

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ ИНФОРМАТИКА И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

КАФЕДРА КОМПЬЮТЕРНЫЕ СИСТЕМЫ И СЕТИ (ИУ6)

НАПРАВЛЕНИЕ ПОДГОТОВКИ 09.03.01 Информатика и вычислительная техника

ОТЧЕТ

по лабораторной работе № _5_

Название: Обмен данными по интерфейсу SPI

Дисциплина: Микропроцессорные системы

 Студент
 ИУ6-63Б
 В.К. Залыгин Р.В. Дорохов

 (Группа)
 (Подпись, дата)
 (И.О. Фамилия)

 Преподаватель
 Е.Ю. Гаврилова

 (Подпись, дата)
 (И.О. Фамилия)

Цель работы:

- изучение структуры модуля SPI в микроконтроллере AVR,
- программирование передачи и приема данных по SPI.

Задание 1. Передача данных в симплексном режиме в Proteus

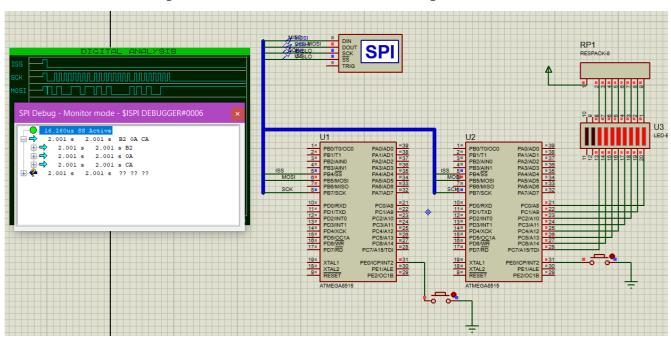


Рисунок 1 - Схема с открытым окном SPI Debugger

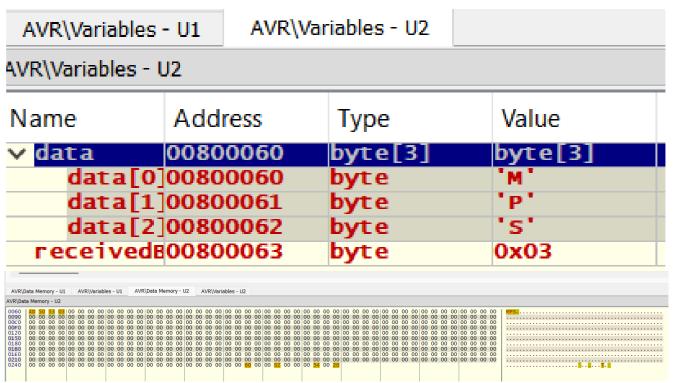


Рисунок 2 - Содержимое памяти микроконтроллера-приёмника с выделенными байтами, которые быди получены по UART

```
SPI Debug - Monitor mode - $ISPI DEBUGGER#0006

SPI Debug - Monitor mode - $ISPI DEBUGGER#0006

16.260us SS Active
1.051 s 1.051 s 4D 50 53
1.051 s 1.051 s 4D
1.051 s 1.051 s 53
1.051 s 1.051 s 53
1.051 s 1.051 s 7? ?? ??
```

Рисунок 3 - Временная диаграмма с расшифровкой

Задание 2. Обработка прерывания SPI

Листинг 1 - Программа ведущего

```
#include <avr/io.h>
/* Кнопка START - PEO */
#define BUTTON START 0
#include <avr/interrupt.h>
/* Выводы SPI - PB */
#define PIN SS 4
#define PIN SS1 1
#define PIN MOSI 5
#define PIN SCK 7
/* Передаваемые данные */
#define DATA LENGTH 3
const unsigned char data[DATA LENGTH] = {'M', 'P', 'S'};
uint8 t i = 0;
uint8 t sending = 0;
ISR(SPI STC vect) {
    PORTB \mid = (1 << PIN SS1);
   if (i < DATA LENGTH) {
      PORTB &= \sim (1 << PIN SS1);
      SPDR = data[i++];
   if (i == DATA LENGTH) {
        sending = 0;
   }
```

Листинг 1 - Программа ведущего

```
int main() {
    /* Инициализация SPI */
    /* Настройка выводов MOSI, SCK, SS на вывод */
    DDRB = (1<<PIN_MOSI)|(1<<PIN_SCK)|(1<<PIN_SS);
    /* Включение SPI в режиме ведущего, частота передачи f_clk/16 */
```

```
SPCR = (1<<SPE) | (1<<MSTR) | (1<<SPRO) | (1<<SPIE);
/* Инициализация портов ввода-вывода */
/* Настройка PIN SS1 на вывод */
  DDRB |= (1<<PIN SS1);
  PORTB \mid = (1<<PIN SS1);
/* Настройка РЕО на ввод с подтягивающим резистором */
  PORTE = (1<<BUTTON START);
  sei();
/* Бесконечный цикл */
  while(1) {
/* Проверка нажатия кнопки */
     if (!(PINE & (1<<BUTTON START))) {</pre>
/* Ожидание отпускания кнопки */
      while (!(PINE & (1<<BUTTON START)))
      while (sending);
         i = 0;
         PORTB &= \sim (1 << PIN SS1);
         SPDR = data[i];
         i++;
return 0;
```

Задание 3. Передача данных в симплексном режиме на макете

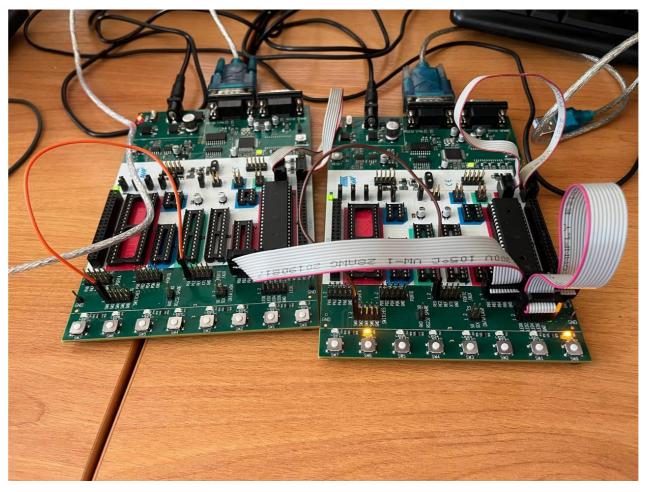


Рисунок 4 - Фотография макета сипринятым байтом на светодиодах

Задание 4. Передача данных в дуплексном режиме в Proteus

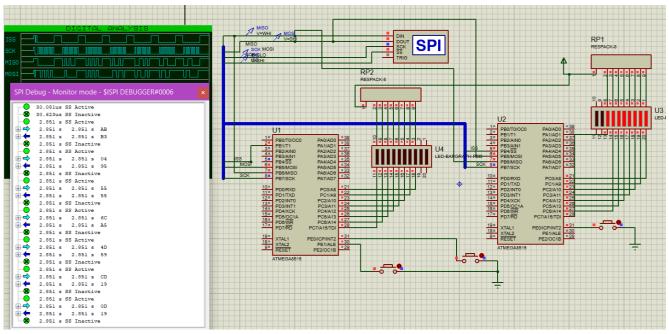


Рисунок 5 - Схема с открытым окном SPI Debugger

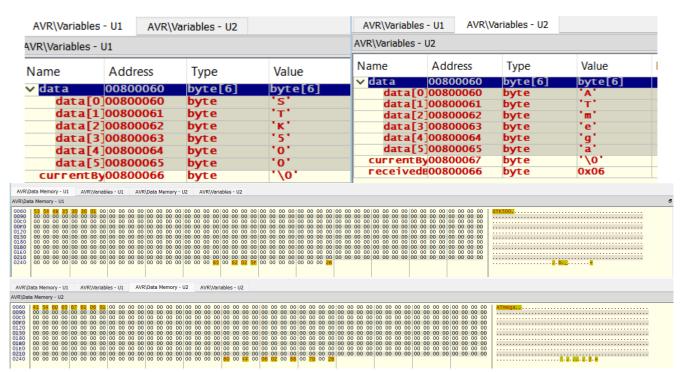


Рисунок 6 - Содержимое памяти обоих МК с выделенными байтами, которые были получены по SPI

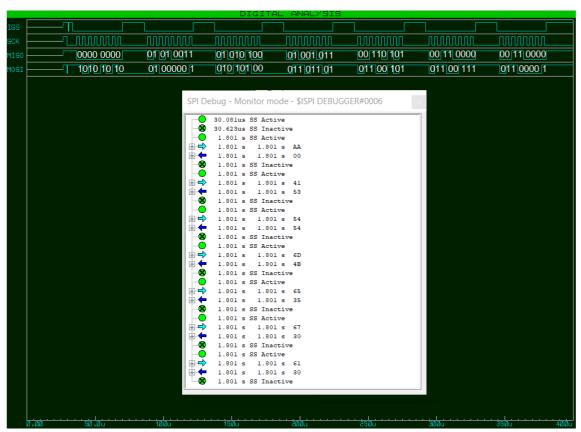


Рисунок 7 - Временная диаграмма с расшифровкой



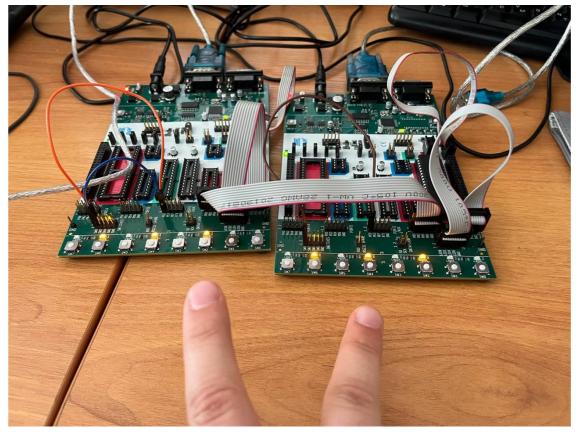


Рисунок 8 - Фотография макета с принятыми байтами на светодиодах

Задание 6. Передача произвольного сообщения

Листинг 2 - Программа ведущего

```
#include <avr/io.h>
#define F CPU 3690000
#include <util/delay.h>
/* Кнопки управления - РЕ */
#define BUTTON START 0
#define BUTTON SHOW 1
#define PIN SS 4
#define PIN SS1 1
#define PIN MOSI 5
#define PIN SCK 7
/* Maccив данных */
#define DATA LENGTH 5
unsigned char data[DATA_LENGTH] = {'H', 'e', 'l', 'o'};
uint8 t currentByte = 0; /* Выводимый байт */
/* Байт для подачи сигнала о начале обмена */
#define START SYM 0xAA
char SpiSendReceive(char c) {
 /* Выбор ведомого */
PORTB &= \sim (1 << PIN SS1);
 /* Отправка байта */
SPDR = c;
 /* Ожидание освобождения буфера */
while( !(SPSR & (1<<SPIF)) )
 /* Завершение обмена с ведомым */
PORTB |= (1<<PIN SS1);
 /* Чтение байта */
return SPDR;
int main() {
/* Инициализация SPI */
 /* Настройка выводов MOSI, SCK, SS на вывод */
DDRB = (1<<PIN MOSI) | (1<<PIN SCK) | (1<<PIN SS);
 /* Включение SPI в режиме ведущего, частота передачи f clk/16 */
 SPCR = (1<<SPE) | (1<<MSTR) | (1<<SPR0) | (1<<CPHA) | (1<<DORD);
 /* Инициализация портов ввода-вывода */
 /* Настройка PIN SS1 на вывод */
DDRB \mid = (1 << PIN SS1);
 PORTB |= (1<<PIN SS1);
 /* Настройка PEO, PE1 на ввод с подтягивающим резистором */
PORTE = (1<<BUTTON START) | (1<<BUTTON SHOW);
 /* Настройка PC на вывод */
 DDRC = 0xFF;
 /* Погасить светодиоды, подключенные к PC */
 PORTC = 0xFF;
 /* Бесконечный цикл */
 while(1) {
```

```
/* Проверка нажатия кнопки START */
 if (!(PINE & (1<<BUTTON START))) {
 /* Ожидание отпускания кнопки */
 while (!(PINE & (1<<BUTTON START)));
/* Отправка сигнала о начале обмена */
SpiSendReceive(START_SYM);
/* Задержка 10 мкc */
_delay_us(10);
/* Цикл передачи данных */
uint8_t i;
for (i = 0; i < DATA_LENGTH; i++) {</pre>
/* Отправка и прием і-го байта */
data[i] = SpiSendReceive(data[i]);
/* Задержка 10 мкc */
_delay_us(10);
}
/* Проверка нажатия кнопки SHOW */
if (!(PINE & (1<<BUTTON SHOW))) {</pre>
/* Ожидание отпускания кнопки */
while (!(PINE & (1<<BUTTON_SHOW)))</pre>
/* Вывод данных с инверсией битов для светодиодов */
PORTC = ~data[currentByte];
currentByte = (currentByte + 1) % DATA LENGTH;
}
}
return 0;
```

Листинг 3 - Программа ведомого

```
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
/* Khonka SHOW - PEO */
#define BUTTON SHOW 0
/* SPI MISO - PB6 */
#define PIN MISO 6
/* Maccив данных */
#define DATA LENGTH 5
unsigned char data[DATA_LENGTH] = \{'w', 'o', 'r', 'l', 'd'\};
uint8 t receivedBytes = 0; /* Счетчик принятых байтов */
uint8 t currentByte = 0; /* Выводимый байт */
/* Байт для подачи сигнала о начале обмена */
#define START SYM 0xAA
/* Обработчик прерывания SPI STC */
ISR(SPI STC vect) {
unsigned char incomingByte = SPDR;
if (incomingByte == START SYM) {8
```

```
/* Загрузка 0-го байта для дальнейшей отправки */
SPDR = data[0];
else if (receivedBytes < DATA LENGTH) {</pre>
SPDR = data[receivedBytes + 1];
data[receivedBytes] = incomingByte;
receivedBytes++;
/* Включить светодиоды по завершении приема */
if (receivedBytes == DATA LENGTH) {
PORTC = 0x00;
}
int main() {
/* Инициализация SPI */
/* Включение SPI в режиме ведомого */
SPCR = (1<<SPE) | (1<<SPIE) | (1<<CPHA) | (1<<DORD);
/* Инициализация портов ввода-вывода */
/* Настройка MISO на вывод */
DDRB = (1 << PIN MISO);
/* Настройка РЕО на ввод с подтягивающим резистором */
PORTE = (1 << BUTTON SHOW);
/* Настройка PC на вывод */
DDRC = 0xFF;
/* Погасить светодиоды, подключенные к PC */
PORTC = 0xFF;
/* Глобальное разрешение прерываний */
sei();
/* Вывод полученных данных на светодиоды, байт за байтом */
/* Бесконечный цикл */
while(1) {
/* Проверка нажатия кнопки */
if (!(PINE & (1<<BUTTON SHOW))) {
/* Ожидание отпускания кнопки */
while (!(PINE & (1<<BUTTON SHOW)))
/* Вывод данных с инверсией битов для светодиодов */
PORTC = ~data[currentByte];
currentByte = (currentByte + 1) % DATA LENGTH;
return 0;
```

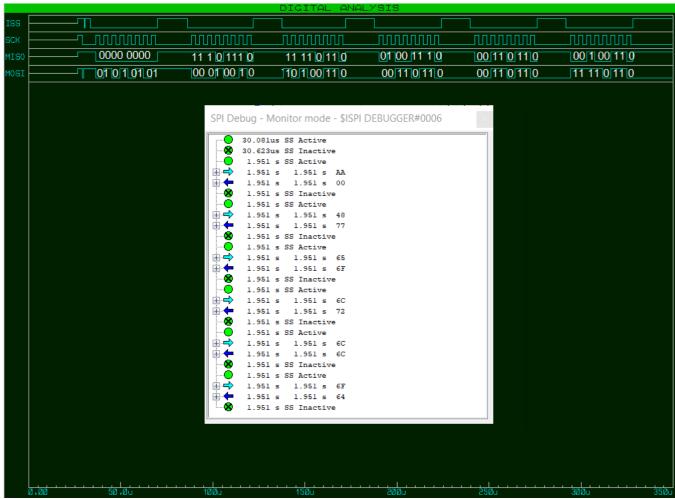


Рисунок 9 - Временная диаграмма с расшифровкой

Вывод

Изучил структуры модуля SPI в микроконтроллере AVR, а так же программировал передачу и прием данных по протоколу SPI.