12C Interface

- 2-wire half-duplex serial communication
- master가 동일 버스에 연결된 여러 개의 slave(센서) 중 하나를 7bit 주소로 지정하여 통신
- 주소와 읽기/쓰기 명령으로 구성된 패킷(SLA+R/SLA+W)을 보낸 후,
 - . SLA(Slave Address)는 "1001+주소(000~111)" 형태의 상위 7bit. ex)1001<u>000</u>r/₩
 - . SLA+R(1)인 경우 master가 slave로부터 1 바이트 데이터를 수신
 - . SLA+W(0)인 경우 master가 slave에게 1 바이트 데이터를 송신
 - . ex) 0x91 → SLA: 1001000(=0x48), R(=1). ex) 0x90 → SLA: 1001000(=0x48), W(=0)
- 1 바이트 데이터 수신 후 ack bit를 보낼 수 있음
- Pin
 - . SCL: PORTD 0번 SDA: PORTD 1번
 - . A0 : PORTH 1번
 - . A1 : PORTH 3번
 - . A2 : PORTH 5번

임의 선택(TWI의 경우 SCL, SDA 고정)

000 이므로 하나로 결합사용 가능

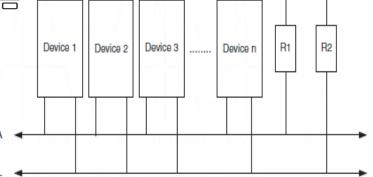
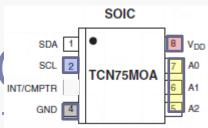


Figure 91. TWI Bus Interconnection

Project #14(Pjt14_I2C_T(NT/CMPTR



▼ TCN75 센서

- slave 주소는 1001xxx(xxx의 기본값은 <mark>000</mark>)
- 5 개의 레지스터

. Pointer 레지스터

D[7]	D[6]	D[5]	D[4]	D[3]	D[2]	D[1]	D[0]
	Mu	Poi	inter				
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·							

. Config 레지스터

D D [7] [6]	D	D	D	D	D	D
	[5]	[4]	[3]	[2]	[1]	[0]
Must Be To Ze		Fault Queue		INT/ CMPTR, Polarity	COM P/INT	Shut- down

TABLE 3-1: TCN75 SLAVE ADDRESS

1	1	0	0	1	A2	A1	AO
	MSB						LSBS

. Temp 레지스터 . Thyst 레지스터

D[15]	D[14]	D[13]	D[12]	D[11]	D[10]	D[9]	D[8]	D[7]	D[6]	D[5]	D[4]	D[3]	D[2]	D[1]	D[0]	
MSB	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	LSB	X	X	X	X	X	Х	X	

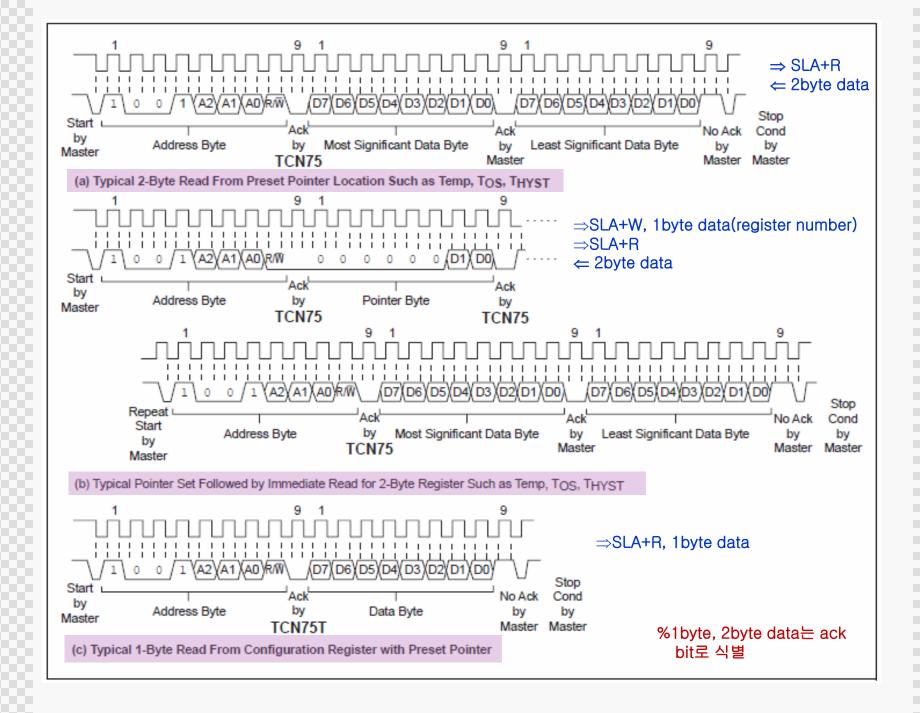
. Tset 레지스터

- Pointer 레지스터는 기본으로 접근할 레지스터 번호를 저장

D1	D0	Register Selection			
0	0	TEMP			
0	1	CONFIG			
1	0	T _{HYST}			
1	1	T _{SET}			

Temperature	Binary Value	HEX Value
+125°C	0 11111010	OFA
+25°G	0 00110010	032
+0.5°C	0 00000001	001
0°C	0 00000000	00
0.5°C	1 11111111	1FF
-25°C	1 11001110	1CE
-40°C	1 10110000	1B0
-55°G	1 10010010	192

- I2C Protocol(TCN75)
 - START신호로 시작하고, STOP신호로 종료
- 바이트 단위 수신 및 송신 사이에 수신자는 ack 비트를 보냄
- SLA+R 패킷을 수신하면 Pointer에 설정된 레지스터(기본으로 Temp)의 값을 보냄
- SLA+W 패킷 후 포인터 번호를 수신하면 Pointer 레지스터 재설정
- SLA+W 패킷 후 포인터 번호, Start 신호, SLA+R 수패킷을 수신하면 채널을 . . . 종료하지 않고 해당 레지스터 값을 이어서 전송



I2C Interface Application: TCN75 Driver

```
#define delay_2nop() asm volatile("nop"::); asm volatile("nop"::);
#define delay_us
                      _delay_us
#define SCL 0
#define SDA 1
void tcn75 i2c init()
    sbi(DDRD, SDA); sbi(PORTD, SDA); // output, hi
    sbi(DDRD, SCL); sbi(PORTD, SCL); // output, hi
                                                           → idle state
    sbi(DDRH, 1); cbi(PORTH, 1); // output, A0 \leftarrow 0
    sbi(DDRH, 3); cbi(PORTH, 3); // output, A1 \leftarrow 0
    sbi(DDRH, 5); cbi(PORTH, 5); // output, A2 \leftarrow 0 \rightarrow address bit
```

```
inline void i2c_tcn75_trans_start()
    cbi(PORTD, SCL);
                                          // SCL ← L
    sbi(PORTD, SDA); delay_2nop(); // SDA ← H
    sbi(PORTD, SCL); delay_2nop(); // SCL ← H
    cbi(PORTD, SDA); delay_us(1); // SDA ← L
                                    Figure 93. START, REPEATED START and STOP conditions
                             SCL
                                    SDA
                             SDA
                                       START
                                                         START
                                                                 REPEATED START
```

```
inline void i2c_tcn75_trans_stop()
    cbi(PORTD, SCL);
                                        // SCL ← L
    cbi(PORTD, SDA); delay_2nop(); // SDA ← L
    sbi(PORTD, SCL); delay_2nop(); // SCL ← H
    sbi(PORTD, SDA); delay_us(1); // SDA ← H
                                   Figure 93. START, REPEATED START and STOP conditions
                           SCL
                                   SDA
                           SDA
                                   SCL
```

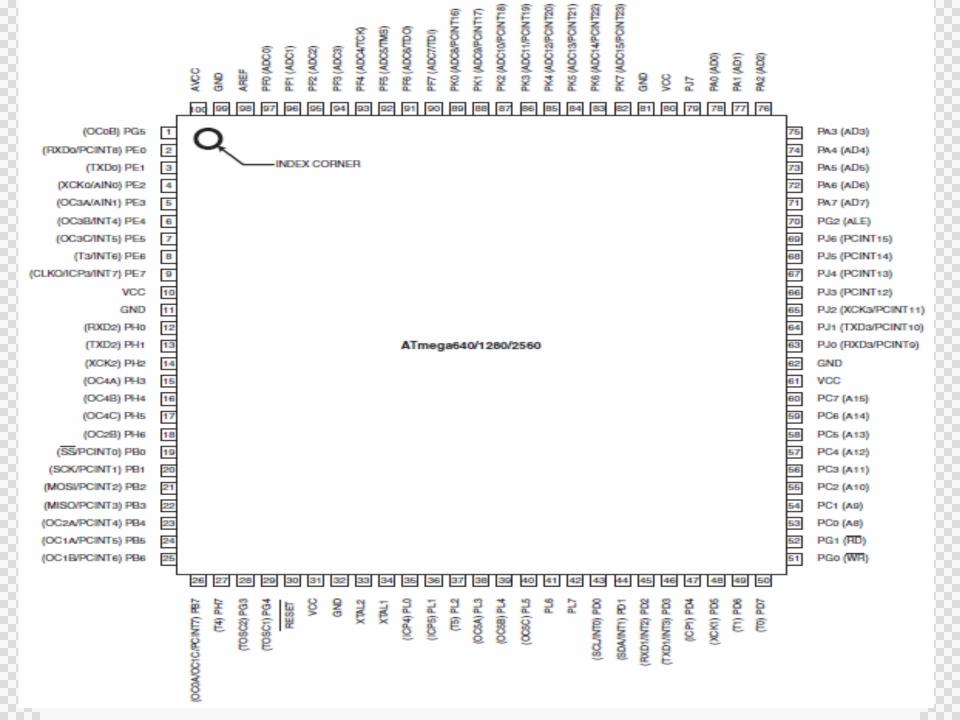
START

```
inline uint8_t i2c_tcn75_write_one_byte(uint8_t data)
   uint8 t mask. ack;
   sbi(DDRD, SDA);
                                            // SDA output(write)
   for (mask = 0x80; mask; mask = mask >> 1) {
       cbi(PORTD, SCL); delay_2nop(); // SCL ← L
       if (mask & data) sbi(PORTD, SDA); // SDA ← 1
                       cbi(PORTD, SDA); // SDA \leftarrow 0
       else
       delay us(1);
       sbi(PORTD, SCL); delay us(1);
                                             // SCL ← H
   cbi(DDRD, SDA);
                                             // SDA input(read)
   cbi(PORTD, SCL); delay_us(1);
                                            // SCL ← L
   sbi(PORTD, SCL); delay_us(1);
                                             // SCL ← H
   ack = PIND & (1 << SDA);
                                             // ack ← SDA read ack of TC75
                                                            must be 0
   return(ack);
```

```
inline uint8 t i2c tcn75 read one byte(uint8 t ack)
   uint8 t i, data = 0;
   cbi(DDRD, SDA);
                                                 // SDA input
   for (i = 0; i < 8; i++)
        cbi(PORTD, SCL); delay_us(1);
                                        // SCL ← L
        sbi(PORTD, SCL); delay_us(1);
                                        // SCL ← H
       data = (data << 1);
       if (PIND & (1 << SDA)) data = data | 0x01; // data \leftarrow SDA
   sbi(DDRD, SDA);
                                                  // SDA output, for sending ack
    cbi(PORTD, SCL); delay_2nop();
                                                  // SCL ← L
   if (ack) sbi(PORTD, SDA); else cbi(PORTD, SDA); // SDA ← 0 or 1 (Ack or Nck)
   delay_us(1);
    sbi(PORTD, SCL); delay_us(1);
                                                   // SCL ← H
   return(data);
```

12C Interface Sensor Application: task_tcn75 void task tcn75 i2c(voidr *arg) uint16 t value; i2c_tcn75_trans_start(); if (i2c_tcn75_write_one_byte(0x90) != 0) { // address + write_operation i2c_tcn75_trans_stop(); printf("task_tcn75_i2c(): SLA+W write fail⋯₩n"); return; if (i2c_tcn75_write_one_byte(0x00) != 0) { // pointer(TEMP) i2c_tcn75_trans_stop(); printf("task_tcn75_i2c(): pointer write fail⋯₩n"); return; i2c_tcn75_trans_start(); // Repeat Start if (i2c tcn75 write one byte(0x91) != 0) { // address + read operation i2c_tcn75_trans_stop(); printf("task_tcn75_i2c(): SLA+R write fail⋯₩n"); return; // read TEMP register value = $((i2c_tcn75_read_one_byte(0) << 8) \mid i2c_tcn75_read_one_byte(1)) >> 7;$ i2c_tcn75_trans_stop(); value = value >> 1; // value = value * 0.5 printf("task_tcn75_i2c(): current_temperature → %d degree.\temperature);

```
void task_cmd(void *arg)
{
    ...
    ...
    else if (!strcmp(cp0, "tcn75_i2c"))
        task_tcn75_i2c("");
    ...
}
```



PIN Layout

