

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 占有されていますので、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と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通信シーケンス (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:

今から通信シーケ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

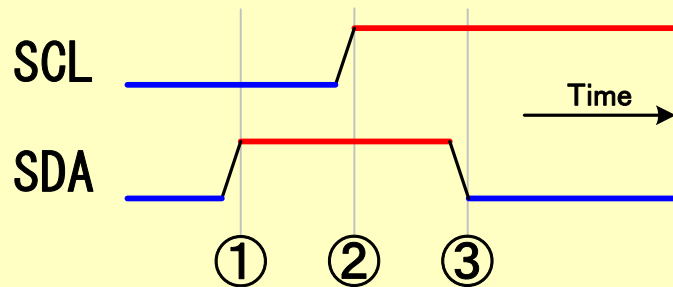
1, 0, 0 の 3bit出力例

I2C通信シーケンス (2)

[3] リピートスタートコンディション：
8ピンの 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



最近では、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。

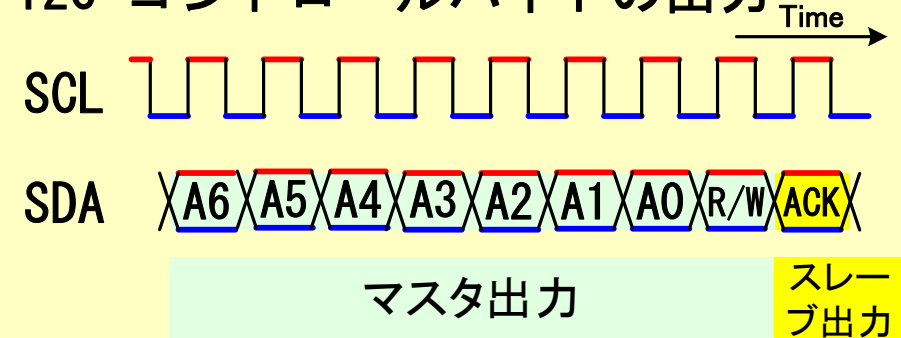
I2C通信シーケンス (3)

[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。

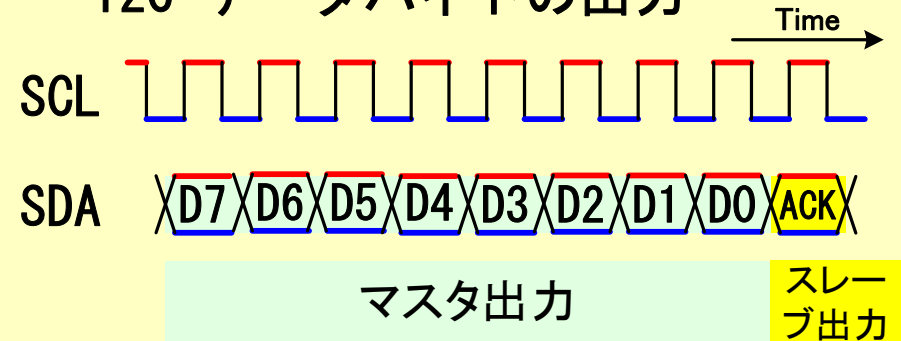
- ① 一旦 SCLをLowに降ろします。
- ② スレーブのI2Cアドレスの A6 ~ A0 の 7bitを 順次 bit単位でスレーブに書き込みます。
- ③ 次にデータを書込む際は、Write (SDA=Low)、読出す際は、Read (SDA=Hi)を、1bit 出力します。スレーブからの ACK/NAK (1bit) を受け取ります。

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。

I2C データバイトの入力



- [7] 一連の電文シーケンス例 :
I2Cスレーブアドレス **3Ch** 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 = **3CH**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。

ACK/NAKに関して :

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。

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。

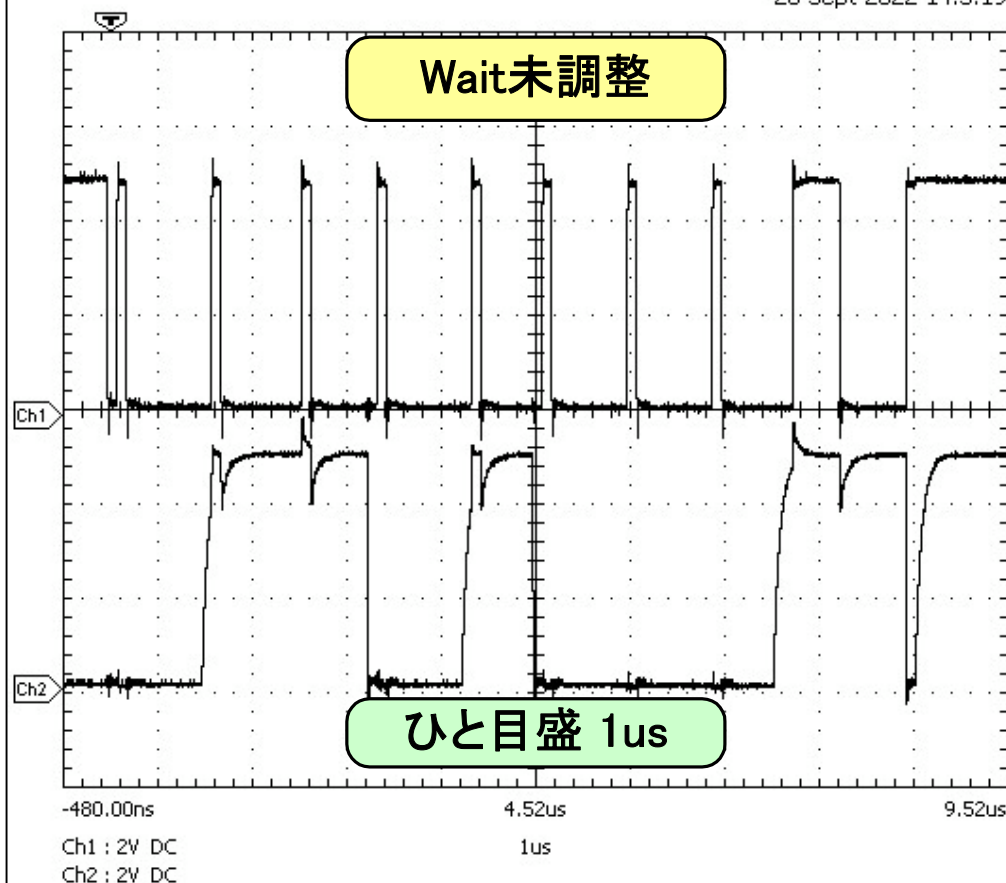
ここまで、約束事を決めれば、あとはプログ
ラムを作成した方が 早いと思います。

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 $1\mu\text{s}$ 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)

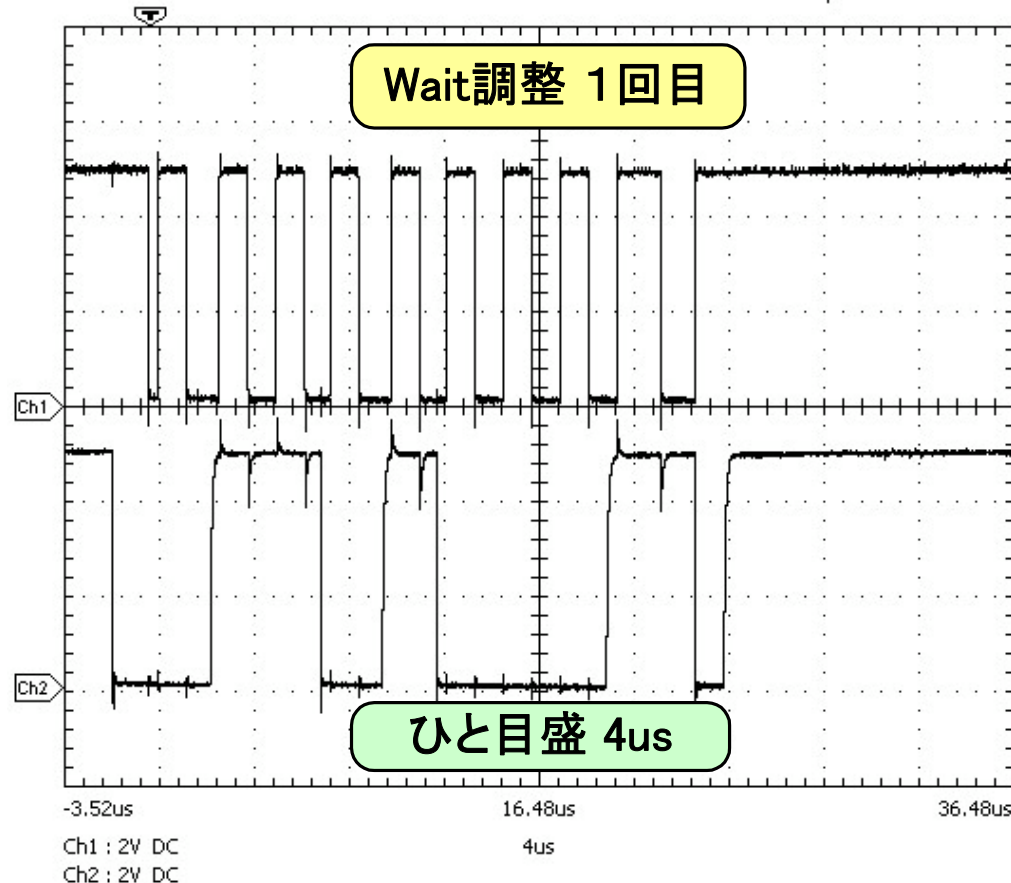
26-Sept-2022 14:5:19



SCLの1ビット周期が $2.5\mu\text{s}$ ぐらいに調整
パルス幅を $1.2\mu\text{s}$ ぐらいに調整。約 400Kbps

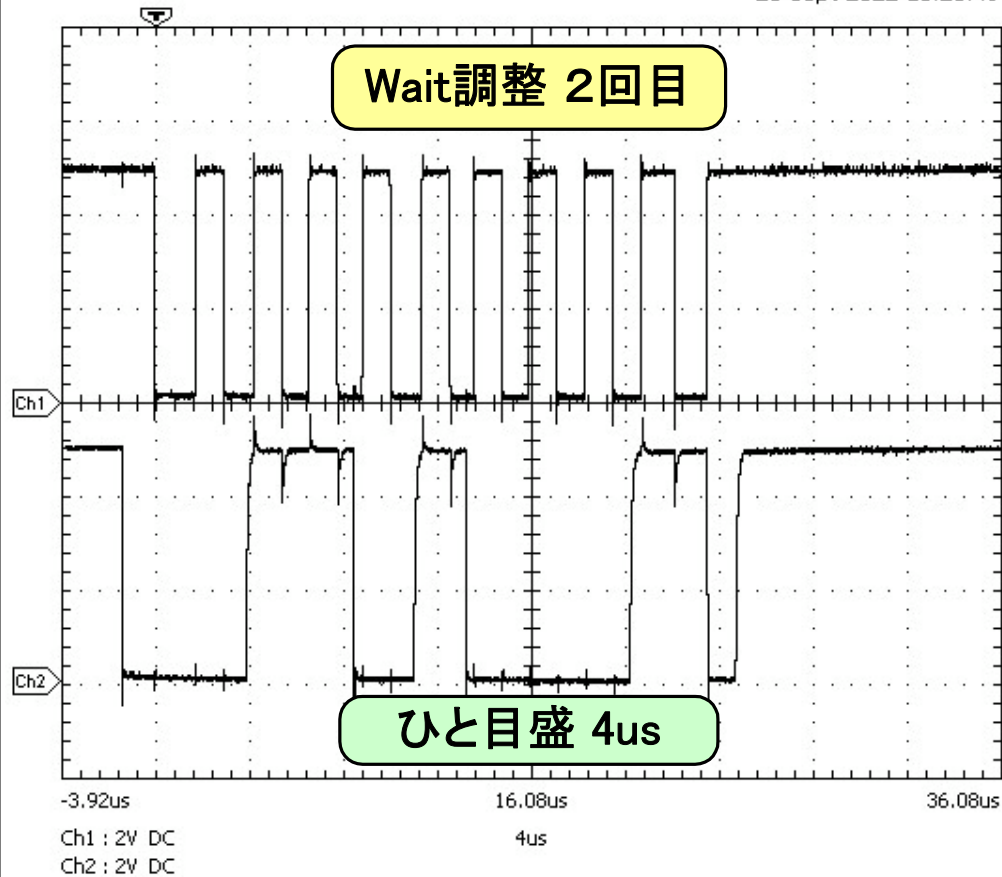
コマンドバイトの SCL と SDA(34h+Wr) Wait調整_1

26-Sept-2022 14:51:46



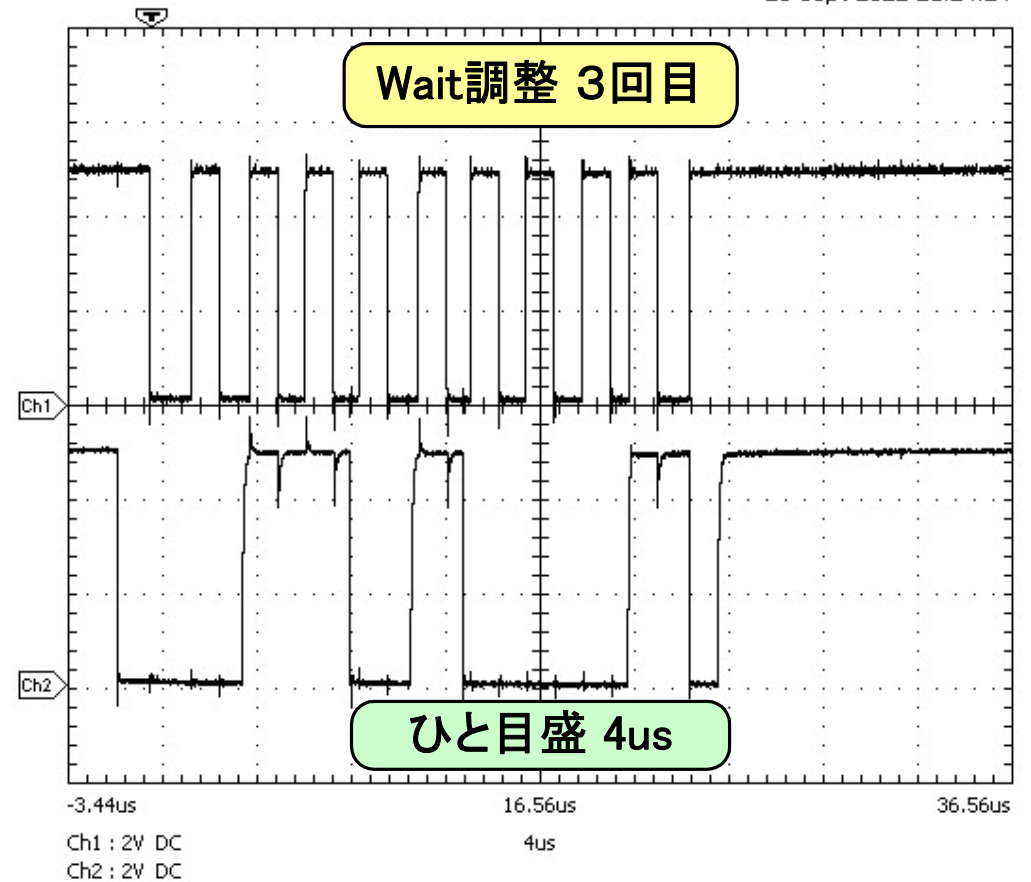
局部的に狭いパルス幅等の微調整1

コマンドバイトの **SCL** と **SDA(34h+Wr)** Wait調整_2
26-Sept-2022 15:25:49



局部的に狭いパルス幅等の微調整2

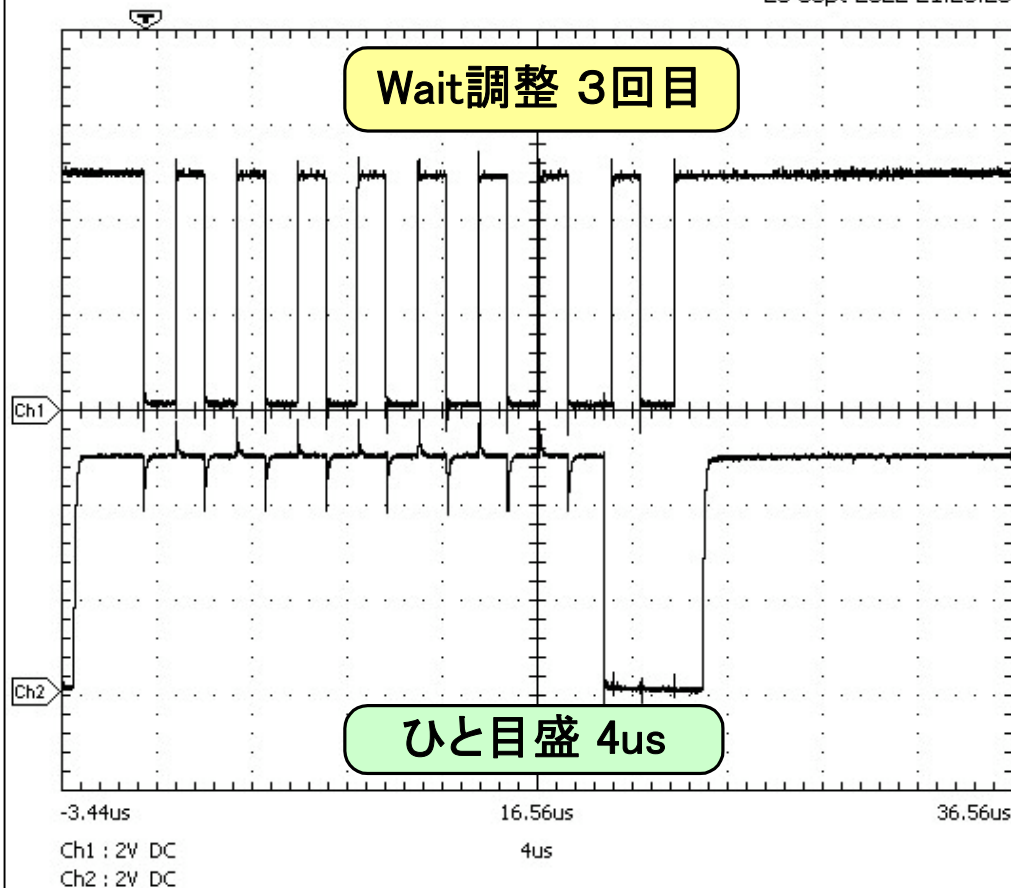
Command Write の **SCL** と **SDA** Wait調整_3
26-Sept-2022 21:24:24



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**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、I2C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。Vcc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、I2Cインタフェースの 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、先に使った関係で、その分 触ってるからではないかと思います。

