

# Conceitos de Comunicação Serial Assíncrona

Versão 2019

## 1. Comunicação Serial Assíncrona

Uma comunicação é chamada de **serial** quando o envio dos códigos dos caracteres se processa sobre uma única linha, onde os bits enviados são encadeados um por vez, e numa fila. Essa comunicação é **assíncrona** quando não exige o sincronismo dos relógios entre o receptor e o transmissor, ou seja, cada caractere carrega seus próprios sinais de sincronismo.

### 1.1. Normas EIA-RS-232<sup>1</sup>

As normas EIA (*Electronic Industries Alliance*) são adotadas pelos fabricantes de equipamentos para eliminar possíveis discrepâncias na interligação dos mesmos, e auxiliar o usuário na escolha e instalação dos equipamentos. Em particular, a norma EIA-RS-232C<sup>2</sup> tem por objetivo padronizar um método de interconexão entre terminais e canais de comunicação de dados, quando os mesmos são fornecidos por fabricantes distintos. Ela define um modo de troca de sinais de controle (protocolo) e de sinais de dados serializados entre o terminal e o canal de comunicação de dados.

O canal de transmissão de dados inclui os conversores de sinais e a linha de transmissão; os conversores são utilizados para compatibilizar os níveis dos sinais recebidos e transmitidos para a linha de transmissão com a norma em questão; as normas elétricas destes sinais são descritas mais adiante.

O terminal de dados, entretanto, deve providenciar a serialização dos dados, para que o projeto do canal de transmissão seja independente do comprimento e da codificação dos mesmos. A Figura 1 mostra os sinais típicos em uma interligação entre dois terminais por meio de um canal de transmissão de dados, utilizando os critérios apresentados por esta norma.

#### a) Sinais de Intercomunicação

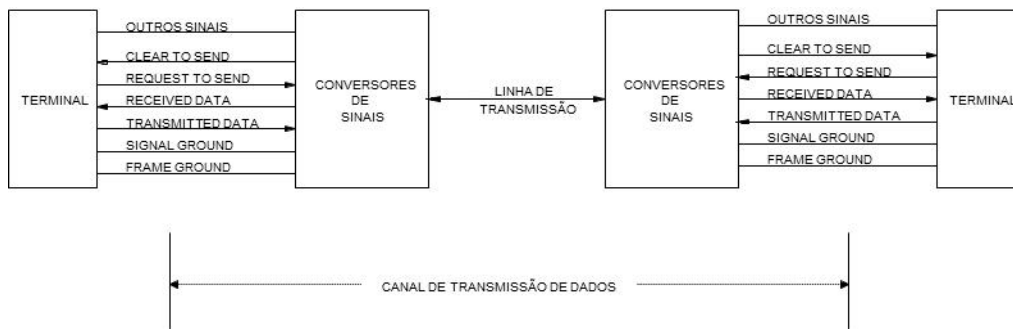
Neste item são descritas as funções dos principais sinais de intercomunicação padronizados pela norma EIA-RS-232C.

- **FRAME GROUND:** corresponde ao fio terra dos equipamentos. É ligado à carcaça metálica do equipamento e nas partes condutoras do mesmo, expostas ao operador, de modo a evitar diferenças de potencial entre o equipamento e o operador;
- **SIGNAL GROUND:** estabelece a referência elétrica (terra) para todos os sinais de intercomunicação, exceto para o FRAME GROUND;
- **TRANSMITTED DATA:** corresponde ao dado serializado, gerado pelo terminal de dados;
- **RECEIVED DATA:** corresponde ao dado serializado recebido do canal de comunicação de dados;
- **REQUEST TO SEND:** gerado pelo terminal de dados, informa aos conversores de sinais a ele conectados, que o terminal deseja transmitir dados.
- **CLEAR TO SEND:** gerado nos circuitos dos conversores de sinais, é utilizado para indicar que os circuitos estão prontos para enviar dados.

Todos estes sinais e os possíveis opcionais devem obedecer às características elétricas relacionadas no item 1.2.

<sup>1</sup> O padrão EIA RS-232 também é conhecido como EIA 232 ou, mais recentemente, TIA 232. TIA é uma abreviatura de "Telecommunications Industry Association".

<sup>2</sup> A revisão C do padrão EIA RS-232 é conhecido como RS-232C e foi elaborada em 1969. Atualmente, a última revisão é o ANSI/EIA/TIA 232 F de 1997.



**Figura 1 – Interligação entre dois Terminais de Dados.**

## b) Características Elétricas dos Sinais

O ponto de interconexão entre o terminal de dados e o canal de transmissão deve ser feito por meio de conectores, onde o conector fêmea deve estar associado ao canal de transmissão de dados e fixado próximo do terminal de dados. O conector macho, associado ao terminal de dados, deve ser acoplado a um cabo, que deve ser o menor possível (menor que 15 metros).

A norma ainda especifica que a amplitude de nenhum sinal deve exceder 50V em relação aos sinais SIGNAL GROUND ou FRAME GROUND e que a máxima corrente de curto-circuito entre dois sinais quaisquer, inclusive os sinais de terra, não deve exceder 1,5 A.

Os circuitos que geram os sinais de interligação devem ser projetados de forma a não apresentarem nenhum dano no caso desses sinais sofrerem algum curto-circuito com os terras presentes no equipamento ou permanecerem em aberto. Também deve ser possível seu funcionamento contínuo nas condições máximas especificadas anteriormente.

Os sinais nos circuitos de interligação podem estar nas condições ON ou MARK, quando a tensão nesses sinais for mais negativa que -3 V em relação à terra de sinal, e OFF ou SPACE, quando a tensão nesses sinais for maior que +3V em relação à terra de sinal. Geralmente, deve-se usar a nomenclatura MARK/SPACE para os sinais TRANSMITTED DATA e RECEIVED DATA e ON/OFF para os demais.

Os circuitos de recepção de sinais devem ser projetados de modo a serem acionados apenas por tensão ficando, portanto, insensíveis a parâmetros como Tempos de Subida, Tempos de Descida, existência de *overshoots* ou *undershoots* e etc.

A impedância de entrada nos circuitos de recepção deve ter uma resistência, em regime DC, maior que 1000  $\Omega$ , tensão em circuito aberto menor que 2 V e capacitância menor que 2500 pF, medidas nos pinos do conector de acoplamento.

A seguir, apresentam-se as características elétricas que os sinais de interligação devem apresentar:

- a) a tensão dos sinais deve ser pelo menos  $\pm 3V$  em relação à terra de sinais e não exceder  $\pm 25V$ , também com respeito à terra de sinais;
- b) a forma de onda dos sinais deve ser aproximadamente retangular;
- c) para se evitar indução de ruídos nos circuitos de interligação, não devem ser utilizados *drives* indutivos.

Esta técnica de transmissão de sinal digital por nível de tensão é denominada de "Loop de tensão".

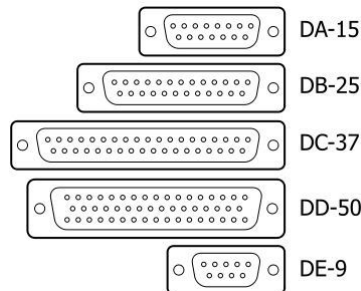
A transmissão digital também pode ser efetuada por níveis de corrente. Esta técnica é denominada de "loop de corrente". Os valores padrões são:

- MARK ou ON: 60 mA (ou 20mA);
- SPACE ou OFF: 0 mA.

A comunicação por *loop* de corrente é mais imune a ruído que a comunicação por níveis de tensão, e suas interfaces transmissoras e receptoras são da mesma complexidade.

### c) Interface Mecânica

Como qualquer outro padrão, o RS-232C é uma referência para projetistas de equipamentos. Assim define entre outras coisas as interfaces mecânicas ou conectores. A Figura 2 ilustra alguns conectores padrão existentes.



**Figura 2 – Alguns conectores – interface mecânica.**

A Tabela I apresenta a designação dos sinais do RS-232C aos pinos dos conectores DB-25 e DE-9.

**Tabela I – Designação de alguns sinais do RS-232C aos pinos de conectores.**

Sinal	DB-25	DE-9
Common Ground (CG)	7	5
Transmitted Data (TxD)	2	3
Received Data (RxD)	3	2
Data Terminal Ready (DTR)	20	4
Data Set Ready (DSR)	6	6
Request To Send (RTS)	4	7
Clear To Send (CTS)	5	8
Carrier Detect (DCD)	8	1
Ring Indicator (RI)	22	9

### d) UART

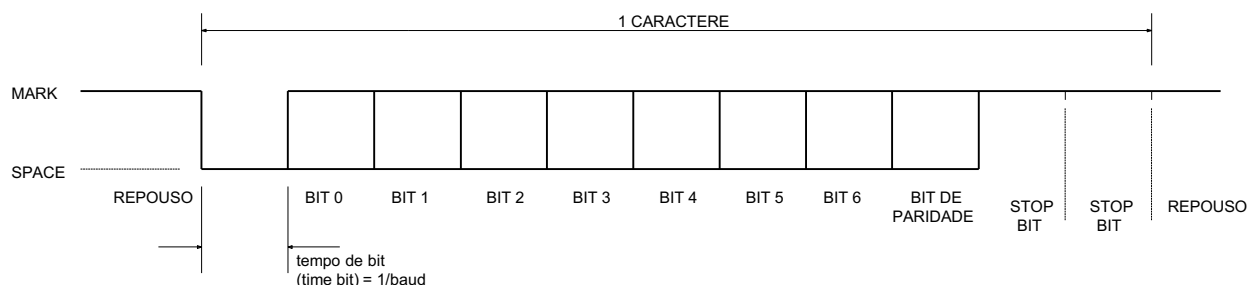
Um UART (*Universal Asynchronous Receiver/Transmitter* ou transmissor/receptor assíncrono universal) é um dispositivo responsável pela comunicação de dados (paralelos) em um meio de transmissão serial. Sua principal função é converter dados entre as formas paralela e serial. Os UARTs normalmente são usados com os padrões de comunicação serial, como RS-232C, RS-422 e RS-485.

Nos computadores pessoais, as placas-mãe incorporam um circuito integrado UART para comunicação pelas portas seriais. Um exemplo de UART é o National Semiconductor PC16650D, que alcança taxas de até 1,5M bauds.

## 1.2. Transmissão Serial Assíncrona

A comunicação com o terminal é realizada com protocolo assíncrono como mostrado na Figura 3, com notação MARK (1) e SPACE (0).

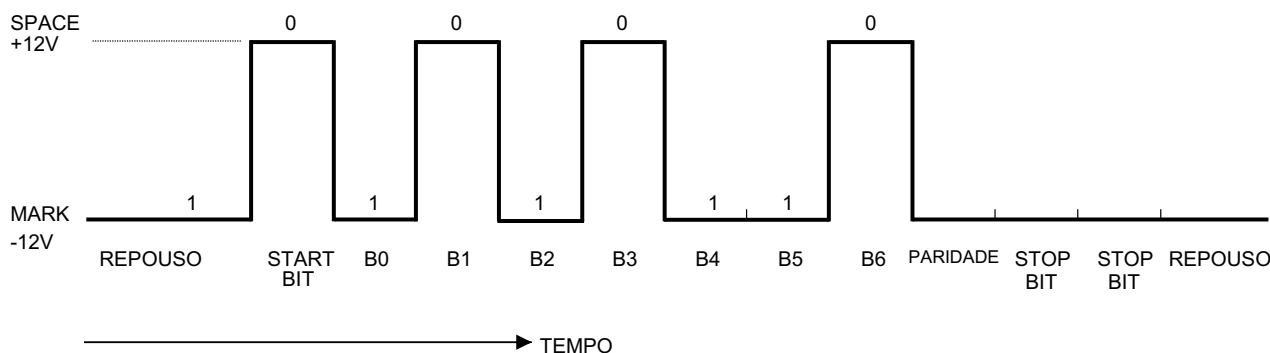
Em estado de repouso, o canal de comunicação apresenta o sinal MARK. O início da transmissão é sinalizado pelo START BIT, através de um sinal SPACE. Em seguida, são transmitidos os bits de dados, o bit de paridade e os STOP BITS.



**Figura 3 – Protocolo Serial Assíncrono (MARK e SPACE).**

A velocidade de comunicação é definida em *bauds*, que, em um sistema de transmissão de dados binários, representam o número de *bits* transmitidos por segundo.

Os níveis de tensão utilizados tipicamente para os níveis MARK e SPACE são -12 V e +12 V, respectivamente. A Figura 4 mostra como o caractere '5', cujo código em ASCII é dado pela palavra  $(0110101)_2$ , é enviado para um terminal.



**Figura 4 – Formato da saída serial da palavra  $(0110101)_2$ .**

O circuito de transmissão deve incluir ao menos um registrador de deslocamento com entrada paralela e saída serial. Pode também conter um contador para acompanhar o número de bits transmitidos.

Um aspecto importante no projeto de um transmissor serial assíncrono diz respeito ao sincronismo do *clock* interno do circuito e a transmissão dos bits pelo canal serial: cada bit transmitido deve seguir um intervalo de tempo específico, ou seja, um bit deve ser transmitido a cada  $1/\text{baud}$  segundos. Ao término da transmissão, o canal serial deve retornar para o repouso, ou seja, para o sinal MARK. Este sincronismo pode ser facilmente obtido se a frequência de operação (*clock*) do circuito for o mesmo da taxa de transmissão, ou seja, cada bit é transmitido a cada borda do *clock*. Caso a frequência de *clock* for superior à taxa de transmissão, o circuito deve incluir uma lógica que controla o intervalo de transmissão de cada bit serial.

### 1.3. Recepção Serial Assíncrona

Os sinais enviados pelo terminal têm a mesma forma daqueles recebidos pelo terminal. Portanto, o circuito de recepção de dados deve detectar o início da transmissão com o pulso do START BIT e, a partir desse ponto, por meio de um registrador de deslocamento, copiar o dado em código ASCII e o bit de paridade.

Como o início da operação do terminal certamente é assíncrono com relação ao relógio do circuito de recepção, deve-se tentar sincronizar, o melhor possível, a entrada de dados detectada pelo pulso do START BIT. O circuito de recepção deve tentar amostrar o dado de entrada no meio do intervalo do *bit*, ou seja,  $\frac{1}{2} \times (1/\text{baud})$  após o início da transmissão do *bit*. A figura 5 apresenta os pontos de amostragem em relação aos bits na forma de onda da transmissão serial.

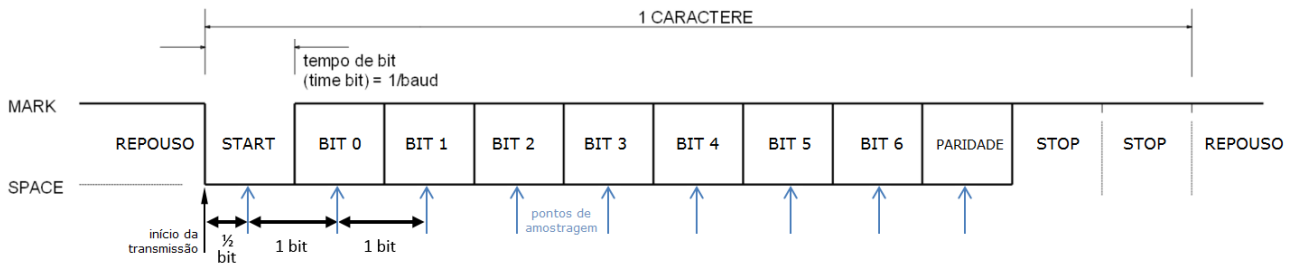


Figura 5 – Ilustração dos pontos de amostragem dos bits.

Como o circuito do terminal e o circuito de recepção serial são distintos, seus respectivos circuitos de relógio não devem estar sincronizados entre si. Desta forma, o projeto deve levar em consideração o aspecto da sincronização do sinal serial recebido pelo circuito de recepção.

Uma sugestão para realizar esse sincronismo é utilizar um sinal de frequência algumas vezes mais alta que aquela necessária no registrador de deslocamento, para gerar o *clock* desse registrador. Esta estratégia é denominada superamostragem.

O diagrama de blocos de um circuito didático conceitual de recepção é apresentado na Figura 6. Para ilustrar, os diagramas de sinais da figura 7 representam os casos em que a frequência do oscilador é 8 vezes maior que a frequência do *clock* do registrador de deslocamento do circuito de transmissão.

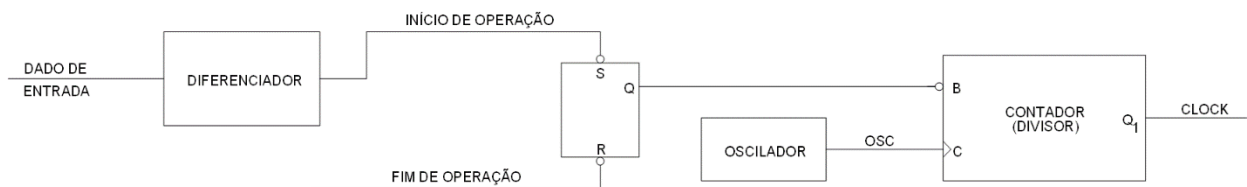


Figura 6 –Diagrama de blocos do Circuito de Recepção.

Em  $t = 0$ , o diferenciador liga o *flip-flop* que habilita o contador a começar a contar (admitindo-se que esse contador seja sensível à borda de subida do sinal OSC). Como os circuitos de transmissão e de recepção são distintos, os respectivos sinais de clock não são sincronizados. Temos então duas possibilidades de temporização entre o dado de entrada e o sinal do oscilador do circuito de recepção (figura 7):

- No **caso A** vemos que, logo após o contador ser habilitado, ocorre uma borda de subida do sinal "OSC A". Quando o contador atinge o valor 4, o sinal CLOCK A muda de estado, indo para o nível lógico 1 e amostrando o sinal DADOS (supondo-se também que o registrador de deslocamento é acionado pela borda de subida do sinal OSC).
- No **caso B**, por outro lado, o sinal OSC B passa por uma borda de subida e em seguida (no instante  $t=0$ ) o contador é habilitado. Portanto, o contador só começará a contar na próxima borda de subida de OSC B. Quando ele atingir o valor 4, o sinal CLOCK B passa para nível lógico 1 e o dado é amostrado no registrador de deslocamento.

Vemos, portanto, que para o caso em que  $F_{OSC} = 8 \times f_{CLOCK}$  o dado será amostrado o mais rápido em  $1/8 \times T_{CLOCK}$  antes do meio do intervalo do dado, e o mais lento bem no meio do dado. É fácil concluir que o intervalo de amostragem  $\Delta A$  (veja na Figura 7) ficará sempre entre  $T_{CLOCK}/2 - T_{OSC}$  e  $T_{CLOCK}$ ; quanto menor  $T_{OSC}$ , maiores são as chances de o dado ser amostrado mais perto de  $CLOCK/2$ ; e isso é bom porque é em  $CLOCK/2$  que o dado tem as maiores probabilidades de estar estável.

Veja também que o terminal só garante que o dado esteja estável de  $T_{CLOCK}/4$  a  $3 \times T_{CLOCK}/4$ ; portanto  $\Delta A < T_{CLOCK}/4$  (ou seja,  $T_{OSC} < T_{CLOCK}/4$ ).

O fim de transmissão de um caractere ASCII também deve ser decidido pelo circuito do receptor de dados. Essa detecção é feita utilizando-se um contador que deve contar o número de pulsos do sinal de *clock* do registrador de deslocamento correspondente ao caractere e gerar um sinal quando a recepção do mesmo chegar ao fim.

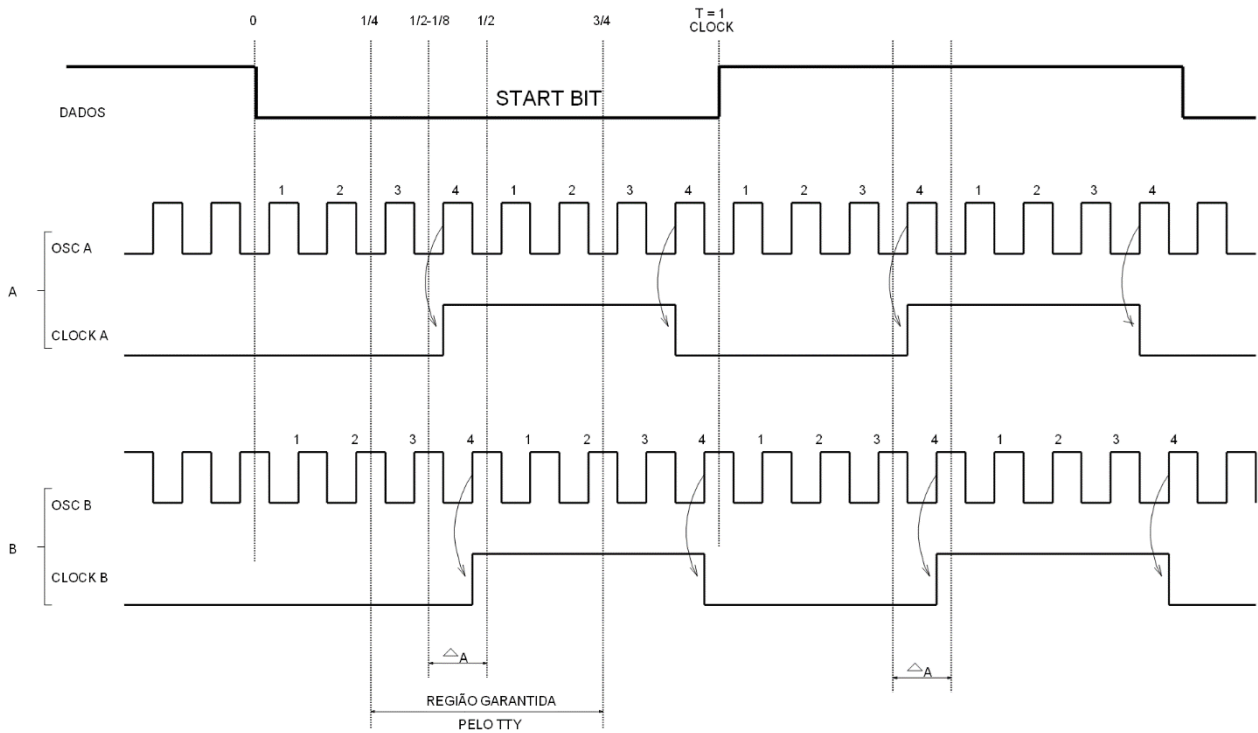


Figura 7 – Diagrama de sinais do Circuito de Recepção.

## 2. Código ASCII

O código ASCII é um código padronizado, utilizado para a representação dos caracteres alfanuméricos na área de computação digital. Possui 7 bits de informação e, eventualmente, um bit de paridade; com esses 7 bits são codificadas as letras maiúsculas e minúsculas, números decimais, sinais de pontuação e caracteres de controle. A Tabela II apresenta o código ASCII completo.

**Tabela II – Tabela com Código ASCII.**

Bits				b <sub>6</sub>	0	0	0	0	1	1	1	1
				b <sub>5</sub>	0	0	1	1	0	0	1	1
				b <sub>4</sub>	0	1	0	1	0	1	0	1
b <sub>3</sub>	b <sub>2</sub>	b <sub>1</sub>	b <sub>0</sub>									
0	0	0	0	NULL	DLE	SP	0	@	P	'	p	
0	0	0	1	SOH	DC1	!	1	A	Q	a	q	
0	0	1	0	STX	DC2	"	2	B	R	b	r	
0	0	1	1	ETX	DC3	#	3	C	S	c	s	
0	1	0	0	EDT	DC4	\$	4	D	T	d	t	
0	1	0	1	ENQ	NAK	%	5	E	U	e	u	
0	1	1	0	ACK	SYN	ε	6	F	V	f	v	
0	1	1	1	BEL	ETE	`	7	G	W	g	w	
1	0	0	0	BS	CAN	(	8	H	X	h	x	
1	0	0	1	HT	EM	)	9	I	Y	i	y	
1	0	1	0	LF	SUB	*	:	J	Z	j	z	
1	0	1	1	VT	ESC	+	;	K	[	k	{	
1	1	0	0	FF	FS	,	<	L	\	l	:	
1	1	0	1	CR	GS	-	=	M	]	m	}	
1	1	1	0	S0	RS	.	>	N	^	n	~	
1	1	1	1	S1	US	/	?	O	_	o	DEL	

**Palavra**

b <sub>6</sub>	b <sub>5</sub>	b <sub>4</sub>	b <sub>3</sub>	b <sub>2</sub>	b <sub>1</sub>	b <sub>0</sub>
----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------

O código ASCII foi desenvolvido para representar textos para computadores ou equipamentos de comunicação e seu primeiro padrão foi publicado em 1963. Mais recentemente, com a difusão do uso de computadores, novos padrões foram desenvolvidos para incorporar novos caracteres e símbolos. Uma evolução do código ASCII é o código UTF-8 (*UCS Transformation Format – 8-bit*).

### 3. Conversão de Níveis de Tensão

Como os padrões de nível de tensão para circuitos digitais (TTL ou CMOS) e para o RS-232C são diferentes, é necessário o uso de circuitos especializados para conversão de níveis de tensão. Por exemplo, o bit 1, que em um circuito digital tem um nível de tensão típico da ordem de +5V, deve ser convertido para um sinal MARK que tem tipicamente um nível de tensão de -12V. Da mesma forma, o bit 0 (tensão de 0V) deve ser convertido para o sinal SPACE (tensão +12V).

Vários componentes estão disponíveis no mercado para realizar a conversão de níveis de tensão. Por exemplo, temos o par 1488/1489 e o MAX232.

O componente 1488 é responsável pela conversão de níveis de tensão TTL para RS-232 e o 1489, de RS-232 para TTL. A figura 7 apresenta as pinagens destes componentes.

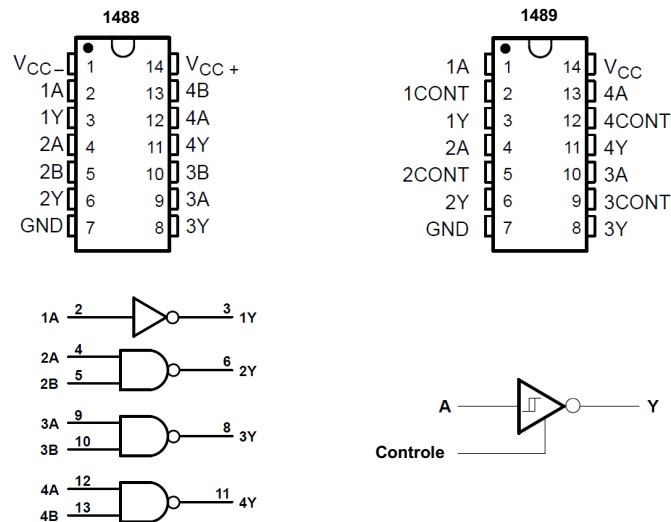


Figura 7 – Pinagens e esquemas lógicos dos conversores de tensão 1488 e 1489.

Convém observar que o conversor 1488 tem como pinos de alimentação: VCC+, VCC- e GND (tipicamente, +12V, -12V e 0V, respectivamente). Já o conversor 1489 tem os pinos comuns de alimentação: VCC (tipicamente +5V) e GND (0V).

O circuito integrado MAX232 contém circuitos de conversão de tensão para ambos os sentidos (TTL para RS232C e RS232C para TTL) em um único encapsulamento. A figura 8 mostra a pinagem deste CI.

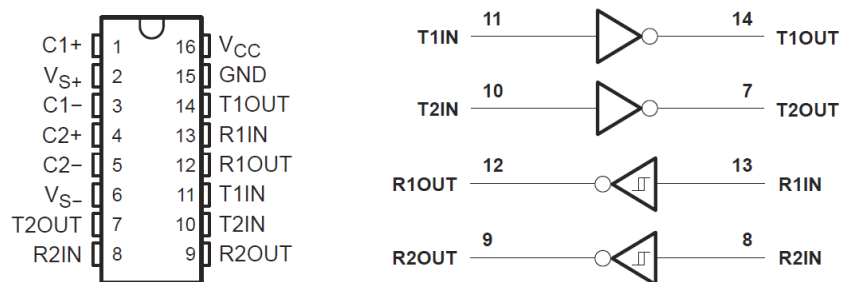


Figura 8 – Pinagem e esquema lógico do MAX232.

Uma versão do MAX232 que opera em outros níveis de tensão é o **MAX3232**, que permite a alimentação com 3,3V a 5V. Este circuito integrado é compatível pino a pino com o circuito original.



## 4. BIBLIOGRAFIA

- FREGNI, E.; SARAIVA, A. M. **Engenharia do Projeto Lógico Digital: Conceitos e Prática**. Editora Edgard Blücher, 1995.
- HELD, G. **Understanding Data Communications**. 6<sup>th</sup> ed., New Riders, 1999.
- CCITT - Fifth Plenary Assembly. Green Book. Vol. VIII, Geneve, December 1972
- Electronic Industries Association. **Interface Between Data Terminal Equipment and Data Communication Equipment Employing Serial Date Interchange EIA-RS-232-C**, Washington, August 1969.

### Histórico de Revisões

E.S.G. e F.N.A/2001 – revisão  
E.T.M./2004 – revisão  
E.T.M./2005 – revisão  
E.T.M./2008 – revisão  
E.T.M./2011 – revisão  
E.T.M./2012 – revisão  
E.T.M./2013 – revisão da parte experimental  
E.T.M./2014 – revisão  
E.T.M./2015 – revisão do texto  
E.T.M./2016 – revisão  
E.T.M./2017 – revisão  
E.T.M./2018 – revisão  
E.T.M./2019 – revisão