实验七 I^2C 总线

杨庆龙 1500012956

2018.5.9

1 实验目的

- 1. 了解 I^2C 总线的基本原理
- 2. 掌握使用C8051F020作为主设备进行 I^2C 通信的方法
- 3. 了解时钟芯片DS1307的使用方法

2 实验原理

2.1 I²C总线的基本原理

2.1.1 物理结构

 I^2C 的总线标准有两条信号,其中SDA为双向数据信号,SCL为双向时钟信号。 数据信号只在时钟信号为低时变化,在时钟上升沿采样。控制信号在时钟信号的为高时变化,下降沿表示起始位,上升沿表示停止位。

2.1.2 通信模式

 I^2C 数据传输由主设备产生一个起始位开始,如何传递7个地址位,指定操作设备。接下来一位是读写位,0表示写入,1表示读入。接下来由从设备驱动,如果从设备地址与主设备地址相同,从设备将把SDA信号拉低,表示确认传输。

2.2 控制寄存器

- BUSY:11表示设备忙
- ENSMB:1表示设备激活
- STA:起始位控制,设置为1时,会发送起始位。
- STO: 阶数为控制,设置为1时,会发送停止位。
- SI:中断标识
- AA:应答标识
- FTE:定时总线释放
- ▼ TOE:更短时间的定时总线释放

SMB0DAT寄存器用于存放即将发送的 I^2C 数据,软件只有在SI位有效的情况下才能访问这个寄存器。SMB0ADR寄存器用于存放设备的地址

Table 1: SMB控制寄存器

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
busy	ensmb	sta	sto	si	aa	fte	toe

3 实验内容

3.1 显示时钟

SMB的SDA和SCL与SPI的部分管脚共用,因此需要检测跳线是否接到了偏下的两个接线柱。

4 源码

```
#include <C8051F020.h>
      #include <stdio.h>
2
      #include "../../includes/time.h"
      #include "../../includes/i2c.h"
      #include "../../includes/communicate.h"
      void smbus_int(void) interrupt 7 {
        bit FAIL = 0;
        static unsigned char i;
9
        switch(SMBOSTA) {
10
           case SMB_START:
11
           case SMB_RP_START:
           SMBODAT = smb_buf[0];
          STA = 0;
14
           i = 0;
15
          break;
16
           case SMB_MTADDACK:
           SMBODAT = smb_buf[1];
18
           break;
19
           case SMB_MTDBACK:
20
           if(i < smb_len) {</pre>
             SMBODAT = smb_buf[i+2];
22
             i ++;
           }
24
           else {
             result = S_OVER;
26
             STO = 1;
27
           }
28
           break;
           case SMB_MRADDACK:
30
           if(smb_len == 1)
31
          AA = 0;
32
           else
33
          AA = 1;
           break;
35
           case SMB_MRDBACK:
           if(i < smb_len) {</pre>
37
             smb_buf[i+1] = SMBODAT;
             i ++;
39
             AA = 1;
           }
41
           if(i >= smb_len)
42
           AA = 0;
43
          break;
           case SMB_MRDBNACK:
45
           smb_buf[i+1] = SMBODAT;
46
           STO = 1;
47
           AA = 1;
```

```
result = R_OVER;
49
           break;
50
           case SMB_MTADDNACK:
51
           case SMB_MTDBNACK:
52
           case SMB_MTARBLOST:
53
           case SMB_MRADDNACK:
54
           FAIL = 1;
55
           break;
56
           default:
57
           FAIL = 1;
58
         }
         if(FAIL) {
60
           SMBOCN &= -0x40;
           SMBOCN | = 0x40;
62
           STA = 0;
           STO = 0;
64
           AA = 0;
           result = SMB_FAIL;
66
           FAIL = 0;
67
         }
68
         SI = 0;
70
71
       void main() {
72
         int i;
73
         int counter;
74
         int flag;
75
         unsigned char value;
         unsigned char c;
77
         WDTCN = OxDE;
78
         WDTCN = OxAD;
79
         sysclk_init();
         i2c_port_init();
81
         uart0_init();
         TIO = 1;
83
         i2c_init();
         SI = 0;
85
         EIE1 \mid = 0x02;
86
         EA = 1;
87
           printf("start!\r\n");
88
         smb_transmit(0,0);
89
         smb_receive(1);
90
         if (smb_buf[1] & 0x80) {
91
           unsigned char b = smb_buf[1];
92
           smb_buf[2] = b & 0x7F;
93
           smb_transmit(0,1);
94
         }
95
              i = 0;
96
              counter = 0;
         while(1) {
98
            c = getchar();
                      switch(c) {
100
                               case 'y':
101
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
102
                                    smb_transmit(6,1);
103
                               break;
104
```

```
case 'M':
105
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
106
                                   smb_transmit(5,1);
107
                              break;
                               case 'd':
109
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
110
                                   smb_transmit(4,1);
111
                              break;
112
                              case 'h':
113
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
114
                                   smb_transmit(2,1);
                              break;
116
                               case 'm':
117
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
118
                                   smb_transmit(1,1);
                              break;
120
                               case 's':
                               scanf("%02bx",smb_buf + 2);
122
                                   smb_transmit(0,1);
                              break;
124
                               case 'p': flag = 1;
                     }
126
                     if(flag)
127
                     break;
128
         }
129
         while(1) {
130
           smb_transmit(0,0);
131
           smb_receive(8);
           delay(100);
133
            printf("%02bx-",smb_buf[7]);
           printf("%02bx-",smb_buf[6]);
135
           printf("%02bxu",smb_buf[5]);
           //printf("%d%d:",smb_buf[5] >> 12,(smb_buf[5] >> 8) & 0xf);
137
           printf("%02bx:",smb_buf[3]);
           printf("%02bx:",smb_buf[2]);
139
           printf("%02bx",smb_buf[1] & 0x7f);
            printf("\r\n");
141
         }
142
       }
143
```