

Серийни синхронни интерфейси

Автор: гл. ас. д-р инж. Любомир Богданов



Европейски съюз

ПРОЕКТ BG051PO001--4.3.04-0042

***„Организационна и технологична инфраструктура за учене през
целия живот и развитие на компетенции”***

Проектът се осъществява с финансовата подкрепа на
Оперативна програма „Развитие на човешките ресурси”,
съфинансирана от Европейския социален фонд на Европейския съюз

Инвестира във вашето бъдеще!



Европейски социален фонд

Съдържание

1. Интерфейс SPI
2. SD карти
3. Интерфейс QSPI
4. Интерфейс I²C
5. Интерфейс Wi-Fi
6. Интерфейс Bluetooth
7. Интерфейс Zigbee

Интерфейс SPI

SPI (Serial Peripheral Interface) – интерфейс за комуникация между две и повече ИС в рамките на една вградена система. Това е сериен, синхронен, напрехителен, несиметричен интерфейс, използващ до 4 проводника за обмен на данни. Изходите и входовете са несиметрични. Интерфейсът е измислен от Motorola.

MOSI (Master Output / Slave Input) – изход на главното устройство / вход на подчиненото.

MISO (Master Input / Slave Output) – вход на главното устройство / изход на подчиненото.

SCK (Slave Clock) – синхронизиращ тактов сигнал, изработван от главното и подаван към подчиненото устройство.

SS (Slave Select) – сигнал за избор на подчинено устройство.

Интерфейс SPI

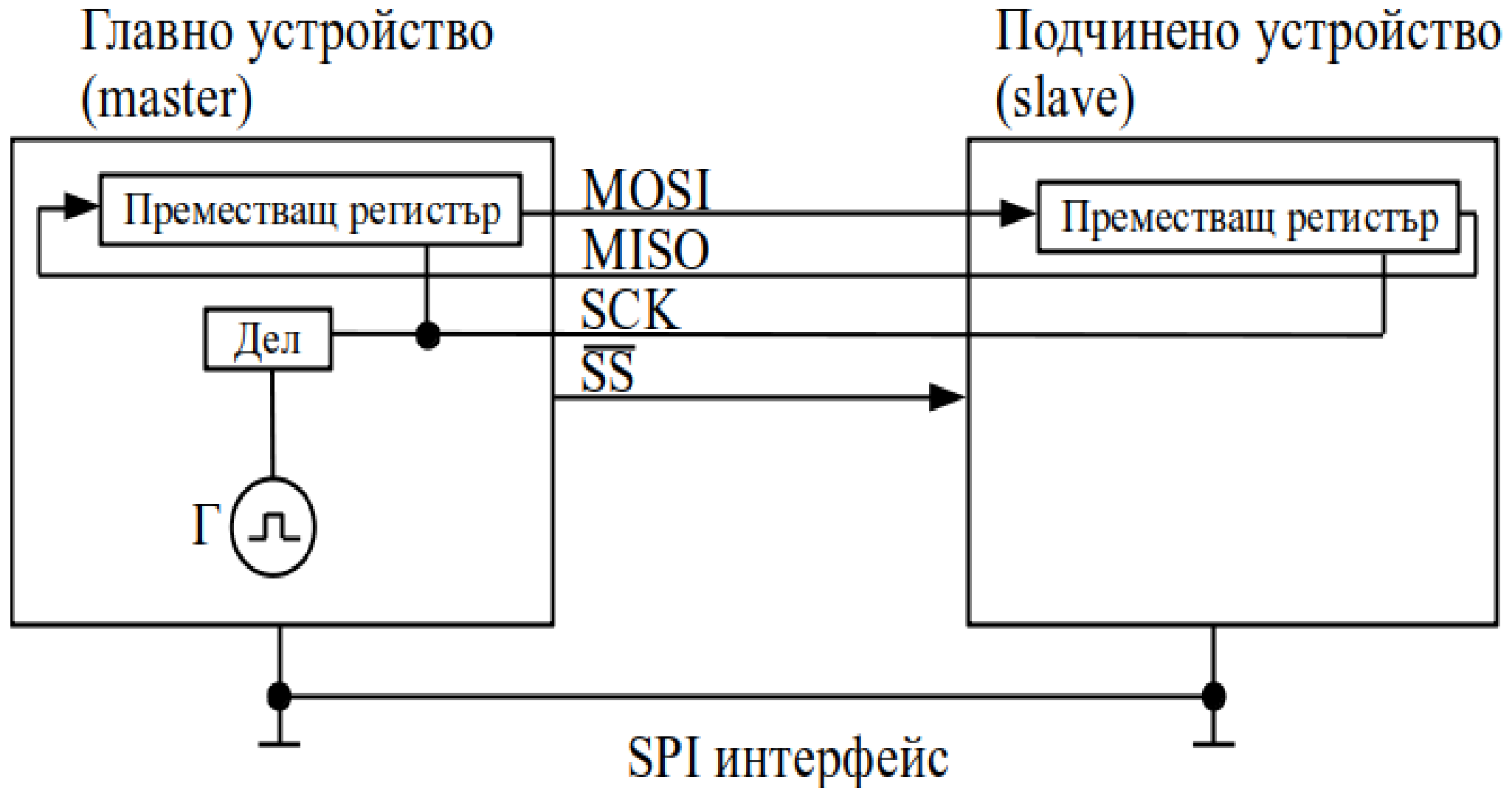
При SPI главното (или още – master) устройство задава синхронизиращия тактов сигнал, спрямо който се предават данните.

Подчиненото устройство (или още – slave) приема правилно данните благодарение на този сигнал.

Генератор на такт има само в главното устройство.

На следващия слайд е дадено едно типично свързване на две ИС по SPI интерфейс.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

От блоковата схема е видно, че работните регистри на този интерфейс може да се свържат в т.нар. **кръгов буфер**, при който едновременно с изпращане на данни от главното устройство се приемат данни от подчиненото.

Ако например искаме само да четем от подчиненото устройство, може да запишем нули в него, които ще “избутат” (shift) данните от slave-а и ще влязат в master устройството.

Интерфейс SPI

Протоколът е сравнително прост – реализира 4 варианта (SPI modes) на обмен на данни.

На следващия слайд е дадена таблица с тези режими в зависимост от полярността (CPOL) и фронта на тактовия сигнал (или още - фазата на данните спрямо тактовия сигнал, CPHA).

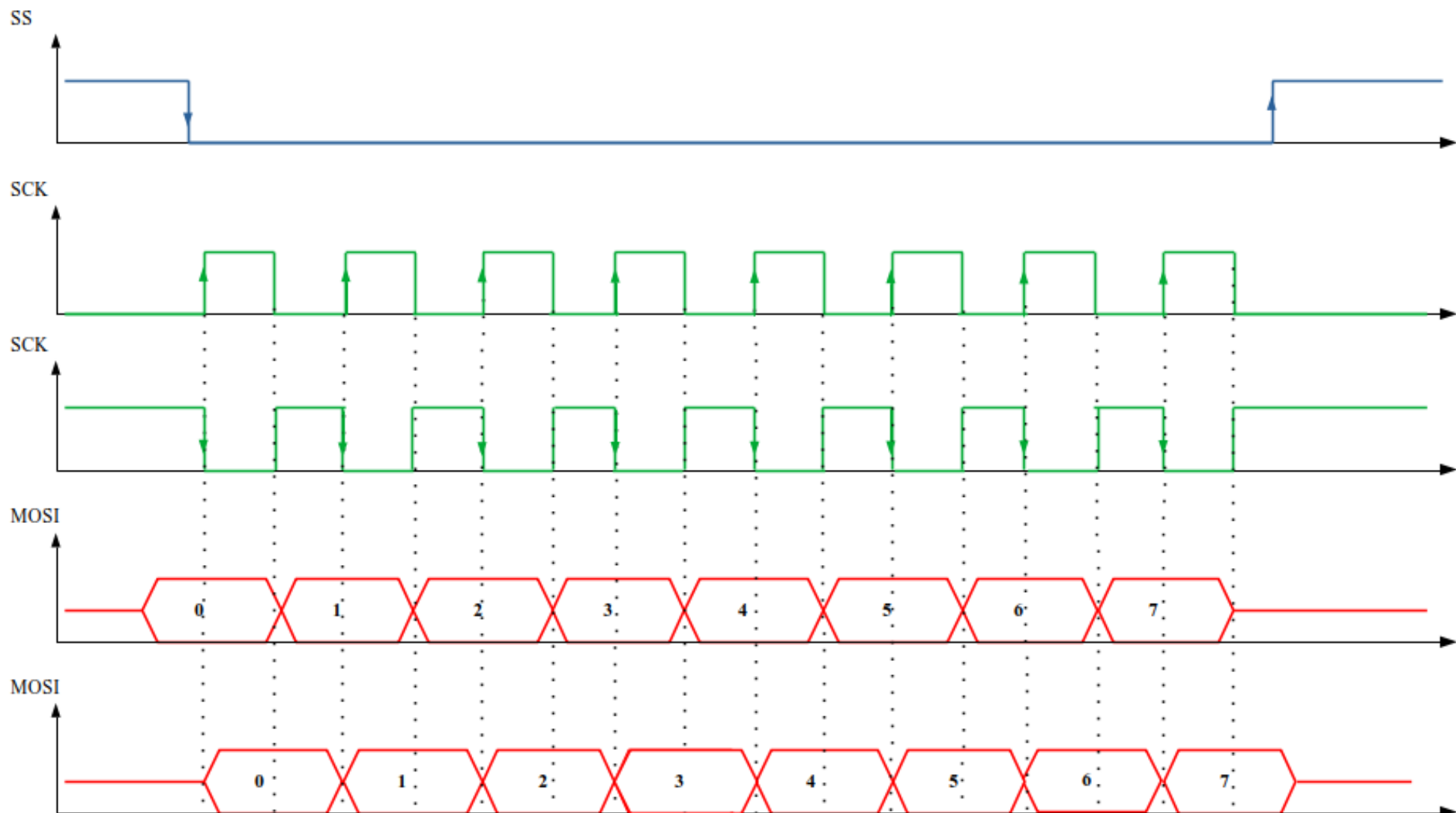
Интерфейс SPI

CPOL	CPHA	Режим
0	0	0
0	1	1
1	0	2
1	1	3

CPOL – определя логическото състояние на проводника, осигуряващ тактов сигнал (SCK), когато по интерфейса няма обмен на данни.

CPHA – определя фронта на тактовия сигнал, по който ще се предават данните.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

Фазата в SPI протокола може да бъде запомнена и по следния начин – ако данните се четат от приемащото устройство по **първия фронт**, то **CPHA = 0**. Ако се четат по **втория фронт**, то **CPHA = 1**. Дали този фронт ще е нарастващ или спадащ зависи от CPOL.

Думата, изпращана по SPI интерфейс се нарича **SPI фрейм**. Нейната разредност може да се задава програмно при повечето SPI модули.

Чиповете, които използват SPI, обикновено поддържат 8-, 16-, 24- и 32-битови фреймове. Всъщност няма ограничение в дължината и могат да са по-големи.

Интерфейс SPI

Свързването на периферни ИС към SPI интерфейса може да стане по два начина:

***паралелно** – MOSI, MISO и SCK на периферните ИС и микроконтролера са свързани едни към други, а за всяка периферна ИС е осигурен отделен !SS извод.

MISO задължително трябва да поддържа **високоимпедансно състояние**, когато чипът не е избран.

Предимство:

→ бърз обмен на данни.

Недостатъци:

→ използването на повече изводи (повече от един !SS)

→ по-големия товарен капацитет, свързан към изхода MOSI на микроконтролера

Интерфейс SPI

***последователно (daisy-chain)** – MOSI извода се свързва към SI (Slave Input) извода на първата ИС. Извода SO на първата ИС се свързва към извода SI на втората и т.н. Последният SO се свързва към MISO извода на микроконтролера. Образува се кръгов буфер от регистрите на всички ИС.

Предимство:

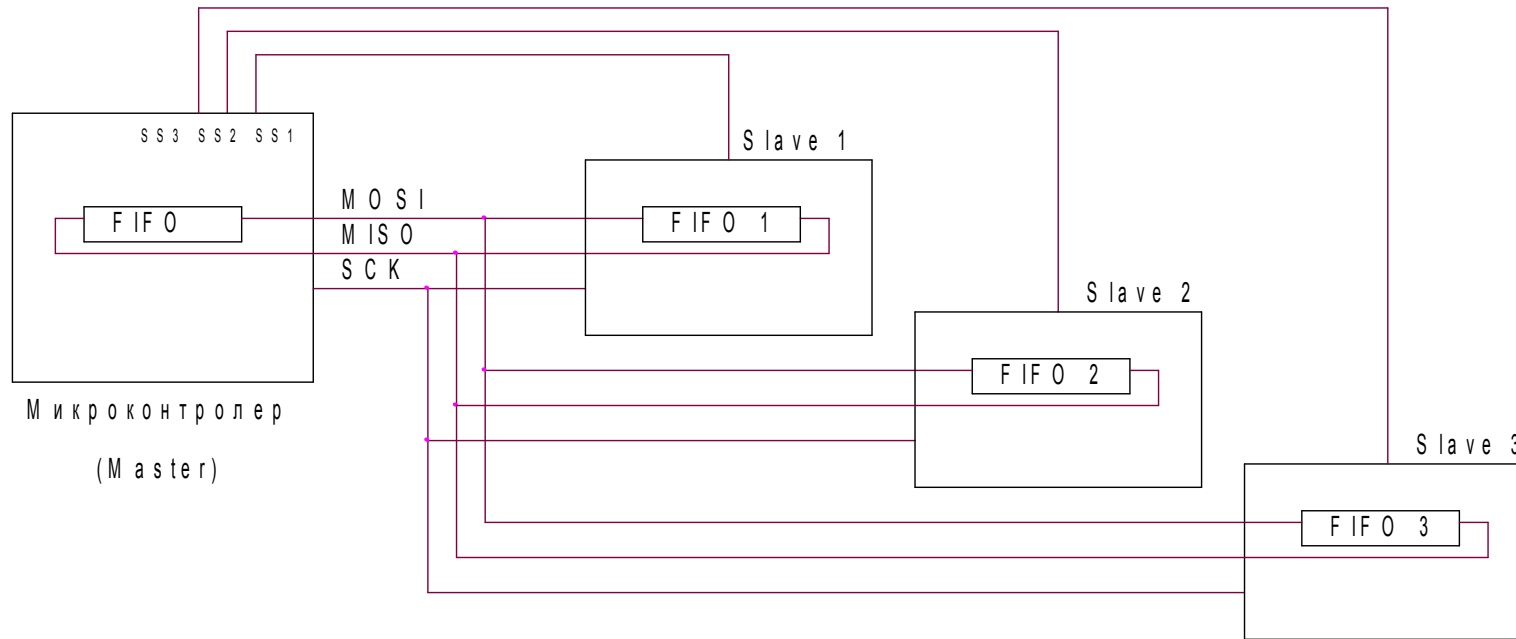
→ минимален брой изводи – 4 (или 3, ако MISO или MOSI не се използват).

Недостатък:

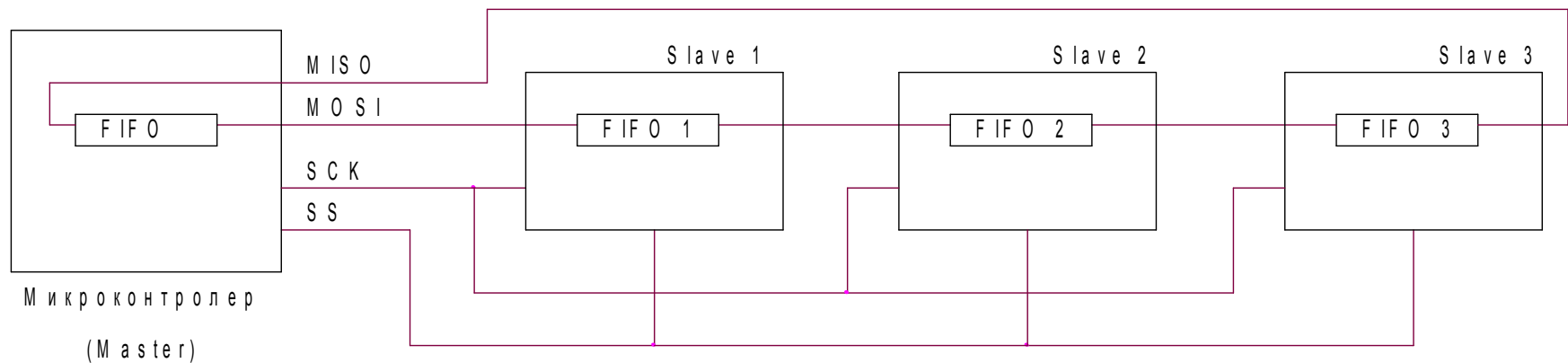
→ по-бавен трансфер спрямо паралелното свързване

Интерфейс SPI

Паралелно свързване



Свързване тип "Daisy-chain"



Интерфейс SPI

Ако предаването на данни по SPI се осъществява само в една посока, то единият от изводите MISO или MOSI е излишен. Ако микроконтролерът само ще чете от подчиненото устройство, **MOSI извода е излишен**. Ако само ще записва в подчиненото устройство, **MISO извода е излишен**.

Невинаги се използва названието SPI за този интерфейс. Някои фирми използват **Microwire** (National Semiconductor), **SSI** (Synchronous Serial Interface на Texas Instruments) и др. Принципно не се различават от оригиналния SPI.

Към SPI може да се свързват най-различни външни периферни ИС като АЦП, ЦАП, температурен датчик, акселерометър, външна Flash памет и др.

SD картите използват SPI за трансфер на данните.

Интерфейс SPI

Някои SPI модули позволяват да се настройват времената (в брой тактове) на трансфера. Четири от най-важните параметри са:

***пред-закъснение (pre-delay)** – времето от падането на !SS в логическа 0 до появяването на данните по MOSI линията.

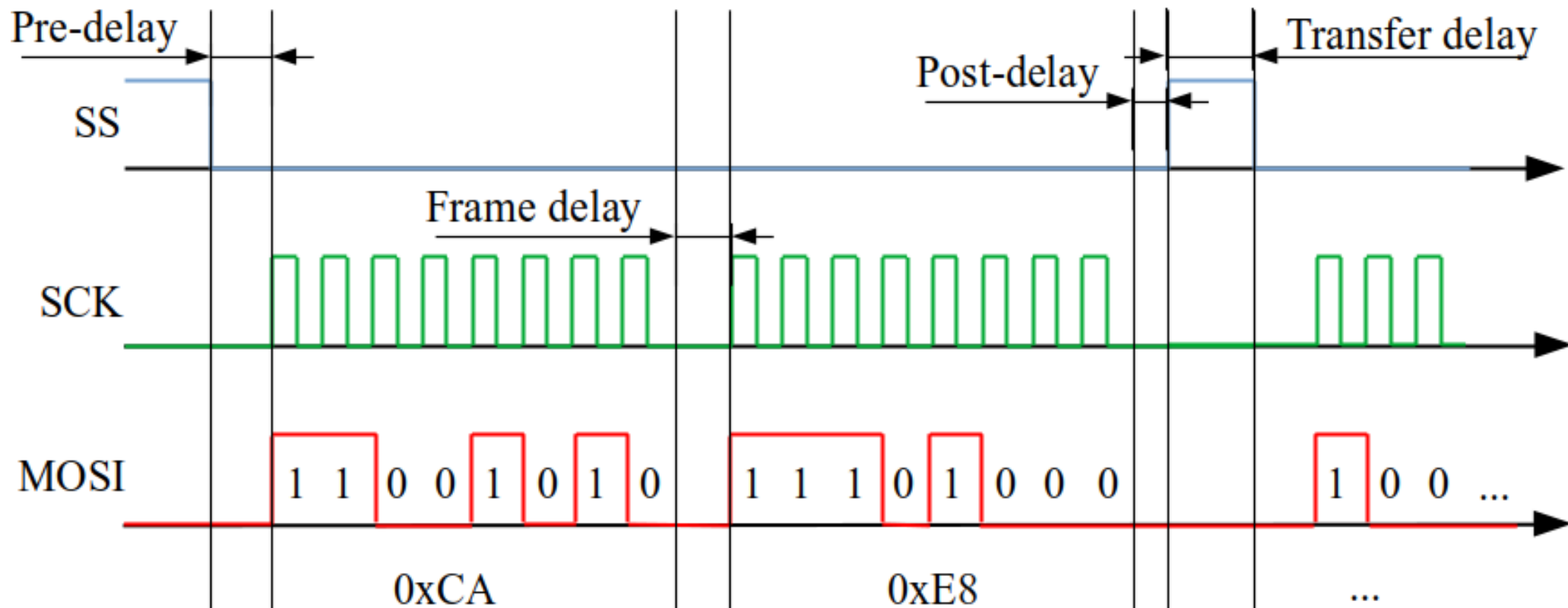
***фреймово закъснение (frame delay)** – закъснението между две съседни думи.

Интерфейс SPI

***след-закъснение (post-delay)** — времето от изпращането на последния бит от последния фрейм по MOSI линията до вдигането на !SS в логическа 1.

***трансферно закъснение (transfer delay)** — минималното време, през което !SS трябва да седи в логическа 1 преди отново да падне в логическа 0.

Интерфейс SPI

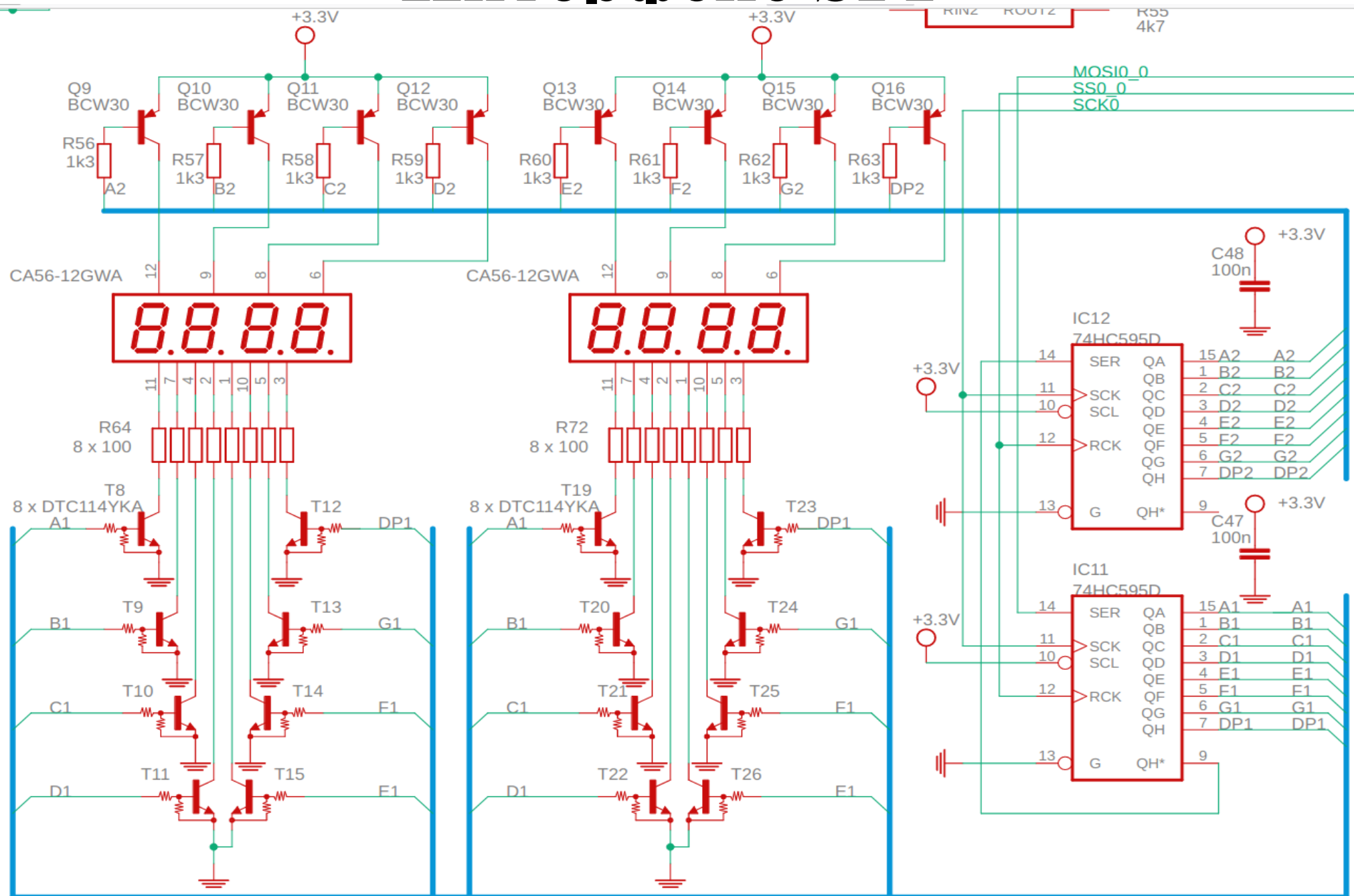


Интерфейс SPI

SPI може да се използва с преместващи регистри от серията 7400 и 4000 като “разширител на порт” [1]. Понеже SPI използва до 4 извода, добавянето на произволен брой входно/изходни сигнали не е проблем.

На следващият слайд е показана динамична индикация с 8 х 7-сегментни индикатори. За управление на светодиодите са необходими 16 сигнала. На теория всичките изводи може да се свържат към μ CU, който в случая е LPC845. На практика, за да не се хабят изводите му, се добавят два преместващи регистъра 74HC595, които са свързани към SPI. Така на μ CU са му необходими **само 3** – MOSI, SS, SCK.

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

За да има динамично обхождане на сегментите се пуска таймер, който периодично генерира прекъсване (2 ms). Във функцията на прекъсването се изпращат байтове по SPI интерфейса. Съдържанието на байтовете е направено така:

*битовете, които избират индикатор съдържат една логическа нула (активното ниво за избор на индикатор е 0, заради PNP транзисторите Q9 ÷ Q16), която се премества последователно от най-левия към най-десния индикатор.

*битовете, които избират сегмент следват специална комбинация от нули и единици, които съответстват на число, буква или специален символ. Не всички букви могат да бъдат изобразени на такъв вид индикатор.

Повече за индикацията в лекцията за въвеждане и извеждане на информация в μ CU.

Интерфейс SPI

Записът в преместващите регистри става посредством кода, даден по-долу. За !SS се използва GPIO извод, понеже към интерфейса има свързани други схеми, а контролера не поддържа паралелно свързване.

```
void      segm_led_show_digit(uint8_t      line_number,      uint8_t
digit_position, uint8_t segments, uint8_t dot){
    uint8_t tx_buff[2] = { 0x00, 0xFF };
```

... попълване на tx_buff с два байта

```
while(pps_flags.spi_busy){ }
pps_flags.spi_busy = 1;
GPIO_PinWrite(GPIO, 1, 7, 0);
spi_write_half_word(tx_buff);
GPIO_PinWrite(GPIO, 1, 7, 1);
pps_flags.spi_busy = 0;
}
```

Интерфейс SPI

Функцията `spi_write_half_word()` се използва за запис на байтовете в 74HC595:

```
void spi_write_half_word(uint8_t *half_word){  
    spi_transfer_t xfer = {0};  
  
    xfer.txData = half_word;  
    xfer.rxData = NULL;  
    xfer.dataSize = 2;  
    xfer.configFlags = kSPI_EndOfFrame | kSPI_ReceiveIgnore;  
  
    SPI_MasterTransferBlocking(SPI0, &xfer);  
}
```

Интерфейс SPI

Инициализацията на SPI модула е показана по-долу.

```
void spi_init(void){
    gpio_pin_config_t gpio_init_struct;

    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_0, IOCON_MODE_INACT); //SCK0
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_7, IOCON_MODE_INACT); //SSEL0.0
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_8, IOCON_MODE_INACT); //SSEL0.1
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO1_9, IOCON_MODE_INACT); //MOSI0 - spi flash
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_6, IOCON_MODE_INACT); //MOSI0 - 7segm
    IOCON_PinMuxSet(IOCON, IOCON_INDEX_PIO0_13, IOCON_MODE_PULLUP); //MISO0

    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_SCK, kSWM_PortPin_P0_0);
    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_MOSI, kSWM_PortPin_P0_6);
    SWM_SetMovablePinSelect(SWM0, kSWM_SPI0_MISO, kSWM_PortPin_P0_13);

    gpio_init_struct.pinDirection = kGPIO_DigitalOutput;
    gpio_init_struct.outputLogic = 1;
    GPIO_PinInit(GPIO, 1, 7, &gpio_init_struct); //SSEL0.0
    GPIO_PinInit(GPIO, 1, 8, &gpio_init_struct); //SSEL0.1

    CLOCK_Select(kSPI0_Clk_From_MainClk);

    spi_clock_source_hz = CLOCK_GetFreq(kCLOCK_MainClk);
}
```


Интерфейс SPI

```
spi_init_struct.baudRate_Bps = SPI0_SEGM_LED_BAUD_RATE;  
spi_init_struct.clockPolarity = kSPI_ClockPolarityActiveLow;  
spi_init_struct.clockPhase = kSPI_ClockPhaseSecondEdge;  
spi_init_struct.dataWidth = 15;  
spi_init_struct.delayConfig.frameDelay = 5;  
spi_init_struct.delayConfig.postDelay = 5;  
spi_init_struct.delayConfig.preDelay = 5;  
spi_init_struct.delayConfig.transferDelay = 5;  
spi_init_struct.direction = kSPI_MsbFirst;  
spi_init_struct.enableLoopback = 0;  
spi_init_struct.enableMaster = 1;  
spi_init_struct.sselNumber = kSPI_SselDeAssertAll;  
spi_init_struct.sselPolarity = kSPI_SpolActiveAllLow;
```

```
SPI_MasterInit(SPI0, &spi_init_struct, spi_clock_source_hz);
```

```
}
```

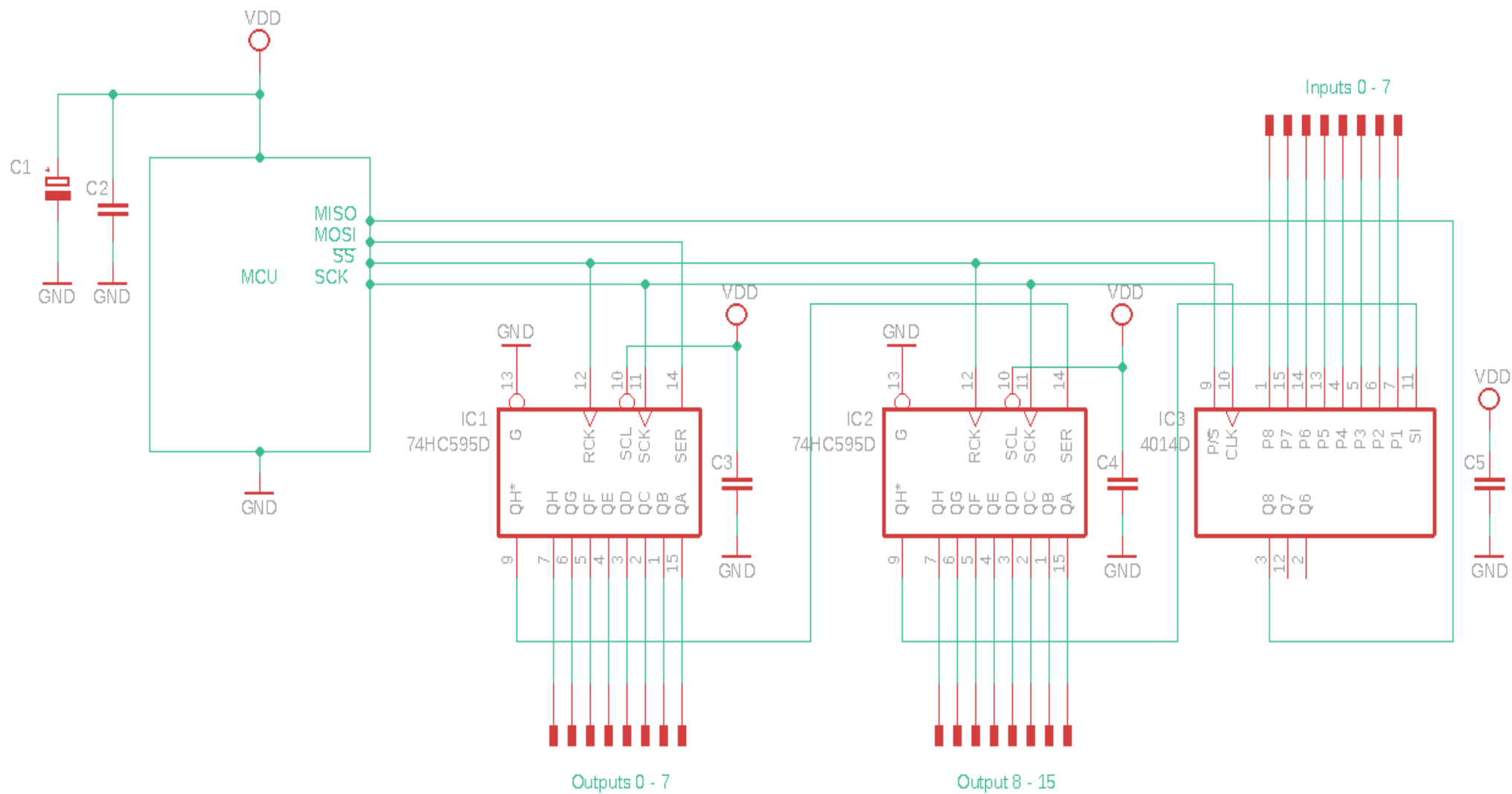
Интерфейс SPI

На следващият слайд е показан пример, в който 74НС595D се използва за изход, а 4014D – за вход. Обърнете внимание как регистрите са свързани последователно и образуват кръгов буфер. Един трансфер може да се осъществи с 24-битов фрейм.

*При запис - старшите 8 бита са без значение и отговарят на регистъра на 4014D, а младшите 16 бита ще установят нивата на **изходите на 74НС595D**.

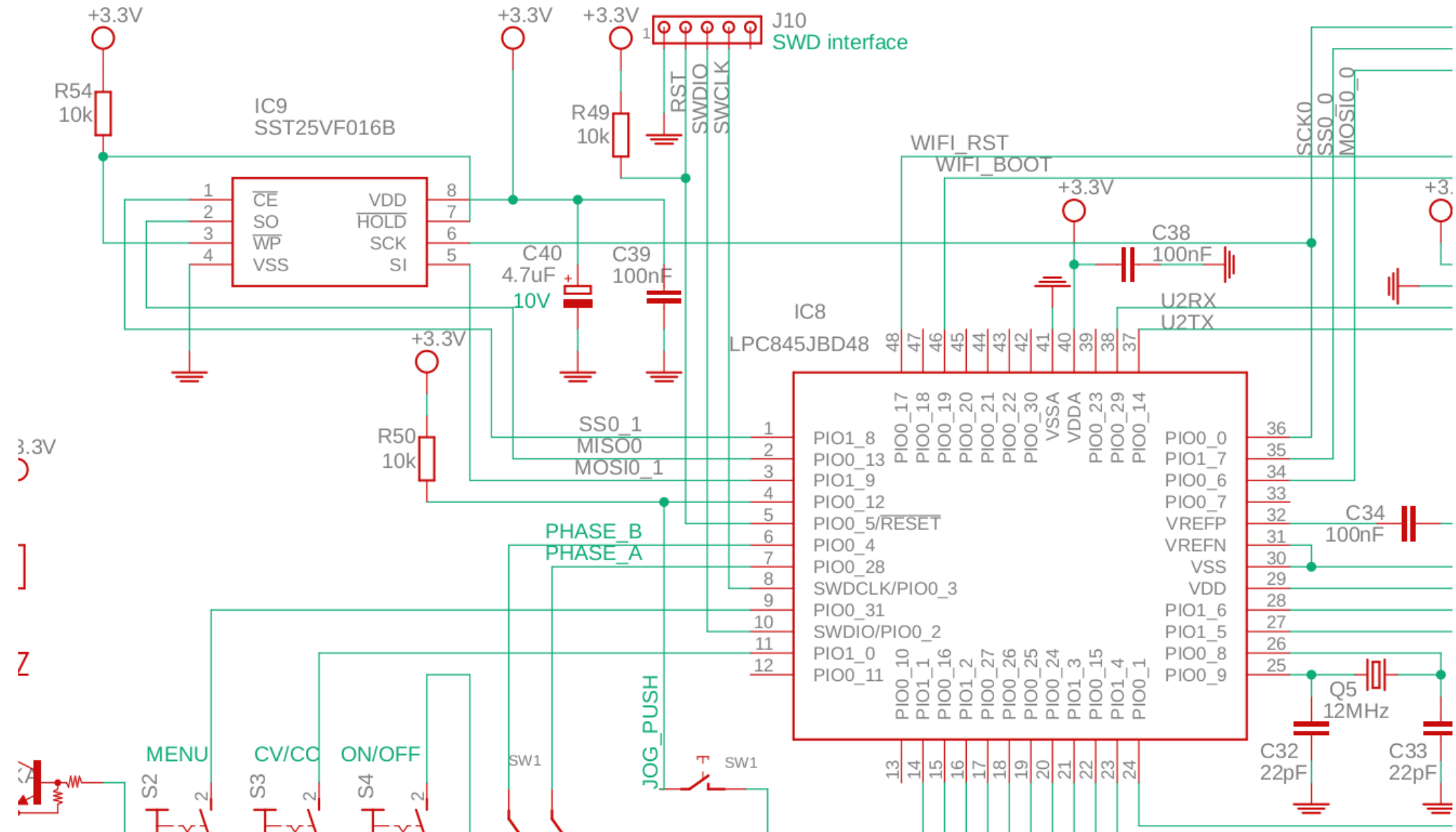
*При четене - полученият по MISO обратно фрейм ще съдържа входната информация. **Старшите 8 бита** ще отразяват състоянието на **вховете на 4014D**, а младшите 16 бита са без значение (те ще съдържат числата, записани в 74НС595D от предишния трансфер).

Интерфейс SPI



Интерфейс SPI

Пример с външна SPI флаш памет SST25VF016B.



Интерфейс SPI

Външната SPI флаш памет SST25VF016B на Microchip е 16 Mbit (2 MB).

Скоростта на SPI интерфейса ѝ е до 50 MHz.

Свързването е 4 проводно.

По интерфейса се различават три вида числа – инструкции, параметри на инструкциите и данни. Всеки трансфер започва **първо с инструкция**, след това с **параметри** на инструкцията (ако има) и завършва с запис/четене на **данни**.

Интерфейс SPI

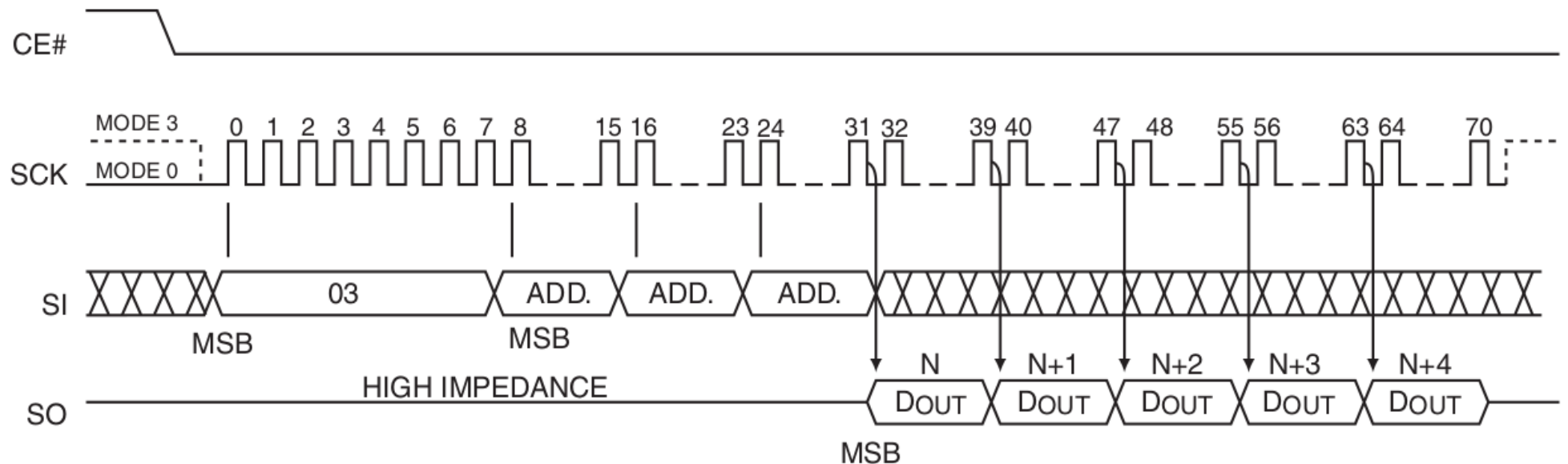
Поддържани инструкции:

Instruction	Description	Op Code Cycle ¹	Address Cycle(s) ²	Dummy Cycle(s)	Data Cycle(s)	Maximum Frequency
Read	Read Memory at 25 MHz	0000 0011b (03H)	3	0	1 to ∞	25 MHz
High-Speed Read	Read Memory at 50 MHz	0000 1011b (0BH)	3	1	1 to ∞	50 MHz
4 KByte Sector-Erase ³	Erase 4 KByte of memory array	0010 0000b (20H)	3	0	0	50 MHz
32 KByte Block-Erase ⁴	Erase 32 KByte block of memory array	0101 0010b (52H)	3	0	0	50 MHz
64 KByte Block-Erase ⁵	Erase 64 KByte block of memory array	1101 1000b (D8H)	3	0	0	50 MHz
Chip-Erase	Erase Full Memory Array	0110 0000b (60H) or 1100 0111b (C7H)	0	0	0	50 MHz
Byte-Program	To Program One Data Byte	0000 0010b (02H)	3	0	1	50 MHz
AAI-Word-Program ⁶	Auto Address Increment Programming	1010 1101b (ADH)	3	0	2 to ∞	50 MHz
RDSR ⁷	Read-Status-Register	0000 0101b (05H)	0	0	1 to ∞	50 MHz
EWSR	Enable-Write-Status-Register	0101b 0000b (50H)	0	0	0	50 MHz
WRSR	Write-Status-Register	0000 0001b (01H)	0	0	1	50 MHz
WREN	Write-Enable	0000 0110b (06H)	0	0	0	50 MHz
WRDI	Write-Disable	0000 0100b (04H)	0	0	0	50 MHz
RDID ⁸	Read-ID	1001 0000b (90H) or 1010 1011b (ABH)	3	0	1 to ∞	50 MHz
JEDEC-ID	JEDEC ID read	1001 1111b (9FH)	0	0	3 to ∞	50 MHz
EBSY	Enable SO to output RY/BY# status during AAI programming	0111 0000b (70H)	0	0	0	50 MHz
DBSY	Disable SO as RY/BY# status during AAI programming	1000 0000b (80H)	0	0	0	50 MHz

Интерфейс SPI

Пример с четене на няколко байта, разположени на последователни адреси.

FIGURE 4-3: READ SEQUENCE

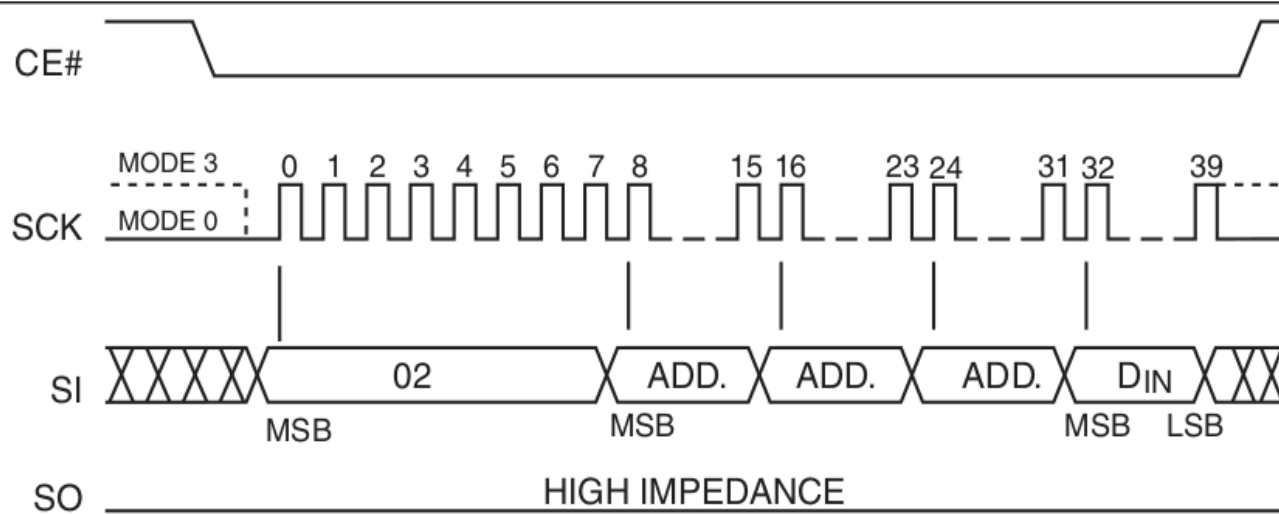


Интерфейс SPI

Пример със запис на един байт. Преди да бъде записан байта, съответния сектор/страница трябва да бъде **изтрит**.

Повече за флаш паметите в лекцията за настройка и диагностика на микропроцесорни системи.

FIGURE 4-5: BYTE-PROGRAM SEQUENCE



1271 ByteProg.0

Интерфейс SPI

Галванично
разделяне
транслиране
нива. Пример
ЦАП, АЦП.

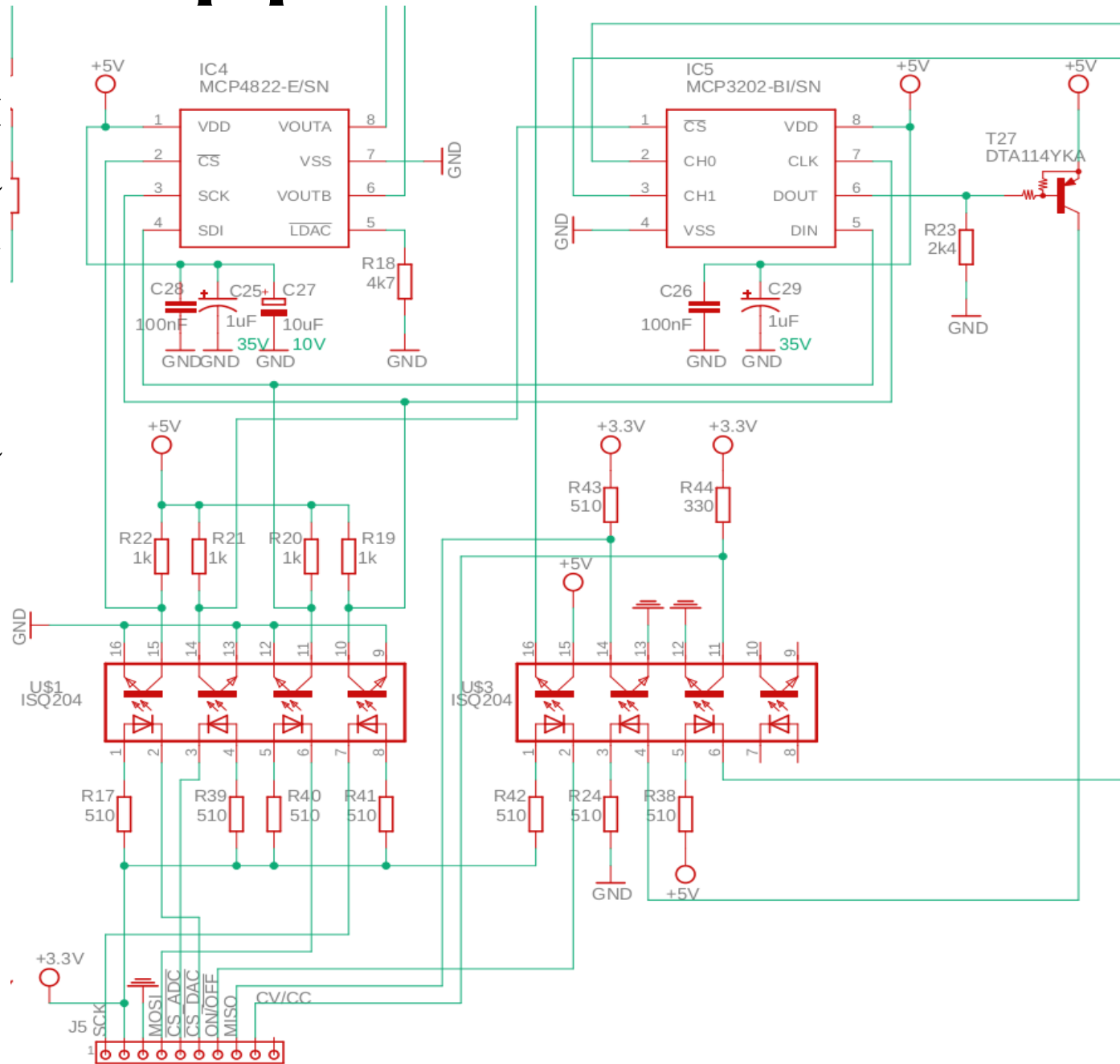
и
на
с

Сигналите са
неинвертирани. Ако
се инвертирани,
трябва:

```
uint8_t byte_inv;
```

```
byte_inv = ~byte_data;
```

```
spi_write(byte_inv);
```



Интерфейс SPI

При ток през фотодиода = 10 mA, времената за отпушване/запушване на фототранзистора са съответно 3 и 2.5 μ s. Това означава, че всеки бит ще отнеме поне 10 μ s, което отговаря на 100 kHz, или 100 kbit/s, което е ниска скорост за такъв интерфейс. Има оптрони с on/off времена дори = 20 μ s.

Input	Forward Voltage (V_F)		1.2	1.65	V	$I_F = 50\text{mA}$
	Reverse Current (I_R)			10	μA	$V_R = 4\text{V}$
Output	Collector-emitter Breakdown (BV_{CEO}) (Note 2)	70			V	$I_C = 1\text{mA}$
	Emitter-collector Breakdown (BV_{ECO})	6			V	$I_E = 100\mu\text{A}$
	Collector-emitter Dark Current (I_{CEO})			50	nA	$V_{CE} = 10\text{V}$
Coupled	Current Transfer Ratio (CTR) (Note 2)					
	IS201, ISD201, ISQ201	75			%	10mA I_F , 10V V_{CE}
	IS201, ISD201, ISQ201	10			%	1mA I_F , 10V V_{CE}
	IS202, ISD202, ISQ202	125		250	%	10mA I_F , 10V V_{CE}
	IS202, ISD202, ISQ202	30			%	1mA I_F , 10V V_{CE}
	IS203, ISD203, ISQ203	225		450	%	10mA I_F , 10V V_{CE}
	IS203, ISD203, ISQ203	50			%	1mA I_F , 10V V_{CE}
	IS204, ISD204, ISQ204	200		400	%	10mA I_F , 10V V_{CE}
	IS204, ISD204, ISQ204	100			%	1mA I_F , 10V V_{CE}
	Collector-emitter Saturation Voltage $V_{CE(SAT)}$		0.2	0.4	V	10mA I_F , 2mA I_C
	Input to Output Isolation Voltage V_{ISO}	5300			V_{RMS}	See note 1
		7500			V_{PK}	See note 1
	Input-output Isolation Resistance R_{ISO}	5×10^{10}			Ω	$V_{IO} = 500\text{V}$ (note 1)
	Output Turn on Time t_{ON}		3.0		μs	$I_F = 10\text{mA}$
	Output Turn off Time t_{OFF}		2.5		μs	$V_{CE} = 5\text{V}$, $R_L = 75\Omega$

SD карти

SD картите (Secure Digital) са памети, проектирани за първи път през 1999 от фирмите Toshiba, SanDisk, Matsushita [1], [2], [3], [4].

Произвеждат се в **три различни корпуса**:

- *оригинален (9 извода / 25 MHz)
- *мини (11 извода / 50 MHz)
- *микро (8 / 50 MHz)

В зависимост от **капацитета** на използваната флаш памет биват 4 вида:

- *стандартен (SD Standard Capacity) до 2 GB,
- *висок (SD High Capacity) до 32 GB,
- *разширен (SD eXtended Capacity) до 2 TB,
- *входно/изходен (SD Input/Output) – вместо флаш памет, в слота се включват GPS, модеми, FM радио, RFID четец, Wi-Fi модули и други

SD карти

μSD картата може да използва **2** интерфейса –

*4-битов паралелен

*SPI (режим 0)

Издърпващи резистори са към сигналите DAT0/DAT1/DAT2/DAT3/CMD са желателни. Тяхната стойност е от $10 \div 100 \text{ k}\Omega$

Извод	Паралелен интерфейс	SPI интерфейс
8	DAT1	
7	DAT0	DO (MISO)
6	VSS	
5	CLK	SCLK (SCK)
4	VDD	
3	CMD	DI (MOSI)
2	DAT3	CS (SS)
1	DAT2	



Фиг. 1 – Разположение на изводите на микро SD карта.

SD карти

На фиг. 2 е показана блоковата схема на μ SD. От нея се вижда, че има **контролер**, който приема **команди** по интерфейса и осъществява запис и четенето на данни от флаш паметта [5], [6].

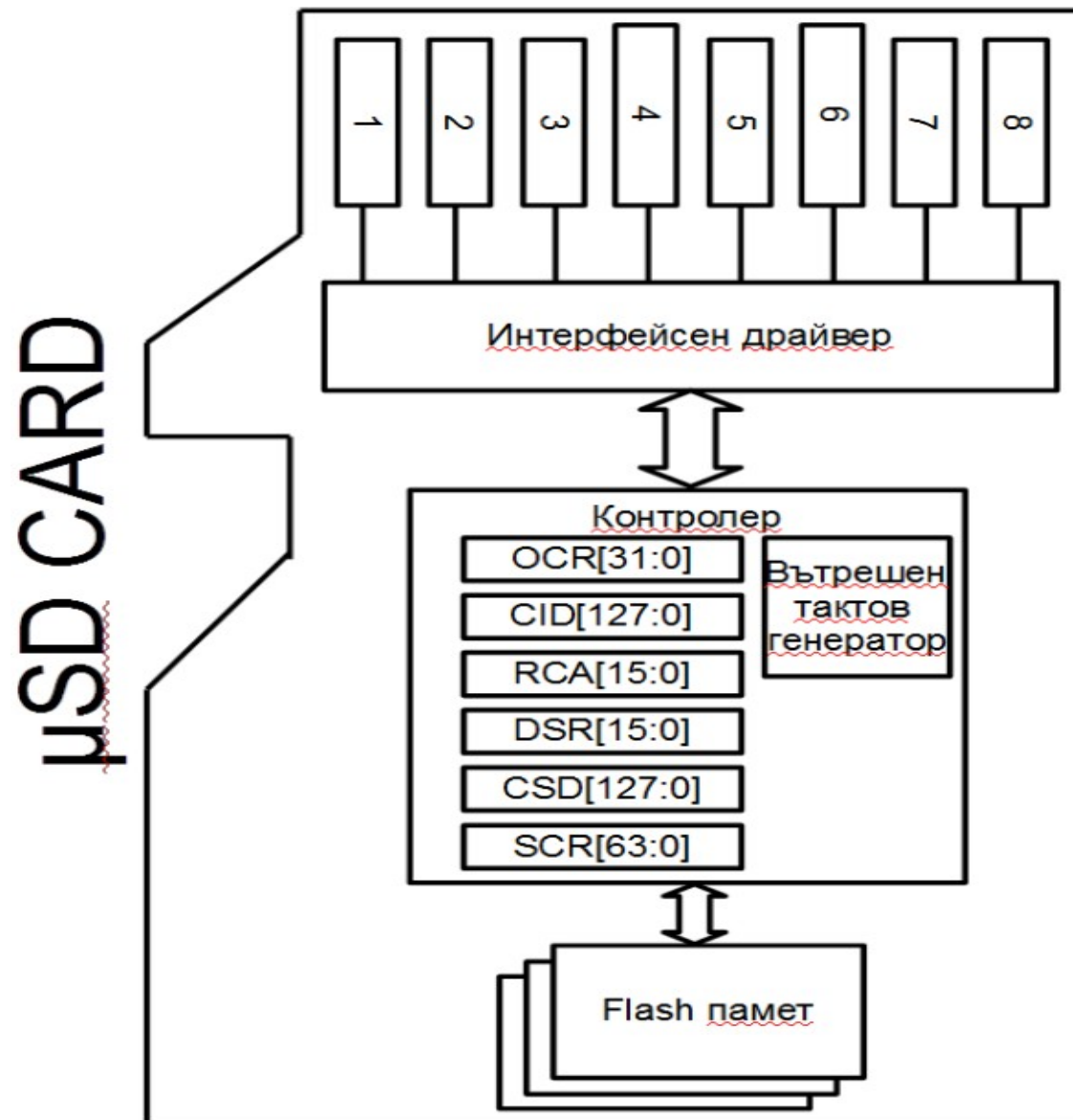
Логиката се захранва с $2.7 \div 3.6$ V, а консумацията при запис може да достигне **десетки милиампери**.

Достъпът до паметта става с **групи от байтове**, наречени **блок**.

Размерът на блока по **подразбиране** е **512 байта**. Контролерът поддържа команда, с която може да се зададе друг размер на блока (чрез запис в CSD регистъра).

Някои карти поддържат блокове от $1 \div 2048$ байта, а други само 512/1024/2048.

SD карти



Фиг. 2 – Блокова схема на микро SD карта.

SD карти

При подаване на захранване към картата (чрез вкарването ѝ в SD цокъла) **по подразбиране** тя е конфигурирана за работа с **паралелен интерфейс**.

Инициализационна процедура за работа с SPI.

=====

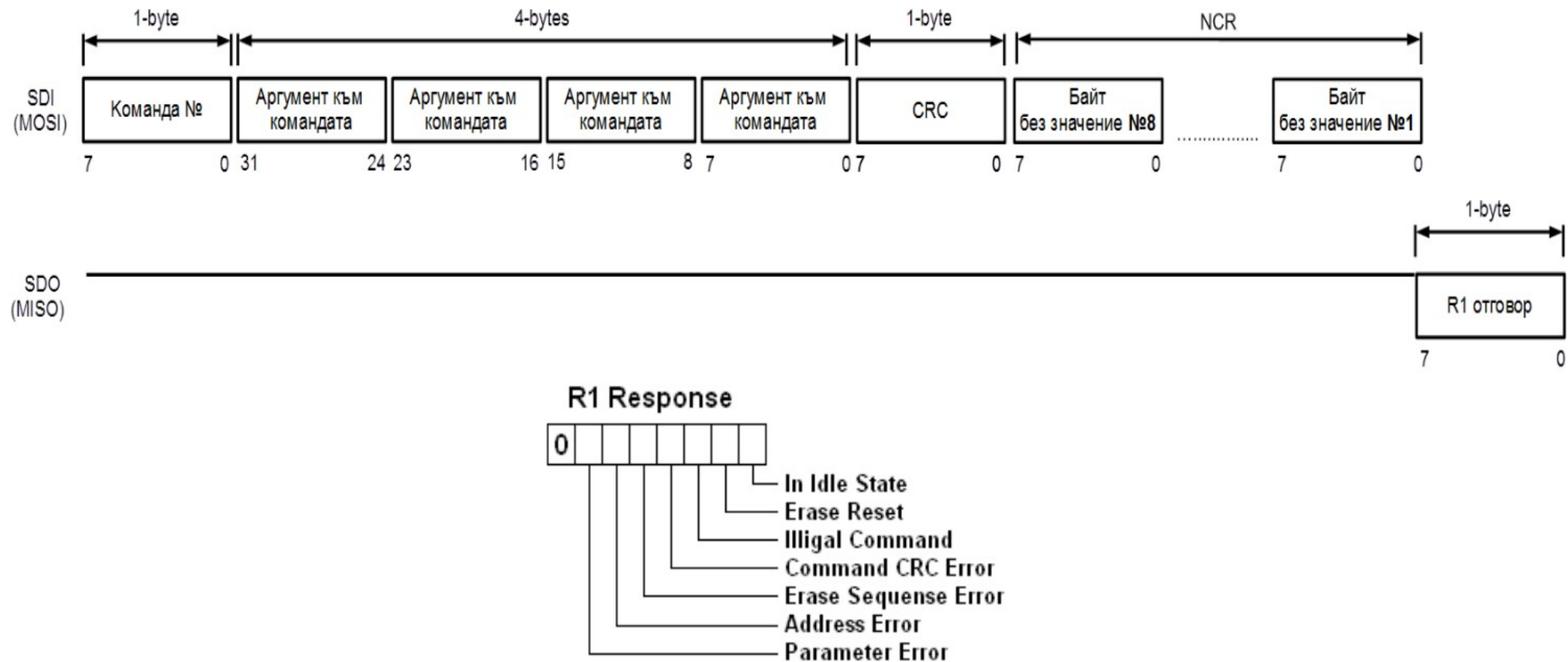
За да се **избере SPI** трябва DI (MOSI) и CS (SS) да се задържат в логическа единица, а SCLK трябва да генерира 74 или повече импулса с честота 100 kHz или 400 kHz. След това контролерът вече ще приема команди по SPI, като първата от тях трябва да е CMD0 (рестарт).

SD карти

Подаването на команди към картата има формата, показан на фиг. 3. Първо се изпраща **номер на командата**, след това **аргумент**, **CRC байт** за проверка и накрая от **0 ÷ 8 байта** време (наречено NCR), в което контролерът на картата трябва да изпрати **отговор**. В зависимост от изпратения номер на командата, контролерът връща като отговор различен брой байтове, чието съдържание обикновено са статус битове. Примерни видове отговори са R1(фиг. 3), R2, R3 и R7.

Някои команди отнемат повече време от NCR. Тогава се изпраща отговор R1b ($R1 + \text{busy flag}$), който представлява R1 отговор, последван от флаг за заето устройство, който в случая се реализира с SDO (MISO) = логическа 0 (т.е. предават се постоянно данни 0x00). Микроконтролерът трябва да изчака, докато не получи 0xFF от контролера на SD картата, което означава, че командата е била обработена. Списък с командите е даден на фиг. 4 [7], [8].

SD карти



Фиг. 3 – Комуникация по SPI с SD карта.

SD карти

Command Index	Argument	Response	Data	Abbreviation	Description
CMD0	None (0)	R1	No	GO_IDLE_STATE	Software reset.
CMD1	None (0)	R1	No	SEND_OP_COND	Initiate initialization process.
ACMD41 (*1)	*2	R1	No	APP_SEND_OP_COND	For only SDC. Initiate initialization process.
CMD8	*3	R7	No	SEND_IF_COND	For only SDC V2. Check voltage range.
CMD9	None (0)	R1	Yes	SEND_CSD	Read CSD register.
CMD10	None (0)	R1	Yes	SEND_CID	Read CID register.
CMD12	None (0)	R1b	No	STOP_TRANSMISSION	Stop to read data.
CMD16	Block length[31:0]	R1	No	SET_BLOCKLEN	Change R/W block size.
CMD17	Address[31:0]	R1	Yes	READ_SINGLE_BLOCK	Read a block.
CMD18	Address[31:0]	R1	Yes	READ_MULTIPLE_BLOCK	Read multiple blocks.
CMD23	Number of blocks[15:0]	R1	No	SET_BLOCK_COUNT	For only MMC. Define number of blocks to transfer with next multi-block read/write command.
ACMD23 (*1)	Number of blocks[22:0]	R1	No	SET_WR_BLOCK_ERASE_COUNT	For only SDC. Define number of blocks to pre-erase with next multi-block write command.
CMD24	Address[31:0]	R1	Yes	WRITE_BLOCK	Write a block.
CMD25	Address[31:0]	R1	Yes	WRITE_MULTIPLE_BLOCK	Write multiple blocks.
CMD55 (*1)	None (0)	R1	No	APP_CMD	Leading command of ACMD<n> command.
CMD58	None (0)	R3	No	READ_OCR	Read OCR.
*1:ACMD<n> means a command sequence of CMD55-CMD<n>.					
*2: Rsv(0) [31], HCS[30], Rsv(0) [29:0]					
*3: Rsv(0) [31:12], Supply Voltage(1) [11:8], Check Pattern(0xAA) [7:0]					

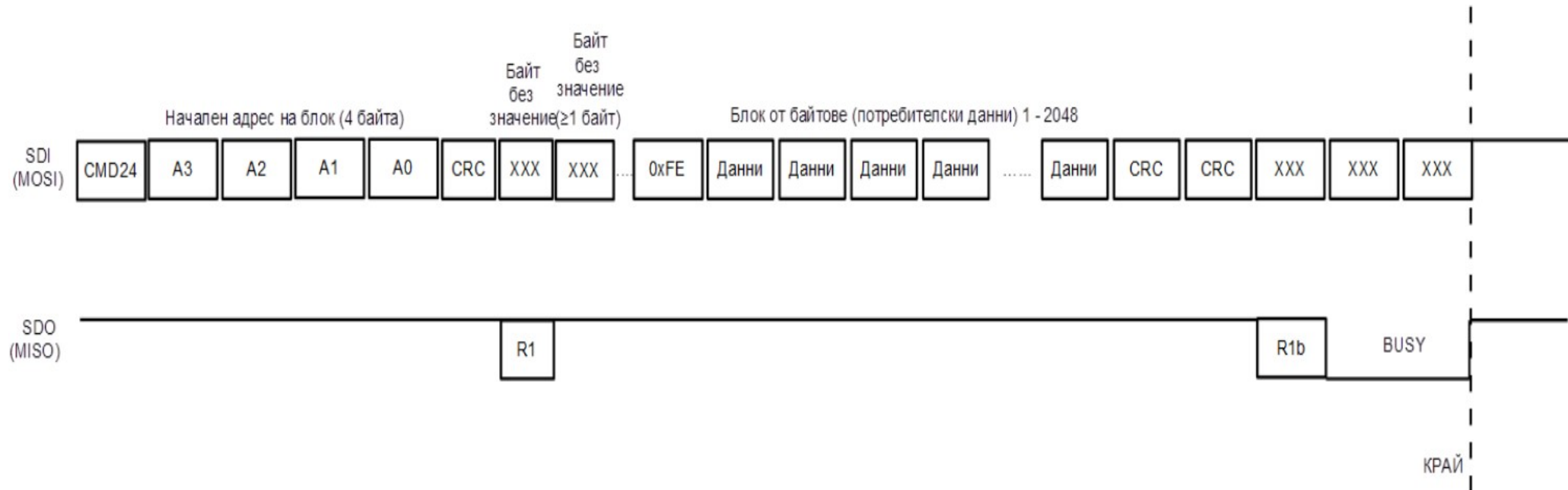
Фиг. 4 – Видове команди, приемани от SD карта.

SD карти

Запис в картата е показан на фиг. 5. Започва се с изпращане на команда CMD24 с аргумент число, указващо адреса на първия байт от блока, в който ще се записва. Изпраща се един байт с CRC. Получава се R1 отговор, след което се изчаква пауза от ≥ 1 байт. След това се изпраща т.нар. **даннов символ (data token)**, представляващ **байт 0xFE**. След data token-a се изпращат байтовете на блока, чийто брой варира в зависимост от типа на картата (1 ÷ 2048 байта).

Накрая се изпращат и 2 байта CRC към блока (в SPI режим CRC байтовете не се проверяват от SD по подразбиране, но тази функция може да се включи с CMD59; изключение правят команди CMD0 и CMD8, които винаги трябва да са последвани от валиден CRC байт). След двата CRC байта SD картата отговаря с R1b байт, като busy флагът е държан в нула, докато всички байтове от блока са записани. Последното може да отнеме десетки милисекунди, затова е предвидена команда за запис на няколко блока наведнъж (CMD25).

SD карти

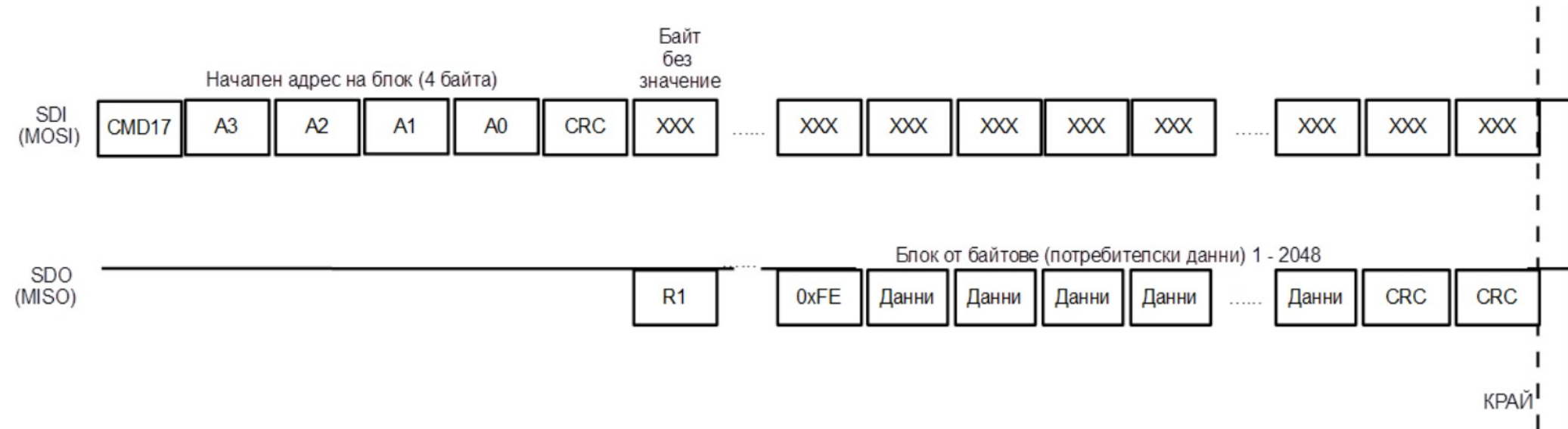


Фиг. 5 – Запис на блок в SD карта.

SD карти

Четене от картата е показано на фиг. 6. Започва се с изпращане на командата CMD17 с аргумент число, указващо адреса на първия байт от блока, от който ще четем. Изпраща се един байт с CRC. Приема се R1 отговор. Изчакват се няколко байта (0xFF), докато пристигне данновия символ (0xFE). Когато той пристигне, следват прочетените данни от блока. В края на прочетените данни има два байта CRC, които могат да бъдат игнорирани в SPI режим. С тях приключва трансферът. Четенето може да стане на няколко блока с командата CMD18.

SD карти



Фиг. 6 – Четене на блок в SD карта.

SD карти

Файловата система контролира съхранението и извличането на данните от паметта. Файлова система се използва с различни видове памети. С помощта на файловата система данните се разделят и идентифицират лесно, което позволява по-добро съхранение на данни от различен тип. Без файлова система не бихме могли да кажем докъде се съхраняват байтовете на едни данни и къде започват байтовете на други. При използване на файлова система данните (байтовете) се групират във логически единици, наречени файлове. Файловете се разполагат на различни адреси в паметта. Възможно е един файл да е разположен в няколко блока на различни адреси. Когато изтрием този файл, освободените блокове могат да се използват за други файлове. След дълга употреба на паметта е възможно голямо „накъсване“ на файловете по различни адреси. Тогава се казва, че

SD карти

паметта е фрагментирана. Достъпът до файл във фрагментирана памет е по-бавен от достъп до файл, разположен на последователни адреси. Затова паметта трябва да се дефрагментира периодически. Използването на файлова система води до намаляване на полезния размер на паметта. Във всеки един файл и в началните адреси от паметта има мета-данни, използвани само от файловата система. Тези данни не са потребителски. Въпреки това използването на файлова система е желателно, тъй като логическото разделяне на файлове води до улеснен достъп до информацията. В резултат програмата, използваща тази информация, не трябва да имплементира алгоритъм за достъп до паметта (това вече е направено от файловата система с функции като **fopen**, **fclose**, **fseek** и т.н.). Допълнително файловата система имплементира проверка за грешки (error correction), back-up на данните и контрол на достъпа до файловете.

SD карти

Съществуват различни видове файлови системи. MMC/SD спецификациите препоръчват следните файлови системи:

- *FAT12 за карти с обем $\leq 64\text{MB}$;

- *FAT16 при $128\text{ MB} \div 2\text{ GB}$;

- *FAT32 при $4\text{ GB} \div 32\text{ GB}$;

- *exFAT при $64\text{ GB} \div 2\text{TB}$.

SD карти

На следващите няколко слайда е дадена примерна програма, която записва файл с име `myfile.txt` и съдържание “Hello, world!” в SD карта от микроконтролера LM4F232 и FAT32 файлова система.

Файловата система изисква периодично извикване (10 ms) на функцията `disk_timerproc()` за правилната работа на вътрешната ѝ логика.

```
void SysTickHandler(void) {  
    // Call the FatFs tick timer.  
    disk_timerproc();  
}
```

SD карти

```
int main(void) {  
    WORD bytes_written;  
    FATFS fatfs;  
    FIL myfile;
```

```
    char *msg = "Hello, world!"; //13+1 chars
```

... Инициализация на системен такт, таймер и SPI интерфейс ...

```
    //API функции за достъп до SD картата и работа с файлове  
    f_mount(0, &fatfs); //Mount the file system, using logical disk 0.  
    f_open(&myfile, "myfile.txt", FA_WRITE | FA_CREATE_NEW);  
    f_write(&myfile, msg, 14, &bytes_written);  
    f_close(&myfile);  
    f_mount(0, NULL); //Unmount the file system
```

```
    while(1){ }
```

```
}
```

Интерфейс QSPI

Интерфейс QSPI

Интерфейс QSPI

Интерфейс I2C

I²C интерфейсът (IIC – Inter Integrated Circuit) е създаден от фирмата Philips и се използва, за комуникация между ИС в рамките на една вградена система. Това е сериен, синхронен, напрежителен, несиметричен, еднополярен интерфейс.

Предаването на информацията се осъществява посредством сигналите:

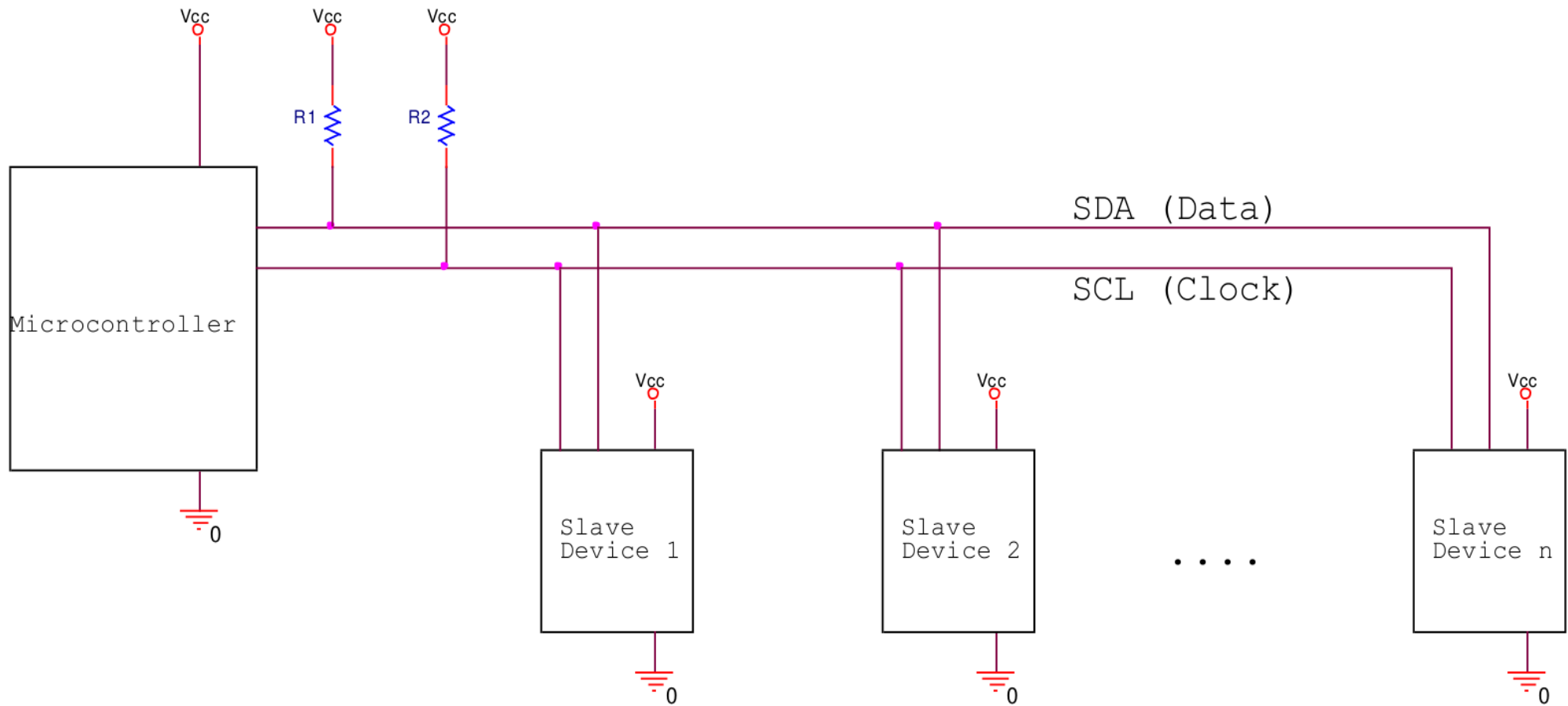
***SDA** – данните, предавани серийно по този проводник.

***SCL** – тактовият сигнал, по който е синхронизирано изпращането, бит по бит, на данните.

Интерфейс I2C

Към двата проводника са свързани издърпващи (pull-up) резистори към захранването на системата. Те са необходими, защото предаването на информация е двупосочно от вида **полу-дуплекс**. Това означава, че микроконтролерът ще използва изводът си, свързан към SDA, веднъж като вход и веднъж като изход. Аналогично – подчиненото устройство ще използва SDA като вход, когато иска да приеме информация и след това като изход, когато иска да предаде информация.

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

Към двата проводника са свързани издърпващи (pull-up) резистори към захранването на системата. Те са необходими, защото предаването на информация е двупосочно от вида **полу-дуплекс**. Това означава, че микроконтролерът ще използва изводът си, свързан към SDA, веднъж като вход и веднъж като изход. Аналогично – подчиненото устройство ще използва SDA като вход, когато иска да приеме информация и след това като изход, когато иска да предаде информация.

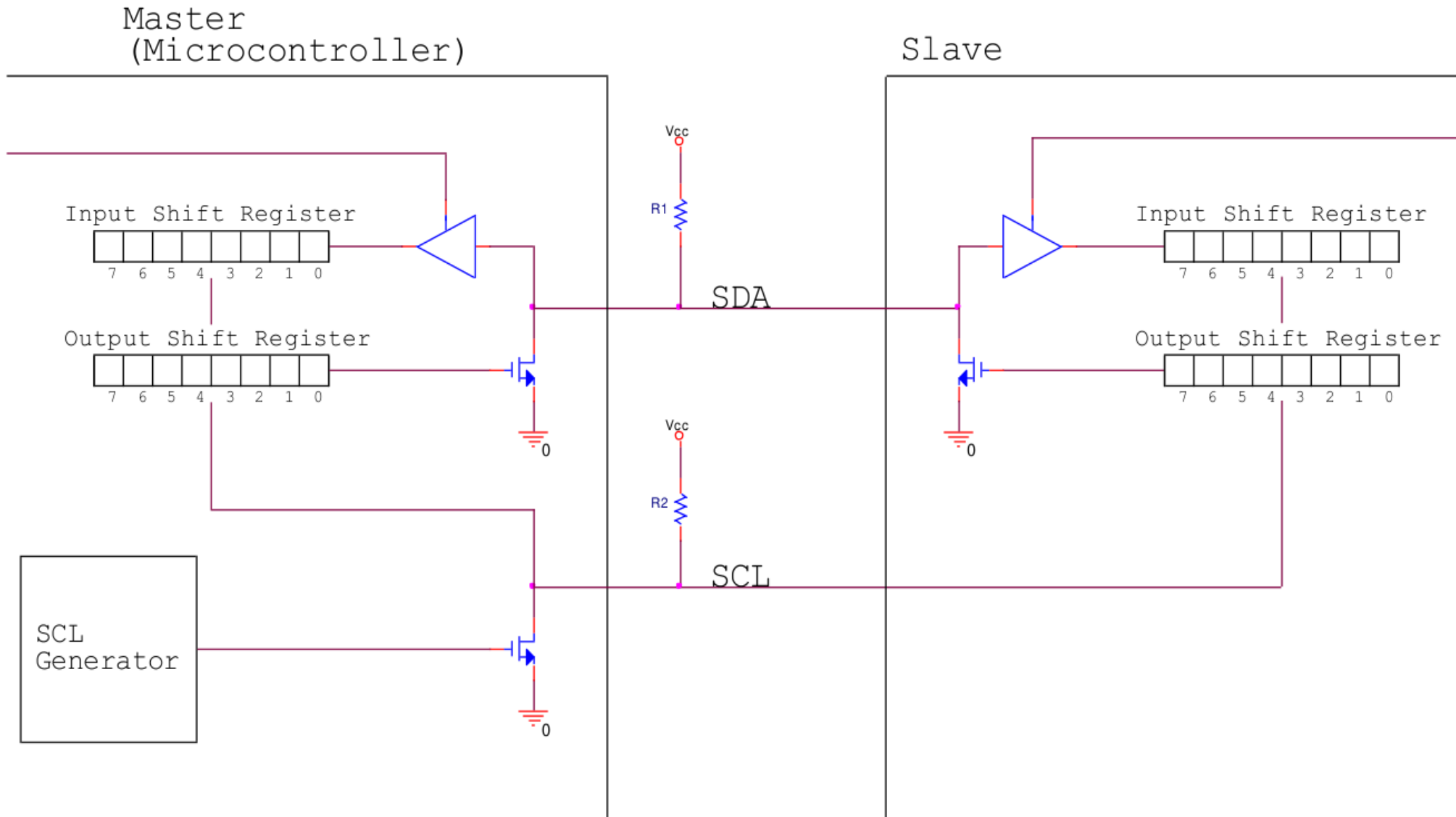
Интерфейс I2C

Тази конфигурация води до една теоретична конфликтна ситуация, в която ако и двата чипа са установили изводите си SDA като изходи и единият е в логическа 1, а другият – в логическа 0, то ще се получи късо съединение между хранящия извод V_{cc} и масата GND.

За да се избегне тази възможност за SDA се използват изходи с отворен дрейн (или колектор), които изискват режимен издърпващ резистор.

SCL също включва такъв резистор, защото протокола I²C дефинира ситуация, в която някой от чиповете задържа тактовия сигнал в логическа 0.

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

Аналогични на I²C са интерфейсите:

***SMBus** – създаден от Intel през 1995. Дефинира по-строго изискванията за ниво и времеви параметри (timings) на сигнала.

***I²S** – използва се за предаване на цифров звуков сигнал. Съдържа един допълнителен проводник (Word Select), указващ изпращаният байт на кой канал принадлежи (при стерео предаване – ляв или десен).

I²C интерфейса се характеризира със следните скорости на предаване:

***Оригинална версия** от 1982 – **100 kbit/s**.

***Версия 1** (1992) – **400 kbit/s** (Fast mode).

***Версия 2** (1998) – **3.4 Mbit/s** (High-speed mode).

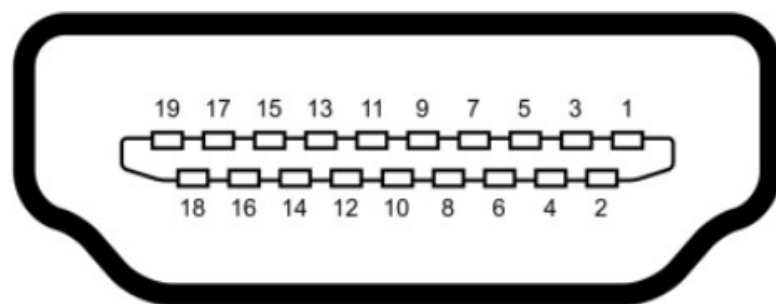
***Версия 3** (2007) – **1 Mbit/s** (Fast mode plus).

***Версия 4** (2012) – **5 Mbit/s** (Ultra Fast mode).

Интерфейс I2C

Въпреки че този интерфейс се използва главно за комуникация между ИС в рамките на една вградена система, то не липсват примери за приложения и в комуникацията между две отделни устройства.

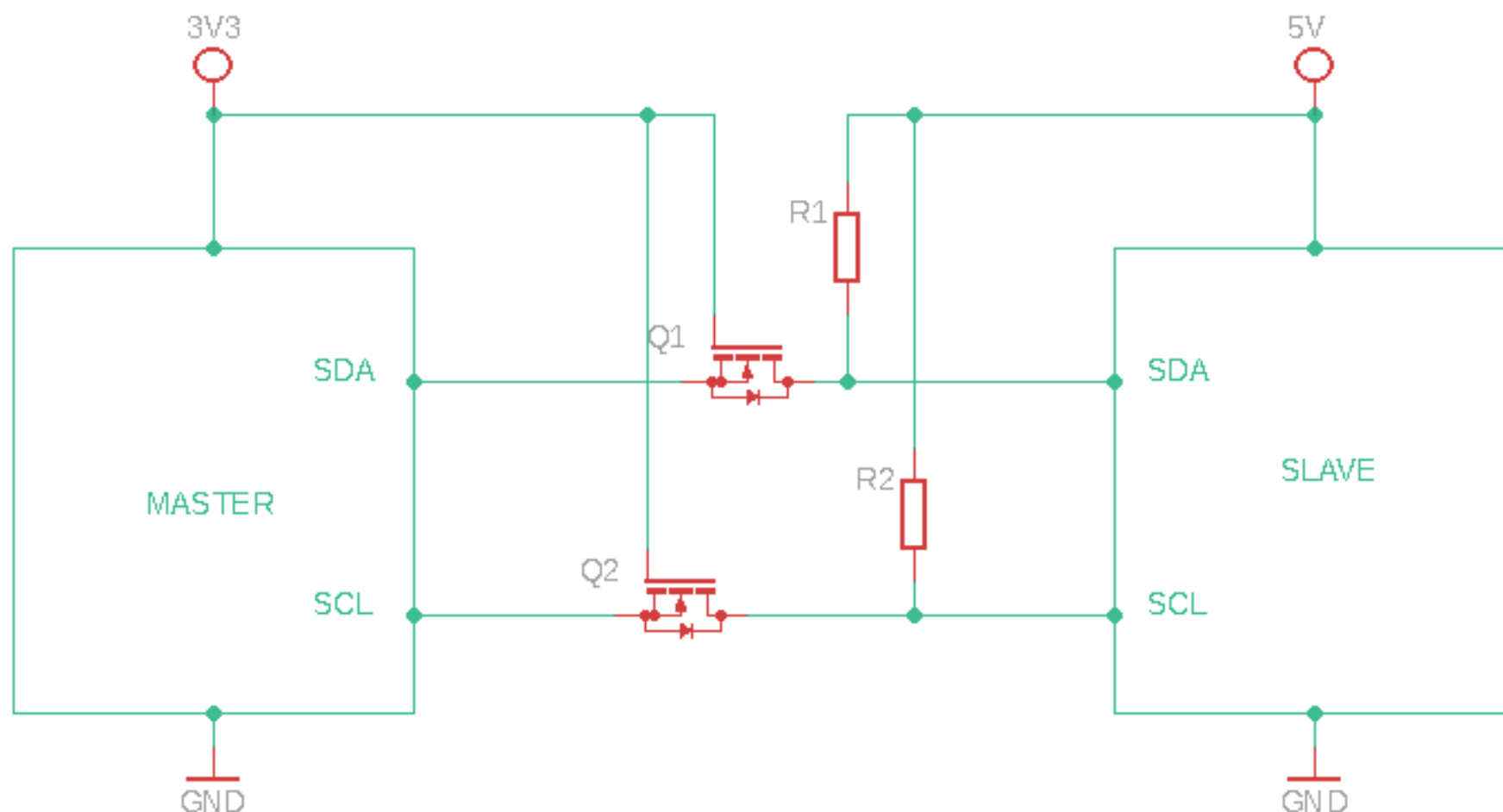
Пример - всеки персонален компютър използва I²C като част от HDMI интерфейса фиг. 6.3. С негова помощ се „опознават“ поддържаните видео формати от изобразяващото устройство (монитор, телевизор, прожектор и други).



Фиг. 6.3-HDMI куплунг. I²C на извод 15 – SCL и извод 16 – SDA.

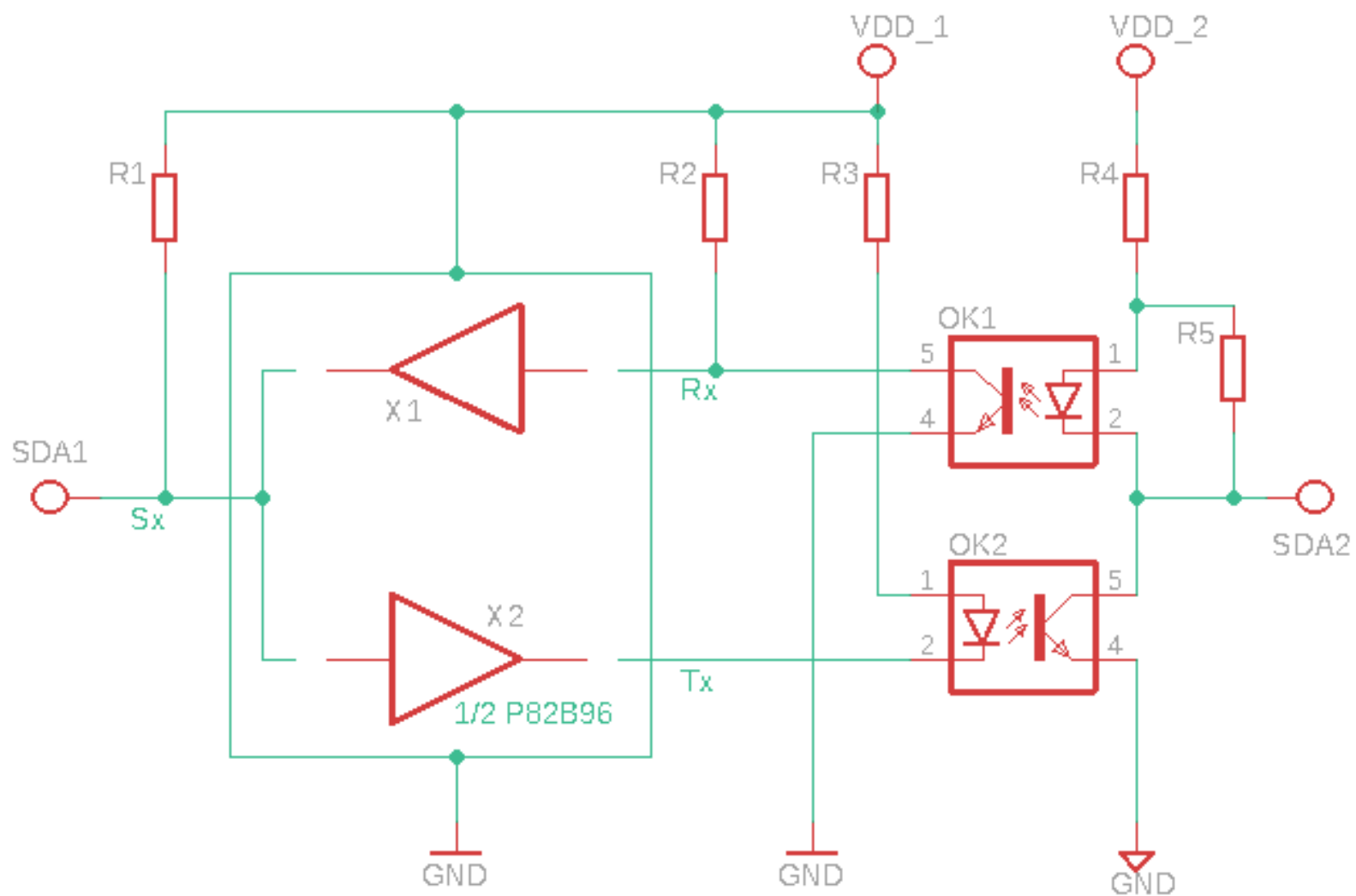
Интерфейс I2C

Транслирането на нивата между две схеми с различни захранващи напрежения трябва да е **двупосочно** и може да стане по начина, показан в лекцията “Паралелни интерфейси”.



Интерфейс I2C

Галванично разделяне също е възможно. Показаната схема позволява работа до около 5 kHz с 4N36 [9].



Интерфейс I2C

Как схемата от миналия слайд не “увисва” (latch up) само в едно състояние, подобно на bus keeper-a?

Интерфейс I2C

Буферите са специални – изхода на единия от тях е проектиран да имат **нестандартна логическа нула**, която да може да се приеме от I2C устройството, но да не може да се приеме от входа на другия буфер. Така буферите се “разминават” и никога не се задейства положителна обратна връзка.

При $V_{DD}=5V$

=====

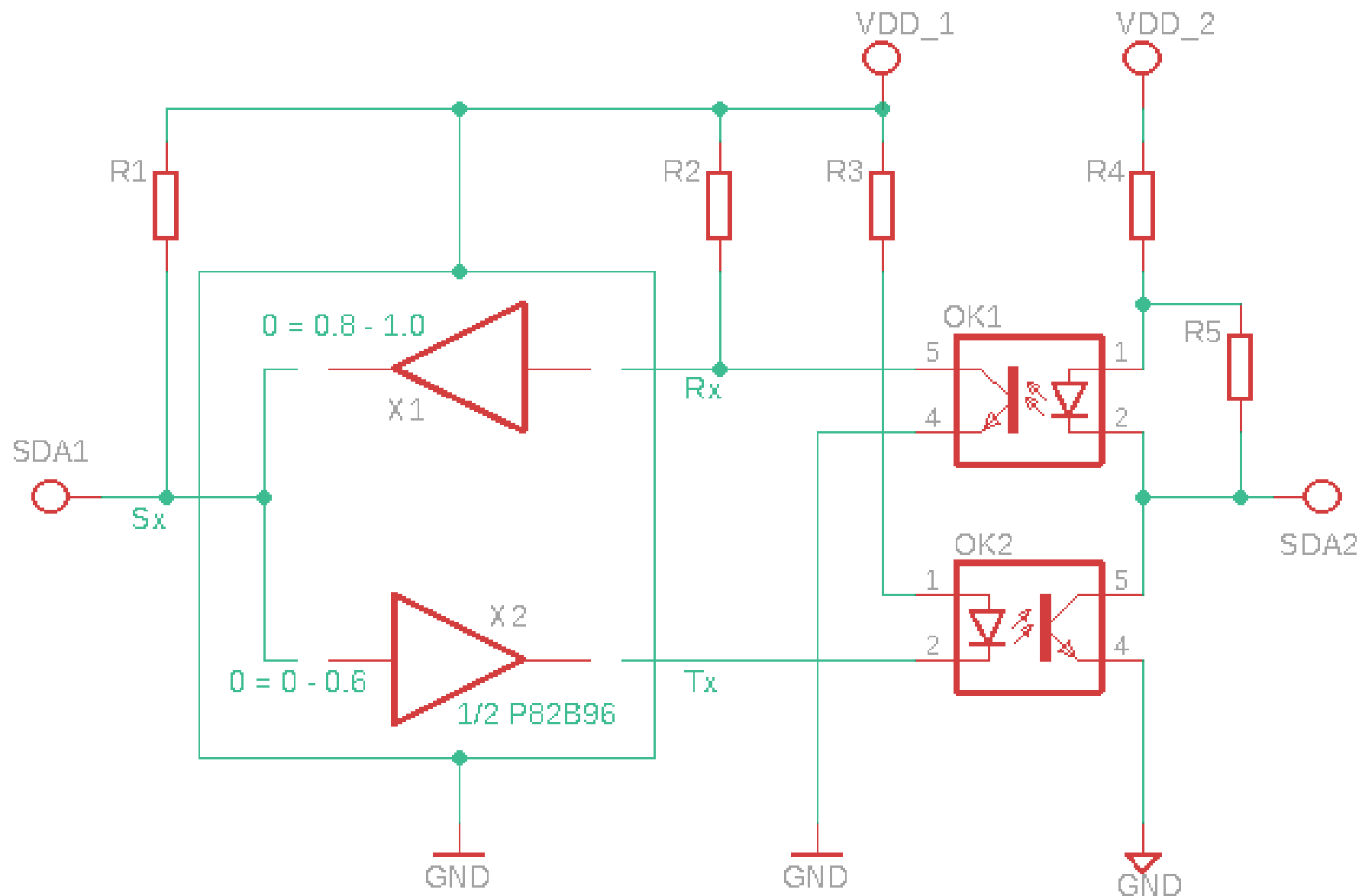
$Sx_out(0)=0.8 \div 1.0V$ (по I²C $0 \div 1.5V$ се счита за нула)

$Sx_in(0) = 0 \div 0.6 V$ ($Tx = 0V$ при $Sx \leq 0.6V$)

$Sx_in(1) = 0.7 \div 5 V$ ($Tx = 5V$ при $Sx \geq 0.7V$)

=> При $Rx=0$, $Tx=1$

Интерфейс I2C



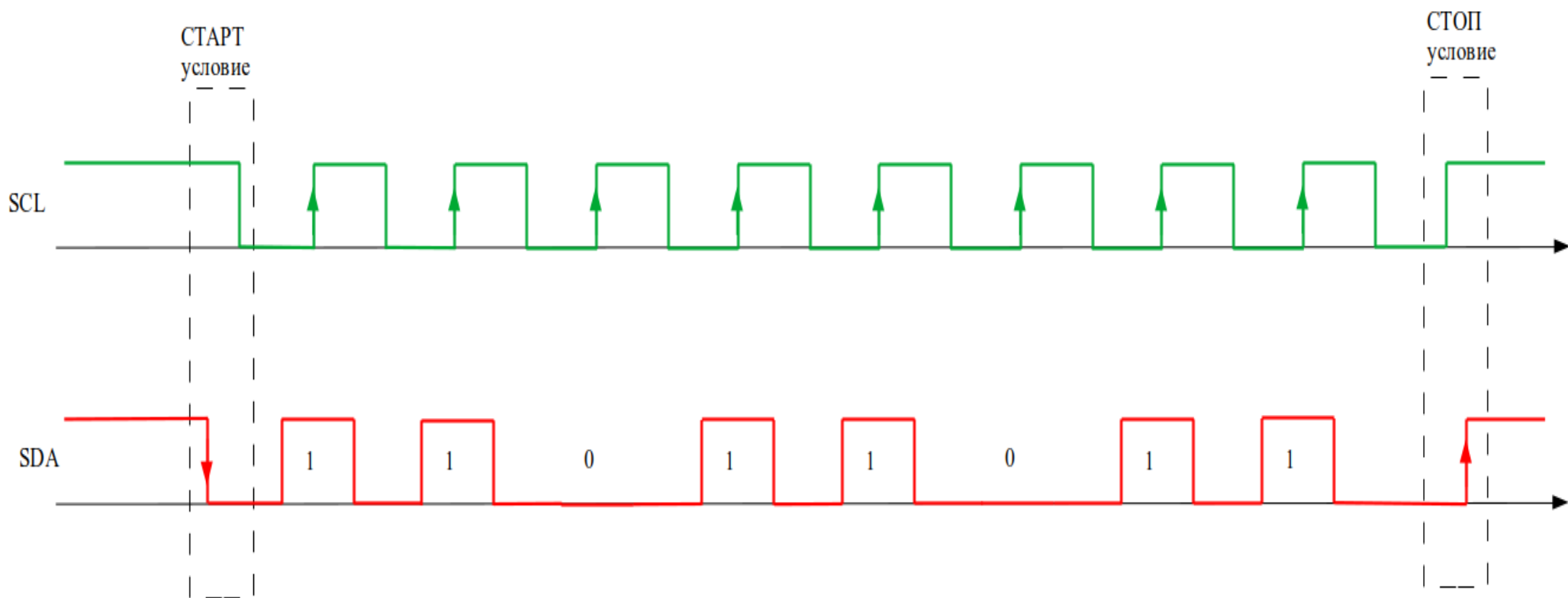
Интерфейс I2C

I²C комуникацията се осъществява по стандартизиран **протокол**.

Обменът на данни започва с **условие СТАРТ**, продължава с трансфер на данни и завършва с **условие СТОП**.

Условията старт и стоп са специални събития, реализирани чрез комбинация на логически нива и фронтове на SCL и DATA линиите, които са уникални и се различават от данните. На следващия са показани едно старт и стоп условие.

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

Старт условие се генерира при спадащ фронт на SDA линията, докато SCL линията е във високо ниво.

Стоп условие се генерира при нарастващ фронт на SDA линията, докато SCL линията е във високо ниво.

Между старт и стоп условията се изпращат **потребителските данни**. Всеки бит от тях трябва да запази своето състояние, докато SCL е във високо ниво (в противен случай ще се генерира лъжливо старт или стоп условие и трансферът ще се наруши), т.е. трансферът на данни се осъществява по нарастващ фронт.

Интерфейс I2C

Форматът на данните при **запис** от микроконтролер в подчинена ИС е показан на следващата фигура.

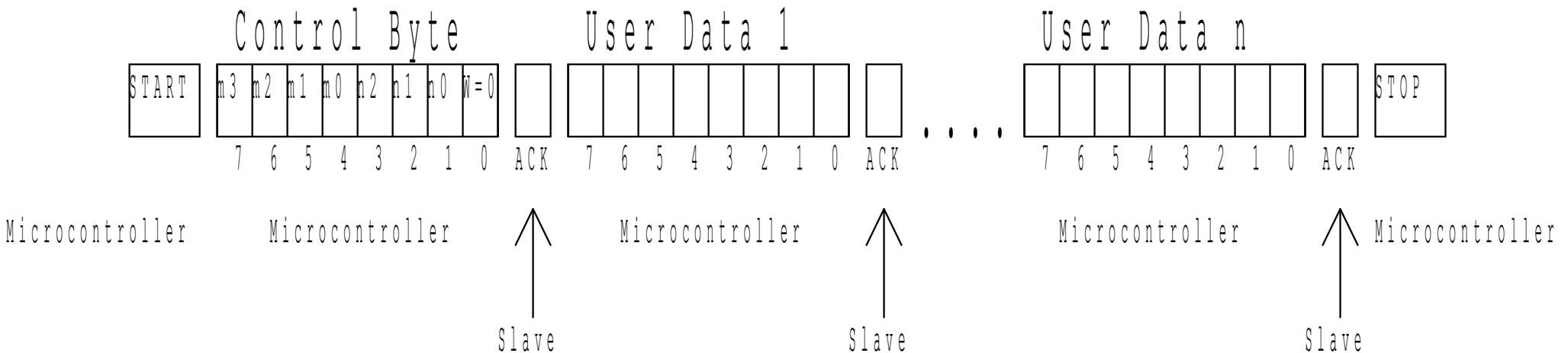
Микроконтролерът генерира СТАРТ условие, след което изпраща **контролен байт**. Този байт достига до всички подчинени устройства. Старшата тетрада (битове $m0 \div m3$) съдържа контролен код, който е различен и фиксиран за различните подчинени чипове – трябва да се провери datasheet-а им.

Интерфейс I²C

Следват три бита ($n_0 \div n_2$), които указват младшата част на **7-битовия адрес** на подчиненото устройство и понякога могат да бъдат променяни. Благодарение на тях към една I²C шина могат да се свържат повече от един чип от един и същи вид. Последният бит от контролния байт е четене/запис (R/!W) и при **запис трябва да е 0**. Ако на I²C шината има устройство със зададения адрес (битове $m_0 \div m_3 + n_0 \div n_2$), то трябва да отговори с изпращане на един бит, наречен **ACK** (acknowledge) или още - потвърждение. Неговото ниво е **логическа 0**. След това се изпращат потребителските данни User Data 1 ... User Data n и най-накрая се генерира условие стоп, с което трансферът приключва.

Интерфейс I2C

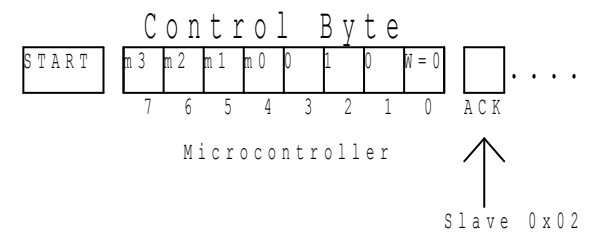
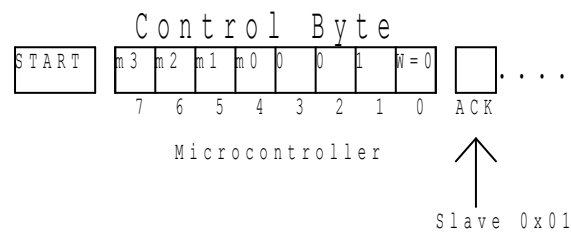
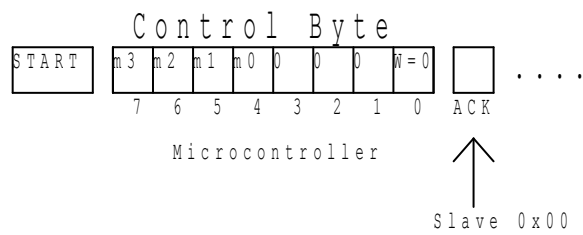
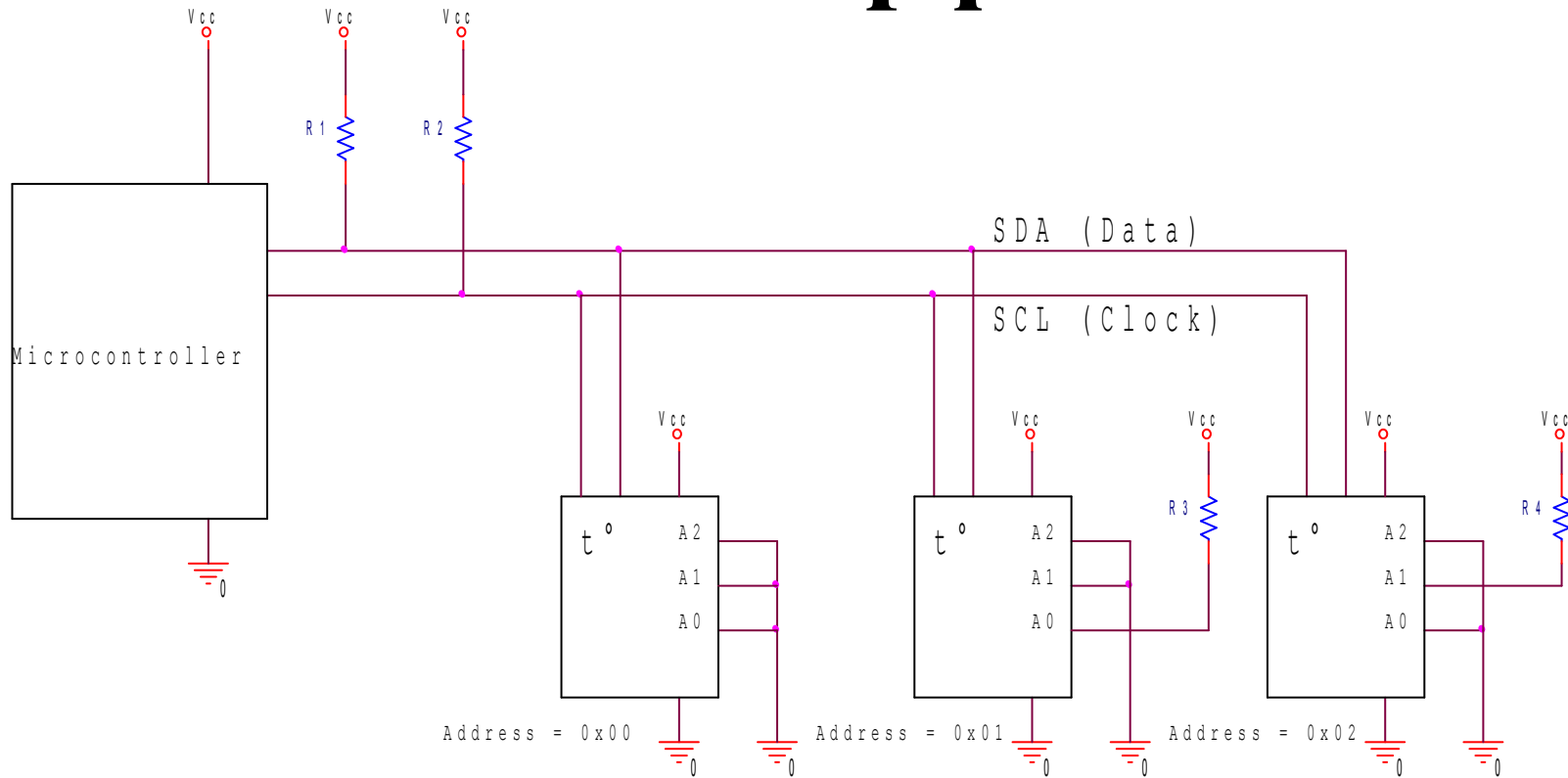
Запис на данни от главно в подчинено устройство.



Интерфейс I2C

На фигурата на следващия слайд е показано свързване на три еднакви температурни датчика, чиито адреси са зададени хардуерно с изводи 1, 2 и 3 (рефлектират върху битове $n0 \div n2$).

Интерфейс I2C



Интерфейс I2C

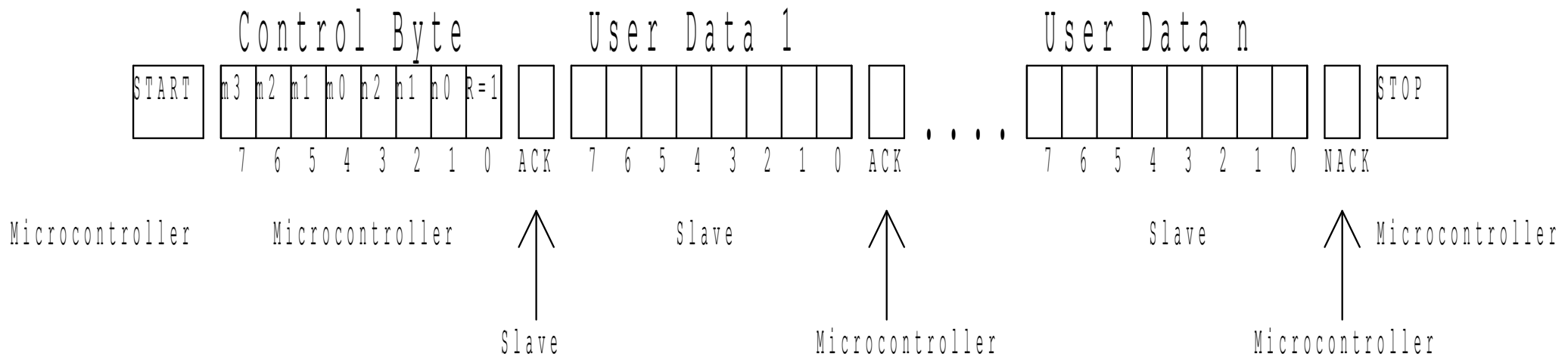
Трансферът на данните от подчинена ИС към микроконтролера се определя като **четене** и форматът е показан на следващата фигура.

Да се обърне внимание на предавателя и приемника под всеки байт!

Ако микроконтролерът иска да спре приемането на данни, той трябва да генерира **NACK** бит (No Acknowledge, **логическа 1**) и след това условие **СТОП**.

Интерфейс I2C

Четене на данни от подчинено устройство.



Интерфейс I2C

Отделените седем бита $m0 \div m3$ и $n0 \div n2$ позволяват на една I²C шина да се свържат до $2^7 = 128$ чипа (минус един бродкаст адрес и няколко за бъдещо ползване).

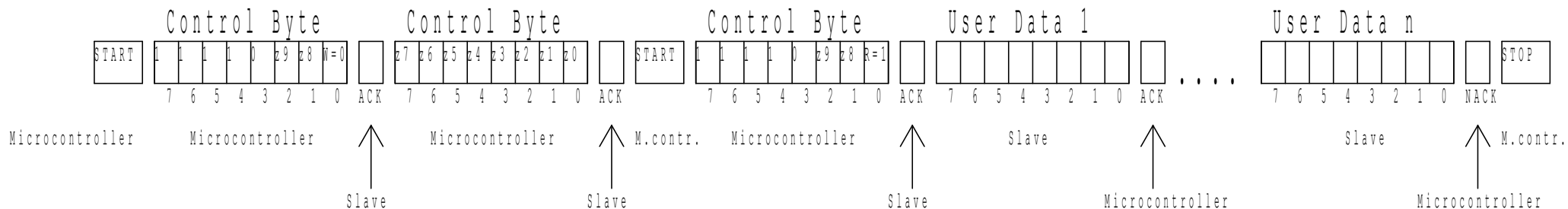
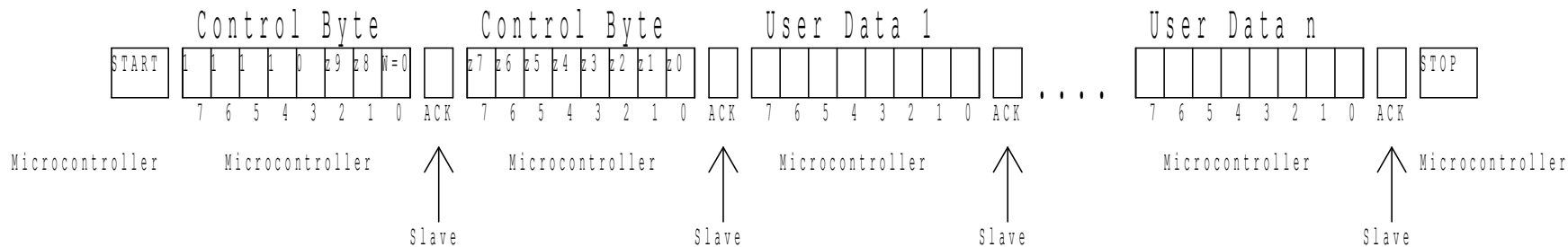
Версия 1 на протокола дефинира някои леки промени в протокола, които позволяват адресиране на $2^{10} = 1024$ (т.е. 10-битов адрес) чипа.

То е показано на следващия слайд. Новото тук е фиксираното число **11110** в контролния байт. То указва, че ще се използва **10-битово адресиране**. Следват битове $z9 \div z0$, които са 10-битовия адрес на подчиненото устройство. Да се обърне внимание на двойното изпращане на условие СТАРТ и редуването на $W=0$ и $R=1$ при четене (MCU <--> SLAVE)!

Интерфейс I2C

Четене и запис при 10-битово адресиране.

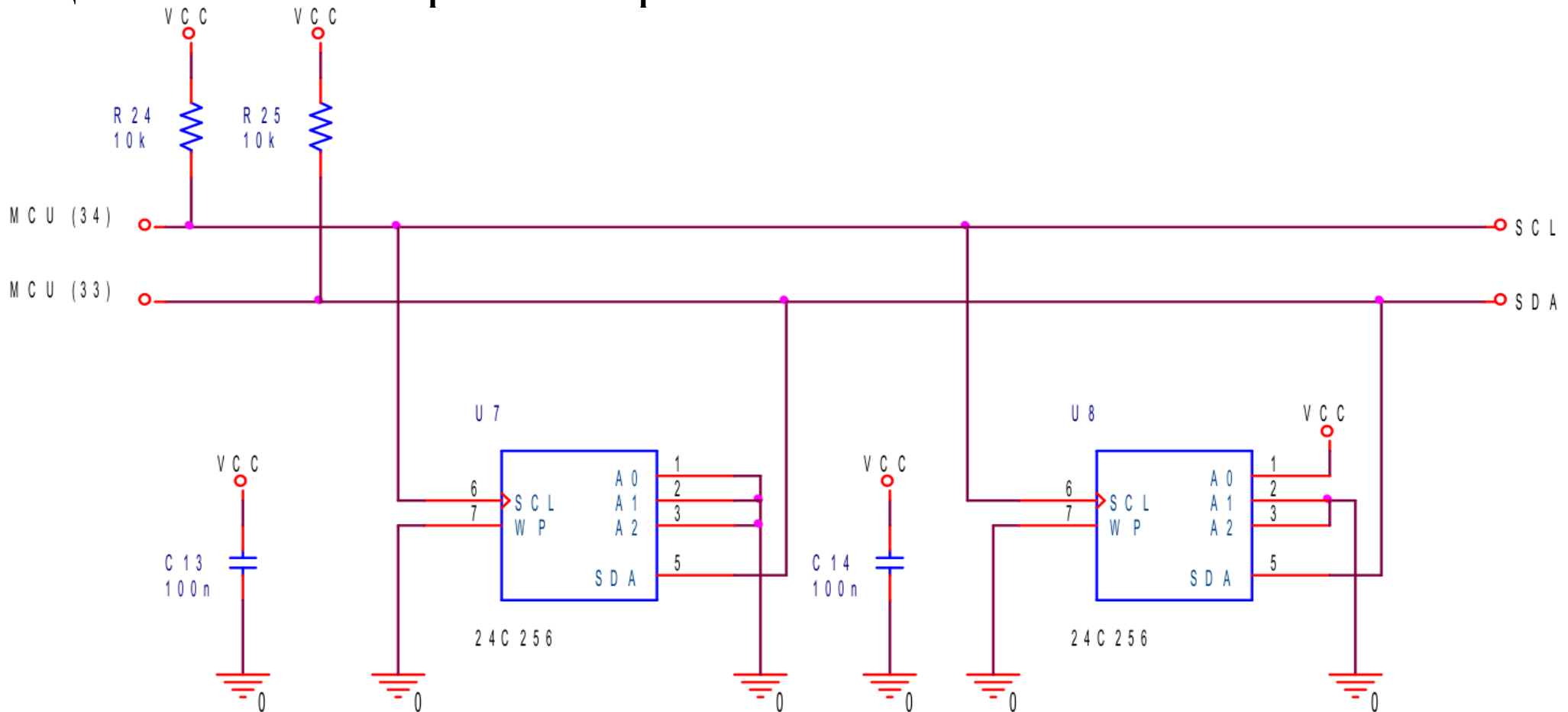
MCU --> SLAVE



MCU <-- SLAVE

Интерфейс I2C

Пример – на схемата по-долу е показано свързване на 2 чипа EEPROM памет от един и същи вид – AT24C256 (капацитет: 32768 8-битови думи). Микроконтролерът е PIC18F4550 и цялата система работи при $V_{CC}=5V$.



Интерфейс I2C

Запис на байт в AT24C256. Забележете вътрешния адрес (first + second word address), който за главното устройство са просто два даннови байта, но за паметта са вътрешен 16-битов адрес.

Figure 7. Device Address

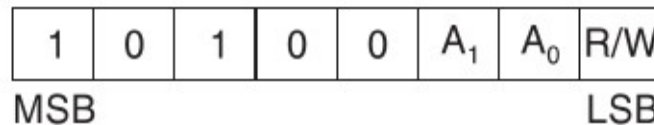
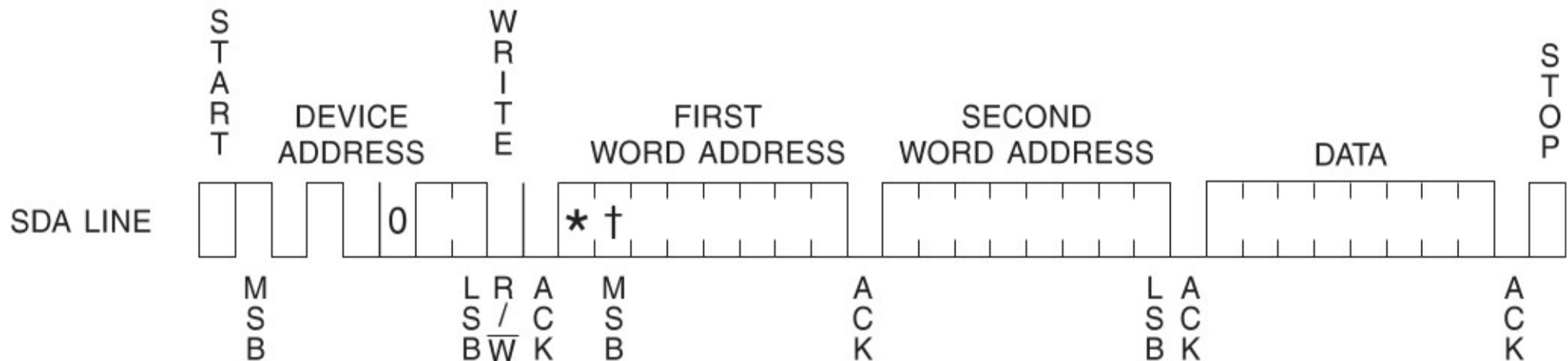


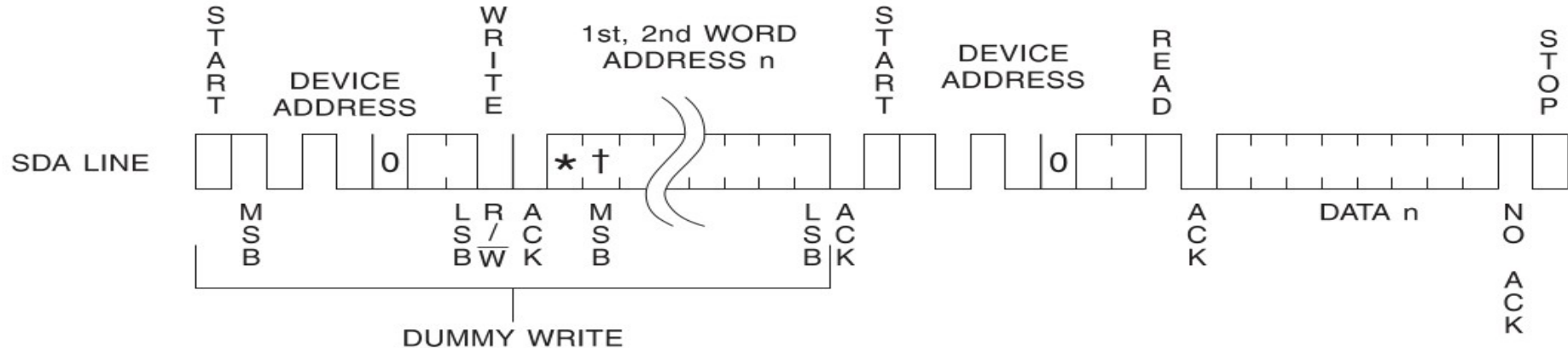
Figure 8. Byte Write



Интерфейс I2C

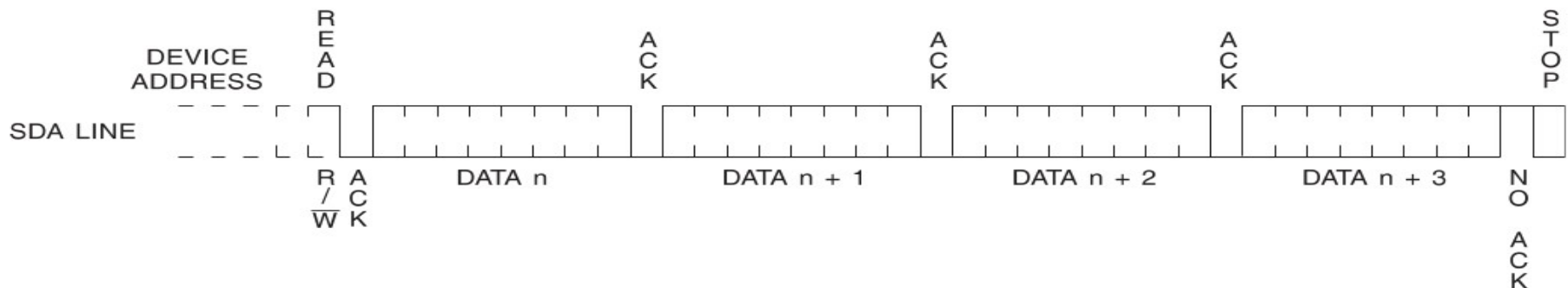
Четене на байт/ове от AT24C256. Забележете как се задава адрес (вътрешен адресен брояч), който бива четен след второто START условие.

Figure 11. Random Read



Notes: (* = DON'T CARE bit)
(† = DON'T CARE bit for the 128K)

Figure 12. Sequential Read



Литература

- [1] http://elm-chan.org/docs/mmc/mmc_e.html
- [2] http://www.dejazzer.com/ee379/lecture_notes/lec12_sd_card.pdf
- [3] SD Specifications, Part 1, Physical Layer, Simplified Specification, Version 2.00
- [4] SD Specifications, Part E1, SDIO Simplified Specification, Version 2.00,
February 8, 2007
- [5] Samsung SD & MicroSD Card product family SDA 3.0 specification compliant-
Up to High Speed mode
- [6] TOSHIBA SD Card Specification
- [7] <https://www.sdcard.org>
- [8] AN10911 SD(HC)-memory card and MMC interface conditioning, NXP, 2013.
- [9] AN460, “Using the P82B96 for bus interface”, Philips Semiconductor, 2001.