

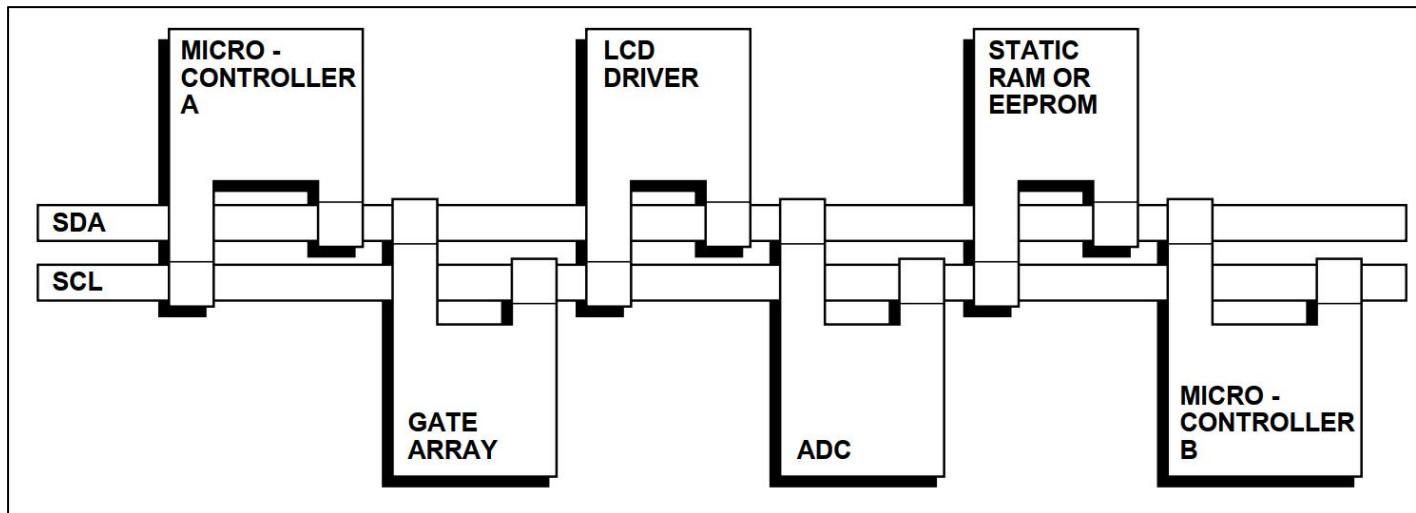
Программирование микроконтроллеров.

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

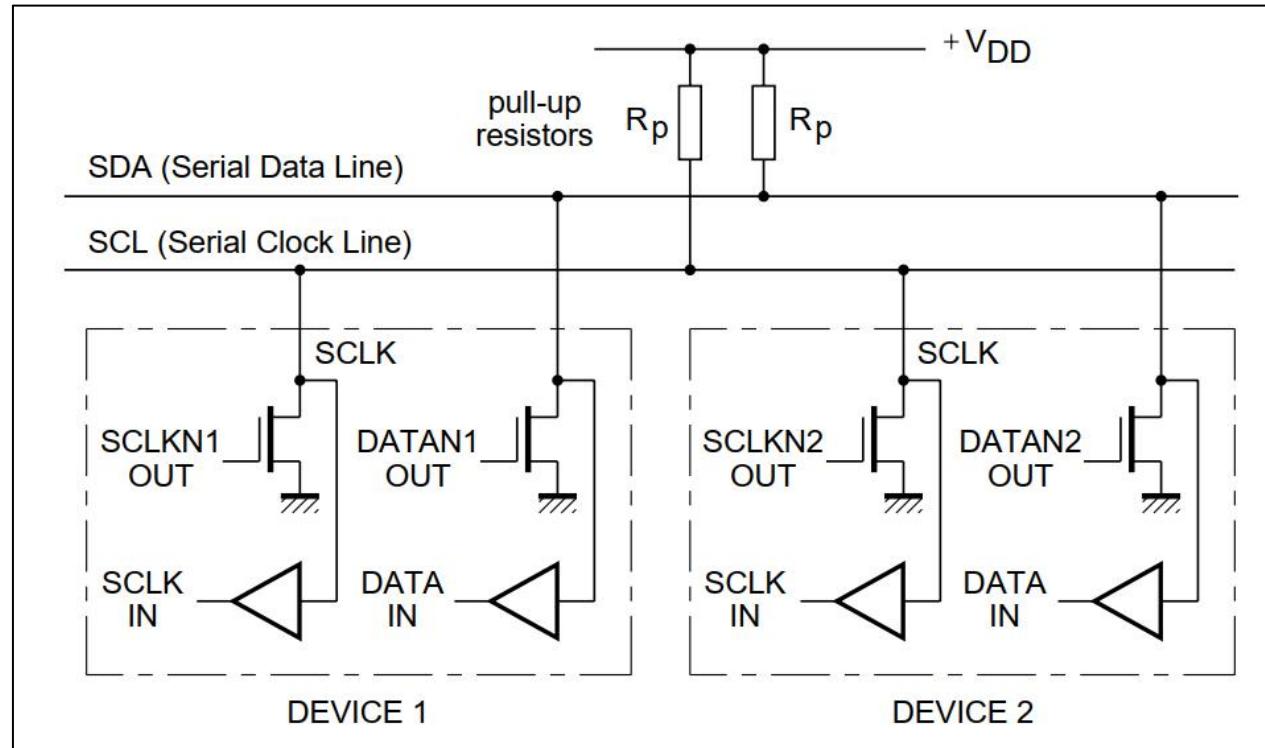
Варианты адресации:

7-битная: до 112 устройств на шине

10-битная: до 1008 устройств на шине

16 адресов зарезервированы

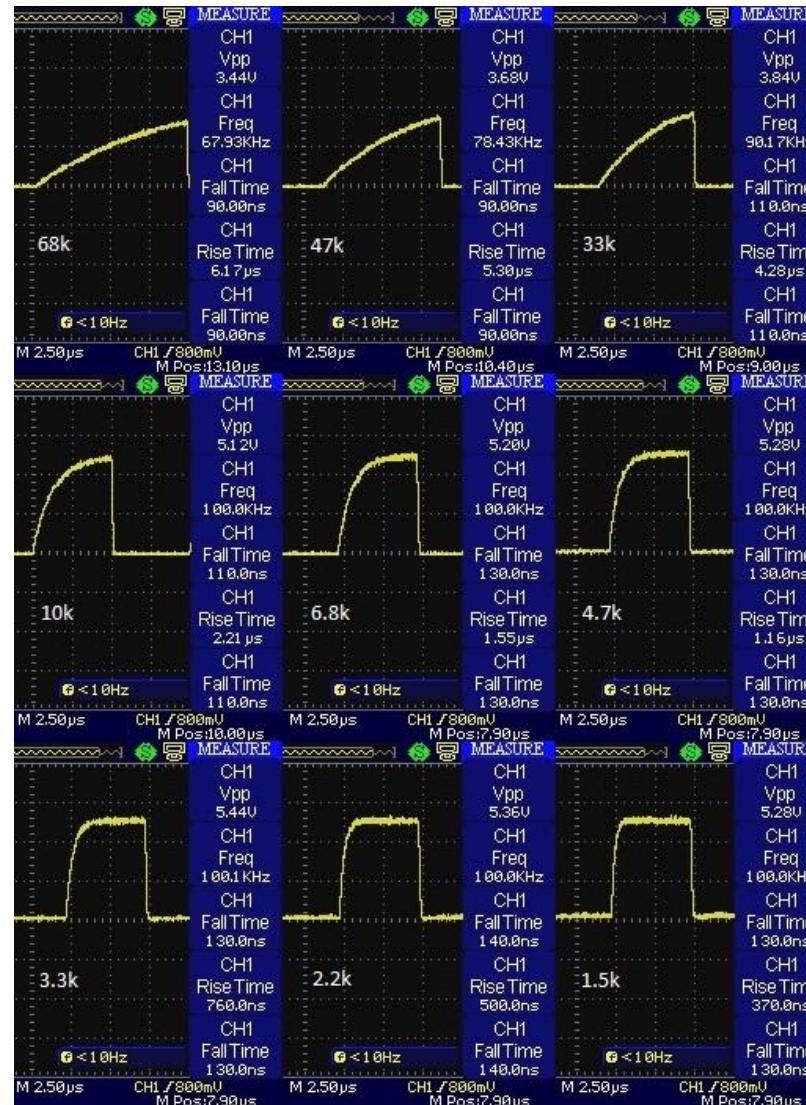
Аппаратная часть шины I2C



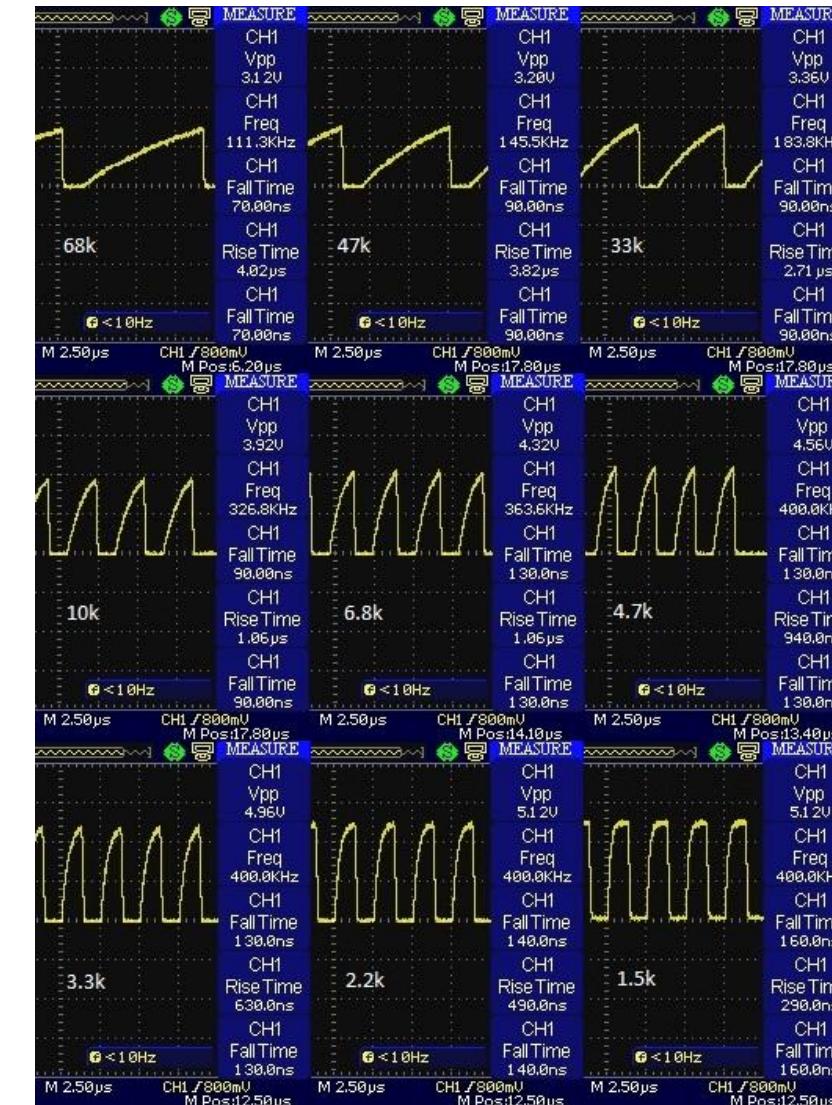
- V_{dd} = 3,3V – 5V
- Максимальное количество устройств нашине ограничивается не только разрядностью адреса, но и максимальной емкостью шины 400 пФ

Влияние подтягивающих резисторов

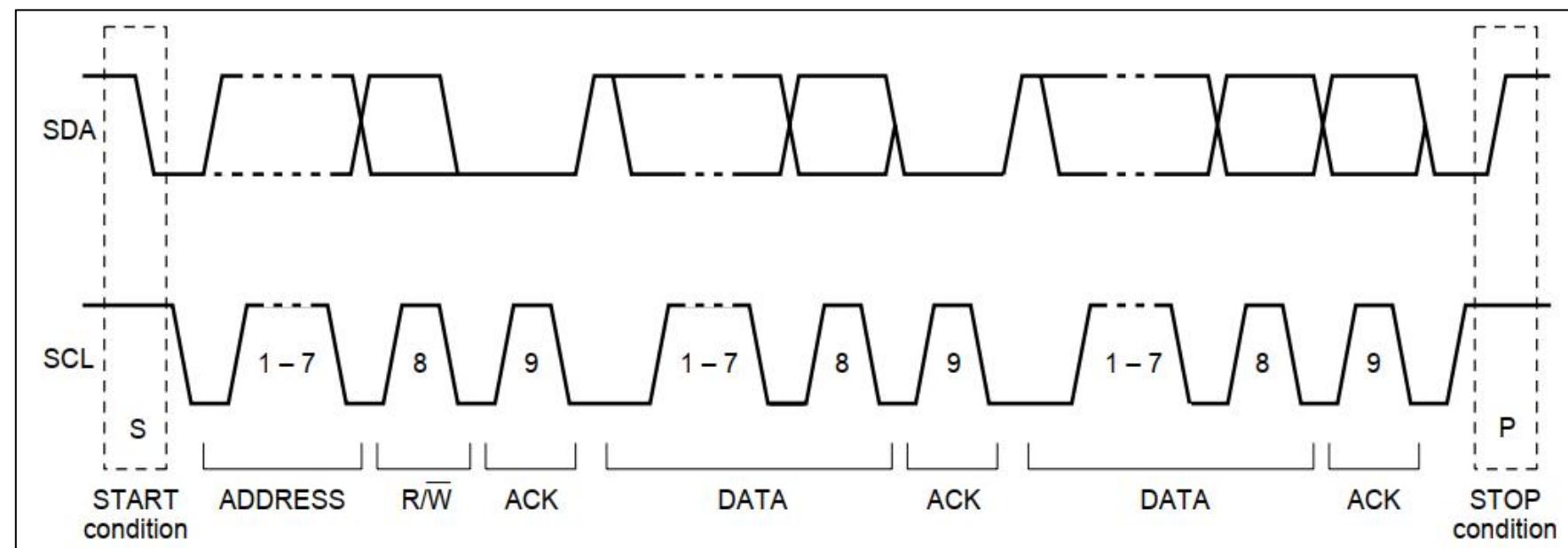
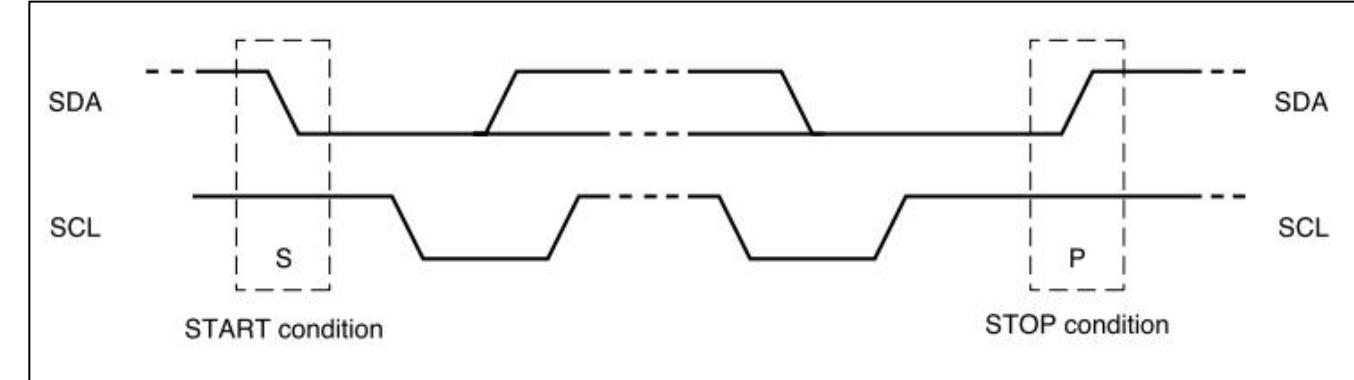
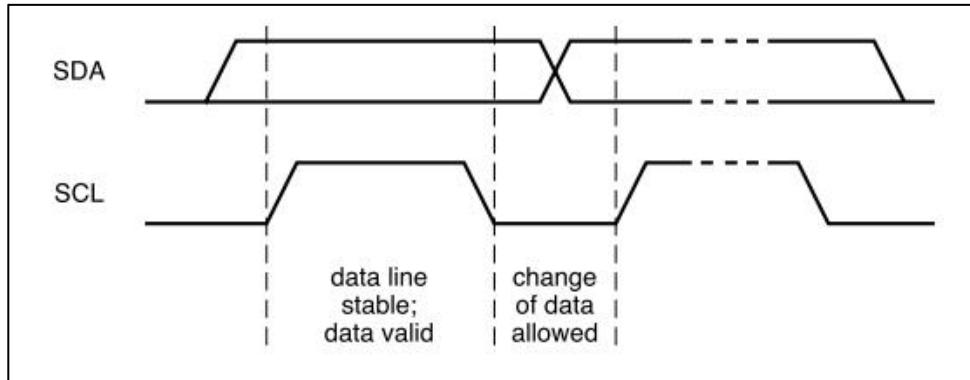
100 кГц



400 кГц

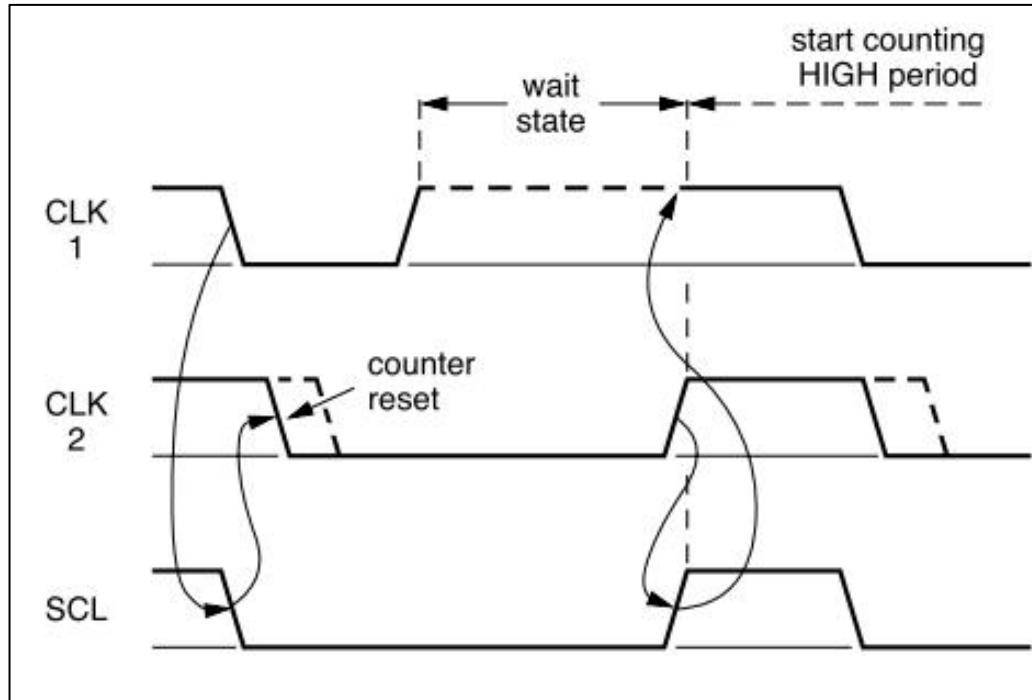


Временные диаграммы интерфейса I2C

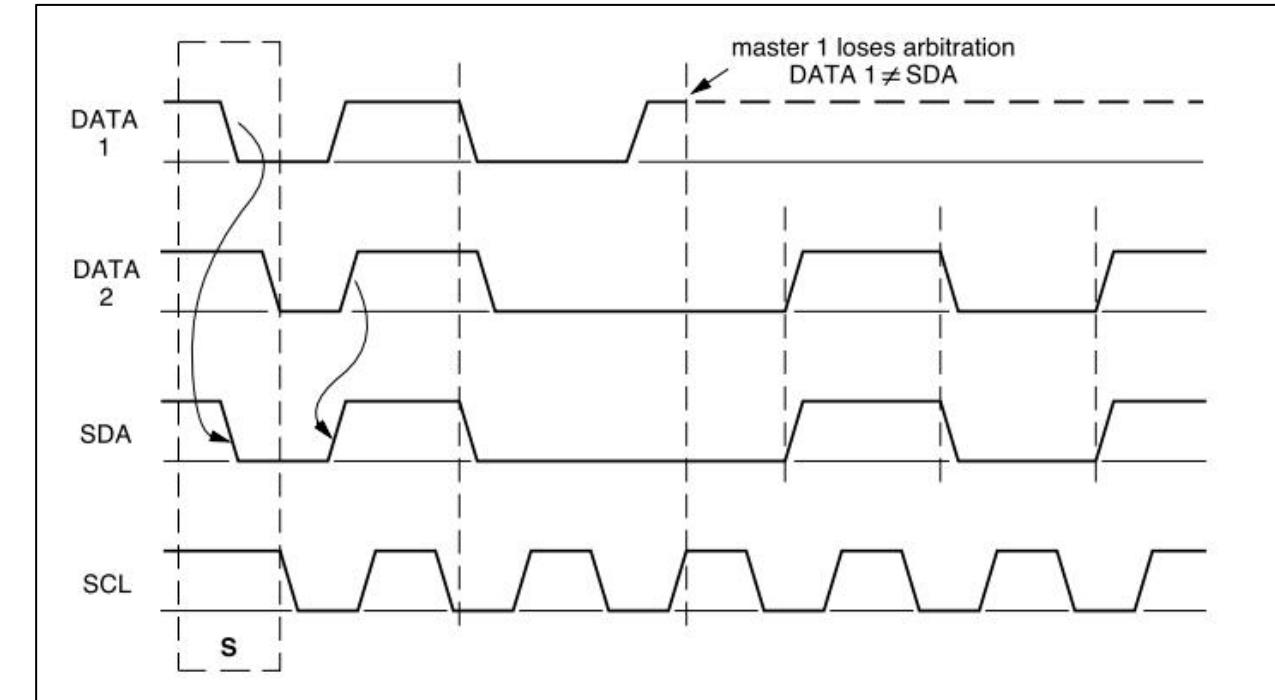


Работа нескольких Мастеров на шине I2C

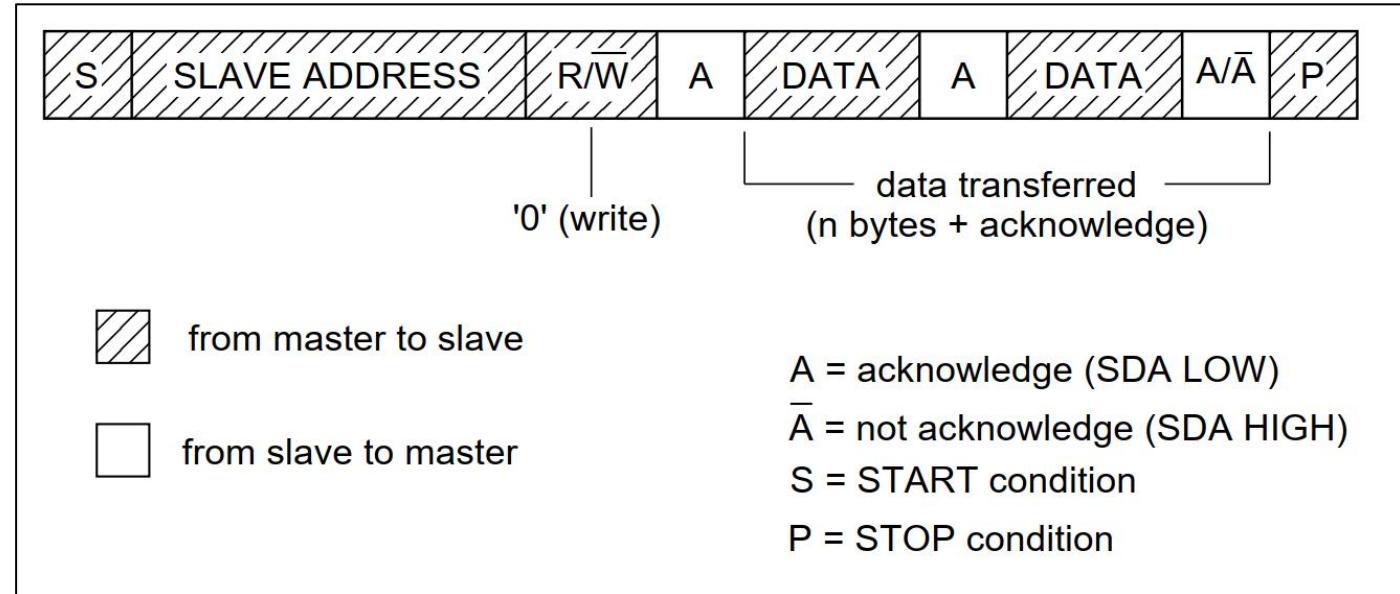
Синхронизация SCL



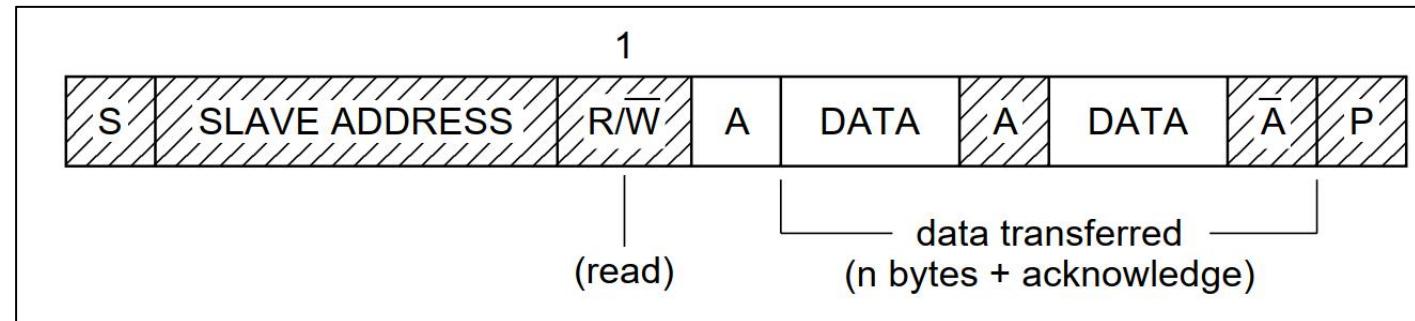
Арбитраж по линии SDA



Структуры пакетов интерфейса I2C



Запись в slave
7-ми битный адрес



Чтение из slave
7-ми битный адрес

Структуры пакетов интерфейса I2C

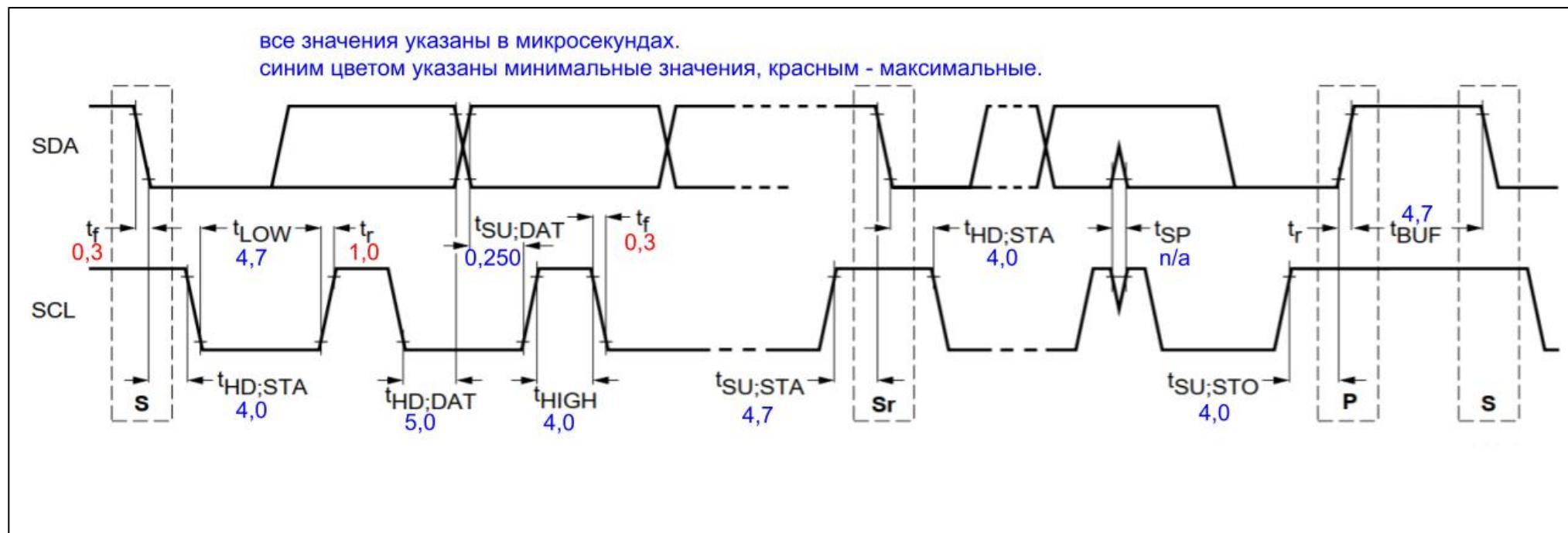
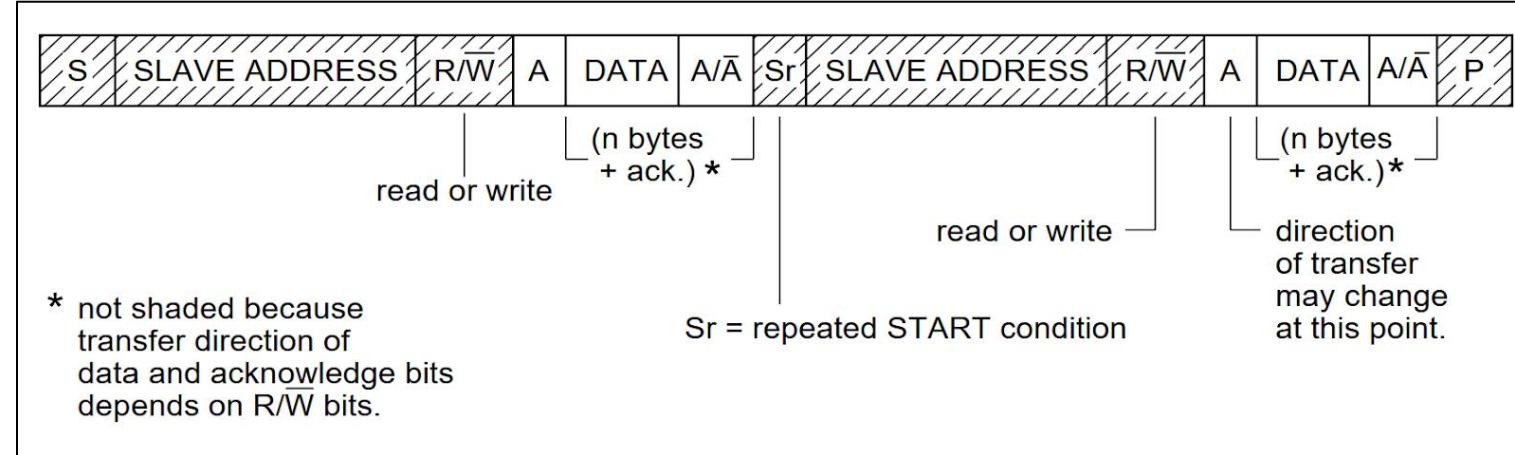
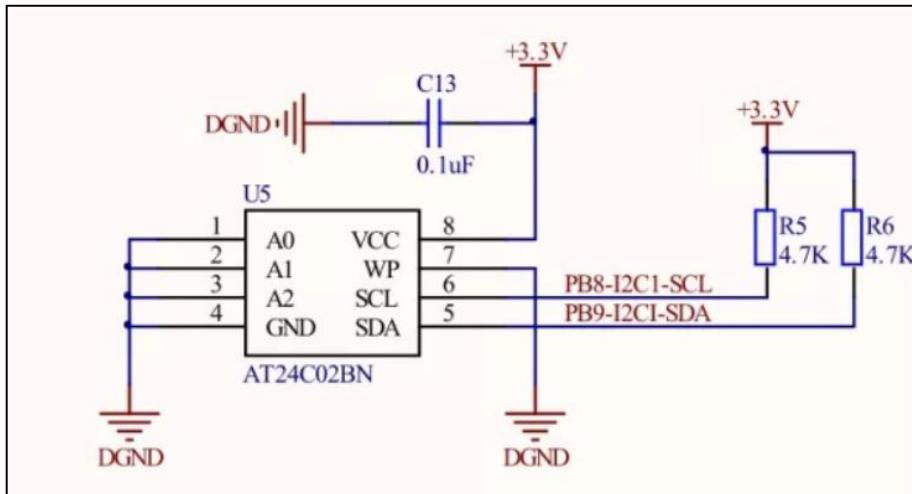
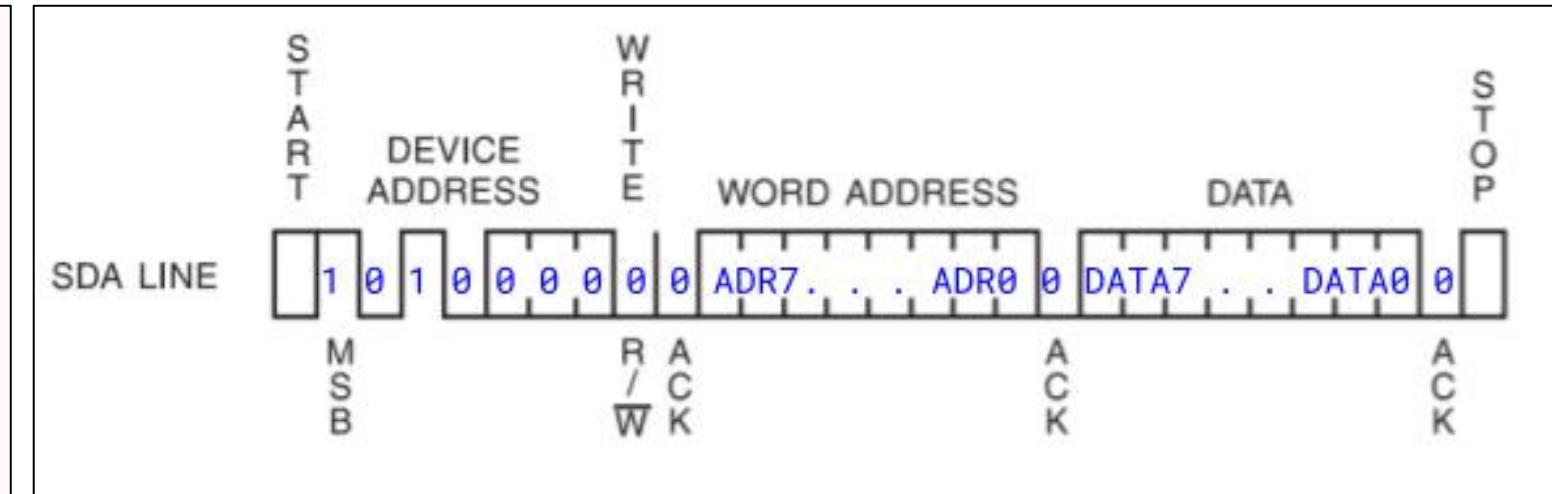


Схема подключения микросхемы I2C

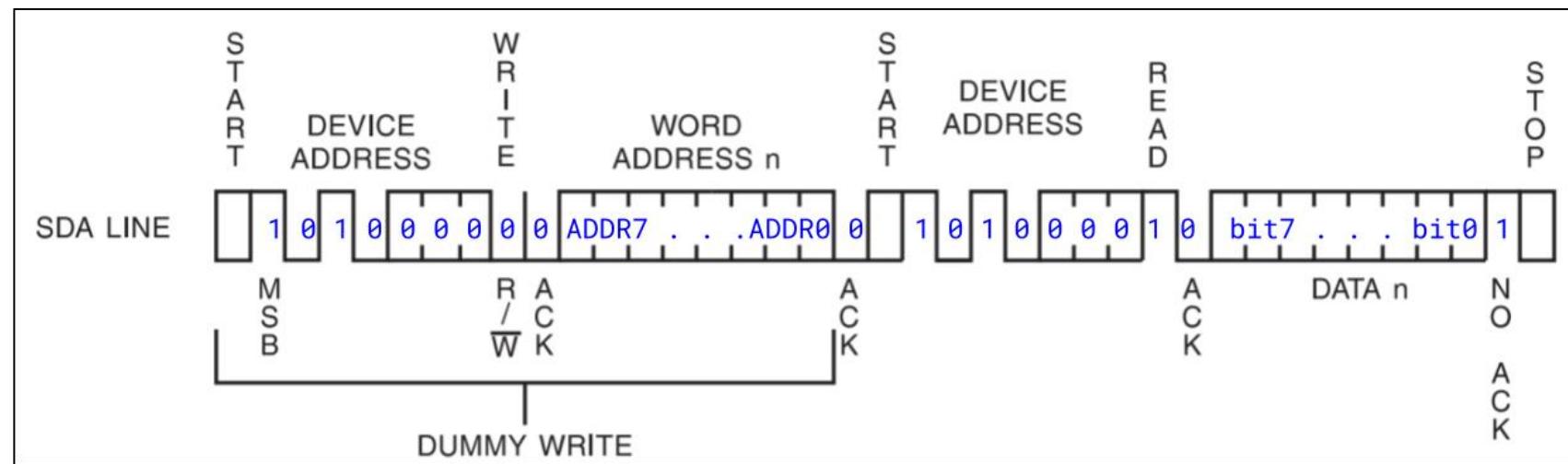
Схема подключения EEPROM



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 периферийнойшине 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 считаются 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

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

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

$$Tsm = 1/(I2C_freq) = 1/100000 = Thigh + Tlow;$$

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

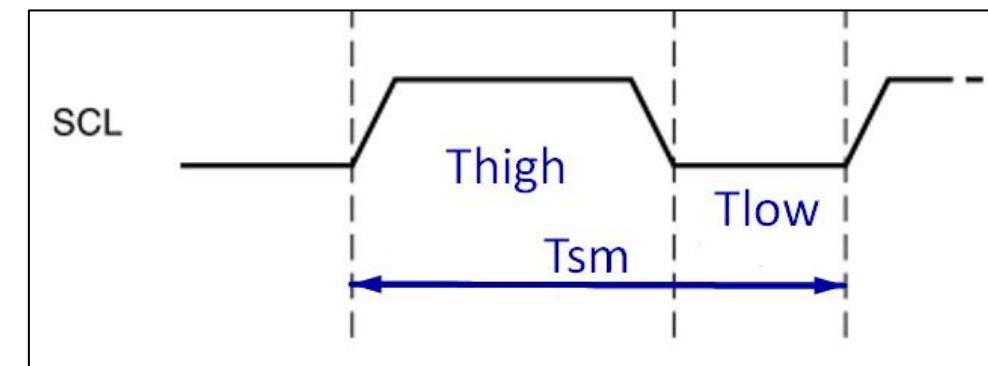
$$CCR = 1 / (2 * 100000 * T_{pclk1})$$

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

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

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

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



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 приспало 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!