CAFS4000



无锡康森斯克电子科技有限公司

CAFS 气体质量流量计 I2C 通信协议

V1.2V















1.适用范围

本协议适用于具有 I2C 通讯接口的 CAFS4000 气体质量流量计, 其软件版本为 V1.2V。

2.CAFS3000 I2C 总线协议

2.1 I2C 协议简介

I2C 总线(I2C bus,Inter-IC bus)是一个双向的两线连续总线,提供集成电路(ICs)之间的通信线路。I2C 总线是一种串行扩展技术,最早由 Philips 公司推出,广泛应用于电视,录像机和音频设备。I2C 总线的意思是"完成集成电路或功能单元之间信息交换的规范或协议"。Philips 公司推出的 I2C 总线采用一条数据线(SDA),加一条时钟线(SCL)来完成数据的传输及外围器件的扩展;对各个节点的寻址是软寻址方式,节省了片选线,标准的寻址字节 SLAM 为 7 位,可以寻址 127 个单元。

I2C 总线有三种数据传输速度:标准,快速模式和高速模式。标准的是 100Kbps,快速模式为 400Kbps,高速模式支持快至 3.4Mbps 的速度。所有的与次之传输速度的模式都是兼容的。I2C 总线支持 7 位和 10 位地址空间设备和在不同电压下运行的设备。

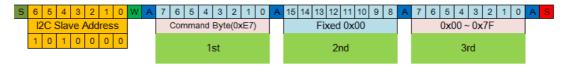
2.2 CAFS3000 I2C 功能及内容

CAFS3000 的 I2C 工作协议具有 2 个功能:

- 1.对 I2C 地址进行修改,实现多机通信功能
- 2.读取当前流量值

2.2.1 修改 I2C 地址操作内容

7-BIT SLAVE ADDRESS FOLLOWED BY 17 BYTES OF Zero Modulation Command (WRITE MODE) 设置I2C地址命令



S START condition

6 Slave Address Bit

W Write Bit(Write=0)

A Acknowledge(ACK)

15 Data Bit

STOP condition

图 2.1 修改 I2C 地址通信格式

通过对指定地址进行 I2C 写操作,可以对 I2C 地址(即 I2C Slave Address)进行修改,CAFS3000 出厂默认 I2C 地址为 0x50,修改后,地址更改为所修改的值。修改 I2C 地址写操作命令有 3 个字节数据,第一个字节为寄存器地址,数据为 0xE7,此数据不可更改,否则操作无效。第二个字节为所变更的 I2C 地址高字节,数据为 0x00,因为 I2C 总线最多可以串联127 个器件,因此 I2C 地址高字节必须为 0x00,否则会导致地址错误。第三个字节为所变更的 I2C 地址低字节,范围为 0x00~0x7F,可根据需要自行选择地址数据。

在发送 I2C 地址修改写操作命令后,I2C 地址即改变为所变更的地址,用户可以对流量进行读操作来确认是否修改成功,若读取到流量值,则说明修改成功,反之说明失败,需重新操作。

2.2.2 读取当前流量协议内容

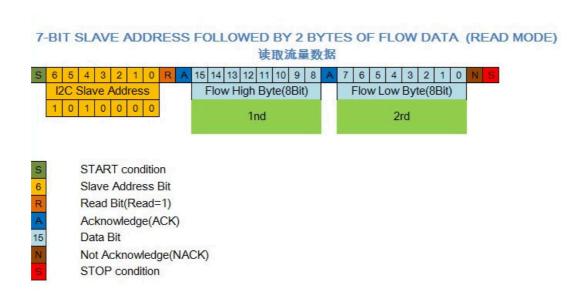


图 2.2 读取流量数据通信格式

通过对指定地址读取数据,可以得到当前流量值。流量数据分为 2 个字节,第一个字节为流量数据高字节,第二个字节为流量数据低字节,流量数据是实际流量的 100 倍,因此实际流量精确到小数点后两位。流量数据默认单位是 L/M (升/分钟),例如读取到 16 进制数据为 03 E8,则转换为 10 进制当前实际流量为 10.00L/M,若需要流量单位为 M3/H (立方米/小时),则通过下面公式可以计算得出(M 为立方米/小时流量,L 为升/分钟流量):

M=L/1000*60

计算得出当前流量为 0.6M3/H。

例程一: 流量传感器模块标准 DEMO 程序

```
//读写流量传感器模块例程
//SDA, SCL 分别对应单片机相应的 IO 口
//主机发 0XA1 给从机,从机回 5 字节数据给主机
#include"IIC_Master.h"
#define
                 SDA
                         PA0
#define
                 SCL
                         PA1
Unsigned int
             IIC_RX_Buf[5],IIC_TX_Buf[5];
bit
     ErrorBit;
void
       I2C_Init(void)
{
                                //程序初始化将 SDA 引脚设置为输出
   SDA_INPUT=0;
   SCL_INPUT=0;
                               //程序初始化将 SCL 引脚设置为输出
   SDA=1;
   SCL=1;
}
Void
      I2C_Start(void)
{
      SDA=1;
      Delay_Us(1);
      SCL=1;
      Delay_Us(1);
      SDA=0;
      Delay_Us(1);
      SCL=0;
      Delay_Us(1);
}
void
       I2C_Stop(void)
{
      SCL=0;
      Delay_Us(1);
      SDA=0;
      Delay_Us(1);
      SCL=1;
      Delay_Us(1);
      SDA=1;
      Delay_Us(1);
```

```
}
//-
void
       I2C_ACK(void)
{
      SDA=0;
      Delay_Us(1);
      SCL=1;
      Delay_Us(1);
      SCL=0;
      Delay_Us(1);
}
void
       I2C_NoAck(void)
{
      SDA=1;
      Delay_Us(1);
      SCL=1;
      Delay_Us(1);
      SCL=0;
      Delay_Us(1);
}
              I2C_ReadByte(void)
Unsigned int
{
      Unsigned int ucValue=0;
      Unsigned int ucIndex;
      SDA=1;
      Delay_Us(1);
                                             //将 SDA 引脚设置为输入
      SDA_INPUT=1;
      Delay_Us(1);
      for ( uclndex = 0; uclndex < 8; uclndex++)
      {
             ucValue <<= 1;
             SCL=0;
             Delay_Us(1);
             SCL=1;
             Delay_Us(1);
             if(IIC_DAT==1)
                                             // IIC_DAT 就是将 SDA 设置为输入后,读出
SDA 引脚的电平值
             { ucValue = ucValue | 0x01;}
             else
```

```
{ ucValue = ucValue & 0xfe;}
              Delay_Us(1);
              SCL=0;
              Delay_Us(1);
       }
       SDA_INPUT=0;
                             //将 SDA 设置为输出
       Delay_Us(1);
       return ucValue;
}
void
        I2C_WriteByte( unsigned int ucData )
{
       u8 i;
       for( i = 0; i < 8; i++)
       {
         SCL=0;
         Delay_Us(1);
         if((ucData \& 0x80) == 0x80)
         {
           SDA=1;
           Delay_Us(1);
         }
         else
         {
           SDA=0;
           Delay_Us(1);
         }
         SCL=1;
         Delay_Us(1);
         SCL=0;
         Delay_Us(1);
         ucData <<= 1;
       }
  SCL=1;
  Delay_Us(1);
  ErrorBit = IIC_DAT;
  Delay_Us(1);
  SCL=0;
  Delay_Us(1);
}
void iic_master_proc(void)
{
```