



ESP8266 SPI模块使用说明

Version 0.1

Espressif Systems IOT Team Copyright (c) 2015



免责申明和版权公告

本文中的信息,包括供参考的URL地址,如有变更,恕不另行通知。

文档"按现状"提供,不负任何担保责任,包括对适销性、适用于特定用途或非侵权性的任何担保,和任何 提案、规格或样品在他处提到的任何担保。本文档不负任何责任,包括使用本文档内信息产生的侵犯任 何专利权行为的责任。本文档在此未以禁止反言或其他方式授予任何知识产权使用许可,不管是明示许 可还是暗示许可。

Wi-Fi联盟成员标志归Wi-Fi联盟所有。

文中提到的所有商标名称、商标和注册商标均属其各自所有者的财产,特此声明。

版权归© 2014 乐鑫信息技术有限公司所有。保留所有权利。



Table of Contents

1.	功能综述		∠
2.	ESP8266 SPI主机协议格式		
		SPI主机支持的通信格式	
	2.2.	现有API支持的SPI主机通信格式	
3.	ESP8266 SPI从机协议格式		∠
	3.1.	SPI从机时钟极性配置要求	∠
	3.2.	SPI从机支持的通信格式	∠
	3.3.	SPI从机支持命令定义	5
	3.4.	现有API支持的SPI从机通信格式	5
4.	SPI模块API函数说明		5
		SPI主机API函数说明	
		SPI主机API函数说明	



1. 功能综述

ESP8266 SPI模块用于与各种支持SPI协议的设备进行通信,在电气接口方面,支持SPI协议标准的4线通信(CS, SCLK, MOSI, MISO)。与普通SPI模块不同的是,ESP8266 SPI模块对SPI接口的FLASH存储器做了特殊的支持。因此ESP8266 SPI模块的主机与从机模式都有着相应的固定硬件控制协议,与之通信的SPI设备需要做对应的匹配处理。

2. ESP8266 SPI主机协议格式

2.1. SPI主机支持的通信格式

ESP8266SPI主机通信格式为命令+地址+读/写数据,具体为:

- (1) 命令:必须存在;长度,1-16bits;主机输出从机输入(MOSI)。
- (2) 地址:可选;长度,0-32bits; 主机输出从机输入(MOSI)。
- (3) 数据写或读:可选;长度,0-512bits(64bytes);主机输出从机输入(MOSI)或主机输入从机输出(MISO)。

2.2. 现有API支持的SPI主机通信格式

ESP8266 SPI的API函数中给出两个固定的主机初始化模式,一个模式支持大多数以字节单位的常规SPI通信,另一个模式专为驱动一种彩色LCD屏设计,该设备需要一次9位的非标准SPI通信格式,详细叙述参见4.1节。

3. ESP8266 SPI从机协议格式

3.1. SPI从机时钟极性配置要求

与ESP8266 SPI从机通信的主机设备时钟极性需配置为:空闲低电平,上升沿采样,下降沿变换数据。并且在一次16位读/写过程中,务必保持片选信号CS的低电平,如果在发送过程中CS被拉高,从机内部状态将会重置。

3.2. SPI从机支持的通信格式

ESP8266SPI从机通信格式与主机模式基本相同为命令+地址+读/写数据,而从机读写操作有固定硬件命令,且地址部分不能去除,具体为:

- (1) 命令:必须存在;长度,3-16bits;主机输出从机输入(MOSI)。
- (2) 地址:必须存在;长度,1-32bits;主机输出从机输入(MOSI)。



(3) 数据写或读:可选;长度,0-512bits(64bytes);主机输出从机输入(MOSI)或主机输入从机输出(MISO)。

3.3. SPI从机支持命令定义

从机接收命令长度至少是3位且低3位对应有固定的硬件读写操作,具体为:

- (1) 010(从机接收):将主机发送数据通过MOSI写入从机数据缓存对应寄存器SPI_FLASH_C0至SPI_FLASH_C15。
- (2) 011(从机发送):将从机缓存对应寄存器SPI_FLASH_C0至SPI_FLASH_C15中的数据通过MISO发送到主机。
- (3) 110(从机同时收发):将从机数据缓存发送至MISO同时将MOSI上的主机数据写入数据缓存SPI_FLASH_C0至SPI_FLASH_C15。
- (4) 注意:其余数值用于读写SPI从机的状态寄存器SPI_FLASH_STATUS,由于其通信格式与读写数据缓存不同,会造成从机读写错误,请勿使用。

3.4. 现有API支持的SPI从机通信格式

ESP8266 SPI的API函数中给出一个固定的从机初始化模式,该模式为兼容大多数以字节为单位的设备,将从机通信格式设定为: 7bits命令+1bit地址+8bits读/写数据。这样其他SPI主机设备进行一次16bits(或两次8bits且CS需要保持低电平)的通信就可以对ESP8266的SPI从机进行一字节的读或写操作。详细参见 4.2节。

4. SPI模块API函数说明

4.1. SPI主机API函数说明

(1) void spi_lcd_mode_init(uint8 spi_no)

功能: 为驱动TM035PDZV36彩色液晶屏提供的SPI主机初始化程序。

参数说明:

uint8 spi no——所使用SPI模块号,只能输入SPI(0)与HSPI(1)其他输入无效。

(2) void spi_lcd_9bit_write(uint8 spi_no,uint8 high_bit,uint8 low_8bit)

功能:为驱动TM035PDZV36彩色液晶屏提供的SPI主机发送函数,该液晶模块需要一次需要9位传输。参数说明:

uint8 spi_no——所使用SPI模块号,只能输入SPI与HSPI其他输入无效。 uint8 high bit——第9位数据,0代表第九位为0,其余数据都表示第9位为1



uint8 low_8bit——低8位数据

(3) void spi_master_init(uint8 spi_no)

功能: 常规SPI主机初始化函数,波特率为CPU时钟的4分频,初始化后可以使用除 spi_lcd_9bit_write以外的所有主机函数。

参数说明:

uint8 spi no——所使用SPI模块号,只能输入SPI与HSPI其他输入无效。

(4) void spi_mast_byte_write(uint8 spi_no,uint8 data)

功能: 完成基本的一字节的主机发送。

参数说明:

uint8 spi_no——所使用SPI模块号,只能输入SPI与HSPI其他输入无效。 uint8 data——8位发送数据

(5) void spi_byte_write_espslave(uint8 spi_no,uint8 data)

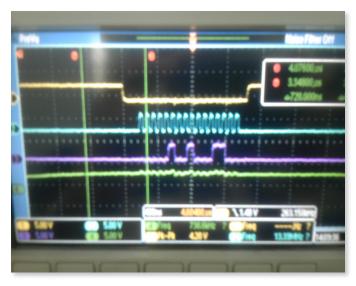
功能:对ESP8266的SPI从机写入一字节数据。

由于从机设置为: 7bits命令+1bit地址+8bits数据, 因此完成发送需要一次16bits的传输并且第一字节的固定为0b000010+0(原理参见3.3)即0x04,第二字节为发送数据data。实际发送波形如图1所示。

参数说明:

uint8 spi_no——所使用SPI模块号,只能输入SPI与HSPI其他输入无效。 uint8 data——8位发送数据

图1 spi_byte_write_espslave写入ESP8266从机波形



黄线CS, 蓝线CLK, 红线MOSI, 绿线MISO



(6) void spi_byte_read_espslave(uint8 spi_no,uint8 *data)

功能:对ESP8266的SPI从机读取一字节数据,也可以读取其他SPI从机设备。

由于ESP8266从机设置为: 7bits命令+1bit地址+8bits数据, 因此完成发送需要一次16bits的传输并且第一字节的固定为0b0000011+0(原理参见3.3)即0x06,第二字节为接收数据。

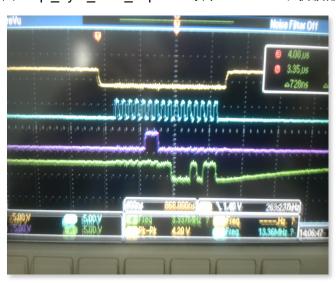
实际运行波形如图2所示。

对于其他全双工SPI从机设备,需要设置从机完成一次16bits的通信,并将有效数据放置在从机发送缓存的第二个字节,该字节会被ESP8266主机接收。

参数说明:

uint8 spi_no——所使用SPI模块号,只能输入SPI与HSPI其他输入无效。 uint8* data——8位接收数据所在内存地址

图2 spi byte read espslave读取ESP8266从机波形



黄线CS, 蓝线CLK, 红线MOSI, 绿线MISO

4.2. SPI主机API函数说明

(1) void spi_slave_init(uint8 spi_no)

功能: SPI从机模式初始化,将IO口配置为SPI模式,启用SPI传输中断,并注册 spi_slave_isr_handler 函数。

通信格式设定为 7bits命令+1bit地址+8bits读/写数据。命令与地址组成高8位,且地址位必须为0,根据 3.3节叙述,支持: 0x04主机写从机读, 0x06主机读从机写, 0x0c主从同时读写, 三个主机命令。 通信波形参见图1, 2。

参数:

spi no: SPI模块的序号, ESP8266处理器有两组功能相同的SPI模块, 分别为SPI和HSPI



可选配的值: SPI或HSPI

(2) spi_slave_isr_handler(void *para)

功能与触发条件: spi中断处理函数,主机如正确进行了传输操作(读或写从机),中断就会触发。 代码:

```
//0x3ff00020 is isr flag register, bit4 is for spi isr,
   if(READ PERI REG(0x3ff00020)&BIT4){
          //following 3 lines is to close spi isr enable
          regvalue=READ_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(SPI));
          regvalue\&=\sim(0x3ff):
          WRITE PERI REG(SPI FLASH SLAVE(SPI), regvalue);
          //os_printf("SPI ISR is trigged\n"); //debug code
   }else if(READ_PERI_REG(0x3ff00020)&BIT7){ //bit7 is for hspi isr,
          //following 3 lines is to clear hspi isr signal
          regvalue=READ PERI REG(SPI FLASH SLAVE(HSPI));
          regvalue\&=\sim(0x1f);
          WRITE_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(HSPI),regvalue);
//when master command is write slave 0x04,
//recieved data will be occur in register SPI FLASH C0's low 8 bit,
//also if master command is read slave 0x06,
//the low 8bit data in register SPI FLASH C0 will transmit to master,
          //so prepare the transmit data in SPI FLASH C0' low 8bit,
          //if a slave transmission needs
          recv data=(uint8)READ PERI REG(SPI FLASH C0(HSPI));
          /*put user code here*/
  //
          os printf("recv data is %08x\n", recv data);//debug code
  }else if(READ_PERI_REG(0x3ff00020)&BIT9){ //bit9 is for i2s isr,
```

代码说明:由于SPI用于读写程序存储flash芯片,因此使用HSPI进行通信。对于ESP8266处理器而言应该有多个设备公用此中断函数,包括SPI模块,HSPI模块,I2S模块,寄存器 0x3ff00020的第4位、第7位、第9位分别对应。

SPI模块会频繁触发传输中断,因此需要关闭其5个中断源使能,对应代码如下:





regvalue=READ_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(SPI));

regvalue $\&=\sim(0x3ff)$;

WRITE_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(SPI),regvalue);

而在HSPI触发的情况下,需要软件清零其5个中断源以避免反复触发中断函数。代码对应如下:

regvalue=READ_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(HSPI));

regvalue $\&=\sim(0x1f)$;

WRITE_PERI_REG(SPI_FLASH_SLAVE(HSPI),regvalue);

而接收和发送数据都共用一个寄存器SPI FLASH CO。其中读出寄存器对应代码:

recv_data=(uint8)READ_PERI_REG(SPI_FLASH_C0(HSPI));

recv_data为全局变量。在该语句之后可以加入用户自定义处理程序。

注意:中断程序不适宜执行时间过长的处理代码,因为长时间的中断程序会使看门狗定时器无法正常清零,造成处理器意外重启。