

Subsystem Design

CAN 转 SPI 桥接器



设计说明

该子系统演示了如何构建 CAN-SPI 桥接器。CAN-SPI 桥接器使器件能够在一个接口上发送或接收信息，并在另一个接口上接收或发送信息 [下载此示例的代码](#)。该子系统支持 SPI 在控制器模式或外设模式下运行。

图 1-1 显示了该子系统的功能图。

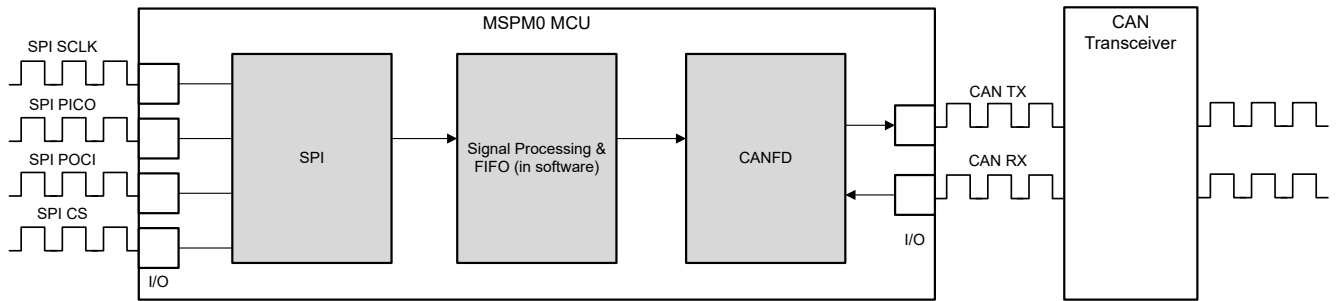


图 1-1. 子系统功能方框图

所需外设

此应用需要 CANFD 和 SPI。

表 1-1. 所需外设

子块功能	外设使用	注释
CAN 接口	(1x) CANFD	在代码中称为 <i>MCAN0_INST</i>
SPI 接口	(1x) SPI	在代码中称为 <i>SPI_0_INST</i>

设计步骤

- 确定 CAN 接口的基本设置，包括 CAN 模式、位时序、消息 RAM 配置等。考虑应用中哪些设置是固定的，哪些设置已更改。在示例代码中，CANFD 的仲裁速率为 250kbit/s，数据速率为 2Mbit/s。
 - CAN-FD 外设的主要特性包括：
 - 具有 ECC 的专用 1KB 消息 SRAM
 - 可配置的发送 FIFO、发送队列和事件 FIFO (最多 32 个元素)
 - 多达 32 个专用发送缓冲器和 64 个专用接收缓冲器。两个可配置的接收 FIFO (每个 FIFO 最多 64 个元素)
 - 多达 128 个滤波器元素
 - 如果启用 CANFD 模式：
 - 完全支持 64 字节 CAN-FD 帧
 - 高达 8Mbit/s 比特率
 - 如果禁用 CANFD 模式：
 - 完全支持 8 字节传统 CAN 帧
 - 高达 1Mbit/s 比特率

2. 确定 CAN 帧，包括数据长度、比特率切换、标识符和数据等。考虑应用中哪些部分是固定的，哪些部分需要更改。在示例代码中，标识符、数据长度和数据在不同帧中可能会发生变化，而其他项则固定不变。请注意，如果需要协议通信，用户需要修改代码。

```
/**
 * @brief Structure for MCAN Rx Buffer element.
 */
typedef struct {
    /* Identifier */
    uint32_t id;
    /* Remote Transmission Request
     * 0 = Received frame is a data frame
     * 1 = Received frame is a remote frame
     */
    uint32_t rtr;
    /* Extended Identifier
     * 0 = 11-bit standard identifier
     * 1 = 29-bit extended identifier
     */
    uint32_t xtd;
    /* Error State Indicator
     * 0 = Transmitting node is error active
     * 1 = Transmitting node is error passive
     */
    uint32_t esi;
    /* Rx Timestamp */
    uint32_t rxts;
    /* Data Length Code
     * 0-8 = CAN + CAN FD: received frame has 0-8 data bytes
     * 9-15 = CAN: received frame has 8 data bytes
     * 9-15 = CAN FD: received frame has 12/16/20/24/32/48/64 data bytes
     */
    uint32_t dlc;
    /* Bit Rat Switching
     * 0 = Frame received without bit rate switching
     * 1 = Frame received with bit rate switching
     */
    uint32_t brs;
    /* FD Format
     * 0 = Standard frame format
     * 1 = CAN FD frame format (new DLC-coding and CRC)
     */
    uint32_t fdf;
    /* Filter Index */
    uint32_t fidx;
    /* Accepted Non-matching Frame
     * 0 = Received frame matching filter index FIDX
     * 1 = Received frame did not match any Rx filter element
     */
    uint32_t anmf;
    /* Data bytes.
     * Only first dlc number of bytes are valid.
     */
    uint16_t data[DL_MCAN_MAX_PAYLOAD_BYTES];
} DL_MCAN_RxBufElement;
```

3. 确定 SPI 接口的基本设置，包括 SPI 模式、比特率、帧大小和 FIFO 等。考虑应用中哪些设置是固定的，哪些设置已更改。在示例代码中，SPI 可以设置为控制器或外设。在控制器模式下，SPI 以 50 万比特率运行。
 - a. SPI 的主要特性包括：
 - i. 可配置为控制器或外设
 - ii. 可编程的时钟位速率以及预分频器；
 - iii. 独立的发送 (TX) 和接收 (RX) 先入先出 (FIFO) 缓冲区；
 - iv. 支持 PACKEN 功能和 single-bit 奇偶校验
 - v. 可编程的数据帧大小和 SPI 模式
 - vi. 发送和接收 FIFO 中断、超限和超时中断以及 DMA 完成
4. 确定 SPI 帧。通常，SPI 以字节为单位传输。为了实现高级别通信，用户可以通过软件实现帧通信。用户还可以根据需要引入特定的通信协议。在示例代码中，消息格式为 < 55 AA ID1 ID2 ID3 ID4 Length Data1 Data2 ...>。用户可以通过输入相同格式的数据，将数据从终端发送到 CAN 总线。55 AA 是标头。ID 区域为 4 字节。长度区域为 1 字节，表示数据长度。请注意，如果用户需要修改 SPI 帧，还需要修改帧采集和解析代码。

表 1-2. SPI 帧形式

接头	地址	数据长度	数据
0x55 0xAA	4 字节	1 字节	(数据长度) 字节

5. 确定桥接器结构，包括需要转换哪些消息，如何转换消息等。
 - a. 考虑桥接器是单向还是双向。通常每个接口都有两个功能：接收和发送。考虑是否只需要包含部分功能（如 SPI 接收、CAN 发送）。在示例代码中，CAN-SPI 桥接器是双向结构。
 - b. 考虑要转换哪些信息以及相应的载体（变量、FIFO）。在示例代码中，标识符、数据和数据长度从一个接口转换到另一接口。代码中定义了两个 FIFO，如图 1-2 所示。

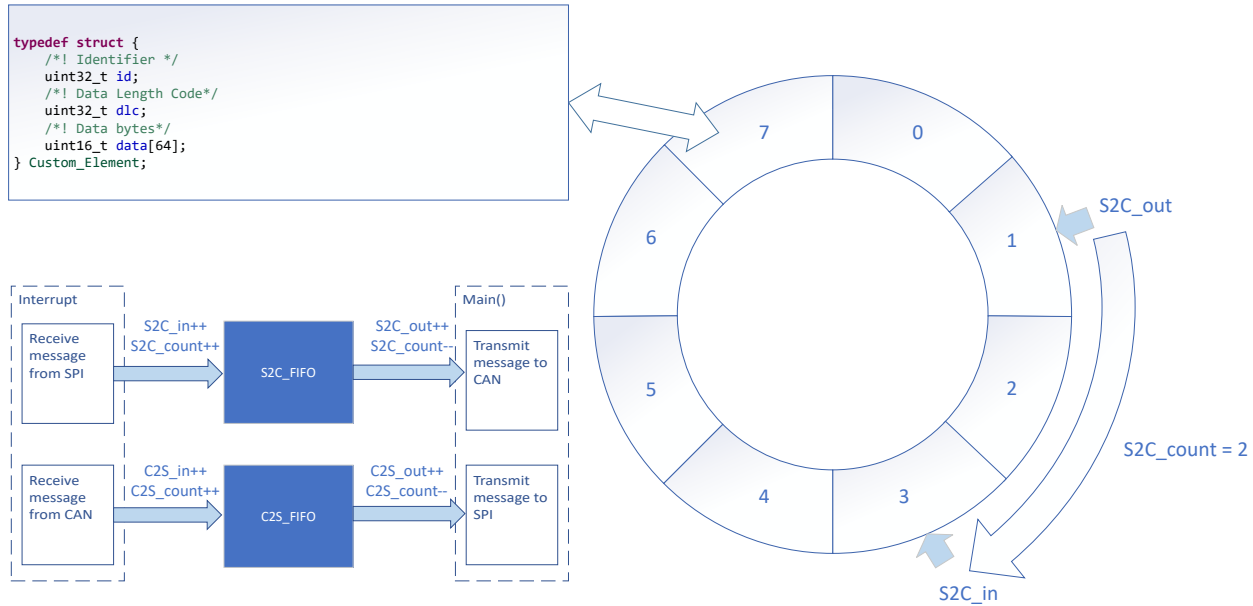


图 1-2. 桥接器结构

6. （可选）考虑优先级设计、拥塞情况、错误处理等。

设计注意事项

1. 考虑应用中的信息流，确定各个接口需要接收或发送的信息和需要遵循的协议，并设计合适的信息传输载体来连接不同的接口。
2. 建议先单独测试接口，然后再实现整体桥接器功能。此外，还要考虑异常情况的处理，如通讯故障、过载、帧格式错误等。
3. 建议通过中断来实现接口功能，以确保及时通信。在示例代码中，接口功能通常在发生中断时实现，在 main() 函数中完成信息传递。

软件流程图

下面是 **CAN-SPI 桥接器** 的代码流程图，说明了如何在一个接口中接收消息并在另一个接口中发送消息。**CAN-SPI 桥接器** 可以分为四个独立的任务：从 SPI 接收、从 CAN 接收、通过 CAN 发送、通过 SPI 发送。两个 FIFO 实现双向消息传输和消息缓存。

请注意，SPI 是一种发送和接收同步的通信方法。当控制器启动发送一个字节时，控制器期望接收一个字节。在本文的设计中，SPI RX 中断不仅用于 SPI 接收，还用于将 TX 数据填充到 SPI TX FIFO 中。如果 SPI 在控制器模式下运行，则在 SPI TX FIFO 存入数据后，SPI 通信会立即开始。如果 SPI 在外设模式下运行，则 SPI 可以等待控制器在存储数据后启动通信。在本演示中，用户可以选择 SPI 模式。

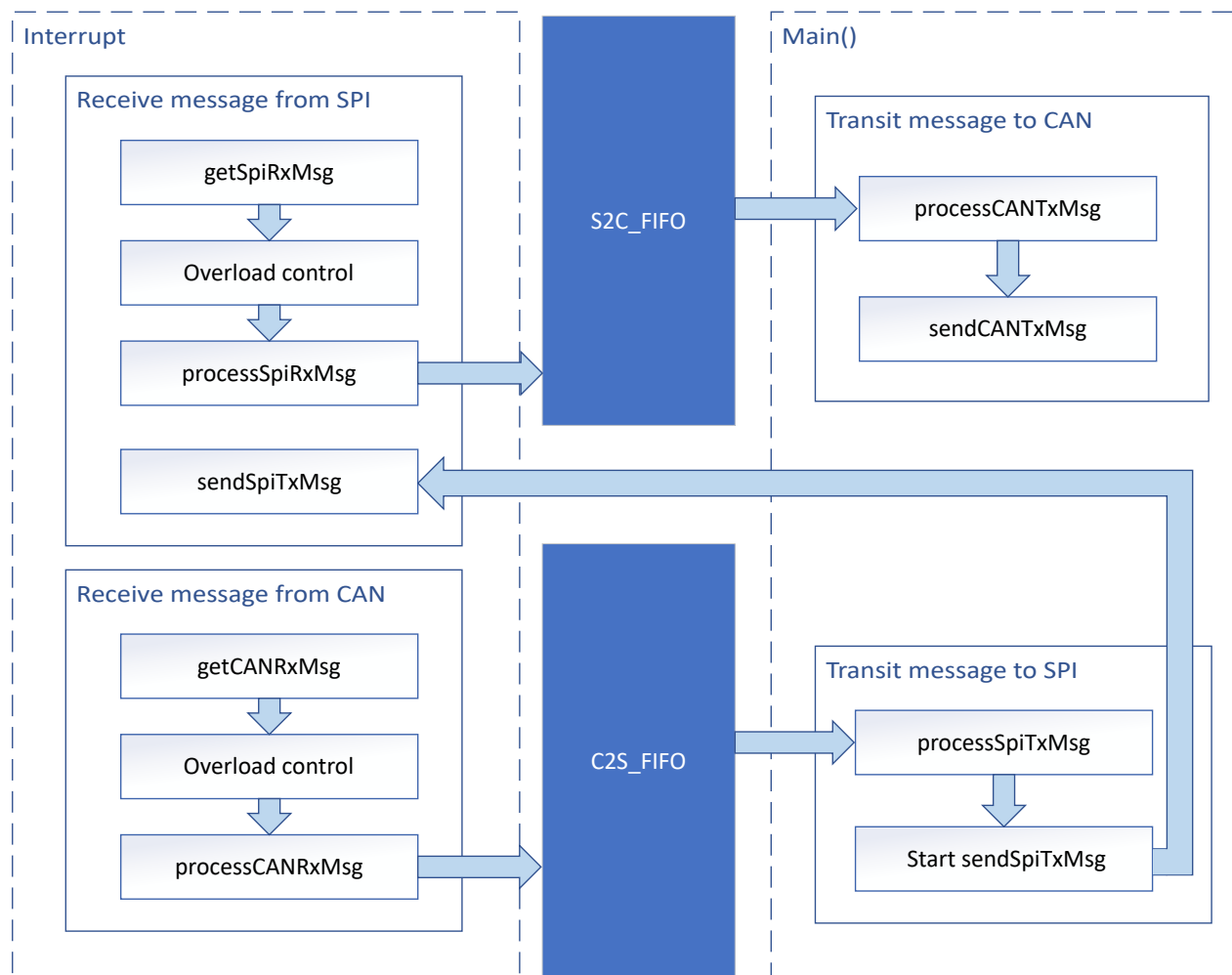


图 1-3. 应用软件流程图

器件配置

该应用利用 TI 系统配置工具 (SysConfig) 图形界面为 CAN 和 SPI 生成配置代码。使用图形界面配置器件外设可简化应用原型设计过程。

用户可以在 SysConfig 中将 SPI 配置为控制器或外设。

图 1-3 中所述流程的代码可在图 1-4 所示的示例代码文件中找到。

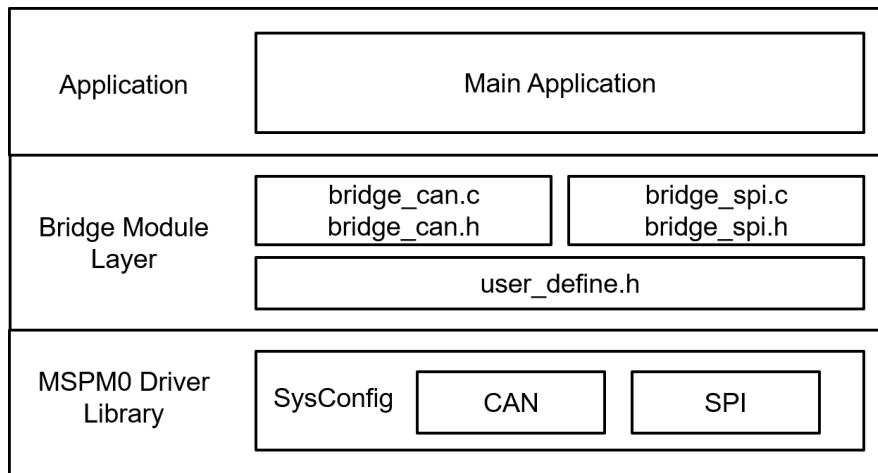


图 1-4. 文件结构

应用代码

以下代码片段显示了修改接口功能的位置。表中的函数被分类到不同的文件中。SPI 接收和发送函数包含在 bridge_spi.c 和 bridge_spi.h 中。CAN 接收和发送函数包含在 bridge_can.c 和 bridge_can.h 中。FIFO 元素结构在 user_define.h 中定义。

用户可以通过文件轻松分离函数。例如，如果只需要 SPI 函数，用户可以保留 bridge_spi.c 和 bridge_spi.h 以调用相应函数。

有关外设的基本配置，请参阅 MSPM0 SDK 和 DriverLib 文档。

表 1-3. 函数和说明

任务	函数	说明	位置
SPI 接收	getSpiRxMsg()	获取接收到的 SPI 消息	bridge_spi.c bridge_spi.h
	processSpiRxMsg()	转换接收到的 SPI 消息格式，并存储到 gSPI_RX_Element 中	
SPI 发送	processSpiTxMsg()	转换要通过 SPI 发送的 gSPI_TX_Element 格式	
	sendSpiTxMsg()	通过 SPI 发送消息	
CAN 接收	getCANRxMsg()	获取接收到的 CAN 消息	bridge_can.c bridge_can.h
	processCANRxMsg()	转换接收到的 CAN 消息格式，并将消息存储到 gCAN_RX_Element 中	
CAN 发送	processCANTxMsg()	转换要通过 CAN 发送的 gCAN_TX_Element 格式	
	sendCANTxMsg()	通过 CAN 发送消息	

Custom_Element 结构在 user_define.h 中定义。Custom_Element 是 FIFO 元素、SPI/CAN 发送的输出元素和 SPI/CAN 接收的输入元素的结构。用户可以根据需要修改结构。

```
typedef struct {
    /* Identifier */
    uint32_t id;
    /* Data Length Code */
    uint32_t dlc;
    /* Data bytes */
    uint16_t data[64];
} Custom_Element;
```

对于 FIFO，有两个全局变量被用作 FIFO。有 6 个全局变量用于跟踪 FIFO。

```
Custom_Element S2C_FIFO[S2C_FIFO_SIZE];
Custom_Element C2S_FIFO[C2S_FIFO_SIZE];
uint16_t S2C_in = 0;
uint16_t S2C_out = 0;
uint16_t S2C_count = 0;
uint16_t C2S_in = 0;
uint16_t C2S_out = 0;
uint16_t C2S_count = 0;
```

结果

通过使用 CAN 分析仪，用户可以在 CAN 侧发送和接收消息。作为演示，可以将两个 LaunchPad 用作两个 CAN-SPI 桥接器（一个 SPI 控制器和一个 SPI 外设）以形成一个环路。当 CAN 分析仪通过控制器 LaunchPad 发送 CAN 消息时，它将从外设 LaunchPad 接收 CAN 消息。

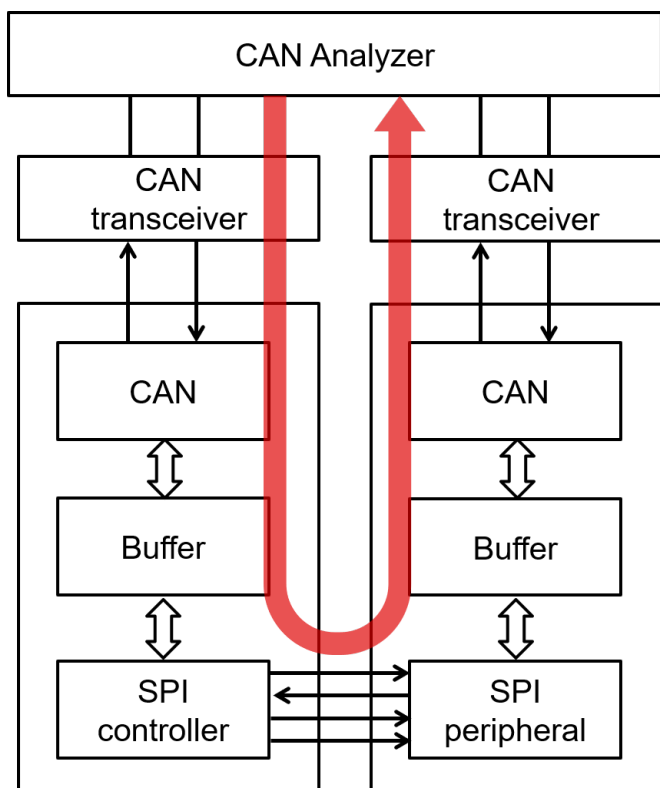


图 1-5. 演示

Index	Time	Device	Channel	Frame ID	Type	CANType	RT	Len	Data
					ALL	ALL	ALI		
0	0.000000	Device0	0	0x1	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	1	00
1	0.000300	Device0	1	0x1	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	1	00
2	18.323700	Device0	0	0x2	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	2	00 11
3	18.324100	Device0	1	0x2	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	2	00 11
4	33.411500	Device0	0	0x3	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	4	00 11 22 33
5	33.411900	Device0	1	0x3	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	4	00 11 22 33
6	50.216400	Device0	0	0x4	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	8	00 11 22 33 44 55 66 77
7	50.216900	Device0	1	0x4	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	8	00 11 22 33 44 55 66 77
8	67.378700	Device0	0	0x5	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	12	00 11 22 33 44 55 66 77 88 99 AA BB
9	67.379400	Device0	1	0x5	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	12	00 11 22 33 44 55 66 77 88 99 AA BB
10	344.182200	Device0	0	0x6	StandardFrame	CANFD Accelerate	Tx	32	00 11 22 33 44 55 66 77 88 99 AA BB CC DD EE FF...
11	344.183400	Device0	1	0x6	StandardFrame	CANFD Accelerate	Rx	32	00 11 22 33 44 55 66 77 88 99 AA BB CC DD EE FF...

图 1-6. CAN 分析仪针对演示发送和接收的消息

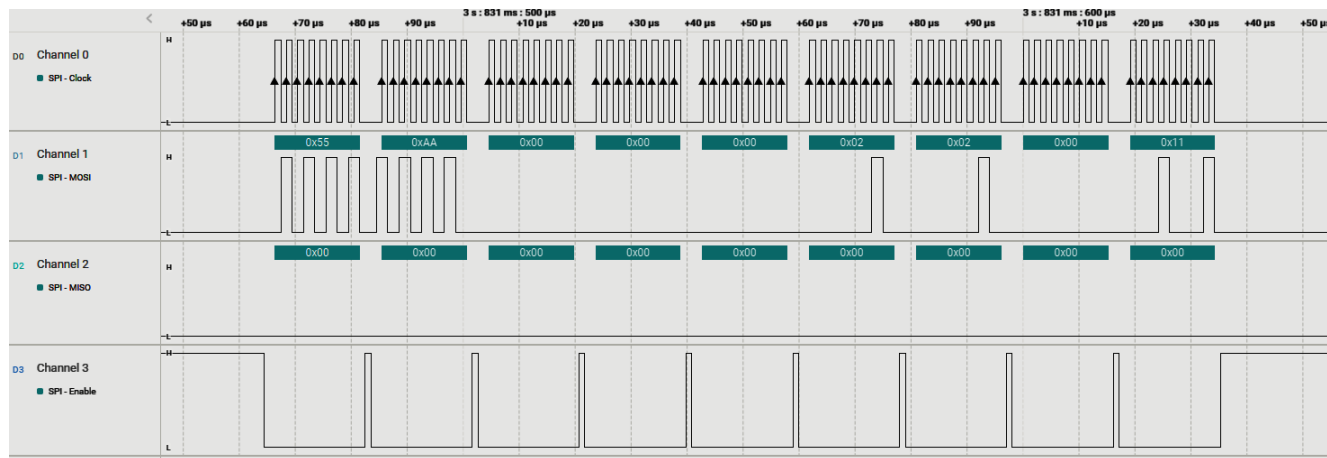


图 1-7. 逻辑分析仪的 PC 终端程序

其他资源

- 德州仪器 (TI), [下载 MSPM0 SDK](#)
- 德州仪器 (TI), [详细了解 SysConfig](#)
- 德州仪器 (TI), [MSPM0 G 系列 80MHz 微控制器](#), 技术参考手册
- 德州仪器 (TI), [MSPM0G LaunchPad 开发套件](#)
- 德州仪器 (TI), [MSPM0 CAN Academy](#)
- 德州仪器 (TI), [MSPM0 SPI Academy](#)

1 修订历史记录

注：以前版本的页码可能与当前版本的页码不同

Changes from Revision * (January 2024) to Revision A (August 2025)

Page

- 删除了“兼容器件”部分..... 1

商标

所有商标均为其各自所有者的财产。

重要通知和免责声明

TI“按原样”提供技术和可靠性数据（包括数据表）、设计资源（包括参考设计）、应用或其他设计建议、网络工具、安全信息和其他资源，不保证没有瑕疵且不做任何明示或暗示的担保，包括但不限于对适销性、某特定用途方面的适用性或不侵犯任何第三方知识产权的暗示担保。

这些资源可供使用 TI 产品进行设计的熟练开发人员使用。您将自行承担以下全部责任：(1) 针对您的应用选择合适的 TI 产品，(2) 设计、验证并测试您的应用，(3) 确保您的应用满足相应标准以及任何其他功能安全、信息安全、监管或其他要求。

这些资源如有变更，恕不另行通知。TI 授权您仅可将这些资源用于研发本资源所述的 TI 产品的相关应用。严禁以其他方式对这些资源进行复制或展示。您无权使用任何其他 TI 知识产权或任何第三方知识产权。您应全额赔偿因在这些资源的使用中对 TI 及其代表造成的任何索赔、损害、成本、损失和债务，TI 对此概不负责。

TI 提供的产品受 [TI 的销售条款](#) 或 [ti.com](#) 上其他适用条款/TI 产品随附的其他适用条款的约束。TI 提供这些资源并不会扩展或以其他方式更改 TI 针对 TI 产品发布的适用的担保或担保免责声明。

TI 反对并拒绝您可能提出的任何其他或不同的条款。

邮寄地址：Texas Instruments, Post Office Box 655303, Dallas, Texas 75265
版权所有 © 2025，德州仪器 (TI) 公司