# **STAJ RAPORU**



EKREM CAĞLAR 9702EE032 ELEKTRONİK

#### Pratik çalışmanın yapıldığı,

**KURUM: PROFİLO TELRA A.Ş** 

**BİRİM**: ARGE (Araştırma Geliştirme)

TARİH: 28.08.2000 - 29.09.2000

### Kurum adresi ve telefon numarası,

**Cemal Sahir Sok.** 

No: 26-28 80470

Mecidiyeköy- Istanbul/Turkey

Tel: +90-212-274 75 12

Fax:+90-212-211 21 10

Kurum onayı,



# HAFTALIK ÇALIŞMA PLANI

TARİH	KONU	KURUM ONAYI
1. HAFTA 28.08.2000 01.09.2000	Televizyon genel olarak, tüm gelişmiş elektronik aletler gibi iki kısımdan oluşur. Analog kısım ve dijital kısım. Dijital kısım IC (integrated circuit) lerle sağlanır. Eğer birden çok IC söz konusu ise bunlar arasındaki haberleşme ve iletişim BUS adı verilen veri yolları ile sağlanır. İlk haftamda profilo televizyonlarda kullanılan <b>I</b> <sup>2</sup> C BUS veri yolunun temel kurallarını tanıdım ve öğrendim.	
<b>2. HAFTA</b> 04.09.2000 08.09.2000	İkinci hafta Profilo Telra A.Ş nin Tekirdağ Çerkezköy deki fabrikasına gezmeye götürüldük. Burada baştan sona bir televizyonun tüm üretim safhalarını gördük ve her safhadaki prosedürleri konunun uzmanından ayrıntılarıyla dinledik. Ayrıca burda elektronik mühendisliği ve Profilo Telra konulu seminere katıldık. Burda elektroniği meslek olarak seçerken ne kadar isabetli bir tercih yaptığımı anladım.	
3. HAFTA 11.09.2000 15.09.2000	I <sup>2</sup> C BUS veri yolunun genel özelliklerini öğrendikten sonra sıra gelmişti konunun dataylarına. Üçüncü haftamda I <sup>2</sup> C bus ta bilgi transferinin nasıl gerçekleştiği ve herbir aracın nasıl adreslendiği üzerine çalıştım. Genel olarak iki ceşit adresleme formatı mevcuttur; 7-bit adresleme ve 16- bit adresleme. Ben daha basit olduğu için 7-bit adreslemeyi öğrendim.	
<b>4. HAFTA</b> 18.09.2000 22.09.2000	Dördüncü ve son haftamda oğrendiğim tüm teorik bilgilerin küçük bir uygulaması olarak örnek bir I <sup>2</sup> C bus devresi üzerinde çalıştım. Örnek devrem Philips' in SAA1064 entegre çipini kullanan 4 basamaklı bir LED görüntüleyici devreydi. Bu örnek devrem ile uğraşırken I <sup>2</sup> C protokolünü daha yakından tanıdım.	

## ÖNSÖZ

Pofilo Telra, yazarkasa, elektronik terazi, çanakanten ve fax makinası üretmesinin yanında asıl üretimi televizyon üzerinedir. Günlük hayatımızın ayrılmaz bir parçası olan televizyon bugün sadece görüntü ve ses naklini sağlayan bir alet olmaktan çıkmış özelliklede internetin bu denli yaygınlaşmasının ardından cok daha fazla işlevlik kazanmıştır. Örneğin günümüz televizyonları internete bağlanıp bir çok işlevi yerine getirebilmekte, izlemek istediğimiz programları bizim yerimize takip edebilmekte hatta reklamını izlediğimiz bir ürünü televizyon üzerinden satın almak bile mümkün olabilmektedir. Tüm bu gelişmeler dijital elektroniğin televizyon teknolojisine girmesiyle olmuştur. Dijital teknolojideki gelişmelere paralel olarak gelecekte televizyonlarımız bugün bilgisayarlarımızın yaptıklarını ve çok daha fazlasını yapabilecektir. Bu durumda ARGE (Araştırma Geliştirme) mühendislerinin üzerinde yoğunlaştıkları konunun dijital dizayn ve dijital teknolojiler olması çok doğaldır.

Bende stajım süresince dijital elektronik üzerine çalıştım ve Profilo firmasının sistemlerinde kullandığı, günümüzün en popüler veri yollarından  ${\rm I}^2{\rm C}$  bus üzerinde araştırma ve incelemeler yaptım. Bu veri yolunun karekteristik özelliklerini öğrendikten sonra ögrendiğim teorik bilgilerin uygulaması olarak örnek bir  ${\rm I}^2{\rm C}$  bus devresi üzerinde çalıştım.

Ayrıca Çerkezköy' deki fabrikaya yaptığımız gezide bir televizyonun en gelişmiş teknolojiler kullanılarak nasıl üretildiğini gördüm. Her üretim aşamasında o bölümün en bilgili kişisinden o aşamadaki prosedürleri dinledim. Gezinin sonunda artık üretim teknolojileri konusunda oldukça deneyimliydim. Yine gezinin ardından elektronik mühendisliği ve Profilo Telra konulu bir seminere katıldım. Burda Profilo Telra A.Ş nin tanıtımını, organizasyon yapısını ve aktivitelerini müdür yardımcısı Nazım beyin ağzından dinledim. Nazım bey ayrıca internetin yaygınlaşmasının ardından elektronik mühendisliği mesleğinin nasıl etkilendiğine ve günümüz mühendislerinin durumuna değindi.

Son olarak dizayn edilen elektronik devrelerin gerçek dünyaya aktarımını saglayan bilgisayar simulasyon programı PCAD üzerinde çalıştım ve ana hatlarıyla bu programı kullanmasını öğrendim.

Ama tüm bu pratik bilgilerin ötesinde 20 gün boyunca bence öğrendiğim en önemli şey çalışma disiplini, iş paylaşımı ve planlı, projeli çalışmanın önemi oldu. Ve bir kere daha anladımki kendime en uygun mesleği seçmişim.



## PROFİLO TELRA A.Ş.

Profilo Telra A.Ş. 1972 yılında profilo Holding yapısında kuruldu. Üretimine siyah beyaz televizyon ile başlayan Telra müşterilerinin talebleri doğrultusunda üretim yelpazesini genişletti ve 1989 yılıyla beraber Avrupa ya renkli televizyon ithalatına başladı.

Bugün Telra renkli televizyon, video, müzik seti, DVD player, yazarkasa, elektronik terazi, fax makinası ve çanakanten üretmektedir. Yazarkasa ve elektronik terazide pazarın tek lideridir. Asıl üretimi televizyon üzerine olan Telra yılda yaklaşık 2 000 000 tv üretir. Bunun yaklaşık 1 500 000 u Avrupa da pazara sunulur. En büyük müşterisi Almanyadır. Bunun yanında Telra yılda 200 000 yazarkasa, 170 000 müzik seti, 75 000 elektronik terazi üretir. Telranın yıllık ortalama satışı 250 000 000 USD dir.

Telra üretimini İstanbul a 125 km uzaklıktaki Çerkezköy deki fabrikasında gerçekleştirir. 60 000 m² si kapalı toplam 250 000 m² lik son teknolojilerin kullanıldığı fabrikasında 1 500 personel çalıştırmaktadır.

Telra nın bir koluda Mecidiyeköy de faliyet göstermektedir. Burada yer alan ARGE bölümünde herbiri kendi alanında uzman mühendisler ve teknisyenler en yeni teknolojileri ürünlerine aktarabilmek ve müşteri memnuniyeti için çalışır.

Profilo Telra müşterilerine sağladığı üstün hizmet karşılğında 1993 yılında ISO 9001 kalite ödülünü almış ve bu ödülü hak eden ilk kuruluşlar arasında yer almıştır.

# <u>İÇİNDEKİLER</u>

KURUM BİLGİLERİ VE ONAY SAYFASI	3
HAFTALIK ÇALIŞMA PLANI	4
ÖNSÖZ	5
KURUM TANITIMI	6
<u>I<sup>2</sup>C BUS</u>	
I <sup>2</sup> C BUS NEDİR?	7
I <sup>2</sup> C BUS IN ÜSTÜNLÜKLERİ	7
I <sup>2</sup> C BUS IN GENEL ÖZELLİKLERİ	8
BİT TRANSFERİ	10
BİLGİ TRANSFERİ	11
ARBITRATION VE SAAT DARBELERİNİN ÜRETİLMESİ	12
7- BİT ADRESLEME FORMATI	14
STANDART I <sup>2</sup> C MODÜLLERİ	16
I <sup>2</sup> C BUS IN KULLANIMINA BASİT BİR ÖRNEK	17
SONUC	21

## I<sup>2</sup>C BUS

## 1.1 I<sup>2</sup>C BUS Nedir?

Dijital elektroniğin yapı taşları IC (intergrated circuit) lerdir. Biz onları gercek dünyada bir elektronik board un üzerindeki entegreler olarak görür ve biliriz. Televizyon bilgisayar elektronik terazi gibi karışık dijital işlemlemleri yerine getirebilen elektronik sistemler birçok IC nin birleşiminden oluşur. Tüm IC lerin çalışması birbirine bağımlıdır. IC ler arasında iletişim ve haberleşme ingilizce BUS adı verilen veri yolları ile gerçekleştirilir. Bir elektronik devre dizayn edilirken kullanılacak IC ler seçilen veri yoluna uyumlu olmalıdır.

Bugün birçok veri yolu mevcuttur. Benim bildiklerim bilgisayarlarımızda kullanılan USB (Universal Serial Bus) ve I<sup>2</sup>C (Inter Integrated Circuit) Bus dır. I<sup>2</sup>C Bus bügün sağladığı birçok avantajlarla en popüler olanıdır.

## 1.2 I<sup>2</sup>C BUS ın Üstünlükleri

- Sadece iki tane Bus hattı gerelidir; seri data hattı (Serial Data Line) SDA ve seri saat hattı (Serial Clock Line) SCL.
- BUS a bağlı tüm araçlar sooftrware tarafından tek bir adresle adreslenebilir ve bu bağlı araçlar arasında herzaman master/slave ilişkisi mevcuttur. Master araçlar master alıcı ve master verici olarak kullanılabilir.
- İki yada daha fazla master durumundaki aracın aynı anda bilgi transferine başlaması durumunda bilgi çakışmalarını yada kopmalarını engellemek mümkündür.
- 8-bit çift yönlü bilgi transferi standart modda 100 kbit/s, fast modda 400 kbit/s ve high-speed modda 3.4 Mbit/s hızlarına ulaşabilir.
- Aynı BUS a bağlanabilecek maksimum IC sayısı sadece 400pF BUS kapasitansıyla sınırlıdır.
- Gelişmiş adresleme ve data transfer protokolleriyle sistem tamamen software programlarla kontroledilebilir.
- Aynı IC ler farklı uygulamalarda kullanılabilir.
- BUS dan kaldırılan yada BUS a yeni eklenen IC sistemdeki diğer IC lerin calısmasını etkilemez.
- Uyumlu IC sayısı oldukca fazladır ve kolayca elde edilebilir.

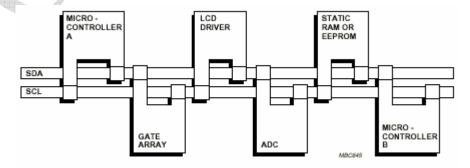
### 1.3 I<sup>2</sup>C BUS ın Genel Özellikleri

I<sup>2</sup>C Bus da iki hat seriel data line (SDA) ve serial clock line (SCL) Bus a bağlı araçlar arasında bilgi taşır. Bus a bağlı tüm araçlar bunlar IC ler, LCD sürücüleri, hafıza ve tuş takımı arayüzleri ve hatta microcontrollerlar olabilir, farklı adreslerle tanımlıdır. Her araç fonksiyonuna göre alıcı yada verici olarak çalışır. Hafıza elemanlarının hem alıcı hem verici olrak calışırken LCD görüntü sürücülerinin sadece alıcı olarak çalıştığı açıktır. Alıcı yada verici olmanın yanında Bus a bağlı araçlar master ve slave olmak üzere iki gruba ayrılabilir. Master araç bilgi tranferini başlatan ve saat sinyallerini üreten araçtır. Bu durumda adreslenen geri kalan araçlar da slave durumundadır.

**Table 1.** I<sup>2</sup>C Bus a ait terimlerin açıklaması

Table II 1 C bas a air terimienii agillamasi				
Terim	Açıklaması			
Verici	Bus a bilgi gönderen araç			
(Transmitter)				
Alıcı	Bus dan bilgiyi alan araç			
(Receiver)				
	Bilgi transferini başlatan,			
Master	saat sinyallerini üreten ve			
	transferi durduran araç			
Slave	Master tarafından adreslenen			
Siave	araç			
Multi-Master	Birden fazla Masterın aynı			
Maid Master	anda BUS ı kontrol etmesi			
	Multi-master durumu söz			
Arbitration	konusu olduğunda bilgi			
Aibidadon	çakışmalarını engellemek için			
	geliştirilmiş prosedür			

T<sup>2</sup>C bus multi-master bustır. Yani birden fazla yönetici (master) araç busa bağlanabilir. Master araçlar genellikle microcontrollerdir. Örneğin sekil 1 deki bir bus a iki microcontroller bağlandığı durumunu göz önüne alalım. Bu sekil bir I<sup>2</sup>C bustaki alıcı-verici ve master slave ilişkilerini özetler. Bu iliskilerin bilgi tranferinin vönüne bağlı olduğundan olduğu düşünülmekalıcı melidir. Bilgi transferi asağıda açıklanacağı gibi gerçeklesir.



**Şekil 1**. İki microcontroller kullanan I<sup>2</sup>C Bus konfigurasyon örneği

- 1-) Önce microcontroller A nın microcontroller B ye bilgi göndermek istediğini farzedelim. Sırasıyla
  - Microcontroller A (master) microcontroller B (slave) ye bir adres atar.
  - Microcontroller A (master-verici) microcontroller B (slave-alıcı) ye bilgiyi vollar
  - Microcontroller A transferi sonlandırır.

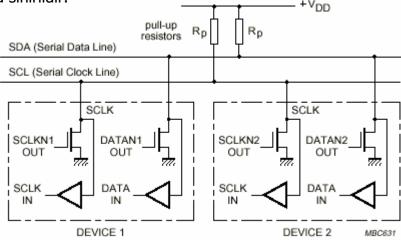
•

- 2-) Eğer microcontroller A microcontroller B den bilgi almak isterse yine sırasıyla
- Microcontroller A (master) microcontroller B (slave) ye bir adres atar.
- Microcontroller A (master-alıcı) microcontroller B (slave-verici) den bilgiyi alır.
- Microcontroller A transferi sonlandırır.

Eğer birden fazla master aracın aynı anda bus a bilgi göndermesi durumunda oluşabilecek bilgi çakışmalarını ve kopmalarını engellemek için arbitration adı verilen özel bir prosedür geliştirilmiştir. Bu prosedüre bit transferi prensiplerini açıkladıktan sonra değinmemiz daha yerinde olacaktır.

I<sup>2</sup>C bus ta saat sinyallarinin üretilmesi her zaman master araçların görevidir ve her master kendi saat sinyalini üretir. Masterların ürettiği saat sinyalleri ancak yavas slave araçların busa bağlanması yada arbitration koşullarında değişebilir.

Çift yönlü SDA ve SCL hatları akım kaynakları yada pull-up resistor larla positif voltaj kaynağına bağlanır (bkz şekil 2). Bus ın kullanılmadığı anlarda her iki hatta logic 1 (HIGH) durumundadır. I<sup>2</sup>C Bus standart modda 100kbit/s, fast modda 400kbit/s ve high-speed modda 4.3 Mbit/s hızlarına kadar bilgi transferine izin verir. Bus a bağlanabilecek arayüzlerin sayısı sedace 400pF bus kapasitansıyla sınırlıdır.



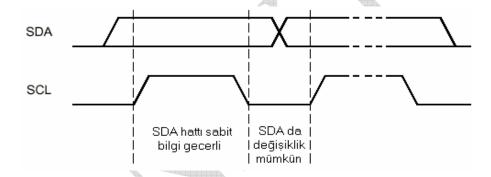
**Şekil 2.** Standart ve fast modda çalışan araçların I<sup>2</sup>C bus a bağlanışı

#### 1.4 Bit Transferi

 $\rm I^2C$  bus a bağlanabilecek araçların(CMOS, NMOS, bipolar) Çokluğu ve çeşiililiğine bağlı olarak logic 1 (HIGH) ve logic 0 (LOW) voltaj seviyeleri sabit tutulmamış pozitif voltaj kaynağı  $\rm V_{DD}$  seviyesine bağımlı tutulmuştur. Ayrıca her bit için ayrı bit saat darbesi üretilir.

#### 1.4 a-) Bilginin Geçerliliği

Bustaki bilginin geçerli olabilmesi için SDA hattındaki bilginin saatin HIGH periodları boyunca sabit olması ve değişmemesi gerekir. SDA hattının HIGH yada LOW konumu sadece SCL hattı LOW konumdayken değişebilir.



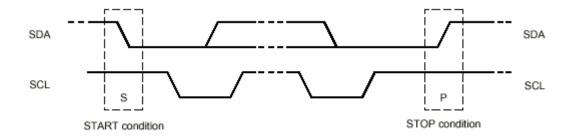
**Şekil 3.** I<sup>2</sup>C Busta bit transferi

### 1.4 b-) Başlangıç ve Bitiş Bitleri

I<sup>2</sup>C bus da bilgi transferi sırasında iki özel durum söz konusudur. Bu iki durum başlangıç ve bitiş koşulları (start and stop condiditions) olarak tanımlanır.

SCL HIGH (logic 1) konumundayken SDA nın HIGH konumundan LOW konuma gecişi özel hallerin ilkidir ve başlangıç (START) koşulu olarak tanımlanır.

İkinci özel hal SCL HIGH konumdayken SDA nın LOW konumdan HIGH konuma geçişi sırasında olur ve bitiş (STOP) koşulu olarak tanımlanır.(bkz şekil 4)



**Şekil 4.** Başlangıç ve bitiş koşulları

Başlangıç ve bitiş bitleri herzaman masterlar tarafından üretilir. Başlangıç bitinden bitiş bitine geçen sürede bus meşgul dür denir. Sürekli tekrarlanan başlangıç bitleri bus I sürekli meşgul tutar.

Başlangıç ve bitiş bitlerinin bus a bağlı diğer araçlar tarafından algılanması eğer bu araçlar gerekli hardware arayüzüne sahiplerse çok kolaydır. Eğer bir microcontroller böyle bir arayüze sahip değilse HIGH ve Low konumlar arasındaki geçişleri algılayabilmesi için her saat periyodunda en az iki defa SDA hattını kontrol gerçekleştirmelidir.

### 1.5 Bilgi Transferi

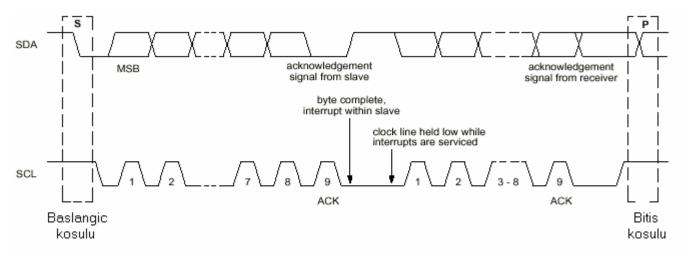
#### 1.5 a-) Byte Format

SDA ya gönderilen her byte 8 bit uzunluğunda olmalıdır. Bir defada transfer edilecek byte sayısında hiçbir kısıtlama yoktur. Ancak her byte arasında Acknowledge bit i olmak zorundadır. Bilgi en öncelikli bit (most significant bit) ilk önce gönderilmek suretiyle transfer edilir. Slave konumundaki arac henüz gerçekleştirdiği fonksiyonu bitirmeden yeni bir byte alamaz yada veremez. Bunun için slave meşgulken SCL LOW konumda tutulur ve bu durumda master bekleme posisyonuna geçer. Slave işini bitirdiğinde SCL serbest bırakılır ve transfer devam eder.

#### 1.5 b-) Acknowledge durumu

Bilgi transferi sırasında acknowledge bitinin kullanılması zorunludur. Acknowledge durumunda SDA LOW konumundadır. Aslında Acknowledge durumu slave konumundaki aracın aldığı byte ile ilgili işlemi gerçekleştirmesi için master tarafından slave tanınan süredir. Slave her byte ı aldıktan sonra acknowledge biti

üretir ve mastera bir sonraki byte için beklemesini söyler. Eger gerçekleştirilen işlem acknowledge biti suresince tamamlanamazsa SDA slave tarafından HIGH konumuna geçiilir ve slave işini tamamlayana kadar transfer durdurulur. Aşağıdaki şekil bilgi transferi kısaca özetler.



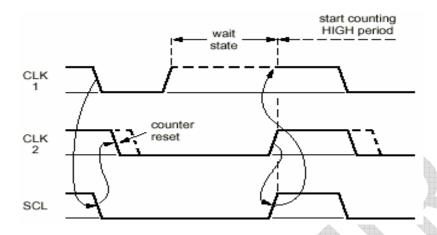
Şekil 5. I<sup>2</sup>C Bus ta bilgi transferi

## 1.6 Arbitration ve Saat Darbelerinin Üretilmesi

#### 1.6 a-) Eş zamanlılık (synchronization)

I<sup>2</sup>C bus da herbir master bilgi tranferini sağlamak için kendi saat darbelerini üretir ve bilgi sadece saat darbelerinin HIGH honumunda gecerlidir. Bundan dolayı eğer bus a bağlı birden fazla master araç söz konusuysa bilgi çakışmalarını engellemek için saat darbeleri eş zamanlı kılınmalıdır. Bu işlem AND kapısı kullanılarak gerçekleştirilir. Masterların saat çıkışları AND kapısının girişine bağlanır. Bu durumda AND kapısının çıkışı eş zamanlı kılınmış saat darbeleridir ve SCL ye bağlanır. Bildiğiniz gibi AND kapısının tüm girişleri HIGH olduğu takdirde çıkışı ancak HIGH leveldedir.

Bu yolla elde edilen SCL eş zamanlı saat darbelerinin LOW konum periyodu LOW periodu en yüksek alan master, HIGH konum periyoduda HIGH periyodu en kısa olan master araç belirler. Aşağıdaki şekil (Şekil 6) bu prosedürü daha iyi açıklar.



**Şekil 6.** Arbitration prosedürü boyunca saat darbelerinin eş zamanlı kılınması

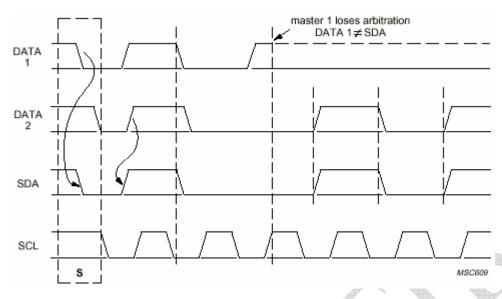
#### 1.6 b-) Arbitration

Arbitration prosedürü yukarıda da değindiğim gibi bus a birden fazla master bağlanmasıdurumunda bilgi çakışmalarını yada kopmalarını engellemek için geliştirilmiş saat darbelerinin eş zamanlı kılınması temeline dayanan özel bir prosedürdür.

Arbitration prosedürü SCL hattının HIGH konumlarında SDA hattında gerçekleşir. Bır master SDA hattına logic-0 gönderirken başka bir master da aynı hatta logic-1 göndermek istediğinde hattaki bilginin kendi göndermek istegiği bilgiyle uyuşmamasından dolayı transferini durdurur ve beklemeye alır. Bu durumda master arbitration ı kaybetmiş denir.

Arbitration bir çok bit boyunca devam edebilir. İlk aşamada adres bitleri karsılaştırılır. Eğer herbir master aynı aracı adreslemeye kalkarsa yani karşılaştırılan adresler aynı ise karşılaştırma bilgi bitleri ile devam eder. Adresleme ve bilgi transferi kazanan master tarafından belirlendigi için arbitration sırasında hiçbir bilgi kaybı olmaz.

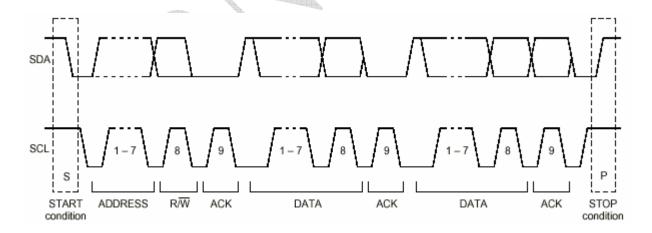
Şekil 7 iki master için arbitration prosedürünü gösterir. Data 1 ve SDA hatlarındaki bilgi sürekli olarak karşılaştırılır ve farklılaştığı anda data 1 arbitrationu kaybeder ve transferi geçici olarak sonlandırılır.



Şekil 7. İki masterin arbitration prosedürü

#### 1.7 7-Bit Adresleme Formáti

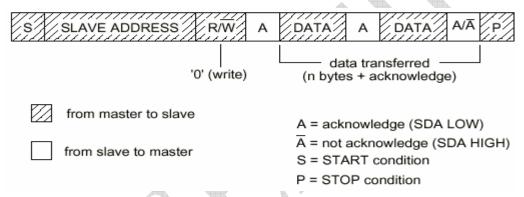
Bilgi transferi şekil 8 de gösterilen formatta gerçekleşir. Başlangıç koşulundan sonra slave adresi bus a gönderilir. Bu adres 7 bit uzunluğundadır ve sekizinci bit yön bitidir(R/\(\psi\)). Sıfır transferi (WRITE) ve bir de bilgi isteğini (READ) gösterir. Bilgi transferi herzaman master tarafından üretilen bitiş koşulu ile sonlandırılır.



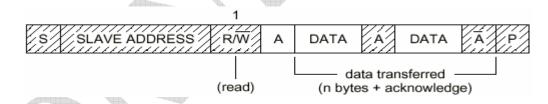
Şekil 8. Tam bilgi transferi

Olası veri transfer şekilleri şunlardır.

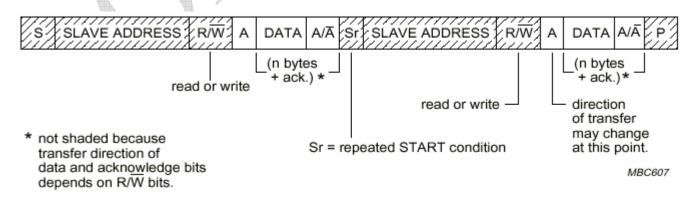
- Master verici slave alıcıya bilgiyi gönderir. Transferin yönü degişmez. (Bkz şekil 9).
- Master araç slave araçtan ilk byte ın hemen ardından bilgiyi okur.(Bkz şekil 10) İlk acknowledge konumunda (hatırlayacağımız gibi her byte ın ardından bir acknowledge biti üretilirdi) master verici master alıcı olurken slave alıcı slave verici olur. Bu ilk acknowlwdge biti slave tarafından üretilir. Bitirme kosulu ise master tarafından not acknowledge bitinin (A) üretilmesinin hemen ardından üretilir.
- Birleşik şekilde.(Bkz 11) Data transferi yön değiştirirken başlangıç koşulu ve slave adresi tekrarlanır ancak R/\text{\text{\$W}} bitleri ters döner.



**Şekil 9.** Master verici slave alıcıyı 7 bit ile adresler. Bilgi transfer yönü değişmez.



Şekil 10. Master araç slave araçtan ilk byte ın hemen ardından bilgiyi okur.



**Şekil 11.** Birleşik format

## 1.8 Standart I<sup>2</sup>C Modülleri

I<sup>2</sup>C bus a bağlanabilecek her türlü araç modül olarak tanımlanır. Microişlemciler, saat ve sayaç devreleri, RAM ve EEPROM lar, anolog – dijital çevireçler, giriş ve çıkış elemanları ve LED LCD sürücüleri bu modüllere örnek olarak verilebilir.

Her I<sup>2</sup>C bus en az bir microişlemci içermek zorundadır. Microişlemci master dır ve görevi bus ı yönetmektir. Saat darbelerinide ayrıca microişlemciler üretir. Saat ve sayaç devreleri gecen süreyi hesaplamada, belli bir olayın kaç kere devam ettiğini saymada kullanılır. RAM ler ve EEPROM lar bilgiyi depo ederler. Anolog – dijital çevirgeçler cok geniş kullanım alanına sahiptirler. Örnegin bir fiziksel büyüklüğü ölçmede, bir DC motorun dönme hızını control etmede yada herhangi bir ekranın parlaklık ayarının kontrol edilmesi bu modüller aracılığıyla olur. LED ve LCD sürücüleri herhangi bir bilginin gösterilmesinde kullanılır.

Aşağıdaki tabloda standart  $I^2C$  modülleri karşılık gelen entegrelerin referans numaraları ve tanımlı adresleri verilmiştir.

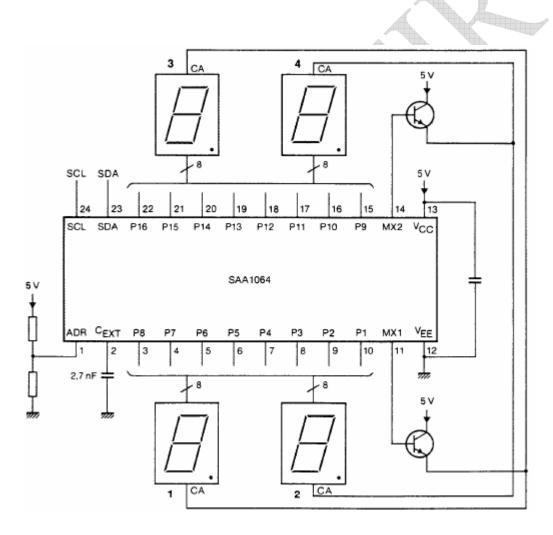
**Tablo 1.** standart I<sup>2</sup>C modülleri ve adresleri

	Fonksiyon	Ref	ADDRESS (7 bit)	+ R/W (1 bit)	= byte (8 bit)
	Saat ve	PCF 8573	1101 0XX	1/0	1101 0XX 1/0
	sayaçlar	PCF 8583	1010 00X	1/0	1010 00X 1/0
		PCF 8570	1010 XXX	1/0	1010 XXX 1/0
hafızalar	RAM	PCF 8570C	1011 XXX	1/0	1011 XXX 1/0
HallZaldi		PCF 8571	1010 XXX	1/0	1010 XXX 1/0
	EEPROM	PCF 8582A	1010 XXX	1/0	1010 XXX 1/0
	Giriş çıkış	PCF 8574	0100 XXX	1/0	0100 XXX 1/0
	elemanları	PCF 8574A	0111 XXX	1/0	0111 XXX 1/0
	A/D D/A çevireçler	PCF 8591	1001 XXX	1/0	1001 XXX 1/0
sürücüler	LED	SAA 1064	0111 XXX	1/0	0111 XXX 1/0
	LCD	PCF 8577	0111 010	1/0	0111 010 1/0

Tabloda x ile gösterilen bitler in seçimi tasarlayıcıya bırakılmıştır. Bunun amacı bir bus a birden fazla aynı elemanın bağlanabilmesini sağlamaktır.

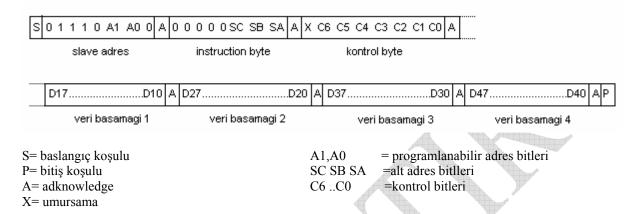
## 1.9 I<sup>2</sup>C Bus ın Kullanımına Basit Bir Örnek

Tüm bu teorik bilgilerden sonra konunun pratik uygulaması olarak bir örnek gözönüne alalım. Yukarıda açıkladığımız modüllerden en basiti olan LED surücülerini göz önüne alacak olursak asagıdaki şekide gösterilen devre 4 basmaklı LED gorüntüleme modülüdür. Bu modül ille 4 basamaklı tüm sayılar herhangi bir bilginin örneğin hava sıcaklığının yada bir kapıdan o gün geçen insan sayısının görüntülenmesi sağlanabilir.



Şekil 12. 4 basamaklı LED görüntüleme modülünün devre diyagramı

Bu devrenin en büyük özelliği I<sup>2</sup>C bus veri yolunu kullanıyor olmasıdır. Acaba devrenin çalışabilmesi için master tarafından SDA ve SCL hatlarına gönderilmesi gereken bilgi nedir? Bu sorunun cevabı aşağıdaki şekille anlatılmaya çalışılmıştır.



Şekil 13. Devrenin Çalışabilmesi için bus a gönderilmesi gereken byte dizisi

Bildiğimiz gibi bilgi transferi baslangıç koşulu ile baslar. Onu slave aracın adresi izler. Bu adres 7 bit uzunlugundadır. Byte olabilmesi için bir bite daha ihtiyaç vardır oda yazma okuma (r/w) bitidir ve transferin yönünü gösterir. Bu örnekteki adres byte ı 0111 0A1A0 0 şeklindedir. Buradaki A1 ve A0 bitleri rastgele seçilebilir.ancak dikkat edilmesi gereken konu adresin yukarıda verilen modül adresleri tablosunda gösterilen formatlar içinde olmasıdır.

Adres byte ı nı instruction byte ı izler. Bu byte altadres bitlerini içerir. Altadres bitleri 4 led görüntüleyiciden hangisinin kullanılacağını söyler. Aşağıdaki tabloda altadres bitlerinin kombinasyonlarının hangi hallere karşılık geldiği gösterilmiştir.

**Tablo2.** Alt adresler ve fonksiyonları

SC	SB	SA	altadres	fonksiyon
0	0	0	00	Register
0	0	1	01	Basamak 1
0	1	0	02	Basamak 2
0	1	1	03	Basamak 3
1	0	0	04	Basamak 4
1	0	1	05	Kullanılmaz
1	1	0	06	Kullanılmaz
1	1	1	07	kullanılmaz

İnstruction byte ından sonra control byte gelir. Bu byte 7 bitten olusur. En öncelikli bit kullanılmaz. Bu byte görüntü modu bitlerini, test bitlerini, ve parlaklık kontrol bitlerini içerir. Herbir bitin anlamı aşağıdaki tabloda özetlenmiştir.

Tablo 3. Kontrol bitleri ve anlamları

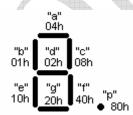
Görüntü modu bitleri					
C0=0	statik görüntü basamakları 1 ve 2				
C0=1	dinamik görüntü basamakları 1+3 ve 2+4				
C1=0/1	basamak 1+3 açık/kapalı				
C2=0/1	basamak 2+4 açık/kapalı				

#### **Test bitleri**

#### Parlaklık kontrol bitleri

C4=1	akım 3 mA		A	
C5=1	akım 6 mA	<b>4</b> }	21 mA	maksimum
C6=1	akım 12 mA			

Control byte ınında ardından artık sıra geldi veri byte larına. Bu bytler LED ler üzeride görüntülemek isrediğimiz verinin bilgileridir.



**Şekil 14.** Her bir basmağın kısımları

Örneğin 9 görüntüleyebilmek için aşağıdaki kısımları seçmeliyiz.

"d" + "b" + "a" + "c" + "f" + "g" 
$$02h + 01h + 04h + 08h + 40h + 20h = 6Fh$$

burada 6Fh 9 görüntüleyebilmek için bus a göndereceğimiz byte dır.

Aşağıdaki tabloda herbir rakamın byte karşılığı verilmiştir.

Tablo 4. Rakamların byte karşılığı

<b>"1</b> "	<b>"48</b> "
<b>"2</b> "	"3E"
"3"	"6E"
<b>"4</b> "	"4B"
<b>"5</b> "	<b>"67</b> "
"6"	<b>"77</b> "
<b>"7</b> "	"4C"
"8"	"7F"
<b>"9</b> "	"6F"
"0"	"7D"
Ondalık nokta	<b>"80</b> "

Sonuç ve özet olarak sırasıyla '1 2 3 4' (21 mA) görüntüleyebilmek için sırasıyla aşağıdaki tabloda gösterilen byte dizisini  ${\rm I}^2{\rm C}$  protokolüyle devremize göndermemiz gerekir.

**Tablo 5.** Sırasıyla 1 2 3 4 görüntüleyebilmek için devreye gönderilmesi gereken byte dizisi.

Byte no	anlamı	Değer		
Byte no. 1	Adres byte	76h		
Byte no. 2	Instruction byte	00h		
Byte no. 3	Control byte	77h		
Byte no. 4	Veri byte' I 1 için	48h		
Byte no. 5	Veri byte'ı 2 için	3Eh		
Byte no. 6	Veri byte' ı 3 için	6Eh		
Byte no. 7	Veri byte' ı 4 için	4Bh		

## **SONUÇ**

Dört hafta süren stajım boyunca dijital elektronik üzerinde çalıştım. Günümüzün popüler ve en kullanışlı veri yollarından I²C BUS ın çalışma prensiplerini, uygulama alanlarını ve bu BUS üzerinde bilgi transferinin nasıl gerçekleştiğini öğrendim. Bunun yanı sıra (PCB) similasyon programı PCAD ı tanıdım ve çok az da olsa kullanmasını öğrendim. Aslında program ile epey uğraştım ancak pek de iyi olmayan arayüzünden dolayı pek fazla bişey yapamadım. Bunun haricinde Profilo nun Çerkezköy deki fabrikasına yaptığımız gezide bir televizyonun tüm üretim safhalarını yakından gördük ve gerekli açıklamaları uzman mühendislerden dinledik. Ayrıca burada İsık Universitesi stajerlerine bir seminer düzenlendi. Burada müdür yardımcısı Nazım bey bizlere Profilo yu anlattı ve elektronik mühendisliği konusundaki sorularımızı cevapladı. Nazım beyin söylediği en ilginç şey elektroniğin kaybettiği popüleritisini internettteki gelişmeler ile tekrar kazandığı idi.

Tüm bu teknik bilgilerden başka stajım süresince iş ve çalışma hayatına dair birçok deneyim edindim. Herşeyden önce çalışma disiplinini öğrendim. Hergün sabah saat sekizden aksam altıya kadar bir yerde kapalı kalmak başlangıçta çok zor ve yorucuydu ama daha sonra alıştım.

Bundan başka planlı ve projeli çalışmanın önemini, görev ve vazifelerin paylaşılınca işlerin nasıl kolaylaştığını yani grup çalışmasının önemini öğrendim. Projeler ilk önce küçük parçalara ayrılıyor sonra kişiler arsında paylaştırılıyordu. Örneğin eeprom için yazılan software önce fonksiyonlara bölünüyor ki bunlar yaklaşık 500 kadar sonra mühendisler arsında paylaştırılıyordu. Böylece çok karışık olan, belki tek bi kisinin aylarını alacak bir program iki haftada tamalaıyor, zamandan inanılmaz bir tasarruf yapılıyordu.

Son olarak meslek tercihimi yaparken elektroniği seçerek ne kadar isabetli bir tercih yapmış olduğumu anladım. Çünkü tüm stajım boyunca gördüklerim, içinde bulunduğum ortam bana çok hoş geldi ve büyük bir zevk aldım. Çünkü sevdiğim, çocukluğumdan beri merak ettiğim bir işi yapıyordum.