STM32F407_OTG 标准函数库使用说明

版本: 1.1

前言

编写说明

根据 ST 提供的 STM32F407 OTG 应用例程,做一个详细的配置讲解。

i

目录

目录

1 STM32F407 OTG 模块讲解	1
1.1 OTG FS 模块讲解	1
1.1.1 引脚讲解	2
1.2 OTG HS 模块讲解	2
1.2.1 OTG FS PHY 引脚讲解	3
1.2.2 ULPI 接口讲解	3
1.3 STM32F407 OTG 模块总结	4
2 OTG 设备模式配置	5
2.1 OTG FS 设备模式配置	5
2.1.1 硬件电路修改	5
2.1.2 代码修改	5
2.2 OTG HS 设备模式配置	9
2.2.1 OTG HS 设备模式内部全速 PHY 配置	9
2.2.2 OTG HS 设备模式 ULPI 接口外挂 PHY 配置	13
3 OTG 主机模式配置	18
3.1 OTG HS 主机模式 ULPI 接口外挂 PHY 配置	18
3.1.1 ULPI 高速模式代码修改	18
3.1.2 ULPI 全速模式代码修改	18

1 STM32F407 OTG 模块讲解

从 STM32F40x 的数据手册可知,STM32F407 有两个 OTG 模块,分别是 USB OTG FS 和 USB OTG HS。

Peri	pherals	STM32F405RG	STM32F405OG	STM32F405VG	STM32F405ZG	STM32F405OE	STM32F407Vx	STM32F407Zx	STM32F407lx
	SPI / I2S	3/2 (full duplex) ⁽²⁾							
	I ² C				3				
	USART/ UART				4/2				
Commun cation interfaces	OTC ES				Yes	;			
	USB OTG HS	Yes							
	CAN	2							
	SDIO				Yes	;	_		
Camera i	nterface			No				Yes	
GPIOs		51	72	82	114	72	82	114	140
12-bit AD	С				3				
Number of	of channels	16	13	16	24	13	16	24	24
12-bit DA Number o	C of channels	Yes 2							
Maximum frequency		168 MHz							
Operating	g voltage	age 1.8 to 3.6 V ⁽³⁾							
Operating	9	Ambient temperatures: -40 to +85 °C /-40 to +105 °C							
temperat	ures	Junction temperature: –40 to + 125 °C							
Package		LQFP64	WLCSP90	LQFP100	LQFP144	WLCSP90	LQFP100	LQFP144	UFBGA176 LQFP176

 $^{2. \}quad \text{The SPI2 and SPI3 interfaces give the flexibility to work in an exclusive way in either the SPI mode or the 1^2S audio mode.}$

1.1 OTG FS 模块讲解

15/203

从功能框图可知, USB FS 模块分为 OTG 内核部分和 OTG PHY 部分,内核部分主要是数字逻辑实现; PHY 部分主要是模拟实现,比如把特定的差分信号转换为特定的数字信号。

^{3.} VDD/VDDA minimum value of 1.7 V is obtained when the device operates in reduced temperature range, and with the use of an external power supply supervisor (refer to Section: Internal reset OFF).

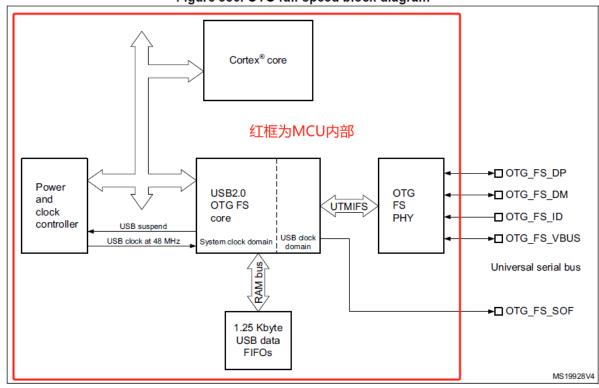


Figure 386. OTG full-speed block diagram

1.1.1 引脚讲解

从上图可知,开放给嵌入式软件工程师的接口为 OTG_FS_DP、OTG_FS_DM、OTG_FS_ID、OTG_FS_VBUS 和 OTG_FS_SOF 引脚,所以我们只需要关注这几条信号线即可(内部的 UTMIFS 接口可以不关注),引脚对应的功能如下:

Pin 脚	功能	备注
PA8	OTG_FS_SOF	SOF 输出引脚,对于全速/低速设备,输出的频率为 1KHz
PA9	OTG_FS_VBUS	VBUS 引脚,通过寄存器选择外部 VBUS 供电还是内部 VBUS 供电
PA10	OTG_FS_ID	ID 引脚, 拉高/浮空为设备模式, 拉 低为主机模式
PA11	OTG_FS_DM	差分信号负端
PA12	OTG_FS_DP	差分信号正端

1.2 OTG HS 模块讲解

此框图主要描述了 OTG 的三大部分:

- OTG HS 内核部分
- OTG FS PHY 部分
- ULPI 接口部分

OTG HS 内核部分不是我们这里关注的要点,主要关注 OTG FS PHY 部分和 ULPI 接口部分。

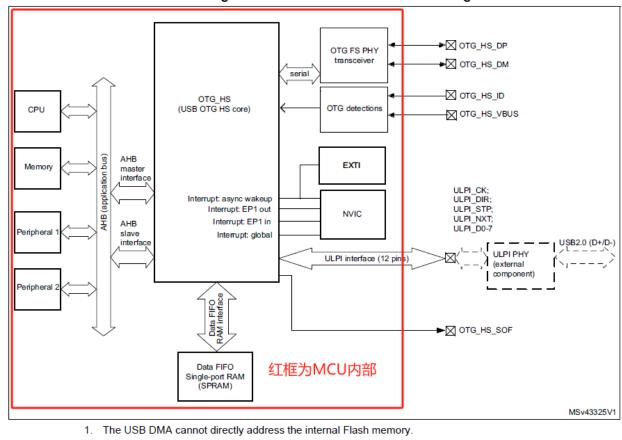


Figure 410. USB OTG interface block diagram

1.2.1 OTG FS PHY 引脚讲解

OTG HS 模块中的 OTG FS PHY 可以理解为 OTG FS 模块中的 PHY,他俩的 PHY 是同一类 PHY,都是通过 UTMI 接口进行通信的,因为在芯片内部,所以我们只关心 PHY 模块引出的引脚,OTG_HS_DP、OTG_HS_DM、OTG_HS_ID、OTG_HS_VBUS、OTG_HS_SOF。

Pin 脚	功能	备注
PA4	OTG_HS_SOF	SOF 输出引脚,对于全速/低速设备,输出的频率为 1KHz
PB13	OTG_HS_VBUS	VBUS 引脚,通过寄存器选择外部 VBUS 供电还是内部 VBUS 供电
PB12	OTG_HS_ID	ID 引脚, 拉高/浮空为设备模式, 拉 低为主机模式
PB14	OTG_HS_DM	差分信号负端
PB15	OTG_HS_DP	差分信号正端

1.2.2 ULPI 接口讲解

此接口需要外挂一个 USB 的 PHY 芯片,这个芯片我们一般使用 USB3318 和 USB3300 这两款芯片,都是支持高速 USB 的,通过我们配置 STM32F407 的 OTG HS 寄存器,进一步在 ULPI 总线上下发命令来配置这类型的 PHY 芯片,他们支持的协议都是一样的,所以使用相同的 STM32F407 OTG 程序,能够完全驱动这两款 PHY 芯片,进而实现 USB 的通信。

Pin 脚	功能	备注
PA5	ULPI CLK	MCU 时钟输入,固定 60M
PCO	ULPI_STP	MCU 在一个时钟周期内触发 STP,以停止当前总线上的数据流。如果 MCU 正在向 PHY 发送数据,STP 表示数据的最后一个字节在前一个周期中位于总线上。
PC3	ULPI_NXT	限制数据。当 MCU 向 PHY 发送数据时,NXT 指示当前字节何时已被PHY 接受。MCU 在下一个时钟周期中将下一个字节放置在数据总线上。
PC2	ULPI_DIR	控制数据总线的方向。当 PHY 有数据要传输到链路时,它将 DIR 驱动到高电平以获得总线的所有权。当 PHY 没有要传输的数据时,它将 DIR 驱动为低电平,并监视总线以获取来自链路的命令。
PA3	ULPI_D0	双向数据总线
PB0	ULPI_D1	双向数据总线
PB1	ULPI_D2	双向数据总线
PB10	ULPI_D3	双向数据总线
PB11	ULPI_D4	双向数据总线
PB12	ULPI_D5	双向数据总线
PB13	ULPI_D6	双向数据总线
PB5	ULPI_D7	双向数据总线

其实以上 MCU 的引脚定义我们也不必太多关注,只需要把 PHY 芯片的对应引脚接入 MCU 对应的引脚即可。

1.3 STM32F407 OTG 模块总结

STM32F407 有两个 OTG 模块, 分别是 OTG FS 和 OTG HS。

- OTG FS 内置全速 PHY 芯片,通过引脚 PA11 和 PA12 进行通信
- OTG HS 分为两个部分,一部分是内置全速 PHY 芯片,通过引脚 PB14 和 PB15 进行通信;另一部分是通过 ULPI 接口外挂一个高速 PHY 芯片(如 USB3318 或 USB3300),通过高速芯片进行 USB 的通信

2 OTG 设备模式配置

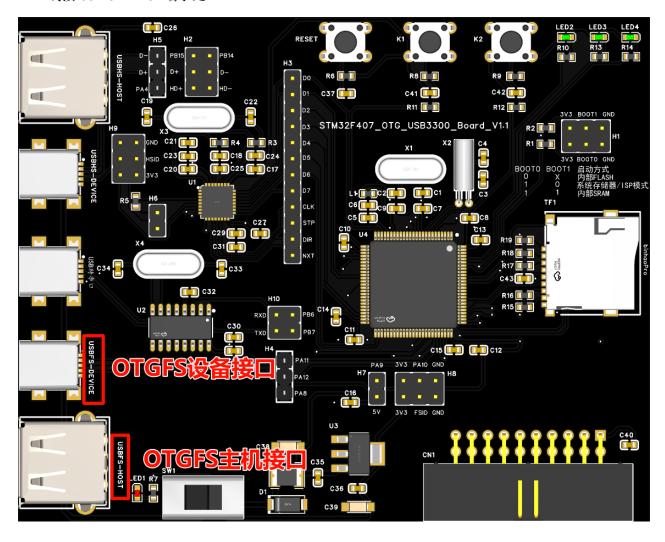
这里以《VCP_Loopback》代码进行讲解,其它代码类似。

2.1 OTG FS 设备模式配置

2.1.1 硬件电路修改

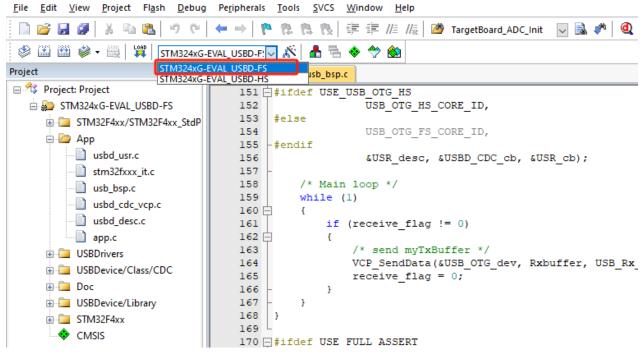
硬件电路无需修改,这里以STM32F407_OTG_USB3300_Board进行接线讲解,其他板子类似。

OTG FS 主机模式的时候,需要使用 USB 线接 USBFS-HOST 端子处,OTG FS 设备模式的时候,需要使用 USB Mini 线接 USBFS-DEVICE 端子处。



2.1.2 代码修改

1. 打开《VCP_Loopback》工程,选择《STM324xG-EVAL_USBD-FS》,修改之后编译下载,就能在任务管理器查看到相应的设备。



2.1.2.1 SOF 输出代码修改

想要 SOF 输出到 pin 脚,需要配置 PA8 为 AF 功能,代码如下:

```
usb_bsp.c usbd_core.c
app.c/
  92
        RCC_AHB1PeriphClockCmd(RCC_AHB1Periph_GPIOA, ENABLE);
  93
  94
        /* Configure SOF ID DM DP Pins */
  95
        GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_8 | GPIO_Pin_11 | GPIO_Pin_12;
  96
        GPIO InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_100MHz;
  97
  98
        GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode AF;
        GPIO InitStructure.GPIO OType = GPIO OType PP;
  99
 100
        GPIO InitStructure.GPIO PuPd = GPIO PuPd NOPULL;
 101
       GPIO Init (GPIOA, &GPIO InitStructure);
 102
       GPIO PinAFConfig(GPIOA, GPIO PinSource8, GPIO AF OTG1 FS);
 103
        GPIO PinAFConfig(GPIOA, GPIO PinSourcell, GPIO AF OTG1 FS);
 104
 105
        GPIO PinAFConfig (GPIOA, GPIO PinSourcel2, GPIO AF OTG1 FS);
 106
```

注意:这里不需要设置 OTG_FS_GCCFG 寄存器的 SOFOUTEN 位,其实设置了也没事,测试只要把 PA8 配置为 AF 功能,PA8 自动会输出 1KHz 的频率。

2.1.2.2 VBUS 引脚供电代码修改

通过宏定义《#define VBUS SENSING ENABLED》确定 VBUS(PA9)引脚是否需要外接电源

```
usb_conf.h
 152
          153
 154 ##ifdef USB OTG FS CORE
 155
      #define RX FIFO FS SIZE
                                                  128
       #define TX0_FIFO_FS_SIZE
 156
                                                   64
 157
       #define TX1_FIFO_FS_SIZE
                                                  128
       #define TX2 FIFO FS SIZE
 158
                                                   0
      #define TX3 FIFO FS SIZE
 159
 160
 161
      /* #define USB OTG FS LOW PWR MGMT SUPPORT */
      /* #define USB_OTG_FS_SOF_OUTPUT_ENABLED */
 162
 163
      #endif
 164
 165
                                    CONFIGURATION **********************/
 166
      #define VBUS SENSING ENABLED
 167
      /******************* USB OTG MODE CONFIGURATION ****************************/
 168
      /* #define USE HOST MODE */
```

如果定义了《VBUS_SENSING_ENABLED》这个宏,那么 VBUS (PA9) 引脚需要外部供电 (5V),且必须保证 PA9 配置为输入模式。

```
app.c
        usb bsp.c
           /* Configure SOF ID DM DP Pins */
          GPIO InitStructure.GPIO Pin = GPIO Pin 8 | GPIO Pin 11 | GPIO Pin 12;
  95
  96
  97
          GPIO InitStructure.GPIO Speed = GPIO Speed 100MHz;
          GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode AF;
  98
  99
          GPIO InitStructure.GPIO OType = GPIO OType PP;
          GPIO_InitStructure.GPIO_PuPd = GPIO_PuPd_NOPULL;
 100
 101
          GPIO Init (GPIOA, &GPIO InitStructure);
 102
 103
          GPIO_PinAFConfig(GPIOA, GPIO_PinSource8, GPIO_AF_OTG1_FS);
          GPIO PinAFConfig(GPIOA, GPIO_PinSourcell, GPIO_AF_OTGl_FS);
 104
 105
          GPIO PinAFConfig(GPIOA, GPIO PinSourcel2, GPIO AF OTG1 FS);
 106
 107
          GPIO InitStructure.GPIO Pin = GPIO Pin 9;
 108
          GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_100MHz;
 109
          GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode IN;
 110
          GPIO InitStructure.GPIO OType = GPIO OType PP;
 111
          GPIO InitStructure.GPIO PuPd = GPIO PuPd UP;
 112
 113
          GPIO_Init(GPIOA, &GPIO_InitStructure);
 114
```

如果没有定义《VBUS_SENSING_ENABLED》这个宏,那么 VBUS(PA9)引脚不需要外部供电,此时 PA9可用作其它 GPIO 引脚。

2.1.2.3 ID 引脚有效代码修改

程序默认配置强制设置设备模式,此时 ID 引脚无效。

```
usbd_core.c usb_dcd.c
usb_conf.h
            usb_bsp.c
                       app.c
 131
 132
         /*Init the Core (common init.) */
        USB OTG CoreInit (pdev);
 133
 134
 135
      #else
 136
 137
          /*Init the Core (common init.) */
        USB OTG CoreInit (pdev);
 138
 139
       /* Force Device Mode*/
 140
        USB OTG SetCurrentMode(pdev, DEVICE MODE);
 141
 142
      #endif
 143
 144
 145
        /* Init Device */
 146
        USB OTG CoreInitDev(pdev);
 147
 148
        /* Enable USB Global interrupt */
        USB OTG EnableGlobalInt(pdev);
 149
 150
      }
 151
 152
 153 - /**
```

如果想要 ID 引脚有效,需要屏蔽以下代码,并配置 PA10 为 AF 功能,当 ID 引脚拉高/浮空的时候,设备管理器能够识别到设备,当 ID 引脚拉低的时候,设备管理器不能识别到设备。

```
app.c stantup_stm32f40xx.s system_stm32f4xx.c stm32f4xx.c usb_conf.h usb_bsp.c usb_core.c usb_dcd.c stm32f4xx.gpio.h
 135 #else
 136
 137
       /*Init the Core (common init.) */
     USB_OTG_CoreInit(pdev);
     /* Force Device Mode*/
 140
    //USB_OTG_SetCurrentMode(pdev, DEVICE_MODE)
 143
     USB OTG CoreInitDev(pdev);
 146
     /* Enable USB Global interrupt */
USB OTG EnableGlobalInt(pdev);
 149
 150
 152
 154 * @brief Configure an EP
 app.c
            usb_bsp.c
   106
   107
               /* Configure VBUS Pin */
   108
              GPIO InitStructure.GPIO Pin = GPIO Pin 9;
   109
              GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_100MHz;
               GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode IN;
   110
              GPIO_InitStructure.GPIO_OType = GPIO_OType_PP;
   111
   112
               GPIO InitStructure.GPIO PuPd = GPIO PuPd UP;
   113
               GPIO Init(GPIOA, &GPIO InitStructure);
   114
               /* Configure ID pin */
   115
              GPIO InitStructure.GPIO Pin = GPIO Pin 10;
    116
               // GPIO InitStructure.GPIO OType = GPIO OType OD;
    117
   118
               // GPIO InitStructure.GPIO PuPd = GPIO PuPd UP;
               GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode AF;
   119
               GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_100MHz;
   120
               GPIO Init(GPIOA, &GPIO InitStructure);
   121
   122
              GPIO PinAFConfig (GPIOA, GPIO PinSourcelO, GPIO AF OTG1 FS);
   123
   124
              RCC APB2PeriphClockCmd(RCC APB2Periph SYSCFG, ENABLE);
              RCC_AHB2PeriphClockCmd(RCC_AHB2Periph_OTG_FS, ENABLE);
    125
```

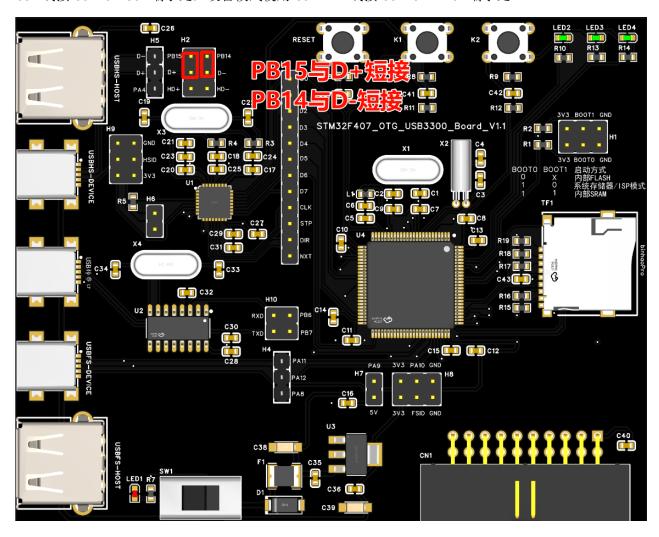
2.2 OTG HS 设备模式配置

OTG HS 模式又分为内部全速 PHY 和 ULPI 接口外挂 PHY。

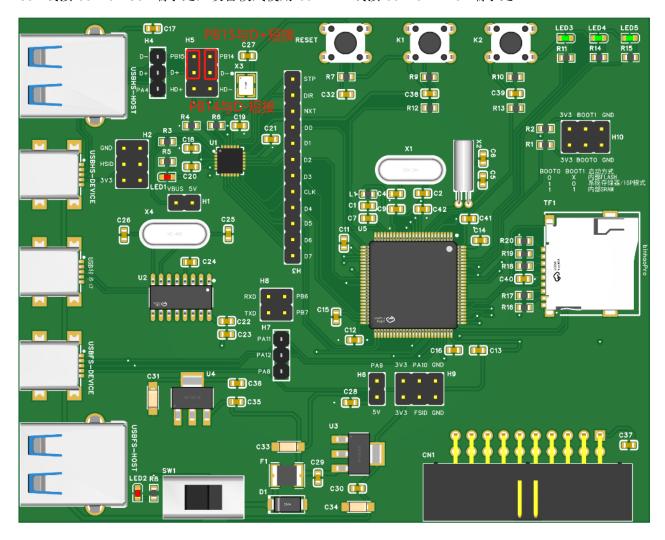
2.2.1 OTG HS 设备模式内部全速 PHY 配置

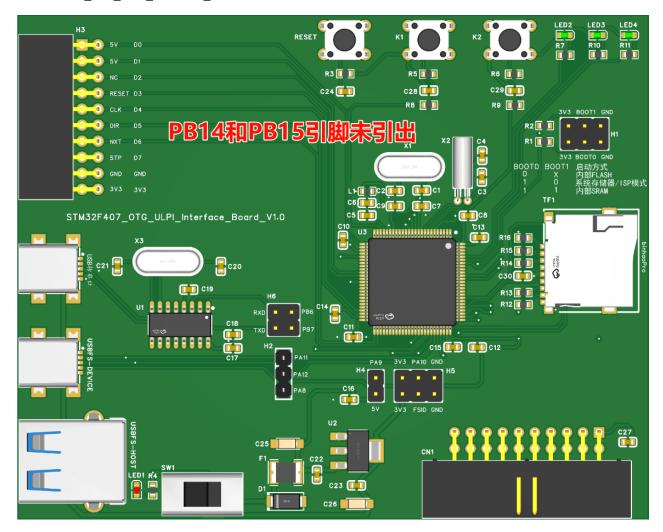
2.2.1.1 硬件电路修改

对于 STM32F407_OTG_USB3300_Board,在 H2 端子处,PB15 与 D+短接,PB14 与 D-短接,主机模式使用 USB 线接 USBHS-HOST 端子处,设备模式使用 USB Mini 线接 USBHS-DEVICE 端子处



对于 STM32F407_OTG_USB3318_Board,在 H5 端子处,PB15 与 D+短接,PB14 与 D-短接,主机模式使用 USB 线接 USBHS-HOST 端子处,设备模式使用 USB Mini 线接 USBHS-DEVICE 端子处

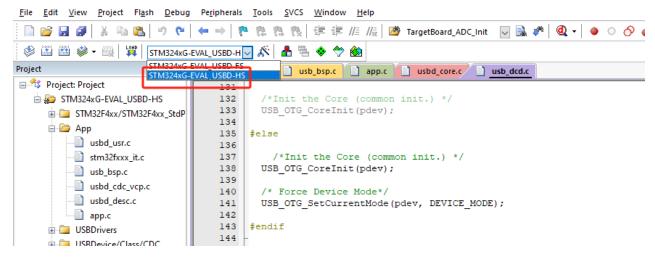




2.2.1.2 代码修改

内部全速 PHY 不需要外挂 PHY 芯片,通过 PB14 和 PB15 引脚进行通信。

1. 打开《VCP_Loopback》工程,选择《STM324xG-EVAL_USBD-HS》



2. 删除《USE_ULPI_PHY》宏定义,并添加《USE_EMBEDDED_PHY》宏定义。编译下载,就能在任务管理器查看到相应的设备。

Device Target Output I	Listing User	C/C++ Asm I	inker Debug	Vtilities	
Preprocessor Symbols				 除	
Define: USE_STDPER	IPH_DRIVER,STM	32F40_41xxx,USE_US	B_OTG_HS USE	_ULPI_PHY	
Undefine:					
Language / Code Generation					
Execute-only Code		Strict ANSI C		amings: All War	
Optimization: Level 0 (-00)	<u> </u>	Enum Container alwa	ays int		m <u>b</u> Mode
Optimize for Time	L	Plain Char is Signed			Auto Includes
Split Load and Store Mu	_	Read-Only Position I		,	Mode
✓ One <u>E</u> LF Section per Fu	ınction	Read-Write Position	Independent	☐ GNU	Jextensions
Include/inc;///	Libraries/CMSIS/D	evice/ST/STM32F4xx	/Include;///	/Libraries/STM32	F4xx_Std
Misc Controls -C99					
		ROLIB -g -O0apcs≕int 'ST/STM32F4xx/Includ		tions -l/inc -l	^ ~
Options for Target 'STN	OK M324xG-EVAL_U	Cancel SBD-HS'	Defaults		Help
Device Target Output L	isting User	C/C++ Asm L	inker Debug	Vtilities	
Preprocessor Symbols					
Define: USE_STDPER	IPH DRIVER,STM	32F40_41xxx,USE_US	B OTG HS USE	EMBEDDED P	HY
Undefine:					
Language / Code Generation	on —				
Language / Code Generation	on —	Strict ANSI C	<u>W</u> a	amings: All Wan	nings 🔻
		Strict <u>A</u> NSI C Enum <u>C</u> ontainer alwa	_	,	nings 🔻
Execute-only Code		_	_	☐ Thu	_
Execute-only Code Optimization: Level 0 (-00)	•	Enum <u>C</u> ontainer alwa	ays int	☐ Thu	mb Mode Auto Includes
Execute-only Code Optimization: Level 0 (-00) Optimize for Time	▼ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	Enum <u>C</u> ontainer alwa	ays int	☐ Thu ☐ No A ☐ C99	mb Mode Auto Includes
□ Execute-only Code Optimization: Level 0 (-00) □ Optimize for Time □ Split Load and Store Mu □ One ELF Section per Fu	□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	Enum <u>C</u> ontainer alwa Plain Char is Signed Read-Onl <u>y</u> Position In	ays int ndependent Independent	☐ Thui ☐ No A ☐ C99 ☐ GNU	Mode Muto Includes Mode J extensions
□ Execute-only Code Optimization: Level 0 (-00) □ Optimize for Time □ Split Load and Store Mu □ One ELF Section per Fu	□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	Enum Container alwa Plain Char is Signed Read-Only Position In Read-Write Position	ays int ndependent Independent	☐ Thui ☐ No A ☐ C99 ☐ GNU	Mode Muto Includes Mode J extensions
□ Execute-only Code Optimization: Level 0 (-00) □ Optimize for Time □ Split Load and Store Mu □ One ELF Section per Fu Include Paths Misc Controls Compiler -ccpu Cortex-	Iltiple Continue C	Enum Container alwa Plain Char is Signed Read-Only Position In Read-Write Position	ays int Independent Independent Include;///	☐ Thui ☐ No A ☐ C99 ☐ GNU	Mode Muto Includes Mode J extensions

2.2.1.2.1 SOF 输出代码修改

参考 2.1.2.1

2.2.1.2.2 VBUS 引脚供电代码修改

此板子不支持,原理类似 2.1.2.2

2.2.1.2.3 ID 引脚有效代码修改

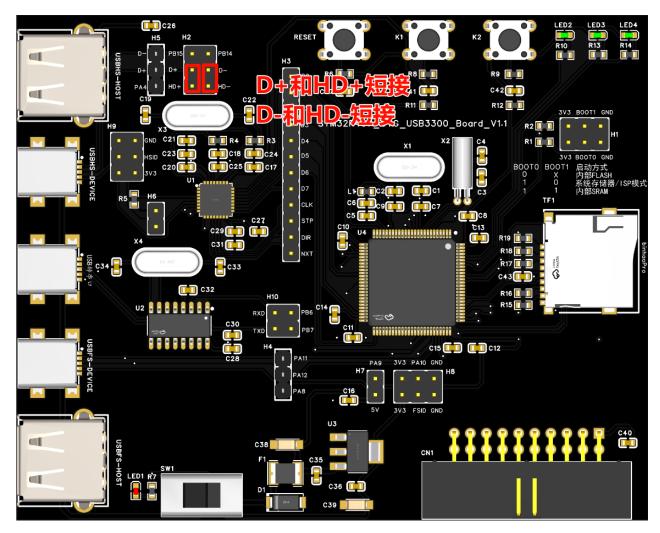
此板子不支持,原理类似 2.1.2.3

2.2.2 OTG HS 设备模式 ULPI 接口外挂 PHY 配置

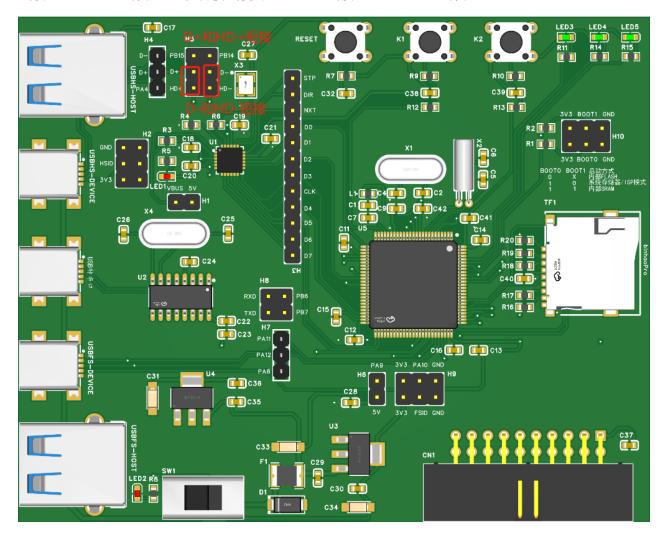
ULPI 接口外挂 PHY 需要外接 USB 芯片,通常使用 USB3318 或 USB3300 芯片,MCU 通过 ULPI 引脚与 PHY 芯片进行交互,通过 PHY 芯片的 D+和 D-引脚与其他 USB 主机通信。

2.2.2.1 硬件电路修改

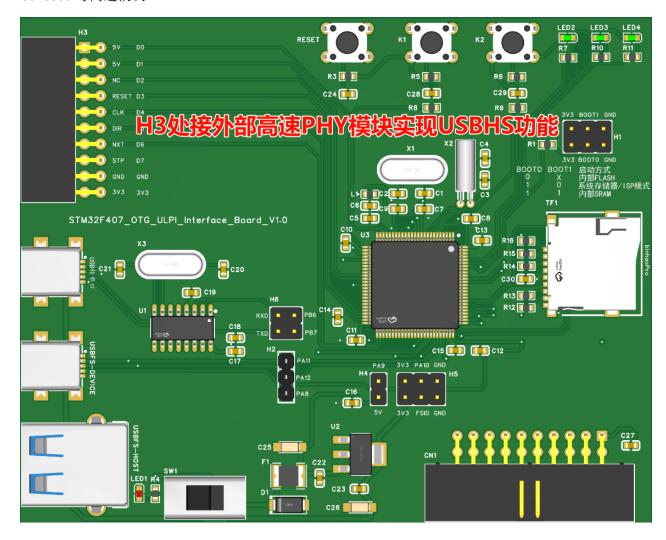
对于 STM32F407_OTG_USB3300_Board,在 H2 端子处,HD+与 D+短接,HD-与 D-短接,主机模式使用 USB 线接 USBHS-HOST 端子处,设备模式使用 USB Mini 线接 USBHS-DEVICE 端子处



对于 STM32F407_OTG_USB3318_Board,在 H5 端子处,HD+与 D+短接,HD-与 D-短接,主机模式使用 USB 线接 USBHS-HOST 端子处,设备模式使用 USB Mini 线接 USBHS-DEVICE 端子处

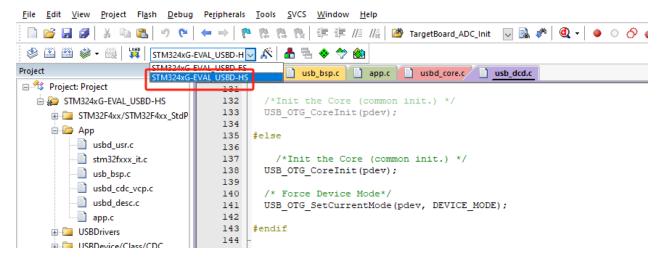


对于 STM32F407_0TG_ULPI_Interface_Board,需要在 H3 段子处(ULPI 接口)外接高速 PHY 模块,如 USB3320、USB3300 等高速模块

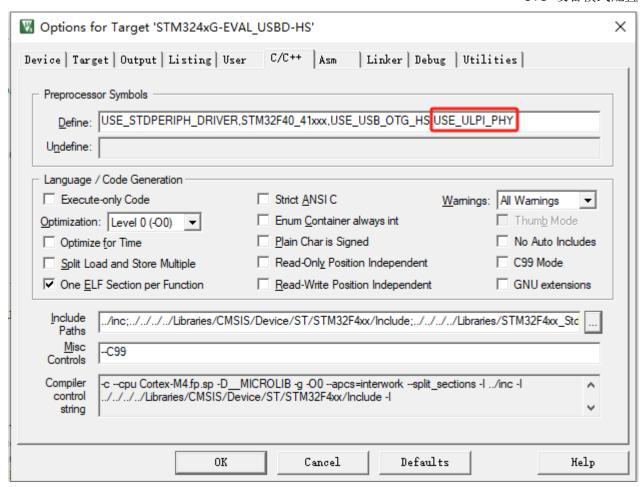


2.2.2.2 代码修改

1. 打开《VCP_Loopback》工程,选择《STM324xG-EVAL_USBD-HS》



2. 查看是否存在《USE_ULPI_PHY》宏定义,如果不存在,则添加。编译下载,就能在任务管理器查看到相应的设备。



2.2.2.2.1 ULPI 高速模式代码修改

外挂的 USB3318 phy 芯片支持高速和全速模式,通过代码可以修改 USB 只运行在高速模式和全速模式下。

只需修改一下代码,把宏定义《USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH》传入以下函数,即可实现外挂 PHY 运行在高速模式。

```
app.c usb_bsp.c usb_conf.h usb_core.c usb_dcd.c stm32f4xx_gpio.h stm32f4xx_gpio.c usb_core.c usb_defines.h
1286
1287
1288
          txfifosize.b.startaddr += txfifosize.b.depth;
          txfifosize.b.depth = TX3_FIFO_FS_SIZE;
1289
1290
          USB_OTG_WRITE_REG32( &pdev->regs.GREGS->DIEPTXF[2], txfifosize.d32 );
1291
     -#endif
1292
1293 #ifdef USB_OTG_HS_CORE
1294
        if(pdev->cfg.coreID == USB_OTG_HS_CORE_ID )
1295
1296
          /* Set High speed phy */
1297
          if(pdev->cfg.phy_itface == USB_OTG_ULPI_PHY)
1298
            USB_OTG_InitDevSpeed (pdev , USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH);
1299
1300
          else /* set High speed phy in Full speed mode */
1301
1302
1303
            USB_OTG_InitDevSpeed (pdev , USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH_IN_FULL);
1304
1305
1306
          /* set Rx FIFO size */
          USB_OTG_WRITE_REG32(&pdev->regs.GREGS->GRXFSIZ, RX_FIFO_HS_SIZE);
1307
```

2.2.2.2.2 ULPI 全速模式代码修改

只需修改一下代码,把宏定义《USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH_IN_FULL》传入以下函数,即可实现外挂 PHY 运行在全速模式。

```
usb_bsp.c usb_conf.h usbd_core.c usb_dcd.c stm32f4xx_gpio.h stm32f4xx_gpio.c usb_core.c usb_de
app.c
1286
1287
           /* EP3 TX*/
1288
           txfifosize.b.startaddr += txfifosize.b.depth;
           txfifosize.b.depth = TX3_FIFO_FS_SIZE;
1289
          USB OTG WRITE REG32( &pdev->regs.GREGS->DIEPTXF[2], txfifosize.d32 );
1290
1291
1292
     -#endif
1293 ##ifdef USB_OTG_HS_CORE
1294
1295 <del>-</del>
        if(pdev->cfg.coreID == USB_OTG_HS_CORE_ID )
          /* Set High speed phy */
if(pdev->cfg.phy_itface == USB_OTG_ULPI_PHY)
1296
1297
1298
            USB_OTG_InitDevSpeed (pdev , USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH_IN_FULL)
1299
1300
1301
           else /* set High speed phy in Full speed mode */
1302
1303
            USB_OTG_InitDevSpeed (pdev , USB_OTG_SPEED_PARAM_HIGH_IN_FULL);
1304
```

3 OTG 主机模式配置

主机模式配置和设备模式相同,请参考设备模式配置,这里有一些特例,需要单独举例说明

3.1 OTG HS 主机模式 ULPI 接口外挂 PHY 配置

3.1.1 ULPI 高速模式代码修改

改为下面代码, 即为高速模式

```
main.c usb_bsp.c readme.txt usbh_core.c usb_hcd.c usb_core.c usb_core.c usb_defines.h usb_reg
        /* Initialize Host Configuration Register */
 671
        if (pdev->cfg.phy_itface == USB_OTG_ULPI_PHY)
 672
          USB_OTG_InitFSLSPC1kSe1(pdev , HCFG_30_60_MHZ);
 673
 674
 675
       else
 676 🖹 {
          USB_OTG_InitFSLSPC1kSe1(pdev , HCFG_48_MHZ);
 677
 678
 679
       USB_OTG_ResetPort(pdev);
 680
        hcfa.d32 = USB OTG READ REG32(&pdev->regs.HREGS->HCFG);
 681
 682 hcfg.b.fslssupp = 0;
        USB OTG WRITE REG32(&pdev->regs.HREGS->HCFG, hcfg.d32);
 683
 684
       /* Configure data FIFO sizes */
 685
      /* Rx FIFO */
 686
 687 = #ifdef USB OTG FS CORE
 688 if(pdev->cfg.coreID == USB_OTG_FS_CORE_ID)
```

3.1.2 ULPI 全速模式代码修改

改为下面代码,即为全速模式

```
usb_bsp.c readme.txt usbh_core.c usb_hcd.c usb_core.c usb_core.c usb_core.c
        * Initialize Host Configuration Register */
671
       if (pdev->cfg.phy_itface == USB_OTG_ULPI_PHY)
672 🖨
673
        USB_OTG_InitFSLSPClkSel(pdev , HCFG_30_60_MHZ);
674
675
       else
676 🗀
        USB_OTG_InitFSLSPClkSel(pdev , HCFG_48_MHZ);
677
678
679
       USB OTG ResetPort(pdev);
680
681
       hcfa.d32 = USB_OTG_READ_REG32(&pdev->regs.HREGS->HCFG);
      hcfg.b.fslssupp = 1;
682
       USB OTG WRITE REG32(&pdev->regs.HREGS->HCFG, hcfg.d32);
683
684
685
       /* Configure data FIFO sizes */
      /* Rx FIFO */
686
687 ##ifdef USB_OTG_FS_CORE
      if (pdev->cfg.coreID == USB OTG FS CORE ID)
688
689 E
690
        /* set Rx FIFO size */
```