

Neue CAN Konfiguration

Dieses Dokument zeigt die Netzwerk-Änderungen in Debian Bookworm / Trixie (also auch dem Raspberry Pi OS) im Bezug auf CAN. Es behandelt die Umstellung von **ifupdown** zu **systemd-networkd**, und zeigt wie man Probleme analysiert, Konfigurationen erstellt und Konflikte löst.

YouTube Video #141



Warum anders ab Bookworm

Seit Bookworm ist **ifupdown** nicht mehr standardmäßig installiert und wurde durch **systemd-networkd** ersetzt. Dies betrifft besonders CAN-Interfaces (Controller Area Network), die viel im 3D-Druck genutzt werden.

Warum der Wechsel? *systemd-networkd* ist modern, in *systemd* integriert, ermöglicht parallele Verarbeitung für schnellere Boot-Zeiten und reduziert Abhängigkeiten von alten Skripten.

Vorteile: Höhere Stabilität in serverartigen oder embedded Setups, bessere Fehlerbehandlung, Skalierbarkeit für komplexe Netzwerke wie Bridges oder VLANs.

Nachteile: Lernkurve für Legacy-Nutzer und mögliche Konflikte mit **NetworkManager**, das auf Raspberry Pi für WLAN/Ethernet läuft.

Was ist das ... ?

- **ifupdown:** Ein klassisches, script-basiertes Tool aus den 1990er Jahren, das über Textdateien wie `/etc/network/interfaces` arbeitet. Es ist einfach für statische Konfigurationen (z. B. feste IPs, CAN-Queues), aber imperativ (Schritt-für-Schritt) und veraltet. In Bookworm nicht mehr Standard, muss manuell installiert werden (`apt install ifupdown`). Geeignet für Legacy, aber fehlt an Integration in *systemd*, was zu langsameren Boots und Fehlern führen kann [Debian Network Config ifupdown Docs](#).
- **NetworkManager (NM):** Ein dynamisches Tool für Desktops/Laptops, ideal für WiFi, VPNs, Hotplugging. Verwendet Verbindungen (via `nmcli` oder GUI wie `nm-applet`). Auf Raspberry Pi Bookworm Standard für WLAN/Ethernet, besonders mit GUI. Stark für dynamische Setups, aber

ressourcenintensiv und kann mit `systemd-networkd` kollidieren [NetworkManager Docs Debian NM Wiki](#).

- **systemd-networkd**: Moderner, deklarativer Manager, integriert in `systemd`. Konfiguriert über `.network`- und `.link`-Dateien in `/etc/systemd/network/`. Leichtgewichtig, schnell, stabil für Server/IoT, Default in Bookworm für headless Setups. Ideal für CAN (Bitrate, Restarts direkt setzbar), aber ohne GUI

Systemd ist ein Init-System und System-Manager für Linux-Betriebssysteme. Es ist dafür verantwortlich, den Boot-Prozess zu steuern, Dienste zu verwalten und Systemressourcen zu koordinieren.

[Debian systemd-networkd systemd Docs](#).

Vergleichstabelle:

| Tool | Geschichte & Typ | Stärken | Schwächen | Raspberry Pi-Nutzung |
|-------------------------------|--------------------------------|--|---|---|
| <code>ifupdown</code> | 1990er, script-basiert | Einfach, statisch, niedrige Ressourcen | Veraltet, keine Parallelarbeit, imperativ | Optional für Legacy, manuell installieren |
| NetworkManager | Modern, dynamisch | GUI/TUI, Hotplugging, WiFi/VPN | Ressourcenintensiv, Konflikte möglich | Standard für Desktop/WLAN/Ethernet |
| <code>systemd-networkd</code> | Systemd-integriert, deklarativ | Schnell, stabil, skalierbar | Keine GUI, Lernkurve | Default für headless/CAN/IoT |

Begründung für Wechsel: Debian und Raspberry Pi wollen Konsistenz, Sicherheit und moderne Standards. `systemd-networkd` vermeidet Schwächen von `ifupdown` und passt zu IoT/Cloud-Trends [Debian Release Notes systemd-networkd Docs](#).

Was wird verwendet?

Um zu verstehen, was auf einem Raspberry Pi / SBC läuft, prüfe zuerst die installierten Pakete und Dienste – Bookworm mischt oft **NetworkManager** (GUI, WLAN/Ethernet) und **systemd-networkd** (headless, CAN). Schritte:

- **Pakete prüfen:** `dpkg -l | grep ifupdown` (zeigt, ob installiert; meist nicht in Bookworm).
- **Dienste prüfen:** `systemctl status systemd-networkd` (sollte "active" sein), `systemctl status NetworkManager` (aktiv für WLAN/Ethernet).
- **Interfaces analysieren:** `networkctl list` zeigt `systemd-networkd`-verwaltete Interfaces (z. B. `configured` für `can0`, `unmanaged` für andere). `nmcli device` zeigt `NetworkManager`-verwaltete (z. B. `connected` für `wlan0`). `ip link show` gibt Low-Level-Details (UP/DOWN, Queues). Konflikte (z. B. ein Interface in beiden) via Logs prüfen (siehe Kapitel 5) [RPi Stack Exchange Debian Wiki](#).

```
networkctl list
IDX LINK TYPE OPERATIONAL SETUP
 1 lo   loopback carrier    unmanaged
 2 eth0 ether  no-carrier configuring
```

```

3 can0 can      carrier    configured
4 wlan0 wlan     routable   unmanaged
4 links listed.

```

```
nmcli device
```

| DEVICE | TYPE | STATE | CONNECTION |
|---------------|----------|------------------------|----------------|
| wlan0 | wifi | connected | Fly0S wireless |
| lo | loopback | connected (externally) | lo |
| p2p-dev-wlan0 | wifi-p2p | disconnected | -- |
| eth0 | ethernet | unavailable | -- |
| can0 | can | unmanaged | -- |

CAN-Konfig


CAN-Interfaces (z. B. can0 für MCP2515-Chips, oder USB Koppler) sind von der Bookworm-Änderung betroffen, da sie früher über **ifupdown** liefen. Hier die Schritte für beide Methoden.

<https://www.freedesktop.org/software/systemd/man/latest/networkd.conf.html>

<https://www.freedesktop.org/software/systemd/man/latest/systemd.network.html>

<https://www.freedesktop.org/software/systemd/man/latest/systemd.link.html>

Voraussetzungen

- Die CAN Hardware muss natürlich angeschlossen sein 
- CAN USB Adapter werden - wenn sich die richtige Firmware haben - in der Regel vom Kernel erkannt.
- SPI Devices brauchen oft eine extra Konfig. Beispiel MCP2515 am Raspberry Pi:
 - Editiere /boot/config.txt
 - dtoverlay=mcp2515-can0,oscillator=8000000,interrupt=25

systemd-Methode (link)

- Konfigurationsdateien erstellen
`sudo nano /etc/systemd/network/25-can.network`

```

[Match]
Name=can*
[CAN]
BitRate=1M
RestartSec=0.1s
[Link]
RequiredForOnline=no

```

- Konfigurationsdateien erstellen
`sudo nano /etc/systemd/network/99-can-link.link`

```
[Match]
```

```
OriginalName=can*  
[Link]  
TransmitQueueLength=128
```

- Dienst aktivieren
`sudo systemctl enable --now systemd-networkd`
- `sudo udevadm control --reload-rules && sudo udevadm trigger`
- Reboot erforderlich
`sudo reboot`
- Prüfen
 - `ip link show can0` → Zeigt qlen 1024
 - `networkctl status can0` → Zeigt Bitrate 1M

systemd-Methode (udev)

https://canbus.esoterical.online/Getting_Started.html

- Konfigurationsdateien erstellen
`sudo nano /etc/systemd/network/25-can.network`

```
[Match]  
Name=can*  
[CAN]  
BitRate=1M  
RestartSec=0.1s  
[Link]  
RequiredForOnline=no
```

- Konfigurationsdateien erstellen
`sudo nano /etc/udev/rules.d/10-can.rules`

```
SUBSYSTEM=="net", ACTION=="change|add", KERNEL=="can*",  
ATTR{tx_queue_len}="128"
```

- Dienst aktivieren
`sudo systemctl enable --now systemd-networkd`
- `sudo udevadm control --reload-rules && sudo udevadm trigger`
- Reboot nicht zwingend erforderlich
`sudo reboot`
- Prüfen
 - `ip link show can0` → Zeigt qlen 1024
 - `networkctl status can0` → Zeigt Bitrate 1M

ifupdown (legacy / alt)

Dies ist die "alte" Methode um ein CAN Interface einzurichten. Diese Variante wurde bis Debian 11 (Bullseye) verwendet.

Sie funktioniert aber immer noch wenn man `ifupdown` nachinstalliert.

Hinweis: In neuen Debian Versionen (Bookworm, Trixie) lieber gleich auf die neue Variante umsteigen !

- Ein (oder vermutlich DAS) Hauptproblem warum diese Version in neuen Systemen nicht mehr funktioniert ist das fehlende Paket `ifupdown`.

Wenn man also diese Version der CAN Konfiguration nutzen möchte, dann muss es nachinstalliert werden:

```
sudo apt install ifupdown
```

- Dann die übliche Konfig anlegen

```
sudo nano /etc/network/interfaces.d/can0
```

```
allow-hotplug can0
iface can0 can static
    bitrate 1000000
up ifconfig $IFACE txqueuelen 1024
```

- Testweise aktivieren falls es down ist geht mittels

```
sudo ifup can0
```
- Prüfen kann man das dann mit

```
ifconfig can0
```

 oder

```
ip link show can0
```

Nachteil: Weniger integriert, potenziell langsamere Boots [CANbus Guide](#).

Migration

Bei Upgrades von Bullseye auf eine höhere Debian Version ...

- Entferne alte `/etc/network/interfaces`-Dateien
- LAN / WLAN mittels Network Manager einrichten (`nmtui`)
- CAN mittels `systemd-networkd` einrichten

nützliche Tools

Hier sind die wichtigsten Tools für Diagnose und Management, mit Beispielen und Anwendungsfällen:

systemd-networkd:

- `networkctl list`: Übersicht aller Interfaces (z. B. `can0 configured`).
- `networkctl status <iface>`: Details zu Bitrate/Status (z. B. `can0 Bitrate`).
- `systemd-analyze`: Boot-Zeiten-Analyse für Netzwerk-Verzögerungen.

NetworkManager:

- `nmcli device`: Geräte-Status (z. B. `wlan0 connected`).
- `nmcli connection show`: Verbindungs-Details (IPs, DNS).
- `nmtui`: Text-UI für headless Setups.
- `nm-connection-editor`: GUI für Desktop (wenn nicht vorhanden → `sudo apt install network-manager-gnome`)

Allgemein:

- `ip link show <iface>`: Low-Level-Status, Queues.
- `ip addr show <iface>`: IPs und Adressen.
- `ls /etc/systemd/network/`: Configs anzeigen

[networkctl Docs](#) [NM Docs](#) [Arch Wiki](#).

journalctl / dmesg

Debugging ist essenziell für Netzwerkprobleme. Hier die wichtigsten Log-Tools:

journalctl: Systemd-Logs. Nutze:

- `journalctl -u systemd-networkd`: Logs für *systemd-networkd* (suche "Link UP", Errors wie "Failed to bring up").
- `journalctl -u NetworkManager`: Logs für NM.
- **Achten auf**: Timestamps (`-S "5 minutes ago"`), Prioritäten (`-p err` für Errors), Units (`-u`). Live-Monitoring mit `--follow`.

dmesg: Kernel-Logs. Nutze:

- `dmesg | grep can`: CAN-Treiber-Init (z. B. "MCP2515 initialized" oder "No carrier").
- **Achten auf**: Zeitstempel (seit Boot), Level (`-l err` für Errors).

Andere Stellen:

- `/var/log/syslog`: Allgemeine Logs.
- `/var/log/kern.log`: Kernel-Logs.
- `systemctl status <dienst>`: Kurze Übersicht.
- `journalctl -b`: Logs seit letztem Boot

[journalctl Docs](#) [dmesg Docs](#) [Debian Journal](#).

Tip: `journalctl --vacuum-time=2weeks` zum Log-Aufräumen.

Parallelbetrieb NM & systemd-networkd

In Bookworm laufen **NetworkManager** (WLAN/Ethernet) und **systemd-networkd** (headless/CAN) oft parallel, was Konflikte verursachen kann. Häufige Probleme:

- **Konflikte bei Interfaces**: Z. B. `eth0` als *configuring* in `networkctl`, aber *unavailable* in `nmcli` – beide Manager greifen zu.
- **Symptome**: Doppelte IPs, Boot-Verzögerungen (z. B. `systemd-networkd-wait-online fail`), Interfaces nicht erreichbar.
- **Ursachen**: Überlappende Konfigurationen (z. B. `.network`-Datei für `eth0` in `/etc/systemd/network/`). Community-Berichte über Netzwerkbrüche bei Upgrades [Medium Story RPi Forum Konflikte](#).

Lösungen:

- **Trenne Interfaces:** In `/etc/NetworkManager/NetworkManager.conf`:

```
code [keyfile] unmanaged-devices=interface-name:can*
```

```
Danach: ''sudo systemctl restart NetworkManager''.
* **Deaktiviere einen Manager**:  
Z. B. ''sudo systemctl disable NetworkManager''.
* **Prüfe Konfig-Dateien**:  
Entferne eth0 aus ''/etc/systemd/network/'':
''code
sudo rm /etc/systemd/network/<eth0-datei>.network
sudo systemctl restart systemd-networkd
''
```

Demo: Zeige Konflikt aus Rechner-Daten, dann Fix: `nmcli connection add type ethernet ifname eth0 con-name "Wired connection 1"`

CAN mit NM?

Kurz: Möglich, aber **nicht empfohlen**. **NetworkManager** ist für IP-basierte Netzwerke (WiFi, Ethernet, VPN) optimiert und unterstützt CAN nicht nativ (keine Bitrate/Queue-Optionen).
Workaround: Custom-Skripte in `/etc/NetworkManager/dispatcher.d/` (z. B. für `ip link set can0 type can bitrate 1M`), aber das ist kompliziert und unstabil. Community empfiehlt **systemd-networkd** für CAN, da es low-level-Protokolle besser handhabt. NM sollte CAN als *unmanaged* markieren

[Stack Exchange NM Config Docs](#).

Befehlsreferenz

Hier eine Zusammenfassung aller nützlichen Befehle aus dem Video als Quick-Reference:

| Kategorie | Befehl | Beschreibung & Beispiel |
|----------------------------|--|---|
| Installation/Status | <code>dpkg -l grep ifupdown</code> | Prüft, ob ifupdown installiert ist. |
| | <code>systemctl status systemd-networkd</code> | Zeigt Status von systemd-networkd (active/inactive). |
| | <code>systemctl status NetworkManager</code> | Zeigt Status von NM. |
| Interface-Übersicht | <code>networkctl list</code> | Listet systemd-verwaltete Interfaces (z. B. can0 configured). |
| | <code>nmcli device</code> | Listet NM-verwaltete Interfaces (z. B. wlan0 connected). |
| | <code>ip link show <iface></code> | Low-Level-Details (z. B. ip link show can0 für Queue/Status). |
| | <code>ip addr show <iface></code> | IPs und Adressen (z. B. für eth0). |

| Kategorie | Befehl | Beschreibung & Beispiel |
|--------------------|--|---|
| Konfiguration | <code>sudo systemctl enable --now systemd-networkd</code> | Aktiviert systemd-networkd. |
| | <code>sudo ifup <iface></code> | Aktiviert Interface mit ifupdown (z. B. can0). |
| | <code>nmcli connection add type ethernet ifname eth0 con-name "Wired"</code> | Fügt NM-Verbindung hinzu. |
| | <code>sudo udevadm control --reload-rules && sudo udevadm trigger</code> | Lädt Udev-Regeln neu (für .link-Dateien). |
| Debugging | <code>journalctl -u systemd-networkd</code> | Logs für systemd-networkd (filtere mit -p err). |
| | <code>journalctl -u NetworkManager</code> | Logs für NM. |
| | <code>dmesg grep can</code> | Kernel-Logs für CAN (z. B. Treiber-Init). |
| | <code>systemd-analyze blame</code> | Boot-Zeiten-Analyse (zeigt Netzwerk-Verzögerungen). |
| Manuell Aktivieren | <code>sudo ip link set can0 up type can bitrate 1M</code> | Manuelles CAN-Setup (Fallback). |

Python Testscript

Dieses Python Script zeigt, welches Interface von welchem Manager gemanaged wird.

Beispielausgabe

```
fly@fly-minipad:~$ python3 can.py
System Information:
OS                : Armbian 25.8.1 bookworm
Kernel            : 5.10.85-v3.0-fly-sunxi

Interfaces and Managers:
+-----+-----+-----+
| Interface | Manager | Configuration Source |
+-----+-----+-----+
| can       | ifupdown | /etc/network/interfaces.d/can1 |
| can0      | ifupdown | /etc/network/interfaces.d/can0 |
| can1      | ifupdown | /etc/network/interfaces.d/can1 |
| eth0      | Unmanaged or Unknown | None |
| eth1      | NetworkManager | Connection: Wired |
| inet      | ifupdown | /etc/network/interfaces |
| lo        | NetworkManager | Connection: (externally) |
| p2p-dev-wlan0 | Unmanaged or Unknown | None |
| wlan0     | NetworkManager | Connection: NoMamsLand |
+-----+-----+-----+
```

[can.py](#)

```
#!/usr/bin/env python3
import subprocess
import re
import os
import glob
from platform import release, system, uname

def run_command(cmd):
    result = subprocess.run(cmd, shell=True, capture_output=True,
text=True)
    return result.stdout.splitlines()

def parse_networkctl():
    networkctl = run_command("networkctl list")
    interfaces = {}
    for line in networkctl[1:]: # Skip header
        parts = re.split(r'\s+', line.strip())
        if len(parts) >= 5:
            iface, setup = parts[1], parts[-1]
            interfaces[iface] = {"setup": setup, "config": None}
            for f in glob.glob("/etc/systemd/network/*.network"):
                with open(f, "r") as file:
                    if f"Name={iface}" in file.read() or "Name=*" in
file.read():
                        interfaces[iface]["config"] = f
    return interfaces

def parse_nmcli():
    nmcli = run_command("nmcli device")
    interfaces = {}
    for line in nmcli[1:]: # Skip header
        parts = re.split(r'\s+', line.strip())
        if len(parts) >= 4:
            iface, state, conn = parts[0], parts[2], parts[3]
            interfaces[iface] = {"state": state, "config":
f"Connection: {conn}" if conn != "--" else None}
    return interfaces

def check_ifupdown():
    interfaces = {}
    if os.path.exists("/etc/network/interfaces"):
        with open("/etc/network/interfaces", "r") as f:
            for line in f:
                if line.strip().startswith(("iface ", "allow-hotplug
"))):
                    parts = line.split()
                    if len(parts) > 1:
                        iface = parts[1] if parts[0] == "allow-hotplug"
else parts[2]
                        interfaces[iface] = {"manager": "ifupdown",
"config": "/etc/network/interfaces"}
```

```
for file in glob.glob("/etc/network/interfaces.d/*"):
    with open(file, "r") as f:
        for line in f:
            if line.strip().startswith(("iface ", "allow-hotplug
"))):
                parts = line.split()
                if len(parts) > 1:
                    iface = parts[1] if parts[0] == "allow-hotplug"
else parts[2]
                    interfaces[iface] = {"manager": "ifupdown",
"config": file}
                return interfaces

def print_system_info():
    os_info = "Raspberry Pi OS" if os.path.exists("/etc/rpi-issue")
else "Unknown OS"
    with open("/etc/os-release", "r") as f:
        for line in f:
            if line.startswith("PRETTY_NAME="):
                os_info = line.split("=")[1].strip().strip('"')
                break
    kernel = release()
    print(f"System Information:")
    print(f"{'OS':<20}: {os_info}")
    print(f"{'Kernel':<20}: {kernel}")
    print()

def print_table(data):
    headers = ["Interface", "Manager", "Configuration Source"]
    max_len = [len(h) for h in headers]
    rows = []
    for iface, info in data.items():
        manager = info.get("manager", "Unmanaged or Unknown")
        config = info.get("config", "None")
        rows.append([iface, manager, config])
        max_len = [max(max_len[i], len(str(col))) for i, col in
enumerate([iface, manager, config])]

    print("+" + "+" .join("-" * (l + 2) for l in max_len) + "+")
    print("|" + "|" .join(f" {h:<{max_len[i]}} " for i, h in
enumerate(headers)) + "|")
    print("+" + "+" .join("-" * (l + 2) for l in max_len) + "+")

    for row in sorted(rows, key=lambda x: x[0]):
        print("|" + "|" .join(f" {col:<{max_len[i]}} " for i, col in
enumerate(row)) + "|")
    print("+" + "+" .join("-" * (l + 2) for l in max_len) + "+")

def main():
```

```
print_system_info()
print("Interfaces and Managers:")

networkctl_ifaces = parse_networkctl()
nmcli_ifaces = parse_nmcli()
ifupdown_ifaces = check_ifupdown()

all_ifaces = set(networkctl_ifaces.keys()) |
set(nmcli_ifaces.keys()) | set(ifupdown_ifaces.keys())
result = {}

for iface in all_ifaces:
    if iface in ifupdown_ifaces:
        result[iface] = {"manager": "ifupdown", "config":
ifupdown_ifaces[iface]["config"]}
        elif networkctl_ifaces.get(iface, {}).get("setup", "") in
["configured", "configuring"]:
            result[iface] = {"manager": "systemd-networkd", "config":
networkctl_ifaces[iface]["config"]}
            elif nmcli_ifaces.get(iface, {}).get("state", "") in
["connected", "connecting"]:
                result[iface] = {"manager": "NetworkManager", "config":
nmcli_ifaces[iface]["config"]}
            else:
                result[iface] = {"manager": "Unmanaged or Unknown",
"config": "None"}

print_table(result)

if __name__ == "__main__":
    main()
```

Links

Weitere Themen: Vorteile von **systemd-networkd** (automatische Restarts), Nachteile (keine GUI), Alternativen wie Netplan (Ubuntu-fokussiert). Integration mit raspi-config für WiFi, CAN in Docker.

- Raspberry Pi Foren: [Bookworm Änderungen](#), [NM vs. systemd](#), [CAN Setup](#)
- Debian Wiki: [systemd-networkd Guide](#)
- Stack Exchange: [systemd Nutzung](#)
- Medium: [Migration Story](#)
- Arch Wiki: [Erweiterte Docs](#)
- Hackaday: [RPI Netzwerk](#)
- Offizielle RPi-Docs: [Netzwerk-Konfig](#)

Last update: 2025/09/03 22:10 klipper_faq:can:neue_can_konfiguration https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper_faq:can:neue_can_konfiguration&rev=1756930231

From:
<https://www.drklipper.de/> - **Dr. Klipper Wiki**

Permanent link:
https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper_faq:can:neue_can_konfiguration&rev=1756930231

Last update: **2025/09/03 22:10**

