Xilinx Zynq FPGA, TI DSP, MCU 기반의 회로 설계 및 임베디드 전문가 과정

강사 - Innova Lee(이상훈) gcccompil3r@gmail.com 학생 - Hyungjoo Kim(김형주) mihaelkel@naver.com

CAN 통신 (DSP ↔ MCU)

준비

- CAN 통신 프로그래밍 된 MCU(Cortex-R5F)
- CAN2USB 통신 모듈
- DSP(AM5728), CCS

• DSP 와 CAN2USB 모듈을 연결 후, CAN2USB 모듈을 MCU 에 연결한다.



• dmesg 명령어를 통해, USB2CAN 모듈의 device number 를 확인한다.

```
🗐 Remote System Details 🧔 Tasks 🧬 Terminal 🛭 🖳 Console

SSH root@192.168.0.31 (7/4/18 5:40 PM) 

□

    10.150278] PVR K: UM DDK-(3699939) and KM DDK-(3699939) match. [ OK ]
   10.221784] NET: Registered protocol family 15
   10.244798] Micrel KSZ9031 Gigabit PHY 48485000.mdio:01: attached PHY driver [Micrel KSZ9031
   10.293575] IPv6: ADDRCONF(NETDEV UP): eth0: link is not ready
   10.389625] Initializing XFRM netlink socket
   10.661543] random: crng init done
   18.407191] omap hwmod: mmul dsp2: wait_target_disable failed
   18.407213] omap hwmod: mmul dspl: wait target disable failed
   18.414312] omap hwmod: mmu0 dspl: wait target disable failed
   18.431756] omap hwmod: mmu0 dsp2: wait target disable failed
   19.688747] cpsw 48484000.ethernet eth0: Link is Up - 100Mbps/Full - flow control rx/tx
   19.696853] IPv6: ADDRCONF(NETDEV CHANGE): eth0: link becomes readv
[ 7438.720136] usb 1-1.3: new full-speed USB device number 3 using xhci-hcd
[ 7438.862070] ftdi sio 1-1.3:1.0: FTDI USB Serial Device converter detected
[ 7438.869195] usb 1-1.3: Detected FT232RL
[ 7438.876250] usb 1-1.3: FTDI USB Serial Device converter now attached to ttyUSB0
root@am57xx-evm:~/khi# dmesq
```

• 확인한 device number 는 뒤에 시리얼 통신 프로그래밍 작성중 open() 함수에서 활용한다 아래 4개의 명령어를 입력한다.
 modprobe can modprobe can_dev modprobe can_raw modprobe ftdi_sio

```
root@am57xx-evm:~/khj# modprobe can
root@am57xx-evm:~/khj# modprobe can_dev
root@am57xx-evm:~/khj# modprobe can_raw
root@am57xx-evm:~/khj# modprobe ftdi_sio
root@am57xx-evm:~/khj# ■
```

• ccs 의 Remote Systems 영역으로 들어가서, 아래와 같이 dsp 프로그램을 작성한다.

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <string.h>
 4 #include <unistd.h>
5 #include <sys/types.h>
 6 #include <sys/poll.h>
                                         // B115200, CS8 등 상수 정의
7 #include <termios.h>
                                         // 0 RDWR , 0 NOCTTY 등의 상수 정의
8 #include <fcntl.h>
9
10 int main( void)
11 {
12
     int
            fd;
13
     int
            ndx;
     int
            cnt;
15
     char buf[1024]:
16
     struct termios
                       newtio:
     struct pollfd
                                        // 체크할 event 정보를 갖는 struct
17
                       poll events;
18
     int
            poll state;
19
20
    // 시리얼 포트를 open
21
     fd = open( "/dev/ttyUSB1", 0 RDWR | 0 NOCTTY | 0 NONBLOCK ); // 디바이스를 open 한다.
22
     if (0 > fd)
23
24
25
        printf("open error\n");
26
        return -1;
27
    }
28
    // 시리얼 포트 통신 환경 설정
29
30
31
     memset( &newtio, 0, sizeof(newtio) );
32
     newtio.c cflag
                          = B9600 | CS8 | CLOCAL | CREAD;
     newtio.c oflag
                          = 0;
     newtio.c lflag
34
                          = 0;
     newtio.c cc[VTIME]
35
                          = 0;
     newtio.c cc[VMIN]
                          = 1;
```

```
43
     // poll 사용을 위한 준비
44
45
     poll events.fd
                         = fd;
46
     poll events.events
                         = POLLIN | POLLERR;
                                             // 수신된 자료가 있는지, 에러가 있는지
47
     poll events.revents = 0;
48
49
50
     // 자료 송수신
51
52
     while (1)
53
     {
54
        poll state = poll(
                                                     // poll()을 호출하여 event 발생 여부 확인
55
                         (struct pollfd*)&poll events, // event 등록 변수
56
                                            1, // 체크할 pollfd 개수
                                               1000 // time out 시간
57
58
                       );
59
                                                     // 발생한 event 가 있음
        if ( 0 < poll state)</pre>
60
61
62
          if ( poll events.revents & POLLIN)
                                            // event 가 자료 수신?
63
             cnt = read( fd, buf, 1024);
64
             write( fd, buf, cnt);
65
             printf( "data received - %d %s\n", cnt, buf);
66
67
68
          if ( poll events.revents & POLLERR) // event 가 에러?
69
          {
             printf( "통신 라인에 에러가 발생, 프로그램 종료");
70
             break;
71
72
          }
73
        }
74
     }
75
     close(fd);
     return 0;
76
77 }
```

• 컴파일한 후 실행하면 아래와 같이 나온다.

```
data received - 14 C
^c
root@am57xx-evm:~/khj# q++ -o serial serial.cpp $(pkq-config opency --libs)
🗐 Remote System Details 🧔 Tasks 🧬 Terminal 🛭 📮 Console

SSH root@192.168.0.31 (7/4/18 5:40 PM) 

□

root@am57xx-evm:~/khj# ./serial0
open error
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
data received - 18 (/dev/ttyUSB0)
0x 2 0 8 40 1 0 0 0 31 32 33 34 34 33 32 31 dd 0
```