PIC Programmierung mit PICkkit 2 unter Linux

Von Manuel Lippert für den Kurs "Prozessrechner und Elektronik" an der Universität Bayreuth

4. Januar 2022



1 Einleitung

Die Programmierung eines PIC-Microchip unter Linux hat sich für mich als Linux-Nutzer damals zu einer kleinen Herausforderung entwickelt, weswegen ich versucht habe eine möglichst nahe Programmierung über den Terminal zu suchen. Diese Methode hat den Vorteil, dass man mit einem Editor seiner Wahl Assembler-Code schreiben kann und ihn einfach über Commands im Terminal ausführen kann.

In diesen kleinen Anleitung erkläre ich, wie man dieses Verfahren unter Linux (Ubuntu) aufsetzen lässt. In einem optionalen Schritt zeige ich noch weiterhin, wie man über Visual Studio Code seine Assembler Programmierung aufsetzen kann.

Bei Fragen stehe ich Ihnen gerne über GitHub zu Verfügung. Schreiben sie einfach ein Issue zu Ihrem Problem.

2 Compiler

Zuallererst benötigen wir einen Compiler welcher uns .asm-Files in .hex-Files kompiliert. Als Compiler benutzen wir das Packages gputils, welches über den folgenden Befehl installiert werden kann:

Damit ist man nun in der Lage mithilfe von gpasm über den Terminal .asm-Files zu kompilieren. Bei einem gegeben File foo.asm wäre dann der Befehl im Terminal:

Dabei entstehen 3 weitere Files foo.cod, foo.hex (Dieses File wird benötigt) und foo.lst. Damit foo.hex-File auf den PIC-Microchip geladen werden kann wird das folgende Tool benötigt.

3 pk2cmd

Das pk2cmd Commandline-Tool ermöglicht Linux (Es gibt auch eine Mac und Windows Version) mit dem PICkkit 2 PIC-Microchip über den Terminal anzusteuern. Hier wird es dafür benötigt um den compilierten Assembler-Code auf den PIC-Microchip zu laden.

3.1 Installation

Quelle: https://www.making-sound.co.uk/tech-notes/pickit2-linux.html

1) Zuerst ladet man die nötigen Pakete um pk2cmd zu installieren. Das erfolgt über diesen Befehl im Terminal:

```
sudo apt install build-essential libusb-dev
```

2) Lade pk2cmd von GitHub und entpacke Sie den Download in Ihrem Download Ordner. Öffnen Sie dann den Terminal und navigieren zum diesem Ordner-Verzeichnis.

```
cd ~/Downloads/pk2cmd/pk2cmd
```

Alternative mit git über Terminal herunterladen und in das Verzeichnis navigieren:

```
git clone https://github.com/psmay/pk2cmd.git
cd pk2cmd/pk2cmd
```

3) Zum installieren führen Sie folgende Befehle aus:

```
make linux
```

4) Zum Testen von pk2cmd führen Sie diesen Command im selben Ordner aus:

```
sudo ./pk2cmd -?V -B./
```

```
pk2cmd/pk2cmd → master
>>> sudo ./pk2cmd -?V -B./

Executable Version: 1.21.00
Device File Version: 1.62.14
OS Firmware Version: 2.32.00

Operation Succeeded
pk2cmd/pk2cmd → master
>>> ■
```

5) Zum Testen ob der PIC-Microchip von pk2cmd angesteuert wird kann dieser Command im selben Ordner ausgeführt werden:

```
sudo ./pk2cmd -B./ -I -P
```

```
pk2cmd/pk2cmd → master
>>> sudo ./pk2cmd -B./ -I -P
Auto-Detect: Found part PIC16F84A.

Device ID = 0560
Revision = 0000
Device Name = PIC16F84A

Operation Succeeded
pk2cmd/pk2cmd → master
>>> ■
```

6) Nun wird der Command "pk2cmd" global zugänglich gemach mit diesem Befehl, welcher wieder im selben Ordner ausgeführt werden muss:

```
echo 'export PATH="$PATH:/usr/share/pk2"' >> ~/.bashrc
```

Danach kann man den Ordner verlassen und den globalen Befehl wie folgt testen:

```
cd
pk2cmd -?V
```

```
LARA-I
>>> pk2cmd -?V

Executable Version: 1.20.00
Device File Version: 1.55.00
OS Firmware Version: 2.32.00

Operation Succeeded
LARA-I
>>>
```

Bei Problemen ist in der Quelle ein Troubleshooting aufgeführt, welches Ihnen bestimmt weiter helfen wird. Dies wird aber hier bewusst weggelassen, da ab nun alles funktionieren sollte.

3.2 Befehlspalette

 $Quelle: \verb|https://github.com/kvadevack/pk2cmd/blob/master/pk2cmd/release/Readme%20For%20PK2CMD.txt| | the following statement of the property of the propert$

PICkit 2 COMMAND LIN	E HELP Description	Default
A <value> B<path></path></value>	Set Vdd voltage Specify the path to PK2DeviceFile.dat	Device Specific Searches PATH and calling dir
C D <file> E F<file> G<type><range path=""></range></type></file></file>	Blank Check Device OS Download Erase Flash Device Hex File Selection Read functions Type F: = read into hex file,	No Blank Check None Do Not Erase None None
	Types P,E,I,C: = ouput read of Program, EEPROM, ID and/or Configuration Memory to the screen. P and E must be followed by an address range in the form of x-y where x is the start address and y is the end address both in hex, path is not used (Serial EEPROM memory is 'P')	
H <value></value>	Delay before Exit K = Wait on keypress before exit 1 to 9 = Wait <value> seconds before exit</value>	Exit immediately
I J <newlines></newlines>	Display Device ID & silicon revision Display operation percent complete N = Each update on newline	Do Not Display Rotating slash
K L <rate></rate>	Display Hex File Checksum Set programming speed <rate> is a value of 1-16, with 1 being the fastest.</rate>	Do Not Display Fastest
M <memory region=""></memory>	Program Device memory regions: P = Program memory E = EEPROM I = ID memory C = Configuration memory If no region is entered, the entire device will be erased & programmed. If a region is entered, no erase is performed and only the given region is programmed.	Do Not Program
(serial	All programmed regions are verified. EEPROM memory is 'P')	

N <string></string>	Assign Unit ID string to first found PICkit 2 unit. String is limited to 14 characters maximum. May not be used with other options. Example: -NLab1B	None
D/nart >	Part Selection. Example: -PPIC16f887	(Required)
P <part></part>	Auto-Detect in all detectable families	(nequired)
PF	List auto-detectable part families	
PF <id></id>	Auto-Detect only within the given part	
11 (14)	family, using the ID listed with -PF	
	Example: -PF2	
Q	Disable PE for PIC24/dsPIC33 devices	Use PE
R.	Release /MCLR after operations	Assert /MCLR
S <string #=""></string>	Use the PICkit 2 with the given Unit ID	·
2 .2 01 1118/ "	string. Useful when multiple PICkit 2	TITES TOURG UNIT
	units are connected.	
	Example: -SLab1B	
	If no <string> is entered, then the</string>	
	Unit IDs of all connected units will be	
	displayed. In this case, all other	
	options are ignoredS# will list units	
	with their firmware versions.	
	See help -s? for more info.	
T	Power Target after operations	Vdd off
U <value></value>	Program OSCCAL memory, where:	Do Not Program
	<value> is a hexidecimal number</value>	
	representing the OSCCAL value to be	
	programmed. This may only be used in	
	conjunction with a programming	
	operation.	
V <value></value>	Vpp override	Device Specific
W	Externally power target	Power from Pk2
X	Use VPP first Program Entry Method	VDD first
Y <memory region=""></memory>	Verify Device	Do Not Verify
	P = Program memory	
	E = EEPROM	
	I = ID memory	
	C = Configuration memory	
	If no region is entered, the entire	
	device will be verified.	
7	(Serial EEPROM memory is 'P')	D. N
Z ?	Preserve EEData on Program	Do Not Preserve
!	Help Screen	Not Shown

Each option must be immediately preceded by a switch, Which can be either a dash <-> or a slash </> and options must be separated by a single space.

Example: PK2CMD /PPIC16F887 /Fc:\mycode /M or PK2CMD -PPIC16F887 -Fc:\mycode -M

Any option immediately followed by a question mark will invoke a more detailed description of how to use that option.

Commands and their parameters are not case sensitive. Commands will be processed according to ${\tt command}$ order of precedence, not the order in which they appear on the ${\tt command}$ line.

Precedence:

```
-?
                  (first)
         -B
-S
         -D
-N
         -P
         -A -F -J -L -Q -V -W -X -Z
         - C
         -U
         -E
         -M
         – Y
         -G
         -I -K
-R -T
        (last)
- H
```

The program will return an exit code upon completion which will indicate either successful completion, or describe the reason for failure. To view the list of exit codes and their descriptions, type -?E on the command line.

type -?V on the command line for version information.

type -?L on the command line for license information.

3.3 Verwendung

Um nun ein gegebenes foo.hex-File auf einen PIC-Microchip in unseren Fall der PIC16F84A zu laden wird folgender Befehl im Terminal ausgeführt:

Nach dem ausüben dieses Befehls sollte der Microchip das Programm ausführen. Was die jeweiligen Attribute des Befehls festlegen, kann im Kapitel 3.2 nachgelesen werden. Ab hier können Sie nun über einen Editor Ihrer Wahl .asm-File erstellen mit gpasm kompilieren und mit pk2cmd auf den PIC-Microchip laden.

4 Visual Studio Code