

Aula 14

- A interface SPI (Serial Peripheral Interface)
- Sinalização
- Sequência de operação
- Arquiteturas de ligação
- Tipos de transferências
- Passos de configuração de um *master* SPI
- A interface SPI no PIC32

José Luís Azevedo, Arnaldo Oliveira, Tomás Oliveira e Silva, Nuno Lau

Introdução

- SPI – sigla para "Serial Peripheral Interface"
- Interface definida inicialmente pela Motorola (Microwire da National Semiconductor é um *subset* do protocolo SPI)
- O SPI é utilizado para comunicar com uma grande variedade de dispositivos:
 - Sensores de diverso tipo: temperatura, pressão, etc.
 - Cartões de memória (MMC / SD)
 - Circuitos: memórias, ADCs, DACs, Displays LCD (e.g. telemóveis), comunicação entre corpo de máquinas fotográficas e as lentes, ...
 - Comunicação entre microcontroladores
- Ligação a curtas distâncias

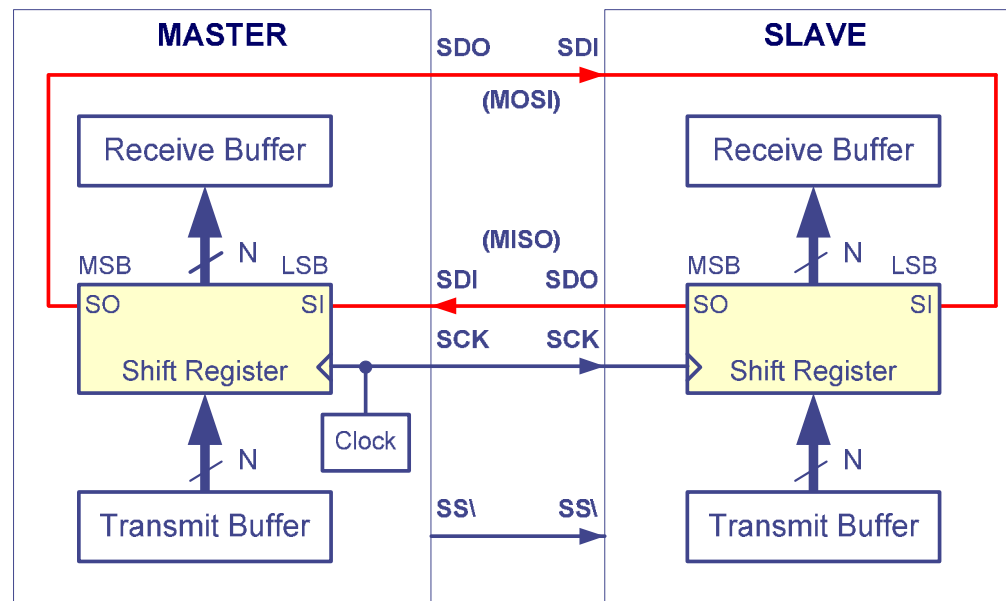
Descrição geral

- Arquitetura "Master-Slave" com ligação ponto a ponto
- Comunicação bidirecional "full-duplex"
 - Funciona em modo "data exchange": por cada bit que é enviado para o recetor também é recebido um. Isto é, ao fim de N ciclos de relógio o transmissor enviou uma palavra de N bits e recebeu uma palavra com a mesma dimensão
- Comunicação síncrona (relógio explícito do *master*)
 - Relógio é gerado pelo *master* que o disponibiliza para todos os *slaves*
 - Não é exigida precisão ao relógio - os bits vão sendo transferidos a cada transição de relógio. Isto permite utilizar um oscilador de baixo custo no *master* (não é necessário um cristal de quartzo)
- Fácil de implementar por hardware ou por software
- Não são necessários "line drivers" ("transceivers")
 - Circuitos de adaptação ao meio de transmissão

Descrição geral

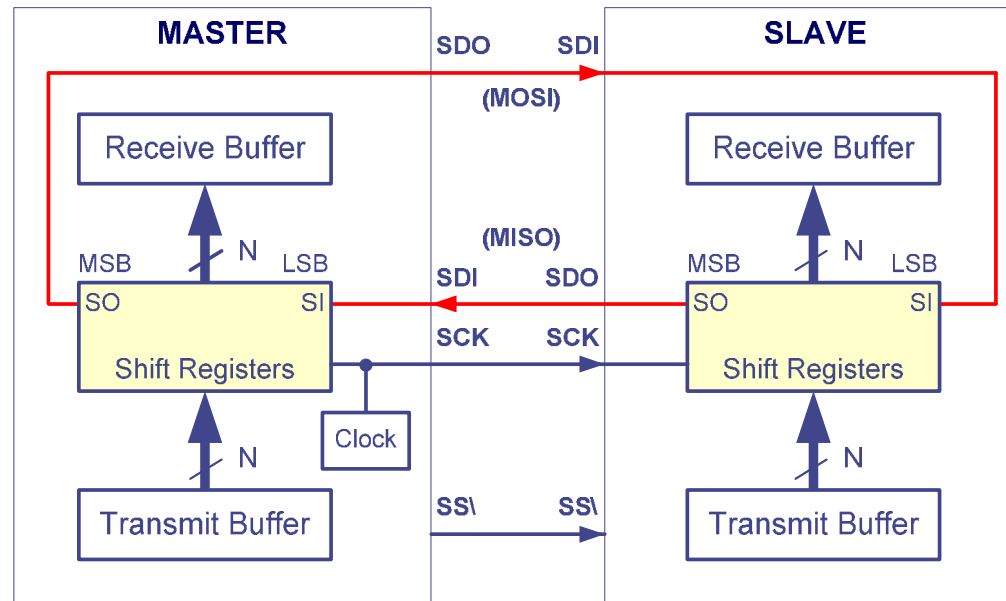
- Arquitetura "Master-Slave"
 - O sistema só pode ter um *master*
 - O *master* é o único dispositivo no sistema que pode controlar o relógio
- Um *master* pode estar ligado a vários *slaves*: para cada comunicação, apenas 1 *slave* é selecionado pelo *master*
- O *master* inicia e controla a transferência de dados
- Sinalização:
 - **SCK** – clock
 - Relógio gerado pelo *master* que sincroniza a transmissão/receção de dados
 - **MOSI** – Master Output Slave Input (SDO no *master*)
 - Linha do *master* para envio de dados para o *slave*
 - **MISO** – Master Input Slave Output (SDI no *master*)
 - Linha do *slave* para enviar dados para o *master*
 - **SS** – Slave select
 - Linha do *master* que seleciona o *slave* com quem vai comunicar

Descrição geral – esquema de princípio



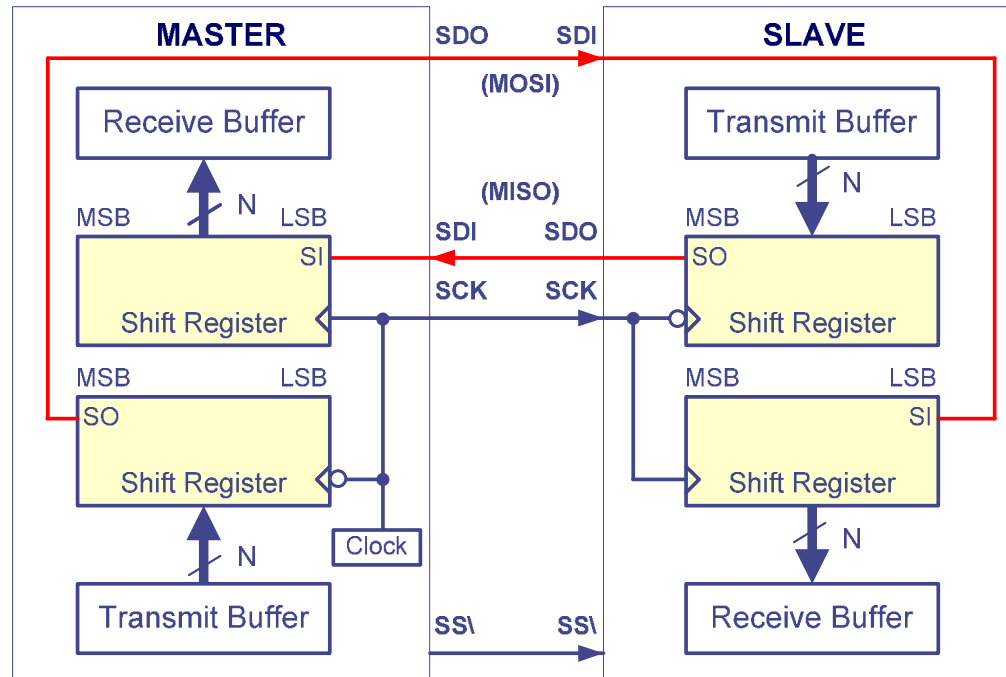
- Na sua forma mais simples, a comunicação envolve 2 shift-registers (um no *master*, outro no *slave*) ligados em anel:
 - Na mesma transição de relógio o shift-register coloca 1 bit na linha **SDO** e armazena o que está na sua entrada **SDI**
- "Transmit Buffer": registros que armazenam os valores a enviar
- "Receive Buffer": registros que armazenam os valores recebidos

Sinalização



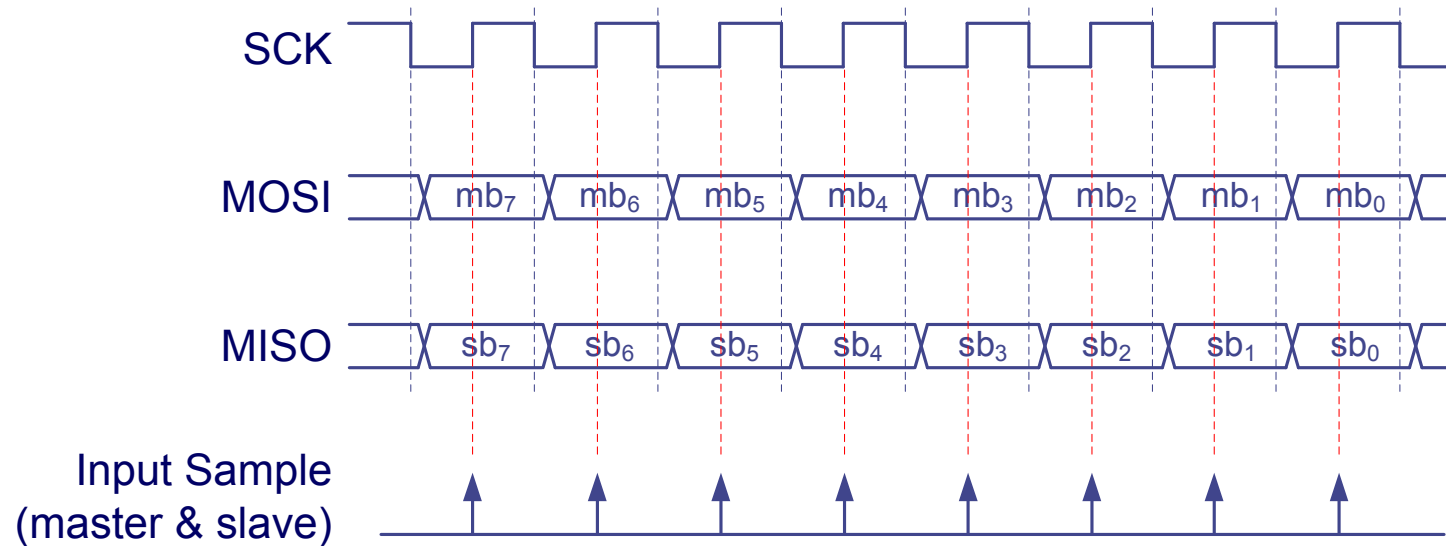
- Dados:
 - MOSI – Master Output Slave Input (SDO – serial data out no *master*)
 - MISO – Master Input Slave Output (SDI – serial data in no *master*)
- Controlo:
 - SS\ – Slave select (sinal ativado pelo *master* para seleccionar o *slave* com quem vai comunicar)
 - SCK – serial clock

Sinalização



- O sinal de relógio tem um "duty-cycle" de 50%
- No exemplo da figura:
 - *master* e *slave* usam a transição negativa do relógio para colocarem 1 bit na linha (*master* na linha MOSI, *slave* na linha MISO)
 - Na transição positiva seguinte, o *master* armazena o valor presente na linha MISO e o *slave* armazena o valor que se encontra na linha MOSI

Operação – exemplo



- A transição negativa do relógio é usada pelo *master* e pelo *slave* para colocar na respetiva linha de saída um bit de informação
- A transição positiva seguinte é usada pelo *master* e pelo *slave* para armazenar o bit presente na respetiva linha de entrada
- Ao fim de oito ciclos de relógio:
 - o valor inicialmente armazenado no shift-register do *master* foi transferido para o shift-register do *slave*
 - o valor inicialmente armazenado no shift-register do *slave* foi transferido para o shift-register do *master*

Operação

- O *master* configura o relógio para uma frequência igual ou inferior à suportada pelo *slave* com quem vai comunicar
- O *master* ativa a linha SS\ do *slave* com que vai comunicar
- Em cada ciclo do relógio, por exemplo na transição positiva
 - O *master* coloca na linha MOSI um bit de informação que é lido pelo *slave* na transição de relógio oposta seguinte
 - O *slave* coloca na linha MISO um bit de informação que é lido pelo *master* na transição de relógio oposta seguinte
- O *master* desativa a linha SS\ e desativa o relógio (que fica estável, por exemplo, no nível lógico 1)
 - Só há relógio durante o tempo em que se processa a transferência
- No final, o *master* e o *slave* trocaram o conteúdo dos seus shift-registers

Modelação simplificada de um master SPI

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
use ieee.numeric_std.all;

entity spiMaster is
    port( clk      : in  std_logic;
          start    : in  std_logic;
          sdi      : in  std_logic;
          dataOut   : in  std_logic_vector(7 downto 0);
          dataIn    : out std_logic_vector(7 downto 0);
          dataReady : out std_logic;
          sdo       : out std_logic;
          ss        : out std_logic;
          clkOut    : out std_logic);
end spiMaster;

architecture behav of spiMaster is
    signal s_counter : unsigned(3 downto 0) := "0000";
    signal s_dataOut, s_dataIn : std_logic_vector(7 downto 0);
    signal s_ss : std_logic;
begin
```

Modelação simplificada de um *master* SPI

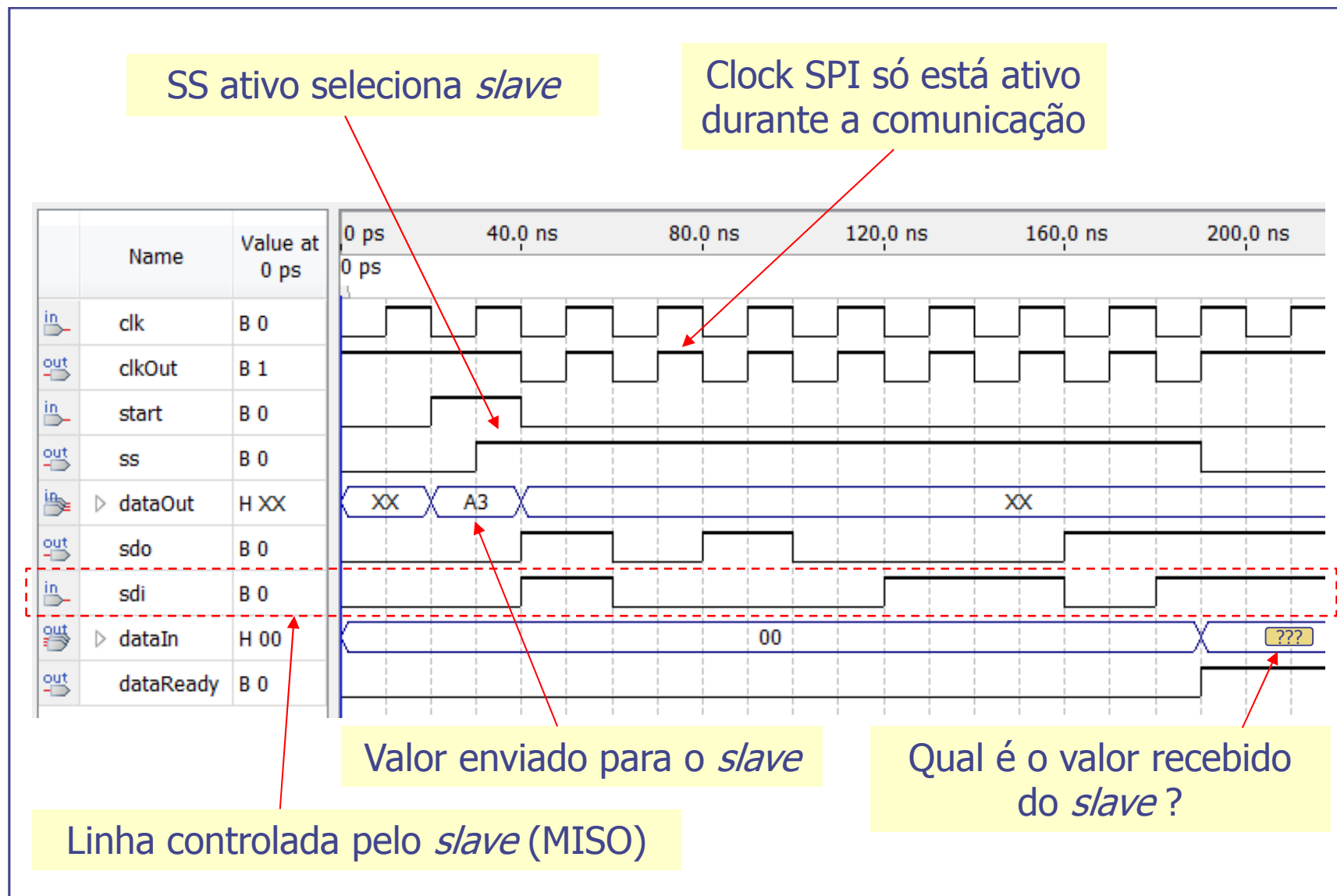
```
rxb: process (clk)
begin
    if(rising_edge(clk)) then
        if(s_counter = "0000") then
            s_ss <= '0';
            if(start = '1') then
                s_ss <= '1';
                dataReady <= '0';
                s_counter <= s_counter + 1;
            end if;
        elsif(s_counter /= "1000") then
            s_dataIn <= s_dataIn(6 downto 0) & sdi;
            s_counter <= s_counter + 1;
        else
            dataIn <= s_dataIn(6 downto 0) & sdi;
            dataReady <= '1';
            s_ss <= '0';
            s_counter <= (others => '0');
        end if;
    end if;
end process;
```

Modelação simplificada de um *master* SPI

```
txb: process (clk)
begin
    if (falling_edge (clkOut)) then
        if (s_counter = "0001") then
            s_dataOut <= dataOut;
        elsif (s_counter > "0001") then
            s_dataOut <= s_dataOut (6 downto 0) & '0';
        end if;
    end if;
end process;

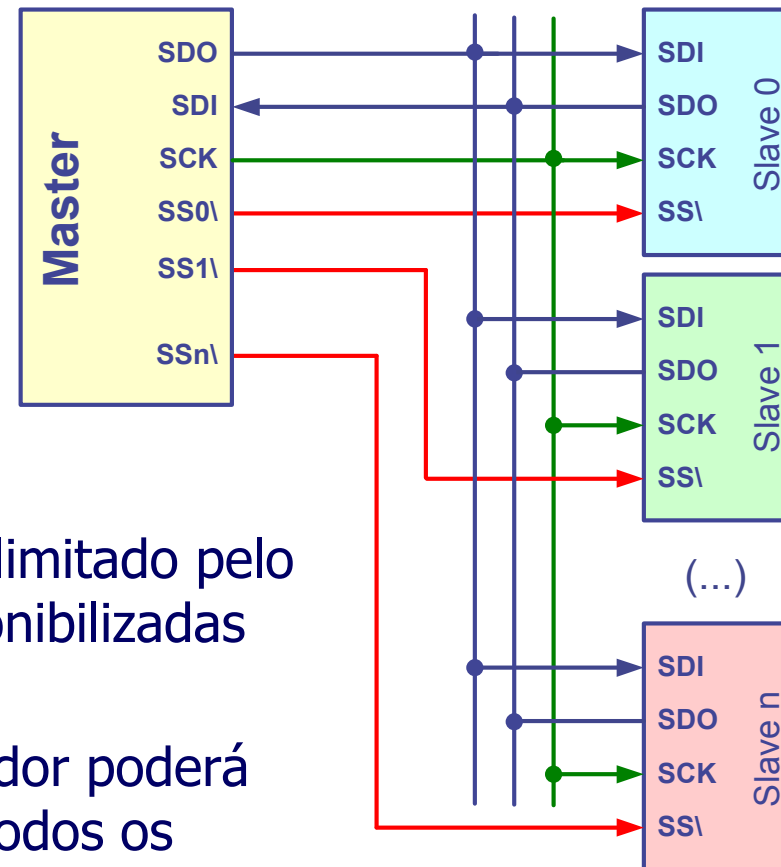
sdo <= s_dataOut (7);
clkOut <= clk when s_ss = '1' else '1';
ss <= s_ss;
end behav;
```

Simulação



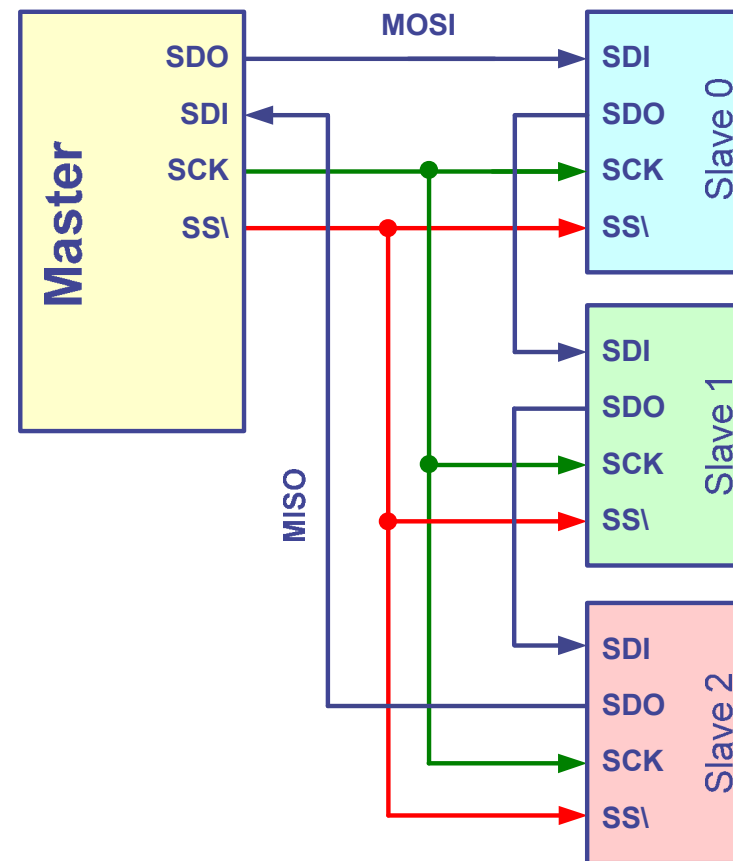
Arquiteturas de ligação – *slaves* independentes

- Sinais de seleção ("slave select") independentes
- Em cada instante apenas um SSx\ está ativo, isto é, apenas 1 *slave* está selecionado
- Os sinais SDO dos *slaves* (MISO) não selecionados estão em alta impedância
- O número máximo de *slaves* está limitado pelo número de linhas de seleção disponibilizadas pelo *master*
- Alternativamente, o microcontrolador poderá gerar, através de portos digitais, todos os sinais SSx\ necessários para comunicar com os *slaves*, ultrapassando a limitação anterior



Arquiteturas de ligação – Daisy Chain (cascata)

- Sinal "slave select" comum, SDO/SDI ligados em cascata
- A saída de dados de cada *slave* liga à entrada de dados do seguinte
- O conjunto dos *slaves* é visto pelo *master* como um único dispositivo de maior dimensão
- Se cada um dos *slaves* do exemplo da figura tiver um shift-register de 8 bits, o conjunto comporta-se como um *slave* com um shift-register de 24 bits



Tipos de transferências

- O SPI funciona sempre em modo "data exchange", isto é, o processo de comunicação envolve sempre a troca do conteúdo dos shift-registers do *master* e do *slave*
- Cabe aos dispositivos envolvidos na comunicação usar ou descartar a informação recebida
- Podem considerar-se os seguintes cenários de transferência:
 - **Bidirecional**: são transferidos dados válidos em ambos os sentidos (master → slave e slave → master)
 - **Master → slave (operação de escrita)**: *master* transfere dados para o *slave*, e ignora/descarta os dados recebidos
 - **Slave → master (operação de leitura)**: *master* pretende ler dados do *slave*; para isso transfere para o *slave* uma palavra com informação irrelevante (por exemplo 0); o *slave* ignora/descarta os dados recebidos

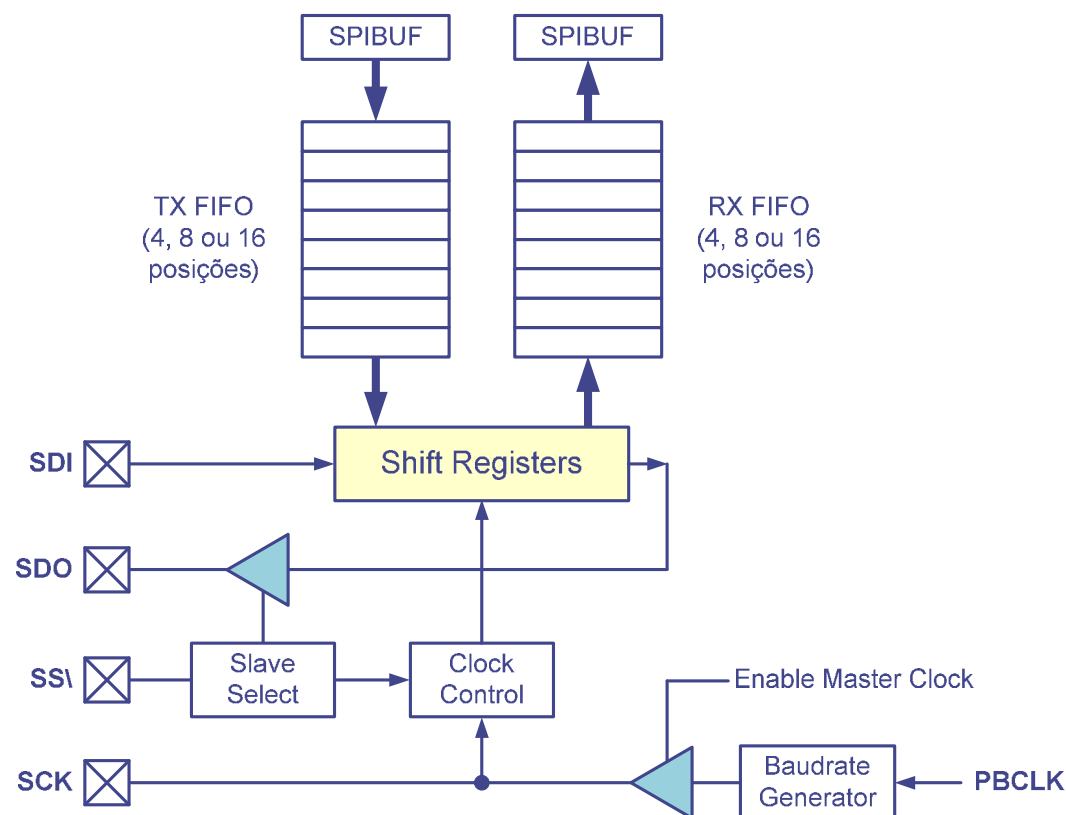
Configuração de um *master* SPI

- Antes de iniciar a transferência há algumas configurações que são efetuadas no *master* para adequar os parâmetros que definem a comunicação às características do *slave* com que vai comunicar:
 1. Configurar a frequência de relógio (baudrate)
 2. Especificar qual o flanco do relógio usado para a transmissão (a recepção é efetuada no flanco oposto). Esta configuração é feita em função das características do *slave* com o qual o *master* vai comunicar:
 - Transmissão no flanco ascendente (consequentemente, a recepção é efetuada no flanco descendente)
 - Transmissão no flanco descendente (consequentemente, a recepção é efetuada no flanco ascendente)

Interface SPI no PIC32

- O PIC32MX795F512H disponibiliza 3 módulos de comunicação SPI
- Cada um dos módulos pode ser configurado para funcionar como *master* ou como *slave*
- Comprimento de palavra configurável: 8, 16 ou 32 bits
- Shift-registers separados para receção e transmissão
- Os registos de receção e transmissão são FIFOs:
 - 16 posições se o comprimento de palavra for 8 bits
 - 8 posições se o comprimento de palavra for 16 bits
 - 4 posições se o comprimento de palavra for 32 bits
- Cada um dos módulos pode ser configurado para gerar interrupções em função da ocupação dos FIFOs (e.g. TX FIFO tem, pelo menos, 1 posição livre; RX FIFO tem, pelo menos, 1 palavra disponível para ser lida)

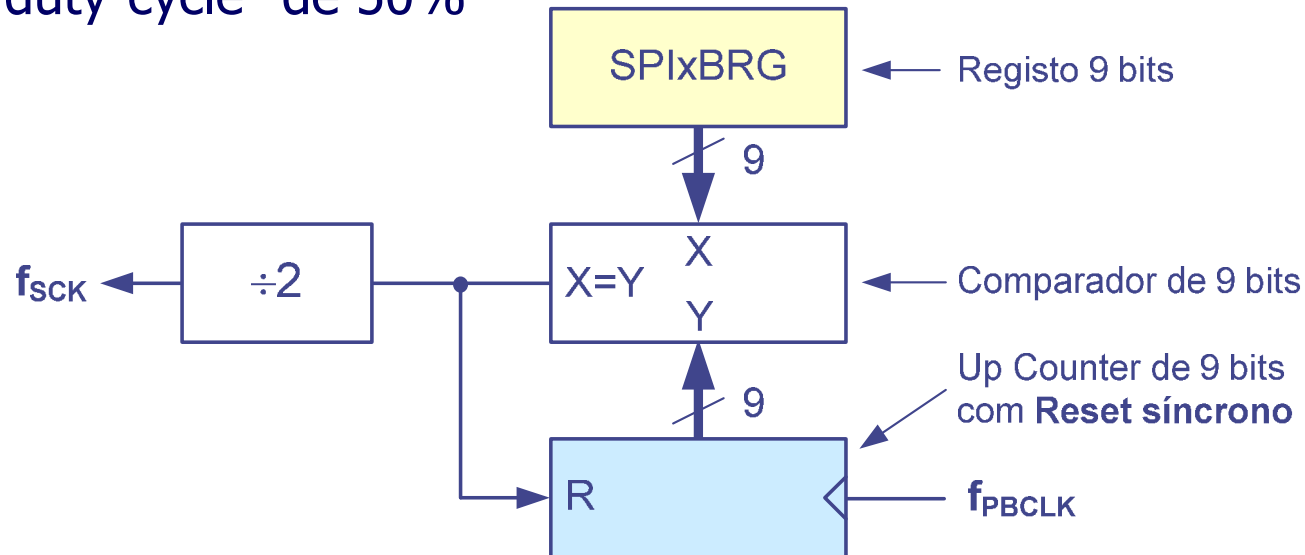
Interface SPI no PIC32



- Quando o PIC32 é configurado como *slave*
 - O relógio local é desativado
 - O relógio na entrada dos shift-registers só tem atividade quando o sinal SS\ está ativo

Interface SPI no PIC32 – gerador de relógio

- Utiliza uma arquitetura semelhante à de um timer, em que o sinal de relógio de entrada é o Peripheral Bus Clock (20 MHz na placa DETPIC32).
- Com a divisão por 2 à saída do comparador obtém-se um relógio com "duty-cycle" de 50%



- $f_{SCK} = f_{PBCLK} / (2 * (SPIxBRG + 1))$, em que SPIxBRG representa a constante armazenada no registro com o mesmo nome