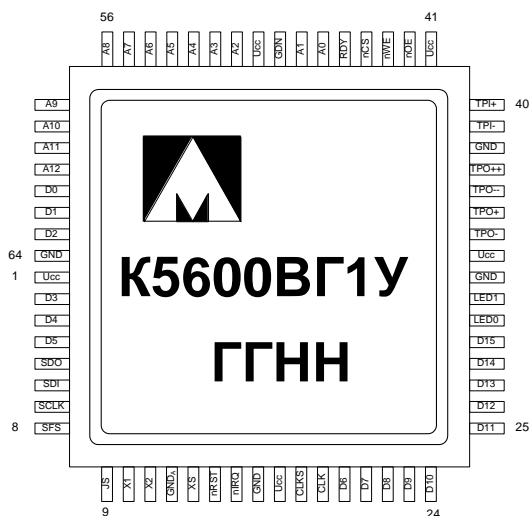




Микросхема контроллера ЛВС уровня звена данных протокола IEEE 802.3/Ethernet 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1УК

Основные характеристики микросхемы:



ГГ – год выпуска
НН – неделя выпуска

- Входное напряжение от 4,5 В до 5,5 В;
- Статический ток потребления I_{ccs} не более 20 мА;
- Статический ток потребления (приемопередатчики в состоянии выключено) I_{ccs1} не более 50 мкА;
- Динамический ток потребления не более 190 мА;
- Ток короткого замыкания по выходам «TDOp» и «TDOn» $50 \div 100$ мА;
- Время выхода в рабочий режим не более 200 мкс;
- Рабочий диапазон температур:

Обозначение	Диапазон
5600ВГ1У	минус 60 – 85 °С
К5600ВГ1У	минус 60 – 85 °С
К5600ВГ1УК	0 – 70 °С

Тип корпуса:

– 64-х выводной металлокерамический корпус Н18.64-1В.

Общее описание и области применения микросхемы

Контроллер ЛВС предназначен для использования в устройствах локальной вычислительной сети на основе протоколов 10BASE-T IEEE802.3/Ethernet с применением специализированных вычислительных устройств и ПК и работы под контролем управляющего устройства.

Контроллер реализует прием и передачу данных с контролем ошибок.

Содержание

1	Описание выводов.....	4
2	Условно-графическое обозначение	7
3	Структурная блок-схема микросхемы	8
4	Общее описание микросхемы	9
4.1	Технические характеристики	9
4.2	Указания по применению и эксплуатации	9
4.3	Регистры управления.....	9
4.4	Внешние интерфейсы	11
4.5	Адресное пространство	11
4.6	Дескрипторы	12
4.7	Ядро MAC IEEE 802.3/Ethernet.....	13
4.8	Физический уровень (PHY)	13
4.9	Драйвер.....	13
5	Описание функционирования микросхемы	14
5.1	Тактирование	14
5.2	Интерфейс внешней шины	14
5.2.1	Параллельный порт.....	15
5.2.2	Последовательный порт.....	16
5.3	Настройка контроллера	18
5.3.1	Настройка режима приема/передачи пакетов	18
5.3.2	Настройка работы в полудуплексном режиме.....	18
5.3.3	Настройка межпакетного интервала	18
5.3.4	Настройка размеров пакетов	19
5.3.5	Расширенные настройки передачи пакетов	19
5.3.6	Контроль MAC-адреса	19
5.4	Передача пакетов.....	20
5.5	Прием пакетов	20
5.6	Работа PHY уровня	21
5.7	Индикация	21
5.8	Прерывания	22
5.9	Работа драйвера	22
5.10	Особенности работы контроллера в разных режимах	22
5.10.1	Режим короткого замыкания (LoopBack)	22
5.10.2	Отключение от линии.....	23
6	Предельно-допустимые характеристики микросхемы	24
7	Электрические параметры микросхемы	25
8	Временные диаграммы	28
9	Схема подключения	29
10	Типовые зависимости	31
11	Габаритный чертеж микросхемы	38
12	Информация для заказа	39
	ПРИЛОЖЕНИЕ 1. Регистры контроллера.....	40
	GCTRL.....	41
	MAC_CTRL.....	41
	COLLCONF	42
	IPGTx.....	43
	INT_MSK/INT_SRC	43
	PHY_CTRL	43
	PHY_STAT	44
	STAT_RX_ALL, STAT_RX_OK, STAT_RX_OVF, STAT_RX_LOST, STAT_TX_ALL, STAT_TX_OK.....	45

ПРИЛОЖЕНИЕ 2. Дескриптор отсылаемых пакетов.....	46
ПРИЛОЖЕНИЕ 3. Дескриптор принимаемых пакетов	47
ПРИЛОЖЕНИЕ 4. Алгоритм приема и передачи пакетов.....	48
ПРИЛОЖЕНИЕ 5. Драйвер (C/C++, TMS320C54x).....	49
lanc_546.cmd (TMS320C546)	50
MAC.c	50
BUFF.c (TMS320C456)	54
MAC.h.....	54
MAC_types.h	59
ПРИЛОЖЕНИЕ 6. Фильтрация по HASH таблице.....	66

1 Описание выводов

Таблица 1 – Описание выводов микросхемы

№ вывода корпуса	Функциональное назначение выводов	Обозначение
1	Питание	U _{cc}
2	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D3
3	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D4
4	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D5
5	Цифровой выход данных последовательного порта. В тестовом режиме сигнал TDO порта JTAG	SDO/TDO
6	Цифровой вход данных последовательного порта. В тестовом режиме сигнал TDI порта JTAG	SDI/TDI
7	Цифровой вход. Сигнал тактовой частоты обмена по последовательному порту. В тестовом режиме сигнал TCK порта JTAG	SCLK/TCK
8	Цифровой вход. Сигнал стробирования обмена по последовательному порту. В тестовом режиме сигнал TMS порта JTAG	SFS/TMS
9	Цифровой вход. Сигнал переключения в тестовый режим. Также сигнал nTRST порта JTAG.	JS/nTRST
10	Аналоговый вход кварцевого резонатора	X1
11	Аналоговый выход кварцевого резонатора	X2
12	Общий (аналоговый)	GND _A
13	Выбор режима работы от внешнего генератора или синтезатора частоты	XS
14	Цифровой вход. Сброс. Активный низкий уровень	nRST
15	Цифровой выход. Запрос прерывания. Активный низкий уровень.	nIRQ
16	Общий	GND
17	Питание	U _{cc}
18	Цифровой вход. Сигнал выбора режима записи через параллельный порт (0 – по положительному фронту сигнала nWE; 1 – по отрицательному фронту сигнала nWE)	CLKS
19	Цифровой вход. Сигнал рабочей частоты (управляет только снятием 3-го состояния с выхода данных в цикле чтения и формированием сигнала RDY)	CLK
20	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D6
21	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D7
22	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D8
23	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D9
24	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D10

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

№ вывода корпуса	Функциональное назначение выводов	Обозначение
25	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D11
26	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D12
27	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D13
28	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D14
29	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D15
30	Цифровой выход индикации коллизии/режима работы	LED0
31	Цифровой выход индикации состояния соединения	LED1
32	Общий	GND
33	Питание	U _{cc}
34	Аналоговый выход линейного интерфейса, отрицательный	TPO-
35	Аналоговый выход линейного интерфейса, положительный	TPO+
36	Аналоговый выход линейного интерфейса, отрицательный задержанный	TPO- -
37	Аналоговый выход линейного интерфейса, положительный задержанный	TPO++
38	Общий	GND
39	Аналоговый вход линейного интерфейса, отрицательный	TPI-
40	Аналоговый вход линейного интерфейса, положительный	TPI+
41	Питание	U _{cc}
42	Цифровой вход. Сигнал строба цикла обмена. Разрешает прием/передачу данных. Активный низкий уровень	nOE
43	Цифровой вход. Сигнал записи. Управляет направлением передачи данных по шине данных. Активный низкий уровень	nWE
44	Цифровой вход. Сигнал выборки кристалла. Активный низкий уровень	nCS
45	Цифровой выход. Сигнал готовности. Активный высокий уровень. Выставляется по положительному фронту сигнала CLK	RDY
46	Цифровой вход шины адреса	A0
47	Цифровой вход шины адреса	A1
48	Общий	GND
49	Питание	U _{cc}
50	Цифровой вход шины адреса	A2
51	Цифровой вход шины адреса	A3
52	Цифровой вход шины адреса	A4
53	Цифровой вход шины адреса	A5
54	Цифровой вход шины адреса	A6
55	Цифровой вход шины адреса	A7
56	Цифровой вход шины адреса	A8
57	Цифровой вход шины адреса	A9
58	Цифровой вход шины адреса	A10
59	Цифровой вход шины адреса	A11
60	Цифровой вход шины адреса	A12

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

№ вывода корпуса	Функциональное назначение выводов	Обозначение
61	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D0
62	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D1
63	Цифровой вход/выход двунаправленной шины данных с z-состоянием. Управляется сигналами nOE и nWE	D2
64	Общий	GND

2 Условно-графическое обозначение

46	A0	5600ВГ1	↕ ↔	D0	61
47	A1			D1	62
50	A2			D2	63
51	A3			D3	2
52	A4			D4	3
53	A5			D5	4
54	A6			D6	20
55	A7			D7	21
56	A8			D8	22
57	A9			D9	23
58	A10			D10	24
59	A11			D11	25
60	A12			D12	26
44	nCS	D13	27		
42	nOE	D14	28		
43	nWE	D15	29		
19	CLK	RDY	45		
18	SCLK	nIRQ	15		
14	nRST	LED0	30		
40	TPI+	LED1	31		
39	TPI-	TPO++	37		
10	X1	TPO+	35		
11	X2	TPO-	34		
13	XS	TPO--	36		
9	JS/nTRST	Ucc	1, 17, 33, 41, 49		
8	SFS/TMS	GND	16, 32, 38, 48, 64		
7	SCLK/TCK	GND _A	12		
6	SDI/TDI				
5	SDO/TDO				

Рисунок 1 – Условно-графическое обозначение

3 Структурная блок-схема микросхемы

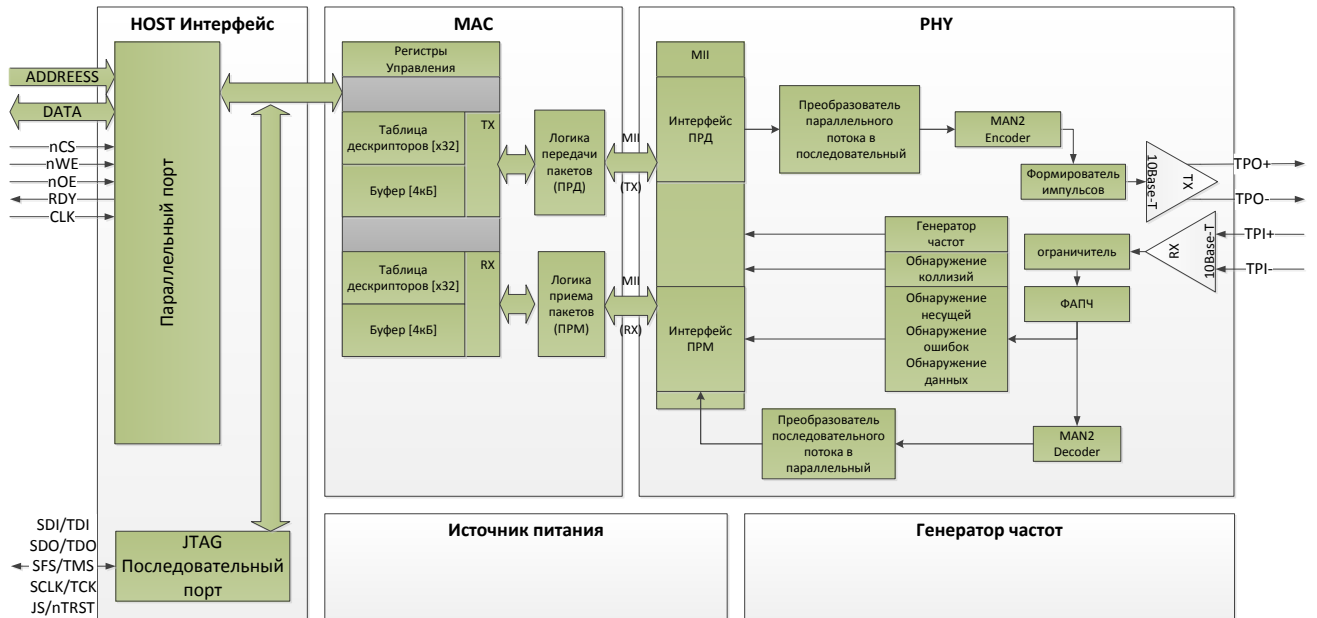


Рисунок 2 – Структурная блок-схема

4 Общее описание микросхемы

4.1 Технические характеристики

Контроллер ЛВС 5600ВГ1У (далее контроллер ЛВС) имеет один двунаправленный канал 10BASE-T IEEE 802.3/Ethernet.

В контроллере ЛВС реализованы:

- физический (PHY) уровень протокола 10BASE-T IEEE 802.3/Ethernet;
- уровень звена данных (MAC) протокола Ethernet 10BASE-T IEEE 802.3, в составе из буферов, таблиц дескрипторов, приемника и передатчика (ПРМ и ПРД соответственно);
- буферы принимаемых и передаваемых сообщений общей емкостью 8 кБ;
- параллельный интерфейс сопряжения контроллера с управляющим устройством – 16-и разрядный интерфейс с отдельными шинами адреса и данных;
- последовательный интерфейс сопряжения контроллера с управляющим устройством – 4-проводный дуплексный с отдельными выводами тактового и кадрового синхросигналов;
- настройка параметров соединений в неавтоматическом режиме;
- индикация состояний соединения.

В комплект поставки микросхемы входит драйвер, предназначенный для обеспечения взаимодействия встроенного ПО управляющего устройства (далее УУ) с контроллером TMS320C50/C54x. Он предоставляет только функции и процедуры для доступа к регистрам управления, к регистрам состояния контроллера и к буферам данных.

Контроллер ЛВС предназначен для работы в среде, в которой:

- объединение узлов в ЛВС производится посредством коммутатора типа HUB на основе 5600ВВ2У;
- средой передачи сигнала в ЛВС является витая пара;
- настройка параметров соединений производится в неавтоматическом режиме.

4.2 Указания по применению и эксплуатации

При ремонте аппаратуры и измерении параметров микросхем замену микросхем необходимо проводить только при отключенных источниках питания.

Инструмент для пайки (сварки) и монтажа не должен иметь потенциал, превышающий 0,3 В относительно шины «Общий».

Запрещается подведение каких-либо электрических сигналов (в том числе шин «Питание», «Общий») к выводам микросхем, не используемым согласно схеме электрической.

Если не используется Тестовый порт вывод 9 (JS_nTRST) необходимо подключить к шине «Общий».

Если не используется Последовательный порт вывод 7 (SCLK/TCK) необходимо подключить к шине «Общий».

Остальные выводы Последовательного/тестового порта (5, 6, 8) рекомендуется подключить к шине «Общий».

4.3 Регистры управления

Таблица 2 – Регистры управления контроллера

Наименование	Номер регистра	Значение по умолчанию	Описание
MAC_CTRL	0x00	0xC0A0	Регистр управления MAC уровнем контроллера
MinFrame	0x01	0x0040	Регистр задания минимальной длины пакета
MaxFrame	0x02	0x0600	Регистр задания максимальной длины пакета
CollConfig	0x03	0x0000	Регистр управления обработкой коллизий
IPGTx	0x04	0x0006	Регистр задания межпакетного интервала (в тактах PHY = 100ns)
MAC_ADDR_T	0x05	0x89AB	Регистр младшей части MAC-адреса
MAC_ADDR_M	0x06	0x4567	Регистр средней части MAC-адреса
MAC_ADDR_H	0x07	0x0123	Регистр старшей части MAC-адреса
HASH0	0x08	0x0000	Регистр слова 0 (младшего слова) HASH таблицы
HASH1	0x09	0x0000	Регистр слова 1 HASH таблицы
HASH2	0x0A	0x0000	Регистр слова 2 HASH таблицы
HASH3	0x0B	0x8000	Регистр слова 3 (старшего слова) HASH таблицы
INT_MSK	0x0C	0x0000	Регистр маски прерываний
INT_SRC	0x0D	0x0000	Регистр флагов прерываний
PHY_CTRL	0x0E	0x81D0	регистр управления PHY уровнем контроллера
PHY_STAT	0x0F	0XXXXX	Регистр состояния PHY уровня
RXBF_HEAD	0x10	0x07FF	Регистр старшей части буфера приемника (управляется программистом и указывает на последний свободный адрес в буфере)
RXBF_TAIL	0x11	0x0000	Регистр младшей части буфера приемника (управляется контроллером и указывает на первый свободный адрес в буфере)
STAT_RX_ALL	0x14	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов, дошедших до MAC-уровня
STAT_RX_OK	0x15	0x0000	Счетчик количества успешно принятых входящих пакетов (при выставленном бите ERROR_FRAME_EN – считает все пакеты)
STAT_RX_OVF	0x16	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов, вызвавших переполнение буфера ПРМ
STAT_RX_LOST	0x17	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов, потерянных из-за неготовности MAC-уровня к приему (неготовность дескриптора)
STAT_TX_ALL	0x18	0x0000	Счетчик количества исходящих пакетов
STAT_TX_OK	0x19	0x0000	Счетчик количества успешно отосланных исходящих пакетов
	0x12..0x1E		Зарезервировано
GCTRL	0x1F	0x4382	Регистр управления стыка с HOST

Примечание – Подробное описание битов регистров приведено в Приложении 1.

4.4 Внешние интерфейсы

Контроллер ЛВС имеет два интерфейса сопряжения с другими устройствами: параллельную шину с отдельными адресом и данными и двунаправленный последовательный порт типа SPI.

Параллельный порт представлен 13-разрядной шиной адреса и 16-разрядной шиной данных и является аналогом интерфейса TMS320 C5x/C54x.

Последовательный порт типа SPI имеет общие сигналы строга и частоты ПРМ и ПРД контроллера ЛВС. Обмен по последовательному порту осуществляется в пакетном режиме. Пакет состоит в общем случае из байта команды и её параметров. Для команд чтения и записи пакеты состоят из соответствующей команды, сопровождаемой начальным адресом и последовательностью слов данных. Для каждого последующего слова данных адрес чтения/записи инкрементируется в пределах адресного пространства контроллера. Предельная частота обмена по SPI – 20 МГц.

По сбросу контроллер ЛВС устанавливается в режим работы через параллельный порт.

Переключение между портами возможно в процессе работы контроллера только через последовательный порт. В режиме работы через последовательный порт работа через параллельный порт не доступна.

Подробное описание приведено в разделе «Интерфейс внешней шины».

4.5 Адресное пространство

В контроллере ЛВС имеется встроенные независимые циклические буферы ПРМ и ПРД емкостью 2К 16-разрядных слов каждый.

Также для управления параметрами передачи в контроллере ЛВС имеются таблицы дескрипторов пакетов ПРМ и ПРД. 32 дескриптора пакетов ПРМ и 32 дескриптора пакетов ПРД (по 8 байт каждый).

	0x1FFF
	0x1FE0
Регистры управления	0x1FDF
	0x1FC0
	0x1FBF
	0x1880
Таблица дескрипторов ПРД (32 x8 байт)	0x187F
Буфер ПРД (4кБ)	0x1800
	0x17FF
	0x1000
	0x0FFF
	0x0880
Таблица дескрипторов ПРМ (32 x8 байт)	0x087F
Буфер ПРМ (4кБ)	0x0800
	0x07FF
	0x0000

Рисунок 3 – Карта адресного пространства 5600ВГ1У

Примечание:

Адресация в 16-разрядных словах.

Чтение/запись в буферы и таблицы со стороны управляющего устройства возможна одновременно с приёмом и/или передачей данных.

4.6 Дескрипторы

Дескрипторы предназначены для задания параметров приёма/передачи отдельных пакетов и отражения состояния приема и передачи соответственно. Для приема и передачи имеется 2 таблицы по 32 записи/дескриптора каждая. Порядок и назначение полей дескрипторов приведены в таблице 2.

Таблица 2 – Назначение полей дескрипторов

Обозначение	Смещение	Назначение
CTRL	0	поле управления и состояния пакета
LEN	1	длина пакета
Reserved	2	зарезервировано
ADDR	3	адрес начала блока данных пакета

Дескриптор 31	ADDR	0x007F
	reserved	
	LEN	
	CTRL	0x007C

...

Дескриптор 1	ADDR	0x0007
	reserved	
	LEN	
	CTRL	0x0004
Дескриптор 0	ADDR	0x0003
	reserved	0x0002
	LEN	0x0001
	CTRL	0x0000

Рисунок 4 – Порядок расположения дескрипторов в адресном пространстве

Примечание – Подробное описание полей управления дескрипторов ПРД и ПРМ приведено в Приложении 2 и Приложении 3 соответственно.

4.7 Ядро MAC IEEE 802.3/Ethernet

Ядро MAC контроллера ЛВС соответствует стандарту IEEE 802.3/Ethernet, и поддерживает работу в дуплексном, так и в полудуплексном режимах, включая обнаружение ошибок, обнаружение и вставку преамбулы пакета, а также вычисление, вставку и проверку контрольной суммы CRC.

Регистры управления позволяют производить гибкую настройку режима работы, управлять параметрами приёма/передачи, дополнять пакеты до минимальной длины (по стандарту IEEE 802.3).

4.8 Физический уровень (PHY)

В контроллер ЛВС встроен модуль физического уровня (PHY) протокола IEEE802.3/Ethernet. Данный модуль включает кодер и декодер кода Манчестер-2, ФАПЧ, автоматический фазовый детектор.

Контроллер ЛВС производит обнаружение наличия подключения к линии и формирование сигналов присутствия на линии и имеет аналоговые приёмопередающие каскады для упрощённого подключения к линии при помощи трансформаторных развязок.

Данный модуль предназначен для работы по стандарту 10BASE-T и обеспечивает скорость подключения до 10 Мбит/с.

4.9 Драйвер

Программное обеспечение (драйвер) предназначено для предоставления программисту средств управления контроллером. Драйвер включает в себя макроопределения регистровой модели устройства, определение регистровых структур и базовые функции для приёма, отправки пакетов и проверки контроля результата их отправки. Подробное описание приведено в Приложении 5.

5 Описание функционирования микросхемы

Контроллер ЛВС выполняет две основные функции — прием и передачу пакетов Ethernet.

Для правильной работы контроллера ЛВС необходима предварительная настройка.

5.1 Тактирование

Основная рабочая частота контроллера 80 МГц. Контроллер содержит PLL с опорным синхросигналом 10 МГц от резонатора (подключение к выводам X1 и X2) или 80 МГц от генератора (режим обхода, подключение в выводу X1). Режим работы определяется выводом XS («1» в режиме обхода):

- Для перевода микросхемы в режим обхода на вывод XS подается высокий уровень, при этом на вход X1 подается тактовая частота 80 МГц.
- Для перевода микросхемы в режим умножения на вывод XS подается низкий уровень. При этом микросхема должна получать опорную частоту 10 МГц. В качестве источника опорной частоты может выступать кварцевый резонатор (на выводах X1 и X2) или генератор (см. Рисунок 5). В случае применения 10 МГц генератора, он должен быть подключен к входу X1 через емкость 1...10 нФ.

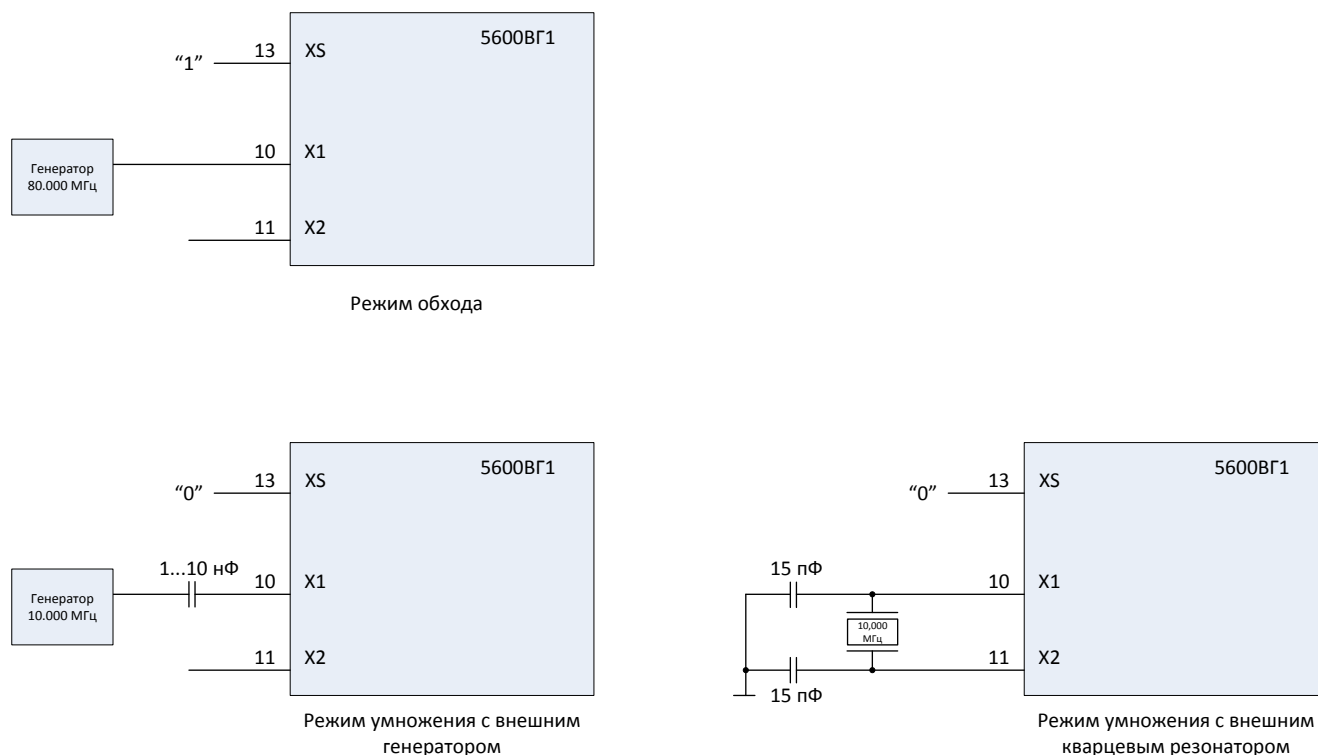


Рисунок 5 – Схемы включения внешних источников тактирования

5.2 Интерфейс внешней шины

Интерфейс внешней шины предназначен для связи контроллера ЛВС с внешним устройством управления (далее по тексту УУ), являющегося также источником данных. Интерфейс внешней шины состоит из двух компонентов: параллельного и последовательного портов.

В процессе работы контроллера возможно переключение на работу по последовательному порту и обратно подачей соответствующей команды управления через последовательный порт.

По сбросу контроллер ЛВС устанавливается в режим работы через параллельный порт.

5.2.1 Параллельный порт

Параллельный порт является основным средством взаимодействия с УУ. Он представлен отдельными 13-разрядной шиной адреса, 16-разрядной шиной данных и шиной управления. Параллельный порт имеет интерфейс доступа к памяти из 3-х сигналов:

- выборки устройства (nCS);
- строба чтения (nOE);
- сигнала записи (nWE).

Контроллер формирует сигнал RDY для обмена с асинхронными устройствами.

В контроллере 5600ВГ1У имеется два основных режима работы, различающихся способом выставления сигнала RDY, управляемых через внешний контакт CLKS или битом ASYNC_MODE регистра GCTRL. В обоих режимах данные захватываются по завершении цикла обмена (нарастающему фронту сигнала nWE). Чтение начинается после выставления сигнала nOE при активном уровне сигнала nCS и неактивном уровне сигнала nWE. Сигнал RDY информирует о готовности данных при чтении или готовности принять данные при записи (внутренний цикл записи инициируется после завершения цикла – снятие управляющих сигналов).

В режиме 1 (CLKS = 0 и ASYNC_MODE = 0) сигнал RDY выставляется синхронно по внешнему сигналу CLK.

В режиме 2 (CLKS = 1 или ASYNC_MODE = 1) сигнал RDY выставляется по внутреннему тактовому сигналу асинхронно внешнему сигналу CLK.

Таблица 3 содержит перечень, тип и назначение выводов контроллера ЛВС, обеспечивающих подключение к внешней шине.

Таблица 3 – Назначение выводов интерфейса параллельного порта

Наименование	Направление	Описание
CLK	I	Вход тактовой частоты
A[12 – 0]	I	13-разрядная параллельная шина адреса
D[15 – 0]	I/O	16-разрядная параллельная шина данных
nOE	I	Разрешение чтения 0 – чтение 1 – неактивное состояние выводов D
nWE	I	Разрешение записи 0 – запись 1 – чтение
nCS	I	Сигнал выборки ИМС 0 – выбрана 1 – не выбрана, неактивное состояние выводов D
RDY	O	Сигнал готовности 0 – цикл не завершен 1 – цикл завершен
nIRQ	O	Сигнал запроса прерывания (активный уровень «0»)
nBST	I	Сигнал сброса (активный уровень «0»)

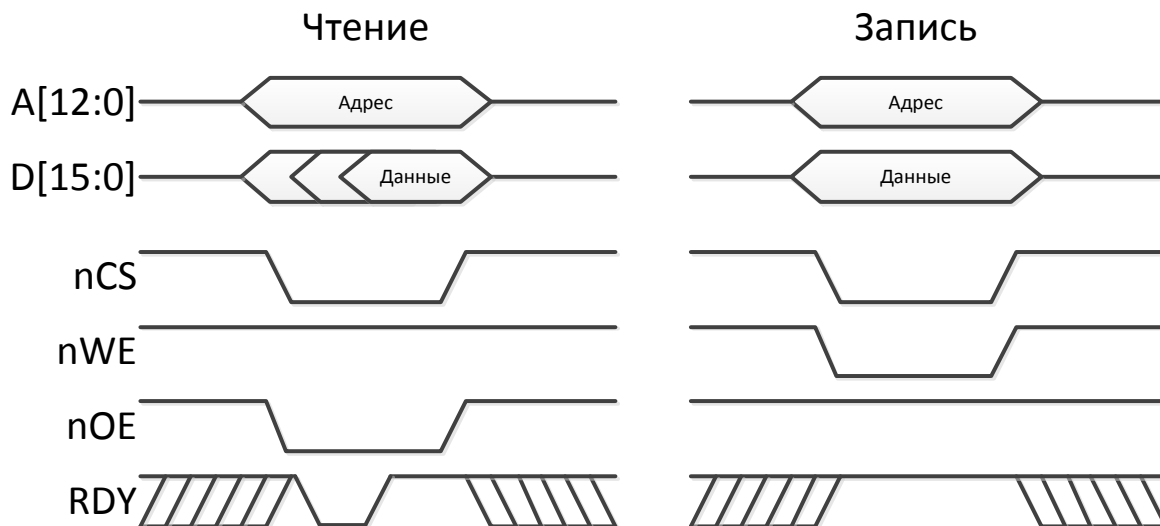


Рисунок 6 – Диаграммы чтения/записи параллельного порта

Примечания:

1. Не допускаются блочные транзакции (без снятия сигналов nCS, nWE и nOE/nRE).
2. Рекомендуется использовать длительности цикла обмена не менее 125 нс.
3. Не рекомендуется использовать частоту работы внешней шины выше 40 МГц.

5.2.2 Последовательный порт

Последовательный порт является вспомогательным и предназначен для использования в схемах с малоинтенсивным обменом и с ограниченными возможностями по подключению с УУ.

Таблица 4 содержит перечень, тип и назначение выводов контроллера ЛВС, обеспечивающих подключение к внешней шине.

Таблица 4 – Назначение выводов интерфейса последовательного порта

Наименование	Направление	Описание
SFS	I	Строб кадра ПРД
SDO	O	Выход данных ПРД
SCLK	I	Вход частоты ПРД
SDI	I	Вход данных ПРМ

Неактивный уровень стоба данных («1») приводит к прерыванию чтения/записи.

По фронту сигнала SCLK данные меняются, по срезу сигнала SCLK данные фиксируются.

Обращение через последовательный порт осуществляется в пакетном режиме. Пакет (кадр) представляет собой последовательность байт и его размер определяется сигналом SFS. Все время передачи кадра сигнал SFS должен удерживаться в «0». Между передачей кадров сигнал SFS устанавливается в «1». Размер пакета определяется числом полных переданных байт в период низкого уровня SFS.

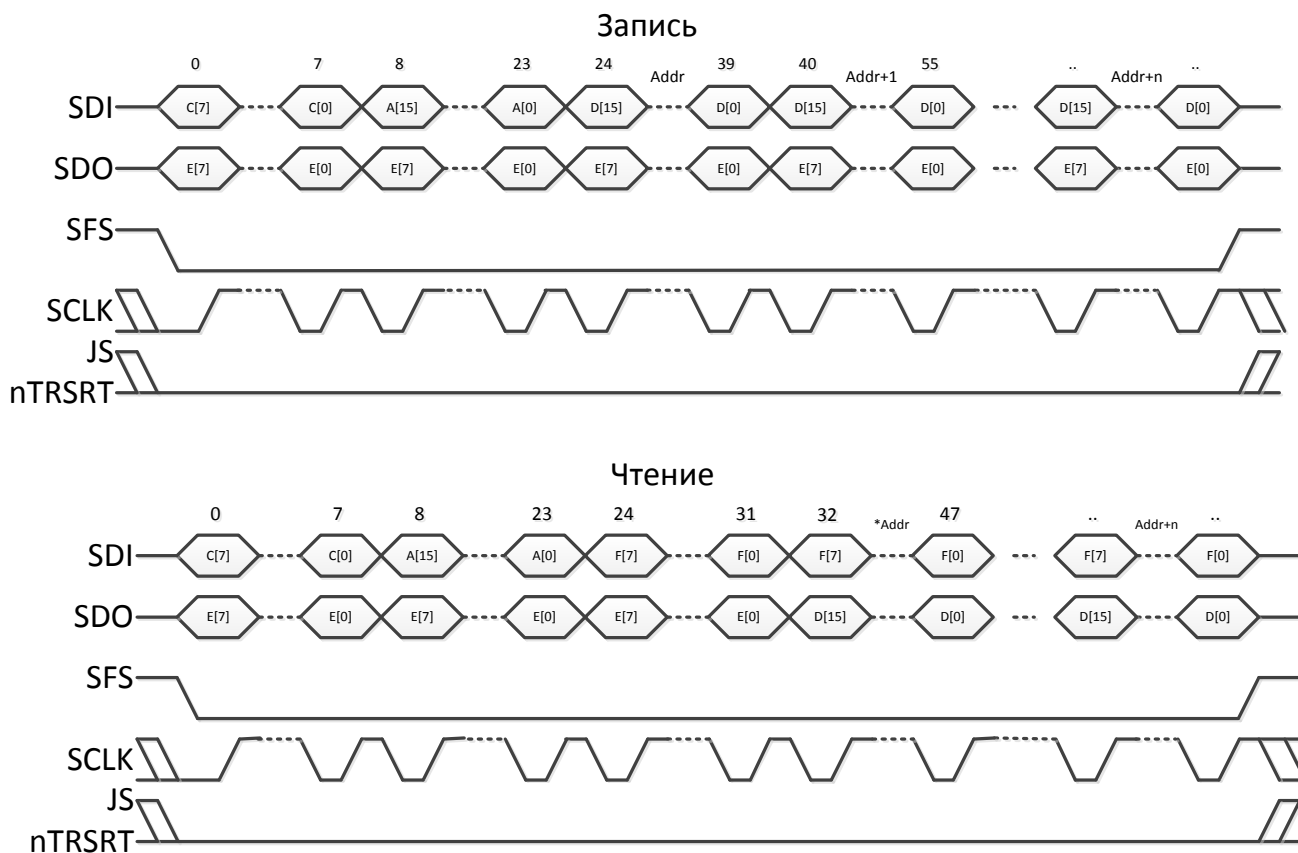


Рисунок 7 – Диаграммы чтения/записи последовательного порта

- C[7..0] – код команды;
- A[15..0] – начальный адрес (для команд записи/чтения);
- D[15..0] – данные (для команд записи/чтения);
- F[7..0] – заполнитель на время приёма данных (0x00);
- E[7..0] – код ошибки

Таблица 5 – Описание команд

Наименование	Значение	Описание
Cmd_RESET	0xFF	Сброс устройства
Cmd_selectSPI	0x18	Режим работы через последовательный порт
Cmd_selectPPI	0x24	Режим работы через параллельный порт
Cmd_Write	0x3C	Запись блока данных
Cmd_Read	0x42	Чтение блока данных
Коды ошибок		
NoErr	0x00	Нет ошибок
ErrCMD	0x01	Неверный/неизвестный код команды

Порядок следования бит: первый бит MSB.
 Порядок следования байтов: старший байт первый.

Примечание – При чтении данных выдаваемые данные задерживаются на 1байт.

Команда чтения/записи считывает/записывает данные последовательно слово за словом вне зависимости от региона памяти, в который попадает адрес операции (буфер ПРМ, буфер ПРД, таблицы дескрипторов и т.д.).

При чтении данных из буфера данных ПРМ программист должен контролировать адрес операции и количество считываемых слов, чтобы избежать чтения данных из-за пределов буфера данных ПРМ.

Аналогичная процедура выполняется для операций записи буфера данных ПРМ и операций чтения/записи буфера данных ПРД.

Характеристики порта:

- независимые ПРМ и ПРД;
- скорость обмена до 20 Мбит/с.

5.3 Настройка контроллера

Настройка контроллера ЛВС необходима для правильной работы ПРМ и ПРД. Настройка контроллера может осуществляться в любое время – как сразу после завершения процедуры сброса, так и в процессе работы контроллера ЛВС. Часть настроек выполняется автоматически внутренними схемами управления и обеспечивает базовые параметры для осуществления приема и передачи пакетов. Для правильной работы контроллера требуется произвести дополнительные настройки.

По сбросу устанавливаются основные, часто используемые, настройки ПРМ и ПРД. ПРМ и ПРД после сброса выключены. Минимально необходимые действия по настройке включают указание MAC адреса контроллера ЛВС, настройка маски прерываний, включение ПРМ/ПРД.

5.3.1 Настройка режима приема/передачи пакетов

Устройство может работать в дуплексном или полудуплексном режимах на скорости передачи до 10 Мбит/с. По сбросу контроллер устанавливается в дуплексный режим работы.

5.3.2 Настройка работы в полудуплексном режиме

Полудуплексный режим работы контроллера включается установкой бита HALFD_EN=1 регистра MAC_CTRL. В этом режиме осуществляется контроль занятости линии (CRS) и коллизий (COL) не осуществляется.

В полудуплексном режиме пользователю доступны для установки следующие параметры:

- *окно коллизий**. Задаётся битами [7:0] регистра CollConfig и выражается в количестве тактов частоты TxCLK (2,5 МГц). При возникновении поздней коллизии модуль прекращает передачу пакета, выставляет состояние ошибки и переходит к обработке следующего пакета;
- *количество попыток передачи пакета*. Лимит количества попыток содержится в регистре CollConfig (биты [15:8]). Если количество коллизий, произошедших во время передачи пакетов, превышает значение этого регистра, модуль прекращает передачу пакета, выставляет состояние ошибки и переходит к обработке следующего пакета.

Примечание:

* Окно коллизий – это время t после начала отправки пакета (в соответствии со спецификацией IEEE 802.3), по прошествии которого любая произошедшая коллизия считается поздней.

5.3.3 Настройка межпакетного интервала

Значение длины межпакетного интервала, выраженное в битовых интервалах (100 нс), заносится в регистр IPGTx. После отправки пакета передатчик блокирует обработку следующего дескриптора на заданное время.

5.3.4 Настройка размеров пакетов

Максимальный и минимальный размер пакета содержится в регистрах MaxFrame и MinFrame соответственно (в байтах).

Если размер пакета, передаваемый модулем, (в байтах) меньше значения регистра MinFrame, передатчик, если разрешено (бит PAD_DIS=0), дополняет поле данных пакета нулевыми байтами.

Количество нулевых байт N вычисляется как:

- 1) $N = \text{значение регистра MinFrame (байт)} - L$ (длина пакета, содержащаяся в поле длины дескриптора), если CRC_DIS = 1;
- 2) $N = \text{значение регистра MinFrame (байт)} - L$ (длина пакета, содержащаяся в поле длины дескриптора) - 4, если CRC_DIS = 0.

Если принимаемый пакет содержит количество байт больше значения, содержащегося в регистре MaxFrame, то приемник записывает в текущий дескриптор состояние ошибки и переходит к следующему дескриптору.

5.3.5 Расширенные настройки передачи пакетов

Контроллер ЛВС предоставляет возможность расширенного управления отправкой пакетов через поле управления дескриптора передачи.

Передаваемый пакет можно конфигурировать следующим образом:

- разрешить или запретить автоматическое добавление поля CRC в конец пакета (бит CRC_DIS дескриптора отсылаемых пакетов);
- разрешить или запретить автоматическое добавление нулевых бит к полям данных пакетов, имеющих длину поля данных меньше минимальной (бит PAD_DIS дескриптора отсылаемых пакетов).

5.3.6 Контроль MAC-адреса

Модуль MAC осуществляет автоматический контроль адреса назначения принимаемого пакета. Доступны следующие режимы фильтрации пакетов:

- прием всех пакетов;
- прием индивидуального пакета;
- прием широковещательных пакетов;
- прием пакетов по HASH таблице.

Режим «без фильтрации» (приём всех пакетов) осуществляется включением бита PRO_EN регистра MAC_CTRL.

Приём индивидуального пакета включен всегда и осуществляется по полному совпадению принятого в пакете MAC-адреса со значением, установленным в качестве MAC-адреса контроллера в регистрах MAC_ADDR_x.

Прием широковещательного пакета осуществляется при приеме пакета с широковещательным MAC-адресом независимо от остальных режимов при включенном бите BCA_EN регистра MAC_CTRL.

Прием пакетов по HASH таблице осуществляется, если HASH-функция MAC-адреса принятого пакета соответствует маске в HASH-таблице контроллера. HASH-функция MAC-адреса вычисляется как «1» в позиции за номером, равным числу в старших 6 разрядах CRC32 MAC-адреса назначения (см. Приложение 6).

$\text{HASHTAG} = 1 \ll ((\text{CRC32}(\text{MAC})) \gg 26)$;

Режим работает независимо от остальных и включается битом MCA_EN регистра MAC_CTRL.

5.4 Передача пакетов

Передача пакетов в контроллере ЛВС производится в 4 этапа:

1 этап: Копирование данных пакета УУ в буфер ПРД контроллера.

2 этап: Установка параметров передачи пакета записью соответствующих параметров в дескриптор ПРД пакета (см. приложение 2):

- формирование или нет прерываний по завершении обработки пакета (бит IRQ_EN);
- добавление или нет преамбулы (бит PRE_DIS);
- дополнение или нет пакета PAD-символами (0×00) до минимальной длины (бит PAD_DIS);
- дополнение или нет пакета полем CRC (бит CRC_DIS).

3 этап: Определение MAC-модулем по дескриптору пакета параметров передачи и собственно передача пакета. Передача включает автоматическую установку прочих параметров пакета, дополнение коротких пакетов до необходимой длины, расчет и вставка CRC, обработка временных интервалов при передаче пакетов, повторную отправку пакетов в случае ошибки при отправке.

4 этап: Формирование статусной информации о передаче, куда включаются признаки завершения обработки пакета (бит RDY), количество попыток отправки (поле RTRY), признак отказа от передачи из-за превышения лимита попыток (бит RL), признака ошибки в линии (бит LC). Также при разрешенных прерываниях передатчика выставляются прерывания завершения обработки пакета (бит TXF), наличия ошибок в пакете (бит TXE), передача пакета управления (бит TXC) и занятость передатчика по причине обслуживания контрольного пакета PAUSE (бит TX_BUSY).

По завершении передачи контроллер переходит к обработке очередного дескриптора из таблицы, согласно биту WRAP. При достижении конца таблицы производится переход к ее началу, независимо от бита WRAP последнего дескриптора.

Примечание – Бит RDY поля управления дескриптора должен устанавливаться последним(!).

Общий алгоритм передачи одиночного пакета приведен в Приложении 4.

5.5 Прием пакетов

Прием пакетов, как и передача, осуществляется в 4 этапа:

1 этап: Настройка дескриптора ПРМ (см. Приложение 3), которая заключается в установке признаков готовности дескриптора к обработке (бит RDY) и в установке признака разрешения формирования прерывания по завершении приема (бит IRQ_EN).

2 этап: Прием данных пакета. При приеме контролируются ошибки приема, и анализируется прочая информация, такая как MAC-адрес, с целью определения необходимости фиксации пакета в памяти и формировании статусной информации о приеме.

3 этап: Запись статусной информации в дескриптор:

- тип MAC-адреса принятого пакета;
- групповой пакет, прошедший проверку через HASH таблицу (бит MCA);
- широковещательный пакет (бит ВСА);
- пакет с индивидуальным MAC-адресом (бит UCA);
- параметры пакета;

- пакет управления (бит CF);
- пакет длиной более MaxFrame (бит LF);
- пакет длиной менее MinFrame (бит SF);
- наличия ошибок при приёме пакета (бит EF);
- типы ошибок при приёме (если таковые были);
- несоответствие расчётного CRC пакета содержимому поля CRC (бит CRC_ERR);
- наличие ошибки в теле пакета (бит SMB_ERR);
- наличие ошибки типа LateCollision (бит LC);
- наличие переполнения буфера ПРМ при приёме пакета (бит OR).

А также выставляются прерывания:

- завершения приема пакета (бит RXF);
- приема пакета с ошибками (бит RXE);
- прием пакета длиной более MaxFrame (бит RXL);
- прием пакета длиной менее MinFrame (бит RXS);
- прием пакета управления (бит RXC);
- переполнение буфера приёмника (бит RXBF_FULL);
- поступление пакета при неготовности текущего дескриптора (бит RXD_nREADY).

4 этап: По получении информации о приеме пакета (через бит занятости дескриптора или через прерывание), осуществляется считывание УУ пакета из памяти контроллера ЛВС.

По завершении передачи контроллер переходит к обработке очередного дескриптора из таблицы, согласно биту WRAP. При достижении конца таблицы производится переход к её началу, независимо от бита WRAP последнего дескриптора.

Примечание – Общий алгоритм приема одиночного пакета приведен в Приложении 4.

5.6 Работа РНУ уровня

Модуль РНУ контроллера ЛВС это одноканальный приемопередатчик протокола стандарта IEEE 802.3/Ethernet 10BASE-T, предоставляющий все функции протокола физического уровня.

Управление модулем осуществляется через регистры управления, находящиеся в общем пуле регистров.

Блок осуществляет контроль наличия коллизий в линии в полудуплексном режиме работы, а также осуществляет функции слежения за подключением к линии по наличию передачи или импульсов LINK и формирования импульсных посылок LINK для индикации присутствия на линии. При превышении времени отсутствия изменений в линии блок формирует сигнал отсутствия подключения.

5.7 Индикация

В контроллере 5600ВГ1 предусмотрены выводы для индикации состояния при помощи внешних светодиодов.

Управление индикацией осуществляется через два вывода LED0 и LED1. Назначение выводов и их состояния приведены ниже (Таблица 6).

Частота мерцания индикаторов – 5 Гц.

Таблица 6 – Назначение и состояния выводов при индикации

Индикатор	Состояние	Назначение
LED0	0	Полудуплексный режим работы
LED0	1	Дуплексный режим работы
LED0	0→1→0→...	Наличие коллизии в линии
LED1	0	Соединение с линией
LED1	1	Отсутствует соединение с линией
LED1	0→1→0→...	Производится обмен пакетами

5.8 Прерывания

За обработку прерываний отвечают два регистра:

- регистр флагов прерываний;
- регистр маски прерываний.

Прерывания блокируются записью «0» в регистр маски прерываний.

При возникновении прерывания вывод INT устанавливается в низкий уровень. Вывод INT устанавливается в высокий уровень после очистки регистра флагов прерываний. Очистка регистра флагов прерываний осуществляется его чтением (при установленном бите GCTRL.READ_CLR_STAT) или записью «1» в соответствующий разряд регистра флагов INT_SRC.

Подробное описание флагов прерываний описано в Приложении 1.

5.9 Работа драйвера

Программное обеспечение (драйвер) предназначено для предоставления программисту средств управления контроллером. Драйвер включает в себя макроопределения регистровой модели устройства, определение регистровых структур и базовые функции для приема, отправки пакетов данных и проверки контроля результата их отправки.

Предоставляемая в драйвере процедура инициализации предназначена для инициализации контроллера ЛВС значениями, отличными от значений по умолчанию.

Предоставляемые функции отправки и приема пакета реализуют также и настройку соответствующего дескриптора по флагам, установленным в аргументах соответствующих функций.

Исходный код драйвера приведен в Приложении 5.

5.10 Особенности работы контроллера в разных режимах

5.10.1 Режим короткого замыкания (LoopBack)

Режим короткого замыкания (далее КЗ) предназначен для проведения проверок работы программно-аппаратной части устройства в пределах самого устройства без подключения к линии.

В контроллере ЛВС реализовано два способа организации режима КЗ:

- цифровое КЗ;
- аналоговое КЗ.

Цифровое КЗ предназначено для организации обратной петли на стыке MAC и PHY уровней. Режим устанавливается выставлением бита LB_EN регистра MAC_CTRL или выставлением бита DLB регистра PHY_CTRL.

Аналоговое КЗ служит для проверки работы и настройки всего контроллера в целом до подключения к линии. Режим устанавливается выставлением бита LB регистра PHY_CTRL.

5.10.2 Отключение от линии

Контроллер 5600ВГ1 может быть отключен от линии, как на прием, так и на передачу независимо друг от друга. Данный режим может быть использован при самотестировании работы контроллера программными средствами без нарушения работы линии. Включение и отключение ПРМ и ПРД осуществляется битами RXEN и TXEN соответственно (1 – включено, 0 – отключено). После сброса (программного или аппаратного) приемник и передатчик переводятся в неактивное состояние.

Отключение затрагивает только выходные каскады и не влияет на работу остальной части схемы. Таким образом, для работы в режиме КЗ нет необходимости в присутствии на линии прочих устройств.

6 Предельно-допустимые характеристики микросхемы

Таблица 7 – Предельно-допустимые и предельные режимы эксплуатации микросхем

Наименование параметра режима, единица измерения	Буквенное обозначени е	Норма параметра			
		Предельно- допустимый режим		Предельный режим	
		не менее	не более	не менее	не более
Напряжение питания, В	U _{CC}	4,5	5,5	–	6,0
Входное напряжение низкого уровня, В, на выводах A[12:0], D[15:0], nCS, nOE, nWE, CLK, CLKS, nRST, JS_nTRST, SFS/TMS, SCLK/TCK, SDI/TDI, XS, X1	U _{IL}	0	0,8	минус 0,3	–
Входное напряжение высокого уровня, В, на выводе XS и X1 при XS=1	U _{IH}	0,7•U _{CC}	U _{CC}	–	U _{CC} +0,3
Входное напряжение высокого уровня, В, на выводах A[12:0], D[15:0], nCS, nOE, nWE, CLK, CLKS, nRST, JS_nTRST, SFS/TMS, SCLK/TCK, SDI/TDI	U _{IH}	2,4	U _{CC}	–	U _{CC} +0,3
Дифференциальное входное напряжение на выводах TPI+ и TPI-, мВ	U _{IT}	500	U _{CC}	–	–
Входное напряжение на выводах TPI+ и TPI-, В	U _I	–	–	минус 0,3	U _{CC} + 0,3
Ток нагрузки на цифровых выходах, мА, D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO, X2	I _{OL} I _{OH}	минус 4,0	4,0	минус 10,0	10,0
Ток нагрузки на аналоговых выходах TPO++, TPO+, TPO--, TPO--, мА	I _{OL_A} I _{OH_A}	минус 40,0	40,0	минус 80,0	80,0
Частота следования импульсов тактовых сигналов, МГц, - в режиме обхода XS=1	f _c	–	80	–	–
- в режиме умножения частоты XS=0		–	10	–	–
Частота следования импульсов тактовых сигналов параллельного интерфейса, МГц, на выводе CLK	f _{CLK} *	–	40	–	–
Частота следования импульсов тактовых сигналов последовательного интерфейса, МГц, на выводе SCLK/TCK	f _{SCLK/TCK} *	–	10	–	–
Время нарастания и спада входного тактового сигнала, нс	t _{r_PLL} * t _{f_PLL} *	–	3	–	–
Минимальная длительность сигнала сброса, нс	t _{MCLR} *	100	–	–	–
Емкость нагрузки на выходах, пф	C _L	–	60	–	–

Примечания:

1. *Временные параметры f_c, f_{CLK}, f_{SCLK/TCK}, t_{r_PLL}, t_{f_PLL}, t_{MCLR} гарантируются в процессе проведения ФК на максимальной частоте.

7 Электрические параметры микросхемы

Таблица 8 – Электрические параметры микросхем при приёмке и поставке

Наименование параметра, единица измерения, режим измерения	Буквенное обозначение параметра	Норма параметра		Температура среды, °С
		не менее	не более	
Выходное напряжение низкого уровня на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO, В	U _{OL}	–	0,4	25, 85, минус 60
Выходное напряжение высокого уровня на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO, В	U _{OH}	4,05	–	25, 85, минус 60
Выходное напряжение низкого уровня на аналоговых выходах TPO++, TPO+, TPO-- , TPO-- , X2, В	U _{OL_A}	–	1,1	25, 85, минус 60
Выходное напряжение высокого уровня на аналоговых выходах TPO++, TPO+, TPO-- , TPO-- , X2, В	U _{OH_A}	3,5	–	25, 85, минус 60
Ток утечки низкого уровня на цифровых входах A[12:0], D[15:0], nCS, nOE, nWE, CLK, CLKS, nRST, JS_nTRST, SFS/TMS, SCLK/TCK, SDI/TDI, мкА	I _{ILL}	минус 1,0	1,0	25, 85, минус 60
Ток утечки высокого уровня на цифровых входах A[12:0], D[15:0], nCS, nOE, nWE, CLK, CLKS, nRST, JS_nTRST, SFS/TMS, SCLK/TCK, SDI/TDI, мкА	I _{ILH}	минус 1,0	1,0	25, 85, минус 60
Входной ток низкого уровня на аналоговых входах TPI+, TPI-, X1, мА	I _{IL_A}	минус 1,0	1,0	25, 85, минус 60
Входной ток высокого уровня на аналоговых входах TPI+, TPI-, X1, мА	I _{IH_A}	минус 1,0	1,0	25, 85, минус 60
Ток утечки низкого уровня на входе XS (13), мкА	I _{ILL_XS}	минус 50	50	25, 85, минус 60
Ток утечки высокого уровня на входе XS (13), мкА	I _{ILH_XS}	минус 50	50	25, 85, минус 60
Статический ток потребления, мА	I _{CC}	–	20	25, 85, минус 60
Статический ток потребления (приемопередатчики в состоянии «Выключено»), мкА	I _{CCS}	–	50	25, 85, минус 60
Динамический ток потребления, мА	I _{оcc}	–	190	25, 85, минус 60

Наименование параметра, единица измерения, режим измерения	Буквенное обозначение параметра	Норма параметра		Температура среды, °С
		не менее	не более	
Выходная частота генератора, МГц	f _{O_PLL} *	79,9	80,1	25, 85, минус 60
Параметры параллельного интерфейса				
Время цикла чтения/записи, нс	t _{cy} *	100	–	25, 85, минус 60
Время задержки при переходе выхода RDY из состояния «Выключено» в состояние высокого (низкого) уровня относительно сигнала nCS, нс	t _{PZH(nCS-RDY)} * t _{PZL(nCS-RDY)} *	–	12,5	25, 85, минус 60
Время задержки сигнала RDY при переходе выхода из состояния высокого (низкого) уровня в состояние «Выключено» относительно сигнала nCS, нс	t _{PHZ(nCS-RDY)} * t _{PLZ(nCS-RDY)} *	–	12,5	25, 85, минус 60
Время задержки установки сигнала RDY относительно сигнала nCS, нс	t _{DH(nCS-RDY)} *	87,5	–	25, 85, минус 60
Время задержки снятия сигнала RDY относительно nCS, нс, при: CLKS=0	t _{DL(nCS-RDY)} *	–	H**	25, 85, минус 60
при: CLKS=1		–	12,5	
Время выборки данных относительно сигнала nOE, в цикле чтения, нс	t _{AR(nOE-D)} *	–	112,5	25, 85, минус 60
Время удержания данных относительно сигнала nOE, в цикле чтения, нс	t _{HR(nOE-D)} *	12,5	–	25, 85, минус 60
Время предустановки данных относительно начала сигнала разрешения записи nWE, в цикле записи, нс при: CLKS=0	t _{SUW0(D-nWE)} *	12,5	–	25, 85, минус 60
Время удержания данных относительно сигнала разрешения записи nWE, в цикле записи, нс при: CLKS=0	t _{HW0(nWE-D)} *	12,5	–	25, 85, минус 60
Параметры последовательного интерфейса				
Время задержки сигнала SDI (SDO) относительно SCLK, нс	t _{D(SCLK-SDI)} * t _{D(SCLK-SDO)} *	12,5	–	25, 85, минус 60
Время предустановки сигнала SFS относительно сигнала SCLK, нс	t _{SU(SFS-SCLK)} *	12,5	–	25, 85, минус 60
Время предустановки данных относительно сигнала SCLK, нс	t _{SU(SDI-SCLK)} * t _{SU(SDO-SCLK)} *	12,5	–	25, 85, минус 60

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

Наименование параметра, единица измерения, режим измерения	Буквенное обозначение параметра	Норма параметра		Температура среды, °С
		не менее	не более	
Время удержания сигнала SFS относительно сигнала SCLK, нс	$t_{H(SCLK-SFS)}^*$	12,5	–	25, 85, минус 60

Примечания:

1. *Временные параметры f_{O_PLL} , t_{CY} , $t_{PZH(nCS-RDY)}$, $t_{PZL(nCS-RDY)}$, $t_{PHZ(nCS-RDY)}$, $t_{PLZ(nCS-RDY)}$, $t_{DH(nCS-RDY)}$, $t_{DL(nCS-RDY)}$, $t_{AR(nOE-D)}$, $t_{HR(nOE-D)}$, $t_{SUW0(D-nWE)}$, $t_{HW0(nWE-D)}$, $t_{D(SCLK-SDI)}$, $t_{D(SCLK-SDO)}$, $t_{SU(SFS-SCLK)}$, $t_{SU(SDI-SCLK)}$, $t_{SU(SDO-SCLK)}$, $t_{H(SCLK-SFS)}$ гарантируются в процессе проведения ФК на максимальной частоте.

2. ** $H = 1 / 2 \cdot f_{SCLK}$

8 Временные диаграммы

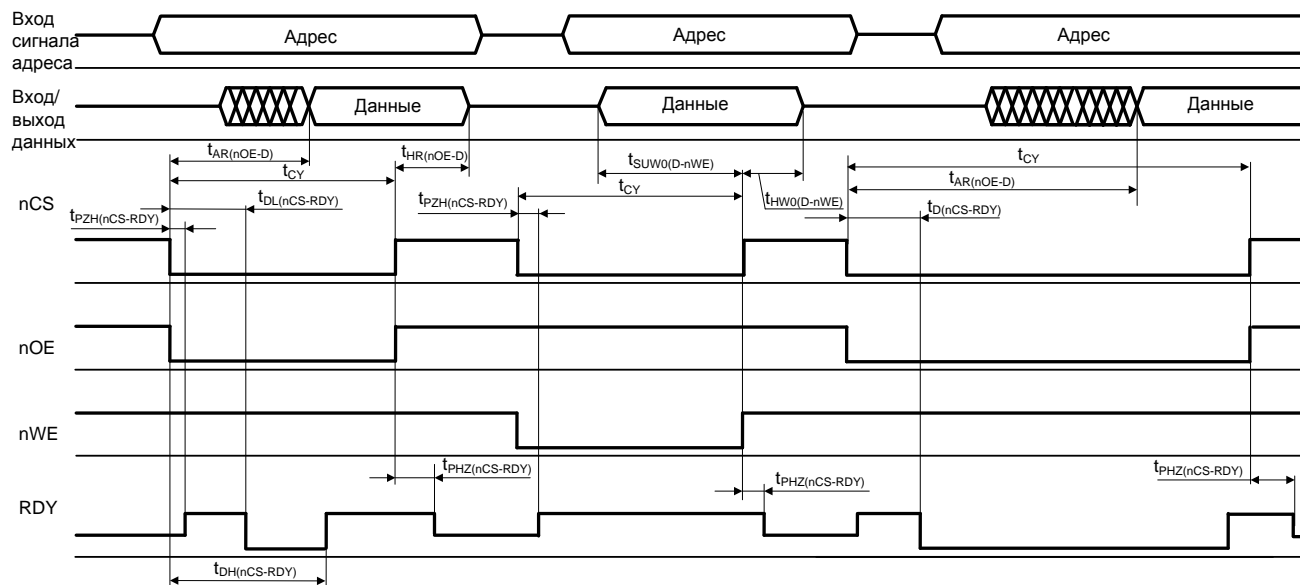


Рисунок 8 – Временная диаграмма циклов чтения и записи параллельного интерфейса при: CLKS=0, CLKS=1

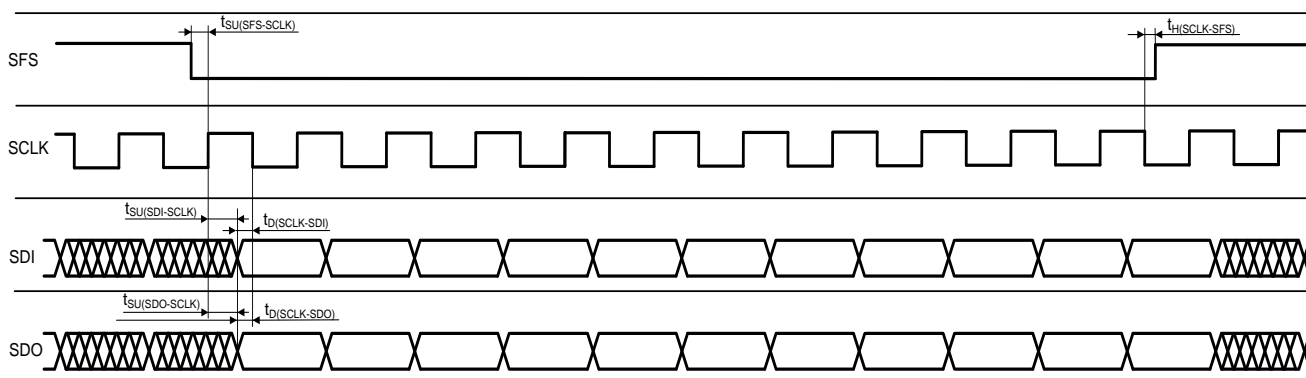
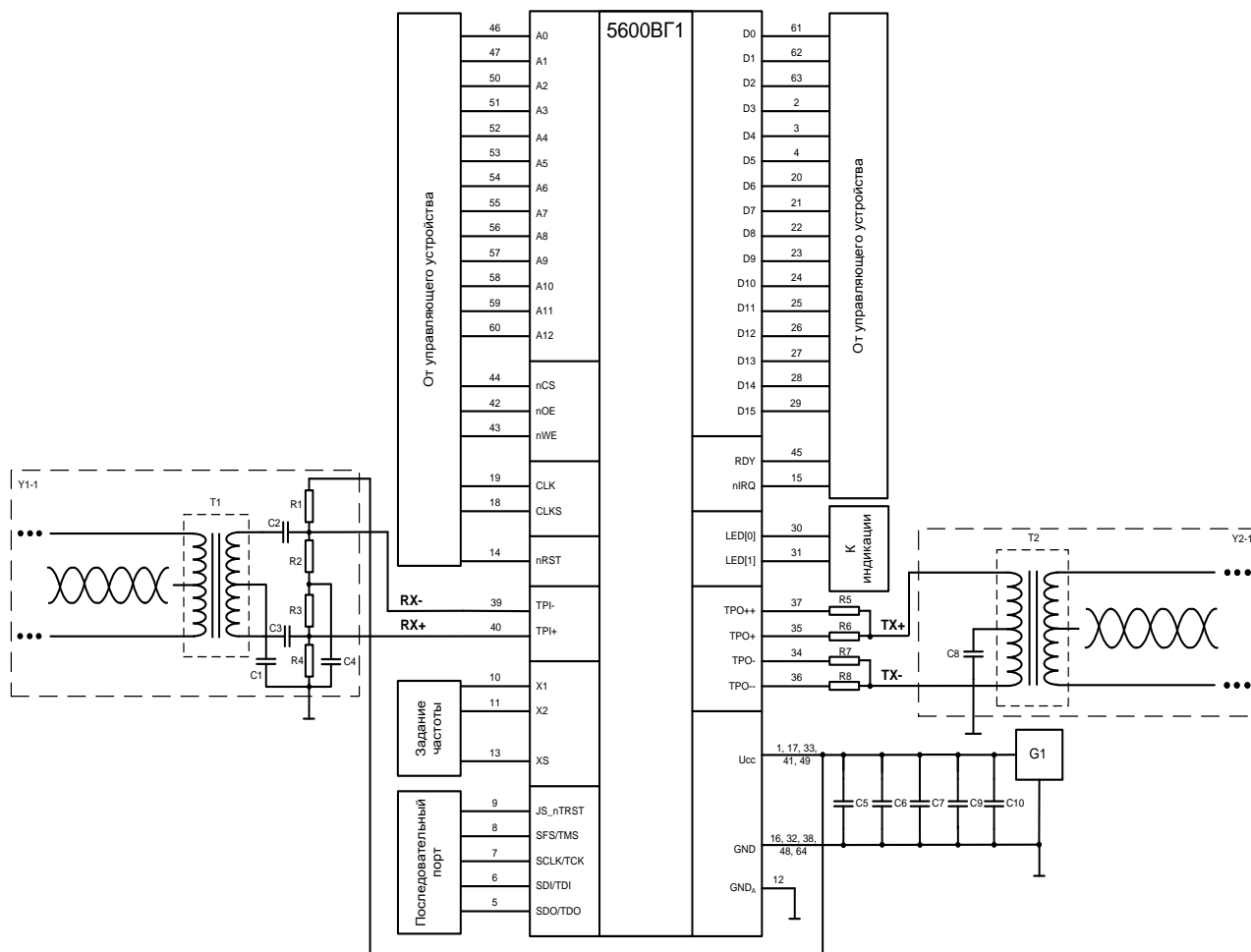


Рисунок 9 – Временная диаграмма циклов чтения и записи последовательного интерфейса

9 Схема подключения



- 5600ВГ1 – включаемая микросхема;
 G2 – источник постоянного напряжения, $U_{CC} = 5,0$ В;
 R1 – R8 – сопротивления;

Для линии с волновым сопротивлением 100 Ом:

- $R1 = R4 = 1 \text{ кОм}^* \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R2 = R3 = 50 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R5 = R8 = 390 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R6 = R7 = 47 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт.

Для линии с волновым сопротивлением 75 Ом:

- $R1 = R4 = 1 \text{ кОм}^* \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R2 = R3 = 36 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R5 = R8 = 270 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт;
 $R6 = R7 = 36 \text{ Ом} \pm 5 \%$, 0,25 Вт.

Рисунок 10 – Схема реализации устройства на базе одной микросхемы

Продолжение к рисунку 10

- С1–С9 – конденсаторы;
С1 = С4 = С5 = С6 = С7 = С8 = С9 = С10 = 0,1 мкФ ± 10 %;
С2 = С3 = не более 33 мкФ и не менее 33 нФ.
- Т1, Т2 – трансформаторы, L = 350 мкГн, 1:1;
- У1 – элементы схемы (У1-1; – У1-2).

* – Резисторы R1 и R4 могут не устанавливаться, при этом не гарантируется прием LINK-импульсов и, как следствие, – невозможность определения подключения или отключения линии.

Номиналы резисторов подбираются согласно волновому сопротивлению провода и равны $1/2 \cdot R$ провода.

10 Справочные данные

Максимальное значение емкости вывода микросхемы на частотах менее 1 МГц не превышает 9 пФ.

Таблица 9 – Справочные параметры

Наименование параметра, единица измерения, режим измерения	Буквенное обозначение параметра	Норма параметра		Температура среды, °С
		не менее	не более	
Входное сопротивление приемника, кОм по выводам	R_{L_RCV}	5	18	25, 85, минус 60
Длительность сигнала высокого уровня (импульса LINK), нс, при $U_{CC}= 4,5$ В	t_{WHWT}	100	–	25, 85, минус 60
Период выдачи импульса LINK, мс, при $U_{CC}= 4,5$ В	T_{WHWT} T_{WHUD}	1	64	25, 85, минус 60

11 Типовые зависимости

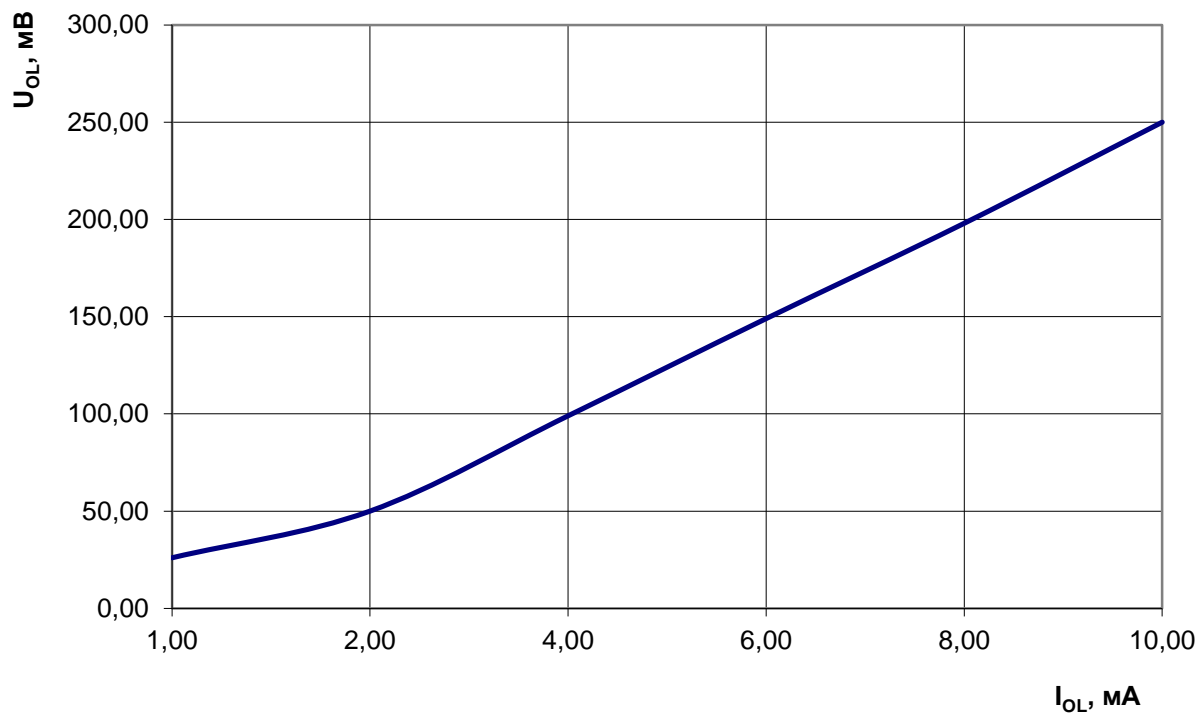


Рисунок 11 – Зависимость выходного напряжения низкого уровня на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO U_{OL} от тока нагрузки на цифровых выходах I_{OL}

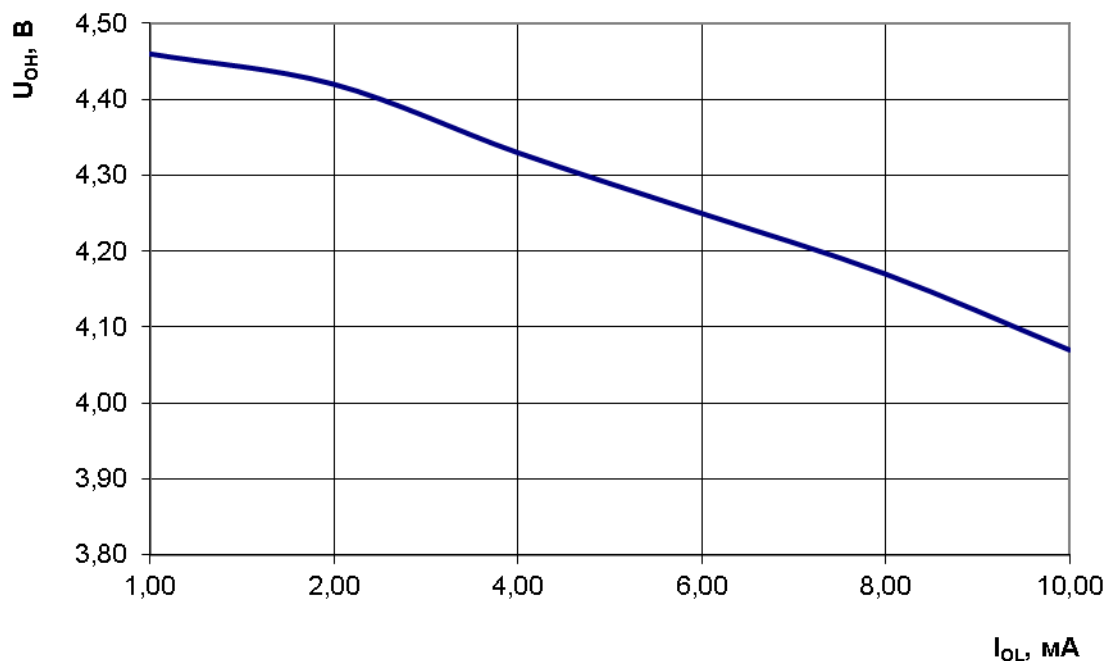


Рисунок 12 – Зависимость выходного напряжения высокого уровня на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO U_{OH} от тока нагрузки на цифровых выходах I_{OL}

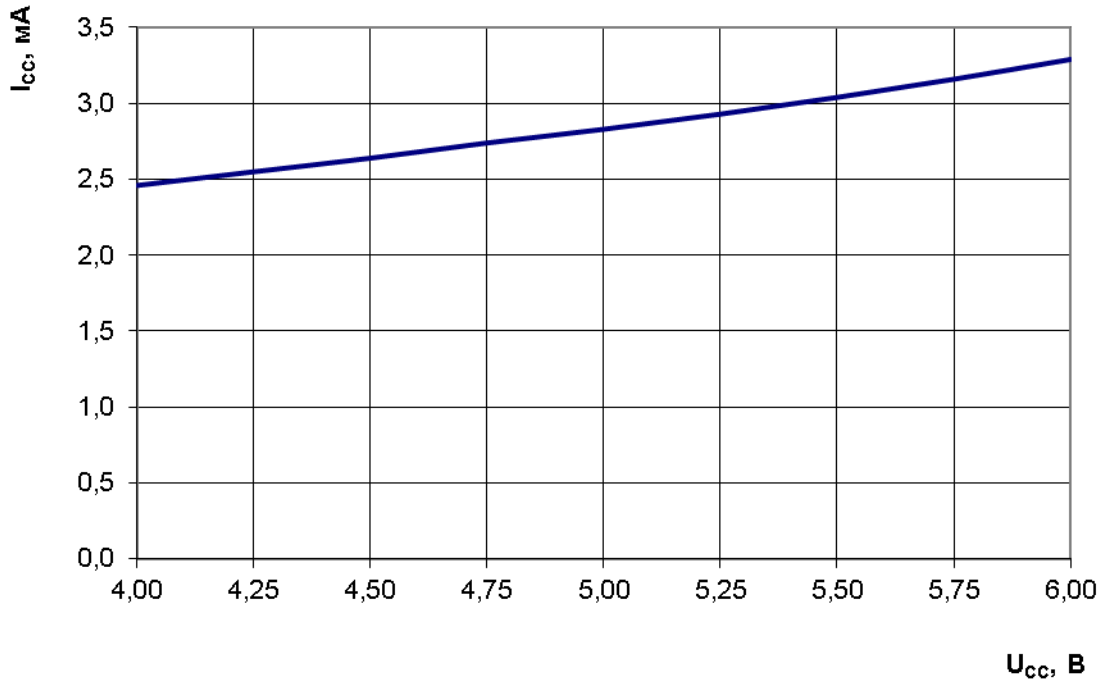


Рисунок 13 – Зависимость статического тока потребления I_{cc} от напряжения питания U_{cc}

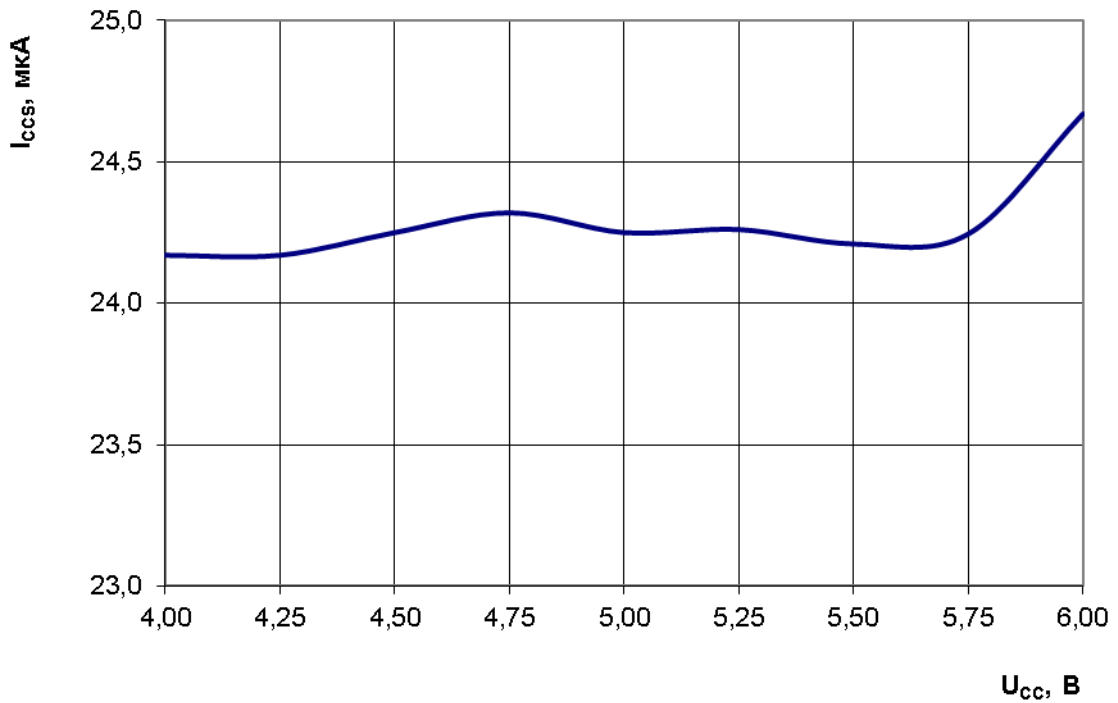


Рисунок 14 – Зависимость статического тока потребления (приемопередатчики в состоянии «Выключено») I_{ccs} от напряжения питания U_{cc}

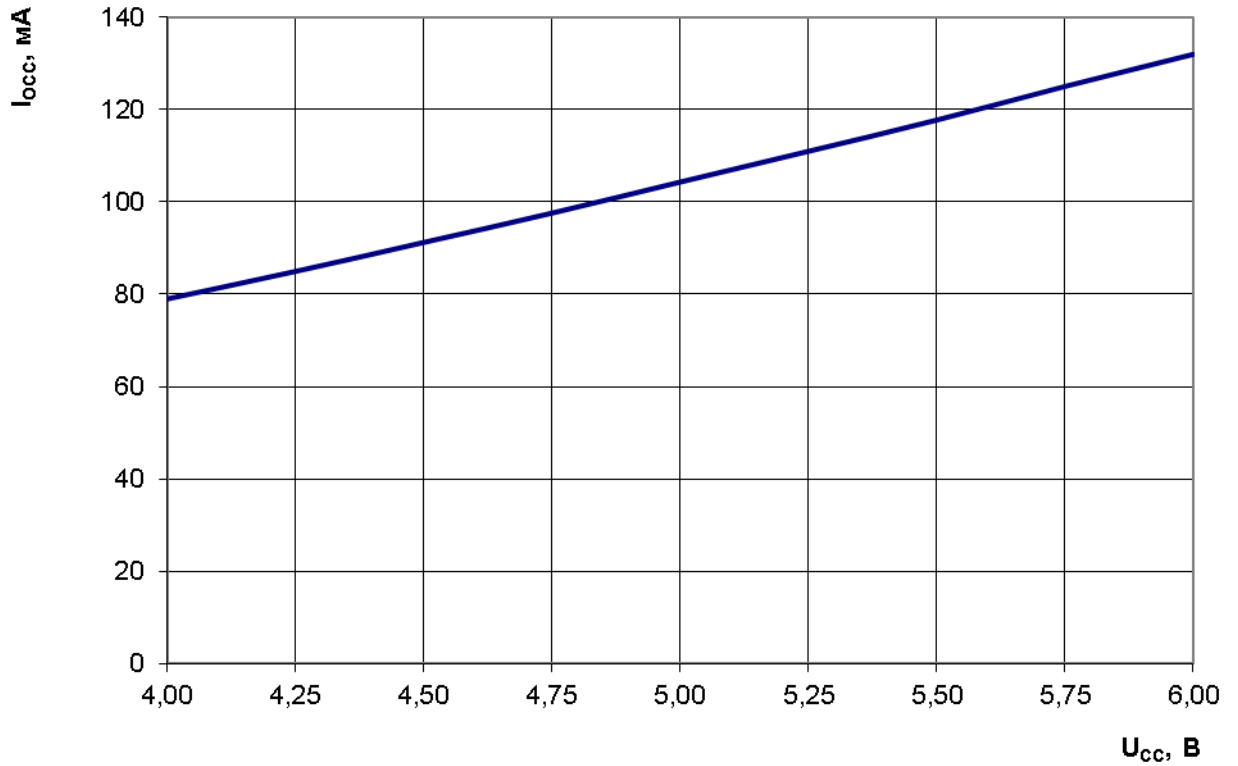


Рисунок 15 – Зависимость динамического тока потребления $I_{сс}$ от напряжения питания $U_{сс}$

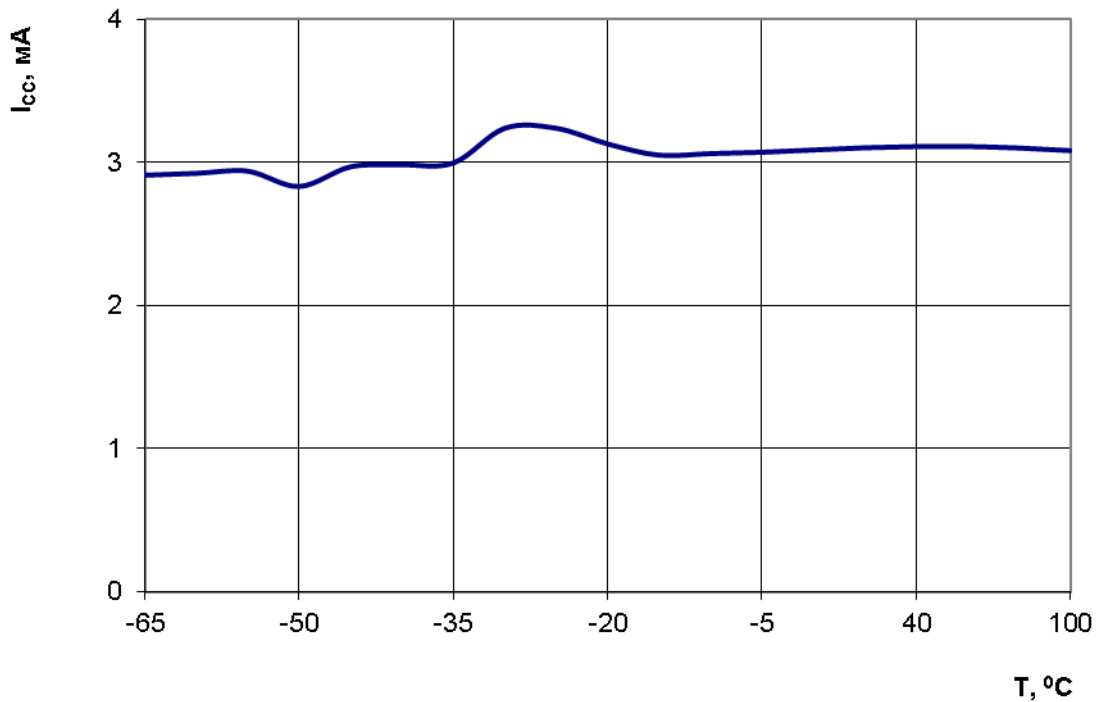


Рисунок 16 – Зависимость статического тока потребления $I_{сс}$ от температуры T°

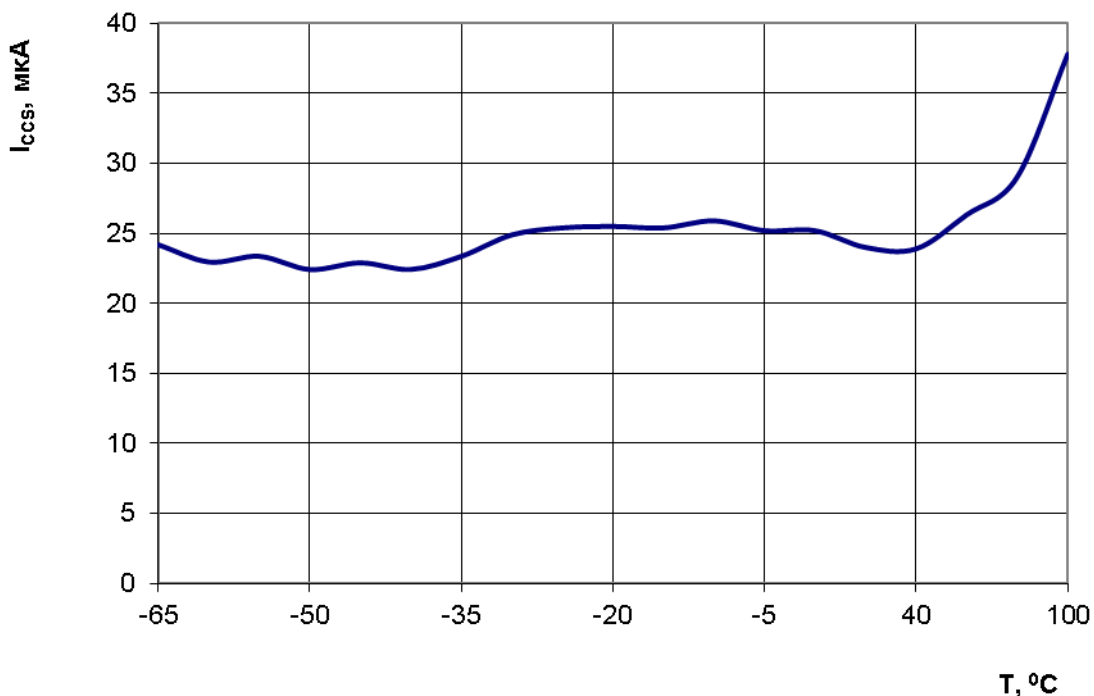


Рисунок 17 – Зависимость статического тока потребления (приемопередатчики в состоянии «Выключено») $I_{ссс}$ от температуры T °

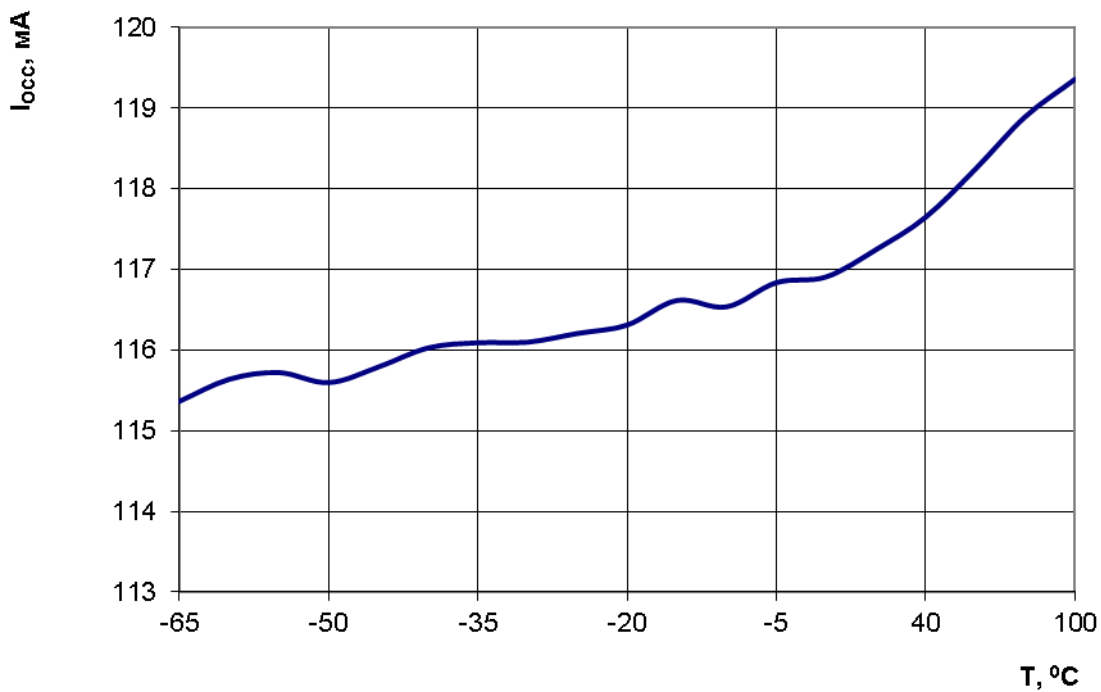


Рисунок 18 – Зависимость динамического тока потребления $I_{сдс}$ от температуры T °

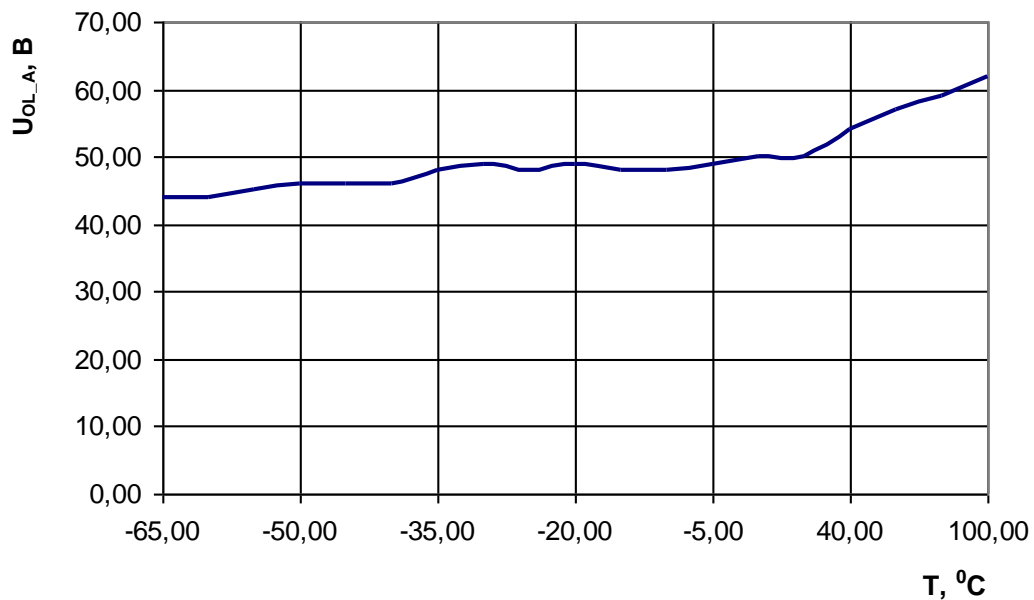


Рисунок 19 – Зависимость выходного напряжения низкого уровня на аналоговых выходах ТРО++, ТРО+, ТРО--, ТРО--, Х2 от температуры T° , при $I_{oL_A} = 6$ мА

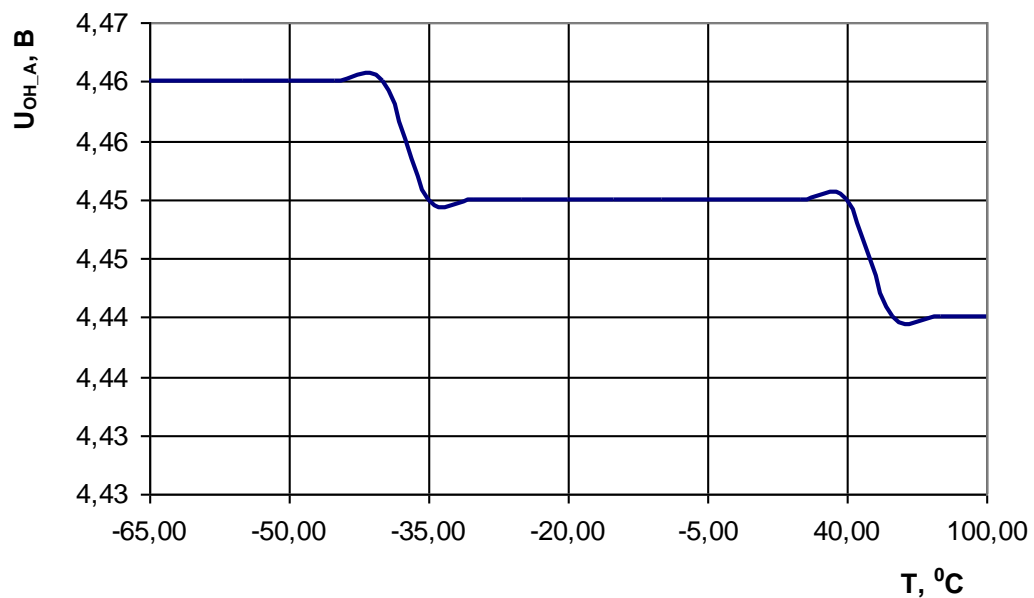


Рисунок 20 – Зависимость выходного напряжения высокого уровня на аналоговых выходах ТРО++, ТРО+, ТРО--, ТРО--, Х2 от температуры T° , при $I_{oL_A} = 6$ мА

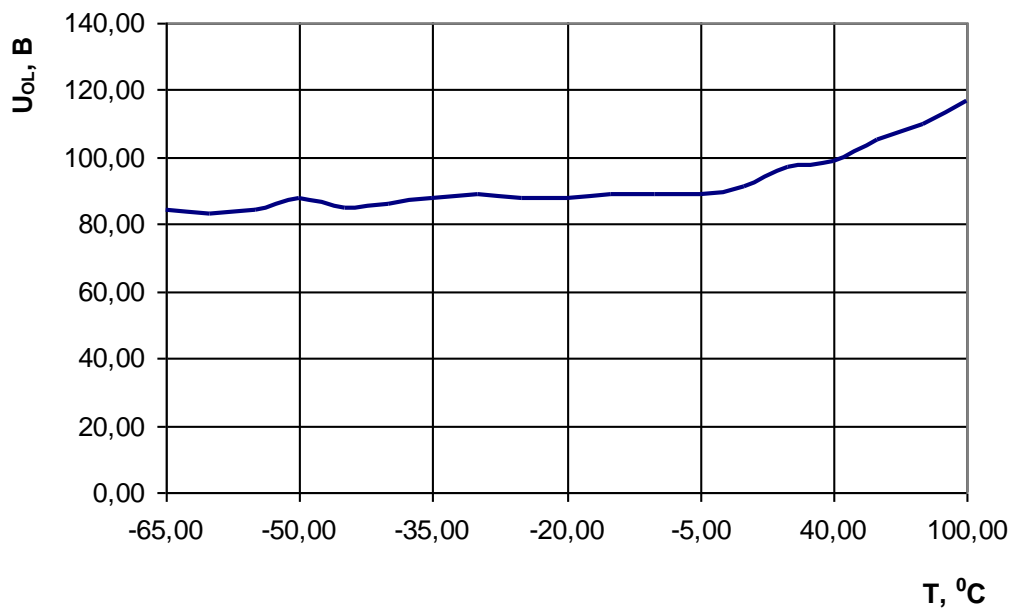


Рисунок 21 – Зависимость выходного напряжения низкого уровня на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO от температуры T° , при $I_{OL} = 4$ мА

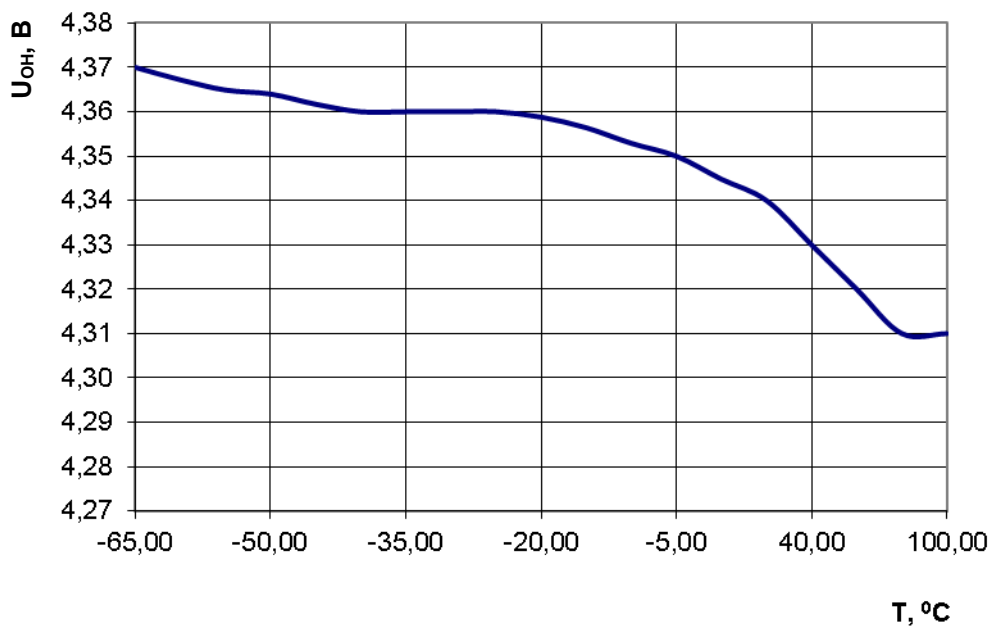
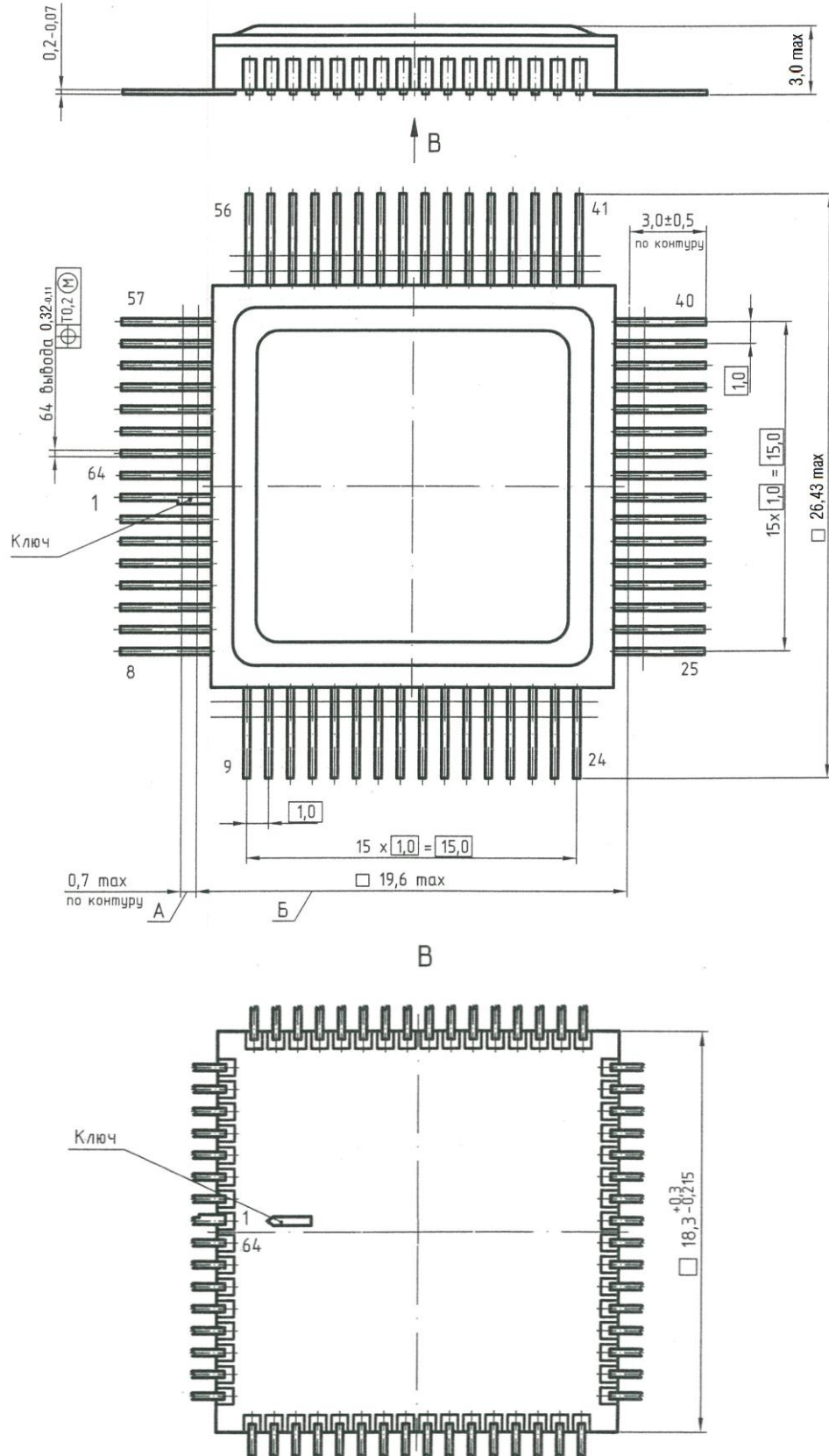


Рисунок 22 – Зависимость выходного напряжения высокого на цифровых выходах D[15:0], RDY, nIRQ, LED[1:0], SDO/TDO от температуры T° , при $I_{OL} = 4$ мА

12 Габаритный чертеж микросхемы



13 Информация для заказа

Обозначение микросхемы	Маркировка	Тип корпуса	Температурный диапазон
5600ВГ1У	5600ВГ1У	Н18.64-1В	минус 60 – 85 °С
К5600ВГ1У	К5600ВГ1У	Н18.64-1В	минус 60 – 85 °С
К5600ВГ1УК	К5600ВГ1У•	Н18.64-1В	0 – 70 °С

Микросхемы с приемкой «ВП» маркируются ромбом.

Микросхемы с приемкой «ОТК» маркируются буквой «К».

ПРИЛОЖЕНИЕ 1. Регистры контроллера

Таблица 10 – Регистры контроллера

Наименование	Доступ	Номер регистра	Значение по умолчанию	Описание
MAC_CTRL	RW	0x00	0xC0A0	Регистр управления MAC уровнем контроллера
MinFrame	RW	0x01	0x0040	Регистр задания минимальной длины пакета
MaxFrame	RW	0x02	0x0600	Регистр задания максимальной длины пакета
CollConfig	RW	0x03	0x0000	Регистр управления обработкой коллизий
IPGTx	RW	0x04	0x0006	Регистр задания межпакетного интервала (в битовых интервалах = 100 нс)
MAC_ADDR_T	RW	0x05	0x89AB	Регистр младшей части MAC-адреса
MAC_ADDR_M	RW	0x06	0x4567	Регистр средней части MAC-адреса
MAC_ADDR_H	RW	0x07	0x0123	Регистр старшей части MAC-адреса
HASH0	RW	0x08	0x0000	Регистр слова 0 HASH таблицы
HASH1	RW	0x09	0x0000	Регистр слова 1 HASH таблицы
HASH2	RW	0x0A	0x0000	Регистр слова 2 HASH таблицы
HASH3	RW	0x0B	0x8000	Регистр слова 3 HASH таблицы
INT_MSK	RW	0x0C	0x0000	Регистр маски прерываний
INT_SRC	RW	0x0D	0x0000	Регистр флагов прерываний
PHY_CTRL	RW	0x0E	0x81D0	Регистр управления PHY уровнем контроллера
PHY_STAT	R	0x0F	0xFFFF	Регистр состояния PHY уровня
RXBF_HEAD	RW	0x10	0x07FF	Регистр начала данных буфера приемника (управляется программистом и указывает на последний свободный адрес в буфере)
RXBF_TAIL	R	0x11	0x0000	Регистр конца данных буфера приемника (управляется контроллером и указывает на первый свободный адрес в буфере)
		0x12..0x13		Зарезервировано
STAT_RX_ALL	R	0x14	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов (дошедших до MAC-уровня)
STAT_RX_OK	R	0x15	0x0000	Счетчик количества успешно принятых входящих пакетов
STAT_RX_OVF	R	0x16	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов, вызвавших переполнение буфера ПРМ
STAT_RX_LOST	R	0x17	0x0000	Счетчик количества входящих пакетов, потерянных из-за неготовности MAC-уровня к приему (неготовность дескриптора)
STAT_TX_ALL	R	0x18	0x0000	Счетчик количества исходящих пакетов
STAT_TX_OK	R	0x19	0x0000	Счетчик количества успешно отосланных исходящих пакетов
		0x1A..0x1E		Зарезервировано
GCTRL	RW	0x1F	0x4382	Регистр управления стыка HOST-контроллер

Примечание – Адрес регистра в адресном пространстве внешней шины определяется как <номер регистра> + 0x1FC0.

Значение резервных битов при чтении не определено.

Поведение при записи по зарезервированным адресам регистров не определено.

GCTRL

Таблица 11 – Описание бит регистра GCTRL

Обозначение	Бит	Описание
GLBL_RST	15	Общий сброс всего контроллера 1 – сброшен; 0 – рабочее состояние
READ_CLR_STAT	14	Очистка статистики по чтению 1 – при чтении регистров/флагов состояния они очищаются; 0 – для очистки статусов необходима запись
SPI_RST	13	Сброс встроенного контроллера последовательного порта 1 – сброшен; 0 – рабочее состояние
ASYNC_MODE	12	Переключение между режима формирования сигнала RDY 1 – асинхронный; 0 – синхронный
	11..0	Зарезервировано

MAC_CTRL

Таблица 12 – Описание бит регистра MAC_CTRL

Обозначение	Бит	Описание
TX_RST	15	Сброс ПРД MAC-уровня 1 – сброшен; 0 – рабочее состояние
RX_RST	14	Сброс ПРМ MAC-уровня 1 – сброшен; 0 – рабочее состояние
-	13	Зарезервировано
DSCR_SCAN_EN	12	Переключение ПРД в режим сканирования дескрипторов, когда переход к следующему осуществляется вне зависимости от готовности 0 – при неготовности бита RDY в поле управления ожидание; 1 – переход к следующему дескриптору
PAUSE_EN	11	Разрешение обработки Pause Frame 1 – пакет PAUSE обрабатывается автоматически
PRO_EN	10	Включение приема всех пакетов независимо от их MAC-адреса 1 – включен; 0 – выключен
BCA_EN	9	Включение приема всех широковещательных пакетов 1 – включен; 0 – выключен
MCA_EN	8	Включение приема всех пакетов, соответствующих HASH-таблице

Обозначение	Бит	Описание
		1 – включен; 0 – выключен
CTRL_FRAME_EN	7	Разрешение приема управляющих пакетов 1 – включен; 0 – выключен
LONG_FRAME_EN	6	Разрешение приема пакетов длиной более MaxFrame 1 – разрешен; 0 – не разрешен
SHRT_FRAME_EN	5	Разрешение приема пакетов длиной менее MinFrame 1 – разрешен; 0 – не разрешен
ERR_FRAME_EN	4	Разрешение приёма пакетов с ошибками 1 – разрешен; 0 – не разрешен
BCKOF_DIS	3	Отключение интервала ожидания перед повторением отправки пакета в случае коллизии 1 – включен; 0 – выключен
HALFD_EN	2	Переключение в режим полудуплексного приёма-передачи 1 – включен; 0 – выключен
BIG_ENDIAN	1	Переключение в режим BIG ENDIAN формата данных 1 – включен; 0 – выключен
LB_EN	0	Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ м/у уровнями MAC и PHY 1 – включен; 0 – выключен

COLLCONF

Таблица 13 – Описание бит регистра COLLCONF

Обозначение	Бит	Описание
-	15...12	Зарезервировано
RetriesLimit	11...8	Максимальное возможное количество попыток повтора передачи пакета (0 ... 15)
CollisionWindow	7...0	Размер окна разрешенных коллизий. Если коллизия случается в пределах данного окна – осуществляется повтор передачи пакета. В противном случае сообщается об ошибке в линии. Задается в 4-битовых интервалах (400 нс). 0 = 0 нс 1 = 400 нс ... 255 = ~100 мкс

IPGTx

Таблица 14 – Описание бит регистра IPGTx

Обозначение	Бит	Описание
IPG	15..0	Минимальный интервал отправки пакетов. Задается в битовых интервалах (100 нс). 0 = 0 нс 1 = 100 нс ... $2^{16} = \sim 6$ мс

INT_MSK/INT_SRC

Таблица 15 – Описание бит регистра INT_MSK/ INT_SRC

Обозначение	Бит	Описание
RXF	15	Индикатор успешного приема пакета
RXE	14	Индикатор наличия ошибок при приеме пакета
RXC	13	Индикатор приема пакета управления
RXBF_FULL	12	Индикатор переполнения буфера ПРМ при приеме пакета
RXD_nREADY	11	Индикатор неготовности текущего дескриптора в ПРМ
RXL	10	Индикатор приема пакета длиной более MaxFrame
RXS	9	Индикатор приема пакета длиной менее MinFrame
TXF	7	Индикатор успешной передачи пакета
TXE	6	Индикатор наличия ошибок при передаче пакета
TXC	5	Индикатор передачи пакета управления
	4...1	Зарезервировано
TX_BUSY	0	Индикатор принятия и обслуживания пакета Pause

Примечания:

INT_SRC – регистр флагов прерываний (1 – наличие соответствующего события). Снятие флагов осуществляется записью «1» в INT_SRC. Либо чтением при установленном бите GCRTL.READ_CLR_STAT = 1.

INT_MSK – регистр маски прерываний (0 – запрещено, 1 – разрешено)

PHY_CTRL

Таблица 16 – Описание бит регистра PHY_CTRL

Обозначение	Бит	Описание
RST	15	Сброс встроенного контроллера PHY-уровня 1 – состояние сброса; 0 – рабочее состояние
-	14	Переключение на работу с внешним контроллером PHY-уровня. 0 – используется внутренний PHY; 1 – используется внешний PHY. Интегрированный PHY в сбросе (в текущей ревизии выводы для подключения внешнего PHY отсутствуют)

Обозначение	Бит	Описание
TXEN	13	Разрешение работы ПРД встроенного контроллера PHY-уровня 1 – ПРД активен; 0 – отключен
RXEN	12	Разрешение работы ПРМ встроенного контроллера PHY-уровня 1 – ПРМ активен; 0 – отключен
LINK_PERIOD	11:6	Период следования LINK импульсов в мс +2мс. Период ожидания LINK импульсов вдвое больше заданного периода следования LINK импульсов (диапазон 2...64 мс)
BASE_2	5	Переключение на работу с коаксиальным кабелем в режиме полудуплексного приема/передачи 1 – подключение по коаксиальному кабелю; 0 – подключение по витой паре
DIR	4	Порядок передачи битов в полубайте 1 – MSB; 0 – LSB
EARLY_DV	3	Включение формирования сигнала RxDV одновременно с сигналом CRS 0– штатный, сигнал RxDV формируется вместе с первыми значащими битами пакета (после приема поля SFD); 1– ранний, сигнал RxDV формируется вместе с битами пакета
HALFD	2	Включение режима полудуплексного приема-передачи 1 – полудуплексный режим; 0 – дуплексный режим
DLB	1	Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на входе контроллера PHY-уровня 1 – режим замыкания входов ПРД на выход ПРМ; 0 – штатный режим
LB	0	Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на выходе контроллера PHY-уровня до аналоговой части ПРМ/ПРД 1 – режим замыкания выходов ПРД на вход ПРМ; 0 – штатный режим

PHY_STAT

Таблица 17 – Описание бит регистра PHY_STAT

Обозначение	Бит	Описание
	15..11	Зарезервировано
LINK	10	Индикатор встроенного контроллера PHY-уровня о наличии подключения в линии 0 – есть подключение; 1 – подключение отсутствует
	9..0	Зарезервировано

**STAT_RX_ALL, STAT_RX_OK, STAT_RX_OVF, STAT_RX_LOST,
STAT_TX_ALL, STAT_TX_OK**

Счетчики пакетов. Отсчет ведется циклически. В регистрах STAT_RX_OK, STAT_RX_OVF, STAT_TX_ALL и STAT_TX_OK отсчет ведется при установленном бите IRQ_EN в поле управления соответствующего дескриптора. Очистка производится при чтении (при GCTRL.READ_CLR_STAT = 1) или записью 0 в соответствующий регистр.

ПРИЛОЖЕНИЕ 2. Дескриптор отсылаемых пакетов

15	14	13	12	11	10	09	08	07	06	05	04	03	02	01	00
RDY	WRAP	IRQ_EN			PRE_DIS	PAD_DIS	CRC_DIS	RC[2:0]				RL	LC		CS
LEN [15:0] (Packet Length)															
(reserved)															
ADDR [15:0] (Packet Start Address)															

Примечание – Значение биты адреса пакета 10...0.

Таблица 18 – Биты словосостояния дескриптора ПРД

Обозначение	Бит	Описание
RDY	15	Индикатор состояния исходящего пакета 1 – состояние готовности; 0 – отправлен/не заполнен
WRAP	14	Индикатор последнего дескриптора в таблице 1 – переход к дескриптору #0
IRQ_EN	13	Разрешение формирования прерываний по передаче 1 – разрешено; 0 – не разрешено
	12..11	Зарезервировано
PRE_DIS	10	Отключение передачи преамбулы 1 – передача преамбулы отключена; 0 – стандартный пакет
PAD_DIS	9	Отключение дополнения пакетов длиной менее MinFrame до минимальной длины PAD- символами (0×00) 1 – дополнение не производится; 0 – дополнение производится
CRC_DIS	8	Отключение дополнения пакетов полем CRC32 1 – дополнение не производится; 0 – дополнение производится
RTRY	7...4	Счетчик количества попыток передачи исходящего пакета
RL	3	Индикатор использования разрешенного количества повторений в случае неуспешной отправки исходящего пакета 1 – за установленное число попыток пакет передать не удалось
LC	2	Индикатор наличия Late Collision 1 – обнаружен сигнал COL за пределами «окна коллизий»
	1	Зарезервировано
CS	0	Индикатор потери несущей во время передачи пакета 1 – имеется потеря сигнала CRS в процессе передачи

ПРИЛОЖЕНИЕ 3. Дескриптор принимаемых пакетов

15	14	13	12	11	10	09	08	07	06	05	04	03	02	01	00
RDY	WRAP	IRQ_EN			MCA	BCA	UCA	CF	LF	SF	EF	CRC_ERR	SMB_ERR		OR
LEN [15:0] (Packet Length)															
(reserved)															
ADDR [15:0] (Packet Start Address)															

Примечание – Значение биты адреса пакета 10..0.

Таблица 19 – Биты словосостояния дескриптора ПРМ

Обозначение	Бит	Описание
RDY	15	Индикатор состояния исходящего пакета 1 – готов к приему пакета; 0 – пакет принят/не готов
WRAP	14	Индикатор последнего дескриптора в таблице 1 – переход к дескриптору #0
IRQ_EN	13	Разрешение формирования прерываний по передаче 1 – разрешено; 0 – не разрешено
	12..11	Зарезервировано
MCA	10	Индикатор приема группового пакета с MAC-адресом соответствующего HASH-таблице 1 – совпадение адреса HASH-таблице
BCA	9	Индикатор приема ширококвещательного пакета 1 – принят ширококвещательный пакет
UCA	8	Индикатор приема индивидуального пакета с полным совпадением MAC-адреса 1 – точное совпадение адреса
CF	7	Индикатор приема пакета управления 1 – принят пакет управления
LF	6	Индикатор приема пакета длиной более MaxFrame 1 – принят пакет длиннее MaxFrame
SF	5	Индикатор приема пакета длиной менее MinFrame 1 – принят пакет короче MinFrame
EF	4	Индикатор наличия ошибок при приеме пакета (сводный бит по ошибкам)
CRC_ERR	3	Индикатор наличия ошибки CRC при приеме пакета (1 – ошибка проверки CRC)
SMB_ERR	2	Индикатор наличия ошибки в данных при приеме пакета 1 – ошибка в принятых данных
	1	Зарезервировано
OR	0	Индикатор переполнения буфера ПРМ при приеме пакета 1 – переполнение буфера

ПРИЛОЖЕНИЕ 4. Алгоритм приема и передачи пакетов

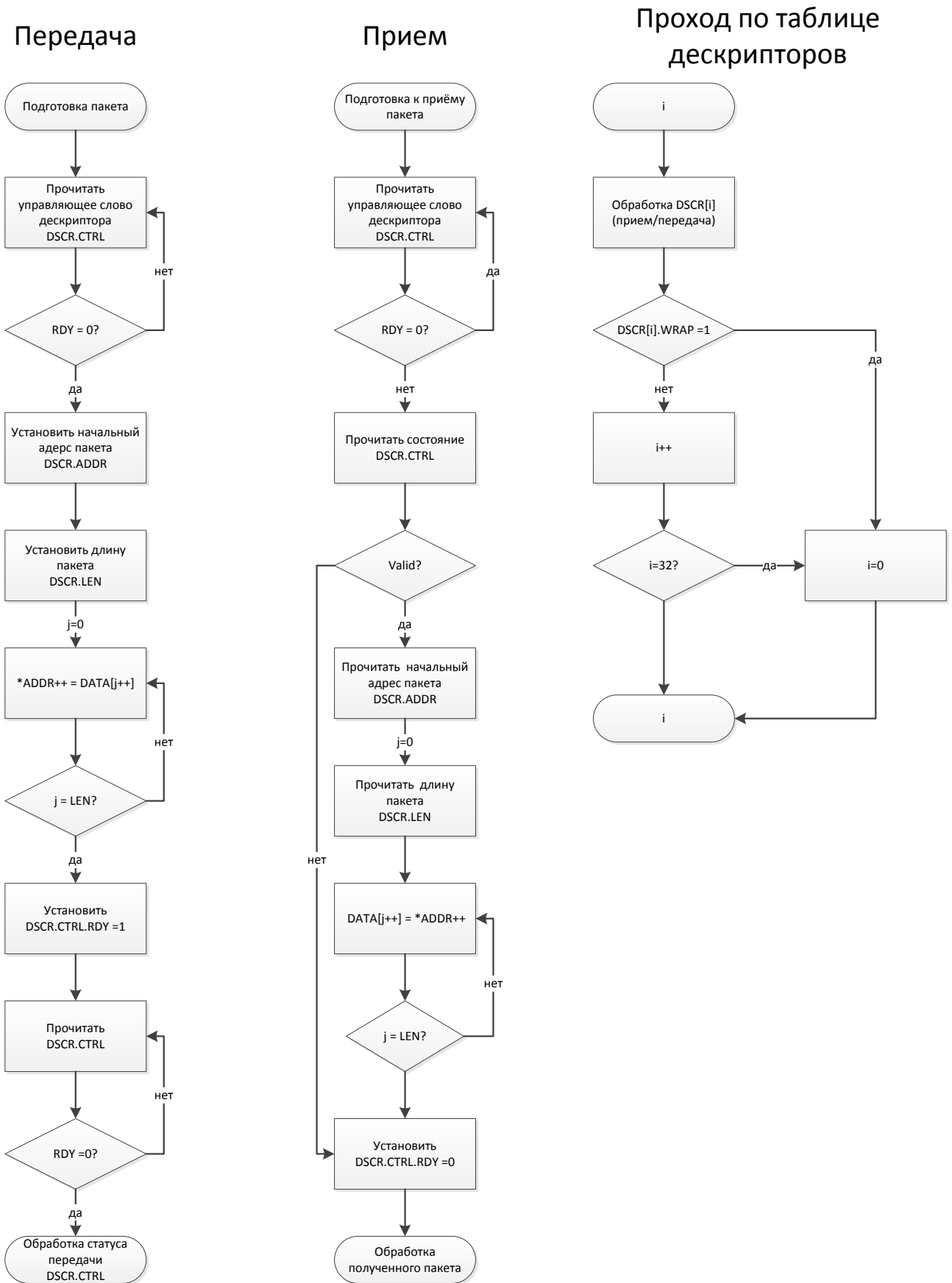


Рисунок 24 – Алгоритм приема и передачи пакетов

ПРИЛОЖЕНИЕ 5. Драйвер (С/С++, TMS320C54x)

Драйвер состоит из четырех файлов (листинг файлов приведен ниже):

- «MAC.c» – содержит определения функций и внутренних переменных;
- «BUFF.c» – содержит объявления буферов и таблиц дескрипторов;
- «MAC.h» – содержит объявления внешних функций и переменных, а также макроопределения констант и регистровой модели контроллера ЛВС;
- «MAC_types.h» – содержит определения структур управления и данных используемых в контроллере ЛВС.

Предоставляемые функции:

- MAC_init – инициализация управляющих структур;
- Send_ETH_Pack – запись пакета в буфер ПРД и соответствующего дескриптора в буфер дескрипторов;
- Receive_ETH_Pack – чтение пакета из буфера ПРМ и очисткой соответствующего дескриптора;
- chk_Send_OK – проверка успешности отправки пакета;
- chk_Receive_Ready – проверка наличия принятого пакета.

Предоставляемые структуры:

основные:

- t_MAC – структура набора регистров управления контроллером ЛВС;
- t_TX_Buffer_Descriptor – структура дескриптора пакета для ПРД;
- t_RX_Buffer_Descriptor – структура дескриптора пакета для ПРМ;
- t_ETH_Pack – структура пакета IEEE802.3/Ethernet;

вспомогательные:

- t_MAC_CTRL – структура полей регистра управления ПРМ/ПРД;
- t_MAC_PACKETLEN – структура указателей минимальной и максимальной длины пакетов;
- t_MAC_COLCONF – структура полей регистра управления обработкой коллизий;
- t_INT_SOURCE – структура полей регистра источников прерываний;
- t_INT_MASK – структура полей регистра маскирования источников прерываний;
- t_PHY_CTRL – структура полей регистра управления модулем PHY;
- t_PHY_STAT – структура полей регистра словосостояния модуля PHY;
- t_GCTRL – структура полей регистра общего управления контроллером ЛВС.

lanc_546.cmd (TMS320C546)

```

/*****
*/
/* LNK.CMD - V2.00  COMMAND FILE FOR LINKING C PROGRAMS
*/
/* Usage:  lnk500 <obj files...>  -o <out file> -m <map file> lnk.cmd
*/
/*         cl500  <src files...> -z -o <out file> -m <map file> lnk.cmd
*/
/* Description: This file is a sample command file that can be used
*/
/*              for linking programs built with the C54x C Compiler.
*/
/*              This file has been designed to work for
*/
/*              548 C54x device.
*/
/*              Use it as a guideline; you may want to make alterations
*/
/*              appropriate for the memory layout of the target
*/
/*              system and/or your application.
*/
/* Notes: (1)  You must specify the directory in which rts.lib is
*/
/*              located.  Either add a "-i<directory>" line to this
*/
/*              file, or use the system environment variable C_DIR to
*/
/*              specify a search path for the libraries.
*/
/*              (2)  If the run-time library you are using is not
*/
/*              named rts.lib, be sure to use the correct name here.
*/
*****/

MEMORY {
    PAGE 0:
    /* PROG_RAM (RWX): origin = 0x0080, length = 0x7f80*/
    /* PROG_EXT (RWX): origin = 0x8000, length = 0x7f80*/
    /*
    /* PROG_RAM (RWX): origin = 0x1480, length = 0x2C00
    /* PROG_EXT (RWX): origin = 0x8000, length = 0x4000
    /* VECTORS (RWX): origin = 0x1400, length = 0x0080
    location */
    /* boot interrupt vector table

    PAGE 1:
    reserved */
    /* data memory, addresses 0-7Fh are
    DATA_RAM (RW): origin = 0x0080, length = 0x7f80
    DATA_EXT (RW): origin = 0x8000, length = 0x6000
    MAC_RXBF (RW): origin = 0xE000, length = 0x0800
    MAC_RXBD (RW): origin = 0xE800, length = 0x0100
    MAC_TXBF (RW): origin = 0xF000, length = 0x0800
    MAC_TXBD (RW): origin = 0xF800, length = 0x0100
    MAC_RG (RW): origin = 0xFFC0, length = 0x0020

} /* MEMORY */

SECTIONS {
    .text > PROG_RAM | PROG_EXT PAGE 0 /* code */
    .switch > PROG_RAM PAGE 0 /* switch table info
    .cinit > PROG_RAM PAGE 0
    .vectors > VECTORS PAGE 0 /* interrupt vectors
    .cio > DATA_RAM PAGE 1 /* C I/O
    .data > DATA_RAM | DATA_EXT PAGE 1 /* initialized data
    .bss > DATA_RAM | DATA_EXT PAGE 1 /* global & static variables
    .const > DATA_RAM PAGE 1 /* constant data
    .sysmem > DATA_RAM | DATA_EXT PAGE 1 /* heap
    .stack > DATA_RAM | DATA_EXT PAGE 1 /* stack
    .csldata > DATA_RAM PAGE 1
    .RG_sect > MAC_RG PAGE 1
    .XB_sect > MAC_TXBF PAGE 1
    .RB_sect > MAC_RXBF PAGE 1
    .XD_sect > MAC_TXBD PAGE 1
    .RD_sect > MAC_RXBD PAGE 1

} /* SECTIONS */

```

```

// Project: Ethernet MAC
// Author: Stanislav V. Afanas'ev
// Company: Milandr
// File: MAC.c
// Version: 1.2
// Date: 22.11.07
//-----
// Description:
//-----
#include "MAC.h"

#define irq_INT0 0x10
#define irq_INT1 0x11
#define irq_INT2 0x12
#define irq_INT3 0x13

// must be at (BASE + 0x1FC0)
extern t_MAC MAC_RG;
// must be at (BASE + 0x1800)
extern t_TX_Buffer_Descriptor TX_Descriptors[DSCR_CNT];
// must be at (BASE + 0x0800)
extern t_RX_Buffer_Descriptor RX_Descriptors[DSCR_CNT];
// must be at (BASE + 0x1000)
extern unsigned int TX_buff[BUFF_SIZE];
// must be at (BASE + 0x0000)
extern unsigned int RX_buff[BUFF_SIZE];

t_PACK_state stat_TX_PKG;
t_PACK_state stat_RX_PKG;

unsigned int free_size_TX = BUFF_SIZE;

static unsigned int *ptr_TX_BUFF;
t_INT_SOURCE int_SRC;

unsigned int TMP;
unsigned int *dst;
unsigned int *src;
unsigned int err;
unsigned int err_count;

interrupt void c_int16()
{
    int_SRC.all = MAC_RG.INT_SOURCE.all;
    // MAC_RG.INT_SOURCE.all = int_SRC.all;
}

//=====
void MAC_reset(void) // done
{
    unsigned int i;
    MAC_RG.GCTRL.bit.GLBL_RST = 1;

    RX_Descriptors[0].RX_ctrl.all = 0x0000;
    TX_Descriptors[0].TX_ctrl.all = 0x0000;
    ptr_TX_BUFF = (void *) dflt_addr_Tx_BF;

    MAC_MEM_clear();
    MAC_MEM_test();
    MAC_MEM_clear();
}

//=====
void MAC_MEM_clear(void) // done
{
    unsigned int i;
    for(i = 0; i < sizeof(TX_buff);i++) TX_buff[i] = 0;
    for(i = 0; i < sizeof(RX_buff);i++) RX_buff[i] = 0;
}

//=====
void MAC_MEM_test(void) // done
{
    unsigned int i;
    err = 0;
    err_count = 0;

    for(i = 0; i < sizeof(TX_buff);i++) TX_buff[i] = 0xFFFF;
    for(i = 0; i < sizeof(RX_buff);i++) RX_buff[i] = 0xFFFF;
    for(i = 0; i < sizeof(TX_buff);i++) if(TX_buff[i] != 0xFFFF) err_count = err + 1;;
    for(i = 0; i < sizeof(RX_buff);i++) if(RX_buff[i] != 0xFFFF) err_count = err + 1;;

    MAC_MEM_clear();
}

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```
{
    for(i = 0; i < sizeof(TX_buff);i++)      MAC_MEM_CELL_test(&TX_buff[i], i);
    for(i = 0; i < sizeof(RX_buff);i++)      MAC_MEM_CELL_test(&RX_buff[i], i);
}

//=====
void MAC_MEM_CELL_test(unsigned int *addr, unsigned int value) // done
{
    *addr = value;
    if(*addr ^ value) err_count = err +1;//printf("RX_buff init error at %X (%x)\n",addr,*addr);
/*
    *addr ^= value;
    if(*addr ^ value) err_count = err +1;//printf("RX_buff init error at %X (%x)\n",addr,*addr);

    *addr ^= value;
    if(*addr) err_count = err +1;//printf("RX_buff init error at %X (%x)\n",addr,*addr);
*/
}

//=====
void MAC_init(void) // done
{
    MAC_RG.GCTRL.all = df1t_GCTRL;
    MAC_RG.base_MAC_RG = df1t_addr_RG;
    MAC_RG.base_MAC_RXBF = df1t_addr_Rx_BF;
    MAC_RG.base_MAC_TXBF = df1t_addr_Tx_BF;
    MAC_RG.base_MAC_RXBD = df1t_addr_Rx_BD;
    MAC_RG.base_MAC_TXBD = df1t_addr_Tx_BD;

    MAC_RG.MAC_CTRL.all = df1t_MAC_CTRL;
    //BIT_TX_RST | BIT_RX_RST | BIT_READ_CLR_STAT | BIT_BIG_ENDIAN
    //BIT_PRO_EN | BIT_BCA_EN | BIT_MCA_EN | BIT_CTRL_FRAME_EN | BIT_LONG_FRAME_EN | BIT_SHORT_FRAME_EN |
    BIT_ERR_FRAME_EN
    //BIT_HALFD_EN | BIT_BCKOF_DIS | BIT_LB_EN

    MAC_RG.PACKETLEN.MIN_FRAME = df1t_MinFrame;
    MAC_RG.PACKETLEN.MAX_FRAME = df1t_MaxFrame;
    MAC_RG.COLLCNF.all = df1t_CollConfig;
    MAC_RG.IPGT = df1t_IPGTx;

    MAC_RG.MAC_ADDR[0] = df1t_MAC_ADDR_H;
    MAC_RG.MAC_ADDR[1] = df1t_MAC_ADDR_M;
    MAC_RG.MAC_ADDR[2] = df1t_MAC_ADDR_T;
    MAC_RG.INT_MASK.all = df1t_INT_MASK;
    MAC_RG.HASH[0] = 0x0000;
    MAC_RG.HASH[1] = 0x0000;
    MAC_RG.HASH[2] = 0x0000;
    MAC_RG.HASH[3] = 0x8000;

    MAC_RG.PHY_CTRL.all = df1t_PHY_CTRL;
    //BIT_PHY_RST | BIT_PHY_EXT_EN | BIT_PHY_ERLY_DV | BIT_PHY_HALFD | BIT_PHY_DLB | BIT_PHY_LB
    MAC_RG.RXBF_HEAD = df1t_addr_Rx_BF + sizeof_Rx_BF -1;
    MAC_RG.RXBF_TAIL = df1t_addr_Rx_BF;
}

//=====
int chk_send_OK(unsigned int *Dscr_Num)
{
    if(!TX_Descriptors[*Dscr_Num].TX_ctrl.bit.RDY)
    {
        stat_TX_PKG.num = *Dscr_Num;
        stat_TX_PKG.stat = TX_Descriptors[*Dscr_Num].TX_ctrl.all;
        free_size_TX +=(TX_Descriptors[*Dscr_Num].len);
        if(free_size_TX > BUFF_SIZE)
            free_size_TX = BUFF_SIZE;
        return 0;
    }
    else
        return -1;
}

//=====
int chk_Receive_Ready(unsigned int *Dscr_Num)
{
    if(!RX_Descriptors[*Dscr_Num].RX_ctrl.bit.EMPTY)
    {
        stat_RX_PKG.num = *Dscr_Num;
        stat_RX_PKG.stat = RX_Descriptors[*Dscr_Num].RX_ctrl.all;
        return 0;
    }
    else
        return -1;
}
```

```

//=====
int Send_ETH_Pack(unsigned int *Dscr_Num, t_ETH_Pack *PKG, unsigned int PARAM)
{
    int i;

    if(PKG->len > free_size_TX)
        return -1;
    if(TX_Descriptors[*Dscr_Num].TX_ctrl.bit.RDY)
        return -2;

    TX_Descriptors[*Dscr_Num].data = ptr_TX_BUFF;
    TX_Descriptors[*Dscr_Num].len = PKG->len +14;

    dst = ptr_TX_BUFF;

    src = (void*) PKG->DA;
    for(i = 3; i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        dst = (void*) (MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) dst) & BUFF_SIZE-1));
    }

    src = (void*) PKG->SA;
    for(i = 3; i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        dst = (void*) (MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) dst) & BUFF_SIZE-1));
    }

    *dst++ = PKG->len;
    dst = (void*) (MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) dst) & BUFF_SIZE-1));

    src = (void*) PKG->data;
    for(i = (PKG->len/2)+1; i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        dst = (void*) (MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) dst) & BUFF_SIZE-1));
    }

    ptr_TX_BUFF = dst;
    TX_Descriptors[*Dscr_Num].TX_ctrl.all = PARAM;

    if(PARAM & BIT_TX_DSCR_WRAP)
        *Dscr_Num = 0;
    else
        *Dscr_Num &= ((DSCR_CNT*DSCR_SIZE)-1);
    free_size_TX -= PKG->len;

    return 0;
}

//=====
int Receive_ETH_Pack(unsigned int *Dscr_Num, t_ETH_Pack *PKG, unsigned int PARAM)
{
    int i;
    unsigned int len;

    len = RX_Descriptors[*Dscr_Num].len;

    if(len < 16 )
        return -1;

    src = (void*) RX_Descriptors[*Dscr_Num].data;
    dst = (void*) PKG->DA;
    for(i = 3; i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        src = (void*) (MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) src) & BUFF_SIZE-1));
    }

    dst = (void*) PKG->SA;
    for(i = 3; i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        src = (void*) (MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) src) & BUFF_SIZE-1));
    }

    PKG->len = *src++;
    src = (void*) (MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) src) & BUFF_SIZE-1));

    dst = (void*) PKG->data;
    for(i = ((PKG->len / 2)+(PKG->len & 0x1)); i >0; i--)
    {
        *dst++ = *src++;
        src = (void*) (MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR | (((unsigned int) src) & BUFF_SIZE-1));
    }

    MAC_RG.RXBF_HEAD = (unsigned int) src -1;
}

```

```

RX_Descriptors[(*Dscr_Num)++].RX_ctrl.all = PARAM;

if(PARAM & BIT_RX_DSCR_WRAP)
    *Dscr_Num = 0;
else
    *Dscr_Num &= ((DSCR_CNT*DSCR_SIZE)-1);

return 0;
}

```

BUFF.c (TMS320C456)

```

#include "MAC.h"

#pragma DATA_SECTION(MAC_RG, ".RG_sect")
t_MAC MAC_RG;
#pragma DATA_SECTION(TX_Descriptors, ".XD_sect")
t_TX_Buffer_Descriptor TX_Descriptors[DSCR_CNT];
#pragma DATA_SECTION(RX_Descriptors, ".RD_sect")
t_RX_Buffer_Descriptor RX_Descriptors[DSCR_CNT];
#pragma DATA_SECTION(TX_buff, ".XB_sect")
unsigned int TX_buff[BUFF_SIZE];
#pragma DATA_SECTION(RX_buff, ".RB_sect")
unsigned int RX_buff[BUFF_SIZE];

```

MAC.h

```

//-----
// Project: Ethernet MAC
// Author: Stanislav V. Afanas'ev
// Company: Milandr
// File: MAC.h
// Version: 1.2
// Date: 22.11.07
//-----
// Description:
//-----
//===== MAC address space =====

#ifndef __MAC__
#define __MAC__
#include "MAC_types.h"

#define DSCR_CNT 32 // 32 descriptors
#define DSCR_SIZE 8 // 32 descriptors
#define BUFF_SIZE (4096/2) // 4096 kb WORD accessed
#define BUFF_DSCR_SIZE (DSCR_CNT*8/2) // 8-byte length descriptors WORD accessed
#define RG_SET_SIZE 32 // 32 2byte registers

#define MAC_SPC_BASE 0xE000 // MC/MP Memory space size
#define MAC_SPC_SIZE 0x2000 // MC/MP Memory space size

#define MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR (MAC_SPC_BASE + (0*BUFF_SIZE)) // RX buffer is
// placed on top of MC/MP memory space
#define MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR (MAC_SPC_BASE + (2*BUFF_SIZE)) // TX buffer is
// placed on top of MC/MP memory space
// before RX buffer
#define MAC_RX_BD_ADDR (MAC_RX_BUFF_BASE_ADDR + BUFF_SIZE) // RX buffer
// descriptors is placed just before TX
// buffer
#define MAC_TX_BD_ADDR (MAC_TX_BUFF_BASE_ADDR + BUFF_SIZE) // TX buffer
// descriptors is placed just before RX
// buffer descriptors

#define MAC_RG_BASE_ADDR (MAC_SPC_BASE + MAC_SPC_SIZE - 2*RG_SET_SIZE) // MAC register set
// is placed on top of MC/MP IO space

//===== INT_MASK/INT_SOURCE =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_RXF 15 // Индикатор успешного приёма пакета
#define bit_RXE 14 // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета
#define bit_RXC 13 // Индикатор приёма пакета управления
#define bit_RXBF_FULL 12 // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета
#define bit_RXD_NREADY 11 // (зарезервировано)
#define bit_RXL 10 // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame
#define bit_RXS 9 // Индикатор приёма пакета длиной менее MinFrame
#define bit_MISSED_PKG 8 // (зарезервировано)

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```

#define bit_TXE 6 // Индикатор наличия ошибок при передаче пакета
#define bit_TXC 5 // Индикатор передачи пакета управления

#define bit_TXBF_EMPTY 4 // (зарезервировано)
#define bit_TXBF_EXHAUST 3 // (зарезервировано)
#define bit_TX_BUSY 0 // Индикатор принятия и обслуживания пакета Pause

//----- BIT MASK -----
#define BIT_RXF (1<<bit_RXF)
#define BIT_RXE (1<<bit_RXE)
#define BIT_RXL (1<<bit_RXL)
#define BIT_RXS (1<<bit_RXS)
#define BIT_RXC (1<<bit_RXC)
#define BIT_RXBF_FULL (1<<bit_RXBF_FULL)
#define BIT_RXD_nREADY (1<<bit_RXD_nREADY)

#define BIT_TXF (1<<bit_TXF)
#define BIT_TXE (1<<bit_TXE)
#define BIT_TXC (1<<bit_TXC)
#define BIT_TXBF_EMPTY (1<<bit_TXBF_EMPTY)
#define BIT_TXBF_EXHAUST (1<<bit_TXBF_EXHAUST)
#define BIT_TX_BUSY (1<<bit_TX_BUSY)

//===== MAC_CNTRL =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_TX_RST 15 // Сброс ПРД MAC-уровня (активный уровень "1" )
#define bit_RX_RST 14 // Сброс ПРМ MAC-уровня (активный уровень "1" )
#define bit_TX_DSCR_SCAN_EN 12 // Переключение ПРД в режим сканирования дескрипторов, когда
// переход к следующему осуществляется вне зависимости от
// готовности (активный уровень "1" )
#define bit_PAUSE_EN 11 // Разрешения обработки Pause Frame (активный уровень "1" )
#define bit_PRO_EN 10 // Включение приёма всех пакетов независимо от их MAC-адреса
// (активный уровень "1" )
#define bit_BCA_EN 9 // Включение приёма всех широковещательных пакетов (активный
// уровень "1" )
#define bit_MCA_EN 8 // Включение приёма всех пакетов соответствующих HASH-у
// (активный уровень "1" )
#define bit_CTRL_FRAME_EN 7 // Разрешение приёма управляющих пакетов (активный уровень
// "1" )
#define bit_LONG_FRAME_EN 6 // Разрешение приёма пакетов длиной более MaxFrame (активный
// уровень "1" )
#define bit_SHORT_FRAME_EN 5 // Разрешение приёма пакетов длиной менее MinFrame (активный
// уровень "1" )
#define bit_ERR_FRAME_EN 4 // Разрешение приёма пакетов с ошибками (активный уровень "1"
// )
#define bit_BCKOF_DIS 3 // Отключение интервала ожидания перед повторением отправки
// пакета в случае коллизии (активный уровень "1" )
#define bit_HALFD_EN 2 // Переключение в режим полудуплексных приёма-передачи
// (активный уровень "1" )
#define bit_BIG_ENDIAN 1 // Переключение в режим BIG ENDIAN формата данных (активный
// уровень "1" )
#define bit_LB_EN 0 // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ м/у уровнями MAC
// и PHY (активный уровень "1" )

//----- BIT MASK -----
#define BIT_TX_RST (1<<bit_TX_RST)
#define BIT_RX_RST (1<<bit_RX_RST)
#define BIT_TX_DSCR_SCAN_EN (1<<bit_TX_DSCR_SCAN_EN)
#define BIT_PAUSE_EN (1<<bit_PAUSE_EN)
#define BIT_PRO_EN (1<<bit_PRO_EN)
#define BIT_BCA_EN (1<<bit_BCA_EN)
#define BIT_MCA_EN (1<<bit_MCA_EN)
#define BIT_CTRL_FRAME_EN (1<<bit_CTRL_FRAME_EN)
#define BIT_LONG_FRAME_EN (1<<bit_LONG_FRAME_EN)
#define BIT_SHORT_FRAME_EN (1<<bit_SHORT_FRAME_EN)
#define BIT_ERR_FRAME_EN (1<<bit_ERR_FRAME_EN)
#define BIT_HALFD_EN (1<<bit_HALFD_EN)
#define BIT_BCKOF_DIS (1<<bit_BCKOF_DIS)
#define BIT_BIG_ENDIAN (1<<bit_BIG_ENDIAN)
#define BIT_LB_EN (1<<bit_LB_EN)

//===== TX_DESCRIPTOR_CNTRL =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_TX_DSCR_RDY 15 // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов, 0-
// отправлен/не заполнен)
#define bit_TX_DSCR_WRAP 14 // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
// дескриптору #0)
#define bit_TX_DSCR_IRQ_EN 13 // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл., 0-
// выкл.)
#define bit_TX_DSCR_PRE_DIS 10 // Отключение передачи преамбулы (1-передача преамбулы
// отключена, 0-стандартный пакет)
#define bit_TX_DSCR_PAD_DIS 9 // Отключение дополнения пакетов длиной менее MinFrame до
// минимальной длины PAD-ми (1-дополнение не производится,
// дополнения производится)
#define bit_TX_DSCR_CRC_DIS 8 // Отключение дополнения пакетов полем CRC32
#define bit_TX_DSCR_RL 3 // Индикатор исчерпания разрешённого кол-ва повторения в
// случае неуспешной отправки исходящего пакета
#define bit_TX_DSCR_LC 2 // Индикатор наличия Late Collision
#define bit_TX_DSCR_UR 1 // Underrun
#define bit_TX_DSCR_CS 0 // Индикатор потери несущей во время передачи пакета

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```

//----- BIT MASK -----
#define BIT_TX_DSCR_RDY (1<<bit_TX_DSCR_RDY)
#define BIT_TX_DSCR_WRAP (1<<bit_TX_DSCR_WRAP)
#define BIT_TX_DSCR_IRQ_EN (1<<bit_TX_DSCR_IRQ_EN)
#define BIT_TX_DSCR_PRE_DIS (1<<bit_TX_DSCR_PRE_DIS)
#define BIT_TX_DSCR_PAD_DIS (1<<bit_TX_DSCR_PAD_DIS)
#define BIT_TX_DSCR_CRC_DIS (1<<bit_TX_DSCR_CRC_DIS)
#define BIT_TX_DSCR_RL (1<<bit_TX_DSCR_RL)
#define BIT_TX_DSCR_UR (1<<bit_TX_DSCR_UR)
#define BIT_TX_DSCR_LC (1<<bit_TX_DSCR_LC)
#define BIT_TX_DSCR_CS (1<<bit_TX_DSCR_CS)

#define MSK_TX_DSCR_RTRY 0x00F0 // Retry count

//===== RX_DESCRIPTOR_CTRL =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_RX_DSCR_RDY 15 // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов к приёму
// пакета, 0-пакет принят/не готов)
#define bit_RX_DSCR_WRAP 14 // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
// дескриптору #0)
#define bit_RX_DSCR_IRQ_EN 13 // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл., 0-
// выкл.)
#define bit_RX_DSCR_nRDY 11 // (зарезервировано)
#define bit_RX_DSCR_MCA 10 // Индикатор приёма группового пакета с MAC-адресом
// соответствующего HASH-таблице
#define bit_RX_DSCR_BCA 9 // Индикатор приёма широковещательного пакета
#define bit_RX_DSCR_UCA 8 // Индикатор приёма индивидуального пакета с полным
// совпадением MAC-адреса
#define bit_RX_DSCR_CF 7 // Индикатор приёма пакета управления
#define bit_RX_DSCR_LF 6 // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame
#define bit_RX_DSCR_SF 5 // Индикатор приёма пакета длиной менее MinFrame
#define bit_RX_DSCR_EF 4 // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета (сводный бит по
// ошибкам см. ниже)
#define bit_RX_DSCR_CRC_ERR 3 // Индикатор наличия ошибки CRC при приёме пакета
#define bit_RX_DSCR_SMB_ERR 2 // Индикатор наличия ошибки в данных при приёме пакета
#define bit_RX_DSCR_LC 1 // Индикатор наличия Late Collision
#define bit_RX_DSCR_OR 0 // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета

//----- BIT MASK -----
#define BIT_RX_DSCR_RDY (1<<bit_RX_DSCR_RDY)
#define BIT_RX_DSCR_WRAP (1<<bit_RX_DSCR_WRAP)
#define BIT_RX_DSCR_IRQ_EN (1<<bit_RX_DSCR_IRQ_EN)
#define BIT_RX_DSCR_nRDY (1<<bit_RX_DSCR_nRDY)
#define BIT_RX_DSCR_SMB_ERR (1<<bit_RX_DSCR_SMB_ERR)
#define BIT_RX_DSCR_CRC_ERR (1<<bit_RX_DSCR_CRC_ERR)
#define BIT_RX_DSCR_LC (1<<bit_RX_DSCR_LC)
#define BIT_RX_DSCR_OR (1<<bit_RX_DSCR_OR)
#define BIT_RX_DSCR_MCA (1<<bit_RX_DSCR_MCA)
#define BIT_RX_DSCR_BCA (1<<bit_RX_DSCR_BCA)
#define BIT_RX_DSCR_UCA (1<<bit_RX_DSCR_UCA)
#define BIT_RX_DSCR_CF (1<<bit_RX_DSCR_CF)
#define BIT_RX_DSCR_LF (1<<bit_RX_DSCR_LF)
#define BIT_RX_DSCR_SF (1<<bit_RX_DSCR_SF)
#define BIT_RX_DSCR_EF (1<<bit_RX_DSCR_EF)

//=====
#define bit_DSCR_RDY bit_TX_DSCR_RDY
#define BIT_DSCR_RDY (1<<bit_TX_DSCR_RDY)

//===== COLCONFIG =====
//----- BIT POSITION -----
#define MSK_RetriesLimit 0x0F00
#define MSK_CollisionWindow 0x00FF

//===== PHY_CNTRL =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_PHY_RST 15 // Сброс встроенного контроллера PHY-уровня (активный уровень
// "1" )
#define bit_PHY_EXT_EN 14 // Переключение на работу с внешним контроллером PHY-уровня
// (активный уровень "1" )
#define bit_PHY_TXEN 13 // Разрешение работы ПРД встроенного контроллера PHY-уровня
// (активный уровень "1" )
#define bit_PHY_RXEN 12 // Разрешение работы ПРЬ встроенного контроллера PHY-уровня
// (активный уровень "1" )
#define bit_PHY_BASE_2 5 // Переключение на работу с коаксиальным кабелем в режиме
// полудуплексных приёма-передачи (1-подключение по
// коаксиальному кабелю,0-подключение по витой паре)
#define bit_PHY_DIR 4 // Порядок передачи битов в полубайте (1-прямой,0-инверсный)
#define bit_PHY_EARLY_DV 3 // Включение формирования сигнала RxDV одновременно с сигналом
// CRS (активный уровень "1" )
#define bit_PHY_HALFD 2 // Включение режима полудуплексных приёма-передачи (активный
// уровень "1" )
#define bit_PHY_DLB 1 // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на входе
// контроллера PHY-уровня (активный уровень "1" )
#define bit_PHY_LB 0 // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на выходе
// контроллера PHY-уровня до аналоговой части ПРМ/ПРД (активный
// уровень "1" )

//----- BIT MASK -----
#define BIT_PHY_RST (1<<bit_PHY_RST)

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```

#define BIT_PHY_TXEN (1<<bit_PHY_TXEN)
#define BIT_PHY_RXEN (1<<bit_PHY_RXEN)
#define BIT_PHY_DIR (1<<bit_PHY_DIR)
#define BIT_PHY_BASE_2 (1<<bit_PHY_BASE_2)
#define BIT_PHY_EARLY_DV (1<<bit_PHY_EARLY_DV)
#define BIT_PHY_HALFD (1<<bit_PHY_HALFD)
#define BIT_PHY_DLB (1<<bit_PHY_DLB)
#define BIT_PHY_LB (1<<bit_PHY_LB)

#define MSK_PHY_LINK_PERIOD (0x0FC0)

//===== PHY_STAT =====
//----- BIT POSITION -----
#define bit_PHY_INT_JAM 13 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о передаче JAM
// последовательности в случае коллизии
#define bit_PHY_INT_JAB 12 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о превышении
// времени передачи максимально разрешённой
#define bit_PHY_INT_POL 11 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о смене
// полярности сигналов в линии ПРМ
#define bit_PHY_INT_LINK 10 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о наличии
// подключения в линии
#define bit_PHY_INT_COL 9 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о наличии
// коллизии в линии
#define bit_PHY_INT_CRS 8 // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о наличии
// несущей в линии
#define bit_PHY_EXT_LINK 5 // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о наличии
// подключения в линии
#define bit_PHY_EXT_COL 1 // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о наличии
// коллизии в линии
#define bit_PHY_EXT_CRS 0 // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о наличии
// несущей в линии

//----- BIT MASK -----
#define BIT_PHY_INT_JAM (1<<bit_PHY_INT_JAM)
#define BIT_PHY_INT_JAB (1<<bit_PHY_INT_JAB)
#define BIT_PHY_INT_POL (1<<bit_PHY_INT_POL)
#define BIT_PHY_INT_LINK (1<<bit_PHY_INT_LINK)
#define BIT_PHY_INT_COL (1<<bit_PHY_INT_COL)
#define BIT_PHY_INT_CRS (1<<bit_PHY_INT_CRS)
#define BIT_PHY_EXT_LINK (1<<bit_PHY_EXT_LINK)
#define BIT_PHY_EXT_COL (1<<bit_PHY_EXT_COL)
#define BIT_PHY_EXT_CRS (1<<bit_PHY_EXT_CRS)

//===== GCTRL =====
// PPI_CTRL
//----- BIT POSITION -----
#define bit_GLBL_RST 15 // Общий сброс всего контроллера (активный уровень "1")
#define bit_READ_CLR_STAT 14 // Очистка статистики по чтению (активный уровень "1")
#define bit_SPI_RST 13 // Сброс встроенного контроллера последовательного порта
// (активный уровень "1")
#define bit_RG_inMEM 12 // (зарезервировано)
//----- BIT MASK -----
#define BIT_GLBL_RST (1<<bit_GLBL_RST)
#define BIT_READ_CLR_STAT (1<<bit_READ_CLR_STAT)
#define BIT_SPI_RST (1<<bit_SPI_RST)
#define BIT_RG_inMEM (1<<bit_RG_inMEM)

// SPI_CTRL
//----- BIT POSITION -----
#define bit_SPI_RX_EDGE 10 // Активный фронт ПРМ контроллера последовательного порта (1-
// положительный,0-отрицательный)
#define bit_SPI_TX_EDGE 9 // Активный фронт ПРД контроллера последовательного порта (1-
// положительный,0-отрицательный)
#define bit_SPI_DIR 8 // Порядок передачи бит (1-MSB,0-LSB)
#define bit_SPI_FRAME_POL 7 // Активный уровень сигнала кадровой синхронизации
// последовательного порта (1-положительный,0-отрицательный)
#define bit_SPI_CLK_POL 6 // Полярность тактового сигнала последовательного порта (1-
// инверсная,0-прямая)
#define bit_SPI_CLK_PHASE 5 // Фаза тактового сигнала последовательного порта (1-
// инверсная,0-прямая)
#define bit_SPI_MASTER 4 // (зарезервировано)
//----- BIT MASK -----
#define BIT_SPI_RX_EDGE (1<<bit_SPI_RX_EDGE)
#define BIT_SPI_TX_EDGE (1<<bit_SPI_TX_EDGE)
#define BIT_SPI_DIR (1<<bit_SPI_DIR)
#define BIT_SPI_FRAME_POL (1<<bit_SPI_FRAME_POL)
#define BIT_SPI_CPOL (1<<bit_SPI_CLK_POL)
#define BIT_SPI_CPHASE (1<<bit_SPI_CLK_PHASE)
#define BIT_SPI_MASTER (1<<bit_SPI_MASTER)
#define MSK_SPI_DIV (0x0007)

//===== DEFAULT VALUES =====
#define sizeof_RxBF 2048
#define sizeof_TxBF 2048
#define sizeof_RxBD 32*4
#define sizeof_TxBD 32*4
#define sizeof_RG 32 // 32 regs 2 bytes each

#define depth_RxBF 11 // = log2(size_BD)
#define depth_TxBF 11 // = log2(size_BD)

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```
#define depth_TxBD      7          // = log2(size_BD)
#define depth_RG       5          // = log2(size_BD)

#define mask_RxBF      (sizeof_RxBF - 1) // 0x07FF
#define mask_TxBF      (sizeof_TxBF - 1) // 0x07FF
#define mask_RxBD      (sizeof_RxBD - 1) // 0x007F
#define mask_TxBD      (sizeof_TxBD - 1) // 0x007F
#define mask_RG        (sizeof_RG - 1)   // 0x001F

#define dflt_SPI_DIV   (0x2 & MSK_SPI_DIV)
#define dflt_SPI_CTRL  (BIT_SPI_FPOL | BIT_SPI_DIR | dflt_SPI_DIV | BIT_SPI_TX_EDGE)
#define dflt_PPI_CTRL  (BIT_READ_CLR_STAT | BIT_RG_inMEM)

#define dflt_GCTRL     (dflt_PPI_CTRL | dflt_SPI_CTRL)
#define dflt_addr_RG   (MAC_SPC_BASE + MAC_SPC_SIZE - 2*sizeof_RG)
#define dflt_addr_RX_BF (MAC_SPC_BASE + 0*sizeof_RxBF)
#define dflt_addr_TX_BF (MAC_SPC_BASE + 2*sizeof_TxBF)
#define dflt_addr_RX_BD (dflt_addr_RX_BF + sizeof_RxBF)
#define dflt_addr_TX_BD (dflt_addr_TX_BF + sizeof_TxBF)

#define dflt_MAC_CTRL  (BIT_TX_RST | BIT_RX_RST | BIT_CTRL_FRAME_EN | BIT_SHORT_FRAME_EN)
//BIT_TX_RST | BIT_RX_RST | BIT_READ_CLR_STAT | BIT_BIG_ENDIAN
//BIT_PRO_EN | BIT_BCA_EN | BIT_MCA_EN | BIT_CTRL_FRAME_EN | BIT_LONG_FRAME_EN | BIT_SHORT_FRAME_EN |
BIT_ERR_FRAME_EN
//BIT_HALFD_EN | BIT_BCKOF_DIS | BIT_LB_EN

#define dflt_MinFrame  0x0040      // 64 bytes
#define dflt_MaxFrame  0x0600      // 1500 bytes

#define dflt_MAC_ADDR_H 0x0123     // MAC: 01_23_45_67_89_AB
#define dflt_MAC_ADDR_M 0x4567
#define dflt_MAC_ADDR_T 0x89ab

#define dflt_CollConfig 0x0F40
#define dflt_IPGTx      0x0060
#define dflt_INT_MASK   0x0000     // All interrupts disabled

#define dflt_HASH0      0x0000     // HAH is empty
#define dflt_HASH1      0x0000
#define dflt_HASH2      0x0000
#define dflt_HASH3      0x8000

#define dflt_PHY_LINK_PERIOD (0x0B<<6)
#define dflt_PHY_CTRL      (BIT_PHY_RST | BIT_PHY_TXEN | BIT_PHY_RXEN | BIT_PHY_DIR |
dflt_PHY_LINK_PERIOD)
//BIT_PHY_RST | BIT_PHY_EXT_EN | BIT_PHY_ERLY_DV | BIT_PHY_HALFD | BIT_PHY_DLB | BIT_PHY_LB

// ===== SPI PROTOCOL defines =====
//SPI SubCMD bits
#define bit_BigEndian      0
#define bit_inMEM          1
#define bit_size0          2
#define bit_size1          3

#define BIG_ENDN           (1<<bit_BigEndian)
#define MEM_WRITE          (1<<bit_inMEM)

#define SIZE8              0x00
#define SIZE16             0x04
#define SIZE24             0x08
#define SIZE32             0x0C

#define SPI_SOP            0xDB
#define SPI_dsOP          0xDD
#define SPI_DSOP          0xDD
#define SPI_FILL           0x00
//#define SPI_FILL          SPI_SOP

#define cmd_RESET          0x0F
#define cmd_SelectSPI     0x01
#define cmd_SelectPPI     0x02
#define cmd_Write         0x03
#define cmd_Read          0x04

#define SPI_CMD_RESET     (cmd_RESET <<4)
#define SPI_CMD_SelectSPI (cmd_SelectSPI <<4)
#define SPI_CMD_SelectPPI (cmd_SelectPPI <<4)
#define SPI_CMD_WRITE     (cmd_Write <<4)
#define SPI_CMD_READ      (cmd_Read <<4)

// SPI Errors
#define err_NoErr          0x00
#define err_ErrCMD        0x01
#define err_DbIsOPinData  0x02
#define err_SngIsOPinData 0x03
#define err_TransferAbort 0x04
```

```
// ===== FUNCTION DECLARATIONS =====
void MAC_reset(void);
void MAC_MEM_clear(void);
void MAC_MEM_test(void);
void MAC_MEM_CELL_test(unsigned int *addr, unsigned int value);
void MAC_init(void);
int Send_ETH_Pack(unsigned int *Dscr_Num, t_ETH_Pack *PKG, unsigned int PARAM);
int Receive_ETH_Pack (unsigned int *Dscr_Num, t_ETH_Pack *PKG, unsigned int PARAM);
int chk_Send_OK (unsigned int *Dscr_Num);
int chk_Receive_Ready (unsigned int *Dscr_Num);

#endif // __MAC__
```

MAC_types.h

```
//-----
// Project: Ethernet MAC
// Author: Stanislav V. Afanas'ev
// Company: Milandr
// File: MAC_types.h
// Version: 1.2
// Date: 22.11.07
//-----
// Description:
//
//-----
#ifndef __MAC_TYPES__
#define __MAC_TYPES__

#ifdef __TMS320C50__
#define __BIT_ORDER_REVERSE__
#endif

typedef struct PACK_state
{
    unsigned int num; // Номер дескриптора
    unsigned int stat; // Слово-состояние дескриптора
} t_PACK_state;

typedef struct TX_BD_ctrl
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned CS : 1; // Индикатор потери несущей во время передачи пакета
    volatile unsigned UR : 1; // Индикатор наличия Late Collision
    volatile unsigned LC : 1; // Underrun
    volatile unsigned RL : 1; // Индикатор исчерпания разрешённого кол-ва повторения в
    // случае неуспешной отправки исходящего пакета
    volatile unsigned RTRY : 4; // Счетчик кол-ва попыток передачи исходящего пакета
    unsigned CRC_DIS : 1; // Отключение дополнения пакетов полем CRC32
    unsigned PAD_DIS : 1; // Отключение дополнения пакетов длиной менее MinFrame до
    // минимальной длины PAD-ми (1-дополнение не производится,
    // дополнения производится)
    unsigned PRE_DIS : 1; // Отключение передачи преамбулы (1-передача преамбулы
    // отключена, 0-стандартный пакет)
    unsigned reserved : 2; // (зарезервировано)
    unsigned IRQ_EN : 1; // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл.,
    // 0-выкл.)
    unsigned WRAP : 1; // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
    // дескриптору #0)
    volatile unsigned RDY : 1; // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов, 0-
    // отправлен/не заполнен)
#else // __BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned RDY : 1; // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов, 0-
    // отправлен/не заполнен)
    unsigned WRAP : 1; // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
    // дескриптору #0)
    unsigned IRQ_EN : 1; // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл.,
    // 0-выкл.)
    unsigned reserved : 2; // (зарезервировано)
    unsigned PRE_DIS : 1; // Отключение передачи преамбулы (1-передача преамбулы
    // отключена, 0-стандартный пакет)
    unsigned PAD_DIS : 1; // Отключение дополнения пакетов длиной менее MinFrame до
    // минимальной длины PAD-ми (1-дополнение не производится,
    // дополнения производится)
    unsigned CRC_DIS : 1; // Отключение дополнения пакетов полем CRC32
    volatile unsigned RTRY : 4; // Счетчик кол-ва попыток передачи исходящего пакета
    volatile unsigned RL : 1; // Индикатор исчерпания разрешённого кол-ва повторения в
    // случае неуспешной отправки исходящего пакета
    volatile unsigned LC : 1; // (зарезервировано)
    volatile unsigned UR : 1; // Индикатор наличия Late Collision
    volatile unsigned CS : 1; // Индикатор потери несущей во время передачи пакета
#endif
} t_TX_BD_ctrl;

#endif // __BIT_ORDER_REVERSE__
```

```

typedef struct  RX_BD_ctrl
{
#ifdef  __BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned  OR      : 1; // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета
    volatile unsigned  LC      : 1; // Индикатор наличия Late Collision
    volatile unsigned  SMB_ERR  : 1; // Индикатор наличия ошибки в данных при приёме пакета
    volatile unsigned  CRC_ERR  : 1; // Индикатор наличия ошибки CRC при приёме пакета
    volatile unsigned  EF      : 1; // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета (сводный бит
                                   // по ошибкам см. ниже)

    volatile unsigned  SF      : 1; // Индикатор приёма пакета длиной менее MinFrame
    volatile unsigned  LF      : 1; // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame
    volatile unsigned  CF      : 1; // Индикатор приёма пакета управления
    volatile unsigned  UCA     : 1; // Индикатор приёма индивидуального пакета с полным
                                   // совпадением MAC-адреса
    volatile unsigned  MCA     : 1; // Индикатор приёма широковещательного пакета
    volatile unsigned  BCA     : 1; // Индикатор приёма группового пакета с MAC-адресом
                                   // соответствующего HASH-таблице
    unsigned           reserved : 2; // (зарезервировано)
    unsigned           IRQ     : 1; // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл.,
                                   // 0-выкл.)
    unsigned           WRAP    : 1; // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
                                   // дескриптору #0)
    volatile unsigned  EMPTY   : 1; // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов к приёму
                                   // пакета, 0-пакет принят/не готов)
#else  //__BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned  EMPTY   : 1; // Индикатор состояния исходящего пакета (1-готов к приёму
                                   // пакета, 0-пакет принят/не готов)
    unsigned           WRAP    : 1; // Индикатор последнего дескриптора в таблице (1-переход к
                                   // дескриптору #0)
    unsigned           IRQ     : 1; // Разрешение формирования прерываний по передаче (1-вкл.,
                                   // 0-выкл.)
    unsigned           reserved : 2; // (зарезервировано)
    volatile unsigned  BCA     : 1; // Индикатор приёма группового пакета с MAC-адресом
                                   // соответствующего HASH-таблице
    volatile unsigned  MCA     : 1; // Индикатор приёма широковещательного пакета
    volatile unsigned  UCA     : 1; // Индикатор приёма индивидуального пакета с полным
                                   // совпадением MAC-адреса
    volatile unsigned  CF      : 1; // Индикатор приёма пакета управления
    volatile unsigned  LF      : 1; // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame
    volatile unsigned  SF      : 1; // Индикатор приёма пакета длиной менее MinFrame
    volatile unsigned  EF      : 1; // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета (сводный бит
                                   // по ошибкам см. ниже)
    volatile unsigned  CRC_ERR  : 1; // Индикатор наличия ошибки CRC при приёме пакета
    volatile unsigned  SMB_ERR  : 1; // Индикатор наличия ошибки в данных при приёме пакета
    volatile unsigned  LC      : 1; // Индикатор наличия Late Collision
    volatile unsigned  OR      : 1; // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета
#endif  //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_RX_BD_ctrl;

typedef union  TX_ctrl
{
    unsigned int  all;
    t_TX_BD_ctrl  bit;
} t_TX_ctrl;

typedef union  RX_ctrl
{
    unsigned int  all;
    t_RX_BD_ctrl  bit;
} t_RX_ctrl;

typedef struct  TX_Buffer_Descriptor
{
    t_TX_ctrl  TX_ctrl; // Слово-состояние отправки пакета
    unsigned int  len; // Полная длина пакета (включая поля SA, DA и Length)
                       // !!! в байтах !!!
    unsigned int  NULL; // Старшая часть указателя данных пакета (0x0000)
    unsigned int  *data; // Указатель на данные пакета (включая поля SA, DA и
                       // Length)
} t_TX_Buffer_Descriptor;

typedef struct  RX_Buffer_Descriptor
{
    t_RX_ctrl  RX_ctrl; // Слово-состояние приёма пакета
    unsigned int  len; // Полная длина пакета (включая поля SA, DA и Length)
                       // !!! в байтах !!!
    unsigned int  NULL; // Старшая часть указателя данных пакета (0x0000)
    unsigned int  *data; // Указатель на данные пакета (включая поля SA, DA и
                       // Length)
} t_RX_Buffer_Descriptor;

typedef struct  ETH_Packet
{
    unsigned int  *DA; // Указатель на адрес получателя пакета (DA)
    unsigned int  *SA; // Указатель на адрес отправителя пакета (SA)
    unsigned int  len; // Длина пакета
    unsigned int  *data; // Указатель на данные пакета
} t_ETH_Pack;

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```
typedef struct bits_MAC_CTRL
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned LOOPBACK_EN : 1; // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ м/у
                               // уровнями MAC и PNU (активный уровень "1" )
    unsigned BIG_ENDIAN : 1; // Переключение в режим BIG ENDIAN формата данных
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned HALFD_EN : 1; // Переключение в режим полудуплексных приёма-передачи
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned BCKOF_DIS : 1; // Отключение интервала ожидания перед повторением
                               // отправки пакета в случае коллизии (активный уровень
                               // "1" )
    unsigned ERR_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов с ошибками (активный
                               // уровень "1" )
    unsigned SHORT_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов длиной менее MinFrame
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned LONG_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов длиной более MaxFrame
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned CTRL_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма управляющих пакетов (активный
                               // уровень "1" )
    unsigned MCA_EN : 1; // Включение приёма всех пакетов соответствующих HASH-
                               // у (активный уровень "1" )
    unsigned BCA_EN : 1; // Включение приёма всех ширококвещательных пакетов
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned PRO_EN : 1; // Включение приёма всех пакетов независимо от их MAC-
                               // адреса (активный уровень "1" )
    unsigned PAUSE_EN : 1; // Разрешения обработки Pause Frame (активный уровень
                               // "1" )
    unsigned reserved : 2; // Переключение ПРД в режим сканирования дескрипторов,
                               // когда переход к следующему осуществляется вне
                               // зависимости от готовности (активный уровень "1" )
    unsigned RX_RST : 1; // Сброс ПРМ MAC-уровня (активный уровень "1" )
    unsigned TX_RST : 1; // Сброс ПРД MAC-уровня (активный уровень "1" )
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned RX_RST : 1; // Сброс ПРД MAC-уровня (активный уровень "1" )
    unsigned TX_RST : 1; // Сброс ПРМ MAC-уровня (активный уровень "1" )
    unsigned reserved : 2; // Переключение ПРД в режим сканирования дескрипторов,
                               // когда переход к следующему осуществляется вне
                               // зависимости от готовности (активный уровень "1" )
    unsigned PAUSE_EN : 1; // Разрешения обработки Pause Frame (активный уровень
                               // "1" )
    unsigned PRO_EN : 1; // Включение приёма всех пакетов независимо от их MAC-
                               // адреса (активный уровень "1" )
    unsigned BCA_EN : 1; // Включение приёма всех ширококвещательных пакетов
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned MCA_EN : 1; // Включение приёма всех пакетов соответствующих HASH-
                               // у (активный уровень "1" )
    unsigned CTRL_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма управляющих пакетов (активный
                               // уровень "1" )
    unsigned LONG_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов длиной более MaxFrame
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned SHORT_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов длиной менее MinFrame
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned ERR_FRAME_EN : 1; // Разрешение приёма пакетов с ошибками (активный
                               // уровень "1" )
    unsigned BCKOF_DIS : 1; // Отключение интервала ожидания перед повторением
                               // отправки пакета в случае коллизии (активный уровень
                               // "1" )
    unsigned HALFD_EN : 1; // Переключение в режим полудуплексных приёма-передачи
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned BIG_ENDIAN : 1; // Переключение в режим BIG ENDIAN формата данных
                               // (активный уровень "1" )
    unsigned LOOPBACK_EN : 1; // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ м/у
                               // уровнями MAC и PNU (активный уровень "1" )
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_MAC_CTRL;
```

```
typedef struct bits_MAC_INT
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned TX_BUSY : 1; // Индикатор принятия и обслуживания пакета Pause
    volatile unsigned reserved : 4; // (зарезервировано)
    volatile unsigned TXC : 1; // Индикатор передачи пакета управления
    volatile unsigned TXE : 1; // Индикатор наличия ошибок при передаче пакета
    volatile unsigned TXF : 1; // Индикатор успешной передачи пакета

    volatile unsigned Missed_PKG : 1; // (зарезервировано)
    volatile unsigned RXS : 1; // Индикатор приёма пакета длиной менее MinFrame
    volatile unsigned RXL : 1; // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame
    volatile unsigned RXBD_nREADY : 1; // (зарезервировано)
    volatile unsigned RXBF_FULL : 1; // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета
    volatile unsigned RXC : 1; // Индикатор приёма пакета управления
    volatile unsigned RXE : 1; // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета
    volatile unsigned RXF : 1; // Индикатор успешного приёма пакета
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
    volatile unsigned RXF : 1; // Индикатор успешного приёма пакета
    volatile unsigned RXE : 1; // Индикатор наличия ошибок при приёме пакета
    volatile unsigned RXC : 1; // Индикатор приёма пакета управления
    volatile unsigned RXBF_FULL : 1; // Индикатор переполнения буфера ПРМ при приёме пакета
    volatile unsigned RXBD_nREADY : 1; // (зарезервировано)
    volatile unsigned RXL : 1; // Индикатор приёма пакета длиной более MaxFrame

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```

volatile unsigned Missed_PKG      : 1;    // (зарезервировано)

volatile unsigned TXF              : 1;    // Индикатор успешной передачи пакета
volatile unsigned TXE              : 1;    // Индикатор наличия ошибок при передаче пакета
volatile unsigned TXC              : 1;    // Индикатор передачи пакета управления
volatile unsigned reserved        : 4;    // (зарезервировано)
volatile unsigned TX_BUSY         : 1;    // Индикатор принятия и обслуживания пакета Pause
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_MAC_INT;
/*
typedef struct bits_MAC_INT_MASK
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned TX_BUSY      : 1;    // Busy
    unsigned              : 4;    // reserved
    unsigned TXC          : 1;    // Transmit Error
    unsigned TXE          : 1;    // Receive Frame
    unsigned TXF          : 1;    // Receive Error

    unsigned              : 3;    // reserved
    unsigned RXBD_nREADY  : 1;    // Receive Frame
    unsigned RXBF_FULL    : 1;    // Receive Error
    unsigned BXC          : 1;    // Busy
    unsigned RXE          : 1;    // Transmit Control Frame
    unsigned RXF          : 1;    // Receive Control Frame
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_MAC_INT_MASK;
*/
typedef struct MAC_PACKETLEN
{
    unsigned int MIN_FRAME;    // Минимальная допустимая длина пакета
    unsigned int MAX_FRAME;    // Максимальная допустимая длина пакета
} t_MAC_PACKETLEN;

typedef struct bits_MAC_COLLCONF
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned COLLVALID      : 8;    // Допустимое время появления коллизии в линии (в 4хВТ
= 400нс)
    unsigned MAXRET         : 4;    // Максимальное кол-во повторений отправки пакета
    unsigned reserved       : 4;    // (зарезервировано)
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned reserved       : 4;    // (зарезервировано)
    unsigned MAXRET         : 4;    // Максимальное кол-во повторений отправки пакета
    unsigned COLLVALID      : 8;    // Допустимое время появления коллизии в линии (в 4хВТ
= 400нс)
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_MAC_COLLCONF;

typedef struct bits_GCTRL
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned GLBL_RST      : 1;    // Общий сброс всего контроллера (активный уровень
"1")
    unsigned READ_CLR_STAT : 1;    // Очистка статистики по чтению (активный уровень "1")
    unsigned SPI_RST       : 1;    // Сброс встроенного контроллера последовательного
порта (активный уровень "1")
    unsigned reserved      : 2;    // (зарезервировано)
    unsigned SPI_RX_EDGE   : 1;    // Активный фронт ПРМ контроллера последовательного
порта (1-положительный,0-отрицательный)
    unsigned SPI_TX_EDGE   : 1;    // Активный фронт ПРД контроллера последовательного
порта (1-положительный,0-отрицательный)
    unsigned SPI_DIR       : 1;    // Порядок передачи бит (1-MSB,0-LSB)
    unsigned SPI_FRAME_POL : 1;    // Активный уровень сигнала кадровой синхронизации
последовательного порта (1-положительный,0-
отрицательный)
    unsigned SPI_CLK_POL   : 1;    // Полярность тактового сигнала последовательного
порта (1-инверсная,0-прямая)
    unsigned SPI_CLK_PHASE : 1;    // Фаза тактового сигнала последовательного порта (1-
инверсная,0-прямая)
    unsigned SPI_MASTER    : 1;    // (зарезервировано)
    unsigned SPI_DIV       : 4;    // (зарезервировано)
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
    unsigned SPI_DIV       : 4;    // (зарезервировано)
    unsigned SPI_MASTER    : 1;    // (зарезервировано)
    unsigned SPI_CLK_PHASE : 1;    // Фаза тактового сигнала последовательного порта (1-
инверсная,0-прямая)
    unsigned SPI_CLK_POL   : 1;    // Полярность тактового сигнала последовательного
порта (1-инверсная,0-прямая)
    unsigned SPI_FRAME_POL : 1;    // Активный уровень сигнала кадровой синхронизации
последовательного порта (1-положительный,0-
отрицательный)
    unsigned SPI_DIR       : 1;    // Порядок передачи бит (1-MSB,0-LSB)
    unsigned SPI_TX_EDGE   : 1;    // Активный фронт ПРД контроллера последовательного
порта (1-положительный,0-отрицательный)
    unsigned SPI_RX_EDGE   : 1;    // Активный фронт ПРМ контроллера последовательного
порта (1-положительный,0-отрицательный)
    unsigned reserved      : 2;    // (зарезервировано)
    unsigned SPI_RST       : 1;    // Сброс встроенного контроллера последовательного

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```

        unsigned   READ_CLR_STAT   :1;    // Очистка статистики по чтению (активный уровень "1")
        unsigned   GLBL_RST        :1;    // Общий сброс всего контроллера (активный уровень
                                        "1")
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_GCTRL;

typedef struct bits_PHY_CTRL
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
        unsigned   PHY_LB          :1;    // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на выходе
                                        контроллера РНУ-уровня до аналоговой части ПРМ/ПРД
                                        (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_DLB         :1;    // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на входе
                                        контроллера РНУ-уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_HALFD       :1;    // Включение режима полудуплексных приёма/передачи
                                        (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_EARLY_DV    :1;    // Включение формирования сигнала RxDV одновременно с
                                        сигналом CRS (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_DIR         :1;    // Порядок передачи битов в полубайте (1-прямой,0-
                                        инверсный)
        unsigned   PHY_BASE_2      :1;    // Переключение на работу с коаксиальным кабелем в
                                        режиме полудуплексных приёма-передачи (1-подключение
                                        по коаксиальному кабелю,0-подключение по витой
                                        паре)
        unsigned   PHY_LINK_PERIOD :6;    // Период следования LINK импульсов -1
                                        (диапазон 1..64 мс)
                                        // Период ожидания LINK импульсов вдвое больше
                                        заданного периода следования LINK импульсов
        unsigned   PHY_RXEN        :1;    // Разрешение работы ПРЬ встроенного контроллера РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_TXEN        :1;    // Разрешение работы ПРД встроенного контроллера РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_EXT_EN      :1;    // Переключение на работу с внешним контроллером РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_RST         :1;    // Сброс встроенного контроллера РНУ-уровня (активный
                                        уровень "1" )
#else //__BIT_ORDER_REVERSE__
        unsigned   PHY_RST         :1;    // Сброс встроенного контроллера РНУ-уровня (активный
                                        уровень "1" )
        unsigned   PHY_EXT_EN      :1;    // Переключение на работу с внешним контроллером РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_TXEN        :1;    // Разрешение работы ПРД встроенного контроллера РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_RXEN        :1;    // Разрешение работы ПРЬ встроенного контроллера РНУ-
                                        уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_LINK_PERIOD :6;    // Период следования LINK импульсов -1 (диапазон 1..64
                                        мс)
                                        // Период ожидания LINK импульсов вдвое больше
                                        заданного периода следования LINK импульсов
        unsigned   PHY_BASE_2      :1;    // Переключение на работу с коаксиальным кабелем в
                                        режиме полудуплексных приёма-передачи (1-подключение
                                        по коаксиальному кабелю,0-подключение по витой
                                        паре)
        unsigned   PHY_DIR         :1;    // Порядок передачи битов в полубайте (1-прямой,0-
                                        инверсный)
        unsigned   PHY_EARLY_DV    :1;    // Включение формирования сигнала RxDV одновременно с
                                        сигналом CRS (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_HALFD       :1;    // Включение режима полудуплексных приёма-передачи
                                        (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_DLB         :1;    // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на входе
                                        контроллера РНУ-уровня (активный уровень "1" )
        unsigned   PHY_LB          :1;    // Включение тестового замыкания ПРД на ПРМ на выходе
                                        контроллера РНУ-уровня до аналоговой части ПРМ/ПРД
                                        (активный уровень "1" )
#endif //__BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_PHY_CTRL;

typedef struct bits_PHY_STAT
{
#ifdef __BIT_ORDER_REVERSE__
        volatile unsigned PHY_EXT_CRIS :1;    // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии несущей в линии
        volatile unsigned PHY_EXT_COL  :1;    // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии коллизии в линии
        volatile unsigned reserved3    :3;    // (зарезервировано)
        volatile unsigned PHY_EXT_LINK :1;    // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии подключения в линии
        volatile unsigned reserved2    :2;    // (зарезервировано)
        volatile unsigned PHY_INT_CRIS :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии несущей в линии
        volatile unsigned PHY_INT_COL  :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии коллизии в линии
        volatile unsigned PHY_INT_LINK :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        наличии подключения в линии
        volatile unsigned PHY_INT_POL  :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        смене полярности сигналов в линии ПРМ
        volatile unsigned PHY_INT_JAB  :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        превышении времени передачи максимально разрешённой
        volatile unsigned PHY_INT_JAM  :1;    // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                        передаче JAM последовательности в случае коллизии

```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```
#else  __BIT_ORDER_REVERSE__
volatile unsigned reserved1      :2;  // (зарезервировано)
volatile unsigned PHY_INT_JAM    :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       передаче JAM последовательности в случае коллизии
volatile unsigned PHY_INT_JAB    :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       превышении времени передачи максимально разрешённой
volatile unsigned PHY_INT_POL    :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       смене полярности сигналов в линии ПРМ
volatile unsigned PHY_INT_LINK   :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии подключения в линии
volatile unsigned PHY_INT_COL    :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии коллизии в линии
volatile unsigned PHY_INT_CRIS   :1;  // Индикатор встроенного контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии несущей в линии
volatile unsigned reserved2      :2;  // (зарезервировано)
volatile unsigned PHY_EXT_LINK   :1;  // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии подключения в линии
volatile unsigned reserved3      :3;  // (зарезервировано)
volatile unsigned PHY_EXT_COL    :1;  // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии коллизии в линии
volatile unsigned PHY_EXT_CRIS   :1;  // Индикатор от внешнего контроллера РНУ-уровня о
                                       наличии несущей в линии
#endif  __BIT_ORDER_REVERSE__
} t_bits_PHY_STAT;

typedef union  MAC_CTRL
{
    unsigned int      all;
    t_bits_MAC_CTRL  bit;
} t_MAC_CTRL;

typedef union  MAC_COLLCONF
{
    unsigned int      all;
    t_bits_MAC_COLLCONF field;
} t_MAC_COLLCONF;

typedef union  INT_SOURCE
{
    volatile unsigned int      all;
    t_bits_MAC_INT            bit;
} t_INT_SOURCE;

typedef union  INT_MASK
{
    unsigned int      all;
    t_bits_MAC_INT    bit;
} t_INT_MASK;

typedef union  GCTRL
{
    unsigned int      all;
    t_bits_GCTRL      bit;
} t_GCTRL;

typedef union  PHY_CTRL
{
    unsigned int      all;
    t_bits_PHY_CTRL   bit;
} t_PHY_CTRL;

typedef union  PHY_STAT
{
    volatile unsigned int      all;
    t_bits_PHY_STAT           bit;
} t_PHY_STAT;

typedef struct  MAC
{
    t_MAC_CTRL      MAC_CTRL;          // Регистр управления MAC-уровнем контроллера
    t_MAC_PACKETLEN  PACKETLEN;       // Регистр управления границами допустимых длин
                                       пакетов (MinFrame и MaxFrame)
    t_MAC_COLLCONF  COLLCONF;        // Регистр управления обработки коллизий
    unsigned int    IPGT;             // Регистр задания межпакетного интервала
    unsigned int    MAC_ADDR[3];      // Регистр задания MAC-адреса контроллера
    unsigned int    HASH[4];         // Регистр задания HASH-таблицы для расширенной
                                       фильтрации MAC-адресов
    t_INT_MASK      INT_MASK;         // Регистр маскирования прерываний
    t_INT_SOURCE    INT_SOURCE;       // Регистр флагов прерываний
    t_PHY_CTRL      PHY_CTRL;         // Регистр управления РНУ-уровнем контроллера
    t_PHY_STAT      PHY_STAT;         // Регистр состояния РНУ-уровня контроллера
    unsigned int    RXBF_HEAD;        // Регистр "головы" буфера ПРМ
    volatile unsigned int    RXBF_TAIL; // Регистр "хвоста" буфера ПРМ
    unsigned int    TXBF_HEAD;        // Регистр "головы" буфера ПРД (зарезервировано)
    volatile unsigned int    TXBF_TAIL; // Регистр "хвоста" буфера ПРД (зарезервировано)
    volatile unsigned int    STAT_RX_ALL; // счетчик кол-ва входящих пакетов дошедших до
```

Спецификация 5600ВГ1У, К5600ВГ1У, К5600ВГ1У

```
volatile unsigned int    STAT_RX_OK;           // счетчик кол-ва успешно принятых входящих
                          // пакетов (!!! при выставленном бите
                          // ERROR_FRAME_EN - считает все пакеты)
volatile unsigned int    STAT_RX_OVF;         // счетчик кол-ва входящих пакетов, вызвавших
                          // переполнение буфера ПРМ
volatile unsigned int    STAT_RX_LOST;        // счетчик кол-ва входящих пакетов, потерянных из-
                          // за неготовности MAC-уровня к приёму
                          // (неготовность дескриптора)
volatile unsigned int    STAT_TX_ALL;         // счетчик кол-ва исходящих пакетов
volatile unsigned int    STAT_TX_OK;         // счетчик кол-ва успешно отосланных исходящих
                          // пакетов

                          unsigned int    base_MAC_RxBF;       // Указатель начала буфера ПРМ в адресном
                          // пространстве контроллера (default = 0x0000)
                          unsigned int    base_MAC_TxBF;       // Указатель начала буфера ПРД в адресном
                          // пространстве контроллера (default = 0x1000)
                          unsigned int    base_MAC_RxBD;       // Указатель начала таблицы дескрипторов ПРМ в
                          // адресном пространстве контроллера (default =
                          // 0x0800)
                          unsigned int    base_MAC_TxBD;       // Указатель начала таблицы дескрипторов ПРМ в
                          // адресном пространстве контроллера (default =
                          // 0x1800)
                          unsigned int    base_MAC_RG;         // Указатель расположения области регистров
                          // управления контроллера (default = 0x1FC0)
    t_GCTRL                GCTRL;             // Регистр управления внешними интерфейсами
                          // контроллера
} t_MAC;

#endif // __MAC_TYPES__
```

ПРИЛОЖЕНИЕ 6. Фильтрация по HASH таблице

В контроллере 5600ВГ1 имеется HASH таблица для осуществления фильтрации входящих пакетов по групповому MAC-адресу.

HASH таблица выполняет роль маски для HASH-функции от MAC-адреса пакета.

HASH-функция вычисляется как 1сдвинутая на значение равное 6 наиболее значащим битам CRC от MAC-адреса назначения пакета.

А именно:

$$\text{HASH}(\text{MAC}) = 1 \ll \text{N.hash}, \quad (1)$$

$$\text{N.hash} = \text{CRC.inv}[31:24], \quad (2)$$

$$\text{CRC.inv}[i] = \sim \text{CRC32}(\text{MAC})[8-i], \quad (3)^*$$

где $i=0 \dots 7$ — номер бита в байте

$\text{CRC32}(\text{MAC})$ — CRC32 от MAC-адреса назначения пакета по полиному 0x04C11DB7 (инв 0xEDB88320)

Примечание:

* если для вычисления используется алгоритм с инверсным CRC, то данный шаг может быть опущен.

Пример:

Пусть имеется пакет с MAC-адресом назначения:

01_23_45_67_89_AB (0x01, 0x23, 0x45, 0x67, 0x89, 0xAB)

Его CRC32 по полиному будет 0x1A0BE8B6,
инверсия производится побайтно по формуле (3):
инверсное значение $\text{CRC.inv} = 0xA72FE892$,
от полученного значения берутся 6 старших бит:
 $\text{N.hash} = \text{CRC.inv}[31:26] = (101001b) = 0x19 = 41$.

$$\text{HASH}(\text{MAC}) = 1 \ll \text{N.hash} = 1 \ll 41 = 0x0000_0200_0000_0000$$

Таким образом, при установке 41-го бита HASH-таблицы (значение 0x0000_0200_0000_0000) будет разрешен прием пакета с MAC-адресом 01_23_45_67_89_AB, а так же всех пакетов CRC32, MAC-адрес назначения которых будет иметь старшие 6 разрядов равными 101001b.

Лист регистрации изменений

№ п/п	Дата	Версия	Краткое содержание изменения	№№ изменяемых листов
1	25.01.2010	1.3	1. Исправлена схема подключения; 2. Таблица 6 приведена в соответствие с ТУ; 3. Введен лист регистрации изменений	17 28
2	01.02.2010	1.4	Значения параметров U_{IL} , U_{IH} . Описание выводов, вывод 18.	4, 28
3	05.04.2010	1.5	Исправлена таблица 2. Дополнен раздел «Контроль MAC-адреса» Исправление ошибок Таблица 2.1: - исправлены ошибки, - дополнен раздел 2.2 MAC_CTRL, - исправлен раздел 2.3 COLLCONF, - дополнен раздел 2.5 INT_MSK/ INT_SRC. Исправлена таблица 6, таблица 7-приведены в соответствие с ТУ.	6, 7 15 13, 18 21 22 23 28, 29
4	27.04.2010	1.6	Замена логотипа	1
5	18.06.2010	1.7	Добавлены зависимости	
6	09.07.2010	2.0	Корректировка по этапу выполнения ОКР	-
7	30.11.2010	2.1	Добавлены правила подключения неиспользуемых проводов (рис.5)	47
8	27.01.2011	2.2	Приведено в соответствие с ТУ	7, 8, 10, 11, 19
9	02.03.2011	2.3	Приведено в соответствие с ТУ и РЭ	По тексту
10	22.04.2011	2.4	Уточнение раздела «Описание функционирования микросхемы» и Приложения 1	По тексту
11	12.10.2011	2.5	Уточнение наименования микросхем	По тексту
12	01.06.2012	2.6.0	1. Замена таблицы 6; 2. Корректировка таблицы 7; 3. Замена рис.5	45 46 50
13	07.06.2012	2.6.1	Исправление ошибки в таблице 6	45
14	23.11.2012	2.6.2	Приведение в соответствие с ТУ после пересмотра. Редактирование текста	По тексту
15	27.02.2013	2.7.0	Приведено в соответствии с ТУ. Устранены ошибки на стр.12 и 40.	12, 40
16	01.11.2013	2.8.0	Исправлено название разряда регистра флагов	20
17	17.02.2015	2.9.0	Корректировка по замечаниям разработчика	По тексту
18	21.01.2016	2.10.0	Исправления в подразделе «Расширенные настройки передачи пакетов». Исправления в подразделе «Настройка размеров пакетов». Исправлена схема на рисунке 10.	19 19 29
19	22.09.2016	2.11.0	Исправлена схема на рисунке 10. Добавлен раздел «Справочные данные». Исправления на рисунке 2.	29 31 8
20	03.05.2018	2.12.0	Корректировка и внесение дополнений в Приложение 1. Регистры контроллера	40 – 43
21	09.11.2018	2.12.1	Исправлен формат текста	5