

## I2C通信機能を ソフトで実現、I/Oポート設定

P3 OD	b7	
	b6	
	b5	CN2/ 28 : NMI
	b4	
	b3	
	b2	CN2/27 : I2C
	b1	CN2/26 : I2C
	b0	CN2/25 : RxD1

左は、今回 I2C で 使用する予定の、ポート3 の I/O ポート表です。  
この中の b1 と b2 を 使用します。

このポート3を 使用する上での注意点ですが NMI の入力端子でもある、P35 は、絶対に出力ポートにしては、ならない。という事です。  
出力ポートとして機能しない。というだけではなく、誤動作の原因にもなりかねません。

もう一つが、RxD1 として使用される P30 です。この端子は 周辺回路 SCI1 に 占有されてますので、出力ポートに設定しても I/O ポートとしてアクセスできません。RxD1 は、データ受信側なので、入力に設定します。

という事で、P35 と P30 は、入力に設定します。  
I2C で 使用する、P31( SCL ) と P32( SDA ) は 出力に設定します。P31 は、ずっと出力ポート となります。P32 は、Write 時の ACK 読出し時、データ Read 時に、一時的に 入力になります。  
初期化時の設定：

```
PORT3.PODR.BYTE = 0x06; // Data 初期値  
PORT3.PDR.BYTE = 0x06; // 入出力方向 初期値  
// P35 は 1 にしては いけない ハングする。?  
PORT3.ODR0.BYTE = 0x14;
```

// b1 と b2 を オープンドレインに設定

データ読み取り時の設定：

```
PORT3.PDR.BYTE = 0x02; // 入出力設定 Read 時  
に、なります。 次に、ソフトで制御するので、I2C 通信  
シーケンスをしっかり理解する必要があります。
```

過去の動画に「024 USB-I2C 変換アダプタを作る、  
続編」に I2C 通信シーケンスの いい資料が ありました  
ので流用します。私も 細かい事は 忘れていました。

# I2C通信シークエンス (1)

I2C通信は、SCLと SDAの2本の信号線を用います。待機中 SCLと SDAは、両方とも Hiレベルです。

## [1] スタートコンディション：

今から通信シークエンスを開始する事をマスタが、スレーブに通知するための信号です。SCLが、Hiの期間中に SDAを Hiから Lowに変化させます。

## [2] ストップコンディション：

マスタが、スレーブに対し通信を終了させる時に出します。SCLが、Hiの期間中に SDAを Lowから Hiに変化させます。

### スタートコンディション

SCL

SDA

Time

### ストップコンディション

SCL

SDA

Time

通常のデータビットでは、SCLが Lowの期間中に、SDAを変化させるので、データビットと、スタート／ストップ コンディションは、区別出来ます。

### 通常のデータビット

SCL

SDA

Time

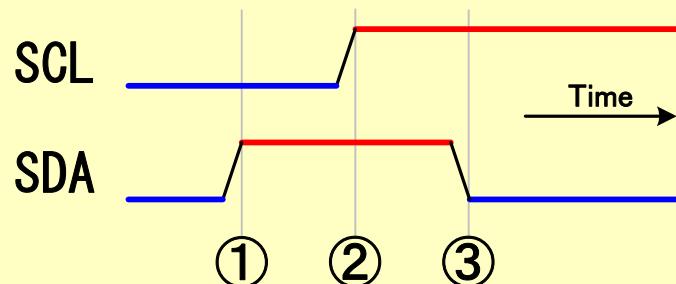
1, 0, 0 の 3bit出力例

## I2C通信シークエンス (2)

[3] リピートスタートコンディション：  
8pinの EEPROMをアクセスする際に  
リピートスタートコンディションを発行  
する場合があります。

- ① SCLが、Lowの期間に一旦、SDAをHi  
にします。
- ② SCLを Hiにします。
- ③ SDAを Lowにします。

リピートスタートコンディション



最近は、殆どのマイコンに、データ用フラッシュROMが入っている事もあり外付けで 8pinのシリアルEEPROMを使う事が、少なくなってきました。

これにより、リピートスタートコンディションを使う機会も減ったように思います。

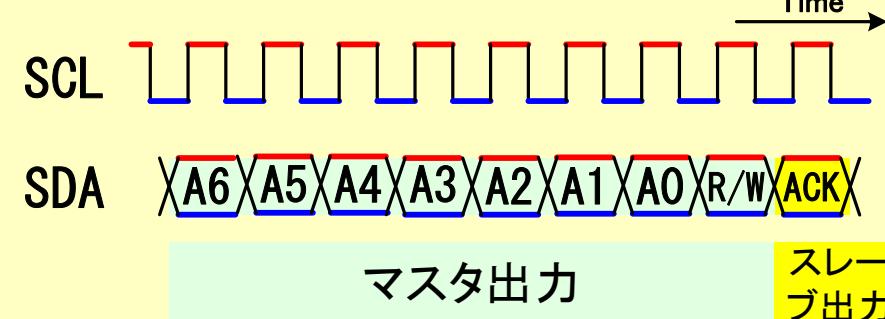
## I2C通信シーケンス (3)

### [4] I2Cコントロールバイト :

スタートコンディション直後、最初に出力するバイトデータが、コントロールバイトです。今回は、7bitアドレスで説明します。10bitアドレスも規格上はありますが、私は使った事が無いです。

- ① 一旦 SCLをLowに降ろします。
- ② スレーブのI2Cアドレスの A6 ~ A0 の 7bitを 順次 bit単位でスレーブに書き込みます。
- ③ 次にデータを書込む際は、Write (SDA=Low)、読出す際は、Read (SDA=Hi) を、1bit 出力します。  
スレーブからの ACK/NAK(1bit) を受け取ります。

### I2C コントロールバイトの出力



### [5] データバイト出力 (Write) :

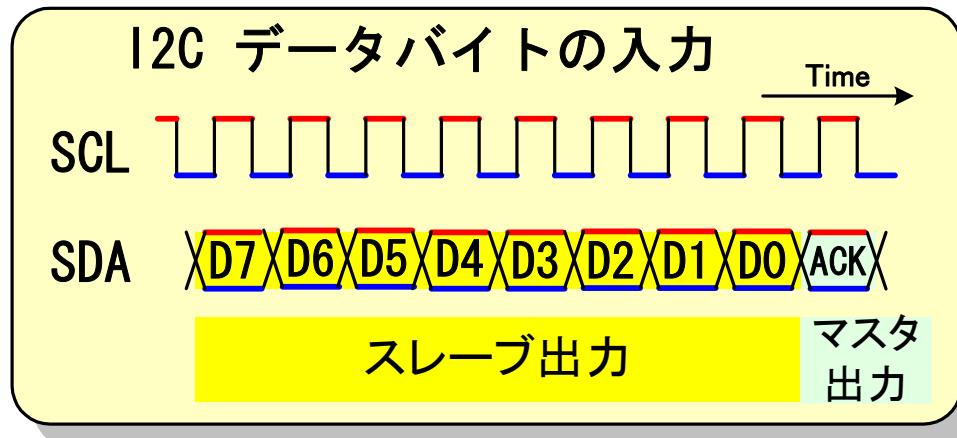
内容(データ)が異なるだけで、コントロールバイト出力と同じです。

### I2C データバイトの出力



## I2C通信シーケンス (4)

[6] データバイト入力 (Read) :  
SDAの出力元が、入れ替わるだけで  
シーケンスは、同じです。



## ACK/NAKについて

通常、通信制御コードの ACK、NAKは、肯定応答、否定応答の意味で、送り元が、受信側からNAKを受け取った場合は、再送信等のエラーリカバリ処理を行います。が、I2Cはどちらかというと、転送する最終バイト識別の意味合いで用います。

[7] 一連の電文シーケンス例：  
I2Cスレーブアドレス **30h** に、  
**40h**、**41h**のデータ2byteを 書き込む  
例です。

- ① スタートコンディションを実行。
  - ② 7bitAddress = **30H**でコントロール  
バイト(Write)を、出力します。
  - ③ データ**40h**を データバイトとして  
出力します。
  - ④ データ**41h**を データバイトとして  
出力します。
  - ⑤ ストップコンディションを実行。

## I2C通信機能を ソフトで実現、I/Oポート管理

I2Cの信号は、SCLと SDAの 2本だけです。であれば、SCLと SDAの 瞬時の組み合わせは、4パターンだけです。

SDA(P32) SCL(P31) P3に出力するデータ

0	0	00h
0	1	02h
1	0	04h
1	1	06h

よって、00h、02h、04h、06h を 差し替えながら、ポート3に出力する事で、I2Cのシーケンスが作れます。

ビットデータの読み出し時は、SDA出力はオープンドレインなので、1にしておいた方がいいと思います。

であれば 04h、06h を 使う事になります。

書き込み時と 読み出し時の SDAの入出力切り替えは、以下のように ディレクション制御を行います。

```
PORT3.PDR.BYTE = 0x06; // 書き込み切り替え  
// SDA=1 、 SCL=1
```

```
PORT3.PDR.BYTE = 0x02; // 読み出し切り替え  
// SDA=0 、 SCL=1
```

左の 4つの 出力データパターンと上記 2つの ディレクション制御を 組み合わせれば、I2C 通信シーケンスは 実現出来ます。

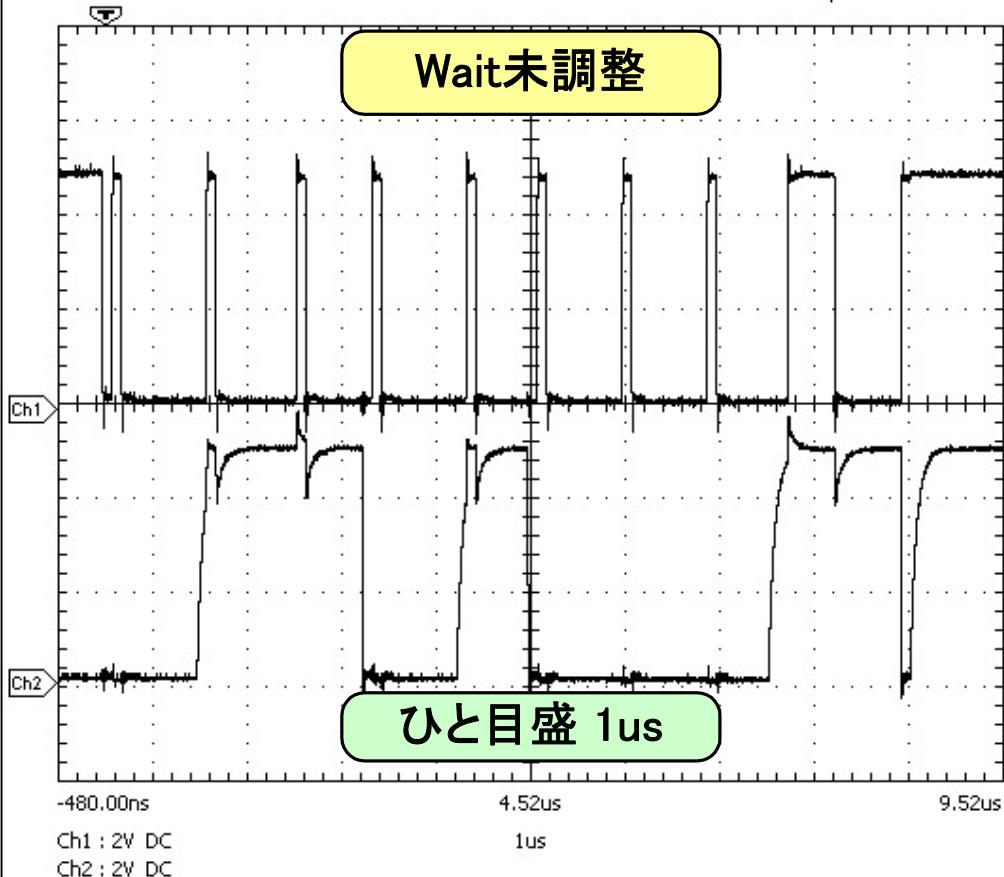
ここまで、約束事を決めれば、あとはプログラムを作成した方が 早いと思います。

RX220で プログラムを作成した場合、400Kbpsよりも 早く動く事も考えられます。 その場合僅かな 空ループを入れて、オシロを見ながらタイミング調整を 行う必要があります。

SCLの1ビット周期が 1usぐらいで、  
パルス幅も狭い。 という事で 早過ぎる。

コマンドバイトの **SCL** と **SDA(34h)**

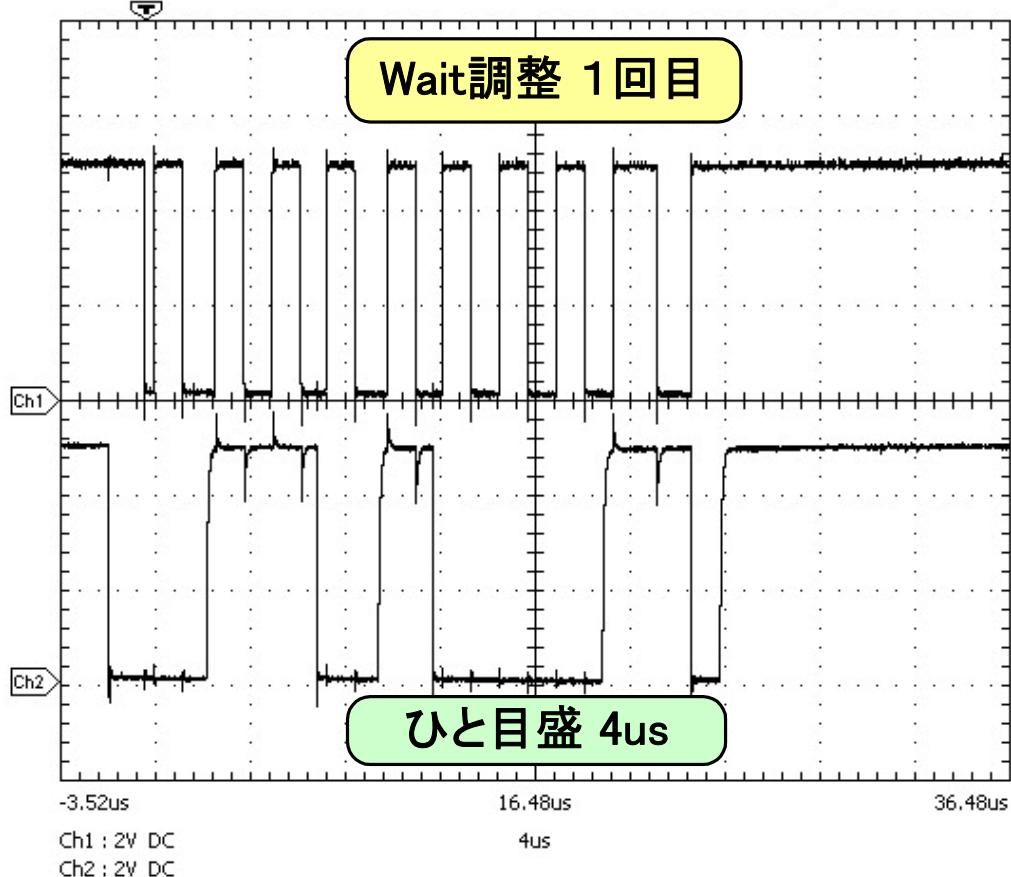
26-Sept-2022 14:5:19



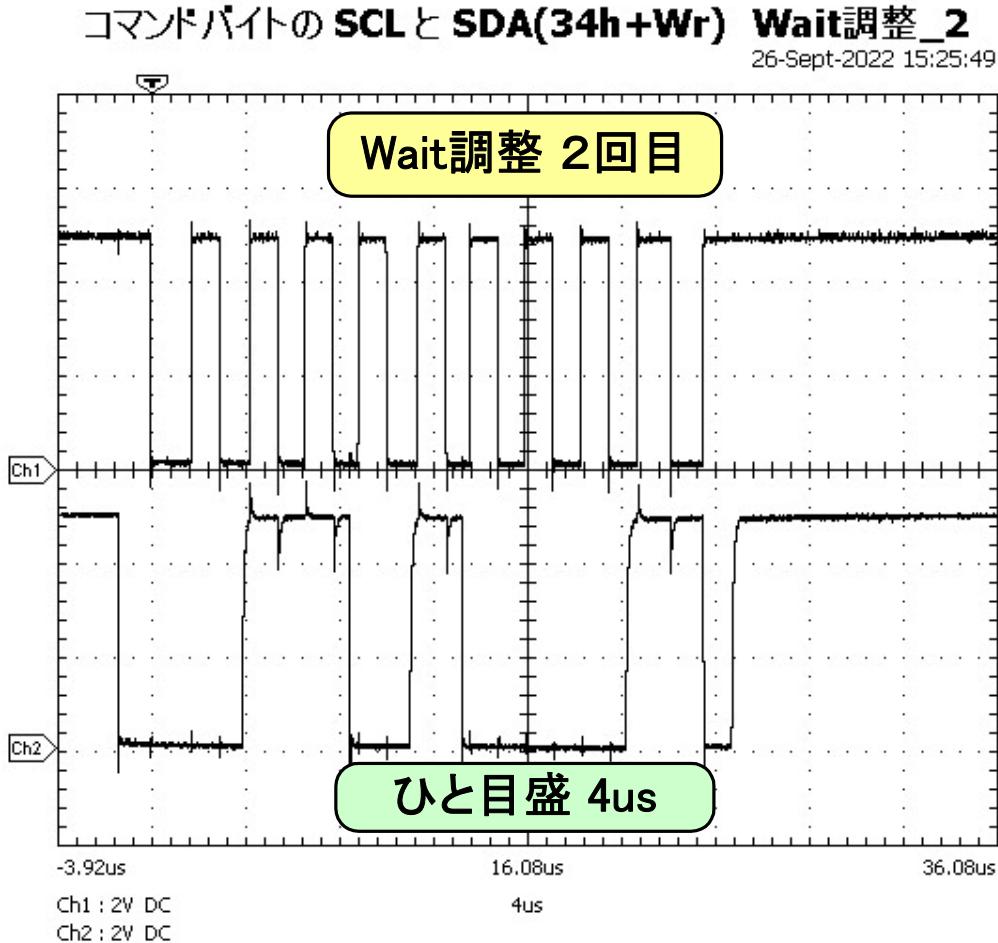
SCLの1ビット周期が 2.5usぐらいに調整  
パルス幅を 1.2usぐらいに調整。 約 400Kbps

コマンドバイトの **SCL** と **SDA(34h+Wr)** **Wait調整\_1**

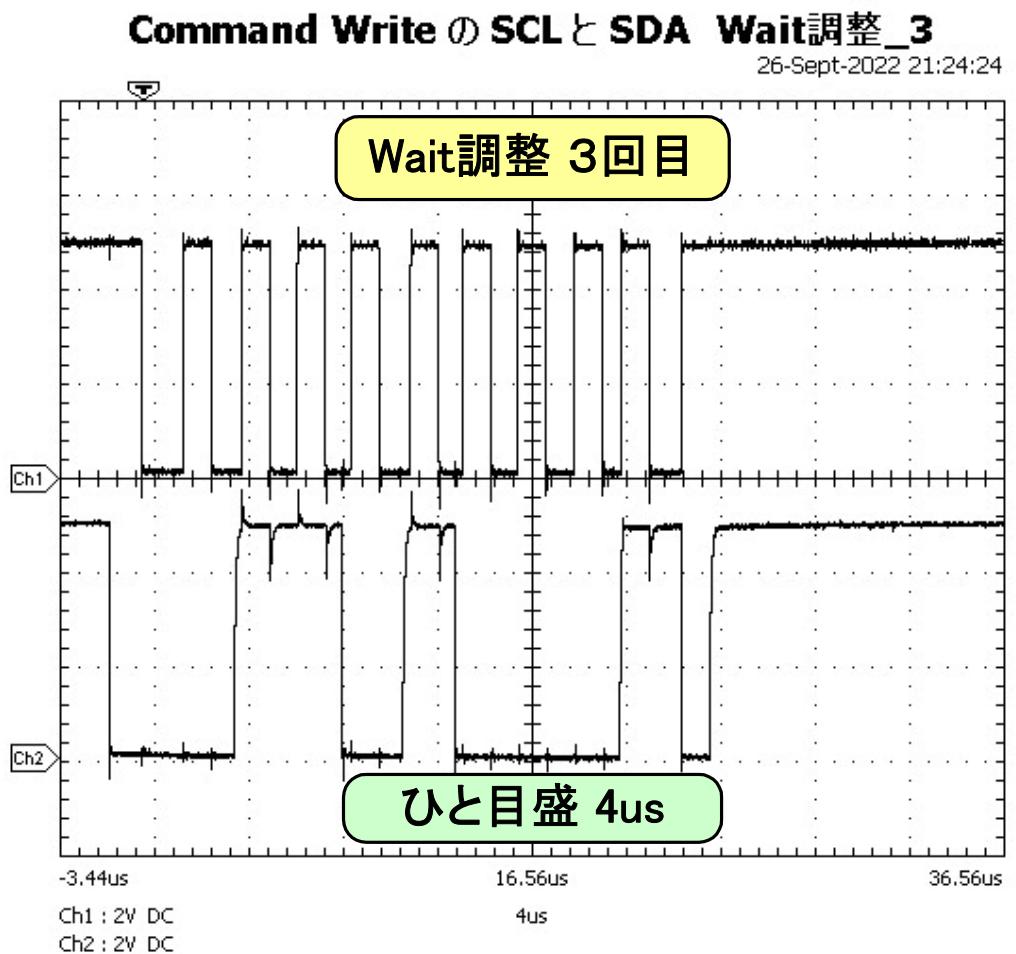
26-Sept-2022 14:51:46



## 局部的に狭いパルス幅等の微調整1



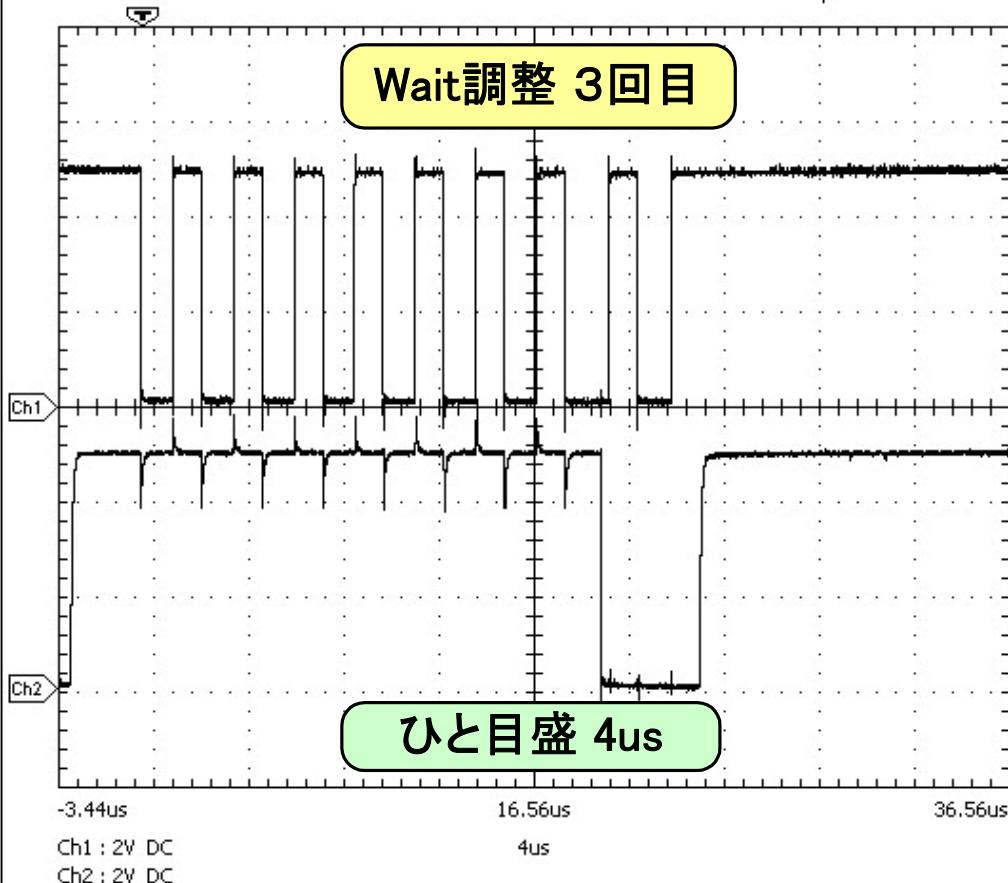
## 局部的に狭いパルス幅等の微調整2



この波形は、Read時の波形です。  
SCLパルスが Hiのタイミングで  
データを、読み込みます。

### Byte Read の SCL と SDA Wait調整\_3

26-Sept-2022 21:20:23



C言語ソースで、具体的な Wait調整は、

// マイクロ秒レベルの時間待ち処理

```
#define WAIT_0  for( jk=0; jk<2; jk++ )
#define WAIT_1  for( jk=0; jk<6; jk++ )
#define WAIT_4  for( jk=0; jk<4; jk++ )
#define WAIT_5  for( jk=0; jk<3; jk++ )
```

上記、for文のマクロ定義を行い、以下の様に使用しました。

```
void i2c_start_cond( void )
{
```

    Uchar jk;

```
    TP_D1_C1; // SCL = H , SDA = H
    WAIT_1;    // μs オーダーの 時間待
    TP_D0_C1; // SCL = H , SDA = L
}
```

TP\_D1\_C1等のマクロは ソースを確認して下さい。  
やはり、for文の空ループでは、待ち時間の分解能が荒いので、出来れば アセンブラーで NOP命令を並べて調整したいです。

順番が、前後しますが  
右上の画像は、ポカミスで、I<sub>2</sub>Cバスの SCL、  
SDA に、プルアップ抵抗を入れ忘れてました。  
後で、気付いたので 基板上に プルアップ抵  
抗を、入れるスペースも無かったので、中継の  
コネクタを作り、そこにプルアップ抵抗を入れま  
した。V<sub>cc</sub>と GNDの配線も通していたので、プ  
ルアップ抵抗が付けられたという事です。  
見た目が、みっともないですね。

右下の画像は、上側の ICが、SPIインタ  
フェースの MCP23S17です。下側の ICが、  
I<sub>2</sub>Cインターフェースの MCP23017 です。

どうでもいい事ですが、MCP23S17の文字が  
薄くなっているのは、MCP23S17を、先に使  
いだした関係で、その分 触ってるからではないか  
と思います。

