

如何在M68HC08、HCS08和HCS12 微控制器上应用IIC模块

作者: Stanislav Arendarik
应用工程师
捷克共和国, 罗斯诺夫

1 简介

此应用笔记是如何在飞思卡尔的微控制器上应用 IIC 模块的一个示例。IIC 模块可以分别在主模式或从模式下使用。在这种情况下, 由于 IIC 总线主要用于在微控制器 (MCU) 和 IIC 外设之间的通信, 因此主模式时与串行 EEPROM 进行通信。IIC 总线可以在两个微控制器 (MCU) 之间直接进行通信, 然而 SPI 总线却更适用于这种应用。

此应用笔记总结了通用IIC总线状态和定义, 并提供了如何与串行EEPROM进行通信的示例 (24C16和24C512)。您可以轻松地用另外一个 IIC 器件取代EEPROM, 但是必须改变将其标识为从器件的IIC地址字节。

目录

1	简介.....	1
2	IIC 总线摘要.....	2
2.1	IIC总线术语.....	2
2.2	位传输.....	2
2.3	起始条件和停止条件 (START and STOP Conditions).....	3
2.4	总线通信.....	3
2.5	控制字节.....	3
2.6	地址字节.....	4
2.7	应答.....	4
2.8	读/写格式.....	5
3	用于微控制器的IIC软件程序.....	5
3.1	IIC的初始化.....	6
3.2	写入功能.....	7
3.3	读取功能.....	9
3.4	中断应用举例.....	13
3.4.1	MCU作为主机.....	13
3.4.2	MCU作为从机.....	16
4	结论.....	17

2 IIC 总线摘要

IIC总线是基于主机和从机间线与（开漏）连接的双向、两线式总线。为实现正确的功能，需要使用上拉电阻。每次数据的传输都由主机发出，并且得到从机的应答或响应。

2.1 IIC总线术语

下面是在这个应用笔记中使用到的IIC总线术语：

- **发送器 (Transmitter)** - 发送数据到总线的器件。一个发送器可以根据自身要求，将数据置于总线上（主发送器），或者对来自另外一个器件的数据请求进行响应（从发送器）。
- **接收器 (Receiver)** - 从总线接收数据的器件。
- **主机 (Master)** - 初始化传输，产生时钟信号和终止传输的器件。一个主机可以被当作一个接受器或发射器。
- **从机 (Slave)** - 由主机寻址的器件。从机可能成为接收器或发送器。
- **多主机 (Multi-master)** - 不止一个的主机可以共存于一个总线上，而不产生冲突或数据丢失。
- **仲裁 (Arbitration)** - 预先设定程序，一次授权一个主机来控制总线。
- **同步 (Synchronization)** - 预先设定程序，使两个或更多主机所提供的时钟信号同步。
- **SDA** - 数据信号线（串行数据）。
- **SCL** - 时钟信号线（串行时钟）。

SDA和SCL是通过一个电流源或上拉电阻与正电源相连接的双向信号线。当总线空闲时，这两条信号线都保持高电平。在标准模式下，IIC总线上的数据能以高达100kbit/S的速度传输，在快速模式下传输速度为400kbit/s，在高速模式下则高达3.4Mbit/s。与总线连接的器件数量仅取决于总线电容，其限度为400pF。

2.2 位传输

SDA线上的数据必须在时钟处于高电平期间保持稳定。在SCL线上的时钟信号处于低电平时，SDA线的高电平状态或低电平状态才能产生变化。（见图1）

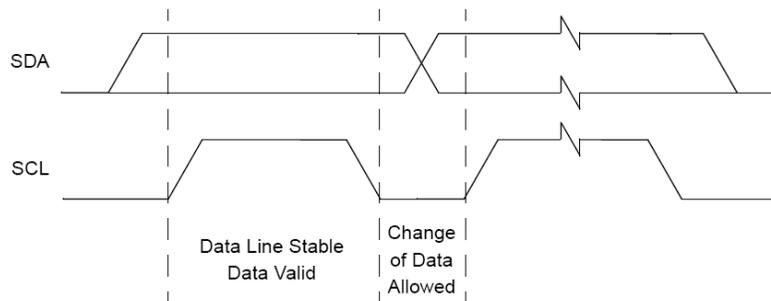


图1: 位传输

2.3 起始条件和停止条件(START and STOP Conditions)

在IIC总线程序内出现的一种独特的状态，被定义为起始条件和停止条件(START and STOP Conditions)(见图2)。当SCL线处于高电平时，SDA线从高电平向低电平跳变时定义为起始(START)条件。当SCL线处于高电平时，SDA线从低电平向高电平跳变时为停止(STOP)条件。起始(START)条件和停止(STOP)条件只能由主机产生。如果在起始(START)之前和停止(STOP)条件之后SDA和SCL线保持在一个高电平，那么总线将是空闲的。

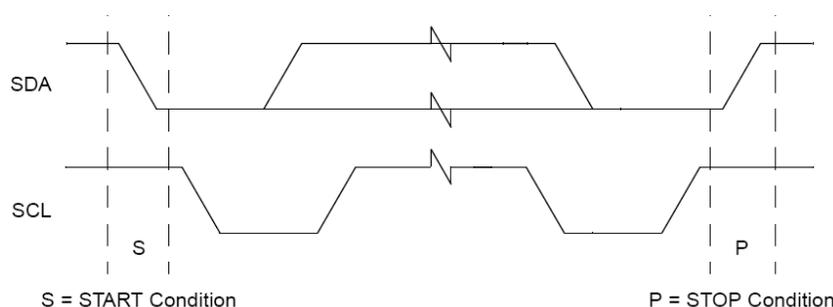


图2: 起始条件和停止条件

2.4 总线通信

总线传输协议是基于一个起始于应答位(ACK)信号的字节传输之上。字节传输从最高位(MSB)开始，到最低位结束(LSB)。传输的每位都由SCL正时钟脉冲计数。第9个SCL脉冲为ACK位。

每个总线传输都由主机发起，主机将起始(START)条件发给总线。而连续的下一个字节序列取决于通过IIC总线传输的数据。

2.5 控制字节

控制字节总是跟随于起始(START)状态。控制字节选择并激活总线上特定的器件；见图3的控制字节结构。前四位是从机的控制代码。例如，串行EEPROM的控制字节是A0(控制代码是二进制的“1010”)。接下来的三位是对连接在总线上的EEPROM芯片的片选信号。EEPROM使用这三位进行多器件操作，但是如果内存地址字节位数大于8位或16位，它们将被用作内部EEPROM地址的更高位。这个地址取决于EEPROM的容量。例如，如果容量处于16kbits的范围内，这三个字节将是地址中最高的三位。

第8位是R/W(读取/写入)位。这一位决定了对从机所请求的操作：

- 如果字节为0，就意味着处于写入操作状态。
- 如果字节为1，就意味着处于读取操作状态。

第九位是ACK位，并且它总是由从机产生。

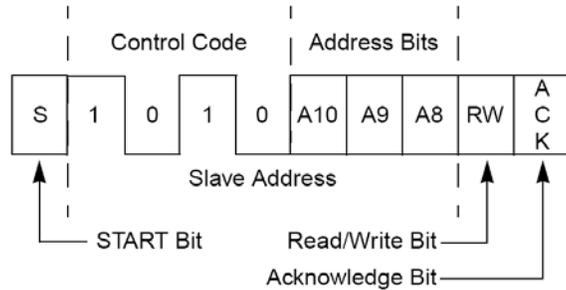


图3: 控制字节结构

2.6 地址字节

地址字节将地址信息带给从机。这个字节决定了在EEPROM中的实际地址，将向这个地址读取或写入数据。地址信息结构取决于所连接的EEPROM的容量。高达16kbits的EEPROM使用单地址字节，但是具有更高容量的EEPROM使用双字节地址（地址H和地址L）。首先发送地址H。图4显示了单字节地址的地址字节结构，图5中显示双字节地址的地址字节结构。EEPROM型24C16和24C512作为通信器件使用。

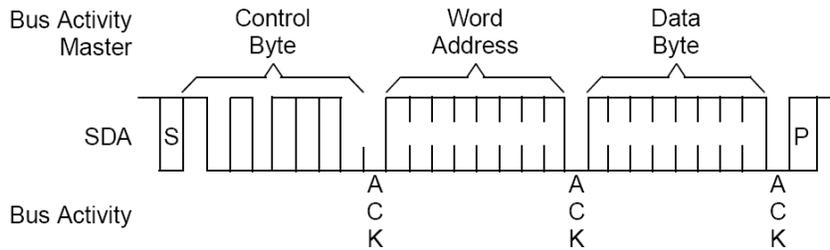


图4: 单字节地址IIC写入格式

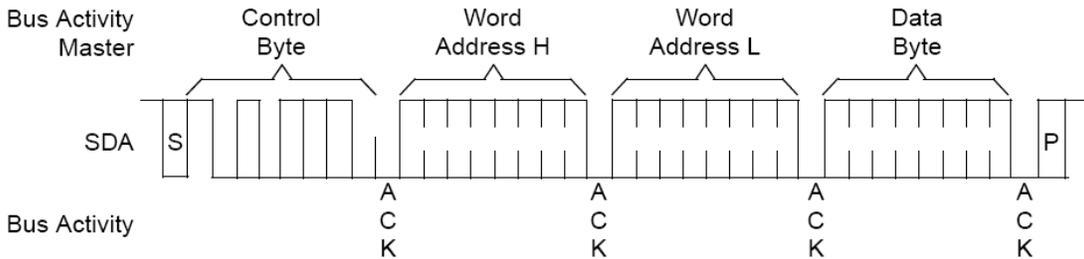


图5: 双字节地址IIC写入格式

2.7 应答

在SCL线上的第9脉冲期间，应答位（ACK）在SDA线上是低电平脉冲。SCL脉冲总是由主机产生。接收器产生ACK脉冲。这就意味着在写操作中，在每一个字节被传输之后，从机发出ACK信号。在读操作中，当控制字节和地址字节由主机发出时，从机发出ACK信号；当主机接收来自从机的数据时，主机将会发出ACK信号。

2.8 读取/写入格式

在IIC总线上有两种数据传输：

- 在从机中读取数据
- 将数据写入从机

当执行写入操作时，一个数据字节将紧随地址字节之后。这个数据字节包括了在地址字节中将被写入地址中的实际数据；见图4和图5。

当读取操作执行通信协议的第一部分时：

1. 主机将实际地址写入从机。
2. 主机将重复的起始（START）条件发送到总线，带有一个等于1的读取/写入模式的控制字节。
3. 从机发送ACK并且立即发送实际要求的数据。

见图6的读取操作结构。

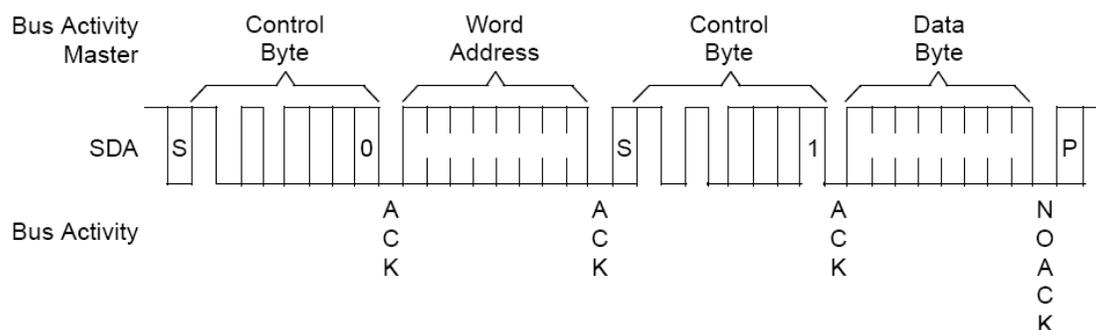


图 6：读取操作结构

见图 4、图 5 和图 6 中的读取字节和写入字节操作。第二种数据传输采用页写入和页读取的形式。想要获得这些类型的更多信息，敬请参阅从机数据表。

3 用于微控制器的IIC软件程序

您可以在MCU数据手册中获得IIC模块的详细说明。下面是其简介：

- **地址寄存器** - HC908中用到的地址寄存器与S08和S12微控制器中的不同。在HC908的内核中，地址寄存器的内容在起始（START）条件后将自动发送，数据寄存器的内容依据该状态而定。这个地址寄存器在从模式下也用作其自身的IIC从机地址。在S08和S12内核中，地址寄存器仅在从模式下激活，并在总线上组成了其自己的微控制器IIC从机地址。这可以被用在总线有多微控制器连接时使用。
- **分频寄存器** - 决定SCL的时钟速度。总线频率作为IIC模块的源频率。
- **控制寄存器** - 功能性的控制所有的IIC模块。
- **状态寄存器** - 包括关于实际总线状态的信息。
- **数据寄存器** - 作为所有在总线传输的信息的输入和输出点。

3.1 IIC 的初始化

主要的任务是设置合适的SCL时钟信号的速度。这些时钟是基于总线频率的。下一个任务是设置IIC模块功能 - 即使用或不使用中断服务程序、激活IIC模块以及设置从模式。敬请参考例1、例2和例3。

例1. 用于HC908微控制器的软件（使用MC68HC908AP64）

```
void init_I2C (void)
{
    MMCR1_MMEN = 1;      // Enable IIC;
    MMCR1_MMCLRBB = 1;  // Clear bus busy flag;
    MMCR1_MMTXAK = 1;
    MMCR2_MMRW = 0;     // R/W bit = 0;
    MMCR2_MMAST = 0;   // Slave mode actually;
    MMCR2_MMNAKIF = 0;
    MMCR2_MMALIF = 0;  // Clear flags;
    MMSR = 0;          // Clear all flags (Status register);
    MMFDR = 3;        // Set speed to 25kHz for Bus = 4MHz;
}

```

例2. 用于9S12微控制器的软件（使用MC9S12DP256B）

```
void Init_I2C(void)
{
    IBFD = 0x4C;        // frequency divider register: Bus = 8MHz => SCL = 91kHz;
    IBAD = 0x00;        // slave address of this module;
    IBCR = 0x80;        // enable I2C module and No interrupts;
    IBSR_IBAL = 1;     // clear the IBAL flag;
}

```

例3. 用于9S08微控制器的软件（使用MC9S08GB60）

```
void Init_I2C (void)
{
    IIC1C_IIC1EN = 1;  // Enable I2C;
    IIC1C_TXAK = 1;   // not generate ACK by master after transfer;
    IIC1C_MST = 0;    // Slave mode actually;
    IIC1F = 0x99;     // Set speed to 50kHz for Bus = 18.8743MHz;
                    // 12.5k->0x39; 50k->0x99; 100k->0x59;

    IIC1S_BUSY = 1;   // Clear bus busy flag;
    IIC1S_SRW = 0;    // R/W bit = 0;
    IIC1S_IIC1IF = 0;
    IIC1S_ARBL = 0;   // Clear flag;
}

```

3.2 写入功能

我们将首先讨论在一个地址上写入从机的情况。为了完成这一任务，通过在从机地址字节之后发送起始（START）位，激活与从机之间的通信。这些位的内容已在2.6节（即“地址字节”）讨论。当主机发送这个字节时，从机在第9个脉冲间发送ACK位。从机必须对主机发送的每个字节进行应答。

下一个字节（第二个字节）是内存阵列的内部地址。根据内存的容量，这个地址可以是一个字节或两个字节。从机必须对主机发送的每个字节进行应答。

第三个字节（对于大存储器而言是第四个字节）是数据字节 - 此数据将写入一个特定的地址中。从机的ACK信号位于这个数据字节之后。当主机收到这个ACK位时，它会产生一个停止（STOP）位。此时，从机内部将断开与IIC总线连接，并且在内部处理写入操作。当从机处理所要求的操作（写入操作）时，它不能响应主机的下一个请求。因此，主机必须等待一段时间，这段时间由从机数据表所定义，或者它必须周期性的向从机发送请求并且检测正确的响应（来自从机的ACK信号）。

例4. HC908微控制器的写入字节（使用MC68HC908AP64和24C16）

```
void I2C_write_byte (byte addr, byte wr_data)
{
    MMCR2_MMRW = 0;           // Set Write mode;
    MMADR = own_sl_addr;     // set combined address of Slave for write;
    MMDTR = addr;           // set address of Slave to read;
    //-----start of transmit bytes to IIC bus-----
    MMCR2_MMAST = 1;        // Start transfer - Master bit = 1;
    while (!(MMSR_MMTXBE)); // wait till data transferred;
    while (MMSR_MMRXAK);    // wait for ACK from slave;
    //-----Slave ACK occurred-----
    MMDTR = wr_data;        // write data byte into EEPROM;
    while (!(MMSR_MMTXBE)); // wait till data transferred;
    MMDTR = 0xFF;           // generate SCL impulse for slave to send ACK bit;
    while (MMSR_MMRXAK);    // wait for ACK from slave;
    MMCR2_MMAST = 0;        // STOP bit;
}

```

例6和例7用于更大容量的EEPROM（24C512）。如例5中所定义的那样，字地址可以分为两个部分（两个字节）：低字节和高字节。

例5. 分为低字节和高字节的字地址

```

typedef union
{
    word EE_Address;
    struct
    {
        byte Address_H;
        byte Address_L;
    }Bytes;
}tAddr;

tAddr sADDR;
#define Address sADDR.EE_Address
#define Addr_L sADDR.Bytes.Address_L
#define Addr_H sADDR.Bytes.Address_H

```

例6. 9S08微控制器的写入字节（使用MC9S08GB60和24C16）

```

void IIC_write_byte(word addr, byte data)
{
    Address = addr;          // load address;
    temp = (Addr_H & 0x07) << 1;
    IIC1C_TXAK = 0;         // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
    IIC1C |= 0x30;          // And generate START condition;
    //-----start of transmit first byte to IIC bus-----
    IIC1D = IIC_SLAVE | temp; // Address the slave and set up for master transmit;
    while (!IIC1S_IICIF);    // wait until IBIF;
    IIC1S_IICIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC1S_RXAK);       // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC1D = Addr_L;          // Send low byte of the word address;
    while (!IIC1S_IICIF);    // wait until IBIF;
    IIC1S_IICIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC1S_RXAK);       // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC1D = data;
    while (!IIC1S_IICIF);    // wait until IBIF;
    IIC1S_IICIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC1S_RXAK);       // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC1S_IICIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    IIC1C_MST = 0;           // generate STOP condition;
}

```

例7. 9S12微控制器的写入字节（使用MC9S12XDT512）

```

void IIC_write_byte(word addr, byte data)
{
    Address = addr;          // load address;
    IIC0_IBCR_TXAK = 0;      // TXAK = 0;
    IIC0_IBCR |= 0x30;       // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
    // And generate START condition;
    //-----start of transmit first byte to IIC bus-----
    IIC0_IBDR = slavewrite;  // Address the slave and set up for master transmit;
}

```

```

while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;      // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK); // check for RXAK;
//-----Slave ACK occurred-----
IIC0_IBDR = Addr_H;    // Send high byte of the word address;
while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;     // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK); // check for RXAK;
//-----Slave ACK occurred-----
IIC0_IBDR = Addr_L;    // Send low byte of the word address;
while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;     // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK); // check for RXAK;
//-----Slave ACK occurred-----
IIC0_IBDR = data;
while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;     // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK); // check for RXAK;
//-----Slave ACK occurred-----
IIC0_IBCR_MS_SL = 0; // generate STOP condition;
}

```

3.3 读取功能

读取功能与写入功能相似。首先，将地址（字节和文字）写入从机。来自从机的ACK位总是位于这些写循环之后。当地址正确地写入从机时，主机产生重复起始（REPEAT START）条件。然后，主机再一次发送控制字节，但是采用的是等于1的读取/写入位。这就意味着读自从机的功能。从机的ACK字节位于这个字节之后。然后，主模式必须切换到接收模式，并且执行从IIC数据寄存器（IICDR）读取数据的功能。这个指令产生了SCL脉冲，使从机可以从要求的地址中发送数据。

有两个可能的选项：

- 如果主机不需要来自从机的下一个数据字节，它将发送NOACK（ACK=1）信号和停止（STOP）条件。
- 如果主机需要来自从机的下一个数据字节，它会产生ACK位（ACK=0）。

从机识别此ACK位后，将内部的地址指示器移动到下一个地址。然后，主机执行从IICDR中读取数据的功能，为从机发送数据产生下一系列的SCL脉冲。此序列可以无限的执行下去。

例8. HC908系列的读取字节（用于 HC908AP64）

```

byte I2C_read_byte (byte addr)//output is byte "rd_data";
{
  MMCR2_MMRW = 0;          // Set Write mode;
  MMADR = own_sl_addr;     // set combined address of Slave for write;
  MMDTR = addr;           // set address;
  //-----start of transmit first byte to IIC bus-----
  MMCR2_MMAST = 1;        // Start transfer - Master bit = 1;
  while (!(MMSR_MMTXBE)); // wait till data transferred;
  while (MMSR_MMRXAK);    // wait for ACK from slave;
}

```

```

    //-----Slave ACK occurred-----
    MMCR2_MMRW = 1;          // set read operation;
    MMCR1_REPSEN = 1;       // enable repeat Start bit;
    MMCR1_MMTXAK = 0;       // Master will generate ACK;
    MMCR2_MMAST = 1;        // Start transfer - Master bit = 1;
    //-----start of transmit Repeat start & "A1" to IIC bus-----
    MMDTR = 0xFF;           // send repeated start and combined address;
    while (!(MMSR_MMTXBE)); // wait till data transferred;
    while (MMSR_MMRXAK);    // wait for ACK from slave;
    MMDTR = 0xFF;           // send SCL clocks for the slave to send data;
    MMCR1_MMTXAK = 1;       // Disable master ACK after read byte from Slave;
    while (!(MMSR_MMRXBF)); // wait till data received;
    rd_data = MMDRR;        // read received data;
    MMCR2_MMAST = 0;        // generate STOP bit - End of transfer;
    return rd_data;
}

```

例9和例10用于更大容量的EEPROM（24C512）。字地址可以分为两部分（两个字节）：低字节和高字节（见例5）。

例9. 9S08系列的读取字节（使用MC9S08GB60和24C16）

```

typedef union
{
    word EE_Address;
    struct
    {
        byte Address_H;
        byte Address_L;
    }Bytes;
}tAddr;

tAddr ADDR;

#define Address ADDR.EE_Address
#define Addr_L ADDR.Bytes.Address_L
#define Addr_H ADDR.Bytes.Address_H

byte IIC_read_byte(word addr)
{
    Address = addr;
    temp = (Addr_H & 0x07) << 1;
    IIC1C_TXAK = 0;          // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
    IIC1C |= 0x30;          // And generate START condition;
    IIC1D = IIC_SLAVE | temp; // Address the slave and set up for master transmit;
    while (!(IIC1S_IICIF)); // wait until IBIF;
    IIC1S_IICIF=1;          // clear the interrupt event flag;
    while(IIC1S_RXAK);      // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC1D = Addr_L;         // Send low byte of word address;
    while (!(IIC1S_IICIF)); // wait until IBIF;
    IIC1S_IICIF=1;          // clear the interrupt event flag;
    while(IIC1S_RXAK);      // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC1C_RSTA = 1;         // set up repeated start;
    IIC1D = IIC_SLAVE | temp | 1; // (slave_address) | (RW = 1);
    while (!(IIC1S_IICIF)); // wait until IBIF;
}

```

```

IIC1S_IICIF=1;          // clear the interrupt event flag;
while (IIC1S_RXAK);    // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
IIC1C_TX = 0;          // set up to receive;
IIC1C_TXAK = 1;        // acknowledge disable;
RD_data = IIC1D;       // dummy read;
while (!IIC1S_IICIF); // wait until IBIF;
IIC1S_IICIF=1;        // clear the interrupt event flag;
IIC1C_MST = 0;        // generate stop signal;
RD_data = IIC1D;       // read right data;
return RD_data;
}

```

例10. 9S12系列的读取字节（使用MC9S12DT512和24C512）

```

typedef union
{
    word EE_Address;
    struct
    {
        byte Address_H;
        byte Address_L;
    }Bytes;
}tAddr;

tAddr ADDR;

#define Address ADDR.EE_Address
#define Addr_L  ADDR.Bytes.Address_L
#define Addr_H  ADDR.Bytes.Address_H

void IIC_read_byte(word addr)
{
    Address = addr;
    IIC0_IBCR_TXAK = 0;          // TXAK = 0;
    IIC0_IBCR |= 0x30;          // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
                                // And generate START condition;
    IIC0_IBDR = slavewrite;     // Address the slave and set up for master transmit;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF);    // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);      // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC0_IBDR = Addr_H;         // Send high byte of word address;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF);    // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);      // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC0_IBDR = Addr_L;         // Send low byte of word address;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF);    // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);      // check for RXAK;
    //-----Slave ACK occurred-----
    IIC0_IBCR_RSTA = 1;         // set up repeated start;
    IIC0_IBDR = slaveread;      // (slave_address) | (RW = 1);
    while (!IIC0_IBSR_IBIF);    // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;           // clear the interrupt event flag;
    while (IIC0_IBSR_RXAK);     // check for RXAK;
}

```

用于微控制器的IIC软件程序

```
//-----Slave ACK occurred-----
IIC0_IBCR_TX_RX = 0;          // set up to receive;
IIC0_IBCR_TXAK = 1;          // acknowledge disable;
RD_data = IIC0_IBDR;          // dummy read;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);     // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;            // clear the interrupt event flag;
IIC0_IBCR_MS_SL = 0;          // generate stop signal;
RD_data = IIC0_IBDR;          // read right data;
}
```

例11给出了9S12微控制器内核及24C512 EEPROM模块写入-模块读取功能的一个程序。

例11. 9S12微控制器及24C512 EEPROM的模块写入-模块读取功能（使用MC9s12XDT512）

```
void IIC_write_block(word addr, byte len)
{
    byte page;

    Address = addr;           // load address;
    page = len;               // load length of data pack to be written;
    if(page > MAX_PAGE) page = MAX_PAGE; // set limit;
    IIC0_IBCR_TXAK = 0;       // TXAK = 0;
    IIC0_IBCR |= 0x30;        // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
                                // And generate START condition;
    IIC0_IBDR = slavewrite;   // Address the slave and set up for master transmit;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;         // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
    IIC0_IBDR = Addr_H;       // Send high byte of word address;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;         // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
    IIC0_IBDR = Addr_L;       // Send low byte of word address;
    while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;         // clear the interrupt event flag;
    while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
    for(i=0;i<page;i++)
    {
        IIC0_IBDR = WRData[i];
        while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
        IIC0_IBSR_IBIF=1;         // clear the interrupt event flag;
        while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
    }
    IIC0_IBCR_MS_SL = 0;       // generate stop signal;
}

void IIC_read_block(word addr,word len)
{
    byte dummy;

    Address = addr;
    length = len;
    if(length > MAX_LENGTH) length = MAX_LENGTH;
    IIC0_IBCR_TXAK = 0;       // TXAK = 0;
    IIC0_IBCR |= 0x30;        // RX/TX = 1; MS/SL = 1;
                                // And generate START condition;
```

```

IIC0_IBDR = slavewrite;    // Address the slave and set up for master transmit;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);  // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
IIC0_IBDR = Addr_H;      // Send high byte of word address;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);  // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
IIC0_IBDR = Addr_L;      // Send low byte of word address;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);  // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
while(IIC0_IBSR_RXAK);    // check for RXAK;
IIC0_IBCR_RSTA = 1;      // set up repeated start;
IIC0_IBDR = slaveread;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);  // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
while (IIC0_IBSR_RXAK);   // check for RXAK;
IIC0_IBCR_TX_RX = 0;     // set up to receive;
dummy = IIC0_IBDR;       // dummy read;
for(i=0;i<length-1;i++)
{
    while (!IIC0_IBSR_IBIF); // wait until IBIF;
    IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
    RDData[i] = IIC0_IBDR;   // save data to RAM;
}
IIC0_IBCR_TXAK = 1;       // acknowledge disable;
while (!IIC0_IBSR_IBIF);  // wait until IBIF;
IIC0_IBSR_IBIF=1;        // clear the interrupt event flag;
IIC0_IBCR_MS_SL = 0;     // generate stop signal;
RDData[i] = IIC0_IBDR;   // save data to RAM;
}

```

3.4 中断应用举例

这一节列出了当IIC中断服务程序被使用时的两个选项：

- 微控制器用作主机，并从使用的从机中读取或写入
- 微控制器作为IIC总线上的从机

3.4.1 MCU作为主机

当主软件循环不能查询到IIC通信序列时，就会使用此程序。第一个动作仅在主循环中进行；这是第一次写入IIC数据寄存器。然后，IIC中断服务程序维持着整个通信。[例12](#)解释了如何设置微控制器。

例12. IIC模块初始化程序

```

void Init_IIC(void)
{
    IICF = 0;           // frequency divider register: Bus = 8MHz => SCL = 400kHz;
    IICA = 0;           // slave address of this module;
    IICS = 0x12;        // clear the IBAL and IICIF flags;
    IICC = 0xC0;        // enable IIC module with interrupt;
}

```

}

例13显示了用于主循环中EEPROM 24AA256和MC9S08QG8的读取模块和写入模块的功能。

例13. 读取模块和写入模块功能（使用24AA256 EEPROM和MC9S08QG8）

```
void IIC_read_block(word addr,byte len)
{
    Address = addr;
    length = len;
    i = 0;                // for interrupt only;
    IIC_Res_flg = 0;     // for interrupt only;
    flag = 10;          // defines receive function in the interrupt service routine;
    if(length > MAX_LENGTH) length = MAX_LENGTH;
    IICC_TXAK = 0;      // RX/TX = 1; MS/SL = 1, TXAK = 0;
    IICC |= 0x30;      // And generate START condition;
    IICD = IIC_SLAVE;  // Address the slave and set up for master transmit;
}

void IIC_write_block(word addr, byte len)
{
    Address = addr;      // load address;
    length = len;       // load length of data pack to be written;
    i = 0;              // for interrupt only;
    IIC_Res_flg = 0;    // for interrupt only;
    flag = 2;          // defines transmit function in the interrupt service routine;
    if(length > MAX_PAGE) length = MAX_PAGE; // set limit;
    IICC_TXAK = 0;      // RX/TX = 1; MS/SL = 1; TXAK = 0;
    IICC |= 0x30;      // And generate START condition;
    IICD = IIC_SLAVE;  // Address the slave and set up for master transmit;
}
```

标记变量就是在IIC中断服务程序中的字节变量，用以识别处理哪个通信协议。

例14显示了在主循环中串行EEPROM（24LC16B）和微控制器（S12DP256B）的读取功能。

例14. 主循环中的EEPROM（24LC16B）和MCU（S12DP256B）

```
void i2c_read_byte(unsigned char read_addr)
{
    flag = 0;
    temp = read_addr;
    IBCR_MS_SL = 1;      // Set transmit and master mode;
    IBCR_TX_RX = 1;     // And generate start condition;
    IBDR = slave_IIC_addr;
}
```

中间变量是一个普通的字节变量；标记变量就是在IIC中断服务程序中的字节变量，用以识别处理哪个通信协议的字节。然后，中断服务程序代码如例15所示。

例15.用于MC9S08QG8和24C512 EEPROM的中断服务程序编码

```

__interrupt void isrViic(void)
{
  IICS_IICIF = 1;           // clear the interrupt event flag;
  switch(flag)
  {
    case 2:                 // TX mode;
    {
      IICD = Addr_H;       // Send high byte of word address;
      flag++;
      return;
    }
    case 3:                 // TX mode;
    {
      IICD = Addr_L;       // Send low byte of word address;
      flag++;
      return;
    }
    case 4:                 // TX mode;
    {
      if(length)
      {
        IICD = WR_Data[i];
        length--;
        i++;
        return;
      }
      else
      {
        IICC_MST = 0;      // generate stop signal;
        flag = 0;
        IIC_Res_flg = IIC_OK; // END of write cycle;
        return;
      }
    }
    case 10:
    {
      IICD = Addr_H;       // Send high byte of word address;
      flag++;
      return;
    }
    case 11:
    {
      IICD = Addr_L;       // Send low byte of word address;
      flag++;
      return;
    }
    case 12:
    {
      IICC_RSTA = 1;      // set up repeated start;
      IICD = IIC_SLAVE | 1;
    }
  }
}

```

```

    flag++;
    return;
}
case 13:
{
    IICC_TX = 0;           // set up to receive;
    dummy = IICD;         // dummy read;
    flag++;
    return;
}
case 14:
{
    if(length > 1)
    {
        RD_Data[i] = IICD; // save data to RAM;
        length--;
        i++;
        return;
    }
    else if(length == 1)
    {
        IICC_TXAK = 1;     // acknowledge disable;
        RD_Data[i] = IICD; // save data to RAM;
        i++;
        flag++;
        return;
    }
}
case 15:
{
    IICC_MST = 0;         // generate stop signal;
    //RD_Data[i] = IICD;   // save data to RAM;
    flag = 0;
    IIC_Res_flg = IIC_OK;
    return;
}
}
}

```

3.4.2 MCU作为从机

当微控制器用作IIC总线上的从机时，将使用此程序。微控制器需要获得所有为此而设计的IIC字节。有效字节的识别是基于保存在IBAD寄存器中的从机自身地址的匹配之上的。如果主机发送一个地址到IIC总线，当这个地址与其在IBAD寄存器中的自身地址相匹配时，从机产生一个IIC中断。然后，例如，从机将所有IIC总线中的字节保存到RAM缓冲器并随后进行处理。

例16显示出与同类的主MCU相连接（两个EVBS12DP256B板互联）的从微控制器（S12DP256B）

变量可定义为：

```

byte RD_data[20];
byte i2c_cnt, temp;

```

例16. 从初始化程序

```
void Init_IIC(void)
{
    IBFD = 0x2B;          // frequency divider register: Bus = 8MHz => SCL = 91kHz;
    IBAD = My_IIC_addr;  // slave address of this module;
    IBCR = 0xC0;         // enable IIC module and interrupts, RX mode, Slave mode, ACK = 0;
    IBSR_IBAL = 1;      // clear the IBAL flag;
}

```

例17. 中断服务程序

```
__interrupt void I2C_ISR(void)
{
    if (IBSR_IAAS)
    {
        IBCR_TX_RX = IBSR_SRW; // set Rx/Tx mode in accordance to received calling address byte
        and clear the IAAS bit;
        IBSR = IBSR_IBIF_MASK; // clear the flag;
        temp = IBDR;           // dummy read to initiate the read data byte;
        i2c_cnt = 0;          // clear the received data counter;
    }
    else
    {
        IBSR = IBSR_IBIF_MASK; // clear the flag;
        RD_data[i2c_cnt] = IBDR; // save received data to data buffer;
        i2c_cnt++;
    }
}

```

4 结论

此应用笔记解释了在飞思卡尔的HC908、9S08和9S12中使用IIC模块的情况。用户程序在所提到的微控制器和板上进行了测试。串行EEPROM经常被用作IIC器件来使用并可用作一个极好的示例。如果除了IIC器件（例如，实时时钟[RTC]）您需要使用其它器件，您可以按照数据表所描述的那样，改变器件地址（RTC为0xD0，EEPROM为0xA0）并正确地管理字节序列。

本页有意留空

本页有意留空

How to Reach Us:

Home Page:

www.freescale.com

E-mail:

support@freescale.com

USA/Europe or Locations Not Listed:

Freescale Semiconductor
Technical Information Center, CH370
1300 N. Alma School Road
Chandler, Arizona 85224
+1-800-521-6274 or +1-480-768-2130
support@freescale.com

Europe, Middle East, and Africa:

Freescale Halbleiter Deutschland GmbH
Technical Information Center
Schatzbogen 7
81829 Muenchen, Germany
+44 1296 380 456 (English)
+46 8 52200080 (English)
+49 89 92103 559 (German)
+33 1 69 35 48 48 (French)
support@freescale.com

Japan:

Freescale Semiconductor Japan Ltd.
Headquarters
ARCO Tower 15F
1-8-1, Shimo-Meguro, Meguro-ku,
Tokyo 153-0064
Japan
0120 191014 or +81 3 5437 9125
support.japan@freescale.com

Asia/Pacific:

Freescale Semiconductor Hong Kong Ltd.
Technical Information Center
2 Dai King Street
Tai Po Industrial Estate
Tai Po, N.T., Hong Kong
+800 2666 8080
support.asia@freescale.com

For Literature Requests Only:

Freescale Semiconductor Literature Distribution Center
P.O. Box 5405
Denver, Colorado 80217
1-800-441-2447 or 303-675-2140
Fax: 303-675-2150
LDCForFreescaleSemiconductor@hibbertgroup.com

Information in this document is provided solely to enable system and software implementers to use Freescale Semiconductor products. There are no express or implied copyright licenses granted hereunder to design or fabricate any integrated circuits or integrated circuits based on the information in this document.

Freescale Semiconductor reserves the right to make changes without further notice to any products herein. Freescale Semiconductor makes no warranty, representation or guarantee regarding the suitability of its products for any particular purpose, nor does Freescale Semiconductor assume any liability arising out of the application or use of any product or circuit, and specifically disclaims any and all liability, including without limitation consequential or incidental damages. "Typical" parameters that may be provided in Freescale Semiconductor data sheets and/or specifications can and do vary in different applications and actual performance may vary over time. All operating parameters, including "Typicals", must be validated for each customer application by customer's technical experts. Freescale Semiconductor does not convey any license under its patent rights nor the rights of others. Freescale Semiconductor products are not designed, intended, or authorized for use as components in systems intended for surgical implant into the body, or other applications intended to support or sustain life, or for any other application in which the failure of the Freescale Semiconductor product could create a situation where personal injury or death may occur. Should Buyer purchase or use Freescale Semiconductor products for any such unintended or unauthorized application, Buyer shall indemnify and hold Freescale Semiconductor and its officers, employees, subsidiaries, affiliates, and distributors harmless against all claims, costs, damages, and expenses, and reasonable attorney fees arising out of, directly or indirectly, any claim of personal injury or death associated with such unintended or unauthorized use, even if such claim alleges that Freescale Semiconductor was negligent regarding the design or manufacture of the part.

Freescale™, 飞思卡尔™ and the Freescale logo are trademarks of Freescale Semiconductor, Inc.
All other product or service names are the property of their respective owners.

© Freescale Semiconductor, Inc. 2007. All rights reserved.

RoHS-compliant and/or Pb-free versions of Freescale products have the functionality and electrical characteristics as their non-RoHS-compliant and/or non-Pb-free counterparts. For further information, see <http://www.freescale.com> or contact your Freescale sales representative.

For information on Freescale's Environmental Products program, go to <http://www.freescale.com/epp>.

文件编号: AN3291
第1版
03/2007

