

Руководство пользователя

Редакция 2.0.2

Содержание

	-	e	
		енений	
1		THE	
2		ение и функциональные возможности моста Ethernet-SpaceWire	
	•	икциональные параметры	
		руктурная схема моста	
	2.3 Фy	/нкции моста	8
3	Требов	ания к компьютеру	14
4	_	ания к устройствам SpaceWire	
5	-	ания к питанию	
6		очение и работа с мостом	
		бщие правила подключения моста к ПК и SpaceWire-устройствам	
	6.2 Ye	тановка SDK моста Ethernet-SpaceWire	15
	6.2.1	Установка SDK на компьютер с Linux	16
	6.2.2	Установка SDK на компьютер с Windows	17
	6.3 Ap	охитектура SDK в ОС	19
	6.3.1	Архитектура библиотеки SDK в Linux	19
	6.3.2	Архитектура библиотеки SDK в Windows	
	6.4 Ин	ициализация моста	20
	6.5 По	одключение к мосту устройств с интерфейсом SpaceWire	23
	6.6 Ha	стройка моста	24
	6.6.1	Настройки моста по умолчанию	25
	6.6.2	Приложение configure_bridge	25
	6.6.3	Настройка моста через функции АРІ	26
	6.6.3	3.1 Настройка всех параметров моста функцией SpW_Send_Conf_Packet	26
	6.6.3	3.2 Настройка каждого параметров моста функциями API	29
	6.7 Oc	новная работа с мостом	32
	6.7.1	Приложение bridge_app	32
	6.7.2	Приложение example receive packets	34
	6.7.3	Отправка данных через функции АРІ	35
	6.7.4	Прием данных через функции АРІ	36
	6.7.5	Типы Ethernet-фреймов и функции-обработчики	
	6.7.6	Взаимодействие функций-обработчиков и функций приема данных	
	6.7.7	Фрейм с кодами ошибок	

	6.7	.8 Прием и передача управляющих кодов	45
	6.8	Работа с несколькими мостами Ethernet-SpaceWire через коммутатор Ethernet	45
7	Зав	ершение и перезагрузка работы с мостом	46
8	При	иложения для работы с мостом	46
	8.1	Сборка приложений для работы с мостом	47
	8.2	Отображение принимаемых пакетов в приложениях	48
9	Соз	вдание пользовательских приложений для работы с мостом	52

Список изменений

Версия	Изменение	Дата
2.0.2	1. Разделы 6.2. и 6.7.8. Добавлена работа с управляющими	29.11.2019
	кодами неопределенными стандартом.	
2. Раздел 6.6.3.1. Изменен пример использования функции		
SpW_Send_Conf_Packet для настройки моста.		

1 Введение

Данный документ описывает мост Ethernet-SpaceWire, процесс его подключения, настройки и эксплуатации.

2 Назначение и функциональные возможности моста Ethernet-SpaceWire

Mocт Ethernet-SpaceWire предназначен для подключения к сети SpaceWire (**SpW**) вычислительных машин и комплексов, имеющих интерфейс сети Gigabit Ethernet. Позволяет передавать и принимать данные и управляющие коды между сетью Ethernet и сетью SpaceWire.

Функции моста:

- Передача и прием данных и управляющих кодов между сетью Ethernet и сетью SpaceWire
- Транзитная передача данных из порта Spacewire в порт SpaceWire моста
- Фильтрация пакетов, приходящих из сети Spacewire
- Управление режимами работы, установка скоростей канала SpaceWire, настройка логических адресов абонента в сети SpaceWire
- Настройки локального и удаленного MAC-адреса сети Ethernet

Типовые применения:

- Управление, конфигурация и отладка сети SpaceWire путем подключения персонального компьютера к сети SpaceWire по интерфейсу Ethernet
- Организация каналов передачи и приема информационных потоков / пакетов SpaceWire между сетью SpaceWire и ЭВМ / ВК в наземных комплексах тестирования и испытаний

Пользователям предоставляется программное обеспечение для настройки моста, чтения состояния моста и приема/передачи пакетов данных и управляющих кодов между компьютером и мостом.

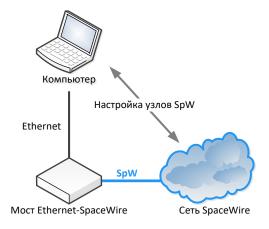


Рисунок 1 — Схема применения моста Ethernet-SpaceWire для настройки сети SpW

2.1 Функциональные параметры



- Размер моста: 120 х 106 х 30 мм
- Предусмотрена возможность установки моста на DIN-рейку для крепления нескольких модулей в стойку
- Порт Ethernet
 Поддерживаемые скорости работы: 100, 1000 Мбит/с

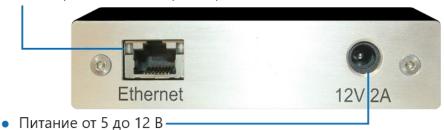


Рисунок 2 – Описание функциональных параметров моста Ethernet-SpaceWire

Мост оснащен четырьмя светодиодами, которые отображают статус питания, Ethernetсоединения и двух SpaceWire-соединений.

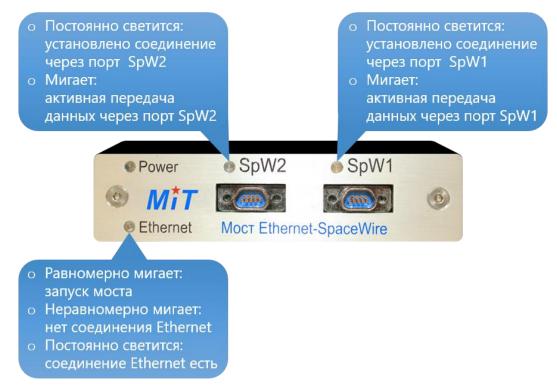


Рисунок 3 – Описание световой индикации моста Ethernet-SpaceWire

2.2 Структурная схема моста

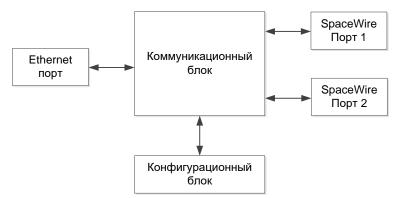


Рисунок 4 – Структурная схема моста Ethernet-SpaceWire

Мост имеет два порта **SpW**, полностью совместимых со стандартом SpaceWire ECSS-E-50-12C и его расширением – механизмом распределенных прерываний – в соответствии с проектами российского стандарта SpaceWire-RUS и европейского стандарта SpaceWire ECSS-E-50-12C rev.1

Порты **SpW** поддерживают скорость работы до 500 Мбит/с. Канал SpW являлется дуплексным. Предусмотрена возможность программной настройки скорости передачи данных.

Ethernet порт поддерживает скорость работы 100, 1000 Мбит/с. Предусмотрена система кредитования, информирование о потере фреймов Ethernet, изменение MAC-адреса и фильтрация фреймов по MAC-адресу.

SpW-порты соединены с Ethernet-портом через коммуникационный блок.

Коммуникационный блок настраивается через конфигурационный блок путем передачи конфигурационного фрейма в Ethernet порт: коммуникационный блок идентифицирует по заголовку конфигурационный фрейм, передает его в конфигурационный блок, который настраивает коммуникационный блок согласно заданным параметрам (см. раздел 2.3).

Исходящий трафик Ethernet-порта моста может быть направлен в: порт SpW1, порт SpW2, конфигурационный блок, а также в оба порта SpW одновременно.

Исходящий трафик может содержать: конфигурационные фреймы для настройки моста, SpW-пакеты с управляющими кодами, SpW-пакеты с данными.

Входящий трафик поступает в мост через порты SpW (управляющие коды и данные) и через конфигурационный блок (служебные фреймы: отчеты об ошибках работы, состояние моста).

Транзитный трафик проходит из одного порта SpW в другой порт SpW через коммутационный блок. Предусмотрены режимы для анализа транзитного трафика, при котором весь трафик (или его часть) будет дублироваться в порт Ethernet.

2.3 Функции моста

Mocт Ethernet-SpaceWire предусматривает (несколько) режимов работы с данными и (несколько) режимов работы с управляющими кодами.

Три режима передачи SpW-пакетов данных:

- 1. Режим прямой передачи
- 2. Коммутационный режим
- 3. Транзитный режим

В **режиме прямой передачи** пакет SpW передается из Ethernet-порта в один из портов SpW согласно заданной настройке Моста. Используется следующий формат Ethernet-фрейма, Рисунок 5:

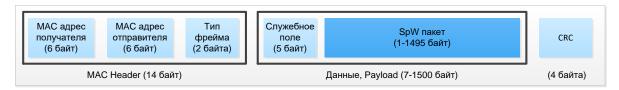


Рисунок 5 – Формат Ethernet-фрейма SpW-пакета при работе с данными

В коммутационном режиме в служебном поле перед SpW-пакетом включается дополнительный коммутационный байт (Рисунок 6), который при передаче данных из порта Ethernet в порты SpW определяет, в какой из двух портов SpW будет отправлен пакет SpW; при приеме пакетов данных из портов SpW показывает, с какого SpW-порта пришел пакет.



Рисунок 6 – Формат начального Ethernet фрейма SpW пакета при работе с данными в режиме 1

В коммутационном режиме пакеты передаются в порт SpW1 или порт SpW2, либо в оба порта одновременно согласно коммутационному байту: при значении 0x0 - B SpW1, при значении 0x1 - B SpW2, при значениях от 0x2 до 0xFF отправка в оба порта SpaceWire одновременно.

При работе со SpW-пакетами длиной больше Ethernet-фрейма (поле пакета SpW имеет длину 1494 или 1495 байт в зависимости от режима передачи данных SpW-пакетов) SpW-пакет автоматически разделяется Мостом и его программным обеспечением (ПО) на необходимое количество Ethernet-фреймов. В коммутационном режиме начальный Ethernet-фрейм SpW пакета имеет формат согласно Рисунок 6, все последующие фреймы этого SpW-пакета — формат согласно Рисунок 5. В режиме прямой передачи данных все Ethernet фреймы SpW-пакетов имеют формат согласно Рисунок 5.

Каждый из режимов передачи данных способен принимать конфигурационные фреймы по каналу Ethernet с ПК.

У моста предусмотрено четыре режима передачи управляющих кодов SpW:

- 1. Передача управляющих кодов запрещена
- 2. Режим прямой передачи только на заданный SpW порт
- 3. Широковещательная рассылка: рассылка управлявших кодов осуществляется по двум портам **SpW**
- 4. Транзитная передача управляющих кодов

Режимы управления каналами для приема/передачи данных через порты SpW

- Управление каналами отключено. Передача по подключенному порту (SpW1 или SpW2). Если подключено два порта, то используется SpW1.
 Коммутационный байт SpW пакета не влияет на работу.
 Режим по умолчанию.
- 1. Передача и прием только через первый порт (SpW1) Коммутационный байт SpW пакета не влияет на работу.
- 2. Передача и прием только через второй порт (SpW2) Коммутационный байт SpW пакета не влияет на работу.
- 3. Управление каналами включено. Работает одновременно два порта (SpW1 и SpW2). При приеме данных из сети SpW к началу пакета добавляется байт с номером порта, на который пришел пакет. При передаче данных с ПК на мост коммутационный байт указывает, с какого порта SpW будут передаваться данные. Коммутационный байт должен задаваться пользователем при формировании SpW пакета, либо должна быть использована соответствующая функция API передачи SpW пакетов из заданного порта.
- 4. Автоматический режим. В случае подключения двух портов (SpW1 и SpW2) работает управление каналами (режим 3). В случае подключения одного SpW-устройства мост начинает работать в режиме 1 или 2 соответственно.
- 5. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не дублируется в Ethernet
- 6. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 7. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 8. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушиваются порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик дублируется в Ethernet

Работа режимов управления каналами для приема/передачи данных из Ethernet в SpW при различных типах подключения SpW-устройств				
		SpW1	MocT SpW1	SpW1 SpW2
Режим	Ethernet-фрейм	Подключение типа 1	Подключение типа 2	Подключение типа 3
	коммутационный	байт, байты SpW	пакета	
	0x0	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передача в SpW1
0	0x1	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передача в SpW1
	0х2 и все другие	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передача в SpW1
	0x0	Передача в SpW1	Отбрасывается	Передача в SpW1
1	0x1	Передача в SpW1	Отбрасывается	Передача в SpW1
	0х2 и все другие	Передача в SpW1	Отбрасывается	Передача в SpW1
	0x0	Отбрасывается	Передача в SpW2	Передача в SpW2
2	0x1	Отбрасывается	Передача в SpW2	Передача в SpW2
	0x2	Отбрасывается	Передача в SpW2	Передача в SpW2
	и все другие			
	0x0	Передача в SpW1	Отбрасывается	Передача в SpW1
3	0x1	Отбрасывается	Передача в SpW2	Передача в SpW2
	0х2 и все другие	Отбрасывается	Отбрасывается	Передается в оба порта SpW
	п вес другие	<u> </u>	1	<u> </u>
	0x0	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передача в SpW1
4	0x1	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передача в SpW2

0x2	Передача в SpW1	Передача в SpW2	Передается в оба
и все другие			порта SpW

При приеме/передачи данных из SpW в Ethernet в режиме 3 и режиме 4 (в случае подключения обоих каналов SpW) к пакетам SpW добавляется коммуникационный байт, определяющий порт SpW, из которого пришел пакет.

Для пакета, принятого из порта SpW1, добавляется коммуникационный байт со значением 0x0. Для пакета, принятого из порта SpW2, добавляется коммуникационный байт со значением 0x1. При передачи данных из Ethernet в SpW в режиме 3 и режиме 4 (в случае подключения обоих каналов SpW) в случае, если значение коммутационного байта 2 и более, то отправка пакетов будет осуществляться в оба порта SpW.

При передачи данных из порта Ethernet в SpW во всех режимах в случае отсутствия возможности передачи данных в порт SpW часть пакетов может быть записана в буферную память моста (FIFO). После заполнения буфера, последующие поступающие пакеты отбрасываются.

В случае восстановления соединения все пакеты из буфера отправляются в соответствующий SpW-порт согласно заданному режиму работы.

Буфер сбрасывается только после отключения питания моста. Программный сброс буфера отсутствует.

Режимы управления каналами для приема/передачи управляющих кодов

- 0. Работа с подключенным портом (SpW1 или SpW2). Если подключены оба порта, то используется первый (SpW1).
- 1. Использование только порта SpW1.
- 2. Использование только порта SpW2.
- 3. Передача и прием с двух портов одновременно *Режим по умолчанию*.
- 5. Транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не дублируется в Ethernet
- 6. Транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 7. Транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 8. Транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушиваются порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик дублируется в Ethernet

Состояние моста

Позволяет отправить Ethernet фрейм с текущим состоянием моста по сети Ethernet. Фрейм содержит детальную информацию о трафике. Состояние моста доступно в виде структуры.

По умолчанию отправка фрейма состояния моста включена с частотой отправки раз в секунду.

```
CTPyKTypa состояния моста для каждого SpW-порта

struct spw_eth_port_state {
   unsigned long long tx_byte_count;
   unsigned long long rx_byte_count;
   unsigned tx_packet_count;
   unsigned rx_packet_count;
   unsigned rx_packet_count_EEP;
   unsigned tx_byte_count_sec;
   unsigned rx_byte_count_sec;
   us state;
} __attribute((packed));
```

```
Oбщая структура состояния моста

Приходит всегда

struct spw_eth_state_new {
    unsigned time;
    struct spw_eth_port_state spw1;
    struct spw_eth_port_state spw2;
    u8 speed;
    unsigned short loopback_err_count1;
    unsigned short delay1;
    unsigned short delay2;
    unsigned short delay2;
    __u8 switch_mode;
} __attribute((packed));
```

Описание полей структуры состояния моста		
Поле структуры	Описание	
time	Время работы моста в секундах.	
tx_byte_count	Количество переданных байт	
rx_byte_count	Количество принятых байт	
tx_packet_count	Количество переданных пакетов	
rx_packet_count	Количество принятых пакетов (ЕОР и ЕЕР)	
rx_packet_count_EEP	Количество принятых ЕЕР	
tx_byte_count_sec	Количество отправленных байт за последнюю секунду	
rx_byte_count_sec	Количество принятых байт за последнюю секунду	
state	Состояние SpW 5 (101) – соединение по SpW установлено	
speed	Установленная скорость соединения	
loopback_err_count1	Служебное поле	
delay1	Служебное поле	
loopback_err_count2	Служебное поле	

delay2	Служебное поле	
switch_mode	Режим коммутатора (см. switch mode в таблице «Описание полей	
	структуры данных spw_eth_conf_header_2»)	

Фильтрация по МАС-адресу

Режим фильтрации по МАС-адресу используется в случае подключения моста к ПК через сетевой коммутатор (см. раздел 6.4). В этом случае режим фильтрации гарантирует передачу трафика с моста только на требуемый ПК. Другие устройства, подключенные к сетевому коммутатору, не будут получать трафик от моста. Трафик сети не будет загружен информацией с моста.

По умолчанию фильтрация по МАС адресу включена.

Обнаружение ошибок последовательности фреймов Ethernet

Режим обеспечивает обнаружение ошибок последовательности фреймов Ethernet и информирование пользователя об этом.

Режим включен всегда.

Кредитование Ethernet

Режим обеспечивает гарантированную передачу SpW- пакетов при большой загруженности сети SpW.

Режим включен всегда.

Автоматическая настройка адреса моста

Режим автоматической настройки МАС-адреса моста. Два байта адреса выбираются случайно.

Автоматическая настройка адреса устройства для приема пакетов SpW с моста

Режим автоматической настройки МАС-адреса устройства для приема пакетов с моста.

В качестве MAC-адреса назначения пакетов, отправляемых с моста, будет указан MAC-адрес устройства, отправившего конфигурационный Ethernet-фрейм.

Конфигурационный фрейм используется для настройки моста (см. раздел 6.6).

Перезагрузка моста

Режим сброса следующих параметров моста в состояние по умолчанию:

- МАС-адреса удаленного узла
- МАС-адреса моста
- Режим фильтрации
- Скорость портов SpW

3 Требования к компьютеру

Компьютер, к которому подключается мост, должен быть:

- Оснащен ОС:
 - семейства Windows. Работа моста проверялась на Windows 7, Windows 10 или
 - **семейства Linux**. Работа моста проверялась на Ubuntu 12.04 LTS, Ubuntu 14.04 LTS, Ubuntu 16.04 LTS, CentOS Linux release 7.5.1804 (Core), Linux Debian 4.9.0;
- Оснащен интерфейсом Ethernet;
- Оснащен средой разработки
 - ОС семейства Linux: компилятор gcc 4.3.5 и выше (для работы из консоли) или среда разработки, позволяющая компоновать пользовательские библиотеки (например, IDE QtCreator, которая используется в документации);
 - ОС семейства **Windows**: среда разработки, позволяющая компоновать пользовательские библиотеки (например, **IDE QtCreator**, которая используется в документации).

4 Требования к устройствам SpaceWire

Подключаемые SpaceWire устройства должны соответствовать стандарту ECSS-E-50-12C.

5 Требования к питанию

Мост SpaceWire потребляет от 5 до 12 В.

Подача питания осуществляется от сети через внешний адаптер питания (поставляется в комплекте с мостом).

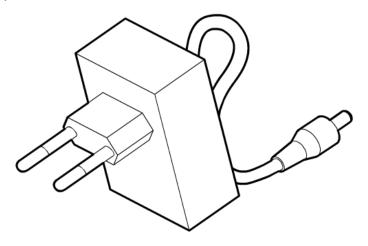


Рисунок 7 – Адаптер питания

6 Подключение и работа с мостом

6.1 Общие правила подключения моста к ПК и SpaceWire-устройствам

1. Вначале осуществляется подключение к мосту кабелей SpaceWire и Ethernet, затем подключается кабель питания.

2. Мост подключается к ПК через Ethernet напрямую или не более чем через один сетевой коммутатор.

6.2 Установка SDK моста Ethernet-SpaceWire

Предоставляемый программный интерфейс приложений (**API**) обеспечивает поддержку работы моста Ethernet-SpaceWire для приложений пользователя:

- Прием и передача пакетов SpaceWire;
- Прием и передача управляющих кодов (time-коды, interrupt-коды, acknowledge-коды, коды неопределенные стандартом CC01 и CC11);
- Настройка скорости портов SpaceWire.

Для поддержки API предоставляется **SDK** в виде библиотеки на языке Си.

Список файлов SDK-библиотеки				
☐ WpdPack_4_1_2.zip ☐ WinPcap_4_1_3.exe ☐ SpWEth bridge				
src Sinc Sinc Sinc Sinc Sinc Sinc Sinc Sin				
headers Spw eth.h				
Spw_eth_print.h Spw eth structure.h				
libs				
winpcap (список файлов аналогичен содержанию WpdPack_4_1_2.zip)				
Include				
ଢ Lib				
🗅 libspw_eth_unix.a				
libspw_eth_win.a				
demo				
conf_packet.c (исходный код приложения configure_bridge)				
Makefile Makefile				
Spw_eth_test.c (исходный код приложения bridge_app)				
receive_packets.c (исходный код приложения example_receive_packets)				
qt_pro_files				
Configure_bridge.pro				
D bridge_app.pro				
🗅 example_receive_packets.pro				
Примечание . Файлы *.h и *.c используют кодировку UTF 8				

Библиотека работает в пространстве пользователя путем компоновки к пользовательским приложениям.

6.2.1 Установка SDK на компьютер с Linux

Для работы с предоставляемой SDK на ОС семейства **Linux** необходимо подключить заголовочные файлы библиотеки в коде пользовательского приложения и произвести компановку с предоставленным файлом статической библиотеки.

- 1. Скопировать все файлы с поставляемого диска в рабочий каталог компьютера.
- 2. Компиляцию приложений (см. раздел 8) можно осуществить двумя способами:
 - 1. Перейти в каталог demo и выполнить команду компиляции make.
 - 2. Открыть необходимый проект из каталога **qt_pro_files** в **IDE QtCreator** и осуществить его компиляцию.

ВАЖНО! В случае использования других сред разработки необходимо:

- 1. Создать проект консольного приложения на языке Си
- 2. Осуществить компановку библиотеки SDK моста
- 3. Подключить заголовочные файлы SDK в коде написанных приложений
- 4. Использовать один из С-файлов приложения для работы с мостом
- 3. Запустить с правами суперпользователя одно из приложений.

Примечание. Рекомендуется использовать Qt Creator с компилятором MinGW. Это гарантирует корректное распознавание библиотекой текущей ОС, на которой идет работа. В случае возникновения проблем (ни один из макросов WIN, LINUX в файле spw_eth_structure.h не проинициализирован, строки 7-13), необходимо самостоятельно проинициализировать макросы характеризующие ОС, в заголовочном файле spw_eth_structure.h (строки 15, 16). Для работы в ОС Windows служит макрос WIN, для ОС Linux — макрос LINUX.

```
kiwi@kiwi-System-Product-Name:~/work/SpWEth_bridge_work/work_copy/reliz$ cd demo/
kiwi@kiwi-System-Product-Name:~/work/SpWEth_bridge_work/work_copy/reliz/demo$ ls
conf_packet.c Makefile receive_packets.c spw_eth_test.c kiwi@kiwi-System-Product-Name:~/work/SpWEth_bridge_work/work_copy/reliz/demo$ make
gcc conf_packet.c -L ../src/libs/ -lspw_eth_unix -o configure_bridge
gcc spw_eth_test.c -L ../src/libs/ -lspw_eth_unix -o bridge_app
gcc receive_packets.c -L ../src/libs/ -lspw_eth_unix -o example_receive_packets
kiwi@kiwi-System-Product-Name:~/work/SpWEth_bridge_work/work_copy/reliz/demo$ sudo ./configure_bridge
[sudo] password for kiwi:
Client: bind with device --> eth0
_____
Current source
                address: 0:24:8c:3c:cf:4e
Current destination address: 0:1:2:3:4:5
_____
_____
                   Menu
                            _____
Conf packet:: 24 bytes
[+0010]: 00 00 00 00 00 00 00 00
                                                        . . . . . . . .
1 Create new packet:
2 Load packet:
3 Save current packet:
4 Send current packet:
5 Set destination address:
0 Exit:
Enter value:
```

Рисунок 8 – Компиляция и запуск приложений на компьютере с Linux

Примечание. <u>Исходные коды приложений</u> содержат примеры работы с основным функционалом API. Их можно использовать для создания пользовательских программ.

Пример Makefile, который компилирует приложения под ОС семейства Linux

```
C=qcc
CFLAGS=-c -Wformat=0 -fno-stack-protector
all: configure bridge bridge app example receive packets
configure bridge:
$(CC) conf packet.c -L ../src/libs/ -lspw eth unix -o
configure bridge
example receive packets:
$(CC) receive packets.c
                        -L ../src/libs/ -lspw eth unix -o
example receive packets
bridge app:
$(CC) spw eth test.c -L ../src/libs/ -lspw eth unix -o bridge app
cleanall:
rm -rf *.o configure bridge bridge app example receive packets
clean:
rm -rf *.o
```

6.2.2 Установка SDK на компьютер с Windows

Для работы с мостом Ethernet-SpaceWire в ОС Windows дополнительно используется библиотека WinPcap (Packet Capture). Для установки SDK необходимо:

- 1.1. Скопировать все файлы с поставляемого диска в рабочий каталог компьютера.
- 1.2. Установить WinPcap версии 4.1.3 (допускается использование Win10Pcap и Npcap in WinPcap API compatible mode (Npcap в режиме совместимости с WinPcap API).
- 1.3. Установить WinPcap Developer's Pack версия 4.1.2.
- 1.4. Открыть среду разработки.

Примечание. Можно использовать любую среду разработки, позволяющую компановать пользовательские библиотеки (в документации и примере используется **IDE QtCreator**).

1.5. При использовании QtCreator открыть любой проект из каталога qt pro files.

ВАЖНО! В случае использования других сред разработки необходимо:

- 1. Создать проект консольного приложения на языке Си
- 2. Осуществить компановку библиотек: SDK моста и библиотек WinPcap
- 3. Подключить заголовочные файлы SDK в коде написанных приложений
- 4. Использовать один из С-файлов приложения для работы с мостом
- 1.6. Провести компиляцию проекта

Примечание. Рекомендуется использовать **Qt Creator** с компилятором **MinGW**. Это гарантирует корректное распознавание библиотекой текущей ОС, на которой идет работа. В случае возникновения проблем (ни один из макросов WIN, LINUX в файле **spw_eth_structure.h** не проинициализирован, строки 7-13), необходимо самостоятельно проинициализировать макросы, характеризующие ОС, в заголовочном файле **spw eth structure.h** (строки

15,16). Для работы в ОС **Windows** служит макрос **WIN** , для ОС **Linux** – макрос **LINUX**.

Пример компановки SDK моста и библиотек WinPcap к пользовательской программе в среде IDE QtCreator (*.pro файл), компилирующей приложение как для ОС семейства Windows, так и для ОС семейства Linux

```
#configure bridge.pro
TEMPLATE = app
CONFIG += console
CONFIG -= qt
win32 {
     INCLUDEPATH += "../src/libs"
     LIBS += ../src/libs/libspw eth win.a
     INCLUDEPATH += "../src/libs/winpcap/Include"
     INCLUDEPATH += "../src/libs/winpcap/Lib"
     LIBS += -L ../src/libs/winpcap/Lib -lwpcap
}
unix {
     INCLUDEPATH += "../src/libs"
     LIBS += ../src/libs/libspw eth unix.a
}
HEADERS += \
    ../src/headers/spw eth structure.h \
    ../src/headers/spw eth print.h \
    ../src/headers/spw eth.h
SOURCES += ../demo/conf packet.c
```

Примечание. Приложения для работы с мостом содержат примеры работы со основным функционалом API. Их можно использовать для создания пользовательских программ.

6.3 Архитектура SDK в ОС

6.3.1 Архитектура библиотеки SDK в Linux

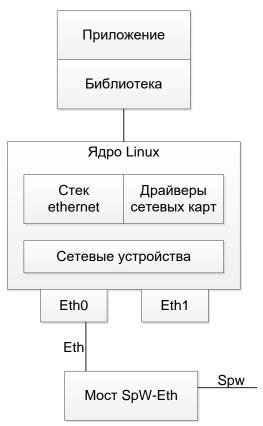


Рисунок 9 – Архитектура библиотеки в общей архитектуре ПО ОС Linux

6.3.2 Архитектура библиотеки SDK в Windows

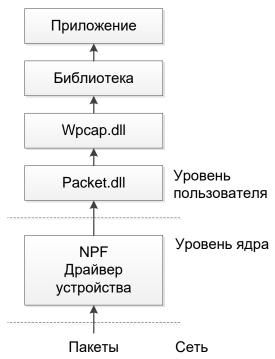


Рисунок 10 – Архитектура библиотеки SDK в общей архитектуре ПО ОС Windows

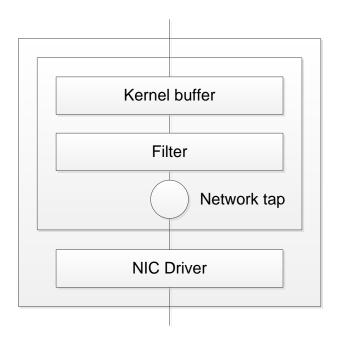


Рисунок 11 – Структура Netgroup Packet Filter (NPF)

- NIC Driver позволяет управлять сетевой картой (выявлять прерывания, отправлять пакеты в сеть, выключать и перезагружать сетевую карту и др.);
- Network tap перехватывает траффик;
- Filter настроен на отбор пакетов протокола SpW-Ethernet (type 0x06AB);
- Kernel buffer хранит пакеты до момента их обработки;
- **Wpcap.dll** необходима для работы с SDK. Связывают уровень драйвера с библиотекой SDK;
- В состав **WinPcap** входят драйверы для ОС Windows, которые используют **NDIS** (Network Driver Interface Specification) для чтения пакетов, которые получает сетевая карта, и низкоуровневые библиотеки для взаимодействия с драйверами сетевых интерфейсов.

6.4 Инициализация моста

Для инициализации моста необходимо:

- 1. Установить SDK моста Ethernet-SpaceWire (см. раздел 6.2)
- 2. Подключить мост к ПК через Ethernet-кабель напрямую:

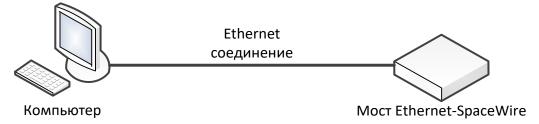


Рисунок 12 – Подключение моста напрямую к компьютеру

или не более чем через один сетевой коммутатор



Рисунок 13 – Подключение моста к компьютеру через сетевой коммутатор

- 3. Подать питание на мост.
- 4. Доступно два способа инициализации моста:
 - 1. Использование функции **SpW Socket Init**. Для ОС Windows есть 2 варианта:
 - 1.1. Инициализации моста в диалоговом режиме. Используется функция **SpW_Socket_Init_Dialog** библиотеки моста.
 - 1.2. Инициализации моста по номеру сетевого устройства. Для получения списка доступных сетевых устройств используются функция **Create_List_Devices** библиотеки моста. Для инициализации по номеру сетевого устройства используются функция **SpW Socket Init** библиотеки моста.
 - 2. Через приложения (см. раздел 8). В них функция инициализации запускается автоматически.

Примечание. При работе с SDK-библиотекой необходимо выбирать имя сетевого интерфейса, к которому подключен мост посредством кабеля Ethernet. Для ОС Windows этот выбор необходимо выполнять при запуске приложений, для ОС семейства Linux этот выбор необходимо выполнять в случае если подключение произведено не по сетевому интерфейсу с именем "eth0".

Функция инициализации моста в диалоговом режиме SpW_Socket_Init_Dialog (только для OC Windows)

Windows

pcap t* SpW Socket Init Dialog();

Выбор устройства (моста)

Выбор устройства происходит в диалоговом режиме.

Возвращаемое значение: сокет для приема/передачи

В случае успешной инициализации, функция вернет сокет, через который в дальнейшем будет производиться работа с мостом.

В случае возникновения ошибки инициализации моста функция возвращает отрицательное значение (код ошибки).

Функция получения списка сетевых устройств Create_List_Devices (только для ОС Windows)

Windows

pcap if t * Create List Devices();

Возвращаемое значение: структура содержащая список сетевых устройств

Возвращается структура содержащая список сетевых устройств, нумерация устройств начинается с 0. Для отображения описания устройств необходимо использовать поля **name** и **description** полученного списка типа **pcap_if_t***.

Также при выполнении функции заполняется служебные поля библиотеки.

В случае возникновения ошибки инициализации моста функция возвращает отрицательное значение (код ошибки).

Функция инициализации моста SpW_Socket_Init		
Linux	Windows	
<pre>int SpW_Socket_Init(char *device);</pre>	<pre>pcap_t* SpW_Socket_Init(unsigned device);</pre>	
Выбор устро	йства (моста)	
Входной параметр: device — имя сетевого устройства Ethernet (например, eth0).	Входной параметр: device — номер сетевого устройства Ethernet, через который подключен мост. Нумерация начинается с 0. Для получения списка сетевых устройств необходимо использовать функцию Create_List_Devices библиотеки моста.	
Возвращаемое значение: сокет для приема/передачи		

В случае успешной инициализации, функция вернет сокет, через который в дальнейшем

будет производиться работа с мостом.

В случае возникновения ошибки инициализации моста функция возвращает отрицательное значение (код ошибки).

Пример использования функции инициализации моста		
Linux	Windows	
<pre>int rawsock; rawsock = SpW_Socket_Init("eth0");</pre>	<pre>pcap_t *rawsock; rawsock = SpW_Socket_Init_Dialog();</pre>	
Пример использования см. исходные коды приложений.		

Коды ошибок при неудачной попытке инициализации моста (для ОС Windows коды ошибок справедливы для функций Create_List_Devices, SpW_Socket_Init, SpW_Socket_Init_Dialog)

Linux			Windows	
Код	Значение	Код	Значение	
-1	Ошибка при создании raw-сокета	-1	Ошибка при поиске сетевых устройств	
-2	Ошибка получения индекса сетевого устройства	-2	Сетевое устройство не найдено, необходимо убедиться в том, что библиотека WinPcap установлена	
-3	Ошибка связывания raw-сокета с сетевым устройством	-3	Ошибка при вводе номера сетевого устройства (выход за границы диапазона)	
-4	Не удалось получить адрес сетевого устройства	-4	Невозможно открыть сетевое устройство (не поддерживается библиотекой WinPcap)	
		-5	Ошибка компиляции фильтра (неправильный синтаксис)	
		-6	Ошибка при установке фильтра	

6.5 Подключение к мосту устройств с интерфейсом SpaceWire

Перед процедурой настройки моста необходимо завершить процедуру инициализации моста (см. раздел 6.4).

Устройство(a) с интерфейсом SpaceWire подключаются к мосту одним из допустимых способов:

2.1.1. Подключение только канала SpaceWire 1:

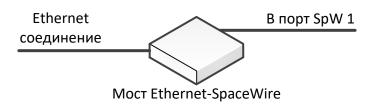


Рисунок 14 – Подключение к мосту SpW-канала в порт 1

2.1.2. Подключение только канала SpaceWire 2:

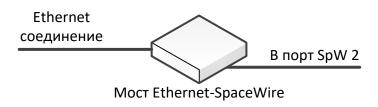


Рисунок 15 – Подключение к мосту SpW-канала в порт 2

3. Подключение двух каналов SpaceWire (1 и 2):

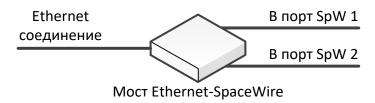


Рисунок 16 – Подключение к мосту SpW-каналов в порты 1 и 2

Для использования двух портов SpW используется специальный режим управления каналами (см. функцию установки режима управления каналами).

6.6 Настройка моста

Для настройки моста необходимо отправить на мост через сеть Ethernet конфигурационный фрейм. Доступно три способа отправки конфигурационного фрейма:

- 1. Через приложение configure bridge (см. раздел 6.6.2).
- 2. Через функцию API SpW Send Conf Packet, позволяющую настроить все параметры моста (см. раздел 6.6.3.1).
- 3. Через функции АРІ, позволяющую настроить каждый параметр моста отдельно (см. раздел 6.6.3.2).

Параметры настройки моста:

- 1. Установка скорости портов SpW
- 2. Установка МАС-адреса моста
- 3. Установка МАС-адреса удаленного узла
- 4. Автоматическая настройка адреса моста
- Автоматическая настройка удаленного узла
- 6. Установка режима фильтрации по МАС-адресу
- 7. Перезагрузка моста
- 8. Установка режима управления каналами
 - 1. Для приема/передачи данных
 - 2. Для приема/передачи управляющих кодов

ВАЖНО! Прием/передача данных, прием/передача управляющих кодов должны настраиваться одновременно.

9. Установка частоты посылки фреймов состояния моста.

ВАЖНО! В случае, если необходимо задать МАС-адрес моста или удаленного узла

11 : 22 : 33 : 44 : 55 : 66, то в конфигурационном фрейме (и приложении) необходимо задавать значение МАС-адреса зеркально:

66:55:44:33:22:11.

- Примечания. 1. Параметры моста не сохраняются при отключении питания. 2. В случае использования в сети Ethernet-SpaceWire более одного моста Ethernet-SpaceWire необходимо предварительно настроить каждый мост по отдельности (см раздел 6.8).
 - 3. В текущей версии SDK-библиотеки моста Ethernet SpaceWire при работе под ОС Windows MAC-адрес сетевого оборудования ПК автоматически не распознается и не передается в приложения. Это не влияет на работу с мостом. В этой ситуации МАС-адрес источника в

отправляемых фреймах будет иметь нулевое значение (00:00:00:00:00:00). При работе в операционных системах семейства Linux приложения будут распознавать реальный MAC-адрес сетевого оборудования ПК.

Требуемый MAC-адрес можно задать с помощью функции int set_source_MAC_adress (unsigned char* adress, int len) библиотеки API.

6.6.1 Настройки моста по умолчанию

- 1. Скорость портов SpW: 400 Мбит/с
- 2. МАС-адрес моста: 00:01:02:03:04:05
- 3. **MAC**-адрес удаленного узла: FF:FF:FF:FF:FF
 По умолчанию через порт Ethernet мост работает в режиме широковещания (broadcast)
- 4. Режим фильтрации включен
- 5. Установка режима управления каналами
 - 1. Для приема/передачи данных: режим 0
 - 2. Для приема/передачи управляющих кодов: режим 3
- 6. Режим отправки состояния моста включен с частотой отправки раз в секунду

6.6.2 Приложение configure_bridge

Приложение **configure_bridge** позволяет настраивать работу моста посредством создания и отправки конфигурационных фреймов.

Для работы с приложением необходимо предварительно осуществить его сборку (см. раздел 8.1).

Функции приложения:

- 1. Создание конфигурационного фрейма в диалоговом режиме.
- 2. Сохранение заданных настроек моста в файл (config.dat).
- 3. Загрузка настроек моста из файла (config.dat).
- 4. Отправка заданных настроек моста в конфигурационном фрейме на мост.
- 5. Задание MAC-адреса моста, на который будет отправлен конфигурационный фрейм.

Примечание. При сохранении заданных настроек моста в файл указанный MAC-адрес моста не сохраняется.

Рисунок 17 – Meho configure bridge и меню настройки конфигурации моста

6.6.3 Настройка моста через функции АРІ

Для первоначальной настройки моста необходимо настроить следующие параметры:

- 1. Скорость портов SpW.
- 2. Период отправки пакетов состояний моста.
- 3. Режим управления каналами для передачи данных.
- 4. Режим управления каналами для передачи управляющих кодов.

6.6.3.1 Настройка всех параметров моста функцией SpW_Send_Conf_Packet

Для работы функции необходимо заполнить структуру данных **spw_eth_conf_header_2** (располагается в файле **spw_eth_structure.h**).

Примечание. Для заполнения структуры рекомендуются использовать макросы, представленные в заголовочном файле **spw_eth_structure.h**.

Описание полей структуры данных spw_eth_conf_header_2		
Название полей	Описание	
GE_SPW[ETH_ALEN]	Строка "GE_SPW"	
edit_0	Маска устанавливаемых параметров	

	необходимо задавать значение MAC-адреса зеркально: 66:55:44:33:22:11.		
важно!	ВАЖНО! В случае, если необходимо задать MAC-адрес моста или удаленного узла 11:22:33:44:55:66, то в конфигурационном фрейме (и приложении)		
MAC-dst	Адрес удаленного узла, на который мост будет посылать данные		
MAC-src	Адрес моста		
edit_1	Бит 4 — автоматическая настройка MAC-адреса моста Бит 5 — автоматическая настройка MAC-адреса удаленного узла Бит 6 — сброс в конфигурацию по умолчанию Бит 7 — проверка MAC-адреса при настройке моста. Должен быть всегда равен 1. Бит 0 — установка режима управления каналами (прием/передача данных и управляющих кодов) Бит 1 — установка частоты отправки фреймов состояния моста Биты 2-7 — резерв		
	Бит 0 — установка MAC-адреса моста Бит 1 — установка MAC-адреса удаленного узла Бит 2 — установка скорости SpW Бит 3 — установка режима фильтрации		

SpW-speed	Скорость соединения SpW		
	0 — 400 Мбит/с		
	1 — 300 Мбит/с		
	2 — 200 Мбит/с		
	4 — 100 Мбит/с		
	8 — 50 Мбит/с		
	16 — 10 Мбит/с		
	32 — 500 Мбит/с		
	Неверное значение параметра установит скорость по умолчанию		
	(400 Мбит/с).		
	Смена скорости возможна только при правильном значении МАС-		
	адреса		
filtr	Фильтрация пакетов		
switch_mode	Биты 0-3. Режимы передачи данных		
	0 – управление каналами отключено. Передача по подключенному		
	порту. Если подключено по двум портам, то используется порт SpW1		
	1 – передача и прием только через порт SpW1		
	2 – передача и прием только через порт SpW2		
	3 – режим управления каналами. Работают оба порта. При приеме		
	данных из сети SpW к началу пакета добавляется байт с номером		
	порта, на который пришел пакет. При передаче в обратном		

направлении первый байт указывает с какого порта передавать данные

- 4 автоматический режим. Если подключено 2 SpW-порта, то работает управление каналами (режим 3). В случае подключения одного SpW устройства мост начинает работать в режиме 1 или 2 соответственно
- 5 транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не дублируется в Ethernet
- 6 транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 7 транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 8 транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушиваются порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик дублируется в Ethernet

Биты 4-7. Режимы передачи управляющих кодов (Ccode)

- 0 управление каналами отключено, передача по подключенному порту. Если подключено два порта передача только по первому
- 1 передача и прием только в первый порт
- 2 передача и прием только во второй порт
- 3 передача и прием по двум портам
- 5 транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не дублируется в Ethernet
- 6 транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 7 транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 8 транзитный режим передачи управляющих кодов с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушиваются порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик дублируется в Ethernet

stat freq

Время между отправками фреймов состояния моста в секундах.

0 – отправка фреймов состояния моста отключена.

Пример использования функции SpW_Send_Conf_Packet для настройки моста (Linux и Windows)

```
struct spw_eth_conf_header_2 config_data;
config_data.edit0 = CONF_SET_SPEED;
config_data.Spw_Speed = 2; /* установка скорости 200 Мбит/с */
config_data.edit1 = CONF_SET_SWITCH_MODE | CONF_SET_STATUS_FREQ;
config_data.stat_freq = 0; /* отключение отправки состояния моста */
config_data.switch_mode =
SWITCH_MODE_DATA_SET(SWITCH_MODE_DATA_ENABLE) |
SWITCH_MODE_CCODE_SET(SWITCH_MODE_CCODE_DOUBLE); /* управление
каналами включено в режиме 3 */
SpW_Eth_Send_Conf_Packet(rawsock, config_data); /* отправка
конфигурации на мост */
Пример использования функции в коде приложения configure bridge.
```

6.6.3.2 Настройка каждого параметров моста функциями АРІ

Параметры моста возможно изменять, отправляя новые конфигурационные фреймы.

Функция установки скорости порта SpW				
Linux		Windows		
<pre>int SpW_Eth (int s, int</pre>	_set_SpW_Speed speed);	<pre>int SpW_Eth_set_SpW_Speed (pcap_t *fp, int speed);</pre>		
	Входные параметры			
S	сокет приема	fp	дескриптор для приема	
speed	значение скорости: 10, 50, 100, 200, 300, 400	speed	значение скорости: 10, 50, 100, 200, 300, 400	

Функция установки МАС-адреса удаленного узла, на который мост будет высылать информацию					
Linux Windows					
int SpW_Eth (int s, cha	_Set_MAC_Dest r MAC[]);	<pre>int SpW_Eth_Set_MAC_Dest (pcap_t *fp, char MAC[]);</pre>			
	Входные параметры				
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи		
MAC	значение МАС адреса (6 байт)	MAC	значение МАС адреса (6 байт)		

Функция установки МАС-адреса моста			
Linux		Windows	
int SpW_Eth (int s, cha	_Set_MAC_Source r MAC[]);	<pre>int SpW_Eth_Set_MAC_Source (pcap_t *fp, char MAC[]);</pre>	
	Входные і	параметры	
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи
MAC	значение МАС адреса (6 байт)	MAC	значение МАС адреса (6 байт)

Функция автоматической настройки МАС-адреса назначения				
Linux		Windows		
<pre>int SpW_Eth_Set_Auto_MAC_Dest (int s);</pre>		<pre>int SpW_Eth_Set_Auto_MAC_Dest (pcap_t *fp);</pre>		
	Входные параметры			
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи	

Функция автоматической настройка МАС-адреса устройства				
Linux		Windows		
<pre>int SpW_Eth_Set_Auto_MAC_Source (int s);</pre>		<pre>int SpW_Eth_Set_Auto_MAC_Source (pcap_t *fp);</pre>		
	Входные параметры			
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи	

Функция установки режима фильтрации				
Linux		Windows		
<pre>int SpW_Eth (int s, uns</pre>	_Set_Filtr igned filtr);	<pre>int SpW_Eth_Set_Filtr (pcap_t *fp, unsigned filtr);</pre>		
	Входные параметры			
s	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи	
filtr	фильтрация 1 — включена, 0 — выключена	filtr	фильтрация 1 – включена, 0 – выключена	

Функция перезагрузки моста				
Linux Windows				
int SpW_Eth	Reset(int s);	<pre>int SpW_Eth_Reset(pcap_t *fp);</pre>		
	Входные параметры			
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи	

Функция установки режима управления каналами			
Linux	Windows		
<pre>int SpW_Eth_Set_Switch_Mode (int s, unsigned mode_data, unsigned mode_ccode);</pre>	<pre>int SpW_Eth_Set_Switch_Mode (pcap_t *fp, unsigned mode_data, unsigned mode_ccode);</pre>		
Входные параметры			

	Входные параметры				
S	сокет для передачи	fp	сокет для передачи		
	режим управления каналами для приема/передачи данных		режим управления каналами для приема/передачи данных		
	режим управления каналами для приема/передачи управляющих кодов		режим управления каналами для приема/передачи управляющих кодов		

Режимы управления каналами для приема/передачи данных (mode data)

- 0. Управление каналами отключено. Передача по подключенному порту. Если подключено два порта, то используется порт SpW1 (настройка по умолчанию)
- 1. Использование только порта SpW 1
- 2. Использование только порта SpW 2
- 3. Режим управления каналами. Работают оба порта. При приеме данных из сети SpW к началу пакета добавляется байт с номером порта, на который пришел пакет. При передаче в обратном направлении первый байт указывает на то, с какого порта SpW передавать данные (0x0 передача в SpW 1, 0x1 передача в SpW 2, 0x2-0xFF передача в оба порта SpW)
- 4. Автоматический режим. Если подключено 2 SpW-порта, то работает управление каналами (режим 3). В случае подключения одного SpW-устройства мост начинает работать в режиме 1 или 2 соответственно
- 5. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не отправляется в Ethernet
- 6. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик транслируется в Ethernet
- 7. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик транслируется в Ethernet
- 8. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire Прослушивается порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик транслируется в Ethernet

Режимы управления каналами для приема/передачи управляющих кодов (mode ccode)

- 0. Работа с подключенным портом. Если подключены оба порта, то используется первый
- 1. Использование только порта SpW 1
- 2. Использование только порта SpW 2
- 3. Передача и прием с двух портов одновременно (настройка по умолчанию)
- 5. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Транзитный трафик не дублируется в Ethernet
- 6. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW1, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 7. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушивается порт SpW2, его входящий трафик дублируется в Ethernet
- 8. Транзитный режим передачи данных с порта SpaceWire на порт SpaceWire. Прослушиваются порты SpW1 и SpW2, их входящий трафик дублируется в Ethernet

Функция установки частоты посылки фреймов состояния моста			
Linux		Windows	
<pre>int SpW_Eth_Set_Status_freq (int s, unsigned period);</pre>		<pre>int SpW_Eth_Set_Status_freq (pcap_t *fp, unsigned period);</pre>	
	Входные і	параметры	
S	сокет для передачи	fp	дескриптор для передачи
period	частота посылки в секундах. При нулевом значении, фреймы состояния моста не отправляются		частота посылки в секундах. При нулевом значении, фреймы состояния моста не отправляются

Пример настройки моста с использованием отдельных функций библиотеки (Linux и Windows)

SpW_Eth_set_SpW_Speed(rawsock, 200); //установка скорости (по умолчанию 400 Мбит/с)
SpW_Eth_Set_Status_freq(rawsock, 0); //отправка состояния моста отключена
SpW_Eth_Set_Switch_Mode(rawsock, 0x3, 0x3); // управление каналами включено

6.7 Основная работа с мостом

Работа с мостом осуществляется тремя способами:

- 1. Через приложение **bridge_app** (см. раздел 6.7.1)
- 2. Через приложение example receive packets (см. раздел 6.7.2)
- 3. Через соответствующие функции АРІ (см. раздел 6.7.3)

6.7.1 Приложение bridge_app

Приложение **bridge_app** предназначено для приема и передачи пакетов данных, управляющих кодов и других операций с мостом.

Для работы с приложением необходимо предварительно осуществить его сборку (см. раздел 8.1).

Функции приложения:

- 1. Отправка SpW-пакетов заданной длины:
 - а. Отправка одиночного SpW-пакета (дополнительно указывается длина и значения путевого адреса)
 - b. Отправка заданного количества SpW-пакетов (дополнительно указывается длина и значение путевого адреса пакетов)
 - с. Отправка одиночного SpW-пакета с заданного порта (дополнительно указывается длина и значение путевого адреса)
- 2. Прием пакетов:
 - а. Прием одиночного SpW-пакета
 - b. Прием заданного количества SpW-пакетов

- с. Прием одиночного Ehternet-фрейма заданного типа
- 3. Отображение состояния моста
- 4. Установка скорости в портах SpaceWire
- 5. Сброс устройства на состояние по умолчанию
- 6. Отправка одного или группы управляющих кодов следующих типов:
 - а. Отправка маркера времени (**Time-code**)
 - b. Отправка кода прерывания (Int-code)
 - с. Отправка кода подтверждения (Ack-code)
 - d. Отправка кода неопределенного стандартом (CC11-code)
 - е. Отправка кода неопределенного стандартом (CC01-code)

Примечание. Группа может содержать только один тип кодов.

- 7. Установка МАС-адреса моста, на который осуществляется отправка.
- 8. Изменение типа управляющих кодов: 5-битные / 6-битные. По умолчанию отправляются 6-битные управляющие коды.
- 9. Включение/отключение следующих функций обработчиков:
 - а. Прием управляющего кода
 - b. Прием фрейма состояния моста
 - с. Прием фрейма отчета об ошибке

Примечание. 1.В приложении размер SpW-пакета максимально возможный для приема установлен в 7500 байт (в коде файла spw eth test.c макрос **BUF SIZE**).

2. При использовании функций приема SpW-пакетов из сети Ethernet необходимо учитывать, что если используются функции, не обеспечивающие фильтрацию принимаемых SpW-пакетов по MAC-адресу, то функции будут также принимать отправляемые SpW-пакеты (см. раздел 8.2).

Рисунок 18 – Меню приложения 2, bridge app

6.7.2 Приложение example_receive_packets

Приложение **example_receive_packets** служит для приема SpW-пакетов, проходящих через сетевой интерфейс Ethernet.

Для работы с приложением необходимо предварительно осуществить его сборку (см. раздел 8.1).

Настройки по умолчанию:

- 1. В приложении счетчик принимаемых SpW-пакетов установлен на значении 100000 (в коде файла receive_packets.c макрос NUM_PACKETS)
 - 2. В приложении максимально возможный размер SpW-пакета установлен в 7500 байт (в коде файла receive packets.c макрос BUF_SIZE)
 - 3. В приложении включена обработка приходящих управляющих кодов. Обработка фреймов состояний моста и фреймов с отчетами об ошибках отключены. Прием этих типов фреймов не увеличивает счетчик принятых SpW-пакетов.

Для включения и отключения функций обработчиков событий (приход управляющего кода, приход отчета об ошибке, приход фрейма состояния моста) необходимо удалить комментарий / закомментировать в коде файла receive packets.c строки регистрации функций обработчиков:

- register err frame event handler(err frame recv)
- register status event handler(status recv)
- register ccode event handler(ccode recv)

Примечание. Приложение **example_receive_packets** будет одновременно принимать фреймы с нескольких мостов в сети, если:

- 1. В приложении не задан МАС-адрес конкретного моста.
- 2. В мостах не указано кому передаются данные. Подробнее см. раздел 8.2.

Рисунок 19 –Пример работы приложения приема данных **example_receive_packets** для моста с заданным MAC-адресом

6.7.3 Отправка данных через функции АРІ

Для отправки данных с моста АРІ предоставляет две функции:

• SpW_Send_Packet

передача пакетов SpW и фреймов Ethernet заданного типа. Чтобы ознакомиться с доступными пользователю для передачи типами см. раздел 6.7.5.

• SpW Send Packet From Channel

передача пакетов SpW и фреймов Ethernet заданного типа из заданного порта SpaceWire. Функция для работы с мостом в режиме управления каналами.

Функция отправки данных заданного типа						
Linux		Windows				
<pre>int SpW_Send_Packet(int s, char* buf, int buf_size, int type);</pre>		<pre>int SpW_Send_Packet(pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size, int type);</pre>				
Входные параметры						
buf buf_size	сокет для передачи указатель на адрес начала данных размер данных тип Ethernet фреймов	1 0 .	дескриптор для передачи указатель на адрес начала данных размер данных тип Ethernet фреймов			
Возвращаемое значение: количество отправленных байт						
Пример использования функции в коде приложения bridge app.						

Функция отправки данных из заданного SpW-порта (при двух включенных каналах в режиме управления каналами)					
Linux		Windows			
<pre>Int SpW_Send_Packet_From_Channel(int s, unsigned char* buf, int buf_size, int type, int channel);</pre>		<pre>int SpW_Send_Packet_From_Channel(pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size, int type, int chn);</pre>			
Входные параметры					
s buf buf_size type channel	сокет для передачи указатель на адрес начала данных размер данных тип Ethernet фреймов номер порта для отправки	fp buf buf_size type chn	дескриптор для передачи указатель на адрес начала данных размер данных тип Ethernet фреймов номер порта для отправки		
Возвращаемое значение: количество отправленных байт					
Пример использования функции в коде приложения bridge app.					

6.7.4 Прием данных через функции АРІ

Для приема данных мостом АРІ предоставляет следующие функции:

- SpW_Recv_Packet прием SpW-пакетов с данными
- SpW_Recv_Packet_From_MAC прием SpW-пакетов с данными от заданного MAC-адреса
- SpW_Recv_Frame_Type прием Ethernet-фреймов заданного типа
- SpW_Recv_ Frame _Type_From_MAC прием Ethernet-фреймов заданного типа от заданного MAC-адреса
- SpW_Recv_Packet_extended прием SpW-пакетов с данными, также позволяет принимать фреймы с управляющими кодами, статусом моста и отчетами об ошибках без использования функций обработчиков.
- SpW_Recv_Packet_From_MAC_extended прием SpW-пакетов с данными заданного MAC-адреса, также позволяет принимать фреймы с управляющими кодами, статусом моста и отчетами об ошибках без использования функций обработчиков

Блокирующая функция приема					
	Windows				
<pre>r_Packet(int s, char* f_size , unsigned char* ed char *end_packet);</pre>	<pre>int SpW_Recv_Packet(pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size , unsigned char* mac, unsigned char *end_packet);</pre>				
Входные параметры					
МАС-адрес источника (6 байт)	buf buf_size mac end_packet	дескриптор для приема приемный буфер размер буфера МАС-адрес источника (6 байт) тип принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP)			
((() () () () () () () () ()	E_size , unsigned char* ed char *end_packet); Входные сокет для приема буфер приема размер буфера МАС-адрес источника (6 байт) тип принятого пакета (0 – EOP,	Packet (int s, char* E_size , unsigned char* ed char *end_packet); Входные параметры сокет для приема буфер приема размер буфера МАС-адрес источника (6 байт) тип принятого пакета (0 — EOP,			

Возвращаемое значение: размер принятого пакета. Параметр end_packet заполняется в процессе выполнения функции приема пакета SpaceWire.

	Блокирующая функция приема данных с заданного МАС-адреса					
Linux		Windows				
(int s, c	ecv_Packet_From_MAC har* buf, int buf_size , char* mac, unsigned char et);	<pre>int SpW_Recv_Packet_From_MAC (pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size , unsigned char* mac, unsigned char *end_packet);</pre>				
Входные параметры						
в сокет для приема буфер приема буфер приема buf size размер буфера размер буфера мас мАС-адрес с которого ожидается прием (должен быть задан) епд_раскет принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP) прием принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP)						
Параметр	Возвращаемое значение end_packet заполняется в процессе		инятых данных и функции приема пакета SpaceWire.			

Блокирующая функция приема Ethernet-фреймов заданного типа					
Linux		Windows			
unsigned cha	v_Frame_Type(int s, ar* buf, int buf_size, sk_types, unsigned gned char *mac);	<pre>int SpW_Recv_Frame_Type(pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size, unsigned mask_types, unsigned *type, unsigned char *mac);</pre>			
s	сокет для приема	fp	дескриптор для приема		
buf	буфер приема	buf	приемный буфер		
buf_size	buf_size размер буфера		размер буфера		
mask_types	mask_types маска типов фреймов		маска типов фреймов		
type	тип принятого Ethernet фрейма	type	тип принятого Ethernet фрейма		

mac	МАС-адрес источника	mac	МАС-адрес источника

Возвращаемое значение: размер принятых данных Параметр type заполняется в процессе выполнения функции приема пакета SpaceWire.

Примечание. Параметр mask_types — маска типов пакетов, которые необходимо принять, макросы для заполнения маски объявлены в файле spw_eth_structure.h, макросы имеют формат Type_Mask_SpW_Eth_*. В маске может быть задано несколько типов фрейма для приема.

	Блокирующая функция приема Ethernet-фреймов заданного типа с заданного MAC-адреса							
Linux		Windows	Windows					
(int s un buf_size,	ecv_Frame_Type_From_MAC signed char* buf, int unsigned mask_types, *type, unsigned char	<pre>int SpW_Recv_Frame_Type_From_MAC (pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size, unsigned mask_types, unsigned *type, unsigned char *mac);</pre>						
	Входные параметры							
s buf buf_size mask_types type mac	сокет для приема буфер приема размер буфера маска типов фреймов тип принятого Ethernet фрейма МАС-адрес с которого ожидается прием (должен быть задан)	buf_size mask_types type mac	дескриптор для приема буфер приема размер буфера маска типов фреймов тип принятого Ethernet фрейма МАС-адрес с которого ожидается прием (должен быть задан)					

Возвращаемое значение: размер принятого пакета Параметр type заполняется в процессе выполнения функции приема пакета SpaceWire.

Примечание. Параметр mask_types — маска типов пакетов, которые необходимо принять, макросы для заполнения маски объявлены в файле spw_eth_structure.h, макросы имеют формат Type_Mask_SpW_Eth_*. В маске может быть задано несколько типов фрейма для приема.

	Блокирующая функция приема с расширенным функционалом						
Linux		Windows					
s, char* unsigned	<pre>ecv_Packet_extended (int buf, int buf_size , char* mac, unsigned char et, unsigned mask);</pre>	<pre>int SpW_Recv_Packet_extended (pcap_t *fp, unsigned char* buf, int buf_size , unsigned char* mac, unsigned char *end_packet, unsigned mask);</pre>					
Входные параметры							
s buf buf_size mac end_packet	сокет для приема буфер приема размер буфера MAC-адрес источника (6 байт) тип принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP, SpW_Eth_CCode = 0x6, SpW_Eth_EFrame = 0x7,	fp buf buf_size mac end_packet	дескриптор для приема приемный буфер размер буфера МАС-адрес источника (6 байт) тип принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP, SpW_Eth_CCode = 0x6, SpW_Eth_EFrame = 0x7,				

ma	SpW_Eth_Status 0x8) маска типов фреймов для приема	SpW_Eth_Status 0x8) маска типов фреймов для приема

Возвращаемое значение: размер принятого пакета.

Параметр end packet заполняется в процессе выполнения функции приема пакета SpaceWire.

Примечание. Параметр mask — маска типов фреймов, которые необходимо принять. Допустимо использование типов SpW_Eth_CCode (фреймы с управляющими кодами), SpW_Eth_EFrame (фреймы с кодами ошибок), SpW_Eth_Status (фреймы состояния моста). Данные макросы объявлены в файле spw_eth_structure.h

<pre>int SpW_Recv_Packet_From_MAC_extended (int s, char* buf, int buf_size , b)</pre>	(pcap_t * buf_size unsigned	ecv_Packet_From_MAC_extended fp, unsigned char* buf, int , unsigned char* mac, char *end packet, unsigned			
<pre>SpW_Recv_Packet_From_MAC_extended (int s, char* buf, int buf_size , b)</pre>	(pcap_t * buf_size unsigned	fp, unsigned char* buf, int , unsigned char* mac,			
	mask);	enal ena_paenee, andighea			
Входные параметры					
buf буфер приема buf_size размер буфера mac MAC-адрес с которого ожидается прием (должен быть задан) end_packet тип принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP, SpW_Eth_CCode = 0x6, SpW_Eth_EFrame = 0x7, SpW_Eth_Status 0x8)	buf_size mac end_packet	дескриптор для приема буфер приема размер буфера МАС-адрес с которого ожидается прием (должен быть задан) тип принятого пакета (0 – EOP, 1 – EEP, SpW_Eth_CCode = 0x6, SpW_Eth_EFrame = 0x7, SpW_Eth_Status 0x8) маска типов фреймов для приема			

Возвращаемое значение: размер принятых данных

Параметр end packet заполняется в процессе выполнения функции приема пакета SpaceWire.

Примечание. Параметр mask — маска типов фреймов, которые необходимо принять. Допустимо использование типов SpW_Eth_CCode (фреймы с управляющими кодами), SpW_Eth_EFrame (фреймы с кодами ошибок), SpW_Eth_Status (фреймы состояния моста). Данные макросы объявлены в файле spw_eth_structure.h.

6.7.5 Типы Ethernet-фреймов и функции-обработчики

Все типы фреймов						
Название	Описание	Значение	Доступно пользователю при передаче			
SpW_Eth_MOF (MOF)	Передается промежуточный Ethernet-фрейм пакета SpW	0x00	Нет			

SpW_Eth_Full_EOF (FEOF)	Передается пакет SpW целиком, который заканчивается символом конца пакета (EOP)	0x01	Да
SpW_Eth_Full_EEF (FEEF)	Передается пакет SpW целиком, который заканчивается символом конца пакета (EEF)	0x02	Да
SpW_Eth_SOF (SOF)	Передается начальный Ethernet-фрейм пакета SpW	0x03	Нет
SpW_Eth_EOF (EOF)	Передается заключительный Ethernet-фрейма пакета SpW, который заканчивается символом конца пакета EOP	0x04	Нет
SpW_Eth_EEF (EEF)	Передается заключительный Ethernet фрейм пакета SpW, который заканчивается символом конца пакета EEP	0x05	Нет
SpW_Eth_CCode	Передается Ethernet-фрейм, содержащий 1 или несколько управляющих кодов	0x06	Да
SpW_Eth_EFrame	Еthernet-фрейм с кодами ошибок (см. раздел 6.7.7), содержит информацию об ошибках	0x07	Нет
SpW_Eth_Status	Ethernet-фрейм состояния моста	0x08	Нет
SpW_Eth_Configure	Конфигурационный Ethernet-фрейм настройки моста	0xFF	Да

Для нижеперечисленных типов фреймов предусмотрен механизм функций-обработчиков:

- фреймы, содержащие коды ошибок;
- фреймы состояния моста;
- фреймы, содержащие управляющие коды.

Пример настройки функции обработки управляющих кодов

1. Инициализация сокета для работы с мостом

```
rawsock = SpW_Socket_Init("eth0"); // для Linux
rawsock = SpW_Socket_Init(); // для Windows
```

2. Регистрация функции-обработчика

register ccode event handler (ccode recv);

3. Прототип функции

typedef void (*SpW_Eth_CCode_Function)(const void *buf, unsigned len, unsigned char *MAC recv);

4. Пример функции обработки управляющих кодов

```
void ccode_recv(const void *buf, unsigned len, unsigned char *MAC_recv)
{
   int i;
   unsigned char val;
   for(i = 0; i < len; ++i) {
      val = ((const unsigned char *)buf)[i];
      printf(">> MAC of CCode sender: %X:%X:%X:%X:%X:%X \n",
MAC_recv[0], MAC_recv[1], MAC_recv[2], MAC_recv[3], MAC_recv[4],
MAC_recv[5]);
```

```
printf(">> CCode recieved: value %X (FULL), value (5bit) hex = %X
dec = %d\n", val, (val & 0x1f), (val & 0x1f));
}

5. Выгрузка функции-обработчика
void disable handler ccode();
```

Пример настройки функции обработки фрейма с кодами ошибок

1. Инициализация сокета для работы с мостом

```
rawsock = SpW_Socket_Init("eth0"); // для Linux
rawsock = SpW Socket Init(); // для Windows
```

2. Регистрация функции

register err frame event handler (err frame recv);

3. Прототип функции

typedef void (*SpW_Eth_Err_Frame_Function)(const void *buf, unsigned len, unsigned char *MAC_recv);

4. Пример функции обработки управляющих кодов

```
void err_frame_recv(const void *buf, unsigned len, unsigned char
*MAC_recv)
{
    int i;
    unsigned char frame_num, err_code;
    for(i = 0; i < len; i += 2) {
        err_code = ((const unsigned char *)buf)[i];
        frame_num = ((const unsigned char *)buf)[i + 1];
        printf(">> MAC of EFrame sender: %X:%X:%X:%X:%X:%X\n",
MAC_recv[0], MAC_recv[1], MAC_recv[2], MAC_recv[3], MAC_recv[4],
MAC_recv[5]);
        printf(">> Error frame recieved: frame_num = %d , err_code %d\n",
frame_num ,err_code);
        print_error_type(err_code);
    }
}
```

5. Выгрузка функции-обработчика

void disable handler err frame();

Пример настройки функции обработки фрейма состояния моста

1. Инициализация сокета для работы с мостом

```
rawsock = SpW_Socket_Init("eth0"); // для Linux
rawsock = SpW_Socket_Init(); // для Windows
```

2. Регистрация функции

register status event handler(status recv);

3. Прототип функции

```
typedef void (*SpW_Eth_Status_Function) (const void *buf, unsigned len, unsigned char *MAC_recv);

4. Пример функции обработки фрейма состояния моста

void status_recv(const void *buf, unsigned len, unsigned char *MAC_recv)

{
    printf(">> MAC of Status sender: %X:%X:%X:%X:%X:%X", MAC_recv[0],
    MAC_recv[1], MAC_recv[2], MAC_recv[3], MAC_recv[4], MAC_recv[5]);
    print_spw_eth_state((struct spw_eth_state_new *)buf);

5. Выгрузка функции-обработчика

void disable handler status();
```

6.7.6 Взаимодействие функций-обработчиков и функций приема данных

В случаях, когда функции-обработчики событий инициализированы, и запущена функция приема, то до момента приема SpW-пакета данных все происходящие события (прием фрейма состояния моста, управляющих кодов и отчета об ошибках) будут обрабатываться, и результаты обработки будут отображаться в консоли. В приложениях предоставлены примерные варианты обработки событий, их можно изменять и подстраивать их работу под свои нужды. Также в SDK-библиотеке созданы функции для просмотра статуса инициализации функции-обработчика и удаления инициализированных функций-обработчиков.

Для проверки, инициализирована ли функция-обработчик, используются следующие функции:

```
SpW_Eth_Status_Function get_handler_status_state();
SpW_Eth_Err_Frame_Function get_handler_err_frame_state();
SpW Eth CCode Function get handler ccode state();
```

Если функции не инициализированы, они возвращают NULL.

Пример использования см. в коде spw eth test.c.

Для отключения работы функций-обработчиков необходимо вызвать следующие функции:

```
void disable_handler_status();
void disable_handler_err_frame();
void disable handler ccode();
```

Эти функции не имеют возвращаемого значения. Пример использования см. в коде spw eth test.c.

6.7.7 Фрейм с кодами ошибок

Структура фрейма отчета об ошибках

Отчет об ошибке, произошедшей при передаче данных, состоит из двух однобайтовых полей. Первый байт означает номер ошибки, второй байт обозначает номер фрейма, при передачи которого произошла ошибка.

Типы ошибок и предупреждений

Номер	Описание ошибки и предупреждение	Обработка ошибки
ошибки		
0x0	Информация о кредитовании.	В случае отсутствия свободных
		буферов кредитования возможно
		отбрасывание Ethernet-фреймов.
0x1	Пришедший SOF, FEEF, FEOF фрейм	Генерируется событие – «потерян
	данных имеет номер на 2 и более	фрейм данных», генерируется код
	больше, чем предыдущий.	ЕЕР, который отправляется в сеть
	Предыдущий фрейм данных был SOF	SpW, после этого передаются
	или MOF.	принятые данные из фрейма.
0x2	Пришедший SOF, FEEF, FEOF фрейм	Генерируется событие – «потерян
	данных имеет номер на 2 и более	фрейм данных», передаются данные
	больше, чем предыдущий.	из фрейма.
	Предыдущий фрейм данных был ЕОГ,	
	ЕЕГ, FEOF или FEEF.	
0x3	Пришедший МОГ, ЕОГ или ЕЕГ	Генерируется событие – «потерян
	фрейм данных имеет номер на 2 и	фрейм данных», генерируется код
	более больше, чем предыдущий.	ЕЕР, который отправляется в сеть
	Предыдущий фрейм данных был МОБ	SpW, принятые данные из фрейма
	или SOF.	передаются, после отправки
		последнего байта конечного фрейма
		(ЕОГ или ЕЕГ) отправляется ЕЕР или
		текущий фрейм, и последующие
		фреймы данных до конечного фрейма
		(включительно) отбрасываются.
0x4	Пришедший МОГ, ЕОГ или ЕЕГ	Генерируется событие – «потерян
	фрейм данных имеет номер на 2 и	
	более больше, чем предыдущий.	фрейма передаются, после отправки
	Предыдущий фрейм данных был ЕОГ,	последнего байта конечного фрейма
	ЕЕГ, ГЕОГ или ГЕЕГ.	(ЕОГ или ЕЕГ) отправляется ЕЕР или
	,	текущий фрейм, и последующие
		фреймы данных до конечного фрейма
		(включительно) отбрасываются.
0x5	Пришедший фрейм управляющего	Генерируется событие «потерян
	кода на 2 и более больше, чем	фрейм управляющих кодов»,
	предыдущий фрейм управляющих	пришедший фрейм отправляется в
	кодов.	сеть.

Ситуации появления ошибок при передаче фреймов

Приход отчета об ошибках возникает в следующих ситуациях:

- 1. **Ситуация 1**. Отчет об ошибке придет из-за разных номеров последовательности фреймов в приложении и на самом мосту. Возникновение ошибки и приход отчета об ошибке не влияет на факт передачи данных.
 - 1. Запуск моста
 - 2. Запуск приложения
 - 3. Передача данных (управляющих кодов)
 - 4. Завершение работы приложения
 - 5. Запуск приложения
 - 6. Передача данных (управляющих кодов)
 - 7. Приход фрейма с отчетом об ошибке. При передачи данных код ошибки будет равен 2. При отправке управляющих кодов код ошибки будет равен 5.
- 2. **Ситуация 2**. Отчет об ошибке придет из-за разных номеров последовательности фреймов в приложении и на самом мосту. Возникновение ошибки и приход отчета об ошибке не влияет на факт передачи данных.
 - 1. Запуск моста
 - 2. Запуск приложения 1
 - 3. Запуск приложения 2
 - 4. Передача данных (управляющих кодов) из приложения 1
 - 5. Передача данных (управляющих кодов) из приложения 2
 - 6. Приход фрейма с отчетом об ошибке. При передаче данных код ошибки будет равен 2. При отправке управляющих кодов код ошибки будет равен 5.
- 3. Ситуация 3. При передаче пакета SpaceWire, превышающего по размеру максимальный размер фрейма Ethernet, пакет SpaceWire будет разбиваться на несколько фреймов Ethernet. В случае потери промежуточного фрейма Ethernet при передачи будет сгенерирован отчет об ошибке. Эта ситуация будет обработана согласно данным в таблице (коды ошибок и их обработка, см. раздел 6.7.7).

6.7.8 Прием и передача управляющих кодов

Прием управляющих кодов осуществляется в функциях приема данных. Значение управляющего кода содержит в себе поле типа управляющего кода и значение управляющего кода.

Структура управляющих кодов:

• Для 6-битных управляющих кодов

Тиг	I	Знач	ение					
0	0	V5	V4	V3	V2	V1	V0	Маркер времени
0	1	V5	V4	V3	V2	V1	V0	Код прерывания
1	0	V5	V4	V3	V2	V1	V0	Код подтверждения
1	1	V5	V4	V3	V2	V1	V0	Код СС11

• Для 5-битных управляющих кодов

Тип			Значение					
0	0	0	V4	V3	V2	V1	V0	Маркер времени
1	0	0	V4	V3	V2	V1	V0	Код прерывания
1	0	1	V4	V3	V2	V1	V0	Код подтверждения
1	1	0	V4	V3	V2	V1	V0	Код СС11
0	1	0	V4	V3	V2	V1	V0	Код СС01

Для обработки принятых управляющих кодов необходимо создать и зарегистрировать функцию-обработчики управляющих кодов (пример).

Передача управляющих кодов производится с помощью специальных функций библиотеки моста (SpW Send Time Code, SpW Send ACK Code,

SpW_Send_INT_Code, **SpW_Send_CC01_Code**, **SpW_Send_CC11_Code** а также с помощью аналогичных функций для передачи нескольких управляющих кодов в одном фрейме). Пример использования данных функций можно найти в исходных кодах программы bridge app.c.

6.8 Работа с несколькими мостами Ethernet-SpaceWire через коммутатор Ethernet

Инициализация и настройка

Каждый мост инициализируется и настраивается по отдельности.

1. Если имеются подключенные мосты, то следует отключить все мосты от сети Ethernet.

Важно! Не отключайте мосты от питания!

В противном случае настройки сбросятся, и мосты придется настраивать заново.

- 2. Подключить новый мост к питанию и сети Ethernet.
- 3. Провести инициализацию (см. раздел 6.4) и настройку моста (см. раздел 6.6).

4. Подключить мосты, отключенные на п.1, к сети Ethernet.

Основная работа

В случае работы через приложения (см. раздел 8) необходимо запустить для каждого моста свой экземпляр приложения. Например, один экземпляр приложения будет взаимодействовать с мостом 1, другой – с мостом 2.

7 Завершение и перезагрузка работы с мостом

Функция завершения работы с библиотекой моста									
Linux		Windows							
void SpW_S	Socket_Close(int s);	int SpW_Socket_Close(pcap_t *fp);							
	Входные параметры								
S	сокет для приема/передачи	_	дескриптор для приема/передачи данных						

Функция перезагрузки работы с библиотекой моста								
Linux		Windows						
. –	Socket_Reset vice, int s);	pcap_t* SpW_Socket_Reset (pcap_t *fp);						
Входные параметры								
device	имя сетевого устройства Ethernet в Linux (к примеру, eth0)	fp	текущий дескриптор для приема/передачи данных					
S	текущий сокет для приема/передачи							
Возвращаемое значение								
новый со	окет для приема/передачи	новый дескриптор для приема/передачи данных						

ВАЖНО! 1. Функции сбрасывают все зарегистрированные ранее функции обработки.

2. Функции сбрасывают значения счетчиков последовательности пакетов (они становятся равными 0)

8 Приложения для работы с мостом

Для удобства работы с мостом предоставляются три консольных приложения:

- 1. Приложение 1 для настройки моста: configure bridge (см. раздел 6.6.2).
- 2. Приложение 2 для работы с мостом: bridge app (см. раздел 6.7.1).
- 3. Приложение 3 для приема пакетов: example receive packets (см. раздел 6.7.2).

Приложения предоставляются в виде исходных файлов. Для работы с приложениями необходимо осуществить их сборку (см. раздел 8.1).

- **ВАЖНО!** 1. В операционных системах семейства **Linux** приложения необходимо запускать с правами суперпользователя.
 - 2. В операционных системах семейства **Linux** при запуске приложений в качестве аргумента можно задать параметр, характеризующий имя сетевого устройства, к которому подключен мост. В случае если аргумент при запуске приложения не был задан, в консоли будут выведены имена всех доступных сетевых устройств ПК, из которых нужно будет выбрать правильное имя сетевого устройства.

Пример запуска приложений с параметром:

sudo ./bridge_app eth0
sudo ./configure_bridge enp7s0

3. В используемой ОС должна быть поддержка утилиты ір. Данная утилита имеется в составе пакета іproute2 — набора утилит для управления параметрами сетевых устройств в ядре Linux: https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2/iproute2.git/tag/?h=v4.18
https://git.kernel.org/pub/scm/network/iproute2 или sudo yum install iproute2, в зависимости от ОС.

Исходники приложений также служат примером использования предоставляемого АРІ.

8.1 Сборка приложений для работы с мостом

Сборку приложений необходимо осуществить на компьютере один раз. Далее собранные приложения запускаются по мерее необходимости.

- Существует два варианта сборки приложений на ОС семейства Linux
 - 1. в каталоге demo выполнить команду make. В результате единовременно осуществляется сборка всех трех приложений.
 - 2. Использовать OtCreator.
 - 1. Открыть файл проекта необходимого приложения (*.pro):
 - Для прилоежния configure_bridge configure bridge.pro
 - Для приложения bridge app bridge app.pro
 - Для приложения example_receive_packets –
 example_receive_packets.pro
 - 2. Произвести компиляцию проекта.

- Сборка приложений на ОС Windows:
 - 1. Использовать QtCreator. Открыть файл проекта необходимого приложения (*.pro):
 - Для приложения configure_bridge configure_bridge.pro
 - Для приложения bridge app bridge app.pro
 - Для приложения example_receive_packets example receive packets.pro

ВАЖНО! В случае использования других сред разработки необходимо:

- 1. Создать проект консольного приложения на языке Си.
- 2. Осуществить компоновку библиотек: SDK моста и WinPcap.
- 3. Подключить заголовочные файлы SDK в коде написанных приложений.
- 4. Использовать файлы кода (*.с) приложения.
- 2. Произвести компиляцию проекта.

8.2 Отображение принимаемых пакетов в приложениях

При использовании функций приема из сети Ethernet необходимо учитывать, что если используются функции, не обеспечивающие фильтрацию принимаемых данных по MAC-адресу, то функции будут также принимать пакеты данных SpW, отправляемые с ПК на мост.

Для наглядности рассмотрим пример работы моста.

Схема подключения и настройка моста.

- 1. Mocт SpaceWire-Ethernet подключен к ПК.
- 2. Порты SpaceWire моста соединены между собой кабелем.
- 3. Режим передачи данных: 4.
- 4. Режим передачи управляющих кодов: 3.
- 5. На ПК запускаются: bridge_app для отправки данных, и дважды example_receive_packets для приема данных.
- 6. В первом экземпляре приложения example_receive_packets фильтрация принимаемых данных по MAC-адресу отключена, во втором экземпляре фильтрация по MAC адресу включена. По умолчанию MAC-адрес моста 00:01:02:03:04:05.

Отправляемые данные

В bridge_app следует выбирать отправку одиночного SpW-пакета (пункт меню №2) длиной в 100 байт.

Для корректной отправки, учитывая, что на мосту режим отправки данных равен 4, и соединение есть на двух портах SpaceWire, следует указать размер путевого адреса равный 1, а его значение – равное 0. Благодаря этому пакет SpaceWire будет отправлен из

порта SpW1 в порт SpW2. Этот путевой адрес будет отброшен при отправке пакета из порта SpW1 моста, а при получении пакета из SpW2 к пакету будет добавлен 1 байт заголовка со значением 1, как признак приема пакета из порта SpW2.

Далее производится отправка одного управляющего кода (в нашем случае это код прерывания) со значением 7. В текущем примере режим отправки управляющих кодов установлен в значение 3, т.е. прием и отправка управляющих кодов производится по двум портам SpaceWire.

Рисунок 20 – Задание отправляемых данных и управляющих кодов в приложении bridge app

Прием данных без фильтрации по МАС-адресу

При работе example_receive_packets без настроенной фильтрации по MAC-адресу будут приняты следующие данные:

- 1. Пакет данных длиной в 101 байт, который отправлялся с ПК на мост с путевым адресом длиной в 1 байт и значением 0 (признак того, что пакет данных должен отправится через порт SpW1). МАС-адрес источника пакета: 00:00:00:00:00:00 (МАС-адрес в ОС Windows по умолчанию), что является МАС-адресом ПК в нашем случае.
- 2. Пакет данных длиной в 101 байт, который был принят на ПК, с путевым адресом длиной в 1 байт и значением 1 (признак того, что пакет данных пришел на мост через порт SpW2). МАС-адрес источника пакета: 00:01:02:03:04:05, что является МАС-адресом моста по умолчанию.

- 3. Управляющий код (код прерывания), который отправлялся с ПК. МАС-адрес источника пакета с управляющим кодом: 00:00:00:00:00:00, что является МАС-адресом ПК в нашем случае.
- 4. Управляющий код (код прерывания), который был принят через порт SpW1. МАС-адрес источника пакета с управляющим кодом: 00:01:02:03:04:05, что является МАС-адресом моста по умолчанию.
- 5. Управляющий код (код прерывания), который был принят через порт SpW2. MAC-адрес источника пакета с управляющим кодом: 00:01:02:03:04:05, что является MAC-адресом моста по умолчанию.

Рисунок 21 – Принимаемые данные и управляющие коды **без фильтрации** по MACадресу

Принимаемые данные с фильтрацией по МАС адресу

При работе приложения 3 с настроенной фильтрацией по MAC-адресу будут приняты только пакеты, пришедшие с портов SpaceWire на мост. Будут приняты следующие данные:

- 1. Пакет данных длиной в 101 байт, который был принят на ПК с путевым адресом длиной в 1 байт и значением 1. (признак того, что пакет данных пришел на мост через порт SpW2). МАС-адрес источника пакета: 00:01:02:03:04:05, что является МАС-адресом моста по умолчанию.
- 2. Управляющий код (код прерывания), который был принят через порт SpW1. MAC-адрес источника пакета с управляющим кодом: 00:01:02:03:04:05, что является MAC-адресом моста по умолчанию.
- 3. Управляющий код (код прерывания), который был принят через порт SpW2. MAC-адрес источника пакета с управляющим кодом: 00:01:02:03:04:05, что является MAC-адресом моста по умолчанию.

Рисунок 22 — Принимаемые данные и управляющие коды **с фильтрацией** по MAC адресу

9 Создание пользовательских приложений для работы с мостом

Любое пользовательское приложение, где применяются функции API, должно использовать:

- 1. Заголовочные файлы
 - o **spw eth.h** прототипы функций API
 - o spw eth print.h прототипы вспомогательных функций вывода
 - o spw eth structure.h макросы и структуры данных API
- 2. Библиотека SDK (ее необходимо подключить к пользовательской среде разработки)
 - 2.1 Linux

libspw eth unix.a

2.2 Windows

libspw eth win.a

- 3. Для Windows подключить файлы библиотеки SDK WinPcap
- 4. Файл(ы) исходных кодов пользовательской программы

ВАЖНО! В операционных системах типа Linux приложения необходимо запускать с правами суперпользователя.

Примечание. Библиотека моста содержит дополнительный функционал, который можно использовать при создании пользовательских приложений. Описание вспомогательного функционала библиотеки находится в файле spw eth.h.