Praktikum Mikrocomputertechnik V4 (LCD)

2020

Versuch 4: I²C

In diesem Versuch ergänzen wir unser bisheriges Programm und verwenden die I²C-Schnittstelle. Über die I²C-Schnittstelle werden die Messdaten eines Temperatursensors ausgelesen. Außerdem wird über die I²C- Schnittstelle eine LCD-Anzeige zur Visualisierung des Temperatur-Messwertes angesteuert.

I²C:

I²C (gesprochen "I-Quadrat-C") ist eine Zwei-Draht-Kommunikationsschnittstelle. Zahlreiche Bausteine (Sensoren, Aktoren, Speicher, ...) verwenden diese Schnittstelle und können damit an den STM32-Mikrocontroller angeschlossen werden. Die Schnittstelle ist ein serieller Bus und besteht aus einer Takt- und einer Datenleitung, sie erlaubt ca. 100 Teilnehmer. Jeder Teilnehmer hat eine 7-Bit Adresse. Nach erfolgreicher Adressierung können Daten bidirektional im synchronen Halbduplex-Verfahren mit 100 kBit/s ausgetauscht werden.

Informieren Sie sich über I²C und über das Übertragungsprinzip. Eine kurze Beschreibung zum Thema I²C finden Sie in den Unterlagen zum Versuch sowie im Internet unter:

https://www.youtube.com/watch?v=6IAkYpmA1DQ

http://www.i2c-bus.org/

https://www.mikrocontroller.net/articles/I%C2%B2C

In diesem Versuch werden wir mit einer Bibliothek auf die I²C-Schnittstelle zugreifen, Sie brauchen dafür keine Kenntnisse über die I/O-Register des I²C-Teils des Prozessors (falls es Sie doch interessiert: siehe Seite 542 des Hardwaremanuals). Die I²C-Bibliothek besteht aus den Dateien I²C.c und I²C.h, es wird der I²C-Kanal 1 verwendet mit SCL an Port B6 und SDA an Port B7.

Am Ende sollten Sie ein funktionierendes Projekt haben, im dem alle wesentlichen Punkte der Versuche 2 bis 4 integriert sind!

.Ţ.Ţ.Ţ.

Praktikum Mikrocomputertechnik V4 (LCD)

2020

Aufgabe 4.1: I²C- Temperatur

Als Temperatursensor wird der Baustein MCP9808 mit der Adresse 0x18 verwendet. Das Datenblatt finden Sie in den Unterlagen, für das Verständnis der Kommunikation mit dem Baustein ist das Kapitel 5 (Seite 16) wichtig.

Kurze Erklärung des Prinzips:

Der MCP9808 besitzt 9 Funktions-Register und ein Auswahl-Register (Registerpointer), das die Adresse (0...8) des ausgewählten Funktionsregisters enthält. Wenn man also auf eines der Funktionsregister zugreifen will, muss vorher der Registerpointer beschrieben werden.

Für uns interessant ist das Ambient Temperature Register (Register 5), ein 16-Bit Register, das neben einigen Statusbits die Temperatur in Grad Celsius mit 4 binären Nachkommastellen enthält (siehe Seite 24 im Datenblatt).

Zusätzlich wird noch das Config-Register verwendet (Register 8, Seite 29), hier werden in Bit 0 und 1 verschiedene Temperaturauflösungen eingestellt. Es kann zunächst die Voreinstellungen des Bausteins mit der höchsten Auflösung von 0,0625 °C verwendet werden.

Aufgabe:

Verwenden Sie Ihr Programm aus dem letzten Versuch. Fügen Sie in das Projekt die C-Module I2C.c und Temperatur.c ein. Ergänzen Sie die Funktionen im Modul Temperatur.c so, dass die Temperatur ausgelesen werden kann und mit der Funktion set_TempRes die Auflösung geändert werden kann. Die von I2C.c zur Verfügung gestellten Funktionen sind weiter unten aufgelistet.

Die Execute-Funktion im Hauptprogramm soll um die Kommandos tr und tsx ergänzt werden. Das Kommando tr liest die Temperatur vom Temperatursensor aus und zeigt die Temperatur mittels putty an, das Kommando tsx setzt die Auflösung der Temperaturmessung (x=0 => 0,5°C, x=1 => 0,25°C, etc.).

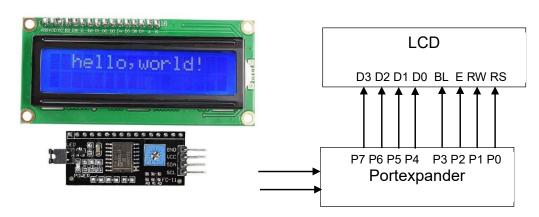
Analysieren Sie das I²C-Protokoll mit Hilfe des Oszilloskops.

Praktikum Mikrocomputertechnik V4 (LCD)

2020

Aufgabe 4.2: I²C LCD-Anzeige

Die LCD-Anzeige besteht aus zwei Modulen, einem sog. Portexpander und der eigentlichen 2-zeiligen LCD-Anzeige.



Der Portexpander basiert auf dem Baustein PCF8574 und ist ein digitaler 8-Bit-Port, der über die I²C-Schnittstelle angesprochen wird. Die LCD-Anzeige verwendet den Baustein HD44780 und ist an den digitalen Port angeschlossen.

Die Leitungen P4-P7 werden zu Datenübertragung verwendet, P0 ist mit dem Pin RS und P2 mit dem Enable-Eingang des LCD-Bausteins verbunden. Über P3 wird die Hintergrundbeleuchtung angesteuert (1 = an).

Übertragungsschema:

RS = 0 => Es wird ein Kommando übertragen, RS = 1 => Es werden Daten übertragen.

 $RW = 0 \Rightarrow Write$

Der LCD-Baustein übernimmt die Daten mit der fallenden Flanke des Signals E, d.h. die Daten müssen in 2 Schritten übertragen werden. Im 1. Schritt ist P2 gesetzt, im zweiten Schritt mit identischen Daten liegt P2 auf 0. Damit wird die fallende Flanke an E realisiert. Nachdem nur 4 Datenleitungen verwendet werden, muss ein Byte in zwei Teilen übertragen werden. Zuerst werden die oberen 4 Bit (D4-D7), dann die unteren 4 Bit (D0-D3) übertragen.

Aufgaben:

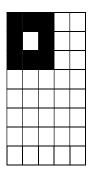
4.2.1 Binden Sie die Datei LCD.c und LCDInit.o in Ihr Projekt ein. Verwenden Sie die Funktion lcd_init() zum einmaligen Initialisieren des Displays. Das Modul LCD.c enthält die Funktionen lcd_send_cmd und lcd_send_data zum Ansteuern des Displays. Ergänzen Sie diese Funktion lcd_send_data entsprechend dem obigen Übertragungsschema.

Fügen Sie zum Testen der Übertragung in die Funktion ExecuteCmd die Kommandos dc [cmd] und dd [data] ein, wobei cmd und data für eine Hexzahl stehen.

Testen Sie die LCD-Kommandos laut Datenblatt "LCD1602" und geben Sie einen Text aus.

2020

4.2.2 Schreiben Sie nun eine Funktion, um das Symbol "Grad" im Zeichensatz des Displays an ASCII-Position 0 abzuspeichern. Rufen Sie diese Funktion einmalig in main () auf und testen Sie die Ausgabe des selbstdefinierten Symbols mit den Kommandos aus 4.2.1. Siehe Dokument "LCD1602".



Aufgabe 4.3: Temperatur anzeigen

Nun soll zyklisch die Temperatur abgefragt und im Display angezeigt werden. Verwenden Sie dazu die Funktion sprintf und geben Sie dann die Zeichen des erzeugten Strings mit lcd_send_data() auf dem Display aus. Nutzen Sie dazu das selbstdefinierte Symbol "°" und ein dahinter gestelltes "C"

Zusätzlich soll der Schrittmotor als analoge Temperaturanzeige verwendet werden. Dazu müssen Sie aus dem Temperaturwert die Sollposition des Schrittmotors berechnen und die Skalierung so bemessen, dass der Temperaturbereich von 20 Grad Celsius bis ca. 30 Grad Celsius auf eine 180 Grad-Drehung des Schrittmotors abgebildet wird.

Der zyklische Aufruf erfolgt am einfachsten, wenn Sie im Handler des Systick-Timers, der bereits für den Schrittmotor benötigt wird, eine globale Variable Ticks hochzählen und im Hauptprogramm diese Variable abfragen. Die Temperaturmessung mit Anzeige soll im Hauptprogramm einmal pro Sekunde aufgerufen werden.

Praktikum Mikrocomputertechnik V4 (LCD)

2020

I2C-Bibliothek:

Folgende Funktionen werden für die I2C-Bus Kommunikation zur Verfügung gestellt:

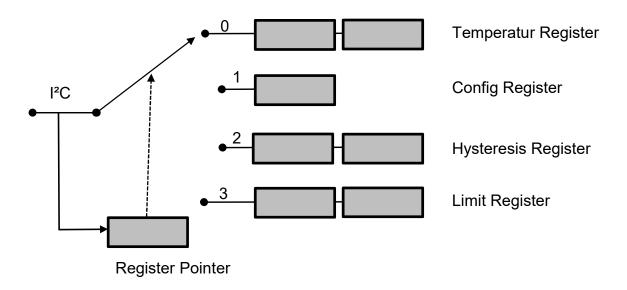
```
i2c.c:
    I2C Init Routine
    */-----*/
  void I2C init(
        unsigned char address // 7-Bit I2C Adresse des Masters (μC)
  I2C Write n Byte From Buffer Routine
    */----*
  void I2C_write(
        const unsigned char * buf // Puffer der zu sendenden Byte
        unsigned int n
                                // Anzahl zu sendender Byte
        unsigned char dest
                           // 7-Bit I2C Adresse des Busteilnehmers
  I2C Read n Byte To Buffer Routine
    */
  void I2C read(
        unsigned char * buf // Puffer für eingelesene Byte
,unsigned int n // Anzahl zu lesender Byte
,unsigned char dest // 7-Bit I2C Adresse des Busteilnehmers
  Typische Werte:
      I^2C-Adresse des Busmasters (\muC): 0x08 (d.h., niedriger als jeder Slave)
      I<sup>2</sup>C-Adresse der Busteilnehmer: aus den Datenblättern entnehmen, muss die 7-Bit Adresse sein!
      Puffer buf: ausreichend lang für Daten und Befehle machen, mindestens n Byte!
```



2020

Hinweise

Bei der Verwendung des Register-Pointers im Temperatursensor hilft die Vorstellung, den Register-Pointer wie einen Umschalter zu verwenden.



Um also die Temperatur auszulesen muss vorher der Register Pointer mit 0 beschrieben werden. Anschließend können die 2 Bytes des Temperaturregisters gelesen werden