

Weitere Serielle Schnittstellen

Inhaltsverzeichnis

1	Welche Schnittstellen stehen zur Verfügung	2
1.1	Debug-Schnittstelle „/dev/ttyS0“	2
1.2	UAR0	2
1.3	UART1	2
1.4	UART2	2
1.5	UART3	2
2	Aktivierung serieller Schnittstellen	3
2.1	Im Linux-Kernel	3
2.2	Für den Userspace	3
2.3	Erzeugen der Device-Nodes	4

1 Welche Schnittstellen stehen zur Verfügung

1.1 Debug-Schnittstelle „/dev/ttyS0“

Für Kernelnahe Ausgaben.

1.2 UAR0

Port	Funktion
PA17	TXD
PA18	RXD
PA20	CTS
PA21	RTS

1.3 UART1

Verbundene Ports:

Port	Funktion
PB18	RING
PB19	DTR
PB20	TXD
PB21	RXD
PB23	DCD
PB24	CTS
PB25	DSR
PB26	RTS

1.4 UART2

Port	Funktion
PA22	RXD
PA23	TXD

1.5 UART3

Bei Bedarf stünde noch /dev/ttyS4 zur Verfügung. (Derzeit nicht eingerichtet.)

2 Aktivierung serieller Schnittstellen

2.1 Im Linux-Kernel

Die Datei `kernel/arch/arm/mach-at91rm9200/board-carmeva.c` enthält eine Zeile mit etwa folgendem Inhalt:

```
#define CARMEVA_UART_MAP { 4, 1, -1, -1, -1 }
```

Diese Konfiguration besagt, dass UART0 („/dev/ttyS0“) mit dem Debug-Port verbunden sein soll, sowie eine weitere serielle Schnittstelle (siehe 1.3) bedient werden soll. Da in aufsteigender Reihenfolge zugeordnet wird, handelt es sich dabei um /dev/ttyS1.

Beispiel

Um zum Beispiel den UART0, UART1, UART2, sowie die Debug-Schnittstelle zu bedienen muss diese Zeile mit folgender ersetzt werden:

```
#define CARMEVA_UART_MAP { 4, 0, 1, 2, -1 }
```

Nachdem der Kernel neu kompiliert wurde, stehen (zumindest für den Kernel) vier serielle Schnittstellen zur Verfügung.

2.2 Für den Userspace

Benutzerprogramme kommunizieren mit Hilfe von sog. Device-Nodes mit dem Kernel. Diese Device-Nodes befinden sich im Verzeichnis „/dev“. Für serielle Schnittstellen handelt es sich um Dateien mit der Nomenklatur „/dev/ttySx“, wobei das x eine Ziffer darstellt, welche die entsprechende Schnittstelle adressiert. (Z.B: /dev/ttyS0 für die erste Schnittstelle.)

Damit die im vorherigen Abschnitt gewonnenen Schnittstellen tatsächlich benutzbar werden, müssen entsprechende Device-Nodes erzeugt- bzw. deren Existenz bestätigt werden. Folgende Device-Nodes müssen also existieren:

```
/dev/ttyS0 // Debug-Schnittstelle  
/dev/ttyS1 // UART0  
/dev/ttyS2 // UART1  
/dev/ttyS3 // UART2
```

2.3 Erzeugen der Device-Nodes

Sollten die Device-Nodes **nicht** vorhanden sein können sie mit **mknod** erstellt werden.

```
mknod /dev/ttyS1 c 4 65  
mknod /dev/ttyS2 c 4 66  
mknod /dev/ttyS3 c 4 67  
mknod /dev/ttyS4 c 4 68
```