

Der Boot Modus legt fest, wie man programmieren oder debuggen möchte. Beim XMC1100 stehen insgesamt sieben (DIL16) bzw. elf (DIL36) Boot Modi zur Verfügung. Von diesen werden im Normalfall allerdings nur folgende drei benötigt:

- User Mode (Debug) SWD0 (SWDIO=P0.14, SWDCLK=P0.15)
- User Mode (Debug) SWD1 (SWDIO=P1.3, SWDCLK=P1.2)
- ASC Bootstrap Load Mode (ASC\_BSL), no debug

den gewünschten Modus kann man mit Hilfe von Infineons Memtool, sowie direkt in Dave umstellen.

Die ersten beiden Modi stellen den Mikrocontroller auf SWD (Serial Wire Debug) ein, wodurch eine Programmierung über einen JTAG Adapter ermöglicht wird. Der dritte Modus stellt keine Debug Funktionen zur Verfügung, hier kann nur der interne Flash Speicher über UART programmiert werden. Zusätzlich bietet Dave die Option, den aktuellen Boot Modus auszulesen. Sollte der Mikrocontroller im ASC BSL Modus (Auslieferungszustand) sein, so muss dieser über eine UART Verbindung mittels Infineons Memtool umgestellt werden.

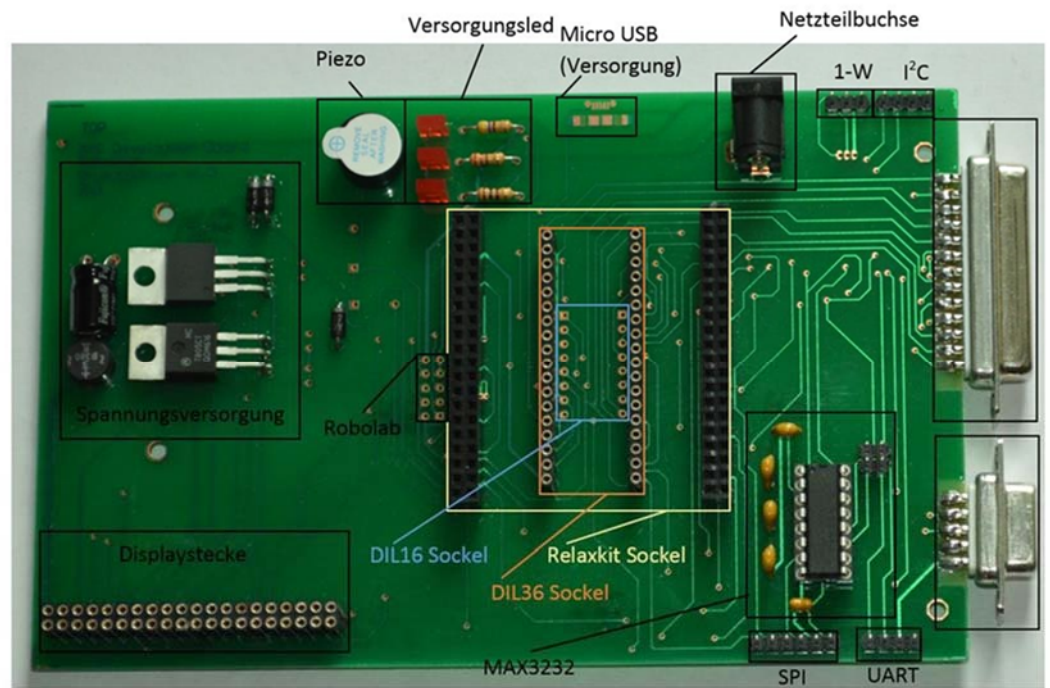
Nach dem Memtool Start sollte sich folgendes Fenster öffnen:

Als ideale Variante diese Linie kennenzulernen bietet sich das XMC2Go Platinchen an. Hier ist ein Debugger und ein Zielprozessor zu einem unschlagbaren Preis von ca. 6 € verfügbar.

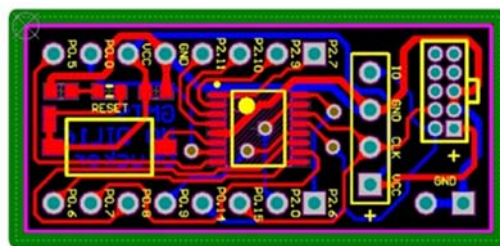
Besonderer Dank gebührt **Ing. Wilhelm Brezovits**

von Infineon der uns wiederum mit Controllern und Eval-Boards großzügig unterstützt hat.

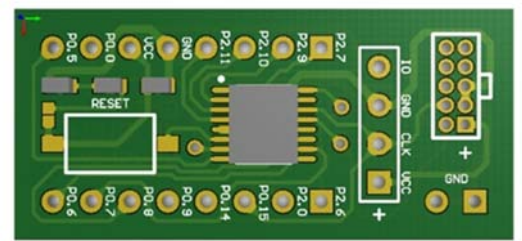
Um die vielseitige Verwendbarkeit des Systems zu demonstrieren war eine Waage als Wuchtgerät für Rasenmähermesser, sowie eine RGB-LED Würfelansteuerung zu realisieren.



**Basisplatine mit Adapter: Boot Mode Konfiguration**



**DIL16-Sockel**



**DIL36-Sockel**

