

USBprog Handbuch

Benedikt Sauter

<http://www.embedded-projects.net/usbprog>

USBprog Handbuch

by Benedikt Sauter

Revision History

Revision 0.1 Dezember 2007 Revised by: BS

Table of Contents

Preface	v
1. Einsatzgebiet und Funktionsumfang	1
2. Montage und Aufbau der Hardware.....	2
2.1. Löten der restlichen Bauteile	2
2.2. Programmierung des Bootloaders	3
2.3. Erster Funktionscheck	3
3. Installation der Treiber und Software für USBprog	6
3.1. Installation unter GNU/Linux	6
3.1.1. Installation aus den Quellen heraus	6
3.1.2. Installation unter OpenSUSE	6
3.1.3. Installation unter Debian/Ubuntu	6
3.1.4. Zugriff auf USBprog als Benutzer	6
3.2. Installation unter Windows	6
3.3. Installation unter MAC/OS	7
4. Firmware wechseln.....	8
4.1. Beliebte Fehlerquellen	8
5. Anwendungen mit USBprog	9
5.1. AVR ISP Programmer (STK500 kompatibel)	9
5.1.1. AVR Studio 4.....	9
5.1.2. avrdude unter Windows	9
5.1.3. avrdude unter GNU/Linux	10
5.1.4. avrdude Bedienhinweise.....	11
5.1.5. Beliebte Fehlerquellen bei AVR ISP Programmer	11
5.2. OpenOCD ARM7/ARM9 Debugger.....	12
5.2.1. OpenOCD unter Linux	12
5.2.2. OpenOCD unter Windows.....	12
5.2.3. Arbeiten mit dem OpenOCD Debugger	13
5.3. SimplePort.....	13
5.3.1. Status	14
5.3.2. Downloads	14
5.3.3. Anschlussbelegung	14
5.3.4. Bibliothek in C	15
5.3.5. Beispiel in C	16
5.3.6. Beispiel in Java	16
5.3.7. Beispiel in Python.....	17
5.4. SimplePort RS232.....	17
5.4.1. Kommandos für die Ansteuerung der Leitungen	18
5.4.2. Beispiel in Python.....	20
5.4.3. Einsatz in C#.....	20
5.5. USB zu RS232 Wandler.....	21
5.5.1. Status	21
5.5.2. Linux.....	21
5.5.3. MacOS	21
5.6. AT89 Programmer.....	22

5.6.1. Status	22
5.7. JTAG Adapter.....	22
5.8. XSVF Player (Xilinx CPLDs und FPGAs programmieren)	22
5.8.1. Anschlussbelegung	23
5.8.2. XSVF Player unter Linux.....	23
5.8.3. XSVF-Dateien erstellen mit Xilinx ISE 9.2i WebPack.....	23
5.9. Logik Analysator (250 kHz, 8 Signale, Trigger)	24
5.9.1. Anschlussbelegung	25
5.9.2. Downloads	25
5.9.3. Aufzeichnung von Messungen mit logic2vcd	25
5.9.4. Datenanalyse mit GTKWave	26
6. Eigene Firmware entwickeln	28
A. Datenblatt	29
B. Schaltplan	30
7. Apeendix C: Lizenzen.....	31
Bibliography	32
Index.....	33

Preface

Im folgenden Handbuch wird die Inbetriebnahme und der Einsatz von USBprog beschrieben.

An dieser Stelle möchte ich mich bei den viele Helfern rund um USBprog bedanken. Ohne der Community wäre das Projekt nicht das was es mittlerweile ist.

Support

Support gibt es im Forum auf <http://forum.embedded-projects.net/> oder per E-Mail sauter@ixbat.de.

Chapter 1. Einsatzgebiet und Funktionsumfang

Was ist USBprog

usbprog ist ein freier Programmieradapter. Über USB kann man bequem verschiedene Firmware Versionen aus einem "Firmware-Archiv" einspielen. Der Adapter kann aktuell für das Programmieren und Debuggen von AVR und ARM Prozessoren, als USB zu RS232 Wandler, als JTAG Schnittstelle oder als einfacher I/O-Port (10 Leitungen) eingesetzt werden.

Wer braucht usbprog?

Hardware- und Softwareentwickler die unter Windows, Linux & Co arbeiten.

Was ist das Besondere an dem Konzept von usbprog?

Mit der Zeit soll ein immer grösserer Pool an Firmware Versionen entstehen. Idealerweise kann man dann als Besitzer von usbprog, wenn man einen neuen Baustein bekommt mit dem man arbeiten soll, in den Online Pool schauen und suchen, ob es eine passende Firmware zum Programmieren oder Ansteuern von diesem Baustein gibt.

Sollte es gerade keine passende Firmware für den benötigten Baustein geben, so sollte man nicht überstürzt hohe Einkaufspreise für Adapter auf sich nehmen, sondern zuerst lieber anfragen, ob es lohnenswert ist, hier eine neue Firmware für usbprog zu schreiben, um somit in den Firmware-Pool zu investieren. Oft ist dies relativ schnell geschehen, da man auf bestehenden Softwarewerkzeuge aufbauen kann. Wie im Falle vom AVR ISP 2 Klon, diesen kann man mit allen Anwendungen nutzen die den originalen Adapter von Atmel unterstützen, oder der Adapter für den OpenOCD war auch ein Produkt, das innerhalb weniger Tagen entwickelt worden ist.

Da alles unter einer Open Source Lizenz steht, sollte das Projekt lange Zeit interessant bleiben!

Auszug aus der Firmwareliste

- AVR ISP Programmer (kompatibel zu AVR ISP mkII)
- OpenOCD Interface (ARM Debugging)
- Freier JTAG Adapter + Bibliothek
- AT89 Programmer
- SimplePort (10 I/O Leitungen)
- USB zu RS232 Wandler (ohne Treiber!!)
- XSVF Player (Xilinx CPLD/FPGA)
- Logikanalysator

Chapter 2. Montage und Aufbau der Hardware

Folgende Übersicht gibt einen groben Leitfaden für die Installation an.

- Auspacken des Bausatzes
- USBprog fertig montieren (löten)

Abhängig ob ein vorprogrammierter Adapter gekauft worden ist, gibt es jetzt zwei mögliche Wege.

- USBprog ist bereits vorprogrammiert
 1. Benötigte Anwendung (z.B. AVR Studio oder Yagarto für OpenOCD installieren)
 2. USBprog Flash Tool installieren (nur optional wenn Firmware gewechselt werden soll)
- USBprog ist noch nicht programmiert
 1. VCC Jumper entfernen falls externer AVR Programmierer keine Stromversorgung benötigt
 2. Externen AVR Programmierer anstecken
 3. Reset Jumper Stecken
 4. usbprog_base.hex flashen
 5. Fuse Bits programmieren
 6. Jumper entfernen
 7. USBprog Tool installieren (inkl. Treiber)
 8. Am PC anstecken -> Neues Gerät sollte erkannt werden (Treiber automatisch installieren)
 9. Per Flashtool gewünschte Firmware einspielen

Dies war nur ein grober Leitfaden. In den weiteren Abschnitten werden die einzelnen Schritte genauer beschrieben.

2.1. Löten der restlichen Bauteile

Der Adapter ist anders als die vorherige Version bereits vormontiert. Die SMD Bauteile sind gelötet, nur die "groben" Bauteile müssen angebracht werden. Anstelle der USB-B-Buchse kann auch ein USB-A-Stecker eingelötet werden, welches den Vorteil hat, dass USBprog als USB-Stick in einem passendem Gehäuse verwendet werden kann.

Folgende Schritte sind somit zu erledigen:

- 10-polige Wannenbuchse einlöten

- USB Buchse montieren und einlöten
- 4-polige Stiftleiste fixieren und einlöten

FOTO MIT A-Stecker

FOTO MIT Bauteilen

2.2. Programmierung des Bootloaders

USBprog ohne Programmierung wird von keinem System erkannt. Das hat den einfachen Grund, da die Ansteuerung des USB Beusteins über die Firmware implementiert ist. Und wenn diese eben nicht im ATmega32 des USBprogs ist, hat das Betriebssystem keine Chance das Gerät zu erkennen.

Die Basis für USBprog ist ein Bootloader, der es ermöglicht später ohne externen AVR Programmierer eine Firmware auszutauschen. Um den Bootloader auf USBprog übertragen zu können wird wie bereits ein externer AVR Programmierer benötigt. Im folgenden werden die bekanntesten Möglichkeiten beschrieben.

avrdude unter Linux und Windows

Falls die Firmware mit einem AVR ISP mkII (oder USBprog AVR Programmer) programmiert werden soll, muss als Parameter `-c avrispv2 -P usb` angegeben werden. Für ein einfaches Parallelportkabel reicht `-c bsd`.

- Firmware flashen: `avrdude -p m32 -c avrispv2 -P usb -B 8 -U flash:w:usbprog_bootloader.hex`
- Ifuse programmieren: `avrdude -p m32 -c avrispv2 -P -B 8 -U lfuse:w:0xe0`
- hfuse programmieren: `avrdude -p m32 -c avrispv2 -P -B 8 -U hfuse:w:0xd8`

AVR Studio

TDB FUSE Screenshot

PonyProg

TDB mit fuse ISP Speed

2.3. Erster Funktionscheck

Nach dem flashen des Bootloader und dem einstelle der FUSE Bits kann USBprog bereits vom Betriebssystem erkannt werden.

Es empfiehlt sich die Jumper in folgende Grundstellung zu bringen:

1. Resetjumper entfernen. Der Jumper wird wirklich nur für das programmieren des Bootloaders in den USBprog benötigt.
2. Bootloader Jumper entfernen. Nach dem programmieren des Bootloaders befindet sich noch keine Firmware aus USBprog und es wird automatisch der Bootloader gestartet.
3. VCC Jumper entfernen. Hiermit kann gesteuert werden wie die nach aussen geführte VCC Leitung beschalten werden soll, also ob die Zielschaltung über USBprog versorgt werden soll. Um sicher zu stellen, dass es keinen Kurzschluss oder ähnlich gibt sollte der VCC Pin keinen Kontakt haben. Das heisst der Jumper sollte keine Verbindung herstellen._

Mit dem Auge kann geprüft werden, ob der Bootloader starten kann. Dies kann am Blinkrythmus der Status LED gesehen werden. Die LED blinkt im Rythmus: kurz an - kurz aus - kurz an - lang aus.

Wenn die LED entsprechend blinkt, bedeutet dies nur, dass der ATmega32 korrekt arbeitet. Ob die USB Schnittstelle korrekt arbeitet kann aber nur mit einem Computer überprüft werden.

Blinkt die LED trotz einspielen des Bootloaders und einstellen der Fuse Bits nicht, kann mit einem Oszilloskop fest gestellt werden ob die Schaltung denn irgendetwas macht, oder ob ein grösseres Problem vorliegt.

Am einfachsten misst man dafür die Frequenz am Taktausgang des USB Bausteins, welcher als Taktquelle für den ATmega32 dient und dort auch einfacher gemessen werden kann.

Befindet sich kein Bootloader im ATmega32, oder ist die Kommunikation zwischen dem USB Baustein und dem ATmega32 gestört sollten dort 4 MHz anliegen. Ist der Bootloader aktiv so kann dies anhand der anliegenden 16 MHz festgestellt werden. Das umschalten der Taktgeschwindigkeit von 4 Mhz auf 16 Mhz klappt nur dann wenn die Verbindung zwischen USB Baustein und ATmega32 in Ordnung ist und der Bootloader korrekt gestartet ist.

BILD OSI MESSEN

GNU/Linux

Mit Hilfe des Kommandos lsusb aus den usbutils (Über die Paketverwaltung muss das Paket *usbutils* zuvor installiert worden sein) geprüft werden, ob USBprog mit dem Bootloader vom Betriebssystem erkannt wird.

```
big:/home/bene# lsusb  
Bus 002 Device 035: ID 1781:0c62
```

Dies ist die Kennung der Bootloaders (1781 = Hersteller ID, 0c62 = Produktnummer)

Windows

In Windows sollte der typische Ping Pling Sound hörbar sein und der Treiber Installationsassistent nach dem Ort des Treibers fragen. An dieser Stelle sollte man abbrechen, falls noch nicht die USBprog Tools installiert worden sind.

Chapter 3. Installation der Treiber und Software für USBprog

Abhängig vom Betriebssystem müssen die USBprog Tools und Treiber entsprechend installiert werden.

3.1. Installation unter GNU/Linux

Linux ist nicht gleich Linux. Das bedeutet die Installation ist stark abhängig von der eingesetzten Distribution.

3.1.1. Installation aus den Quellen heraus

TDB

3.1.2. Installation unter OpenSUSE

TDB

3.1.3. Installation unter Debian/Ubuntu

TDB

3.1.4. Zugriff auf USBprog als Benutzer

TDB

3.2. Installation unter Windows

Hier gestaltet sich der Installation sehr einfach. Es muss nur die aktuelle Installationsroutine von der Internetseite <http://www.embedded-projects.net/usbprog> (Bereich Download) heruntergeladen und installiert werden. Am besten wird USBprog (mit dem aktiven Bootloader - mit gestecktem Jumper USBprog anstecken) erst nachdem die Installationsroutine ausgeführt worden ist angesteckt.

Dann sollte der Windows Treiber Assistent die bereitliegenden Treiberdateien für USBprog automatisch finden und aktivieren.

3.3. Installation unter MAC/OS

folgt (bitte im Forum nachfragen)

Chapter 4. Firmware wechseln

TDB

4.1. Beliebte Fehlerquellen

- Schlechte Lötstellen an der USB-Buchse
- Falsche Konfiguration der FUSE Bits
- Firmware falsch in den Flash des Mikrocontrollers übertragen
- Flashtool 0.2 mit neuem Bootloader

so gehts. zu beachten ist in windows und linux bla bla

Chapter 5. Anwendungen mit USBprog

Im folgenden sind die wichtigsten Firmwareversionen hier beschrieben. Da dieses Handbuch nicht immer auf dem neusten Stand ist, empfiehlt es sich bei Problemen auf den Internetseiten von Embedded Projects mögliche Hilfen zu suchen.

5.1. AVR ISP Programmer (STK500 kompatibel)

Der AVR ISP Programmer wurde nach den freigegeben Datenblättern von Atmel entwickelt. Daher kann er mit allen Anwendungen die den AVR ISP mkII unterstützen genutzt werden.

Die bekanntesten Anwendungen sind:

- AVR Studio 4
- avrdude (GNU/Linux, Windows, MacOS)
- CodeVisionAVR <http://www.hpinfotech.ro/html/download.htm>

Im folgenden wird kurz erklärt was bei der Installation und Verwendung vom AVR Studio und avrdude wichtig zu beachten ist.

5.1.1. AVR Studio 4

Das AVR Studio liefert eigene Treiber für den originalen AVR ISP Programmer mit. Bei der Installation muss jedoch explizit angegeben werden, dass diese auch installiert werden. Ist das AVR Studio bereits installiert, kann nachträglich über die Systemsteuerung -> Software -> Reparieren der Treiber aktiviert werden.

Steckt man den USBprog mit der AVR Programmer Firmware an, so sollte Windows automatisch den AVR Studio Treiber (Jungo) finden und aktivieren.

5.1.2. avrdude unter Windows

Das bekannte Programm avrdude aus der Linux-Welt kann ebenfalls in Windows genutzt werden. Es befindet sich im Archiv von WinAVR. Das bedeutet es muss zuerst WinAVR aus dem Internet heruntergeladen und installiert werden.

Verwendung des AVR Studio Treibers

Nachdem WinAVR Installiert ist, muss man dafür sorgen das Windows einen Treiber für USBprog mit dem AVR Programmer hat. Entweder verwendet man den originalen AVR Studio Treiber, dafür muss man aber das AVR Studio wie im Absatz AVR Studio 4 beschrieben installieren, oder man installiert einen freien libusb Treiber der bereits im WinAVR Paket mitgeliefert wird.

Verwendung des freien libusb Treibers

Alternativ zum originalen Treiber kann auch der freie libusb Treiber installiert werden. Wenn der Windowsassistent sich öffnet muss gewählt werden, dass der Pfad zum Treiber manuell angegeben wird. Die Treiberdateien befinden sich nach der Installation von WinAVR im Verzeichnis `c:\WinAVR\utils\libusb`.

5.1.3. avrdude unter GNU/Linux

Entweder kann avrdude über die Paketverwaltung installiert werden oder es wird der klassische Linux Installationsprozess gewählt.

Installation per APT (Debian/Ubuntu/etc) (als root ausführen)

```
rechner:/home/sauter# apt-get install avrdude
Reading package lists... Done
Building dependency tree... Done
Suggested packages:
  avrdude-doc
The following NEW packages will be installed:
  avrdude
0 upgraded, 1 newly installed, 0 to remove and 47 not upgraded.
Need to get 0B/154kB of archives.
After unpacking 700kB of additional disk space will be used.
Selecting previously deselected package avrdude.
(Reading database ... 66442 files and directories currently installed.)
Unpacking avrdude (from .../avrdude_5.2-2_i386.deb) ...
Setting up avrdude (5.2-2) ...
```

Klassische Linux Installation

Für die Installation muss das neuste Quelltextarchiv zuvor heruntergeladen werden. Die aktuellste Version kann von der Internetseite <http://download.savannah.gnu.org/releases/avrdude/> ausgewählt werden.

```
sauter:/home/sauter# cd /usr/src/
sauter:/usr/src# wget http://download.savannah.gnu.org/releases/avrdude/avrdude-5.5.tar.gz
--13:11:10-- http://download.savannah.gnu.org/releases/avrdude/avrdude-5.5.tar.gz
=> 'avrdude-5.5.tar.gz'
Resolving download.savannah.gnu.org... 199.232.41.75
Connecting to download.savannah.gnu.org|199.232.41.75|:80... connected.
```

```
HTTP request sent, awaiting response... 200 OK
Length: 453,614 (443K) [application/x-gzip]

100%[=====>] 453,614      211.89K/s

13:11:13 (211.44 KB/s) - 'avrdude-5.5.tar.gz' saved [453614/453614]

sauter:/usr/src# tar xzf avrdude-5.5.tar.gz
sauter:/usr/src# cd avrdude-5.5
sauter:/usr/src/avrdude-5.5# ./configure
....
config.status: creating doc/Makefile
config.status: creating windows/Makefile
config.status: creating avrdude.spec
config.status: creating Makefile
config.status: creating avrdude.conf.tmp
config.status: creating ac_cfg.h
config.status: executing depfiles commands
sauter:/usr/src/avrdude-5.5#
```

An dieser Stelle kann es zu Fehler kommen, wenn die Bibliothek libusb nicht installiert ist. Auf einem Debian basierenden System kann wieder per APT die fehlenden Komponenten installiert werden. Ebenso werden die Programme bison, flex und g++ für die Übersetzung des Quelltextes benötigt.

```
rechner:/usr/src/avrdude-5.5# apt-get install libusb-0.1-4 libusb-dev bison flex g++
```

Der letzte Befehl muss zwingend als root ausgeführt werden.

```
sauter:/usr/src/avrdude-5.5# make
sauter:/usr/src/avrdude-5.5# make install
```

5.1.4. avrdude Bedienhinweise

TDB

Ein Aufruf um die Signatur eines ATmega32 auszulesen sieht wie folgt aus:

```
avrdude -p m32 -c avrispv2 -P usb
```

5.1.5. Beliebte Fehlerquellen bei AVR ISP Programmer

BLA

- VCC Jumper falsch gesteckt

- Reset Jumper gesteckt obwohl er entfernt sein muss
- Falsche ISP Geschwindigkeit (max 1/4 des CPU Takts)
- Angabe der richtigen ISP Geschwindigkeit mit avrdude mit dem Parameter -B 8 (125 kHz) oder -B 1 (1MHz)
- Angabe der richtigen ISP Geschwindigkeit mit dem AVR Studio 4 über das Register Board (und Write drücken nicht vergessen)

5.2. OpenOCD ARM7/ARM9 Debugger

Mit der OpenOCD-Firmware für den USBprog Adapter lassen sich viele ARM-basierte Mikrocontroller im eingebauten Zustand (in-circuit) programmieren. Der Adapter ermöglicht Echtzeitdebugging, das Setzen von Breakpoints und Ausführen von Einzelschritten, also die ganze Funktionspalette, welche zur erfolgreichen Anwendungsentwicklung und zum effizienten Debugging benötigt werden. Angesteuert wird er über OpenOCD von Dominic Rath.

NEU: Im Testing-Zweig von Debian Sarge ist mittlerweile OpenOCD samt USBprog unterstützung integriert! D.h. es kann einfach über die Paketverwaltung alles benötigte installiert werden.

Dieser Adapter ist nicht der Schnellste! Aber die Geschwindigkeit reicht für die meisten einfachen Programmierungen und Debugsessions völlig aus! Ein Singlestep auf der Telnetkonsole geht fast ohne Verzögerung.

5.2.1. OpenOCD unter Linux

Debian (Sarge Testing)

1. apt-get install openocd

Aus dem Quelltext installieren

1. Quelltextarchiv herunterladen mit Subversion: svn checkout
<http://svn.berlios.de/svnroot/repos/openocd/trunk>
2. Kompilierung vorbereiten: ./configure --enable-usbprog
3. Kompilieren: make
4. Installieren in das Dateisystem: make install
5. Rechte anpassen: chmod +s /usr/local/bin/openocd (als Root)

5.2.2. OpenOCD unter Windows

Für Windows pflegt Michael Fischer eine Installationversion von OpenOCD. Diese ist über die Homepage <http://www.yagarto.de/> erreichbar. Da USBprog noch relativ frisch ist gibt es erstmal hier auf meiner Seite ausschliesslich eine Yagarto OpenOCD USBprog Version. Die Datei muss einfach heruntergeladen und installiert werden.

Entweder kann man anschliessend openocd von der Dos-Box aus starten oder in eine Entwicklungsumgebung die aus Eclipse besteht integrieren.

5.2.3. Arbeiten mit dem OpenOCD Debugger

GNU/Linux

Vor etwas längerer Zeit habe ich mal ein kleines Demo hier zusammengeschrieben. Ich denke mal es sollte als Leitfaden ausreichend sein. LPC2103(ARM7) mit OpenOCD unter Linux entwickeln

Windows

Da ich selber aus der Linux Ecke komme verweise ich direk auf die Seiten von Michael Fischer. Hier wird beschrieben wie man unter Windows mit OpenOCD und dem GCC entwickeln kann:
<http://www.yagarto.de/howto.html>

5.3. SimplePort

Mit dieser Firmware können ganz einfach die 10 nach außen geführten Leitungen als Ein- und Ausgabeleitungen verwendet werden. Dazu gibt es eine kleine Bibliotheken in C, Python und Java die in Windows, Linux, und wenn notwendig in Mac einsetzbar sind.

Für erste Tests kann man die Leitung 11 als Ausgang verwenden, daran hängt die LED! So könnte ein C Beispiel aussehen:

```
struct simpleport * sp_handle;
/* open connection to simpleport */
sp_handle = simpleport_open();

simpleport_set_pin_dir(sp_handle,11,1);

for(i=0;i<4;i++){
    simpleport_set_pin(sp_handle,11,1); // LED an
```

```

sleep(1);
simpleport_set_pin(sp_handle, 11, 0); // LED aus
sleep(1);
}
simpleport_close(sp_handle);

```

Im Downloadbereich gibt es Beispiele, in denen gezeigt wird, wie die Bibliotheken in den verschiedenen Sprachen eingesetzt werden können.

Die verschiedenen Ansteuerungen aus den einzelnen Sprachen wie Java und Python wurden mit SWIG realisiert. Jederzeit können ohne grossen Aufwand weitere Anbindungen erzeugt werden. Mehr dazu gibt es hier.

SWIG kann aktuell Anbindungen für die folgenden Sprachen erzeugen: Allegro CL, C#, Chicken, Guile, Java, Modula-3, Mzscheme, OCAML, Perl, PHP, Python, Ruby, Tcl.

5.3.1. Status

- getestet unter Linux mit C, Java und Python
- Windowstest fehlt noch, der Betrieb sollte aber klappen

5.3.2. Downloads

Beschreibung Download Hex-Firmware simpleport.hex Bin-Firmware simpleport.bin Bibliotheken SimplePort Bibliothek (C,Java,Python,Firmware) Quelltextarchiv SVN Repository

5.3.3. Anschlussbelegung

10-polige Stecker

Pin	Bezeichnung	Aufrufname
1	IO1	1
2	VCC	
3	IO2	2
4	IO3	3
5	IO4	4
6	IO5	5
7	IO6	6
8	IO7	7

Pin	Bezeichnung	Aufrufname
9	IO8	8
10	GND	
1-0	IO9 (JP3)	9
1-1	IO10 (JP3)	10
LED	IO11	11

Auf der Platine befindet sich zusätzlich eine rote LED. Diese kann wenn IO11 als Ausgang konfiguriert ist, angesteuert werden.

5.3.4. Bibliothek in C

Verbindung mit SimplePort aufbauen:

```
struct simpleport* simpleport_open();
```

Verbindung beenden:

```
void simpleport_close(struct simpleport *simpleport);
```

Datenrichtung der Signale definieren (IO 1 - IO 8) 1 = Ausgang, 0 = Eingang:

```
void simpleport_set_direction(struct simpleport *simpleport, unsigned char direction);
```

Bsp: IO 1 - IO 4 = Taster, und IO 5 - IO 8 = LED: (als Hexzahl ist das: 0x0F)

Mit der Funktion können nur die Datenrichtungen für IO 1 - IO 8 angegeben werden! Die für IO 9 - IO 11 müssen mit der Funktion `void simpleport_set_pin_dir(struct simpleport *simpleport,int pin, int dir)` einzeln angegeben werden.

Datenrichtung einer einzelnen Leitung (auch IO 9 - IO 11) 1=Ausgang, 0=Eingang:

```
void simpleport_set_pin_dir(struct simpleport *simpleport,int pin, int dir);
```

Port ausgeben (IO 1 - IO 8):

```
_void simpleport_set_port(struct simpleport *simpleport,unsigned char value);_
```

Port lesen (IO 1 - IO 8):

```
unsigned char simpleport_get_port(struct simpleport *simpleport);
```

Eine einzelne Leitung setzen (IO 1 - IO 11):

```
void simpleport_set_pin(struct simpleport *simpleport, int pin, int value);
```

Eine einzelne Leitung lesen (IO 1 - IO 11):

```
int simpleport_get_pin(struct simpleport *simpleport, int pin);
```

5.3.5. Beispiel in C

```
#include <stdio.h>
#include "simpleport.h"

int main()
{
    struct simpleport * sp_handle;
    /* open connection to simpleport */
    sp_handle = simpleport_open();

    if(sp_handle==0)
        fprintf(stderr, "unable to open device\n");

    simpleport_set_direction(sp_handle, 0xFF);

    while(1){
        simpleport_set_port(sp_handle, 0xFF);
        simpleport_set_port(sp_handle, 0x00);
    }
    simpleport_close(sp_handle);
    return 0;
}
```

5.3.6. Beispiel in Java

```
class demo
{
    public static void main(String[] args){
        try {
            // tell the system to load the shared library into memory
            System.load("/lib/_simpleport.so");
        }
    }
}
```

```

// the functions of '_simpleport.so' are accessed over the java-class
// 'simpleport', that was created by SWIG.
// 'simpleport_open()' returns a instance of 'SWIGTYPE_p_simpleport' if
// a suitable hardware was found.

SWIGTYPE_p_simpleport sp_handle = simpleport.simpleport_open();
// set the port-direction to 'write'
simpleport.simpleport_set_direction(sp_handle, (short) 0xFF);
System.out.println("... blink!");

// periodically set entire port to '00000000' and '11111111'

while(true){
    simpleport.simpleport_set_port(sp_handle, (short) 0xFF, (short) 0xFF);
    Thread.sleep(1000);
    simpleport.simpleport_set_port(sp_handle, (short) 0x00, (short) 0xFF);
    Thread.sleep(1000);
}
} catch (Exception e) {
    e.toString();
}
}
}

```

5.3.7. Beispiel in Python

```

import simpleport
import time

if __name__ == "__main__":
    # call simpleport_open() to retrieve a handle
    sp_handle = simpleport.simpleport_open()

    # periodically set entire port to '11111111' and '00000000'
    while 1:
        simpleport.simpleport_set_port(sp_handle, 0xFF, 0xFF)
        time.sleep(1)
        simpleport.simpleport_set_port(sp_handle, 0x00, 0xFF)
        time.sleep(1)

    # close handle (never reached in this case)
    simpleport.simpleport_close(sp_handle)

```

5.4. SimplePort RS232

Mit SimplePortRS232 kann können einfach und bequem die IO-Pins von USBprog über ein Terminal oder Bibliotheken für die serielle Schnittstelle angesteuert werden.

Das Gerät meldet sich in Windows als virtueller Comport und in GNU/Linux als /dev/ttyACM0 an. Jetzt kann mit jeder Programmiersprache die ein Interface für die serielle Schnittstelle anbietet gearbeitet werden.

Die Durchnummerierung der einzelnen Pins sieht wie folgt aus:

Pin	Bezeichnung	Aufrufname
1	IO1	1
2	VCC	
3	IO2	2
4	IO3	3
5	IO4	4
6	IO5	5
7	IO6	6
8	IO7	7
9	IO8	8
10	GND	
LED	IO11	B

5.4.1. Kommandos für die Ansteuerung der Leitungen

Die Kommandos werden als ASCII-Zeichen übertragen. Das hat den Vorteil, das die Funktionalität bereits mit einem einfachen Terminal überprüft werden kann.

Datenrichtung einer einzelnen Leitung definieren

Kommando: d<Aufrufname><Richtung>*

- Aufrufname - (siehe Tabelle Pin/Bezeichnung/Aufrufname)
- Richtung - 1=Ausgang, 0=Eingang (mit internen Pullups)

Rückgabewert: keiner

Beispiel: dB1* (Status LED als Ausgang), d10* (IO1 als Eingang)

Signale einer Ausgangsleitung setzen

Kommando: p<Aufrufname><Wert>*

- Aufrufname - (siehe Tabelle Pin/Bezeichnung/Aufrufname)
- Wert - 1 = 5V (high) , 0 = GND (low)

Rückgabewert: keiner

Beispiel Aufruf: pB1* (Status LED an), pB0* (Status LED aus)

Signal an einer Eingangsleitung lesen

Kommando: i<Aufrufname>*

- Aufrufname - (siehe Tabelle Pin/Bezeichnung/Aufrufname)

Rückgabewert: 2 Bytes abholen

Als Rückgabewert müssen für die Funktion immer 2 Werte sofort nach dem Ausführen des Kommandos abgeholt werden. Die Antwort ist wie folgt zu lesen: i0 = 0V (low), i1 = 5V (high).

Beispiel Aufruf: i1* (Abfrage Signal IO1) Beispiel Antwort: i0 (Signale hatte den Wert low), i1 (Signal hatte den Wert high)

Ersten 8 IO Leitungen auf einmal abfragen

Kommando: g*

Sollen zu einem Zeitpunkt mehrere Leitungen abgefragt werden, um beispielsweise bei mehreren angeschlossenen Tastern eine Tastenkombination zu einem Zeitpunkt zu ermitteln, kann dies mit der aktuellen Funktion geschehen. Es werden beim Aufruf des Kommandos die Werte zum gleichen Zeitpunkt gemessen.

Rückgabewert: 8 Bytes abholen

Das Ergebnis ist eine Reihe von acht 0 und 1 Werten. Die ganz linke Zahl entspricht IO1 und ganz rechts IO8. Ist entsprechend eine 1 gesetzt war ein High am Signal angelegt, bei einer 0 entsprechend ein Low.

Beispiel Aufruf: g* (IO1 - IO8 zu einem Zeitpunkt abfragen) Beispiel Antwort: 10001000 (IO1 und IO5 waren high, der Rest low)

5.4.2. Beispiel in Python

Das Paket serial für Python muss zuvor installiert werden. In Debian reich ein einfaches *apt-get install python-serial*.

```
import serial
import time

ser = serial.Serial('/dev/ttyACM0', 19200, timeout=1)

ser.write("*")
ser.write("*dB1*")

while(1):
    ser.write("pB0*")
    time.sleep(1)
    ser.write("pB1*")
    time.sleep(1)
```

5.4.3. Einsatz in C#

```
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Text;
using System.IO.Ports;
using System.Threading;

namespace Test1
{
    class Program
    {
        static void Main(string[] args)
        {
            // open comport: name (COM16) depends on your system
            SerialPort USBProg = new SerialPort("COM16", 9600,
                                                Parity.None, 8, StopBits.One);

            USBProg.Open();

            //set direction of Pin 11 (B)
            USBProg.Write("dB1*");

            char[] buffer = new char[255];
            for (int i = 0; i < 5; i++)
            {
                //disable LED
                USBProg.Write("pB0*");
                Console.Write("Answer: ");
                Console.WriteLine(USBProg.ReadExisting());
                Thread.Sleep(500);
                //enable LED
            }
        }
    }
}
```

```

        USBProg.Write("pB1*");
        //sensorStream.Read(buffer,0,2);
        Console.Write("Answer: ");
        Console.WriteLine(USBProg.ReadExisting());
        Thread.Sleep(500);
    }
    //close comport
    USBProg.Close();

    //keep console open
    Console.Read();
}
}
}

```

TDB

5.5. USB zu RS232 Wandler

Mit dieser Firmware Version kann man usbprog als einfachen RS232 Wandler in allen bekannten Betriebssystemen nutzen. Er arbeitet mit den Standardtreibern vom Betriebssystem.

Um ein RS232 Gerät ansteuern zu können muss man sich nur einen Adapter von JP2 auf einen entsprechenden Stecker (evtl. 9 polig SUB-D) basteln.

5.5.1. Status

- Mit einer festeingestellten Baudrate (fix in der Firmware) von 9600 8N1 getestet und einsatzfähig unter Linux und Windows XP
- Das man zwischen verschiedenen Baudraten hin und herschalten kann ist nicht mehr viel Aufwand. Wenn das jemand dringend braucht, schreibt einfach eine Mail, dann kann ich das dann schnell machen.

5.5.2. Linux

cdc-acm als Modul oder fest im Kernel (/dev/ttyACMx)

5.5.3. MacOS

Das Gerät sollte als `/dev/cu.usbmodem***` erscheinen. Mit Mac habe ich es noch nicht getestet, aber es sollte eigentlich funktionieren. Wenn nicht gebt mir kurz bescheid und ich schau mir das dann an.

5.6. AT89 Programmer

Mit der at89prog Firmware kann mit dem usbprog Adapter der AT89S8252 programmiert, gelöscht und resetet werden. Falls Bedarf an anderen Controllern der AT89 Familie besteht, meldet dies mir einach mal. Zu der Firmware gibt es ein kleines Konsolenprogramm, über das man den Adapter ansteuern kann. Wie dies genau zu verwenden ist, ist in dem Abschnitt "Hilfe für at89prog" beschrieben.

5.6.1. Status

Die Firmware ist mit dem AT89S8252 auf Windows und Linux erfolgreich getestet worden. Da es noch wenig Feedback von Benutzern gibt, würde ich sagen sie befindet sich noch im Beta-Status. Aktuell kann man mit der Firmware eine .Bin Datein in den Flashspeicher übertragen, den Flash löschen und den AT89 reseten. Bei Bedarf an weiteren Funktionen einfach melden (sauter@ixbat.de). Die Struktur steht, ja d.h. alles andere sollte schnell programmiert sein.

GNU/Linux

- Programm löschen `./at89prog -e`
- Programm heraufladen `./at89prog -u /home/bene/test1.BIN`
- CPU Reset `./at89prog -r`

Windows Programm löschen `at89prog.exe -e` Programm heraufladen `at89prog.exe -u c:\test1.BIN` *
CPU Reset `at89prog.exe -r`

5.7. JTAG Adapter

TDB

5.8. XSVF Player (Xilinx CPLDs und FPGAs programmieren)

XSVF-Dateien stellen ein standardisiertes Format dar, um prinzipiell beliebige JTAG-Operationen zu beschreiben. Mit dieser Firmware für usbprog ist es möglich solche XSVF-Dateien "abzuspielen", das heißt die enthaltenen JTAG-Operationen über den usbprog-Adapter auszuführen. Damit kann man beispielsweise CPLDs, FPGAs oder Mikrocontroller mit JTAG-Schnittstelle programmieren, löschen, testen usw. Voraussetzung dafür ist, dass man eine Software hat, die entsprechende XSVF-Dateien für das Target-Device erstellen kann. Status

Der XSVF Player funktioniert für den Fall, dass keine einzelne XSVF-Instruktion länger als 64 Bytes ist. Getestet wurde unter Linux (openSUSE 10.3 x86_64, Debian/Sarge) mit einem Xilinx XC9572 CPLD sowie mit einem XC9572XL CPLD.

5.8.1. Anschlussbelegung

TDB

5.8.2. XSVF Player unter Linux

Quelltextarchiv herunterladen mit Subversion:

- `svn checkout http://svn.berlios.de/svnroot/repos/usbprog/trunk/usbprogXSVF`

Kommandozeilen-Tool kompilieren:

- `cd lib`
- `make`

Benutzung:

- `./xsvfplayer <XSVF-Dateiname>`

5.8.3. XSVF-Dateien erstellen mit Xilinx ISE 9.2i WebPack

Um XSVF-Dateien zu erstellen, mit denen ein Xilinx CPLD oder FPGA konfiguriert werden kann, kann man folgendermaßen vorgehen:

In der ISE-Projektansicht die Top-Entity auswählen und dann "Implement Design" -> "Optional Implementation Tools" -> "Generate SVF/XSVF/STAPL File" ausführen. Es öffnet sich ein neues

Fenster, dort "Prepare a Boundary-Scan File" aktivieren und als Format "XSVF" auswählen. Auf "Finish" klicken. Dann der zu erzeugenden XSVF-Datei einen Namen geben und im nächsten Fenster "Ok" klicken. In dem sich danach öffnenden Fenster ("Add Device") die Datei mit gleichem Namen wie die Top-Entity und Endung .jed im Projektordner auswählen. Anschließend im Hauptfenster Rechtsklick auf das CPLD- oder FPGA-Symbol in der JTAG-Chain und auf "Program" klicken, mit "Ok" bestätigen. Zum Schluss auf "Output" -> "XSVF File" -> "Stop Writing to XSVF File" und fertig ist das XSVF.

Alternativ zum "Program"-Schritt kann man natürlich auch beliebige andere JTAG-Operationen ausführen und in der XSVF-Datei aufzeichnen.

Interessante und hilfreiche Linkadressen

<http://www.ethernut.de/en/xsvfexec/index.html> (Fertige Routinen)

<http://www.xilinx.com/bvdocs/appnotes/xapp058.pdf> (Beschreibung des XSVF Formats)

<http://www.xilinx.com/bvdocs/publications/ds300.pdf>

5.9. Logik Analsator (250 kHz, 8 Signale, Trigger)

- 8 Kanäle
- Online Modus (Daten werden direkt während der Messung abtransportiert)
- Speicher Modus (es werden intern bis zu 1000 Messungen aufgezeichnet)
- Snapshot Modus (für langsame gezielte Aufzeichnungen z.B. Counter, Logiktests ...)
- einstellbare Abtastrate von 5µs bis 100 ms (max 250kHz)
- einstellbare Trigger (Flanke an einer Leitung, Muster auf allen Leitungen)
- einfache Konsolenanwendung zum Aufzeichnen für Linux und Windows
- als Ausgabeformat werden vcd-Dateien erzeugt. Diese kann man mit vielen Tools bearbeiten. (Bsp. GTKWave)

Das Gerät wurde nicht als Profi-Logikanalyser, sondern für einfache und relativ langsame Messungen (bis 250kHz) geplant. Interessant ist dieses Gerät für Bastler, die gerne mit kleinen Mikrocontrollern arbeiten und ab und an gerne in eine UART, SPI oder I2C Verbindung schauen möchte, oder einfach nur für Versuche oder den Schulunterricht.

Das Projekt besteht aus drei Teilen. Der Hardware, die Bestandteil dieses Projektes ist (die Pläne dazu stehen im Downloadbereich zur Verfügung). Dann gibt es das Programm logic2vcd, um Messungen auf dem Gerät zu starten und zu steuern (gehört ebenfalls zu diesem Projekt). Dieses Programm erzeugt sogenannte .vcd-Dateien, die mit dem dritten Programm GTKWave analysiert werden können.

GTKWave ist nicht Bestandteil dieses Projektes aber ebenfalls ein Open Source Projekt. Beide Programme gibt es für Linux und Windows. Status

Der Logikadapter wurde ausgiebig mit allem getestet was ich hier so gefunden hab. Bis jetzt ist mir noch kein Fehler bekannt. Da ihn aber noch einfach zu wenige getestet haben würde ich ihn als Beta einstufen

5.9.1. Anschlussbelegung

TDB

5.9.2. Downloads

GTKWave:

Homepage: <http://home.nc.rr.com/gtkwave> Download: <http://www.dspsia.com/gtkwave.html>

5.9.3. Aufzeichnung von Messungen mit logic2vcd

Das Programm logic2vcd dient der Steuerung der Messung mit Hilfe der Hardware. Man startet das Programm mit den entsprechenden Kommandozeilenargumenten, und bekommt als Resultat eine .vcd Datei. Dieses Format kommt aus der Hardware Entwicklung. Es dient normalerweise dazu um Logikschaltungen nach einer Simulation analysieren zu können. Der Vorteil dieses Datei Formates ist, dass es bereits einige Programme zum be- und verarbeiten gibt (unter anderem GTKWave).

Einfache Online Messung:

```
./logic2vcd -f messung.vcd -R online -s 1ms -n 1000
```

Im Detail bedeutet dies:

```
-f Namer der Datei in die die Werte geschrieben werden sollen  
-R (Recordtype) Aufnahmemodus = online  
-s Abtastezeit (jede Millisekunde wird ein neuer Wert gelesen )  
-n Anzahl der Messungen
```

Bei der Online Messung werden so schnell wie möglich die Daten von der Hardware abgeholt, so dass es im Analysator zu keinem Stau kommt. Kommt es jedoch zwischenzeitlich zu kurzen Unterbrechungen gehen Messdaten verloren. Dieses passiert bei hohen Abtastraten häufiger. Wenn es um hundertprozentige Genauigkeit geht, muss man auf den sogenannten internen Modus wechseln (siehe unten).

Online Messung mit Start-Trigger:

Bei der einfachen Messung beginnt die Aufzeichnung mit dem Starten des Kommandos. Da man so jedoch schwer den Bereich erwischt, den man wirklich aufzeichnen möchte, kann man einen Start-Trigger definieren. Erst wenn das Signal - wie im Trigger definiert erkannt wird, beginnt die Aufzeichnung mit den entsprechenden Parametern.

```
./logic2vcd -f messung.vcd -R online -s 1ms -n 1000 -T edge -c 1 -t 1
```

Im Detail bedeutet dies:

```
-T Art des Triggers, entweder kann man die Flanke eines Kanals beobachten (edge)
    oder man kann den ganzen Port mit einem Muster vergleichen (pattern)
-c Kanalnummer (1-8) funktioniert nur beim Edge-Trigger
-t Der zu vergleichende Wert
    * bei Edge=1 für einen Übergang von low - high und eine 0 für high - low
    * bei Pattern das Hexmuster für den Port, wenn port 1,2 und 8 high sein sollen,
      dann muss als Wert 193 (Hex: C1, Binär: 1100 0001) angegeben werden
-i Wenn man bestimmte Kanäle beim Pattern Trigger ignorieren will, kann man
    diese hier angeben, genau gleich wie bei -t. Wenn man Kanal 1-4
    ignorieren möchte, muss man entsprechend 240 (Hex: 0xf0 und Binär 11110000) angeben.
```

Die restlichen Parameter steuern wie auch bei der einfachen Messung die Aufzeichnung, die ab der erkannten Triggerbedingung startet.

Genauere interne Messung mit Start-Trigger:

Im internen Modus werden maximal 1000 Messwerte in der Hardware aufgezeichnet. Danach stoppt die Messung und man kann die Messwerte abholen. 1000 Messwerte ist nicht gerade viel, aber dank der Trigger kann man sich gut an die entsprechenden Stelle in der Messung hinarbeiten.

Snapshot Messung:

noch nicht fertig implementiert

5.9.4. Datenanalyse mit GTKWave

Mit GTKWave kann man einfach Messungen analysieren. Gestartet wird das Programm direkt mit dem Dateinamen der Messung als Parameter:

```
gtkwave messung.vcd
```

Als erstes muss auf vscope geklickt werden, um die Kanäle im Feld Signals einzublenden. Anschliessend kann man alle Kanäle markieren, und muss sie dann nur noch einfügen. Wenn man oben auf die Lupe klickt wird die komplette Messung in dem Fenster angezeigt. Jetzt kann man sich mit den restlichen Knöpfen an die entsprechende Stelle hinarbeiten.

Chapter 6. Eigene Firmware entwickeln

Nachrichten dienen zum Austausch von Kommandos und Daten zwischen dem Computer und der Hardware. Die genauen Codes fuer die Funktionen und Kommandos stehen in der Header-Datei octopus.h.

Appendix A. Datenblatt

TDB

Appendix B. Schaltplan

TBD

Chapter 7. Apeendix C: Lizenzen

TBD

Bibliography

The bibliography list is an example of an AsciiDoc SimpleList, the AsciiDoc source list items are bulleted with a + character. The first entry in this example has an anchor.

[taoup] Eric Steven Raymond. *The Art of Unix Programming*. Addison-Wesley. ISBN 0-13-142901-9.

[walsh-muellner] Norman Walsh & Leonard Muellner. *DocBook - The Definitive Guide*. O'Reilly & Associates. 199. ISBN 1-56592-580-7.

Index