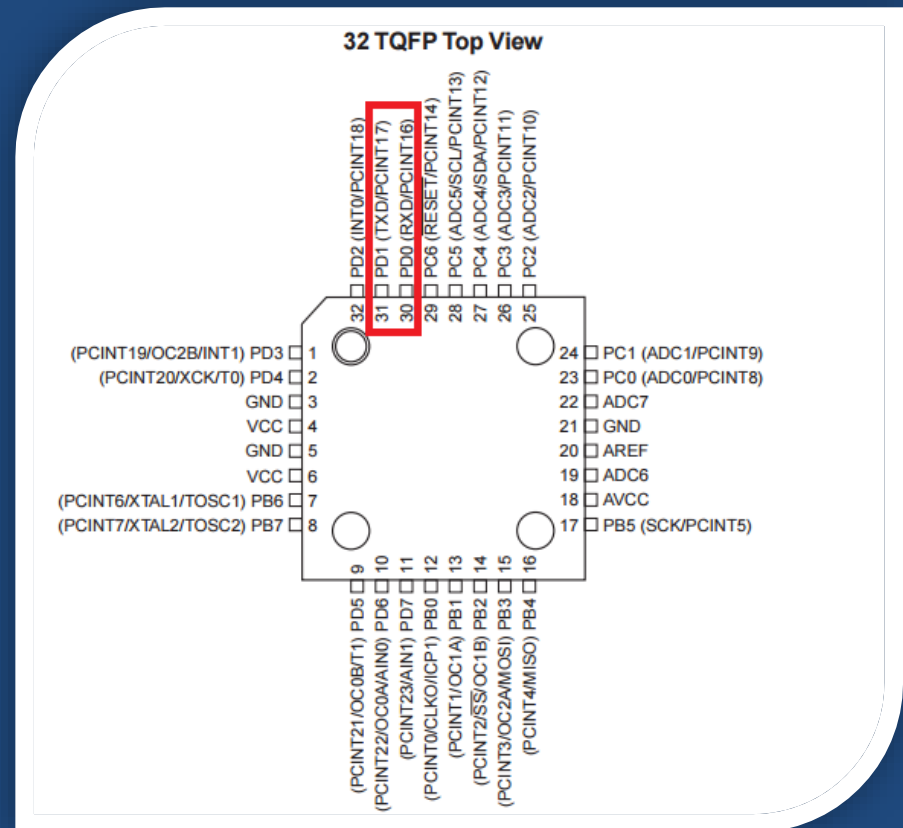
UART 프로그래밍

- UART에 사용되는 레지스터 목록

- UCSR0A
- UCSR0B
- UCSR0C
- UBRR0H
- UBRR0L
- UDR0

- UART에 사용되는 핀들

- PE0 (RXD0)
- PE1 (TXD0)



코드 설명

- UCSR 레지스터
 - Control and Status Register의 약자
 - 통신 환경 설정
 - UBRR 레지스터
 - Baud Rate Register의 약자
 - 통신 속도 정의
- * UART CALC :
<http://wormfood.net/avrbaudcalc.php>

코드 설명

- UCSR0A 레지스터
 - 송수신되는 데이터의 현황이 기록됨 (00000000)

7 [↕]	6 [↕]	5 [↕]	4 [↕]	3 [↕]	2 [↕]	1 [↕]	0 [↕]
데이터 ↓ 수신완료 시 1 [↕]	데이터 ↓ 송신완료 시 1 [↕]	송신 버퍼가 ↓ 비어있으면 1 [↕]	↕	↕	↕	↕	↕

- UCSR0B 레지스터
 - 기능 설정 (10001000)

7 [↕]	6 [↕]	5 [↕]	4 [↕]	3 [↕]	2 [↕]	1 [↕]	0 [↕]
데이터 ↓ 수신 시 ↕ 인터럽트 발 생 [↕]	↕	↕	수신(RX)부 활성화 [↕]	송신(TX)부 [↕] 활성화 [↕]	↕	↕	↕

코드 설명

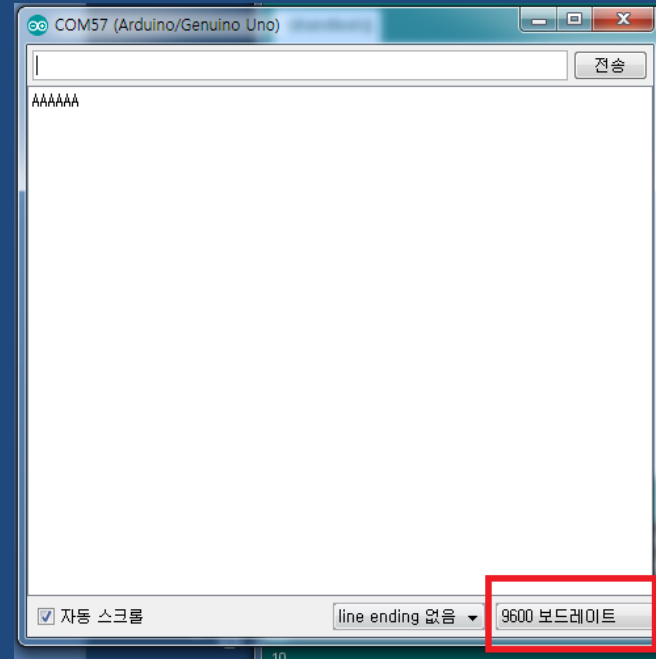
- UCSR0C 레지스터
 - 통신 설정 (00000110) => 8비트 데이터

7 [↕]	6 [↕]	5 [↕]	4 [↕]	3 [↕]	2 [↕]	1 [↕]	0 [↕]
X [↕]	동기or비동 기모드 선택 [↕]	패리티 [↕] 모드(1) [↕]	패리티 [↕] 모드(2) [↕]	스톱 [↓] 비트 [↕]	데이터 [↓] 비트(1) [↕]	데이터 [↓] 비트(2) [↕]	[↕]

- UBRR0H, UBRR0L 레지스터
 - 통신 속도 설정
 - 초당 전송되는 bit의 수
 - /* BPS = 9600 */
 - UBRR0H = 0;
 - UBRR0L = 47;

아두이노 UART 프로그래밍

```
void setup() {  
  Serial.begin(9600);  
}  
  
void loop() {  
  Serial.print("A");  
  delay(1000);  
}
```



- USCR0A/B/C, UBRR0H/L, UDR0 레지스터를 몰라도 됨
- 장점이자 단점(특히 해커들에게는!)이 될 수 있음

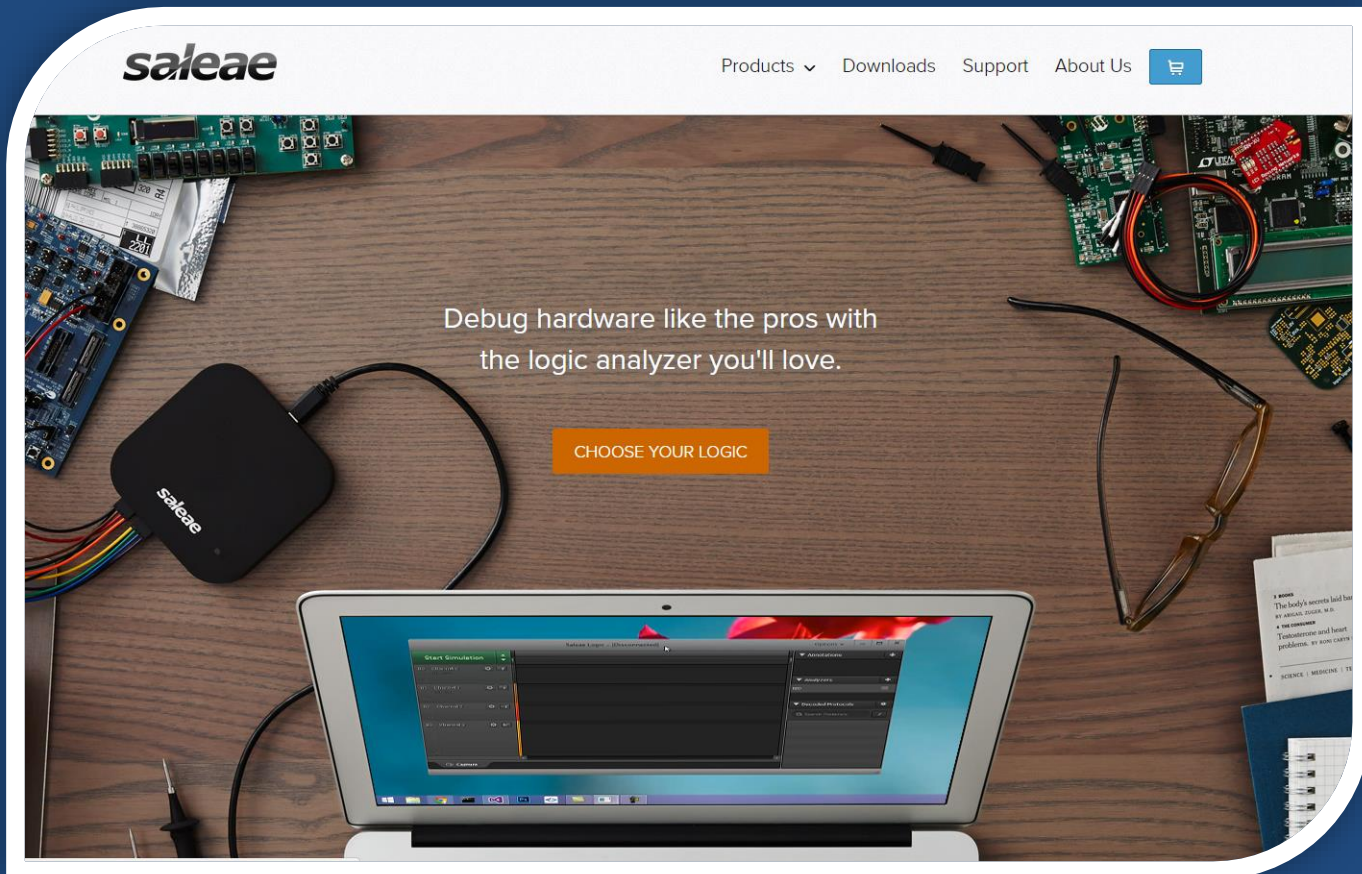
Logic Analyzer 연결

- GND = GND
- CH0 = TX



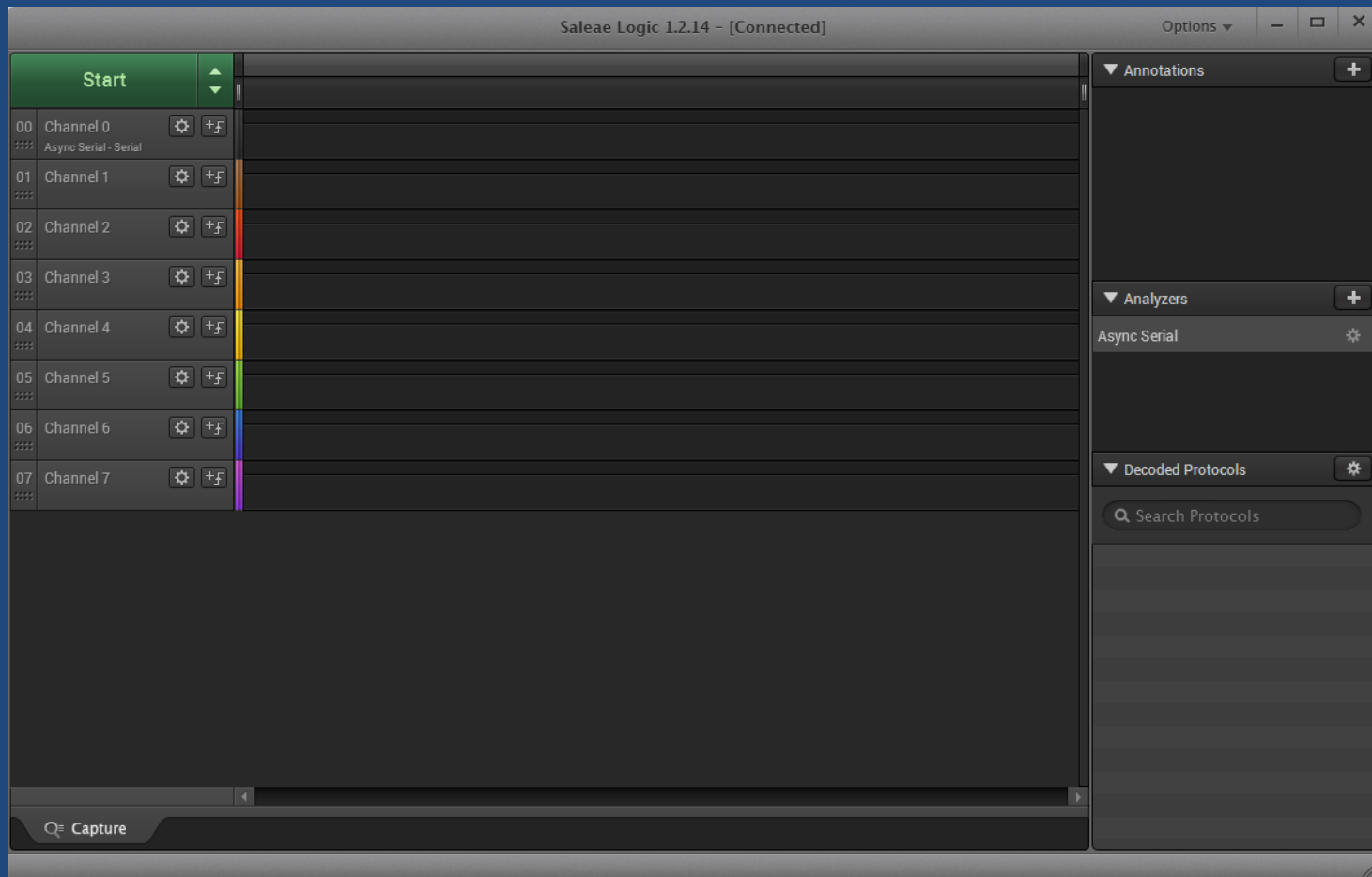
Saleae Logic Analyzer 설치

- <https://www.saleae.com/>



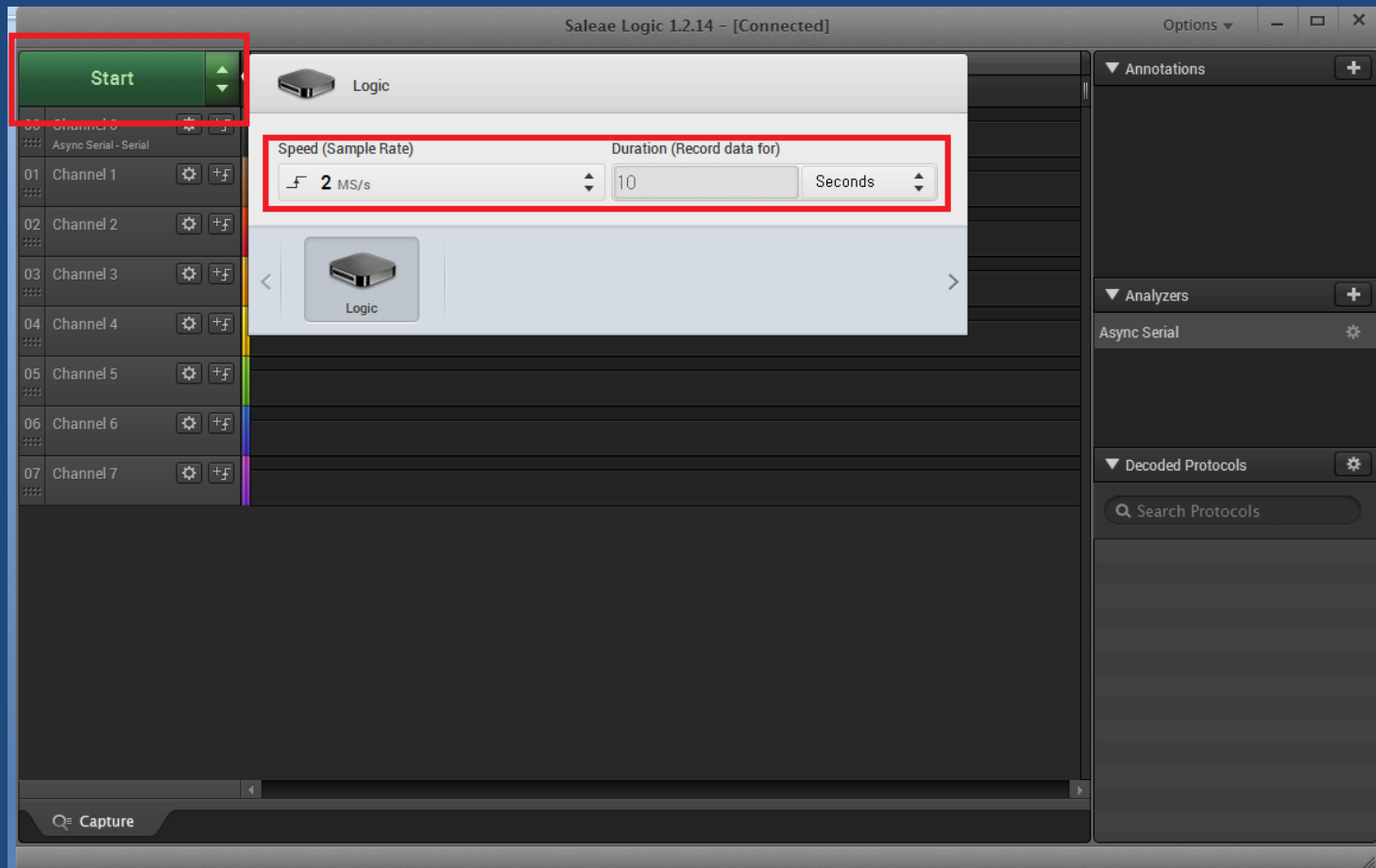
Logic Analyzer 실행

- “Connected” 확인

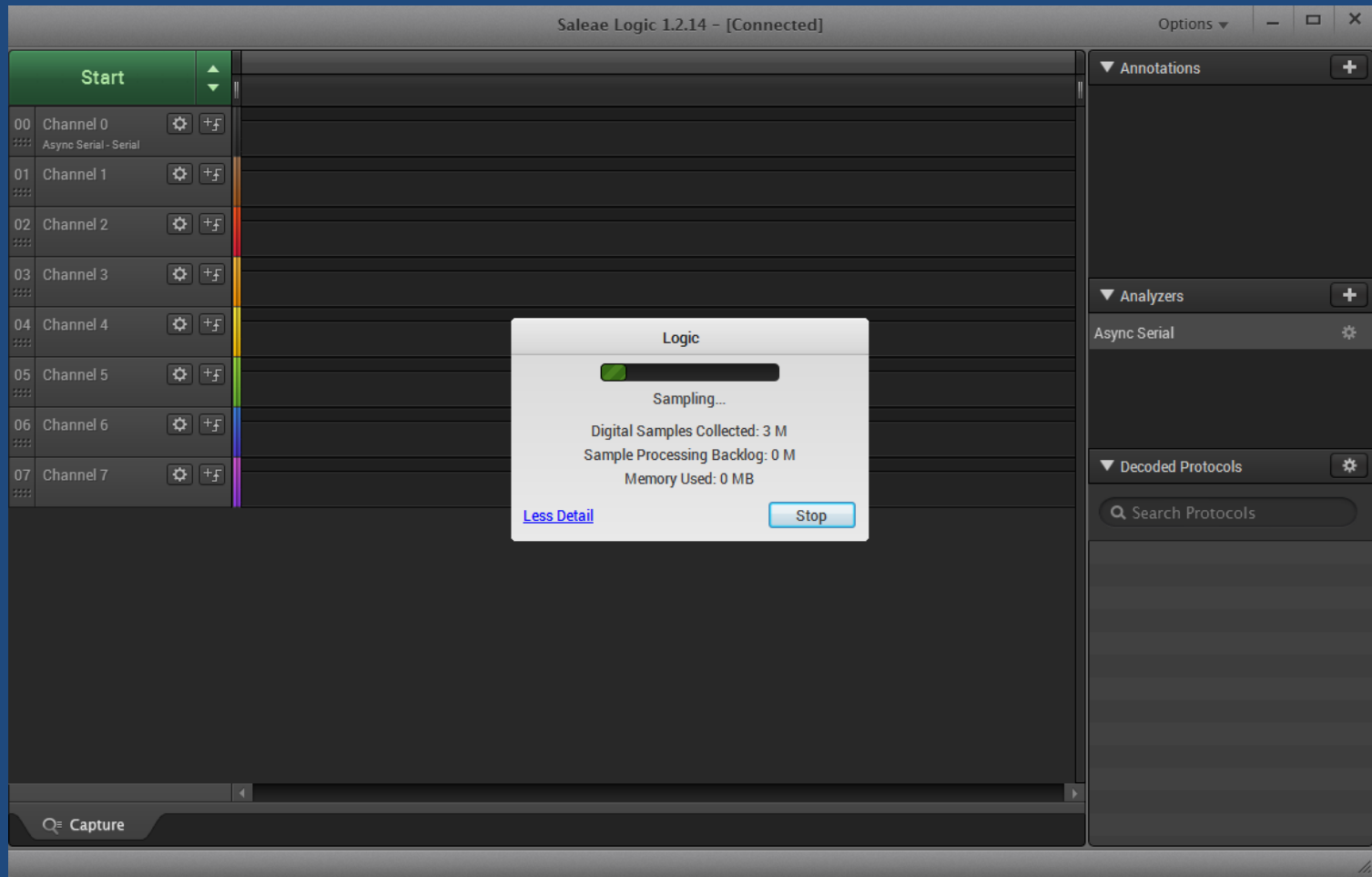


신호 분석 시작

- Speed, duration 설정 후 Start 버튼 클릭

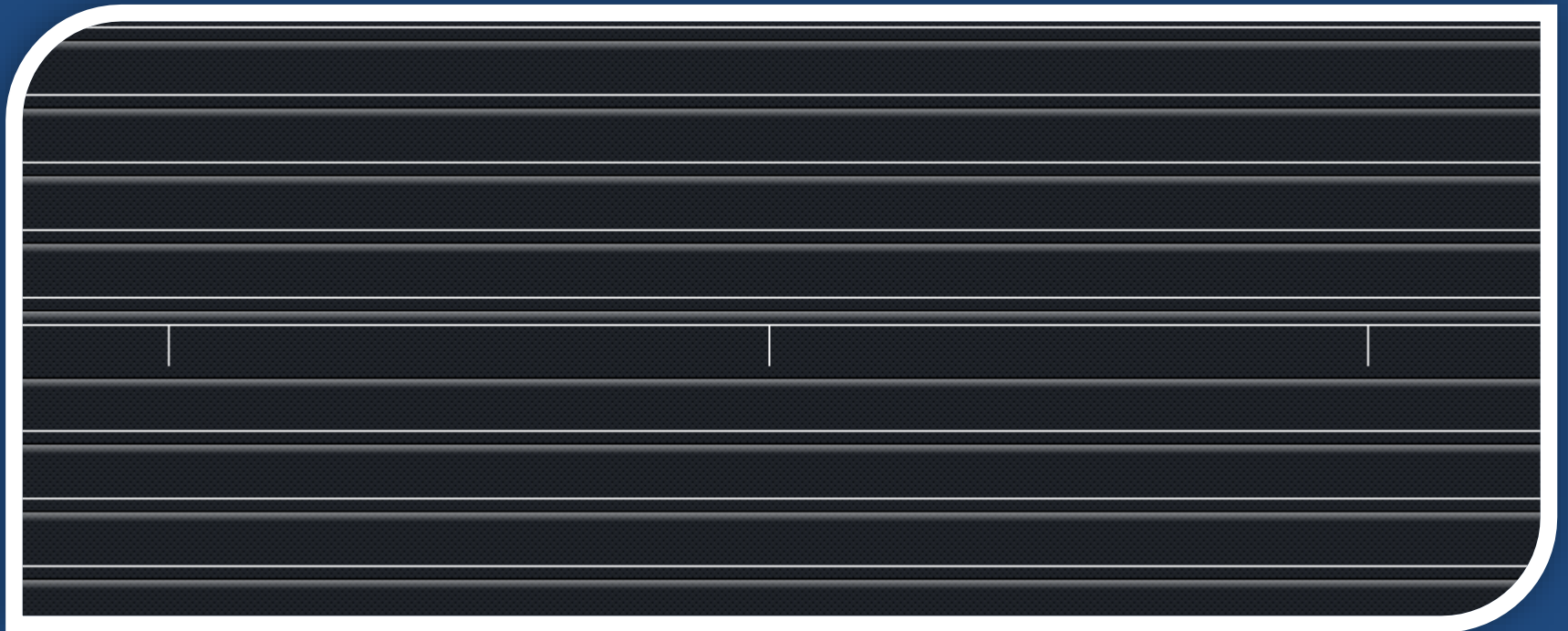


신호 분석 시작



UART의 TX 핀 스니핑 결과

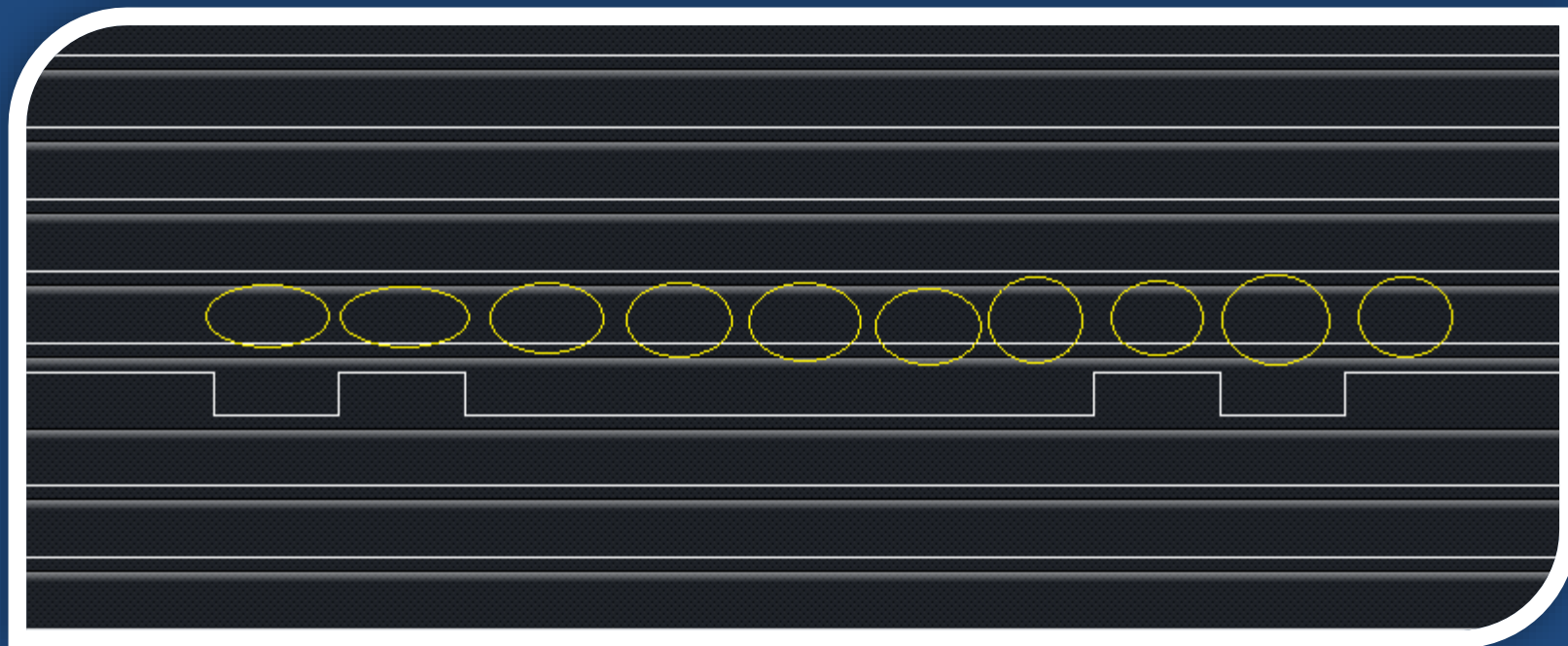
- 1초 간격의 신호 반응을 볼 수 있음
- 보이지 않으면 마우스휠(혹은 키보드 +/-)로 조정



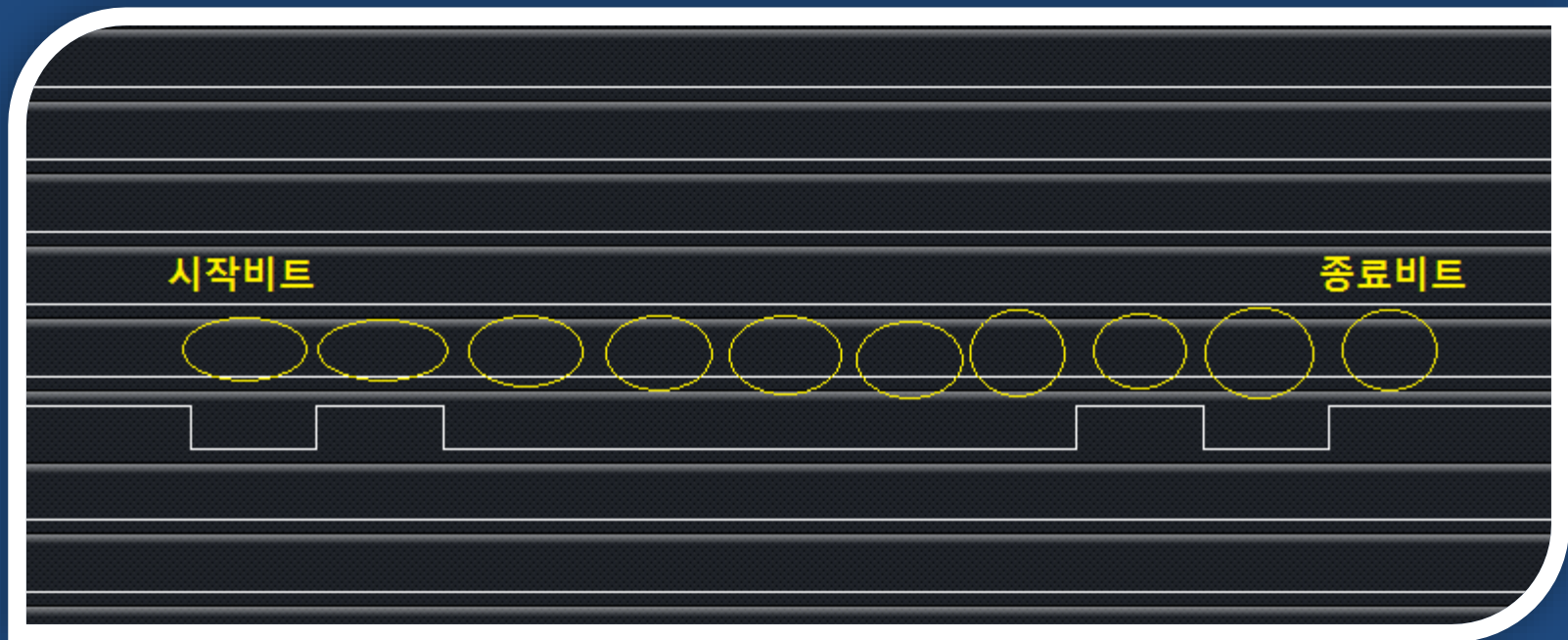
마우스휠을 이용하여 확대



신호를 비트 단위로 구분

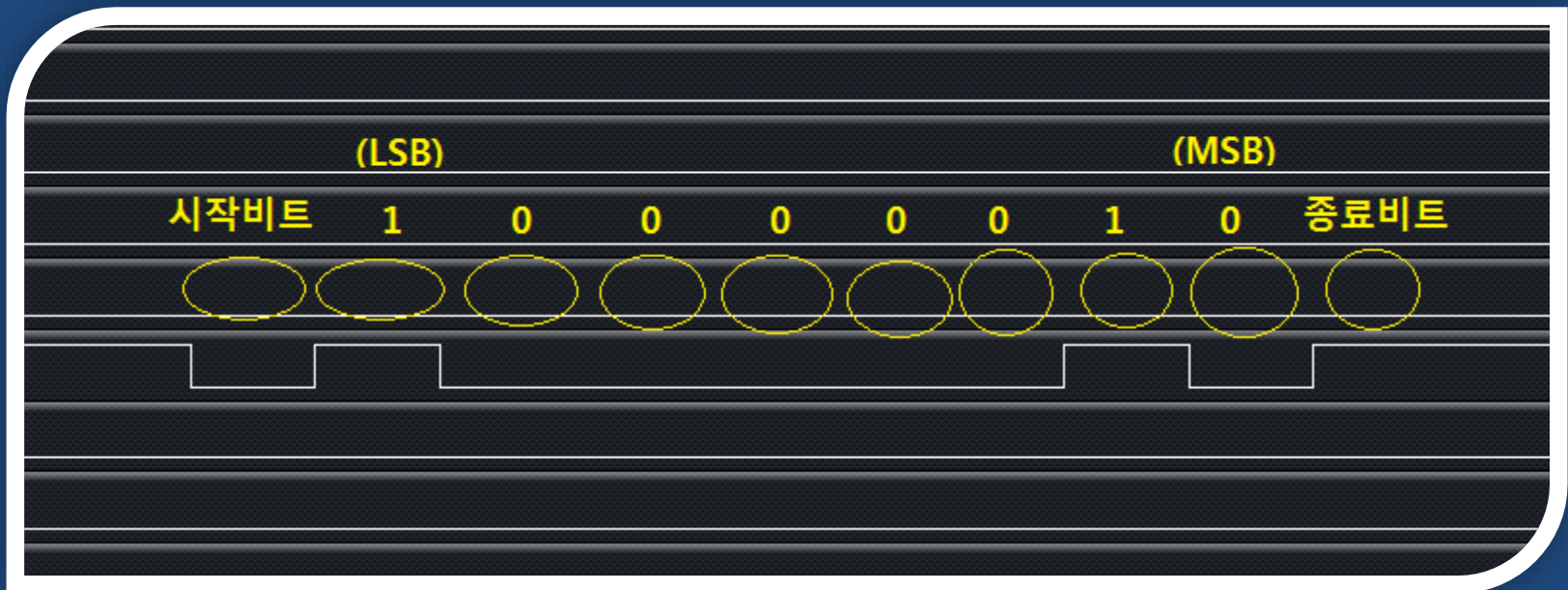


시작 비트와 종료 비트

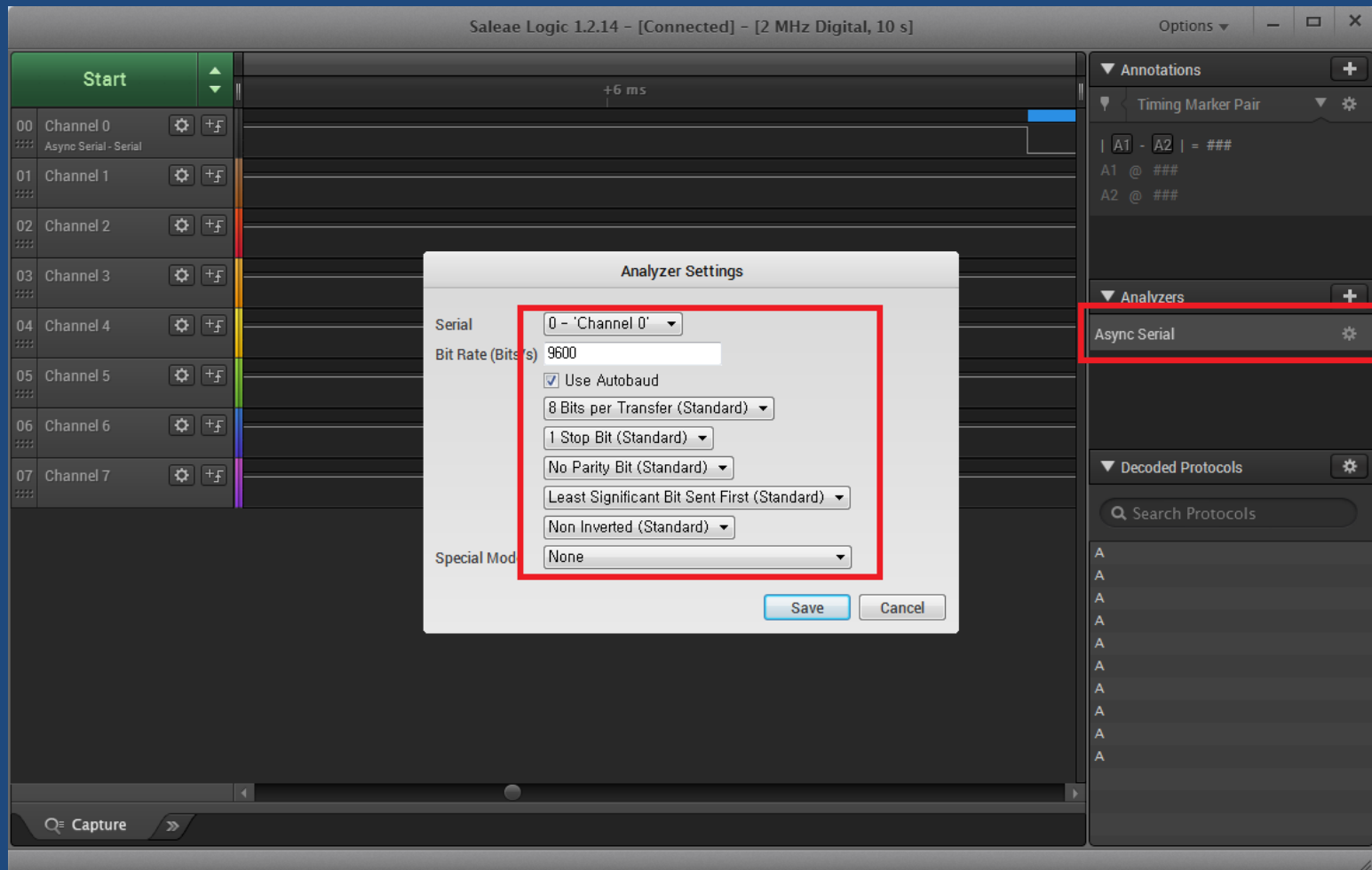


데이터 비트 분석

- $0b01000001 = 0x41 = \text{'A'}$

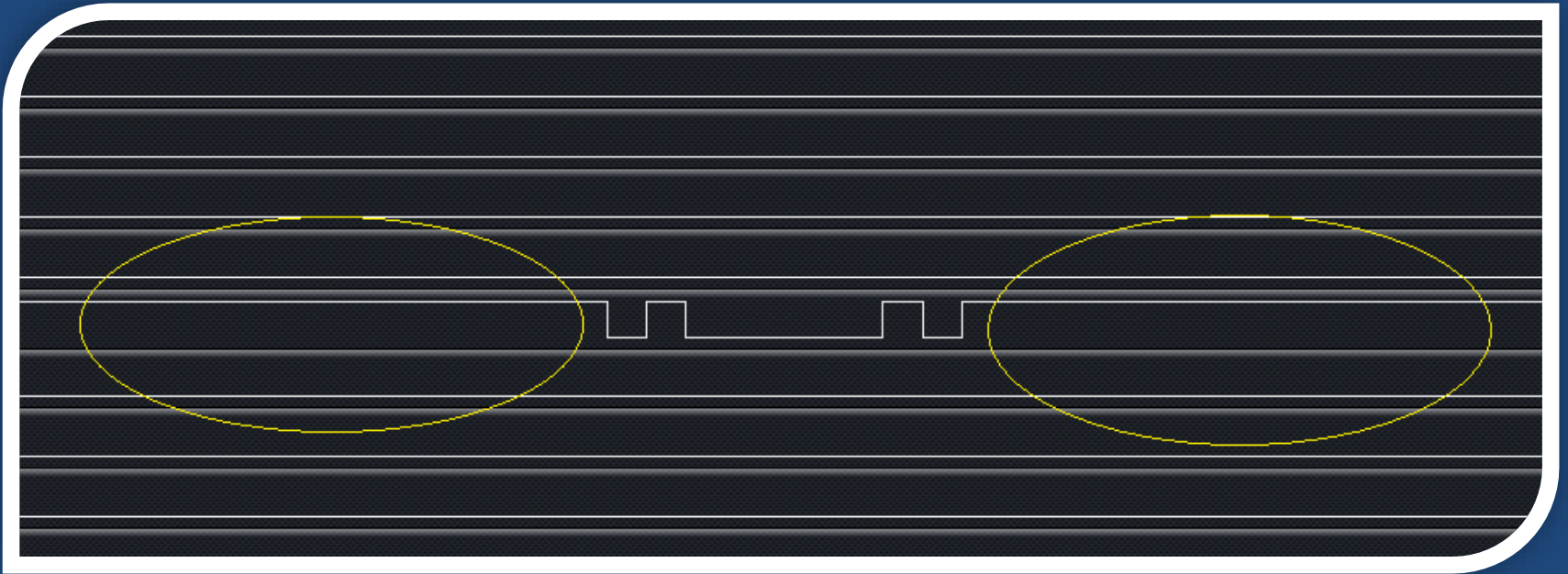


설정 변경이 필요한 경우



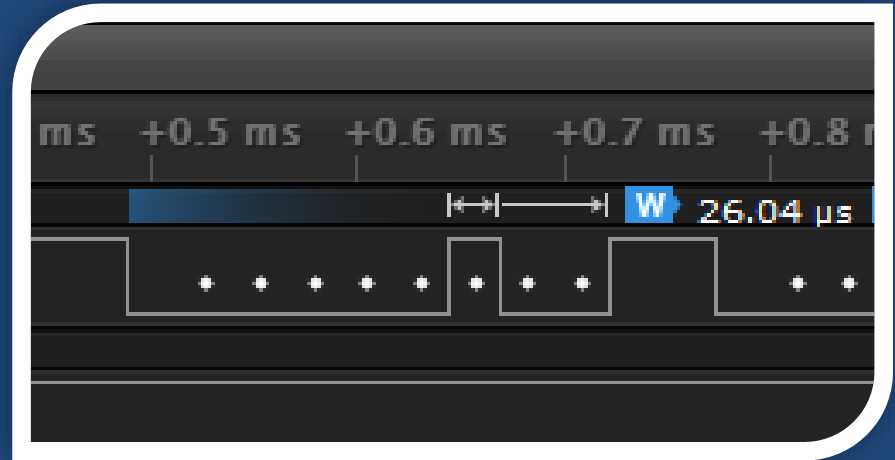
TX 핀의 기본 상태는 HIGH다.

- TX 핀과 GND에 LED를 연결했을 때 빛이 나는 이유



신호 분석을 통해 baudrate 알아내기

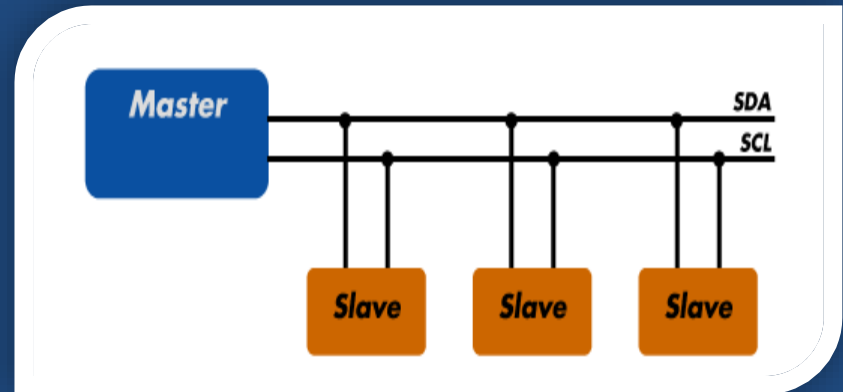
- 9600 : 100 μ s
- 14400 : 69 μ s
- 38400 : 26 μ s
- 57600 : 17 μ s
- 115200 : 8.6 μ s



I2C 신호 분석 실습

I2C란?

- 하드웨어 통신 프로토콜의 한 종류
- TWI라고도 불리움
 - Two Wire Interface
- 2개의 Line으로 통신함
 - SDA(TWD) : DATA
 - SCK(TWCK) : CLOCK
- MASTER/SLAVE 구조로 작동
 - 하나의 MASTER에 여러 개의 SLAVE 연결 가능
 - ADDRESS를 통해 각 SLAVE를 구별
- 통신 속도
 - High speed 모드 3.4Mbps
 - Fast 모드 400Kbps
 - **표준 모드 100Kbps (arduino default)**
 - 저속 모드 10Kbps



I2C 프로그래밍 (master)

```
#include <Wire.h>

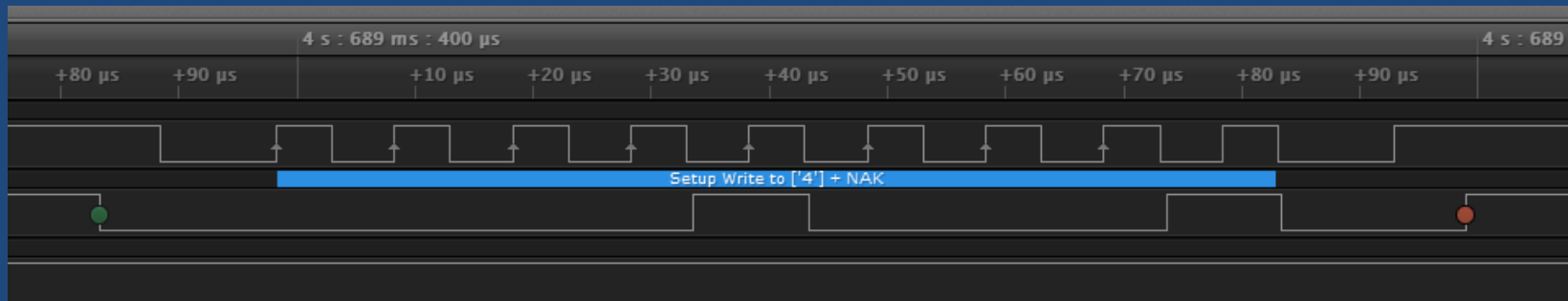
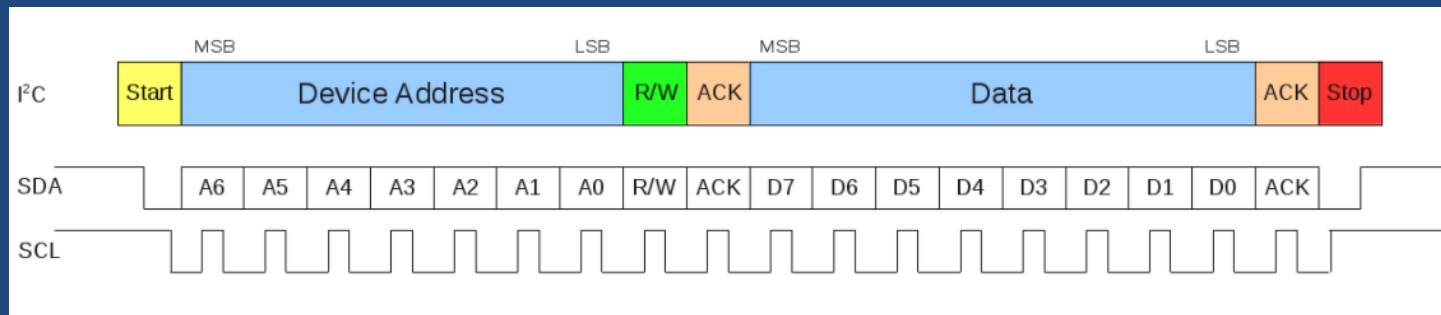
#define SLAVE_ADDR 4 // 슬레이브의 주소

void setup() {
  Wire.begin(); // Wire 라이브러리 초기화
}

void loop() {
  Wire.beginTransmission(SLAVE_ADDR);
  Wire.write('A');
  Wire.endTransmission();
  delay(1000);
}
```

I2C 신호 분석 결과

- Address = 7bit (0000100)
- Mode = 1bit (READ = 1 , WRITE = 0)
- Response = 1bit (ACK = 0, NAK = 1)



Address = 0000100(4), Write(1), NAK(1, 응답 없음)

결론 : 신호 분석의 장점

- 신호의 패턴을 보고 어떤 용도의 핀인지 파악할 수 있음
 - Ex> CLOCK핀, UART의 TX 핀
- 문제 발견 시 원인을 분석해낼 수 있음
 - EX> 신호 반전 현상
- Unknown 프로토콜을 분석해 낼 수 있음
- Sniffing을 통해 정보를 얻어낼 수 있음
 - EX> 암호화 KEY

감사합니다.