강좌<11>: SPI 통신 사용

이번 강좌에서는 STM32F 내부의 SPI 통신에 대해서 다루어봅니다 STM32의 2개의 SPI를 사용하여 데이터 송신 및 수신 동작을 실행해봅니다.



SPI features

- Full-duplex synchronous transfers on three lines
- Simplex synchronous transfers on two lines with or without a bidirectional data line
- 8- or 16-bit transfer frame format selection
- Master or slave operation
- Multimaster mode capability
- 8 master mode baud rate prescalers (f_{PCLK}/2 max.)
- Slave mode frequency (f_{PCLK}/2 max)
- Faster communication for both master and slave
- NSS management by hardware or software for both master and slave: dynamic change of master/slave operations
- Programmable clock polarity and phase
- Programmable data order with MSB-first or LSB-first shifting
- Dedicated transmission and reception flags with interrupt capability
- SPI bus busy status flag
- Hardware CRC feature for reliable communication:
 - CRC value can be transmitted as last byte in Tx mode
 - Automatic CRC error checking for last received byte
- Master mode fault, overrun and CRC error flags with interrupt capability
- 1-byte transmission and reception buffer with DMA capability: Tx and Rx requests

SPI(Serial Peripheral Interface) 통신은 4개의 통신 신호 (/SS, SCK, MISO, MOSI)를 사용하여 클럭에 동기를 맞추어 보다 고속으로 데이터 통신을 합니다.

주로 MCU와 주변 장치간에 통신을 하는데, MCU 끼리 도 통신이 가능합니다.

마스터 모드와 슬래이브 모드로 설정 사용이 가능한데, 마스터 장치는 클럭을 발생하여 송신 동작을 진행합니다. 2개의 데이터 신호가 있으므로, 송신과 동시에 수신도 가 능하며, 송수신 인터럽트 사용이 가능합니다.

왼쪽의 SPI 통신 특징을 살펴보시기 바라며,

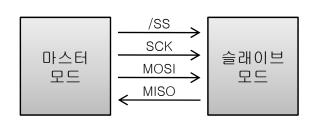
AVR은 8비트 모드로 동작하는 반면 STM32에서는 8비트 및 16비트 모드가 가능하며, 최대 전송 속도는 PCLK의 2분주까지 가능합니다.

PCLK가 36MHz인 경우에 18MHz까지 동작이 가능하겠지요?

통신 클럭의 극성 변경이 가능하고, MSB-first, LSB-first 조정이 가능합니다.

Hardware적인 CRC도 가능하고 멀티마스터 모드도 가능 하다고 하는데, 아직 사용해보지 않아서 저는 잘 모르겠 습니다.

조금 아쉬운 점은 FIFO 성격의 버퍼가 보이지 않아서 수신 데이터를 빨리 빨리 읽어서 처리해주어야 할거 같습 니다.



Master Slave MSBit ← LSBit MSBit ◀ MISO MISO 8-bit shift register 8-bit shift register MOSI MOSI SCK SCK SPI clock generator NSS⁽¹⁾OVDD NSS(1) Not used if NSS is managed by software

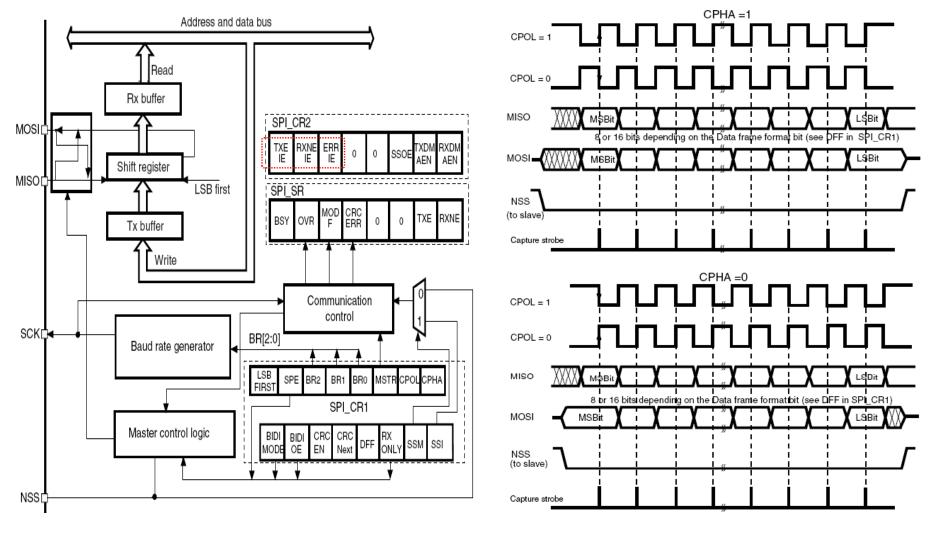
본 자료는 원본 손상 없이 배포 활용 가능합니다.

SPI 구성도 및 클럭 타이밍

내부 구성도와 타이밍 도는 우리에게 많은 것을 알려줍니다. 자세히 살피고, 고개를 끄덕거려야 합니다.



SPI 내부 구성도.



인터럽트:

TXE: 송신 버퍼가 비었다(데이터를 받을 수 있다.) RXNE: 수신버퍼가 비어 있지 않다(데이터가 수신되었다)

에러 인터럽트: OVR(Overrun error), CRC error

CPOL, CPHA 를 조절하여 주변장치가 원하는 클럭 형태로 맞추어 사용합니다.

SPI 레지스터 맵



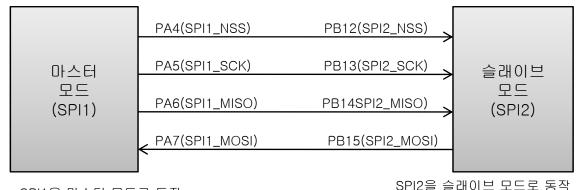
Table 184. SPI register map and reset values

Offset	Register	31	29	28	26	25	24	8 8	55	21	9	19	1 2	1/	15	14	13	12	11	10	6	æ	7	9	2	4	3	2	-	0
0x00	SPI_CR1													SSM	SSI	LSBFIRST	SPE	BR [2:0		:0]	MSTR	CPOL	СРНА							
1	Reset value														0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0x04																	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	Reserved			TXDMAEN	RXDMAEN						
	Reset value																						0	0	0			0	0	0
0x08	SPI_SR	Reserved															BSY	OVR	MODF	CRCERR	UDR	CHSIDE	TXE	RXNE						
	Reset value																0	0	0	0	0	0	1	0						
0x0C	SPI_DR						20001															DR[15:0)]						\dashv
UXUC	Reset value	Reserved											0	0	0	0	0	0	0	0	-	1	0	0	0	0	0	0		
0x10	SPI_CRCPR					Б	eser	ved												. (CRO	CPC)LY[
	Reset value														0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1
0x14	SPI_RXCRCR					F	eser	ved															RC[15:0]							
	Reset value SPI_TXCRCR		0 0 0 0										0	0	0	0 Tv	0	0 C[15	0	0	0	0	0	0	0					
0x18	Reset value					F	leser	ved							0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	neset value														L		U		-	0	 	-	-	-	-	U	٥		-	-
0x1C	SPI_I2SCFGR		Reserved									I2SMOD I2SE					0000	5000	PCMSYNC	Reserved	OTSSCI		CKPOL	DATLEN	 	CHLEN				
	Reset value																		0	0	0	0	0	1"	0	0	0	0	0	0
0x20	SPI_I2SPR	SPI_I2SPR Reserved												MCKOE	ODD	I2SDIV														
	Reset value	Reset value											0	0	0 0 0 0 0 0 1						1	0								

SPI 통신 예제 구성



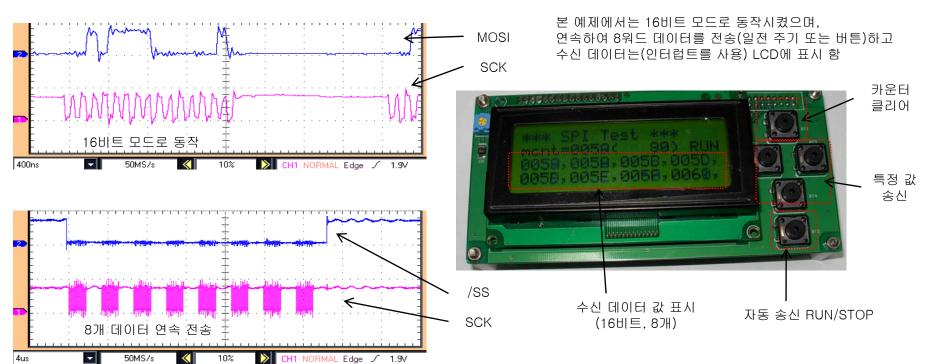
STM32F103R8T6을 가지고 실험하였으며, 아래와 같이 핀을 연결하였음



이전 강좌에서 LCD에 PA4~PA7을 사용하였는데, SPI 통신 실험을 위해서 본 강좌에서는 LCD 데이터 핀을 다음과 같이 이동하였음

이전 LCD 사용 핀: PA0 = RS PA1 = E PA4 = D4 PA5 = D5 PA6 = D6 PA7 = D7 LCD 사용 핀 이동 PA0 = RS PA1 = E PC6 = D4 PC7 = D5 PC8 = D6 PC9 = D7

SPI1을 마스터 모드로 동작



SPI 통신 예제 살펴보기



```
void init spil(void) {     // for MASTER mode
                                                                                    SPI1은 마스터 모드로 설정
GPIO InitTypeDef GPIO InitStructure;
SPI InitTypeDef SPI InitStructure;
   /* Enable GPIO clock for SPI MASTER */
    RCC APB2PeriphClockCmd(SPI MASTER GPIO CLK | RCC APB2Periph AFIO, ENABLE);
                                                                                    사용 포트
    /* Enable SPI MASTER Periph clock */
    RCC APB2PeriphClockCmd(SPI MASTER CLK, ENABLE);
                                                                                                 PA4(SPI1_NSS)
    /* Configure SPI pins: SCK, MISO and MOSI */
                                                                                                 PA5(SPI1_SCK)
                                                                                      마스터
    GPIO InitStructure.GPIO Pin = SPI MASTER PIN SCK | SPI MASTER PIN MISO
                                                                                       모드
      | SPI MASTER PIN MOSI;
                                                                                                 PA6(SPI1_MISO)
                                                                                       (SPI1)
    GPIO InitStructure.GPIO Speed = GPIO Speed 50MHz;
    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP;
                                                                                                 PA7(SPI1_MOSI)
    GPIO_Init(SPI_MASTER_GPIO, &GPIO_InitStructure);
    GPIO InitStructure.GPIO Speed = GPIO Speed 50MHz;
    GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode Out PP;
    GPIO InitStructure.GPIO Pin = GPIO Pin 4;
    GPIO Init(SPI MASTER GPIO, &GPIO InitStructure);
    H SS1;
    /* SPI MASTER confiquration -----
    SPI InitStructure.SPI Direction = SPI Direction 2Lines FullDuplex;
    SPI InitStructure.SPI Mode = SPI Mode Master;
                                                                                         SPI1 설정:
    SPI InitStructure.SPI DataSize = SPI DataSize 16b; // or SPI DataSize 8b;
                                                                                         • 양방향
    SPI_InitStructure.SPI_CPOL = SPI_CPOL_High; // or SPI CPOL Low;
                                                                                         • 마스터모드
    SPI_InitStructure.SPI_CPHA = SPI_CPHA_2Edge;
                                                                                         • 16비트 모드
    SPI_InitStructure.SPI_NSS = SPI_NSS_Soft;
                                                                                         • 클럭 극성
    SPI_InitStructure.SPI_BaudRatePrescaler = SPI_BaudRatePrescaler 8;

    MSB first

    SPI InitStructure.SPI FirstBit = SPI FirstBit MSB;
                                                                                         • 통신 클럭 속도: 9MHz
    SPI InitStructure.SPI CRCPolynomial = 7;
                                                                                         등듣
    SPI_Init(SPI_MASTER, &SPI_InitStructure);
    /* Enable SPI MASTER */
    SPI Cmd (SPI MASTER, ENABLE);
```

SPI 통신 예제 살펴보기



```
void init spi2(void) {     // for SLAVE mode
GPIO InitTypeDef GPIO InitStructure;
                                                                                       SPI2는 슬래이브
SPI InitTypeDef SPI InitStructure;
                                                                                       모드로 설정
NVIC InitTypeDef NVIC InitStructure;
    /* Enable GPIO clock for SPI SLAVE */
    RCC APB1PeriphClockCmd(SPI STAVE GPIO CLK | RCC APB2Periph AFIO, ENABLE);
                                                                                      사용 포트
    /* Enable SPI SLAVE Periph clock */
    RCC APB1PeriphClockCmd(SPI SLAVE CLK, ENABLE);
                                                                                     PB12(SPI2_NSS)
    /* Configure SPI pins: SCK, MISO and MOSI */
   GPIO InitStructure.GPIO Pin = SPI SLAVE PIN SCK
                                                                                     PB13(SPI2_SCK)
                                                                                                        슬래이브
     | SPI SLAVE PIN MISO | SPI SLAVE PIN MOSI;
                                                                                                         모드
    GPIO InitStructure.GPIO Speed = GPIO Speed 50MHz;
                                                                                     PB14SPI2_MISO)
                                                                                                        (SPI2)
    GPIO InitStructure.GPIO Mode = GPIO Mode AF PP;
    GPIO Init (SPI SLAVE GPIO, &GPIO InitStructure);
                                                                                      PB15(SPI2_MOSI)
    /* SPI SLAVE configuration -
    SPI InitStructure.SPI_Direction = SPI_Direction_2Lines_FullDuplex;
    SPI InitStructure.SPI Mode = SPI Mode Slave;
    SPI InitStructure.SPI DataSize = SPI DataSize 16b; //pr SPI DataSize 8b;
    SPI InitStructure.SPI CPOL = SPI CPOL High; // SPI CPOL Low;
    SPI InitStructure.SPI CPHA = SPI CPHA 2Edge;
                                                                                        SPI2 설정:
    SPI InitStructure.SPI NSS = SPI NSS Hard;
                                                                                        • 양방향
// SPI InitStructure.SPI BaudRatePrescaler = SPI BaudRatePrescaler 4;
                                                                                        • 슬래이브 모드
    SPI InitStructure.SPI FirstBit = SPI FirstBit MSB;
                                                                                        • 16비트 모드
    SPI InitStructure.SPI CRCPolynomial = 7;
                                                                                        • 클럭 극성
    SPI Init (SPI SLAVE, &SPI InitStructure);

    MSB first

                                                                                        • 통신 클럭 속도: 마스터 클럭 이용
    /* 1 bit for pre-emption priority, 3 bits for subpriority */
    NVIC PriorityGroupConfig(NVIC PriorityGroup 1);
                                                                                        • 수신 인터럽트 설정
                                                                                        등듣
    /* Configure and enable SPI SLAVE interrupt ----
    NVIC InitStructure.NVIC IRQChannel = SPI SLAVE IRQn;
    NVIC InitStructure.NVIC IRQChannelPreemptionPriority = 0;
    NVIC InitStructure.NVIC IRQChannelSubPriority = 1;
    NVIC Init(&NVIC InitStructure);
    /* Enable SPI SLAVE RXNE interrupt */
    SPI I2S ITConfig(SPI SLAVE, SPI I2S IT RXNE, ENABLE);
    /* Enable SPI SLAVE */
    SPI Cmd(SPI SLAVE, ENABLE);
                                                                                                                 6
```

SPI 통신 예제 살펴보기



```
수신 인터럽트
                                                                                 처리 함수
#define SPI BUF LEN 20
u16 spi2 rx data[SPI BUF LEN+1];
u8 spi2 rx idx=0,spi2 rx flag=0;
                                                                                   1워드
void SPI2 IRQHandler(void) {
    if (spi2 rx idx<SPI BUF LEN)
                                                                                   송신 함수
      spi2 rx data[spi2 rx idx++] = SPI I2S ReceiveData(SPI SLAVE);
    spi2 rx flaq = 1;
                                                                                                 LCD에 수신 데이터 표시
void send spil data(u16 data) {
   L SS1;
    SPI I2S SendData(SPI MASTER, data);
    while(SPI_I2S_GetFlagStatus(SPI_MASTER, SPI_I2S_FLAG_BSY) == SET);
int i;
   L SS1;
    for (i=0;i<len;i++) {
        SPI I2S SendData(SPI MASTER, dat[i]);
        while (SPI I2S GetFlagStatus (SPI MASTER, SPI I2S FLAG BSY) == SET)
                                                                                   다수 워드
    H_SS1;
                                                                                   송신 함수
                                                                                                    버튼을 누를 때
                                                               0.3초 간격으로 8워드
      if(flag 300ms){
                                                                                                    데이터 송신
          flaq 300ms = 0;
                                                               데이터 송신
          mcnt++;
                                                                    void
                                                                             key down proc(BYTE c) {
          lcd gotoxy(0,1);
                                                                    int i;
          lcd_printf("mcnt=%04X(%5d)",mcnt,mcnt);
                                                                         switch (c) {
          if (spi tx run) {
              for (i=0;i<8;i++) spi1 tx data[i] = mcnt + i;</pre>
                                                                             case 1:
              send_spi1_datas(8, spi1_tx_data);
                                                                                 mcnt = 0;
                                                                                 break;
              send spi1 data(mcnt);
                                                                             case 1:
              send spil data(mcnt+1);
                                                                                 for (i=0;i<8;i++) spi1 tx data[i] = 0;</pre>
              send spil data(mcnt+2);
                                                                                 send spi1 datas(8, spi1 tx data);
              send spil data(mcnt+3);
                                                                                 break;
              send spil data (mcnt+4);
                                                                             case 2:
              send spil data (mcnt+5);
              send spil data (mcnt+6);
                                                                                 for (i=0; i<8; i++) spi1 tx data[i] = 0x33333;
              send spi1 data(mcnt+7);
                                                                                 send spil datas(8, spil tx data);
                                                                                 break;
```