

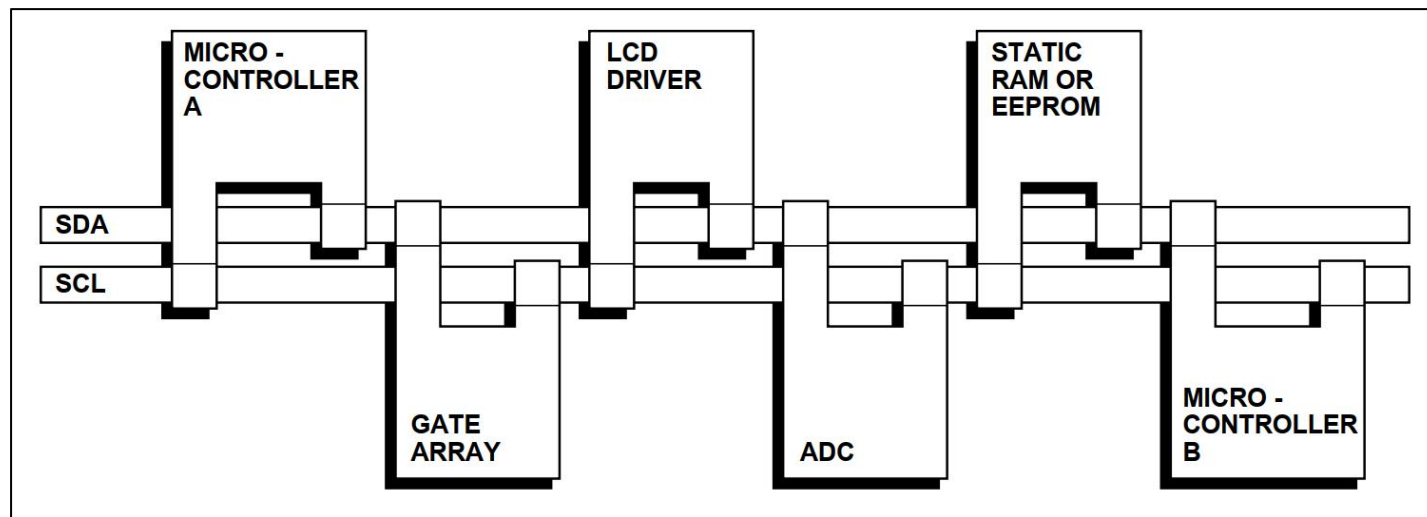
Программирование
микроконтроллеров.

Основные периферийные модули.
Теория и практика.

Модуль последовательного интерфейса
I2C.

Обзор интерфейса I2C

I2C = IIC = «ай ту си» = Inter-Integrated Circuit



Скорость передачи битов:

Standard Mode (SM) = 100 кбит/сек

Fast Mode (FM) = 400 кбит/сек

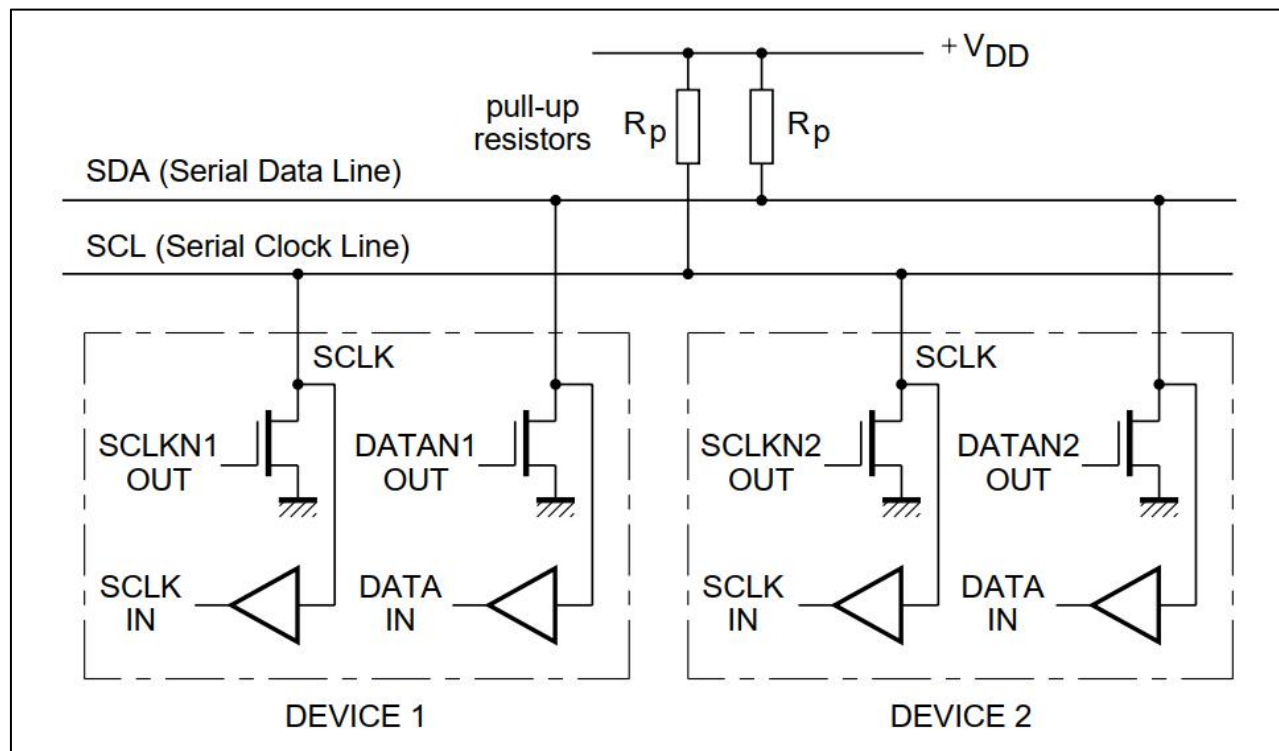
Варианты адресации:

7-битная: до 112 устройств на шине

10-битная: до 1008 устройств на шине

16 адресов зарезервированы

Аппаратная часть шины I2C

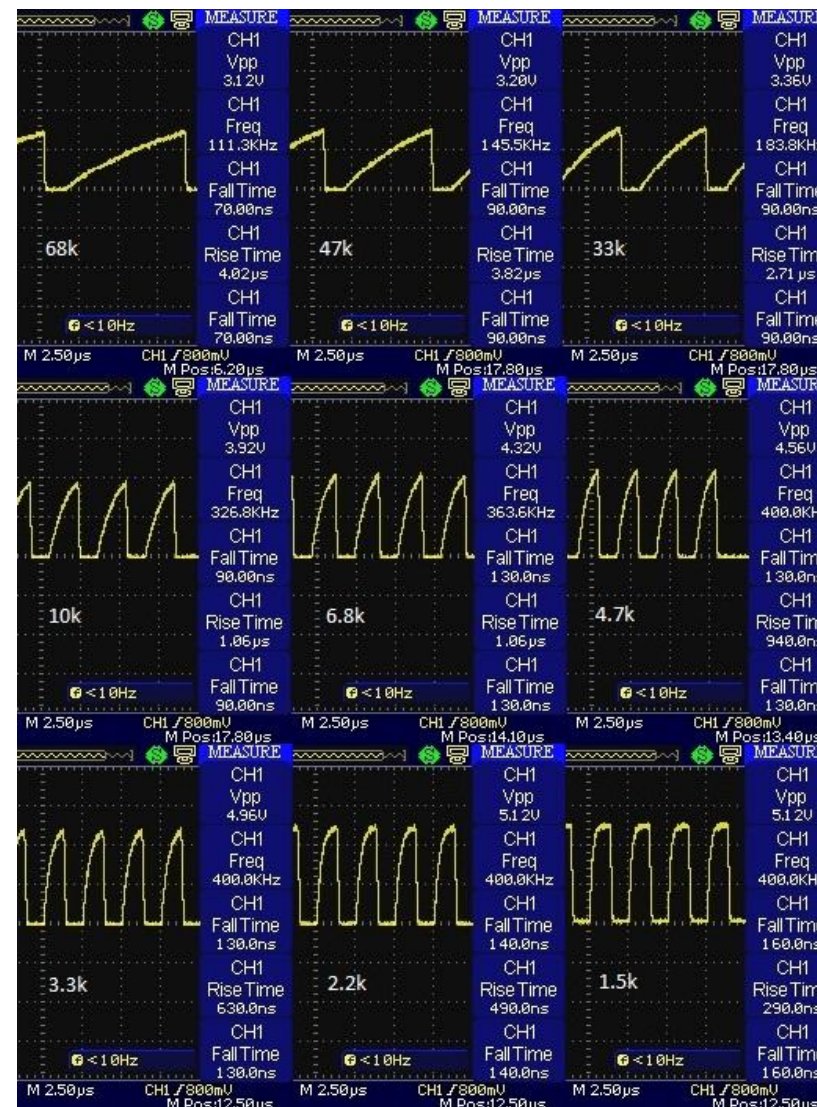
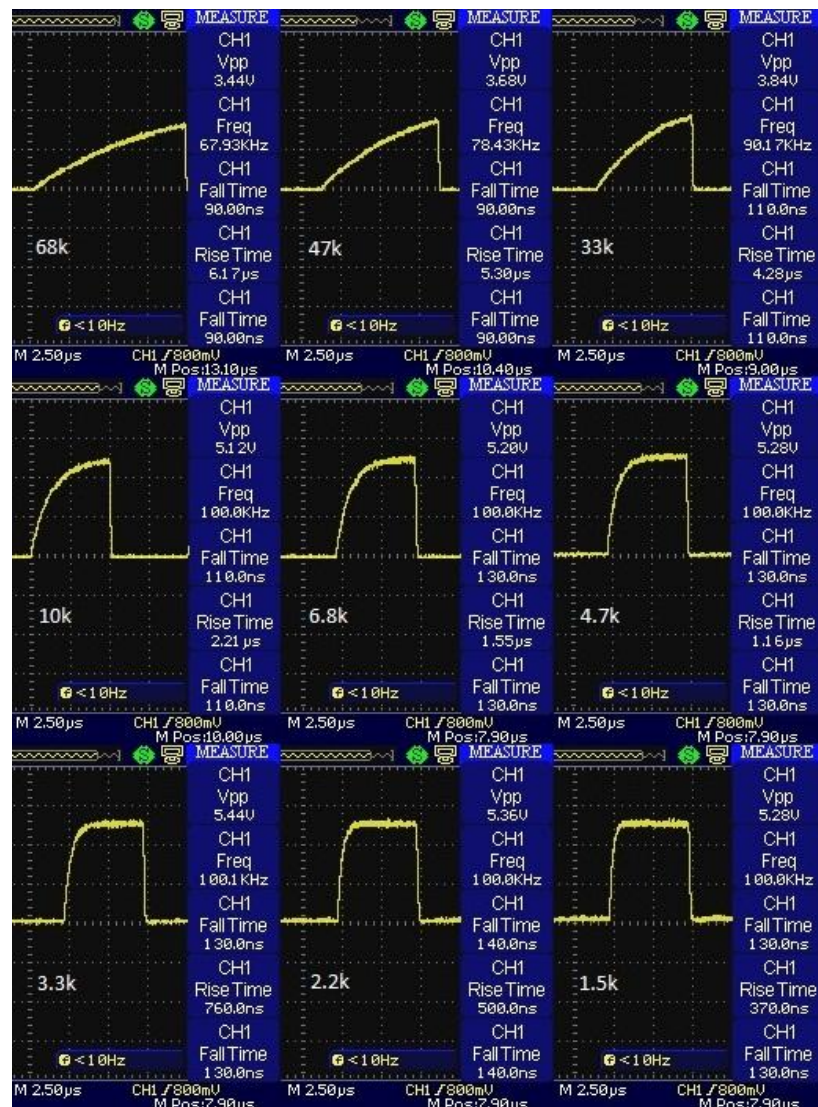


- $V_{dd} = 3,3V - 5V$
- максимальное количество устройств на шине ограничивается не только разрядностью адреса, но и максимальной емкостью шины **400 пФ**

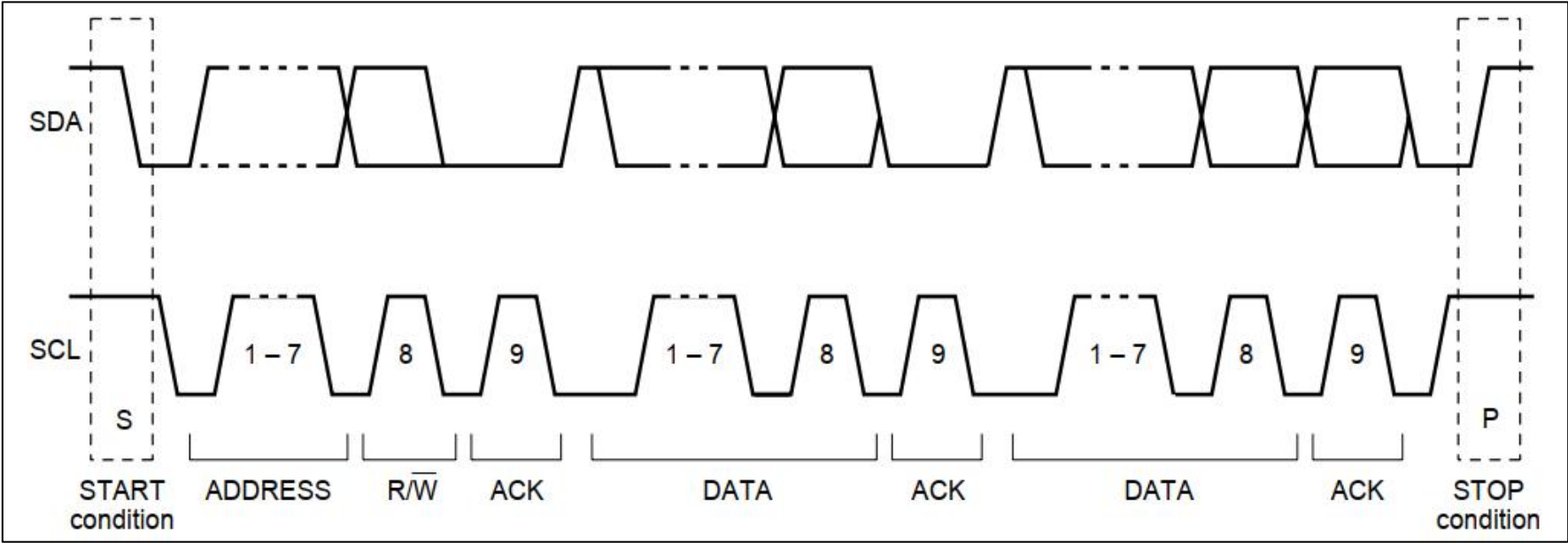
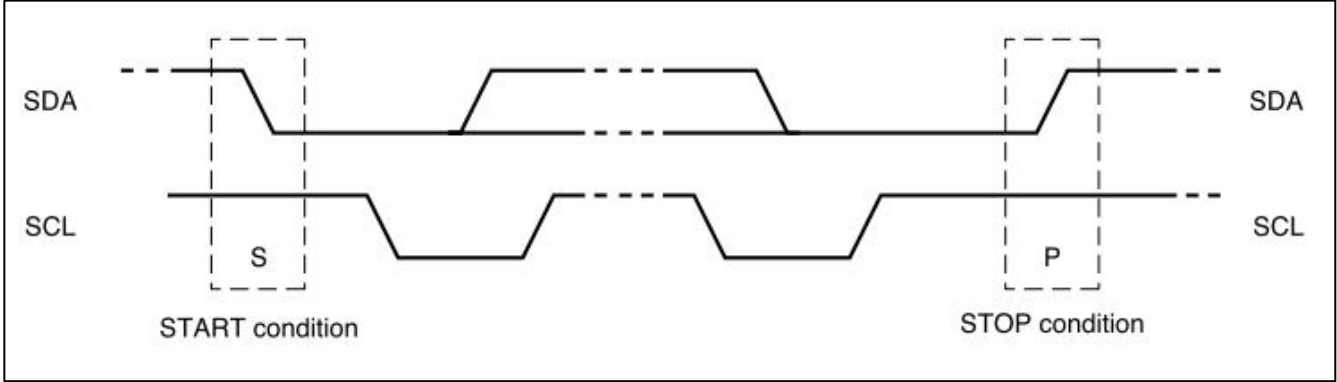
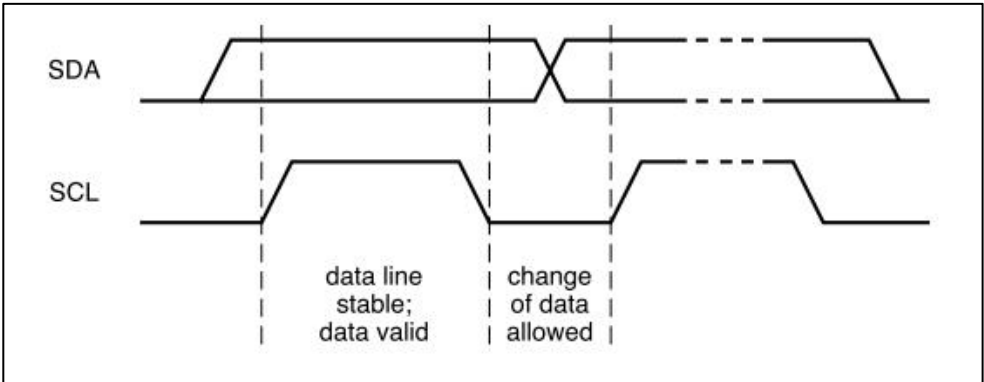
Влияние подтягивающих резисторов

100 кГц

400 кГц

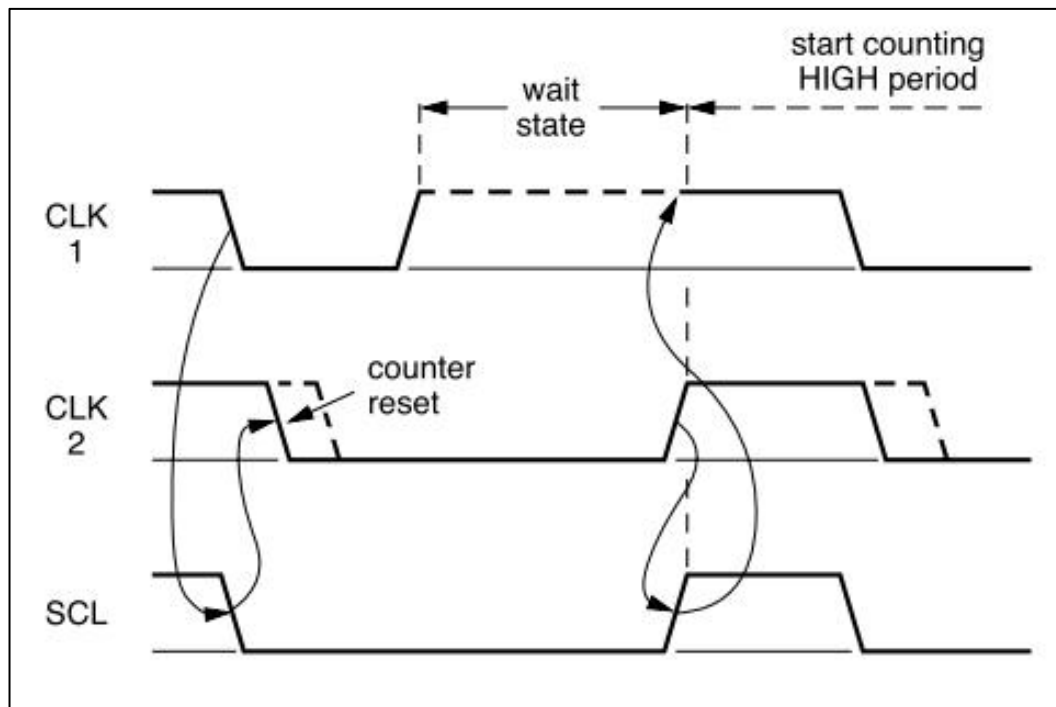


Временные диаграммы интерфейса I2C

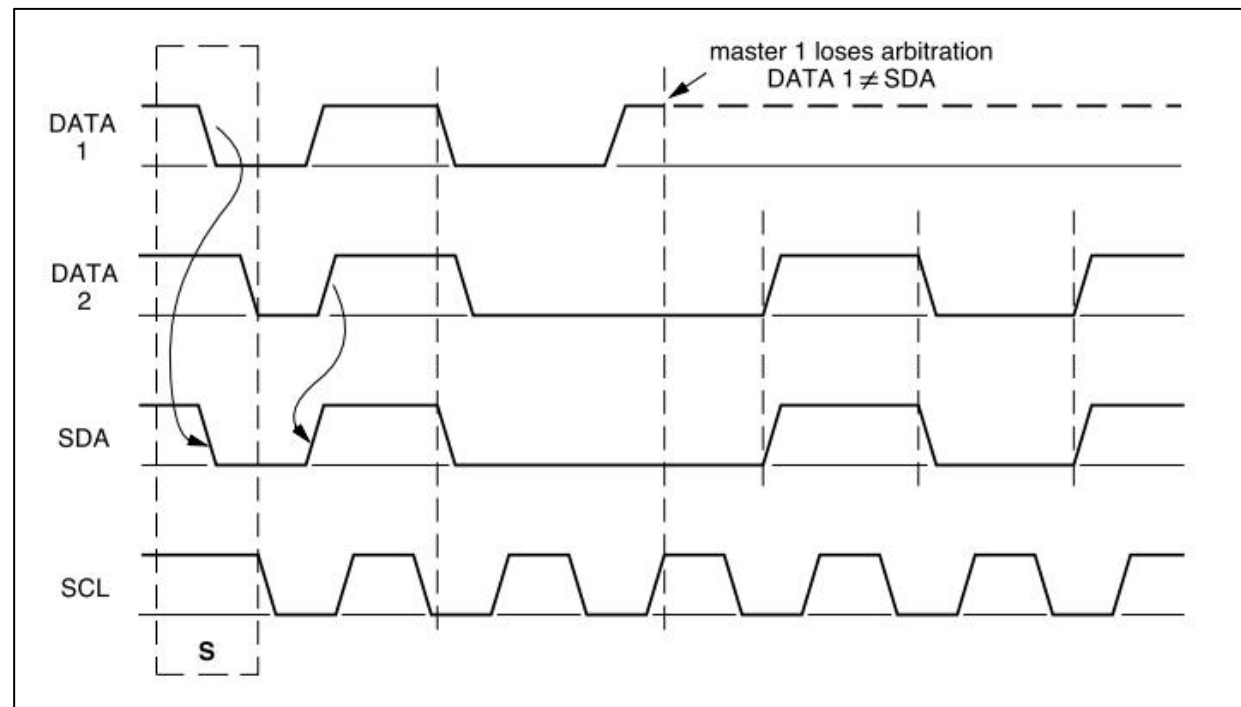


Работа нескольких Мастеров на шине I2C

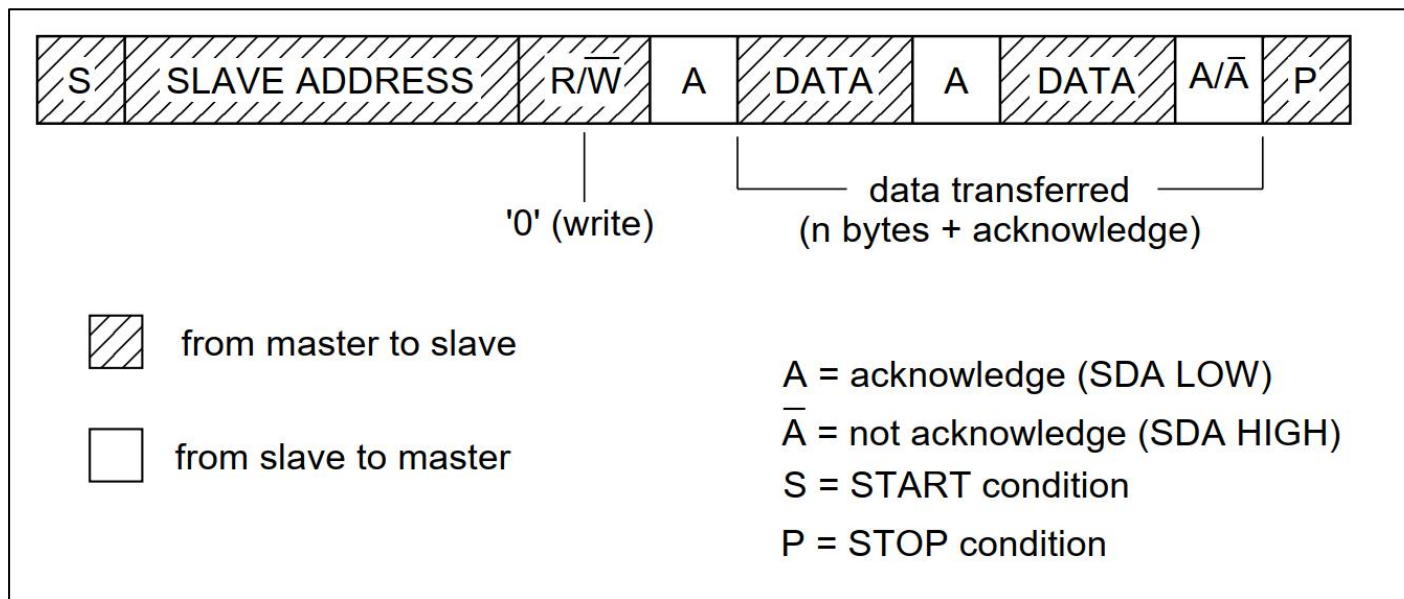
Синхронизация SCL



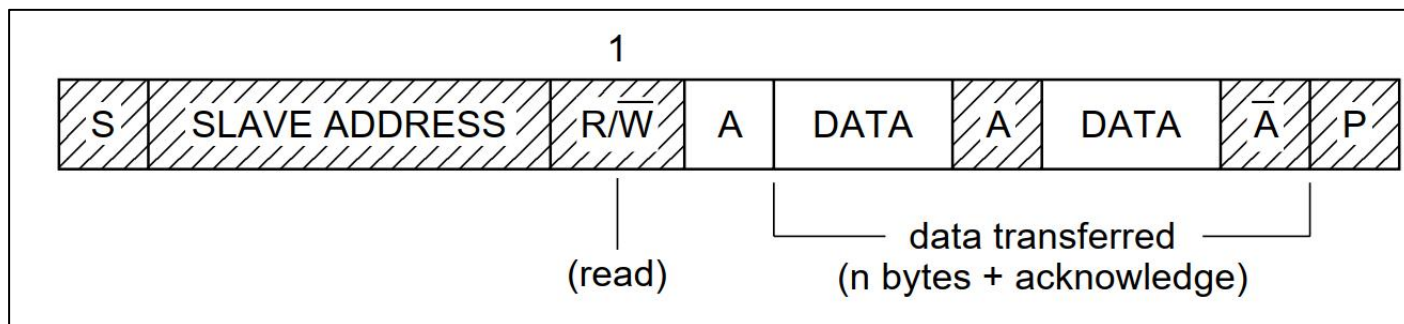
Арбитраж по линии SDA



Структуры пакетов интерфейса I2C

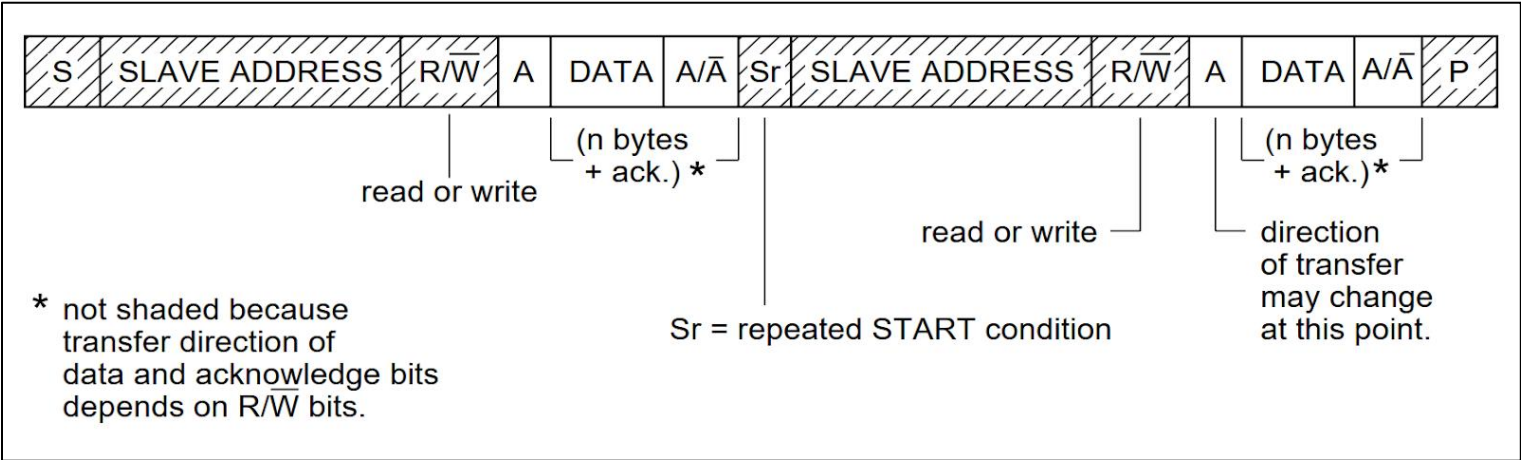


Запись в slave
7-ми битный адрес



Чтение из slave
7-ми битный адрес

Структуры пакетов интерфейса I2C



все значения указаны в микросекундах.
 синим цветом указаны минимальные значения, красным - максимальные.

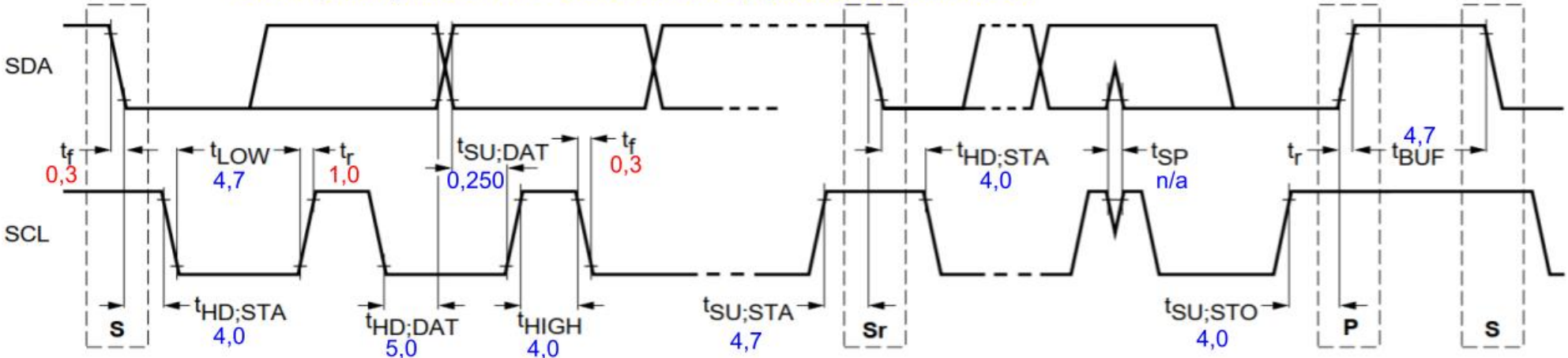
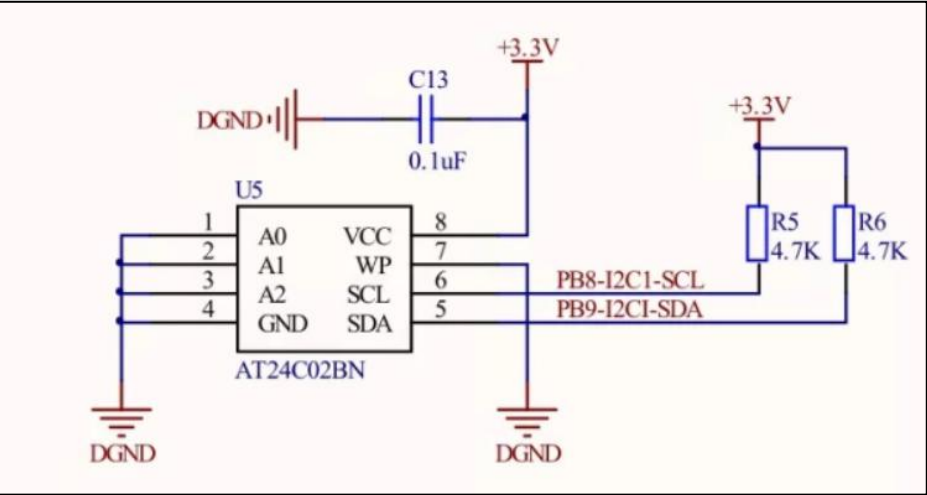
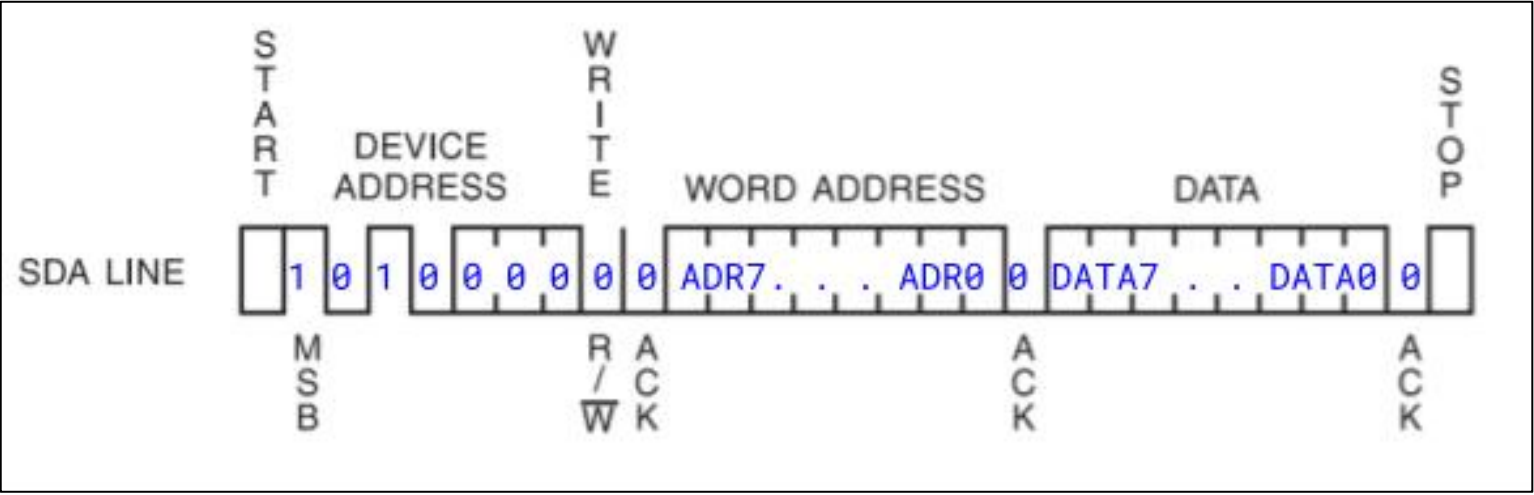


Схема подключения микросхемы I2C

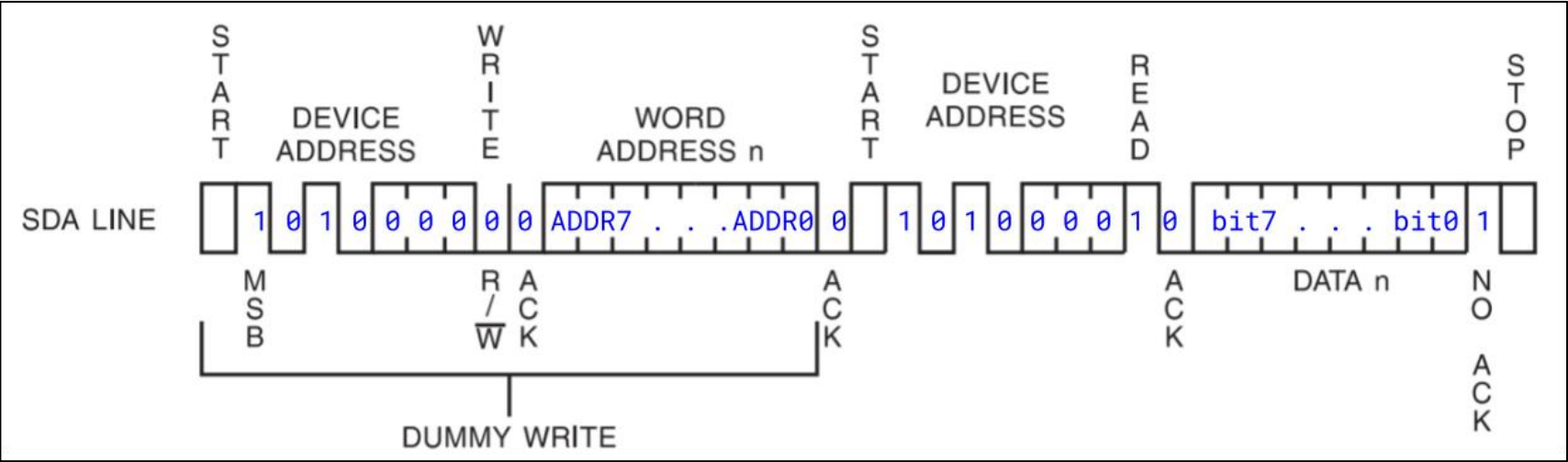
Схема подключения EEPROM



Запись одного байта в EEPROM в ячейку ADDR



Чтение одного байта из EEPROM из ячейки ADDR



Настройки модуля I2C1 в режиме Slave

- Включить тактирование модуля I2C от шины периферии (I2C1 подключен на шину APB1)

```
RCC -> APB1ENR |= RCC_APB1ENR_I2C1EN; // включение тактирования модуля I2C1
```

- Указать входную тактовую частоту шины периферийных устройств в регистре I2C_CR2. В нашем случае это частота шины APB1, т.к. именно к этой периферийной шине подключен модуль I2C1, который мы будем использовать в нашем проекте.

```
I2C1 -> CR2 |= (42 << I2C_CR2_FREQ_Pos); // CR2_FREQ = 42 т.к. мы настроим Freq_APB1 = 42MHz
```

- Дополнительно нужно записать адрес нашего I2C модуля на шине I2C в регистр I2C_OAR1 в поле ADD. Для 7-ми битного режима адресации используются с 1 по 7-ой биты, а для 10-ти битной адресации используется все поле с 0 по 9 биты.

```
I2C1 -> OAR1 |= (0x30 << I2C_OAR1_ADD1_Pos); // address = 011_0000
```

```
// от бинарного числа 0011_0000 взяты 7 младших бит
```

- Указать режим адресации в том же регистре I2C_OAR1 в бите ADDMODE.

```
I2C1 -> OAR1 &= ~(I2C_OAR1_ADDMODE); // сбросить бит ADDMODE в 0 для 7-ми битной адресации
```

- Запрограммировать регистр I2C_CR1, чтобы включить генерацию битов ACK, если это требуется, и включить модуль I2C1 на работу.

```
I2C1 -> CR1 |= I2C_CR1_PE; // I2C1 enabled.
```

```
I2C1 -> CR1 |= I2C_CR1_ACK; // разрешение генерации ACK после приема байтов.
```

```
/* бит I2C_CR1_ACK можно выставлять в 1 только после включения бита I2C_CR1_PE.
```

```
иначе бит I2C_CR1_ACK всегда будет сбрасываться в 0 аппаратно.*/
```

Работа модуля I2C1 в режиме Slave

- I2C1 модуль ждет свой адрес (7-ми или 10-ти битный) на шине I2C, ожидая в регистре I2C_SR1 бит ADDR = 1. Этот бит говорит о том, что нами был получен наш адрес, обращение по шине I2C сейчас будет выполняться к нашему модулю I2C1.

```
while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_ADDR) == 0){}; // ждем флаг I2C_SR1_ADDR = 1.
```

- Требуется очистить бит ADDR чтением регистров SR1 и SR2 последовательно.

```
(void)I2C1 -> SR1;
```

```
(void)I2C1 -> SR2; // очистка бита ADDR чтением регистров SR1 SR2
```

- Проверить, модуль I2C1 находится в режиме передатчика или приемника

```
if ((I2C1 -> SR2 & I2C_SR2_TRA) != 0){ // TRA = 1, I2C1 в режиме передатчика
```

```
.....
```

```
}
```

```
else{ // TRA = 0, I2C1 в режиме приемника
```

```
.....
```

```
}
```

- Если слейв в режиме передатчика то далее требуется записать байт для передачи в регистр I2C_DR.

```
I2C1 -> DR = Tx_Byte; // запись байта для отправки в регистр данных I2C1_DR
```

- Ожидается, пока байт данных будет передан по I2C и в ответ на него будет получен бит ACK от устройства. Когда в ответ на байт данных мастер отвечает битом ACK, то в регистре I2C_SR1 выставляется бит TXE = 1. Который показывает, что передатчик пуст и готов принять новый байт данных для отправки.

```
while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_TXE) == 0){}; // ждем флаг I2C_SR1_TXE = 1. завершение  
передачи байта
```

Работа модуля I2C1 в режиме Slave (продолжение)

- Если слейв в режиме приемника. После получения адреса и очистки ADDR ведомое устройство получает байты по линии SDA в регистр I2C_DR через внутренний сдвиговый регистр.

```
while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_RXNE) == 0){}; // ожидание получения байта данных  
Rx_Byte = I2C1 -> DR; // чтение регистра данных
```
- После каждого полученного байта интерфейс генерирует последовательно:
Импульс подтверждения ACK, если установлен бит ACK в регистре I2C_CR1.
Бит RxNE устанавливается аппаратно, и прерывание генерируется, если биты ITEVFEN и ITBUFEN установлены
- Если установлен RxNE и данные из регистра I2C_DR не считываются до окончания приема следующего байта данных, то в регистре I2C_SR1 бит BTF устанавливается в 1 и интерфейс ждет, пока BTF не очистится при чтении из регистра I2C_DR.
При этом модуль I2C увеличивает время паузы на линии SCL – держит там низкий уровень.

Тут нужно отметить, что в 10-битном режиме после получения адреса устройства модуль I2C (в слейв режиме) всегда находится в режиме приемника. Он перейдет в режим передатчика после получения повторного START-условия, за которым следует заголовок с совпадающими битами адреса и выставленный в единицу младший бит (11110xx1 где xx – старшие биты адреса нашего I2C модуля). Бит TRA в регистре I2C_SR2 показывает, находится модуль I2C в режиме приемника или передатчика.

Настройка модуля I2C1 в режиме Master

- Включить тактирование модуля I2C от шины периферии (I2C1 подключен на шину APB1)

```
RCC -> APB1ENR |= RCC_APB1ENR_I2C1EN; // включение тактирования модуля I2C1
```

- Указать входную тактовую частоту шины периферийных устройств в регистре I2C_CR2. В нашем случае это частота шины APB1, т.к. именно к этой периферийной шине подключен модуль I2C1, который мы будем использовать в нашем проекте.

```
I2C1 -> CR2 |= (42 << I2C_CR2_FREQ_Pos); // CR2_FREQ = 42 т.к. Freq_APB1 = 42MHz
```

- Настроить регистр управления тактовыми сигналами I2C_CCR.

```
I2C1 -> CCR |= (210 << I2C_CCR_CCR_Pos); // 100 кГц
```

```
I2C1 -> CCR &= ~(I2C_CCR_FS); // сброс бита FS, работа на частоте 100 кГц (Standard Mode)
```

- Вычисление значения CCR:**

I2C работает на частоте 100 кГц - Standard mode

$$T_{high} = CCR * T_{pclk1}$$

$$T_{low} = CCR * T_{pclk1}$$

$$T_{sm} = 1/(I2C_freq) = 1/100000 = T_{high} + T_{low};$$

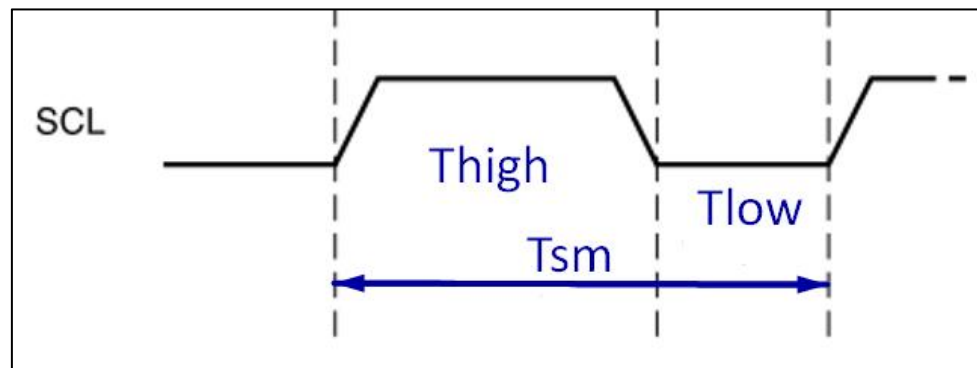
$$1/100000 = 2 * CCR * T_{pclk1}$$

$$CCR = 1 / (2 * 100000 * T_{pclk1})$$

$$T_{pclk1} = 1 / Freq_APB1;$$

$$Freq_APB1 = 42 \text{ MHz}$$

$$T_{Pclk1} = 1 / 42000000$$

$$CCR = 42000000 / (2 * 100000) = 210;$$


Настройка модуля I2C1 в режиме Master (продолжение)

- Настроить регистр времени нарастания сигнала I2C_TRISE.

```
I2C1 -> TRISE |= (43 << I2C_TRISE_TRISE_Pos); // значение поля = I2C1_CR2_FREQ + 1 = 42+1 = 43
```

- Выбрать режим адресации 7 или 10 бит в регистре I2C_OAR2.

```
I2C1 -> OAR1 &= ~(I2C_OAR1_ADDMODE); // использование 7-ми битного адреса устройства на шине I2C
// для 10-ти битной адресации требуется ADDMODE выставить равным 1
```

- Запрограммировать регистр I2C_CR1, чтобы включить генерацию битов ACK, если это требуется, и включить модуль I2C1 на работу.

Установить бит START в регистре I2C_CR1 для создания условия начала транзакции.

```
I2C1 -> CR1 |= I2C_CR1_PE; // I2C1 enabled.
I2C1 -> CR1 |= I2C_CR1_ACK; // разрешение генерации ACK после приема байтов.
/* бит I2C_CR1_ACK можно выставлять в 1 только после включения бита I2C_CR1_PE. иначе бит I2C_CR1_ACK всегда будет сбрасываться в 0 аппаратно.*/
```

Работа модуля I2C1 в режиме Master

- Чтобы начать передавать данные нужно программно сформировать START-условие. Нужно выставить в регистре I2C_CR1 бит START.

```
I2C1->CR1 |= I2C_CR1_START;
```

- Проверить, что в регистре I2C_SR1 бит SB = 1. Это говорит о том, что на линии действительно было сформировано START-условие.

```
while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_SB) == 0){}; // дождаться START-условия на шине I2C
```

- Записать в регистр I2C_DR байт, содержащий адрес устройства в старших 7-ми битах (у нас 7-ми битная адресация) и младший бит – бит RW = 0 (запись во внешнее устройство).

```
I2C1 -> DR = Tx_Byte; // отправить в I2C_DR адрес устройства и бит WR
```

- Проверить, что в регистре I2C_SR1 бит ADDR = 1. Это значит, что адрес был отправлен и устройство прислало на него ACK-бит.

```
while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_ADDR) == 0){}; // ждем флаг I2C_SR1_ADDR = 1
```

- Требуется очистить бит ADDR чтением регистров SR1 и SR2 последовательно.

```
(void)I2C1 -> SR1;
```

```
(void)I2C1 -> SR2; // очистка бита ADDR чтением регистров SR1 SR2
```

Работа модуля I2C1 в режиме Master (продолжение)

- Записывается байт данных в регистр I2C_DR.
`I2C1 -> DR = Tx_Byte; // отправка байта данных`
- Ожидается, пока байт данных будет передан по I2C и в ответ на него будет получен бит ACK от устройства. Когда в ответ на байт данных устройство отвечает битом ACK, то в регистре I2C_SR1 выставляется бит TXE = 1.
`while((I2C1 -> SR1 & I2C_SR1_TXE) == 0){}; // ждем флаг I2C_SR1_TXE = 1.`
- После этого можно записывать следующий байт в регистр I2C_DR для отправки в устройство.
- Для завершения передачи данных, после ожидания бита TXE = 1, нужно выставить в регистре I2C_CR1 бит STOP.
`I2C1->CR1 |= I2C_CR1_STOP; // генерация STOP-условия`

Итоги урока

- Рассмотрена структура шины I2C.
- На линиях I2C обязательно наличие подтягивающих резисторов.
- Линии I2C являются двунаправленными.
- Скорость передачи у интерфейса низкая (1 байт = 90 мкс). В быстродействующих приложениях обязательно работать с модулем I2C через прерывания.

**Программирование
микроконтроллеров.**

Спасибо за внимание!