

Muy bien. Lo que necesitamos ahora es un ... bus CAN



Sistemas de desarrollo EasyAVR5A y módulos CAN-SPI

A menudo es necesario disponer de varios microcontroladores realizando diferentes operaciones, integrados en un sistema, haciendo que todos funcionen como uno solo. En este caso vamos a mostrar cómo conectar tres microcontroladores a un bus CAN y cómo usar los filtros en los nodos CAN para conseguir hacer un filtrado de mensajes.

Por Zoran Ristic
Departamento de Software – MikroElektronika

En los casos en los que varias unidades periféricas comparten el mismo bus de datos, es necesario definir cómo acceder a dicho bus. El protocolo CAN describe, de manera precisa, todos los detalles de cómo conectar varios dispositivos a una red y ésta es la forma en la que se usa ampliamente en la industria. El protocolo define principalmente la prioridad de la implementación del bus y soluciona el problema de "colisión" dentro del circuito, en el caso de que varios periféricos inicien su comunicación al mismo tiempo.

El Circuito

En este ejemplo, un bus CAN será configurado de manera que el primer dispositivo envíe mensajes que consisten de 0x10 y 0x11, como su ID, mientras que el segundo y el tercer dispositivo envían mensajes que consisten de los IDs 0x12 y 0x13, respectivamente. También vamos a configurar los nodos CAN de manera que el segundo nodo responda a los mensajes entrantes que contengan solo el ID 0x10, mientras que el tercero sólo responderá a aquellos mensajes que contengan el ID 0x11. Por consiguiente, el primer dispositivo está configurado para recibir mensajes que contengan un ID 0x12 y 0x13 (ver Figura 2). El filtrado de mensajes se implementa fácilmente llamando a

la rutina CANSPISetFilter, la cual también se encargará de manejar todas las configuraciones necesarias de los registros del microcontrolador y de la placa CAN SPI. En general, el protocolo CAN no requiere que haya un dispositivo Maestro presente en el bus. Sin embargo, para conseguir que este ejemplo sea más fácil de entender, al mismo tiempo que nos sirve de propósito general, sólo vamos a configurar el primer dispositivo para iniciar la comunicación en la red y los otros dos dispositivos para responder a las llamadas individuales.

El Programa

Cuando se envía un mensaje, el nodo Maestro deja transcurrir suficiente tiempo para que el nodo llamado responda. En el caso en que un nodo remoto no responda dentro del tiempo requerido, el dispositivo Maestro informa de un

error en el mensaje actual y procede con la llamada a otros nodos (ver Figura 3). En el caso de que un nodo CAN periférico responda al mismo tiempo que otro nodo, se producirá una "colisión" en el bus CAN. Sin embargo, la dirección prioritaria del dispositivo y el propio bus CAN establecen que, en este caso, el nodo que transmite el mensaje con la prioridad más baja lo retira del bus, lo que permite que el nodo que transmite el mensaje con la prioridad más alta proceda con su transmisión de manera inmediata. Como hemos mencionado anteriormente, usaremos un módulo SPI interno del microcontrolador para transferir datos sobre el bus CAN. Algunas de las ventajas de usar el módulo SPI interno del microcontrolador son: la posibilidad de generar una interrupción cuando se envía o se recibe datos; el módulo SPI funciona independientemente de otros periféricos y dispone de

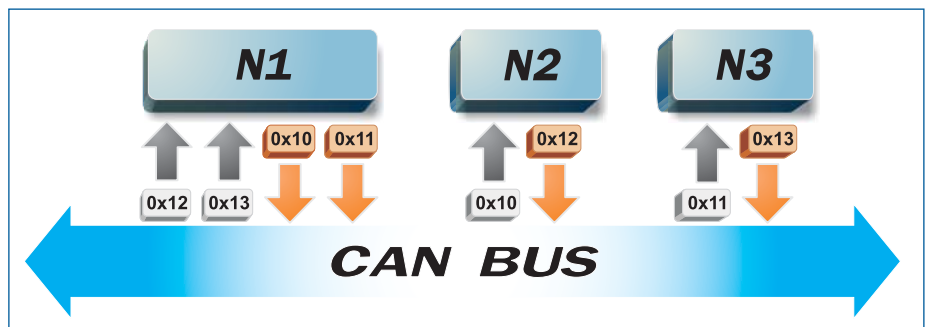
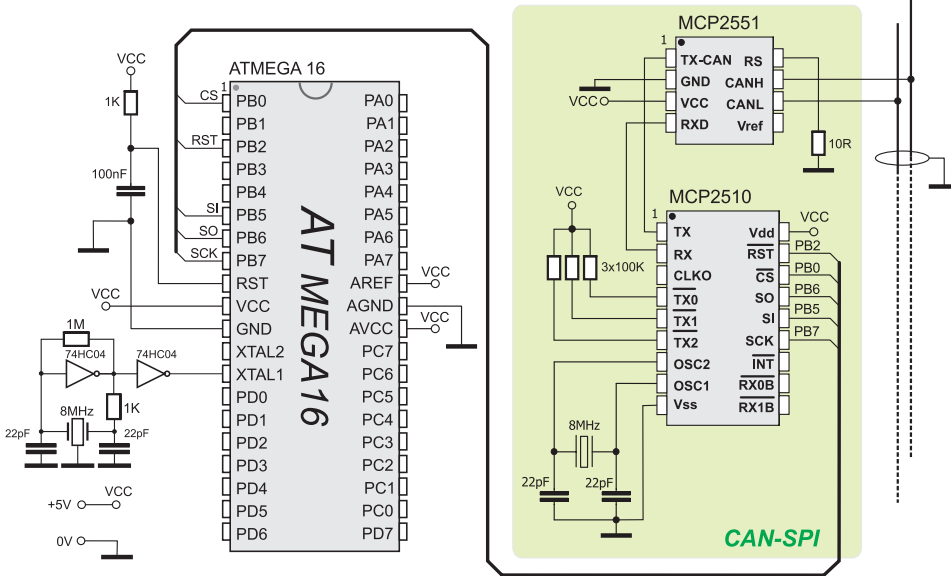


Figura 1. Filtrado de mensajes



Programa para demostrar el funcionamiento de una red CAN

```

program CanSpi;
{ Description: This program demonstrates how to make a CAN
network using mikroElektronika
CANSPI boards and mikroPascal compiler.
Target device: Microchip ATMEGA AVR ATMEGA 16
Oscillator: 8MHz crystal }

var Can_Init_Flags, Can_Send_Flags, Can_Rcv_Flags : byte;
// can flags
Rx_Data_Len : byte;
// received data length in bytes
RxTx_Data : array[8] of byte;
// can rx/tx data buffer
Msg_Rcvd : byte;
// reception flag
Tx_ID, Rx_ID : longint;
// can rx and tx ID
ErrorCount : byte;
// Error flag
// CANSPI module connections
var CanSpi_CS : sbit at PORTB.B0;
// Chip select (CS) pin for CANSPI board
CanSpi_CS_Direction : sbit at DORB.B0;
// Direction register for CS pin
CanSpi_Rst : sbit at PORTB.B2;
// Reset pin for CANSPI board
CanSpi_Rst_Direction : sbit at DORB.B2;
// Direction register for Reset pin
// End CANSPI module connections
begin
ADCSRA.7 := 0;
// Configure analog pins as digital I/O
PORTB := 0; DDRB := 0;
// Initialize ports
PORTD := 0; DDRD := 0;
PORTC := 0; DDRC := 255;
ErrorCount := 0;
// Error flag
Can_Init_Flags := 0; Can_Send_Flags := 0; Can_Rcv_Flags := 0;
// clear flags

Can_Send_Flags := _CANSPI_TX_PRIORITY_0 and
// form value to be used
_CANSPI_TX_XTD_FRAME and
// with CANSPIWrite
_CANSPI_TX_NO_RTR_FRAME;

Can_Init_Flags := _CANSPI_CONFIG_SAMPLE_THRICE and
// form value to be used
_CANSPI_CONFIG_FHSBG2_FRG_ON and
// with CANSPIInit
_CANSPI_CONFIG_XTD_MSG and
_CANSPI_CONFIG_DBL_BUFFER_ON and
_CANSPI_CONFIG_VALID_XTD_MSG;

SPI1_Init();
// initialize SPI module
CANSPIInitialize(1, 3, 3, 1, Can_Init_Flags);
// Initialize external CANSPI module
CANSPISetOperationMode(_CANSPI_MODE_CONFIG, TRUE);
// set CONFIGURATION mode
CANSPISetMask(_CANSPI_MASK_B1, -1, _CANSPI_CONFIG_XTD_MSG);
// set all mask1 bits to ones
CANSPISetMask(_CANSPI_MASK_B2, -1, _CANSPI_CONFIG_XTD_MSG);
// set all mask2 bits to ones

CANSPISetFilter(_CANSPI_FILTER_B2_F4, 0x12, _CANSPI_CONFIG_XTD_
MSG); // Node1 accepts messages with ID 0x12
CANSPISetFilter(_CANSPI_FILTER_B1_F1, 0x13, _CANSPI_CONFIG_XTD_
MSG); // Node1 accepts messages with ID 0x13

CANSPISetOperationMode(_CANSPI_MODE_NORMAL, 0xFF);
// set NORMAL mode
RxTx_Data[0] := 0x40;
// set initial data to be sent

Tx_ID := 0x10;
// set transmit ID for CAN message

CANSPIWrite(Tx_ID, RxTx_Data, 1, Can_Send_Flags);
// Node1 sends initial message

while (TRUE) do
// endless loop
begin
Msg_Rcvd := CANSPIRead(Rx_ID, RxTx_Data, Rx_Data_Len,
Can_Rcv_Flags); // attempt receive message
if (Msg_Rcvd) then begin
// if message is received then check id

if Rx_ID = 0x12 then
// check ID
PORTC := RxTx_Data[0]
// output data at PORTC
else
PORTID := RxTx_Data[0];
// output data at PORTID
delay_ms(50);
// wait for a while between messages
CANSPIWrite(Tx_ID, RxTx_Data, 1, Can_Send_Flags);

// send one byte of data
inc(Tx_ID);
// switch to next message
if Tx_ID > 0x11 then Tx_ID := 0x10;
// check overflow

end
else begin
// an error occurred, wait for a while

inc(ErrorCount);
// increment error indicator
Delay_ms(10);
// wait for 10ms
if (ErrorCount > 10) then begin
// timeout expired - process errors
ErrorCount := 0;
// reset error counter
inc(Tx_ID);
// switch to another message
if Tx_ID > 0x11 then Tx_ID := 0x10;
// check overflow
CANSPIWrite(Tx_ID, RxTx_Data, 1, Can_Send_Flags);
// send new message
end;

end;
end;
end.

```

Esquema eléctrico 1. Conexión del módulo CAN-SPI al ATmega 16

una configuración simple. La librería CAN SPI nos permite configurar el modo de funcionamiento del bus CAN y los filtros del nodo, leer datos desde el "buffer" de la placa CAN SPI, etc.

Este ejemplo también incluye diodos LED en los terminales del microcontrolador que indican que la red funciona adecuadamente. Cuando el nodo 2 responde a la llamada del nodo 1, los LED del PORTB se encenderán. El código fuente para los tres nodos de la red se proporciona con este ejemplo. Para poder crear un fichero HEX para cada uno de estos nodos, de manera individual, es necesario escribir tan sólo una directiva DEFINE en la cabecera del ejemplo.

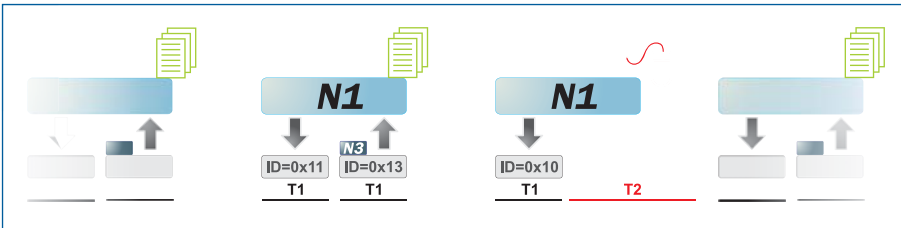
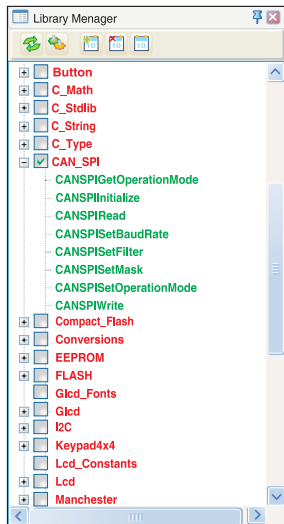


Figura 2. Ejemplo de comunicación

En resumen, hemos descrito una manera de conectar microcontroladores al bus CAN. También hemos descrito como detectar errores por medio de un protocolo de comunicación, en el caso en que un nodo remoto no responda como se esperaba, como filtrar mensajes usando los filtros CAN, además de cómo establecer comunicación, de manera general, sobre el bus CAN.

Editor de librerías mikroPASCAL PRO for AVR® con librerías, listas para ser usadas, como: CAN_SPI, GLCD, Ethernet etc.

Funciones usadas en el programa



CANSPISetOperationMode()	Modo de operación actual
CANSPIInitialize()*	Inicializa el módulo CANSPI
CANIRead()*	Lee el mensaje
CANSPISetBaudRate()	Establece la velocidad del CANSPI
CANSPISetFilter()*	Configura el filtro de mensajes
CANSPISetMask()*	Configuración de filtrado avanzada
CANSPISetOperationMode()*	Modo de operación actual
CANSPIWrite()*	Escribe el mensaje
* Funciones de la librería CANSPI usadas en el programa	
Otras funciones mikroPASCAL PRO for AVR usadas en el programa:	
Delay_us()	
SPI1_init()	
SPI1_read()	



El código para este ejemplo escrito para microcontroladores AVR® en C, Basic y Pascal, así como los programas escritos para microcontroladores PIC®, dsPIC® y 8051 los pueden encontrar en nuestra página web: www.mikroe.com/en/article/.

