

样例程序：TwinCAN 模块使用

1. 简介

本程序实现功能如下：

利用 TwinCAN 模块的两个 CAN 节点 A、B，配置内部自带的 32 消息对象，可修改各个对象的属性，如传输方向（发送、接收），ID，MASK，隶属节点名及传输数据内容。

由于 DAVE 生成的 CAN 相关代码会超过 KEIL uVision 软件评估版本的限制大小、因此需安装完整版本的 KEIL uVision。

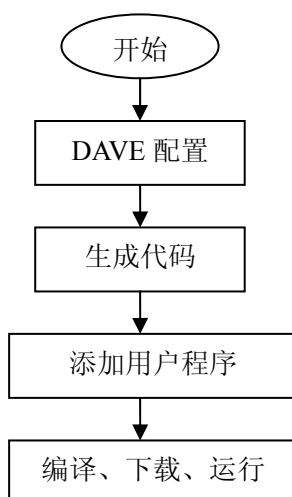
2. Twin-CAN 介绍

TwinCAN 模块内部包括两个 CAN 节点，可以独立工作也可以通过网关功能交换数据。支持 CAN 2.0 B。CAN 节点可以支持 11 位或 29 位 ID 的数据接收和发送。

网关功能支持两个 CAN 系统之间的数据自动交换。可以减轻 CPU 负担并提高整个系统的实时性能。

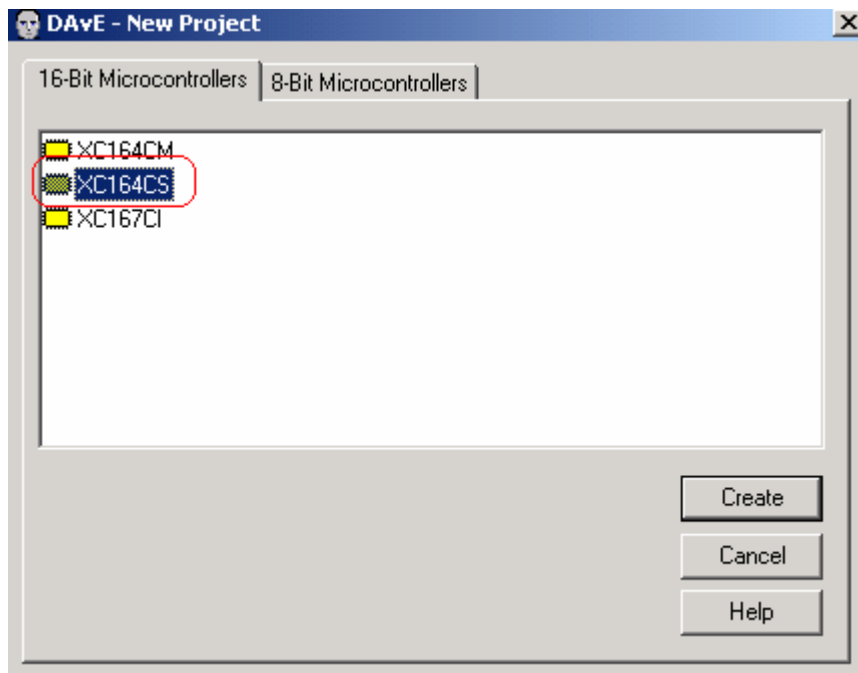
关于 TwinCAN 模块功能的详细介绍，请参照 XC164CS 用户手册。

3. 操作流程：

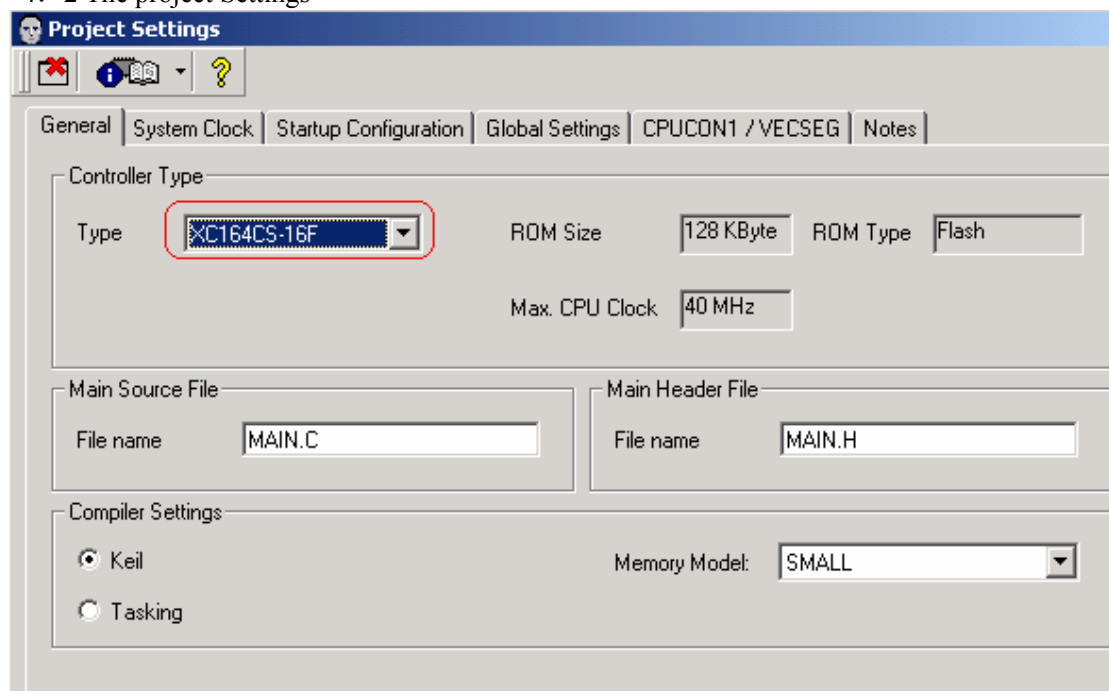


4. DAVE 配置

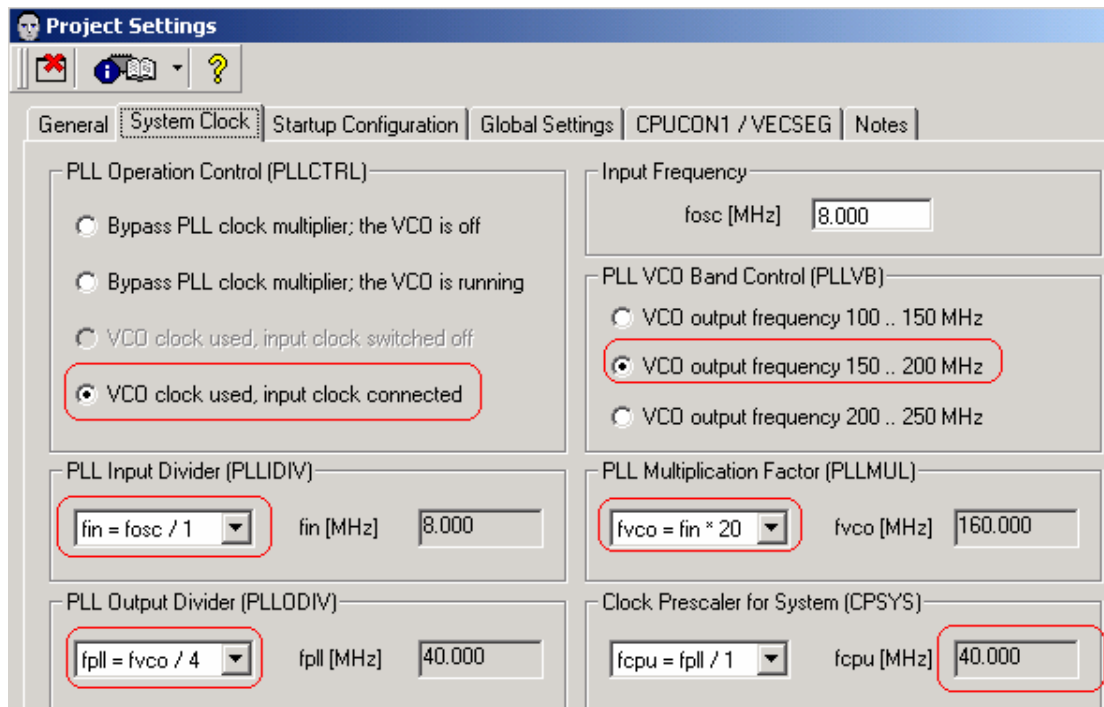
4. 1 New project: select XC164CS



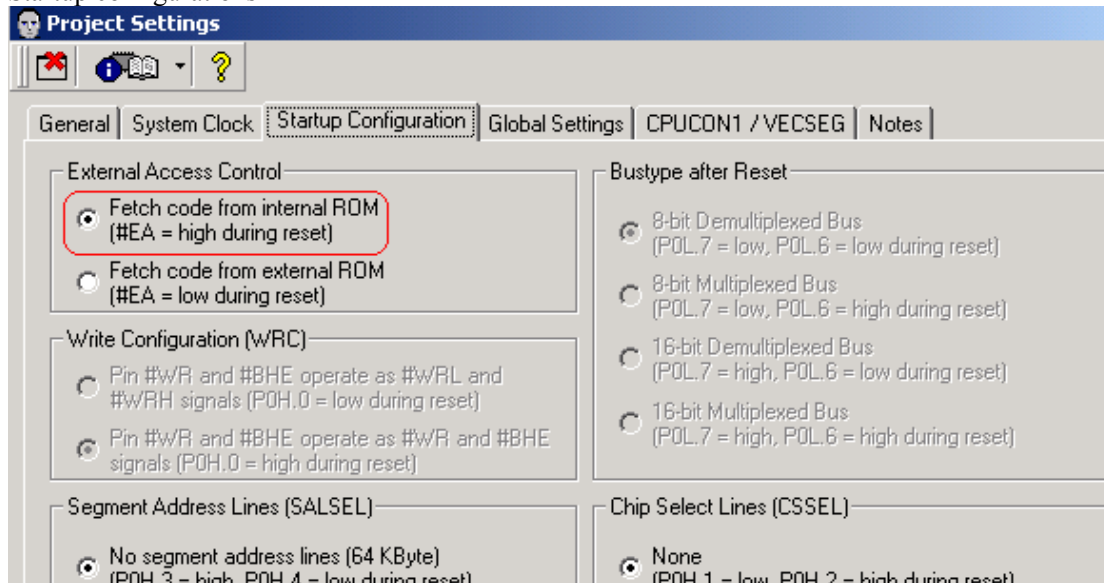
4. 2 The project Settings



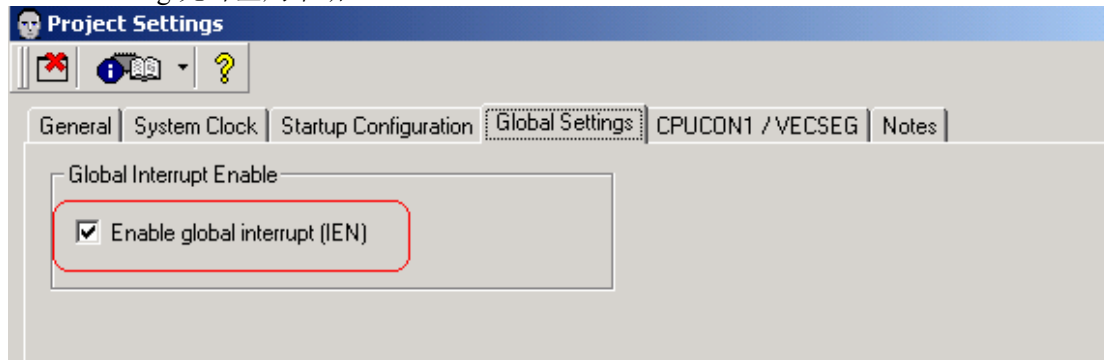
配置系统时钟为 40MHz



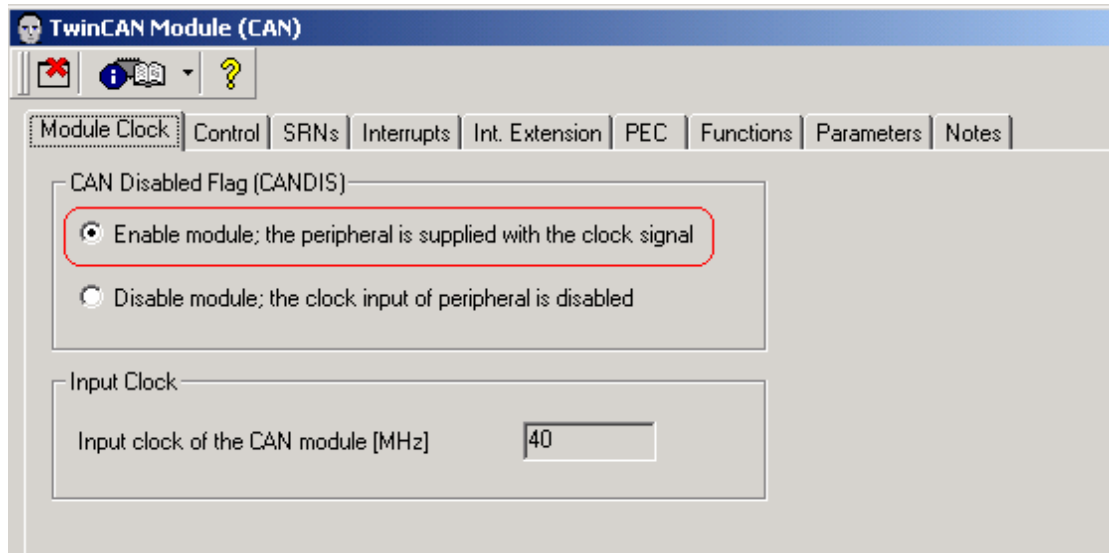
Startup configurations



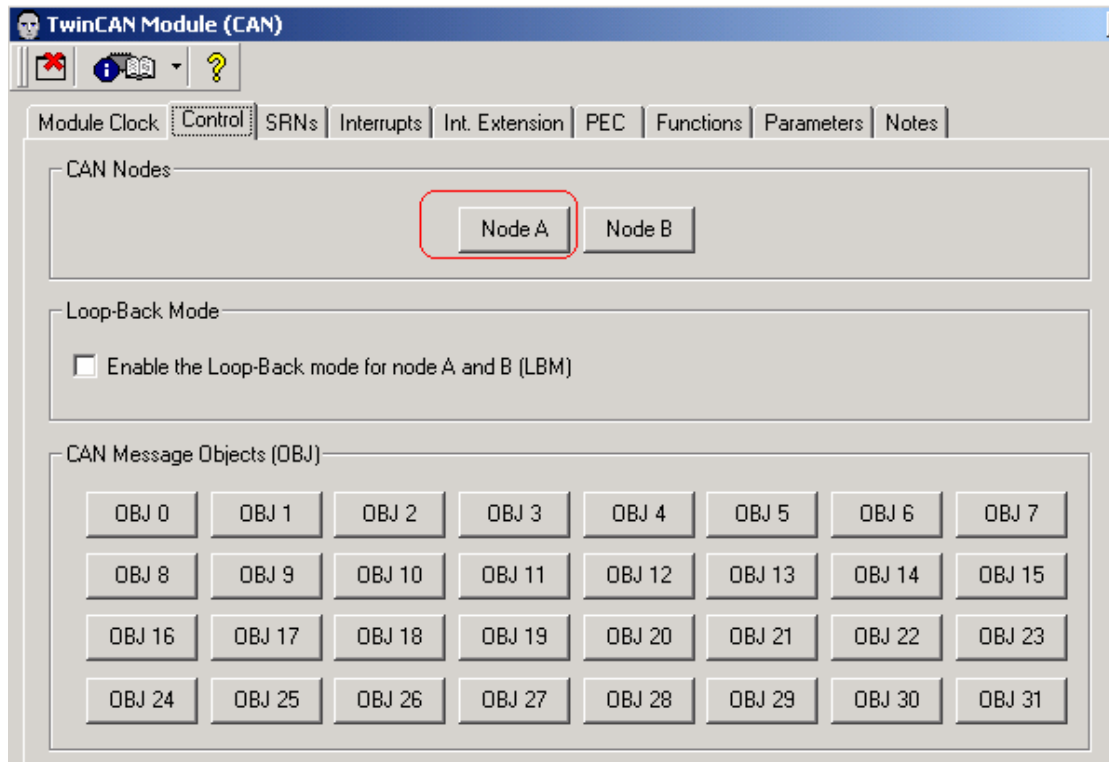
Global Setting: 允许全局中断。



4. 4 配置 Twin CAN 模块 使能模块

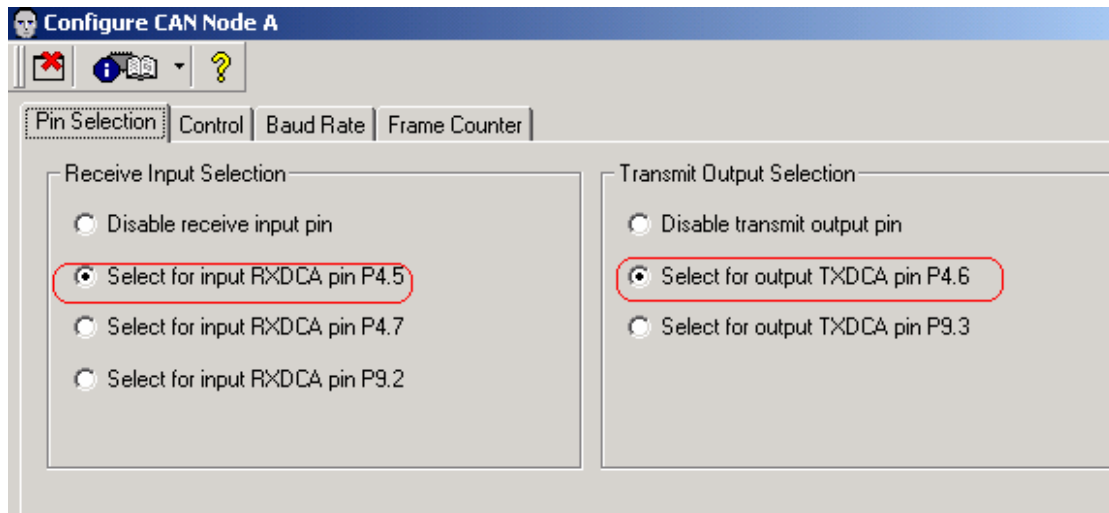


配置节点 A:

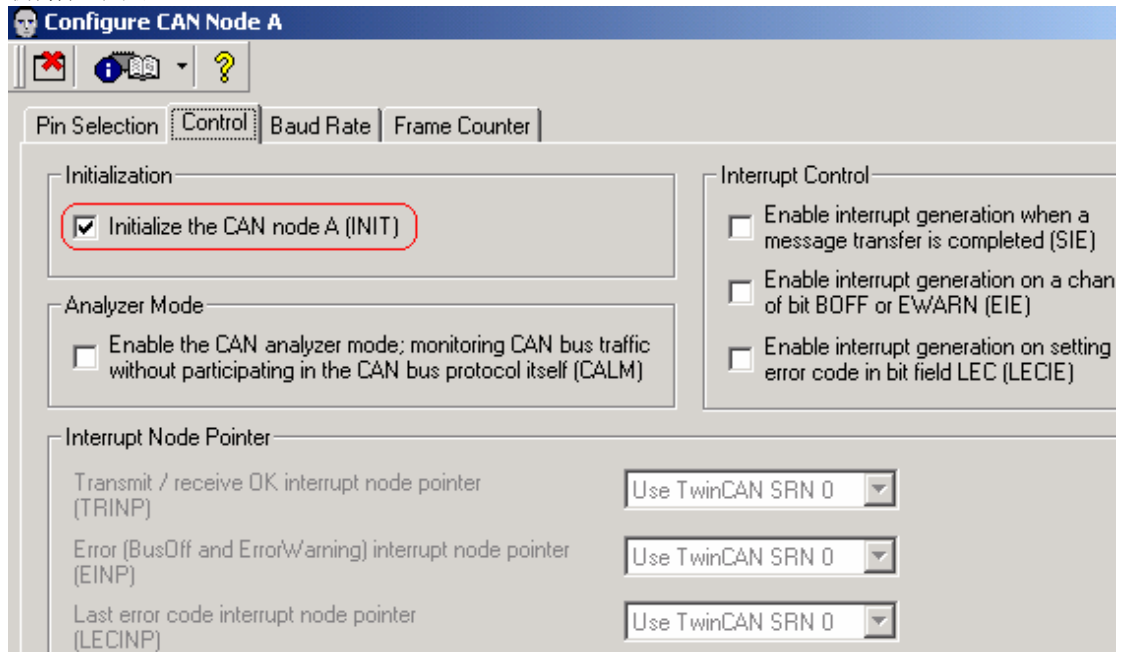


对于节点 A:

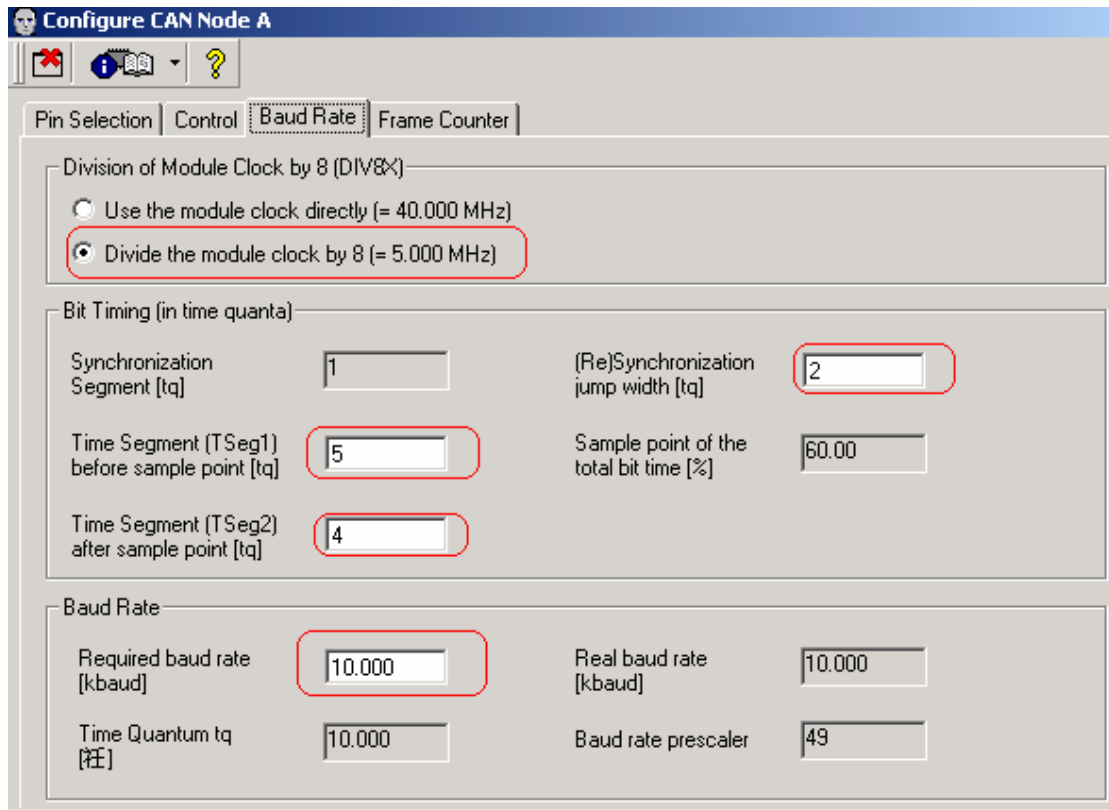
配置引脚:



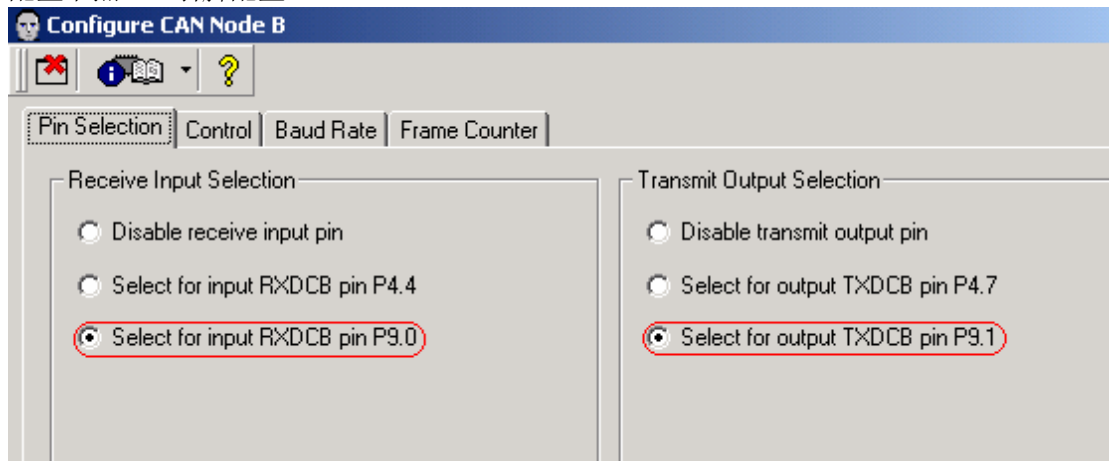
初始化节点 A:



配置节点 A 的波特率为 10k

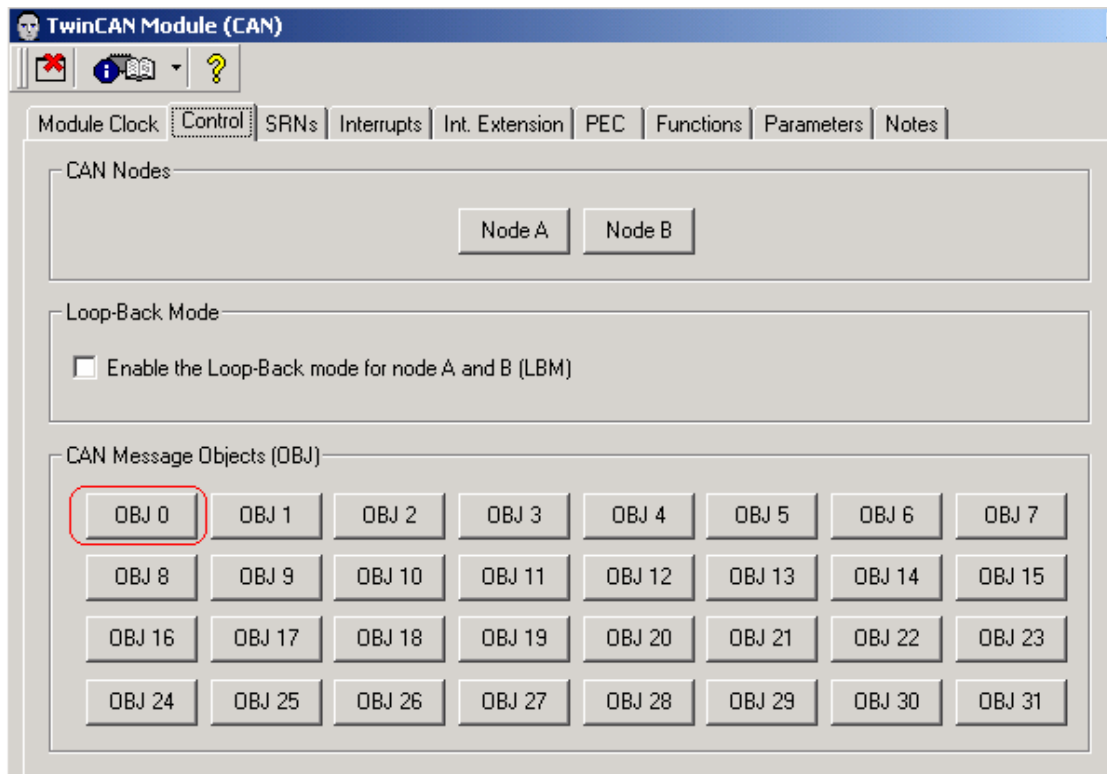


配置节点 B。引脚配置

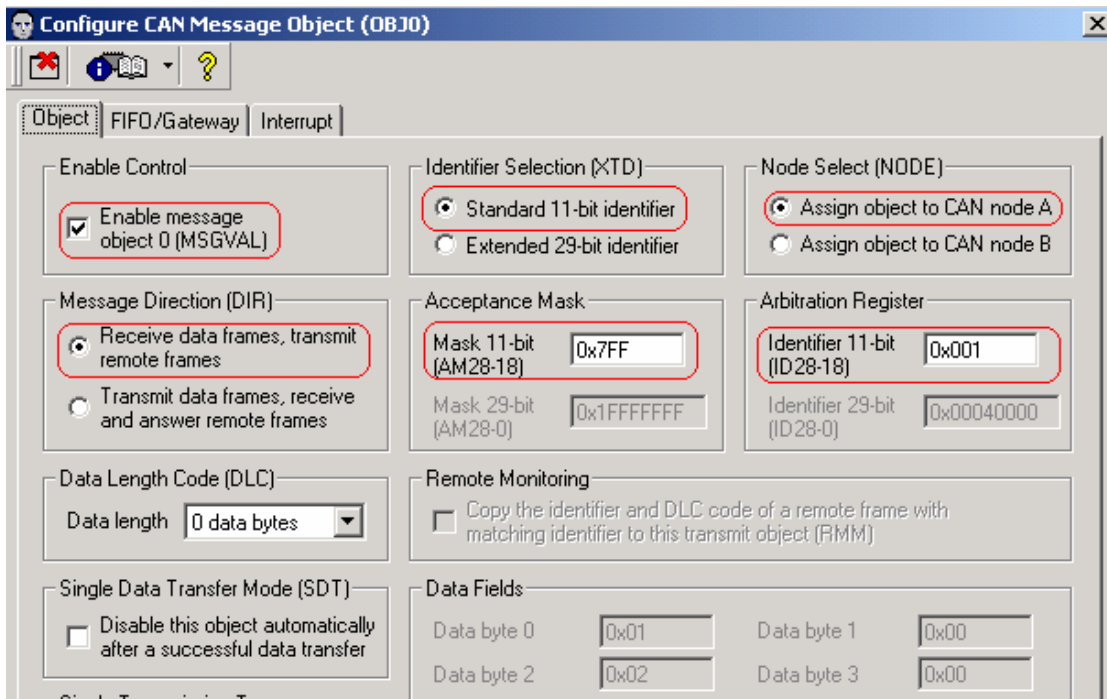


其余配置与节点 A 相同。

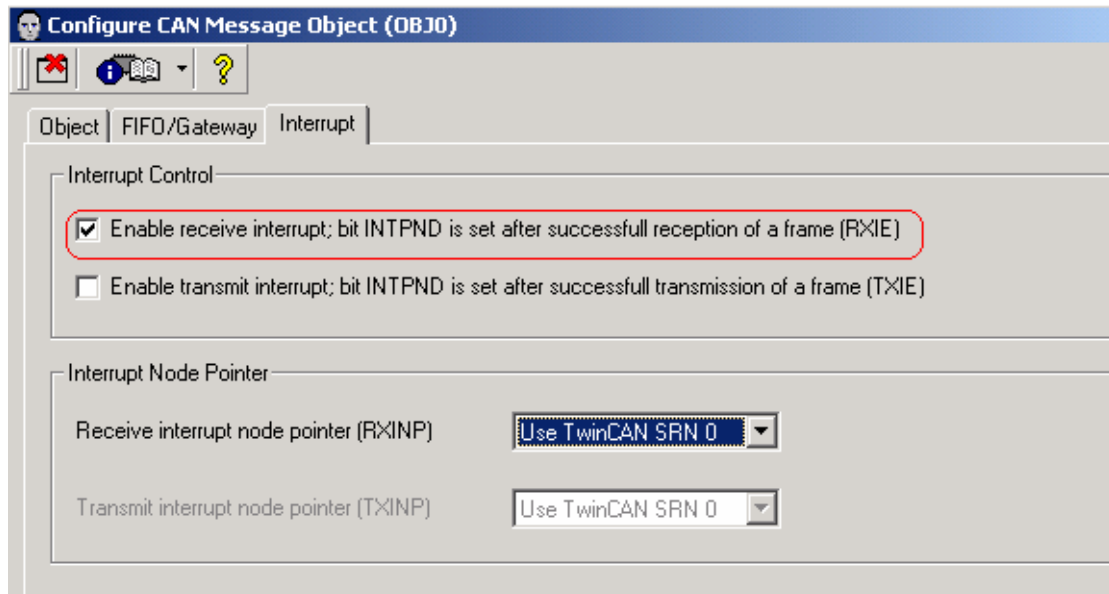
配置消息对象：0-31 配置形式基本相同，仅仅 ID 号依次为 0x001 – 0x020。
以消息对象 0 为例。



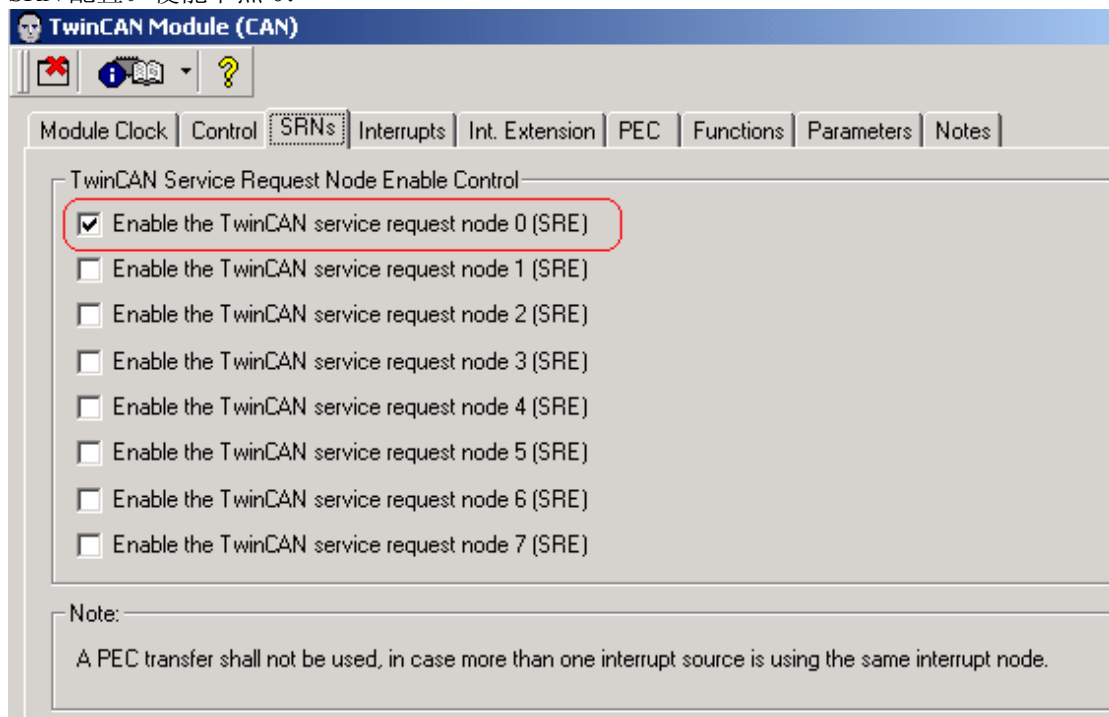
配置对象：使能节点，接收数据，11-bit ID，隶属于节点 A。MASK：0X7FF。节点号：0x001。



Interrupt: 允许接收中断

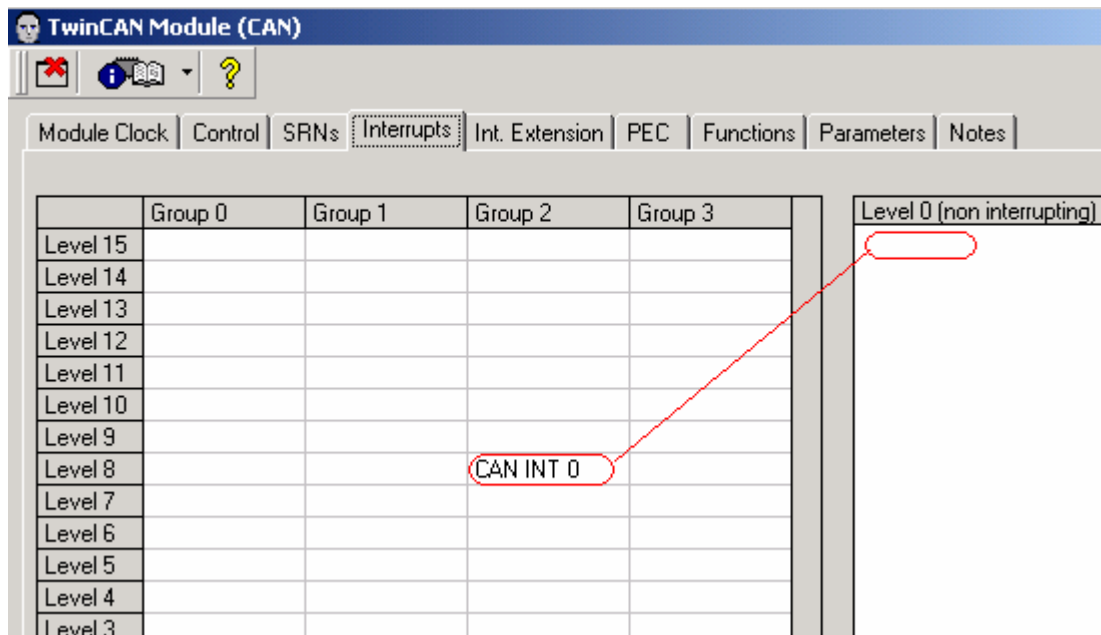


SRN 配置。使能节点 0:



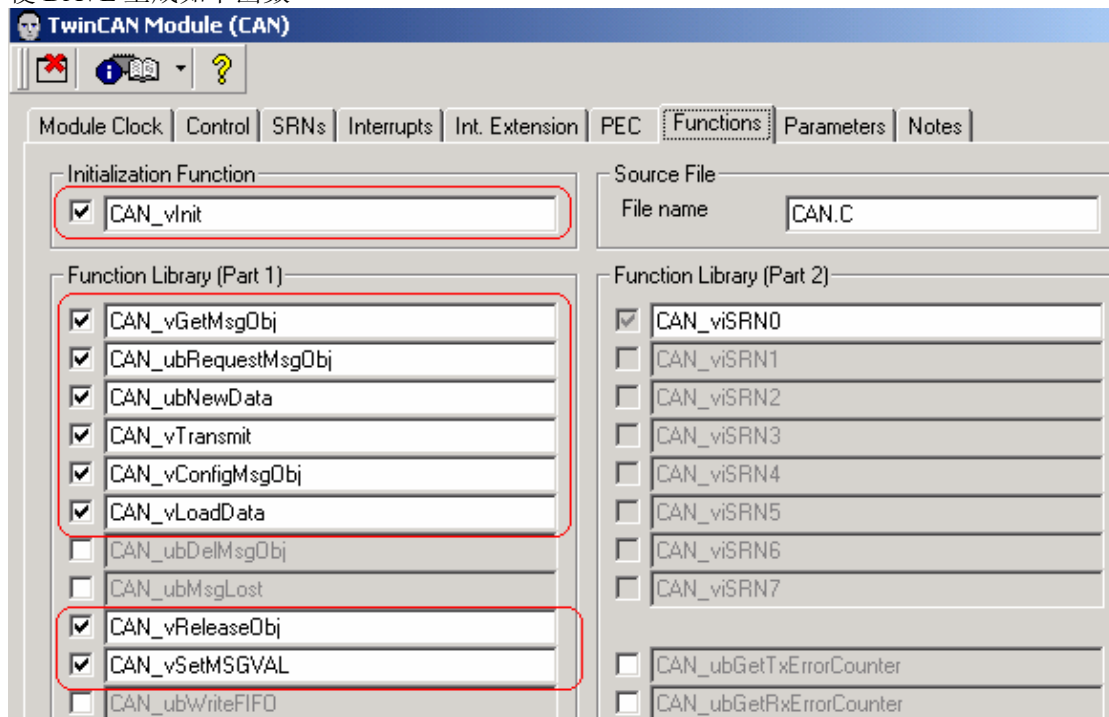
配置 CAN 中断优先级

将 CAN INTO 从右边拖到左边对应的位置，注意优先级、组别。

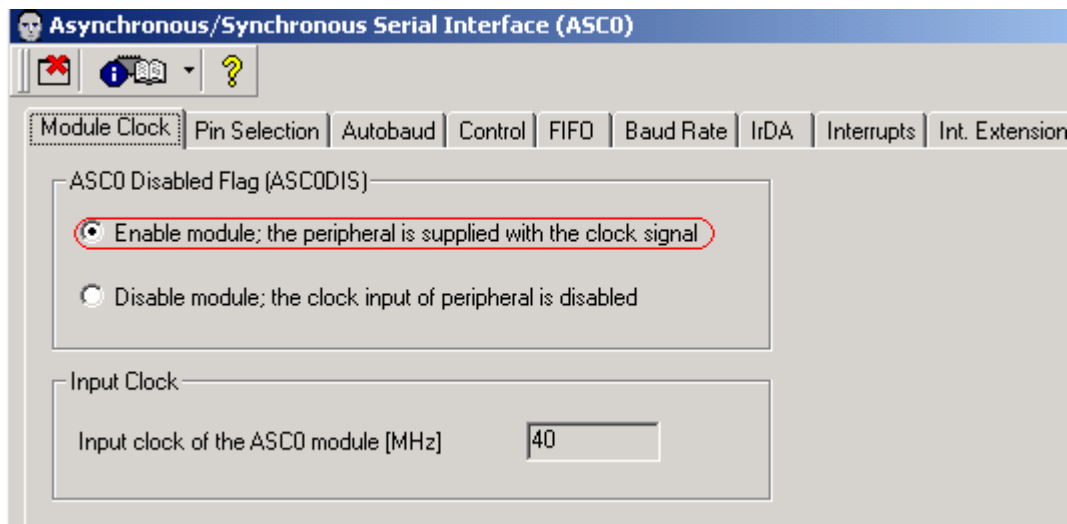


Functions:

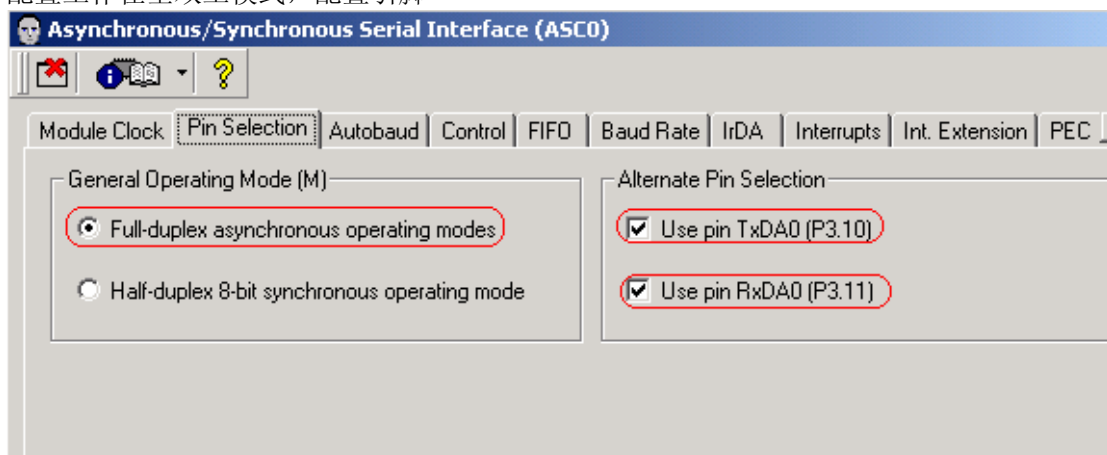
使 DAVE 生成如下函数



4. 5 配置 ASC0 用于将数据通过串口在电脑超级终端显示:

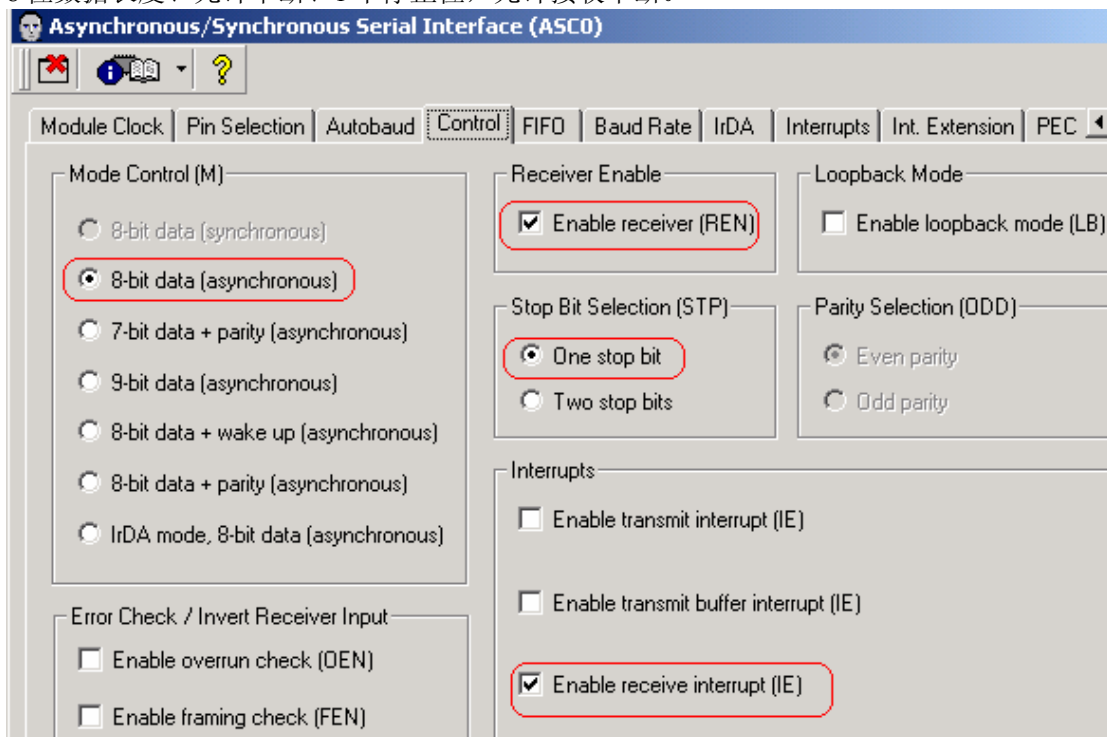


配置工作在全双工模式，配置引脚



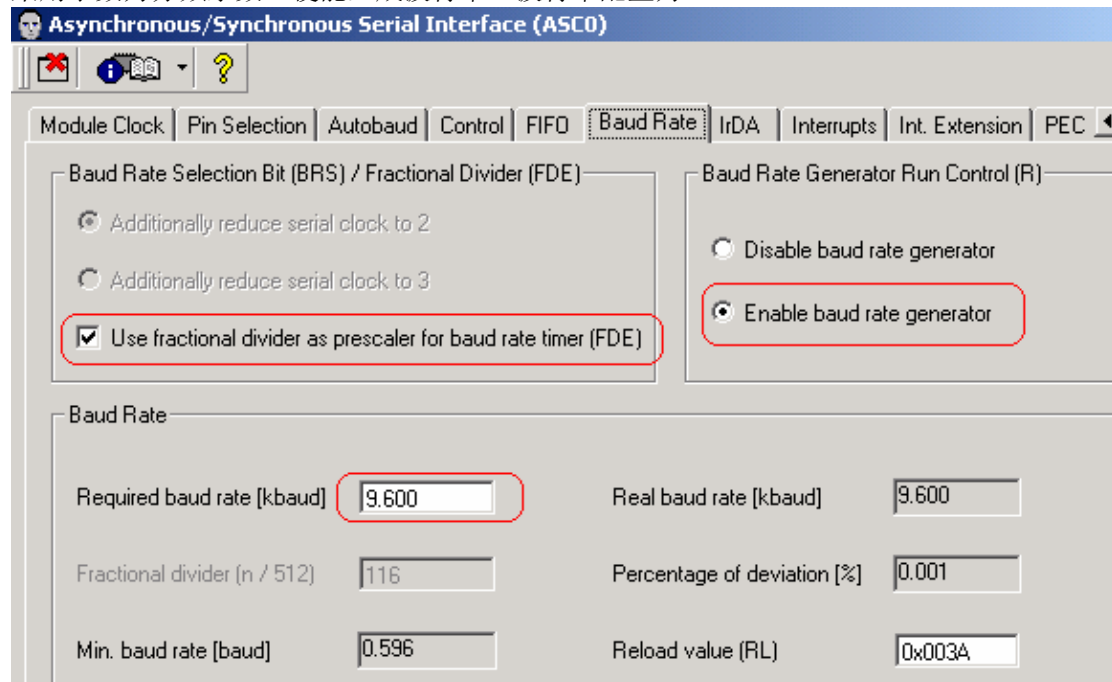
配置控制模式：

8 位数据长度、允许中断、1 个停止位，允许接收中断。



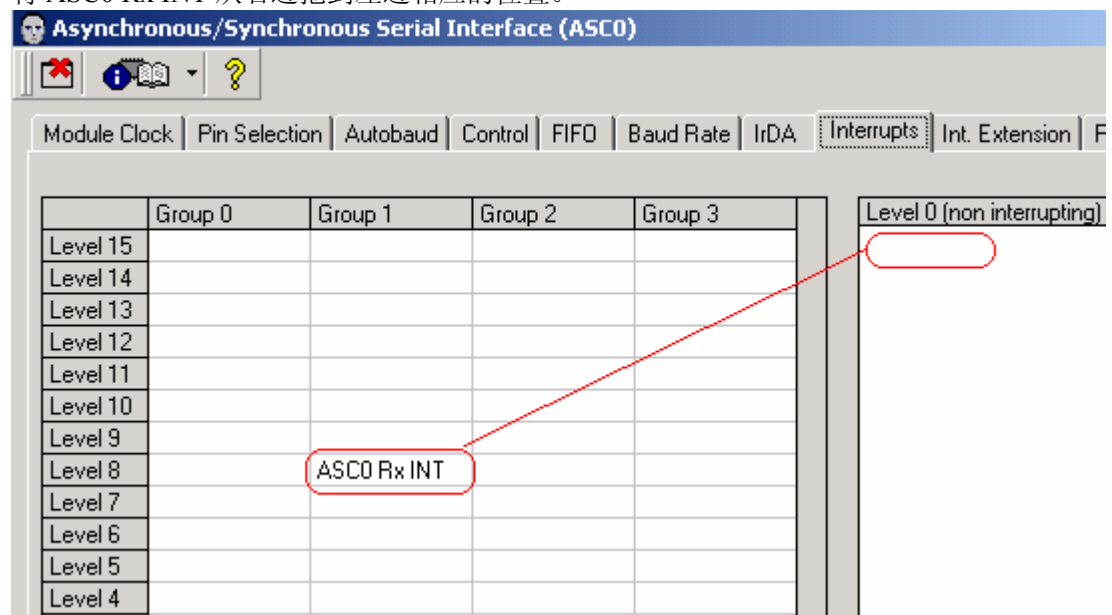
配置波特率

采用小数为分频系数。使能生成波特率。波特率配置为 9600。

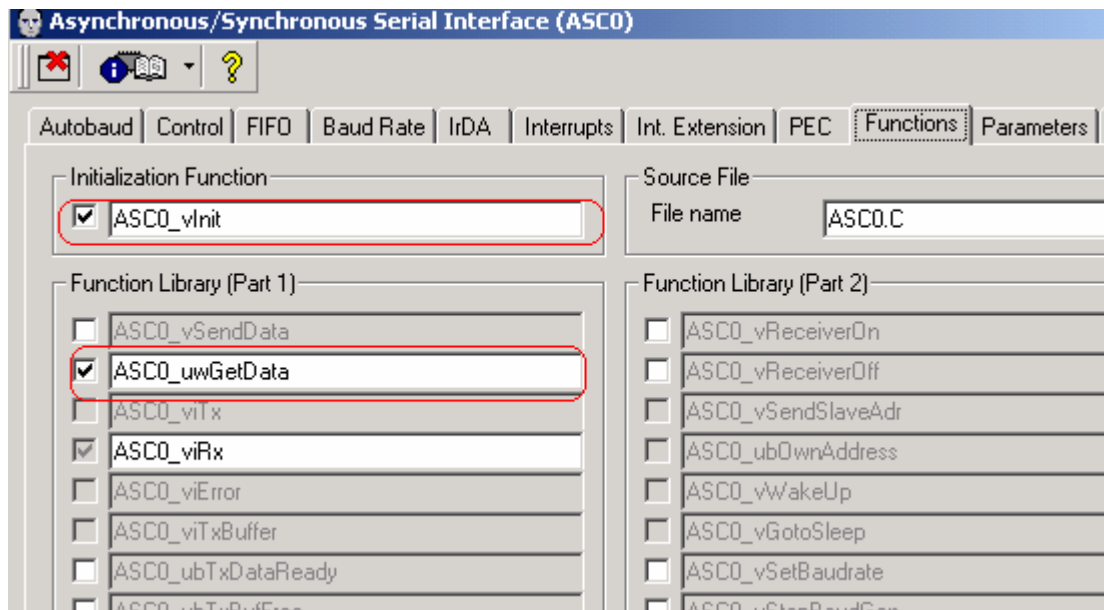


配置 ASC0 中断的优先级、组别。

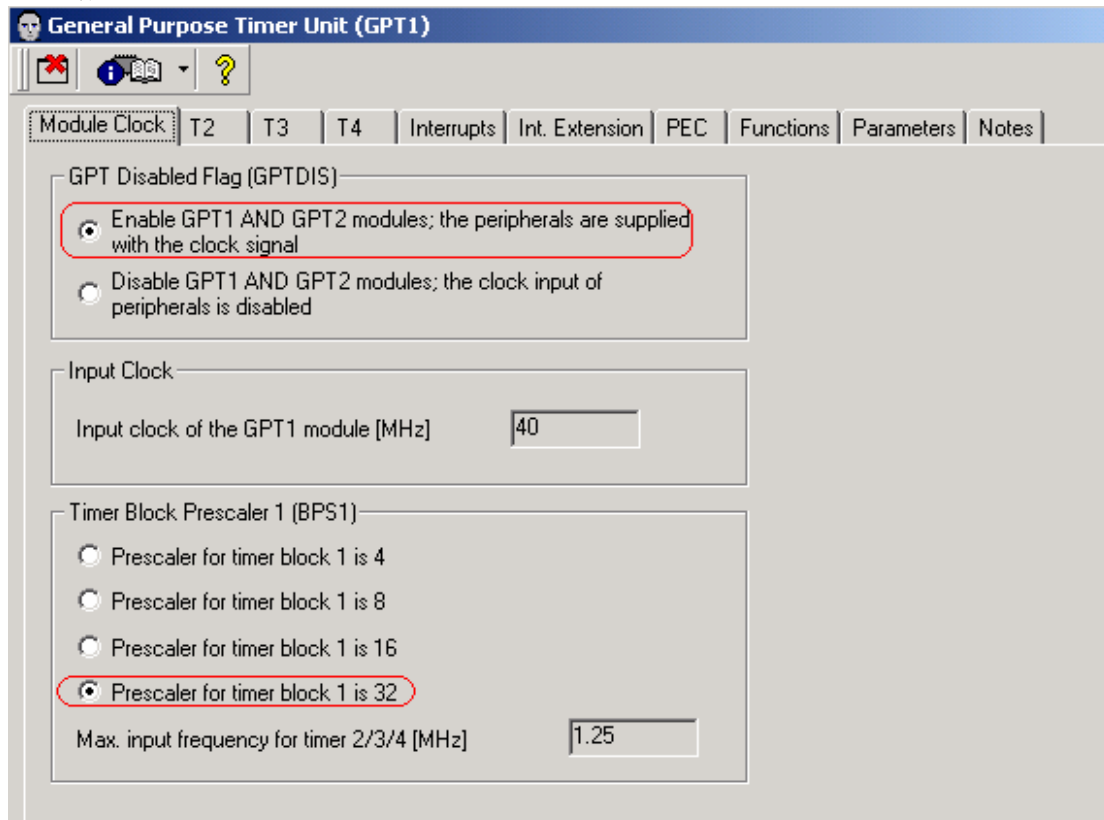
将 ASC0 Rx INT 从右边拖到左边相应的位置。



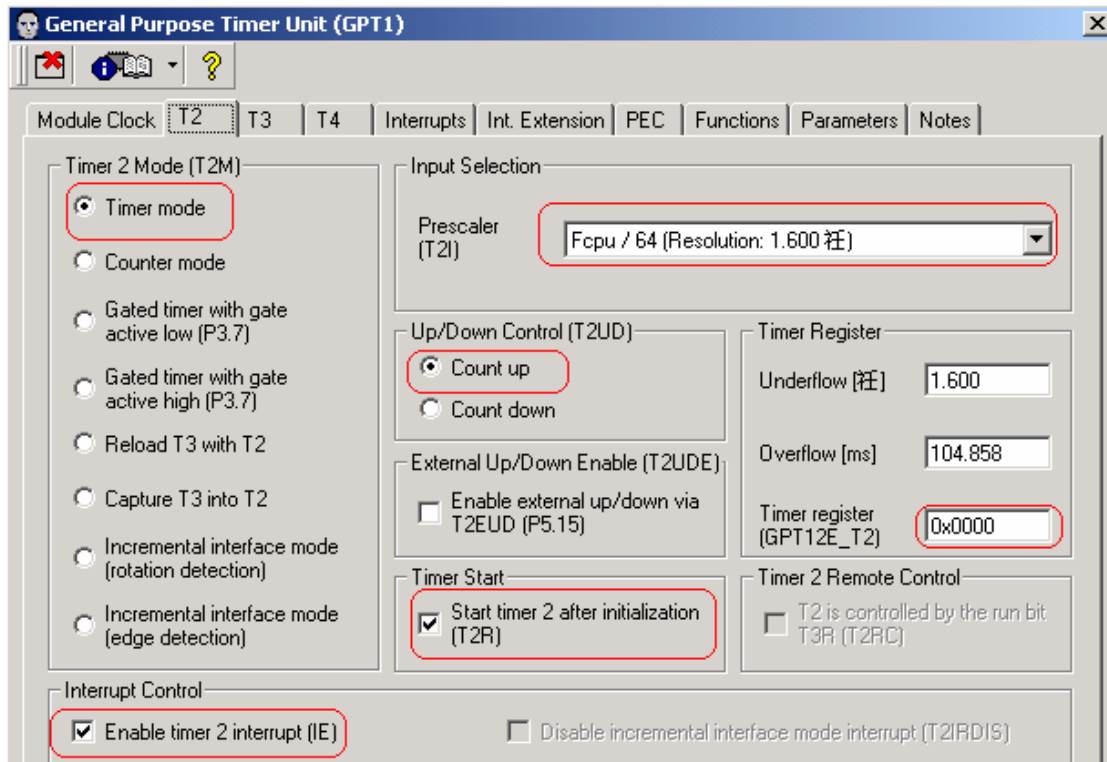
在 functions 页面选择如下函数



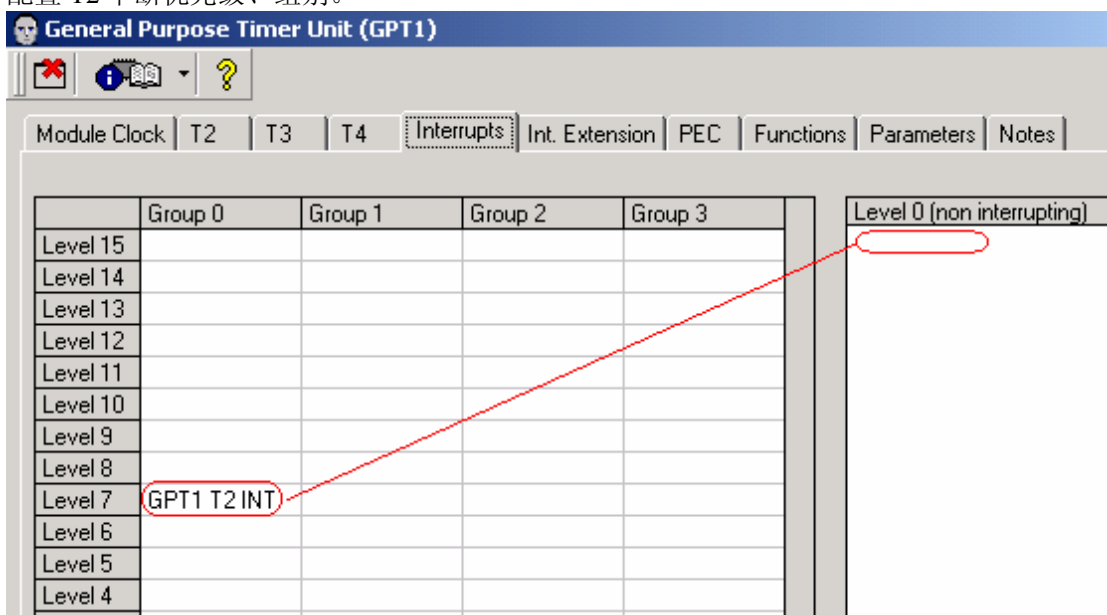
4. 6 配置 GPT1



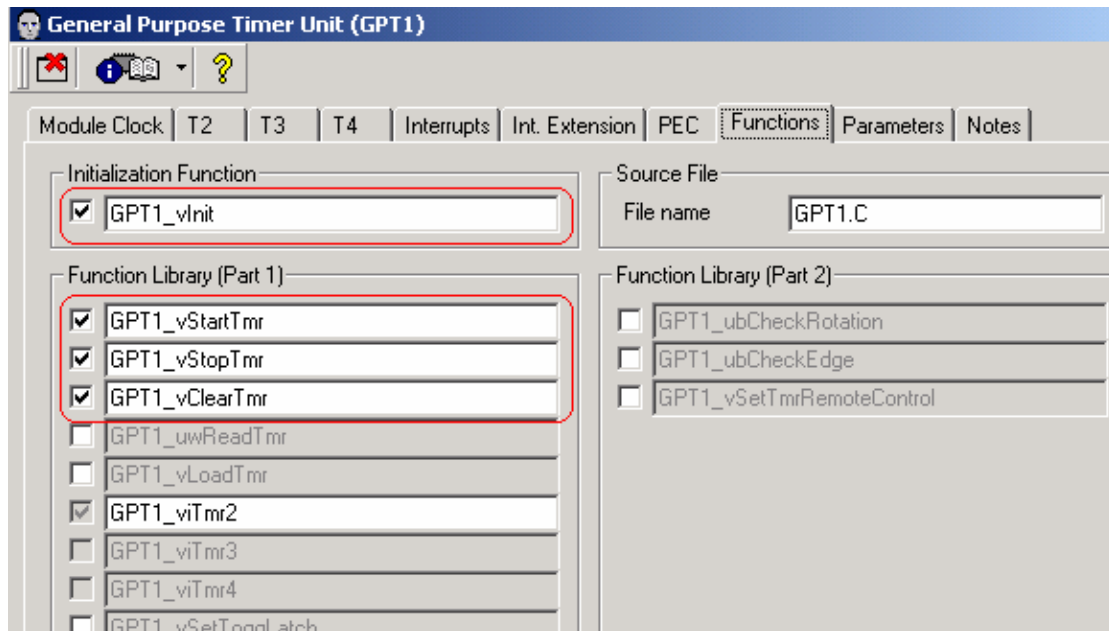
配置 T2



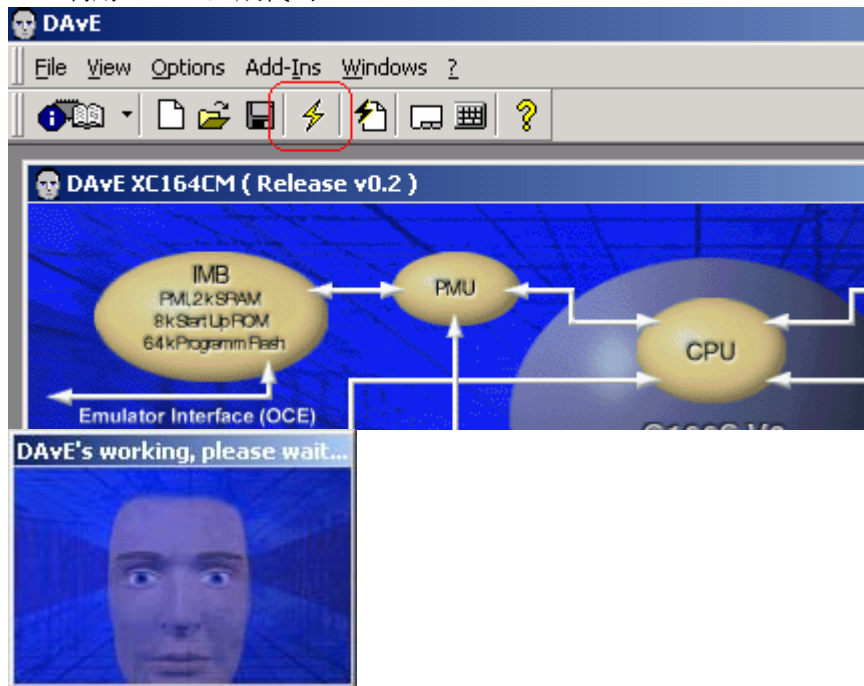
配置 T2 中断优先级、组别。



Functions: 生成如下函数



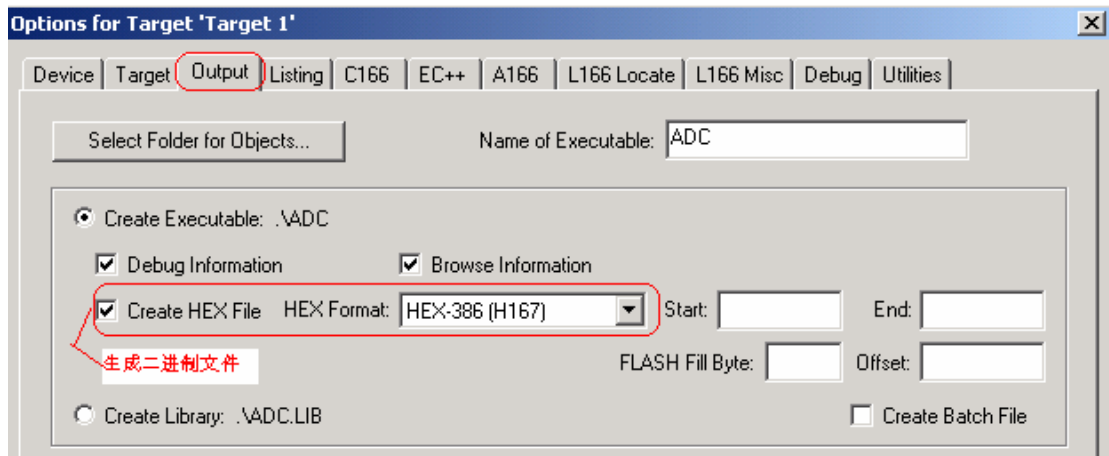
5. 利用 DAVE 生成代码。



6. 修改代码，添加用户自定义代码

6. 1 生成 uVision 工程文件

做完以上步骤之后工程文件夹中会出现 keil 图标 dpt 文件，双击进入 keil 环境。第一次进入 keil 环境需要设置：project—options for target 'target 1'。设置如下：



6. 2 修改 main.c

添加引用声明

```

/*****
// @Defines
/*****

```

```

// USER CODE BEGIN (MAIN_General,4)
extern struct stCanObj
{
  ubyte ubData[8]; // Message Data 0..7
  ulong ulCANAR; // Arbitration Register
  ulong ulCANAMR; // Acceptance Mask Register
  uword uwMSGCTR; // Message Control Register
  uword uwCounter; // Frame Counter
  uword uwMSGCFG; // Message Configuration Register
  uword uwINP; // Interrupt Node Pointer
  uword uwCANFCR; // FIFO / Gateway Control Register
  uword uwCANPTR; // FIFO Pointer
  ulong ulReserved; // Reserved
};
// USER CODE END

```

添加全局变量

```

/*****
// @Global Variables
/*****

// USER CODE BEGIN (MAIN_General,7)
unsigned char KeyBuf[12] = {'r', 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00};
unsigned char WriteIndex = 1;
unsigned char ReadIndex = 0;
unsigned int CursorPosX;
unsigned int CursorPosY;
unsigned int MO_Status[32]= {0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01,
                             0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01,
                             0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01,
                             0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01, 0x01};

TCAN_SWObj SW_MOs[32];
unsigned int MenuID=0;
// USER CODE END

```

```

void main(void)
{
// USER CODE BEGIN (Main,2)
unsigned int i;
// USER CODE END
MAIN_vInit();

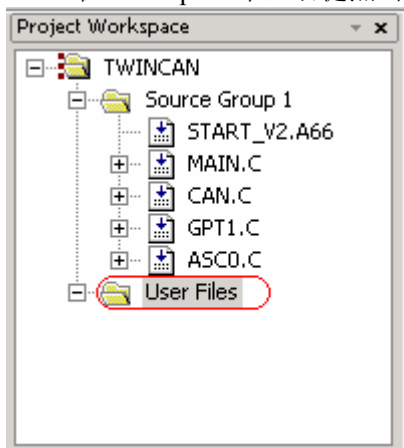
// USER CODE BEGIN (Main,4)
// USER CODE BEGIN (Main,4)
// 添加对各个消息对象的初始化，禁用消息对象。
for (i = 0; i<32; i++)
    CAN_HWOBJ[i].uwMSGCTR = 0xff7f; // disable MO
// 添加 while(1);
while(1)
{
}
// USER CODE END。

```

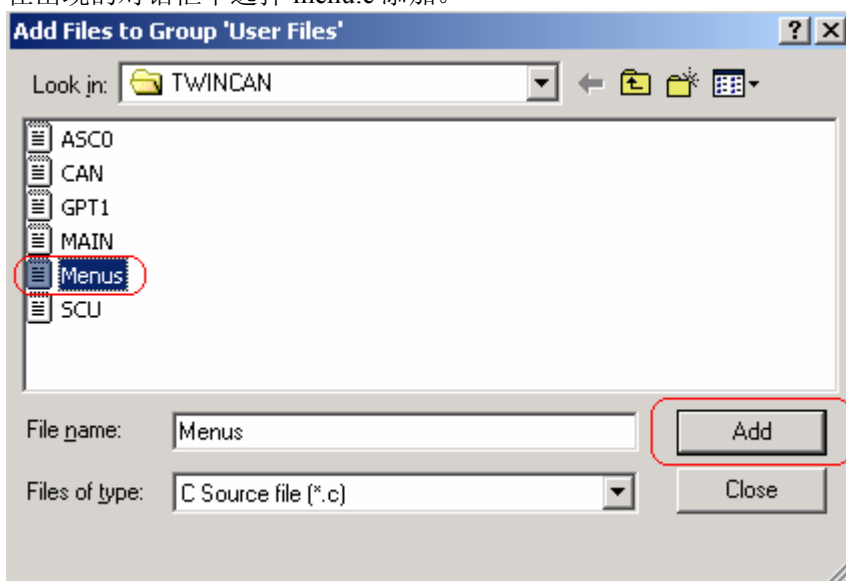
6. 3 添加用户程序

将例程中的 Menu.c 拷贝到项目所在文件夹。

在 workspace 中，右键点击 user Files，选择 add files to User group。



在出现的对话框中选择 menu.c 添加。



关于菜单的具体实现，请参考 menu.c 文件。

6. 4 修改 Main.h

添加对 menus.c 中的函数的引用。

```
/**
 * @Prototypes Of Global Functions
 */
void MAIN_vUnlockProtecReg(void);

// USER CODE BEGIN (MAIN_Header,8)
void PrintMainMenu(void);
void MoveCursor(unsigned int y, unsigned int x);
void UpdateStatus(void);
void MenuHandler(void);
void PrintPrompt(unsigned int p, unsigned int mo);
// USER CODE END

// USER CODE BEGIN (MAIN_Header,10)
#include <STDIO.h>
extern TCAN_SWObj SW_MOs[];
// USER CODE END
```

6. 5 修改 gpt1.c

添加定时处理向串口发送菜单数据

```
void GPT1_viTmr2(void) interrupt T2INT
{
    // USER CODE BEGIN (Tmr2,2)

    // USER CODE END

    // USER CODE BEGIN (Tmr2,5)
    GPT1_vStopTmr(GPT1_TIMER_2); // 停止 T2
    GPT1_vClearTmr(GPT1_TIMER_2); // 清除计数值
    DP9_P4=!DP9_P4; // 状态显示位
    MenuHandler(); // 处理菜单
    UpdateStatus(); // 更新状态信息。
    GPT1_vStartTmr(GPT1_TIMER_2);
    // USER CODE END
} // End of function GPT1_viTmr2
```

6. 6 修改 ASC0.c


接收从电脑超级终端传来的用户输入的信息。

```
// USER CODE BEGIN (ASC0_Function,3)
ASC0_TIC_IR = 1;
// USER CODE END

void ASC0_viRx(void) interrupt ASC0_RINT
{

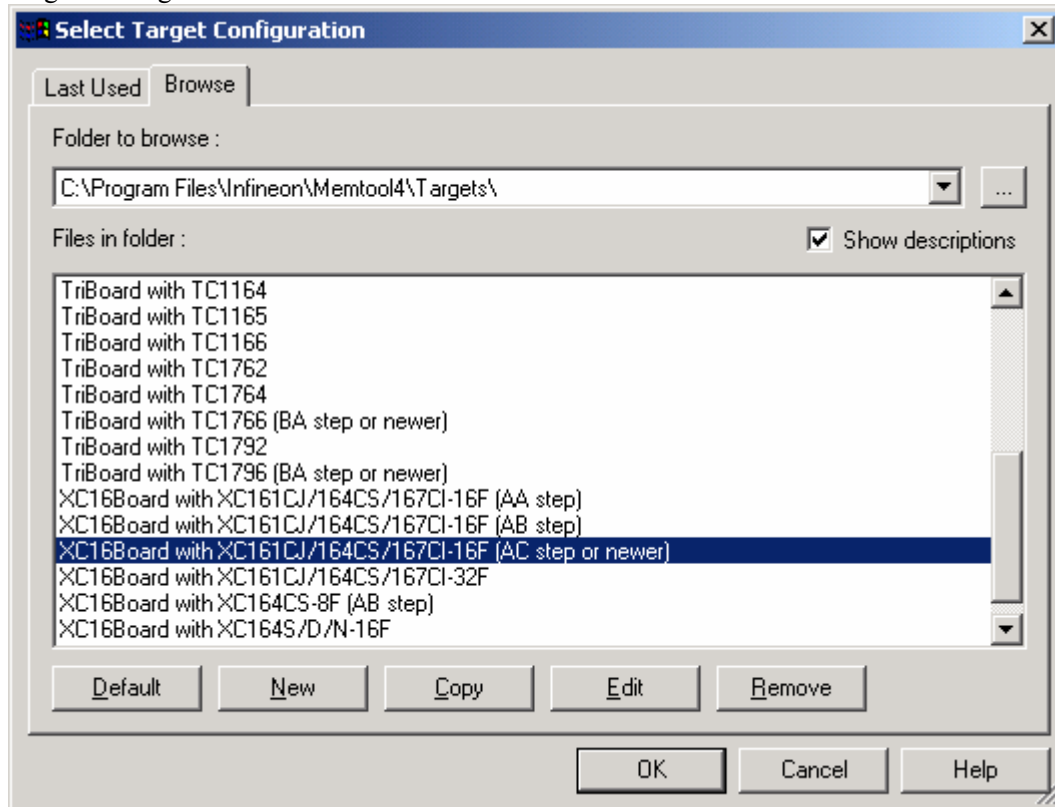
    // USER CODE BEGIN (Rx,2)
    KeyBuf[WriteIndex++] = (unsigned char)ASC0_uwGetData();
    if (WriteIndex == 12)
        WriteIndex = 0;
    // USER CODE END
} // End of function ASC0_viRx
```

7. 编译

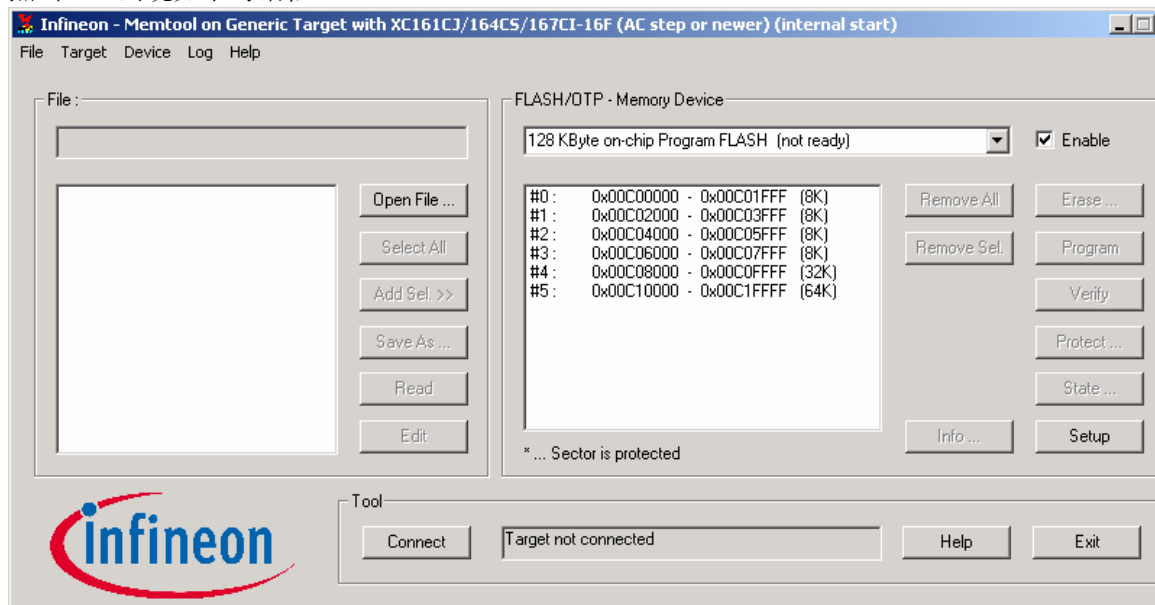
点击  图标进行编译连接。如有错误进行更改，直到出现‘0 Errors found.’。

8. 下载

利用 memtool 软件将上面生成的 h86 文件下载到单片机。打开 memtool 软件，点击菜单 Target—Change，选择 XC164CS。界面如下：



点击 OK 出现如下对话框。

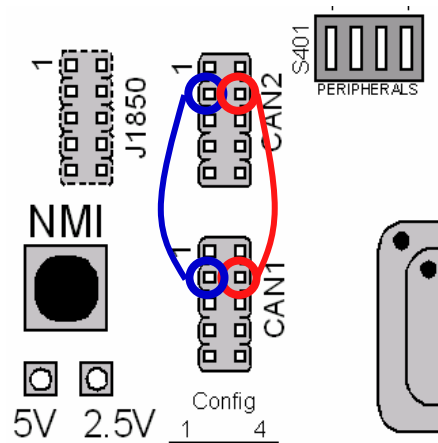


点击 ‘connect’ 进行通讯连接。通讯成功之后，按照顺序 open file... —select all—add sel.>>将 h86 文件添加到右边框中，然后选择‘Erase...’和‘Program’进行擦除、编程。如有必要可点击‘Verify’进行校验。

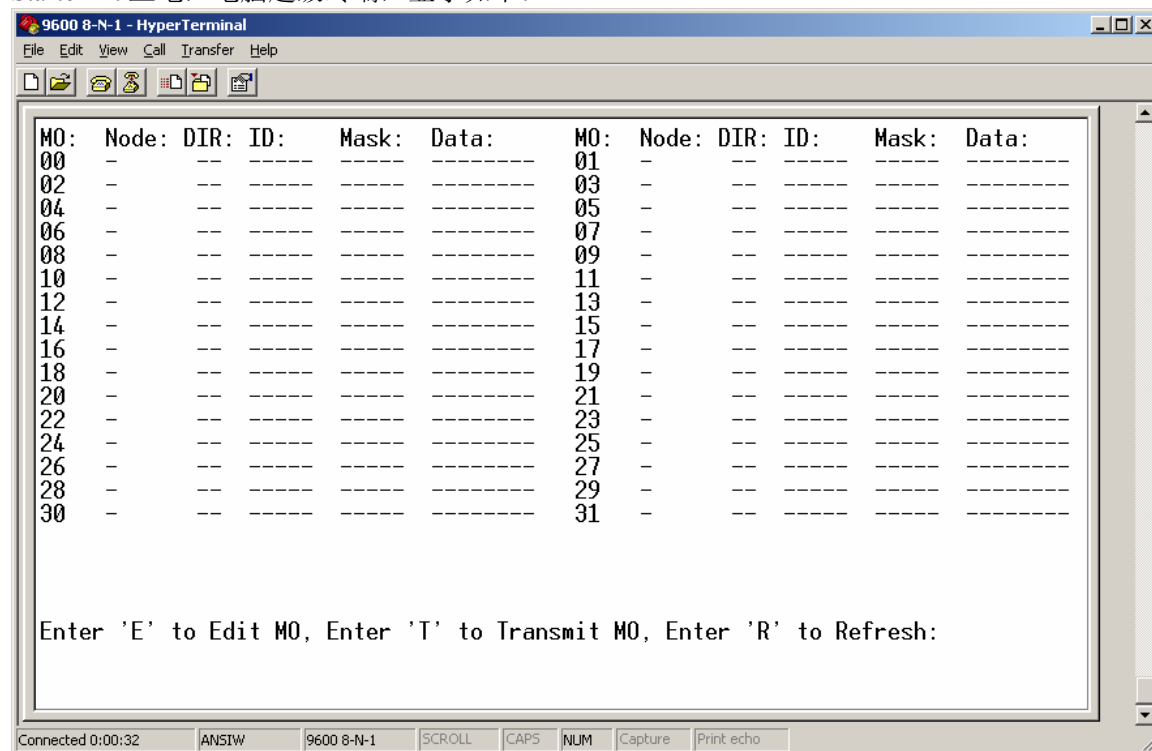
9. 运行

将串口线连接至电脑，开启超级终端，使用 9600 8-N-1。

配置 XC164CS starter kit。连接 CAN1_L 与 CAN2_L，连接 CAN1_H 与 CAN2_H，使节点 A 与节点 B 相连。



StarterKit 上电，电脑超级终端，显示如下：



选择 'E' 配置消息对象 0，根据提示输入。

Enter Field to Edit: N=Node, R=RX, T=TX, I=ID, M=Mask, D=Data, V=Enable\Disable

配置如下：隶属于节点 A，TX，ID：0x001，Mask：0x7ff，Data：Infineon，V(enable)。

点击 'Esc' 键推到上级目录。接着输入 31，配置消息对象 31：

隶属于节点 B，RX，ID：0x001（需要与发送的消息对象相同），Mask：0x7ff，V(enable)。

配置完成后如下所示：

```

MO: Node: DIR: ID: Mask: Data: MO: Node: DIR: ID: Mask: Data:
00 A TX 0x001 0x7ff Infineon 01 - - - - - - - - - -
02 - - - - - - - - - - 03 - - - - - - - - - -
04 - - - - - - - - - - 05 - - - - - - - - - -
06 - - - - - - - - - - 07 - - - - - - - - - -
08 - - - - - - - - - - 09 - - - - - - - - - -
10 - - - - - - - - - - 11 - - - - - - - - - -
12 - - - - - - - - - - 13 - - - - - - - - - -
14 - - - - - - - - - - 15 - - - - - - - - - -
16 - - - - - - - - - - 17 - - - - - - - - - -
18 - - - - - - - - - - 19 - - - - - - - - - -
20 - - - - - - - - - - 21 - - - - - - - - - -
22 - - - - - - - - - - 23 - - - - - - - - - -
24 - - - - - - - - - - 25 - - - - - - - - - -
26 - - - - - - - - - - 27 - - - - - - - - - -
28 - - - - - - - - - - 29 - - - - - - - - - -
30 - - - - - - - - - - 31 B RX 0x001 0x7ff - - - - -

```

Enter 'E' to Edit MO, Enter 'T' to Transmit MO, Enter 'R' to Refresh:
-

按 Esc 退到上图所示界面。按 T 进行发送，输入传输 MO 号：00，回车。
结果如下。如果消息对象 31 数据没有发生变化，按 'R' 键进行刷新。

```

MO: Node: DIR: ID: Mask: Data: MO: Node: DIR: ID: Mask: Data:
00 A TX 0x001 0x7ff Infineon 01 - - - - - - - - - -
02 - - - - - - - - - - 03 - - - - - - - - - -
04 - - - - - - - - - - 05 - - - - - - - - - -
06 - - - - - - - - - - 07 - - - - - - - - - -
08 - - - - - - - - - - 09 - - - - - - - - - -
10 - - - - - - - - - - 11 - - - - - - - - - -
12 - - - - - - - - - - 13 - - - - - - - - - -
14 - - - - - - - - - - 15 - - - - - - - - - -
16 - - - - - - - - - - 17 - - - - - - - - - -
18 - - - - - - - - - - 19 - - - - - - - - - -
20 - - - - - - - - - - 21 - - - - - - - - - -
22 - - - - - - - - - - 23 - - - - - - - - - -
24 - - - - - - - - - - 25 - - - - - - - - - -
26 - - - - - - - - - - 27 - - - - - - - - - -
28 - - - - - - - - - - 29 - - - - - - - - - -
30 - - - - - - - - - - 31 B RX 0x001 0x7ff Infineon

```

Enter 'E' to Edit MO, Enter 'T' to Transmit MO, Enter 'R' to Refresh:
-