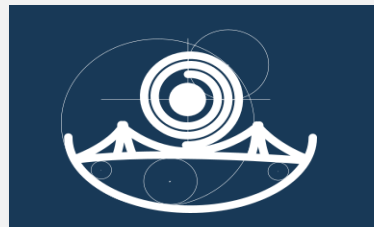


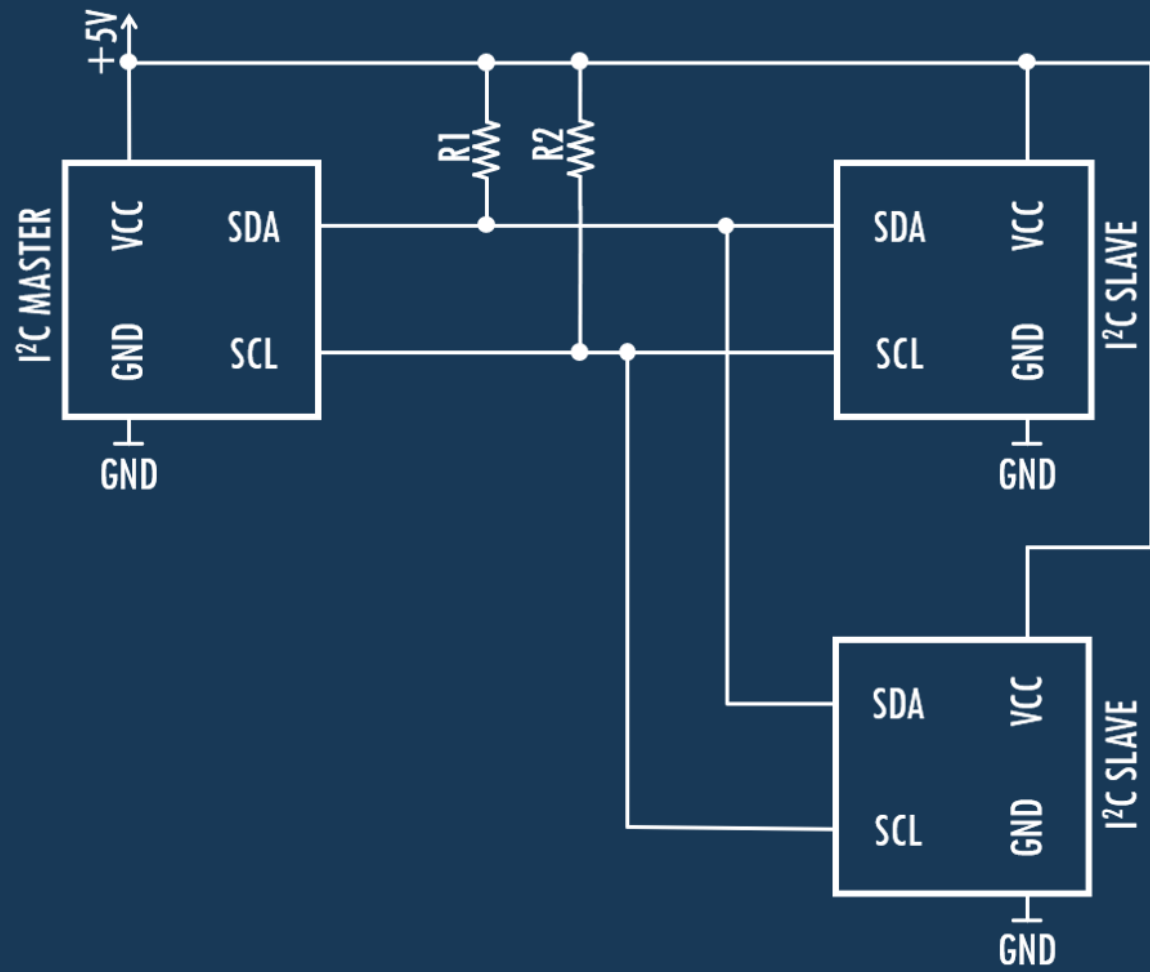


## Ugrađeni sustavi

Jurica Maltar



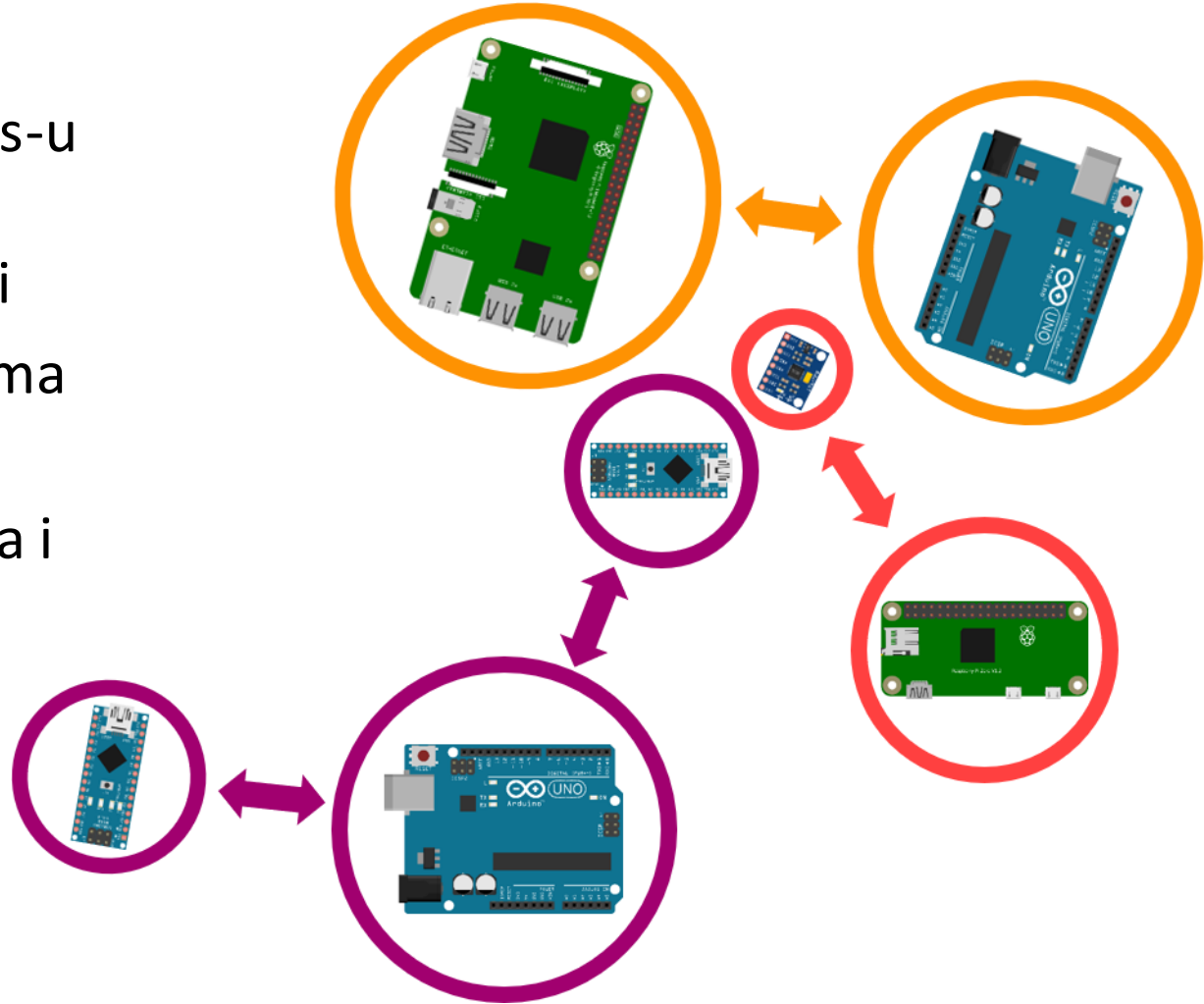
# I<sup>2</sup>C





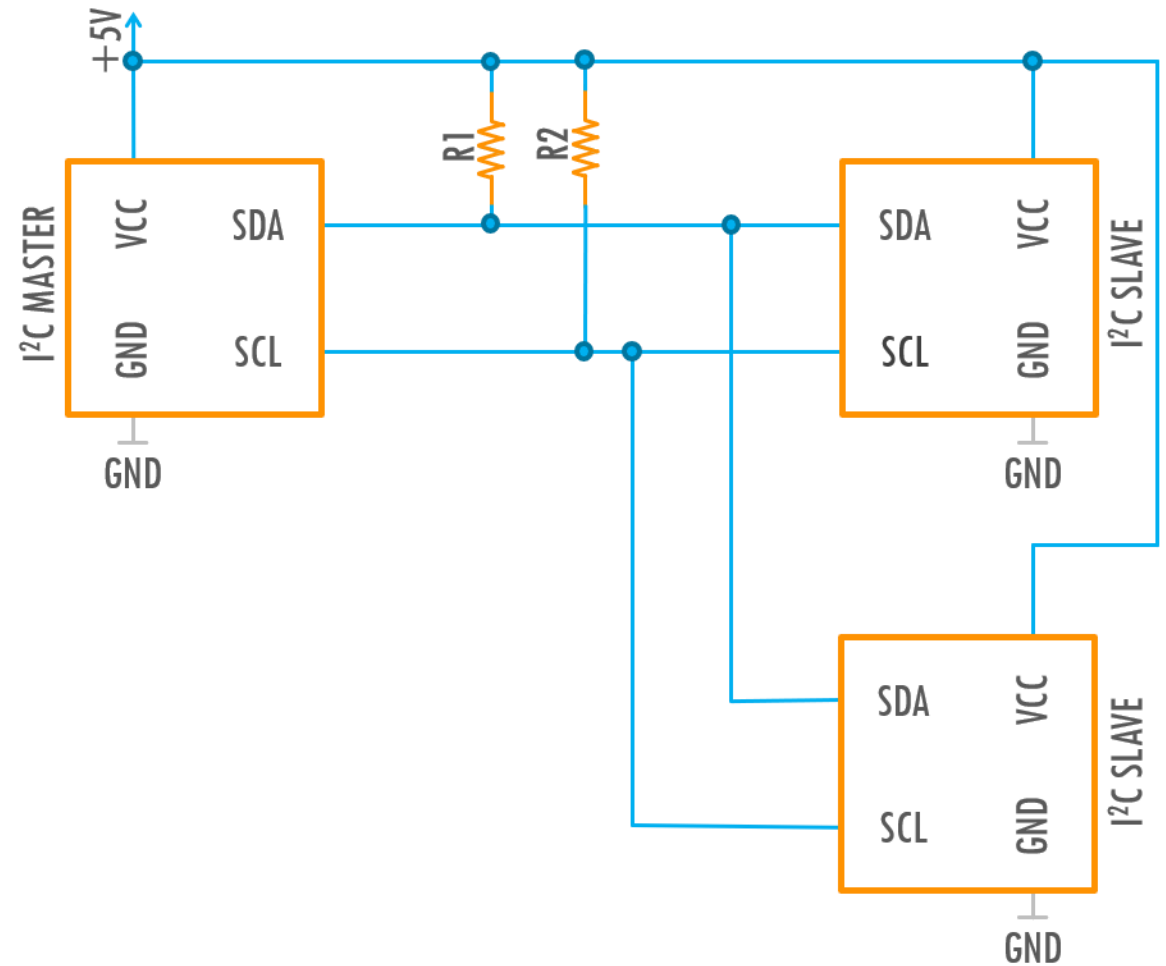
## I<sup>2</sup>C (Inter-Integrated Circuit)

- Protokol nastao ranih 80ih u Philips-u za potrebe komunikacije između različitih elektroničkih komponenti
- Danas se koristi u mnogim uređajima
- Komunicirat ćemo između više Arduina, Arduina i RPi-ja te Arduina i senzora



# Arhitektura I<sup>2</sup>C protokola

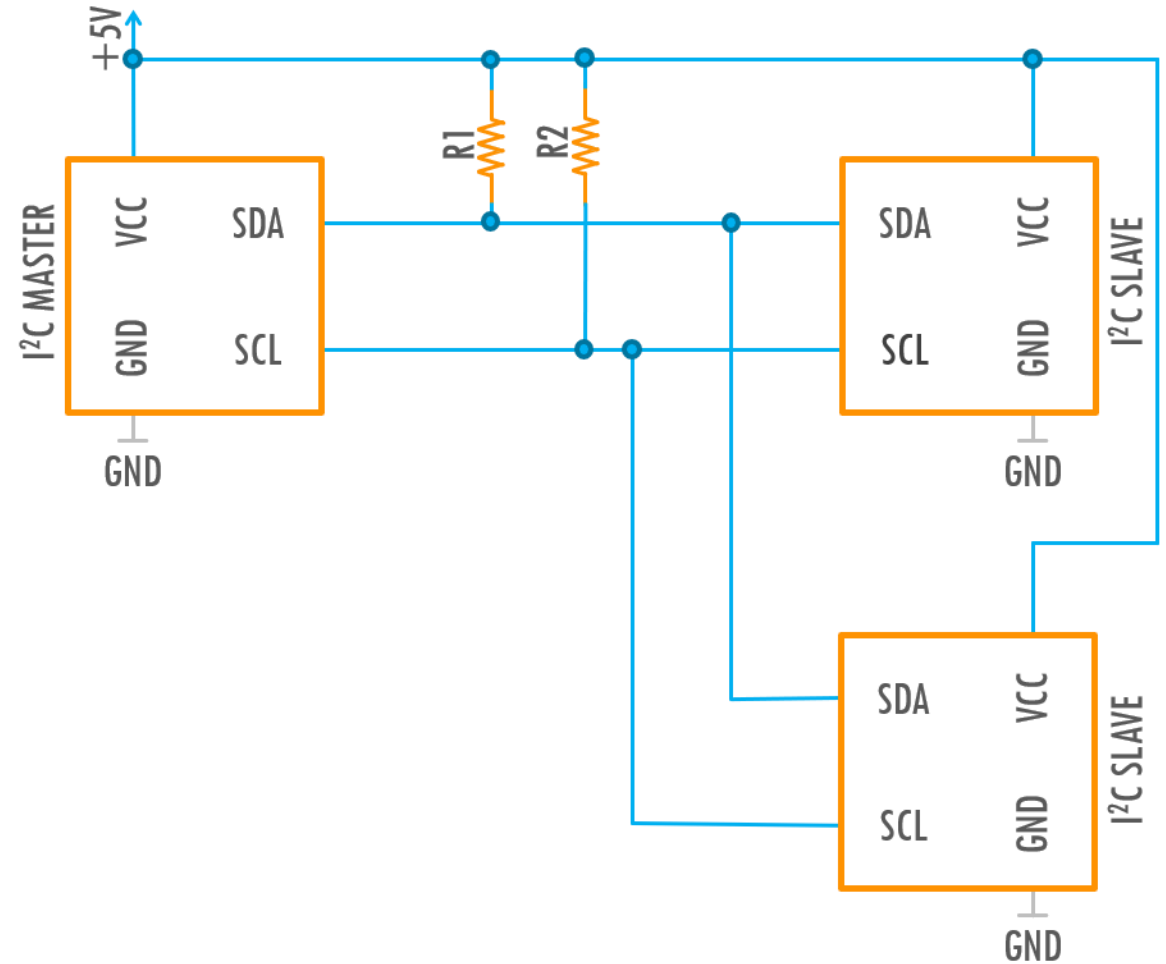
- MASTER – SLAVE arhitektura
  - MASTER je uređaj koji inicijalizira komunikaciju prema jednome ili više SLAVE-ova
  - SLAVE odgovara na zahtjeve MASTER-a
  - MASTER – SLAVE nalikuje KLIJENT – POSLUŽITELJ arhitekturi. U čemu je sličnost, a u čemu je razlika?





# Arhitektura I<sup>2</sup>C protokola

- U komunikaciji su dva bitna kanala (zato se kaže da je I<sup>2</sup>C dvožičani protokol, štoviše, on je sinonim za dvožićane protokole )
  - SDA – dvosmjerni kanal za prijenos podataka
  - SCL – jednosmjerni kanal za frekvenciju prijenosa podataka





# Princip rada I<sup>2</sup>C protokola

- Svaki uređaj koji je sudionik komunikacije može imati ulogu ili MASTER-a ili SLAVE-a (isključivo ili)
  - Npr. RPi je MASTER, a dva Arduina su SLAVE-ovi ili Arduino MASTER i 5 drugih Arduina SLAVE-ovi ili RPi MASTER i IMU6050 SLAVE
- Kako je i rečeno, svaki sudionik komunikacije koristi dva kanala:
  - MASTER koristeći SCL kanal sinkronizira prijenos podataka – svi sudionici prijenose podatke po frekvenciji na SCL kanalu. Stoga, I<sup>2</sup>C je tzv. *sinkron* protokol.
  - Po dvosmjernome SDA kanalu podaci mogu ići od MASTER-a prema SLAVE-u ili od SLAVE-a prema MASTER-u u ovisnosti o tome je li MASTER zatražio slanje podataka prema SLAVE-u (read) ili primanje podataka od strane SLAVE-a (write)



## Princip rada I<sup>2</sup>C protokola

- Budući da je mnoštvo SLAVE-ova spojeno na isti kanal, kako bi se znalo kome je poruka namijenjena, koristi se adresiranje (7-bitno ili 10-bitno)
  - Svaki SLAVE ima jedinstvenu adresu (promijenjivu ili konstantnu)
- Za 7-bitno adresiranje, teoretski je moguće imati  $2^7 = 128$  SLAVE uređaja
  - U praksi koristimo nekolicinu uređaja



## Primjer: I<sup>2</sup>C write

■ ■ ■ MASTER CONTROLS SDA LINE  
■ SLAVE CONTROLS SDA LINE



- \* ACK ALWAYS LOW
- \* R/W LOW



# Primjer: I<sup>2</sup>C read



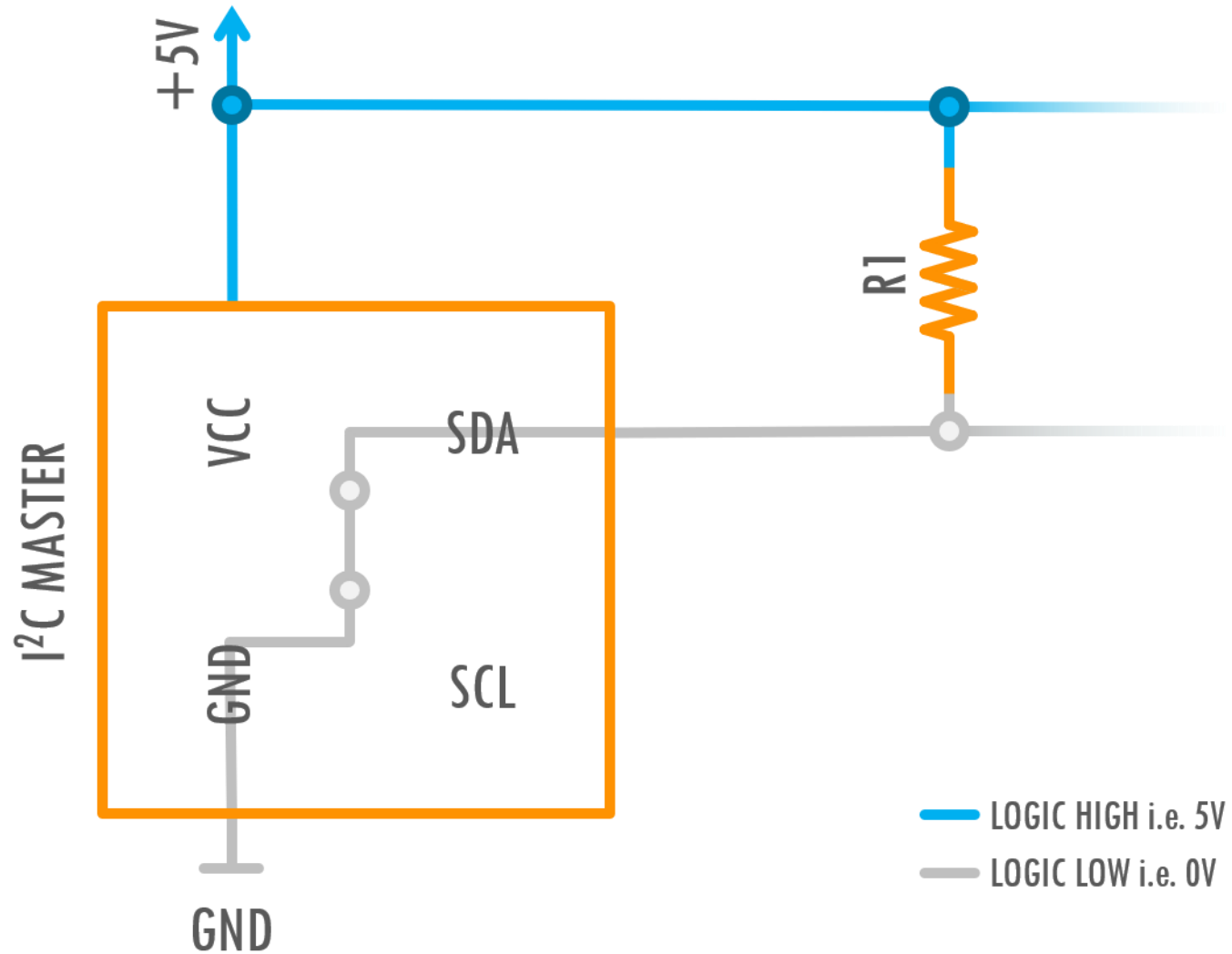
MASTER CONTROLS SDA LINE  
SLAVE CONTROLS SDA LINE



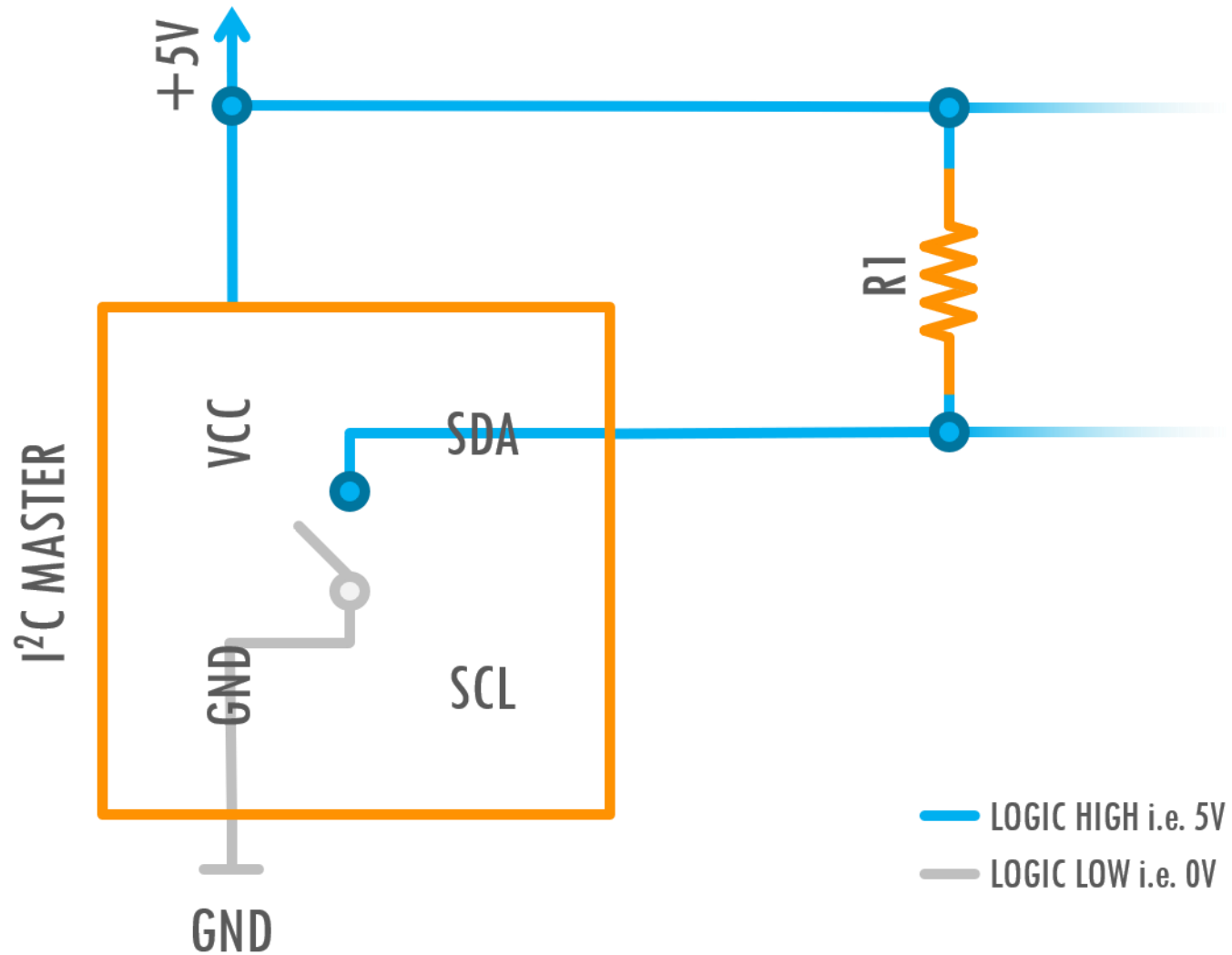
- \* ACK ALWAYS LOW
- \* FIRST R/W LOW
- \* SECOND R/W HIGH
- \* NACK = NOT ACK



## Kako I<sup>2</sup>C uređaj prenosi bit?



## Kako I<sup>2</sup>C uređaj prenosi bit?

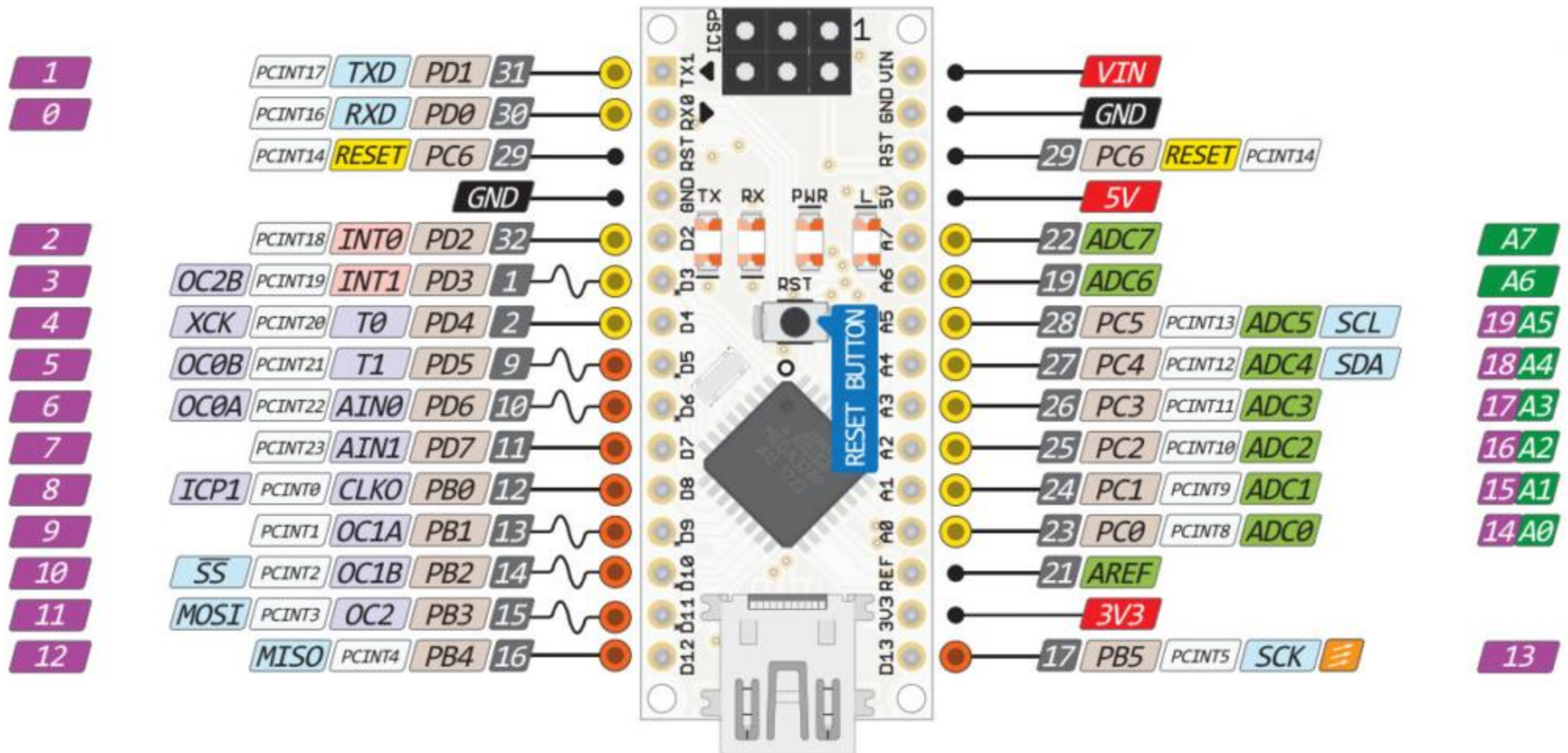




## Problemi pri radu I<sup>2</sup>C protokola

- Zbog previše uređaja i dugih žica u sustavu, dolazi do problema elektromagnetske interferencije i parazitske kondenzacije
  - Elektromagnetska interferencija – smetnja koja prekida, narušava i ograničava rad elektroničkih komponenti
  - Parazitska kondenzacija – neželjeni se naboj kondenzira među različitim komponentama
- Kondenzatori u praksi djeluju kao zaglađivači napona
  - Zašto to u ovdje nije poželjno?
  - Kada su kondenzatori poželjni?

# I<sup>2</sup>C na Arduinu

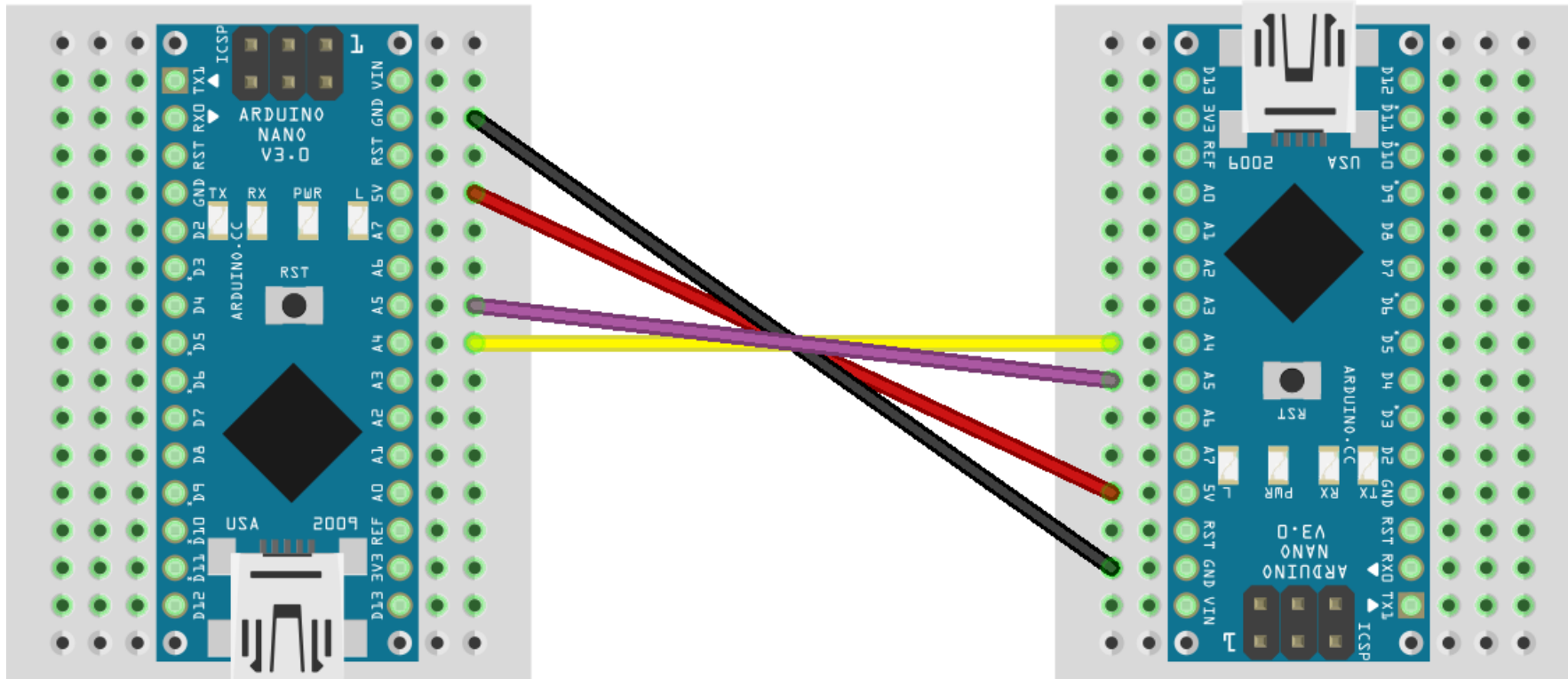




# I<sup>2</sup>C na Arduinu

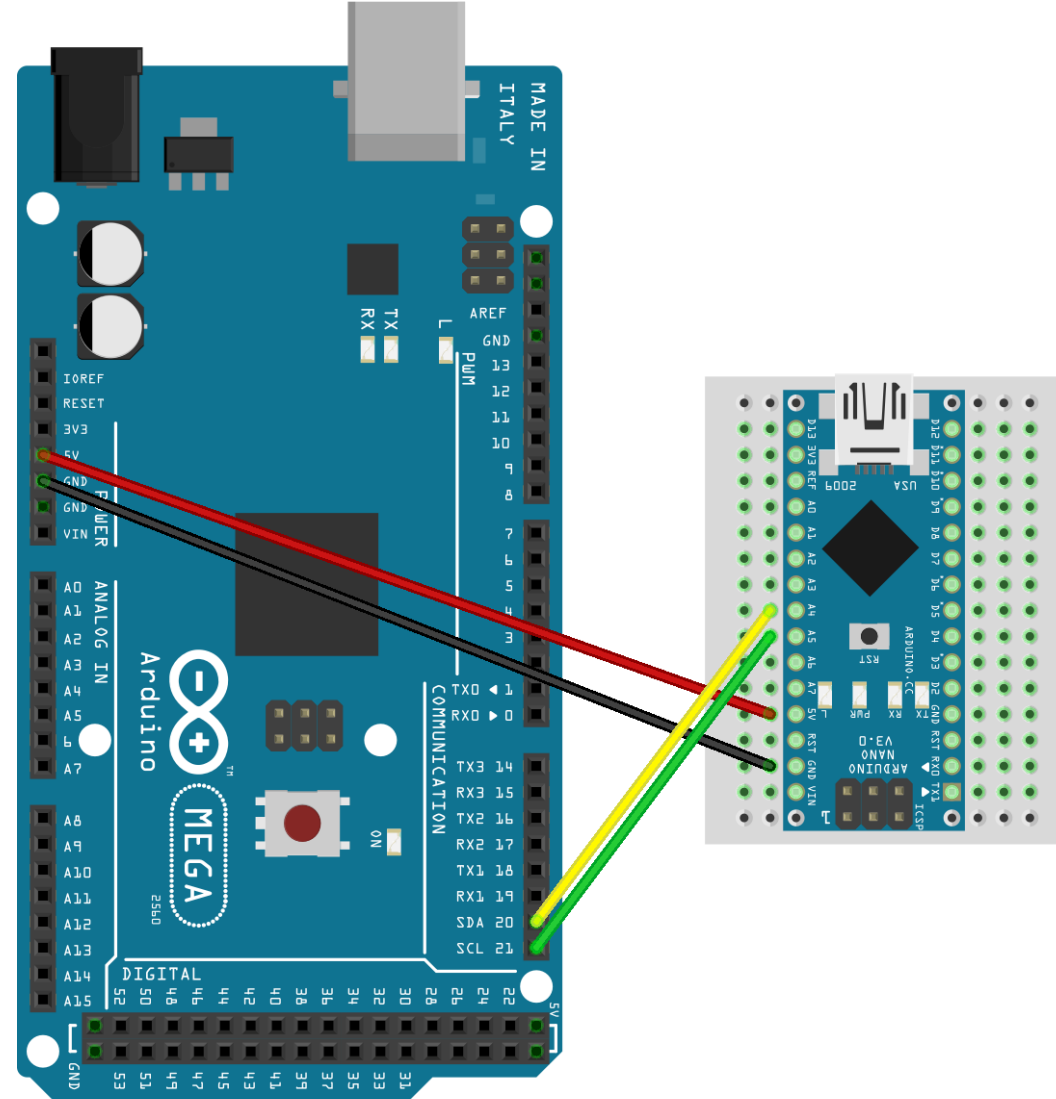
- Iz *pinout* sheme uočavamo:
  - A4 – SDA pin
  - A5 – SCL pin
- I<sup>2</sup>C komunikaciju uspostavljamo uz pomoć Wire biblioteke
  - Wire podržava i SLAVE i MASTER mode
- Sudionici komunikacije byte-ove razmijenjuju uz pomoće `read` i `write` funkcija
- Kada MASTER zahtijeva podatke (read mode), na SLAVE-u se izvršava `onRequest`
- Kada MASTER šalje podatke (write mode), na SLAVE-u se izvršava `onReceive`

# Arduino MASTER – Arduino SLAVE





# Arduino MASTER – Arduino SLAVE





# I<sup>2</sup>C na Raspberry Pi-ju



Raspberry Pi 3 GPIO Header

Pin#	NAME		NAME	Pin#
01	3.3v DC Power		DC Power 5v	02
03	GPIO02 (SDA1 , I <sup>2</sup> C)		DC Power 5v	04
05	GPIO03 (SCL1 , I <sup>2</sup> C)		Ground	06
07	GPIO04 (GPIO_GCLK)		(TXD0) GPIO14	08
09	Ground		(RXD0) GPIO15	10
11	GPIO17 (GPIO_GEN0)		(GPIO_GEN1) GPIO18	12
13	GPIO27 (GPIO_GEN2)		Ground	14
15	GPIO22 (GPIO_GEN3)		(GPIO_GEN4) GPIO23	16
17	3.3v DC Power		(GPIO_GEN5) GPIO24	18
19	GPIO10 (SPI_MOSI)		Ground	20
21	GPIO09 (SPI_MISO)		(GPIO_GEN6) GPIO25	22
23	GPIO11 (SPI_CLK)		(SPI_CE0_N) GPIO08	24
25	Ground		(SPI_CE1_N) GPIO07	26
27	ID_SD (I <sup>2</sup> C ID EEPROM)		(I <sup>2</sup> C ID EEPROM) ID_SC	28
29	GPIO05		Ground	30
31	GPIO06		GPIO12	32
33	GPIO13		Ground	34
35	GPIO19		GPIO16	36
37	GPIO26		GPIO20	38
39	Ground		GPIO21	40



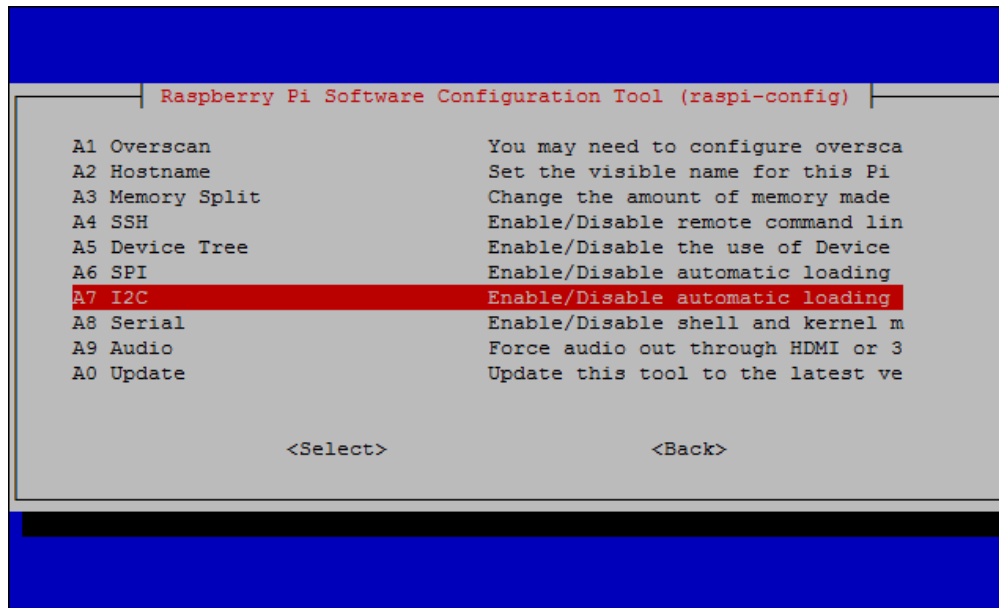
# I<sup>2</sup>C na Raspberry Pi-ju

- Na RPi-ju je potrebno omogućiti I<sup>2</sup>C komunikaciju sljedećim nizom radnji:

1. `sudo raspi-config`

2. Interfacing options

3.



4. `sudo reboot`



## I<sup>2</sup>C na Raspberry Pi-ju

- Također, potrebno je konfigurirati brzinu prijenosa na razumnu frekvenciju kako se podaci unutar komunikacije ne bi gubili
  1. Otvoriti /boot/config.txt (`sudo nano /boot/config.txt`)
  2. Nadopuniti redak: `dtoverlay=i2c-arms,i2c_arm_baudrate=32000`
  3. `sudo reboot`

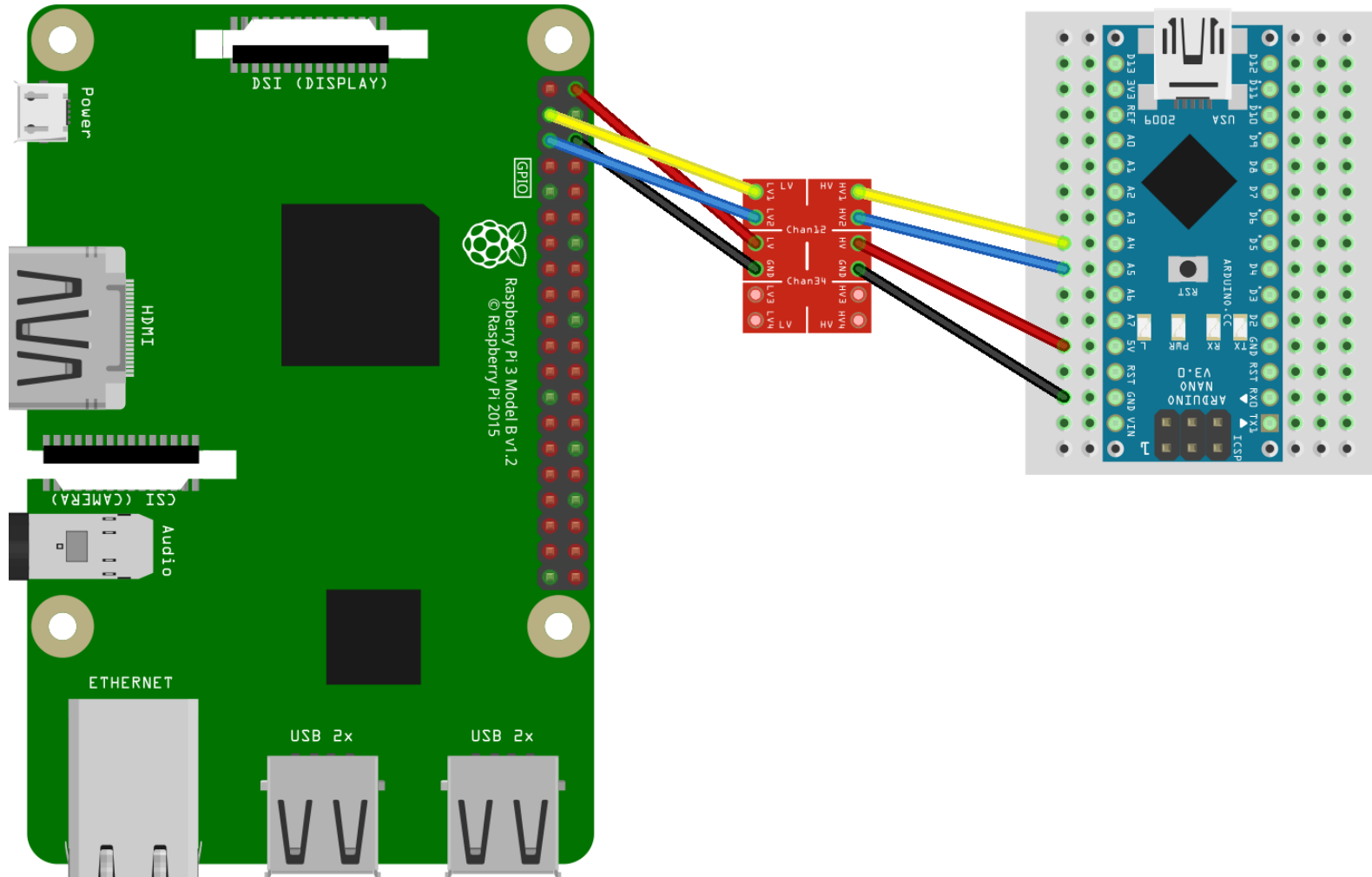


# I<sup>2</sup>C na Raspberry Pi-ju

- Linux paket `i2c-tools` pomaže nam pri radu s I<sup>2</sup>C uređajima (ne samo RPi)
  - Alat kojim I<sup>2</sup>C komunikaciju uspostavljamo unutar naredbenog retka
  - `sudo apt install i2c-tools`
- Primjeri naredba `i2c-tools` paketa:
  - `i2cdetect -l` (izlistaj sve unutarnje I<sup>2</sup>C uređaje sustava)
  - `i2cdetect -y -r 1` (izlistaj sve vanjske I<sup>2</sup>C uređaje sustava spojene na 1. unutarnji I<sup>2</sup>C uređaj)
  - `i2cdump -y 1 0x68 b` (pročitaj sve što se nalazi na uređaju s adresom 0x68)
  - `i2cset -y 1 0x53 0x2D 0x08` (postavi vrijednost 0x08 na 0x2D registar uređaja s adresom adresom 0x53)
  - `i2cget -y 1 0x53 0x2D` (dohvati vrijednost na 0x2D registru uređaja s 0x53 adresom)



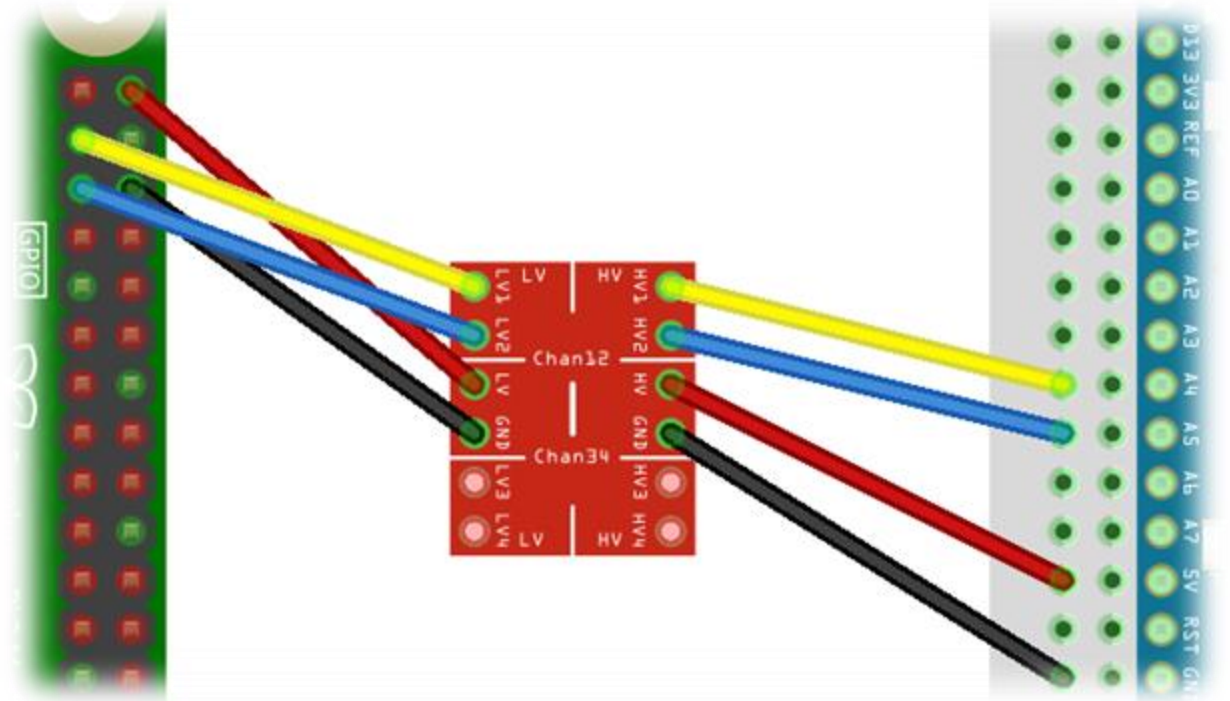
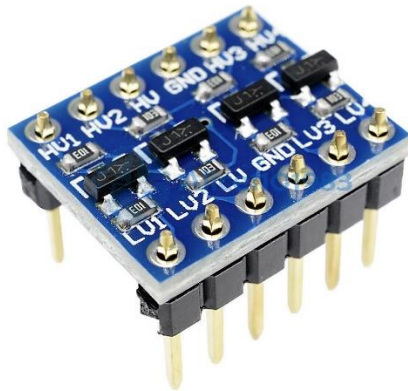
# Raspberry Pi MASTER – Arduino SLAVE





# Logic Level Converter

- Budući da RPi-jevi pinovi šalju i prihvataju 3.3V, a Arduino-vi šalju i prihvataju 5V, potrebno je koristiti Logic Level converter
  - Signal od 3.3V s RPi-ja završit će na Arduinu kao signal od 5V
  - Vrijedi i obrnuto





## Reference

- [Exploring Raspberry Pi](#)
- [Exploring Arduino](#)
- [Wire library](#)
- [Linux I2C reference](#)