TI MCU, DSP 및 Xilinx FPGA 프로그래밍 전문가 과정

Innova Lee(이상훈) gcccompil3r@gmail.com

DSP Integrated Test I

이번 통합 테스트는 MCU 작업을 추가로 필요로 한다.

우선 DSP 에 꽂을 Wi-Fi 모듈이 필요하다.

http://www.ti.com/tool/wl1837modcom8i

\$49 짜리를 구하면 되고 이를 DSP 에 꽂는다. 또한 MCU 프로젝트는 아래 링크를 참고하라.

https://github.com/KOITT2/RC_Car/blob/master/experiment/doc/%ED%86%B5%ED%95%A9%ED%85%8C% EC%8A%A4%ED%8A%B8_MCU.pdf

문서 내용에서 소스 코드에 해당하는 부분을 약간 수정 했는데 해당 코드는 아래 링크를 통해 참조하라.

https://github.com/KOITT2/RC_Car/tree/master/mcu_proj/Integration_Test_CAN_VCP

Git 에 올려놓은 프로젝트를 고스란히 올리고 가져오는 문서를 참조하면 이 부부의 내용을 쉽게 프로젝트로 가져올 수 있을 것이다. 해당 문서는 아래를 참고하라(내용이 기니까 웹상에서 볼 것이라면 More Page 를 누르던 Download 를 해서 본다)

https://github.com/KOITT2/RC Car/blob/master/experiment/doc/How to Commit All Proj on Github.pdf

DSP 와 관련된 소스 코드들은 아래 링크를 참조하길 바란다.

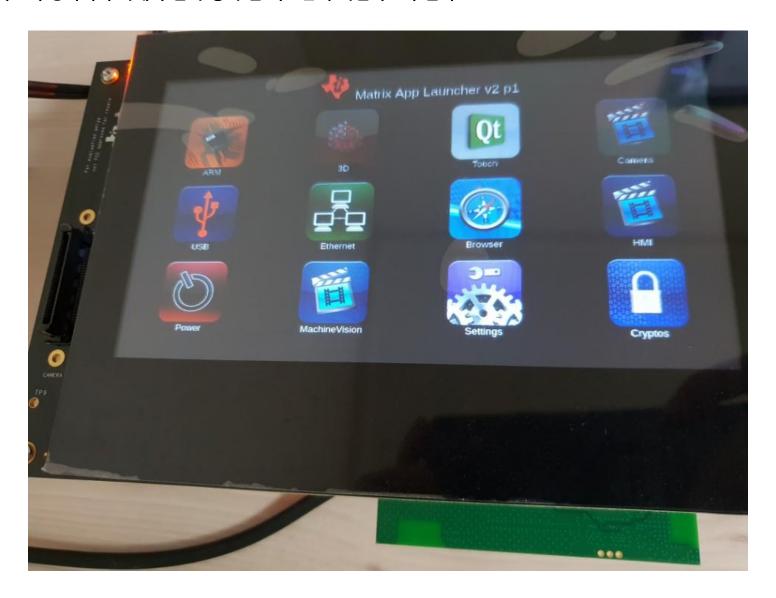
https://github.com/KOITT2/RC_Car/tree/master/dsp_proj

효과적으로 DSP 의 코드를 설명하기 위해 각 코드들을 설명하도록 한다.

Branch: master ▼ RC_Car / dsp_proj /	
silenc3502 DSP CAN Integrated Test Source Code	
ap_start.pl	Wi-Fi AP 를 구동하기 위한 Perl Script
auto_wifi.sh	Wi-Fi 설정을 자동화 시키는 Shell Script
acan_serial_complete.c	USB2CAN(FIFO) 버전에서 데이터를 1000 ~ 1900 까지 날려줌
an_test.c	테스트용 코드이므로 신경쓰지 않아도 됨
acan_vcp_serial.c	USB2CAN(VCP) 버전에서 12345678 데이터를 지속적으로 날림
dsp_central_serv.c	DSP 에서 Wi-Fi 테스트(서버 – DSP, 클라 – 휴대폰)
dsp_wifi_can_serv.c	DSP 에서 Wi-Fi 와 MCU 간 CAN 통신 테스트(통합 테스트 코드)
prepare.txt	쓸대 없는 것이라 조만간 지울 생각
pwm_control.cpp	테스트용 코드이므로 신경쓰지 않아도 됨
■ serial.cpp	테스트용 코드이므로 신경쓰지 않아도 됨
serial_test.cpp	테스트용 코드이므로 신경쓰지 않아도 됨
itest.pl	Perl Script 의 동작 여부를 테스트 하는 코드임

우선 DSP 에 Wi-Fi PCB 안테나를 연결한다.

그리고 부팅시켜서 아래와 같이 창이 잘 나오는지 확인하도록 한다.



```
Downloads Music
sdr0sdr-Z20NH-AS5185U: $ ssh root@192.168.0.52
'root@am57xx-evm:~# ls
qttest
        qttest2 qttest3
                                tibt
                                            untitled
                                                      workspace
root@am57xx-evm:~# cd workspace/
root@am57xx-evm:~/workspace# ls
a.out auto_wifi.sh can_test
ap_start.pl can_serial_complete.c can_test.c
                                                                  can vcp serial.c
                                                                    dsp central serv.c
root@am57xx-evm:~/workspace# ./auto_wifi.sh
Please provide the following information.
The device has been successfully configured.
TI Module: y
Chip Flavor: 1837
Number of 2.4GHz Antennas Fitted: 1
                                              auto wifi.sh 를 구동시키면
Number of 5GHz Antennas Fitted: 1
                                              아래와 같이 안테나가 설정되고 wlan1 이 활성화된다.
Diversity Support: y
SISO40 Support: y
Japanese Standards Applied: n
Class 2 Permissive Change (C2PC) Applied: n
/home/root/workspace
/usr/share/wl18xx
adding wlan1 interface
Configuration file: /usr/share/wl18xx/hostapd.conf
wlan1: interface state UNINITIALIZED->COUNTRY_UPDATE
Using interface wlan1 with hwaddr 50:33:8b:64:97:d9 and ssid "SitaraAP"
wlan1: interface state COUNTRY_UPDATE->ENABLED
wlan1: AP-ENABLED
root@am57xx-evm:~/workspace# wlan1: STA 94:76:b7:11:1f:91 IEEE 802.11: authenticated
wlan1: STA 94:76:b7:11:1f:91 IEEE 802.11: associated (aid 1)
wlan1: AP-STA-CONNECTED 94:76:b7:11:1f:91
```

```
root@am57xx-evm:~/workspace# ifconfig
          Link encap: Ethernet HWaddr FC:0F:4B:8C:10:42
          inet addr:192.168.0.52 Bcast:192.168.0.255 Mask:255.255.255.0
          inet6 addr: fe80::fe0f:4bff:fe8c:1042%763860/64 Scope:Link
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST MTU:1500 Metric:1
          RX packets:1708 errors:0 dropped:1 overruns:0 frame:0
          TX packets:319 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:213999 (208.9 KiB) TX bytes:49151 (47.9 KiB)
          Interrupt:97
eth1
          Link encap:Ethernet HWaddr FC:0F:4B:8C:10:43
          UP BROADCAST MULTICAST MTU:1500 Metric:1
          RX packets:0 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:0 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
          RX bytes:0 (0.0 B) TX bytes:0 (0.0 B)
          Link encap:Local Loopback
lo
          inet addr:127.0.0.1 Mask:255.0.0.0
          inet6 addr: ::1%763860/128 Scope:Host
          UP LOOPBACK RUNNING MTU:65536 Metric:1
          RX packets:4385 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:4385 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1
         RX bytes:339134 (331.1 KiB) TX bytes:339134 (331.1 KiB)
         Link encap:Ethernet HWaddr 50:33:8B:64:97:D8
wlan0
         UP BROADCAST MULTICAST MTU:1500 Metric:1
         RX packets:0 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:0 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
         RX bytes:0 (0.0 B) TX bytes:0 (0.0 B)
         Link encap:Ethernet HWaddr 50:33:8B:64:97:D9
wlan1
          inet addr:192.168.43.1 Bcast:192.168.43.255 Mask:255.255.255.0
          inet6 addr: fe80::5233:8bff:fe64:97d9%763860/64 Scope:Link
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST MTU:1500 Metric:1
          RX packets:0 errors:0 dropped:0 overruns:0 frame:0
          TX packets:48 errors:0 dropped:0 overruns:0 carrier:0
          collisions:0 txqueuelen:1000
         RX bytes:0 (0.0 B) TX bytes:9834 (9.6 KiB)
root@am57xx-evm:~/workspace#
```

dr-Z20NH-AS51B5U: ~

위의 스크립트 동작 이후에 wlan1 이 잘 잡히는 것을 볼 수 있을 것이다.

이 Network 의 Subnet Mask 를 보면 255.255.255.0 이므로 여러 Wi-Fi AP 를 구성하게 되면 192.168.43.1, 192.168.42.1, 192.168.41.1 로 각각의 Subnet Mask 를 가진 AP 로 구성해야한다.

즉 조별로 Wi-Fi Router 의 주소를 별도로 지정해줘야 한다는 의미다.

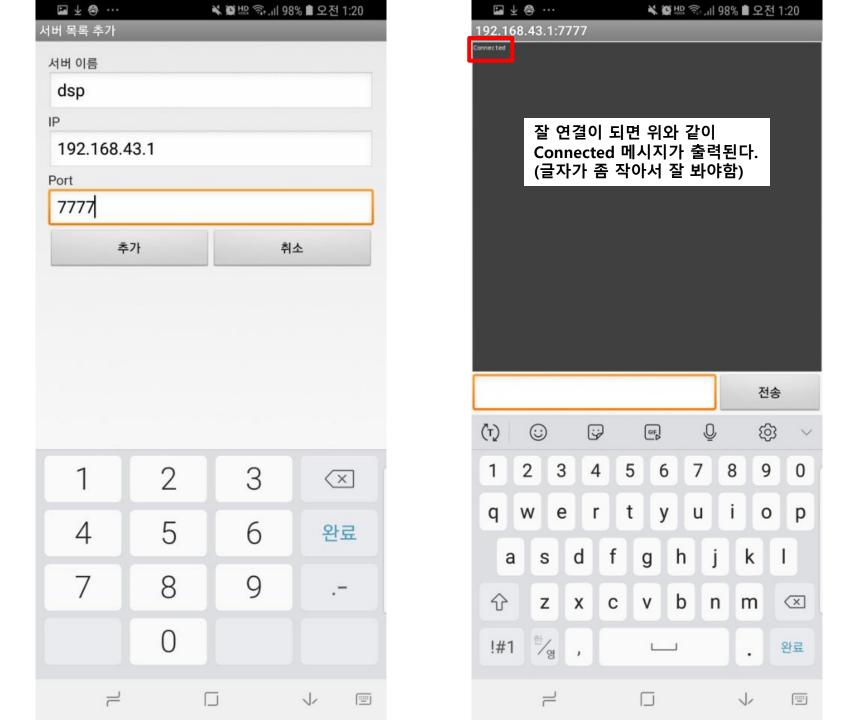


휴대폰에서 Wi-Fi 를 SitaraAP 로 접속하도록 한다. 그러면 해당 Network Area 에 들어가게 되므로 이제 DSP 와 휴대폰이 쌍방 통신이 가능해진다. root@am57xx-evm:~/network# gcc dsp_central_serv.c
root@am57xx-evm:~/network# ./a.out
use: ./a.out <port>
root@am57xx-evm:~/network# ./a.out 7777
wlan1: STA 50:77:05:ae:0b:b4 IEEE 802.11: authenticated
wlan1: STA 50:77:05:ae:0b:b4 IEEE 802.11: associated (aid 1)
wlan1: AP-STA-CONNECTED 50:77:05:ae:0b:b4

New Client Connected!

Client Disconnected! dsp_central_serv.c 를 컴파일 하여 실행한다. 포트를 7777 로 잡았으므로 동일하게 포트를 맞춰줘야 한다. Removed proc id: 1359

SAMSUNG



wlan1: AP-STA-CONNECTED 50:77:05:de:00:04 root@am57xx-evm:~/workspace# ./a.out 7777 -sh: ./a.out: No such file or directory root@am57xx-evm:~/workspace# ./a.out 7777 -sh: ./a.out: No such file or directory root@am57xx-evm:~/workspace# ls dsp_central_serv.c dsp_wifi_can_serv.c serial auto_wifi.sh root@am57xx-evm:~/workspace# gcc dsp_central_serv.c root@am57xx-evm:~/workspace# ./a.out 7777 New Client Connected! (1) Turn Left 휴대폰에서 값을 입력하면 다음과 같이 입력한 값에 대한 적절한 메시지가 출력될 것이다. (2) Turn Right 이를 확인했다면 dsp central serv.c 에 대한 테스트는 모두 완료된 것이다. (3) Go Straight 즉 휴대폰과 DSP 가 Wi-Fi 로 잘 통신을 수행함을 의미한다. (4) Go backward (5) Stop

(6) Collision Warn

(7) Left Winker

(8) Right Winker

(9) Head Light

(10) DSP Image Meta Data

(11) FPGA Lidar Meta Data

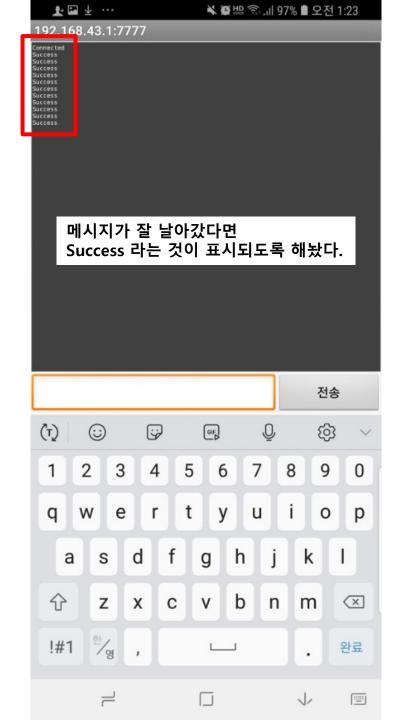
(1) Turn Left

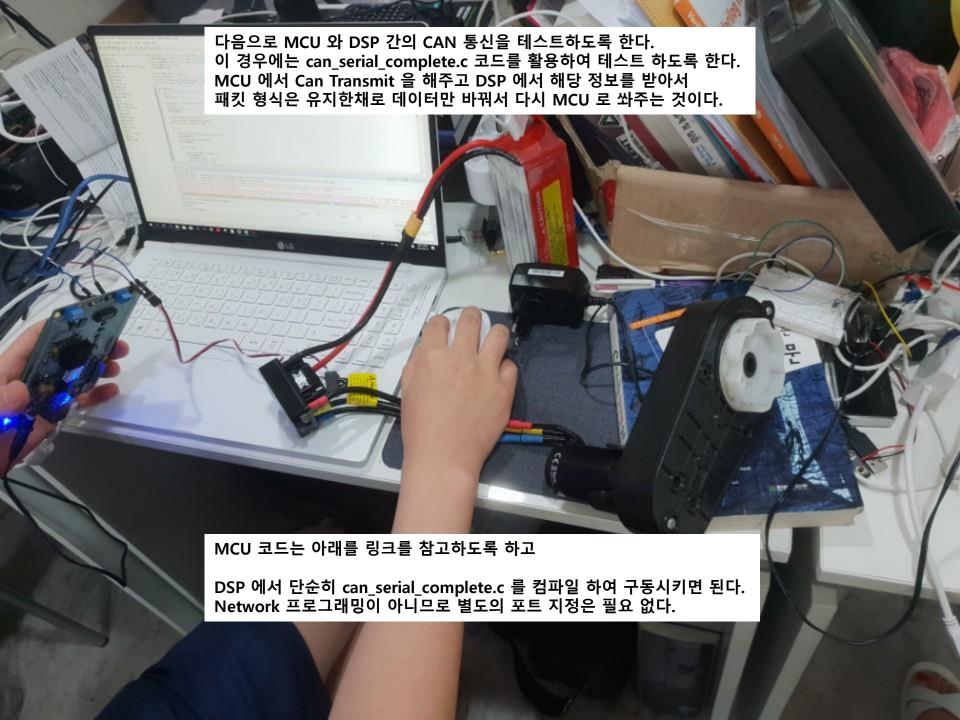
(12) Specified Velocity or PWM Duty

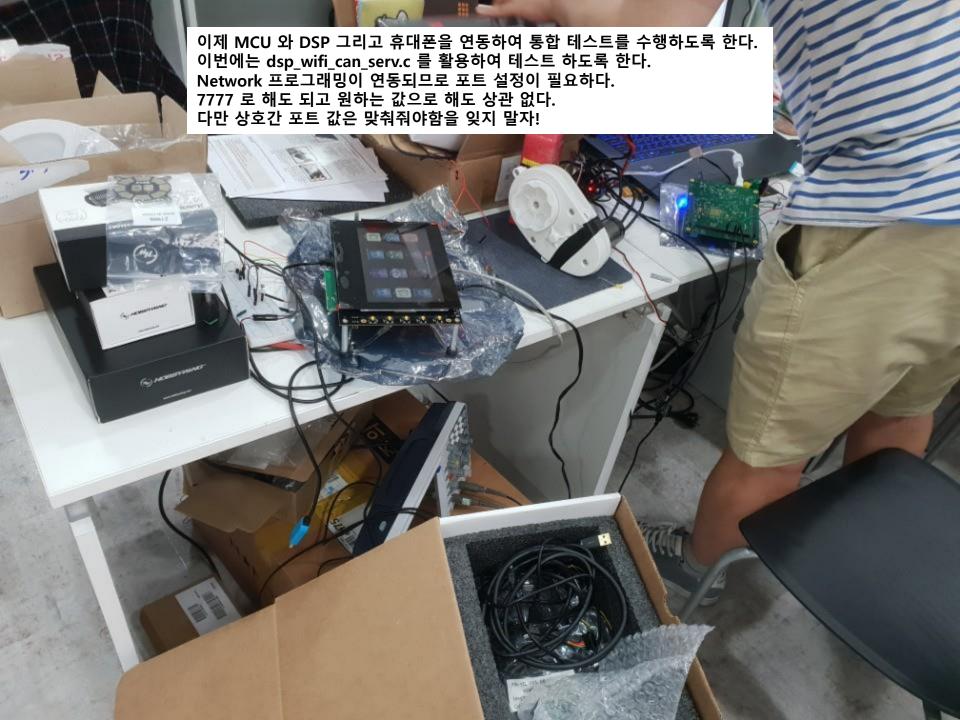
(13) Specified Angle or PWM Duty(Servo)

Client Disconnected!

Removed proc id: 2951







```
root@am57xx-evm:~/workspace# ./a.out 7777
fd = 3
New Client Connected!
               7 번이 방향 지시등을 제어하는 프로토콜이고
               13 번은 PWM Duty 를 조정하는 프로토콜이다.
temp = 1
               휴대폰에서 적절하게 신호를 보내서 이를 제어하도록 한다.
(1) Turn Left
               잘 동작한다면 휴대폰에서 Wi-Fi 로 DSP 에 가서 CAN 을 통해 MCU 로 정보가 전달 될 것이다.
temp = 7
can buf = 2 0
                  8 40
                              0
 (7) Left Winker
                         모터가 꺼지고 방향 지시등이 켜지는 것을 확인하면 된다.
 temp = 7
                                       0
 can buf = 2 0 8 40
                              0
                           0
 (7) Left Winker
 temp = 13
 can buf = 2 0 8 40 1 0 0 0 d 1 1 0 0
  (13) Specified Angle or PWM Duty(Servo)
  temp = 13
  can buf = 2 0 8 40 1 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 4a 3
  (13) Specified Angle or PWM Duty(Servo)
  temp = 13
  can buf = 2 0 8 40 1 0 0 0 d 1 7 0 0 0
   (13) Specified Angle or PWM Duty(Servo)
   temp = 13
   can buf = 2 0 8 40 1 0 0 0 d 1 8 0 0
   (13) Specified Angle or PWM Duty(Servo)
   Client Disconnected!
   Removed proc id: 1257
```

MoonWalker MW USB2CAN(FIFO) v1.1

Windows 10 사용가능, USB to CAN Converter, 데이터 전송률 최대 1M byte/second, 전용 모니터링 툴 / SDK 제공



MoonWalker MW USB2CAN(VCP) v1.1

Windows 10사용가능, USB to CAN Converter, 데이터 전송률 최대 300K byte/second, 전용 모니터링 툴 / SDK 제공



이 모듈을 사용할 경우에는 또 다른 사용 방식이 필요하다. 이를 위해 can_vcp_serial.c 라는 코드가 존재한다. MCU 와 DSP 를 연결하고 구동시키면 잘 동작하는 것을 볼 수 있을 것이다.

