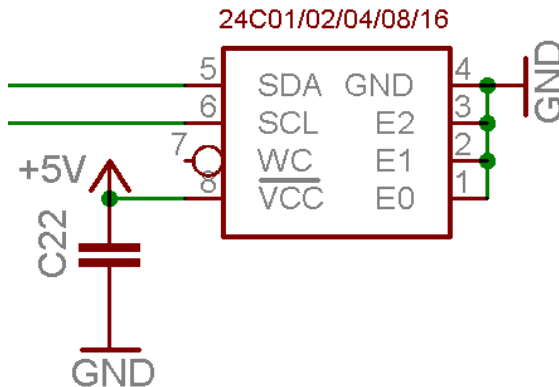


## 12.0 Ein serielles EEPROM an der I<sup>2</sup>C Schnittstelle

Eine serielles EEPROM wird häufig zur Speicherung von Systemkonfigurationen verwendet und könnte z.B. die optimalen Betriebsfrequenzen des Elliptecmotors oder die Daten einer Wav Datei für eine Soundausgabe speichern.

### 12.1 Die Schaltung eines 16kB EEPROMs

Der Anschluss eines seriellen 16kB EEPROMs an die I<sup>2</sup>C Schnittstelle ist denkbar einfach: Hier als Beispiel mit einem ST24C16:



SDA ist der Datenanschluss, SCL der Clock PIN und die Pins 1-3 bestimmen die letzten drei Adressbits der I<sup>2</sup>C Adresse. WC ist Write Control und kann, wenn auf Masse gelegt, ein unbeabsichtigtes Schreiben oder löschen des EEPROMs verhindern.

Der ST Baustein hält mindestens 1 Million Schreib- und Lesezyklen aus und unterstützt an der I<sup>2</sup>C Schnittstelle eine Frequenz bis ca. 400kHz. Ein einmal beschriebener Speicher hält ohne Versorgungsspannung mindestens 40 Jahre seine Daten.

### 12.2 Die Funktionen des 16kB EEPROMs mit I<sup>2</sup>C

Der Speicher kann byteweise oder seitenweise gelesen und beschrieben werden. Beim seitenweisen Schreiben bis zu 16 Bytes wird die Speicheradresse intern automatisch immer um eins erhöht.

Nach der Start Kondition wird über I<sup>2</sup>C ein Device Select Byte (Das Adressbyte DEVSEL) mit einem Read oder Write Wert übermittelt. Die Bits B7 bis B4 der Adresse sind beim ST24Cxx mit 1010 vorgegeben. Bei dem 16kb EEProm kann hier nur ein EEPROM an I<sup>2</sup>C angeschlossen werden und die Bits B3-B1 sind damit auf High Pegel. Wie bei I<sup>2</sup>C üblich bestimmt das Bit B0 des ersten I<sup>2</sup>C Adressbytes, ob geschrieben oder gelesen werden soll.

Danach wird die 8 bit Startadresse des Speichers übermittelt ab die Daten der geschrieben oder gelesen werden sollen. Beim seitenweisen Schreiben können bis zu 16 Datenbytes übermittelt werden. Danach muss eine neue Startadresse übermittelt werden.

Beim Lesen können, nach der Startadresse alle nachfolgenden Daten ohne weitere Übermittlung der Startadresse sequentiell gelesen werden.

Eine derzeit noch rein theoretisch Frage: würde man ein vorprogrammiertes serielles EEProm als Frequenzteiler für die Erzeugung der Betriebsfrequenz eines Elliptecmotors verwenden können?

### 12.3 Assembler Datei: 256 Bytes des 16kB EEPROMs lesen

```

; 256 Bytes aus dem EEPROM lesen
; DEVSEL senden, gibt bei Fehler eine 0 zurück
; Adresse senden und danach wird Leseadresse bestätigt
; und dann 256 Bytes holen
; R5 wird verwendet!

REEPROM    acall  RX                ; get I2C DEV SEL adr
            mov   r1,A
            acall I2Start
            jnc   REN1
            mov   A,#0
            acall TX                ; confirm adress to user, 0 =
error      setb  c
            ret                    ; return for restart

REN1       acall I2Out              ; DEV SEL
            acall TX                ; confirm to user, 0 = error
            acall RX                ; get I2C Databyte address
            acall I2Out
            acall TX                ; confirm adress to user, 0 =
error      mov   A,r1
            inc  A                  ; enable Read of DEV
            acall I2Start
            acall I2Out            ; DEV SEL
            acall TX                ; confirm to user, 0 = error

; und jetzt einfach sequenziell hinterher:
            mov   R5,#0FEH
REN2       acall I2In              ; read byte
            acall I2Ack            ; ein Ackn
            acall TX                ; send data to user
            djnz R5, REN2

; und zuletzt kein ack
            acall I2In            ; read byte
            acall I2Nak
            acall I2Stop
            acall TX                ; send data to user
            clr  c
            ret

; ###      END READ EEPROM

```

## 12.4 256 Bytes in Visual Basic zum PC übertragen

Und hier ein Beispiel wie man in Visual Basic diese Daten dann einfach aus dem EEPROM lesen kann:

```
' JH Aug 2005
DevSelNumber = 160      ' die I2CAdresse und read
Dim str_read As String

OPENCOM comconnection  ' serielle Schnittstelle öffnen

SENDBYTE DevSelNumber

If READBYTE <> DevSelNumber Then _
    MsgBox "Error Reading Device: " & DevSelNumber

SENDBYTE 0              ' send first adress 0 to read from

If READBYTE <> 0 Then _
    MsgBox "Error Reading Device " & DevSelNumber & " adress: " & i - 1

For i = 0 To 255
    str_read = str_read & Chr$(READBYTE)
Next i

, Der Inhalt ist jetzt im String str_read
```

## 12.5 Assembler Datei: 16kB EEPROM Bytes schreiben

Ein Assembler Beispiel um Daten an eine bestimmte Adresse im Datenspeicher des EEPROMs zu schreiben:

```

; ### Write EEPROM
; Ein Byte an eine Speicheradresse schreiben!

WEPROM    acall RX                ; get I2C adr from user DEVSEL
           acall I2Start
           jnc  WEN1
           mov  A,#0
           acall TX                ; 0 = error
           setb c
           ret                    ; return for restart

WEN1      acall I2Out
           acall TX                ; confirm to user, 0 = error
           acall RX                ; get I2C BYTE address
           acall I2Out
           acall TX                ; confirm adress to user, 0 =

error     acall RX                ; get I2C Data IN for ser

EEPROM    acall I2Out            ; write data to EProm
           acall TX                ; to user, 0 = error
           acall I2Stop
           clr  c
           ret

; ###      END WRITE EEPROM

```

## 12.6 Assembler Datei: I<sup>2</sup>C und serielle Steuerung

Und dazu noch die (Standard) I<sup>2</sup>C Programmierung und serielle Kommunikation:

```

; ### I2C Progs

Delay     nop                    ; I2C command delay
           nop                    ; and DA stretch
           nop
           nop
           ret

I2Start   setb SDA                ; JH carry flag added
           setb SCL
           jnb  SDA, st40         ; Verify bus available

```

```

        jnb  SCL, st40
        acall Delay
        clr  SDA
        acall Delay
        clr  SCL
        clr  c
        sjmp st41
st40    setb  c
st41    ret

I2Stop  clr   SCL
        clr   SDA
        acall Delay
        setb  SCL
        acall Delay
        setb  SDA
        ret

I2Ack   clr   SDA
        acall Delay
        setb  SCL
        acall Delay
        clr   SCL
        acall Delay
        ret

I2Nak   setb  SDA
        acall Delay
        setb  SCL
        acall Delay
        clr   SCL
        acall Delay
        ret

; value in A

I2Out   mov   r3,#8           ; 8 bits
S0      jb   ACC.7,S1        ; bit 7 = 1?
        clr  SDA             ; bit = 0
        sjmp S2              ; bit = 1
S1      setb SDA             ; bit = 1
S2      acall Delay
        setb SCL             ; clock
        acall Delay
        clr  SCL
        rl   a                ; next bit in A
        djnz r3,S0           ; 8 bits
        setb SDA             ; SDA high Z
        acall Delay
        setb SCL             ; clock 9
        acall Delay
        jb   SDA,Err         ; Ack?
        clr  SCL

```

```

        clr    SDA
        acall Delay
        ret
Err     mov    A,#0           ; error: return 0
        clr    SCL
        clr    SDA
        acall Delay
        ret

; value in A
I2In   setb   SDA           ; SDA high Z
        mov    A,#0
        mov    r3,#8       ; 8 bits
S4     rl     A             ; next bit
        setb   SCL         ; clock
        acall Delay
        jnb   SDA,S5       ; SDA = 0?
        inc   A            ; Bit 0 = 1
S5     clr    SCL
        acall Delay
        djnz  r3,S4       ; 8 bits
        ret

; ### END I2C

RX     jnb   RI,RX         ; get value from user
        mov   A,SBUF
        clr   RI
        ret

TX     jnb   TI,TX         ; committ value
        clr   TI
        mov   SBUF,A
        ret

```