

お客様各位

カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日

ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】 <http://japan.renesas.com/inquiry>

ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因しお客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。本資料に記載されている当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途の目的で使用しないでください。また、当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器に使用することができません。
6. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りが無いことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されていない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないようお客様の責任において冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサスエレクトロニクス株式会社およびルネサスエレクトロニクス株式会社とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。

注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

H8/3664

I²C インタフェースによる Master-Slave 間通信 2

要旨

H8/3664グループは、高速H8/300H CPUを核に、システム構成に必要な周辺機能を集積したシングルチップマイクロコンピュータです。H8/300H CPUは、H8/300 CPUと互換性のある命令体系を備えています。

H8/3664グループは、システム構成に必要な周辺機能として、タイマ、I²Cバスインタフェース、シリアルコミュニケーションインタフェース、10ビットA/D変換器を内蔵しており、高度な制御システムの組み込み用マイコンとして活用できます。

H8/300Hシリーズ-H8/3664-アプリケーションノートは、H8/3664グループの内蔵周辺機能を単独でを使用した場合の動作例を示した"基礎編"により構成されており、ユーザにてソフトウェア設計およびハードウェア設計の際、ご参考として役立てていただけるようにまとめたものです。

なお、本アプリケーションノートに掲載されているプログラム、回路等の動作は確認しておりますが、実際にご使用になる場合は、必ず動作確認の上ご使用くださいますようお願い致します。

動作確認デバイス

H8/3664

目次

1. 仕様	2
2. 構成	2
3. サンプルプログラム	3
4. 参考文献	43

1. 仕様

H8/3664のI²Cインタフェースにより、マイコンどうしで通信を行います。

2. 構成

図2.1に、マイコンどうしの接続図を示します。

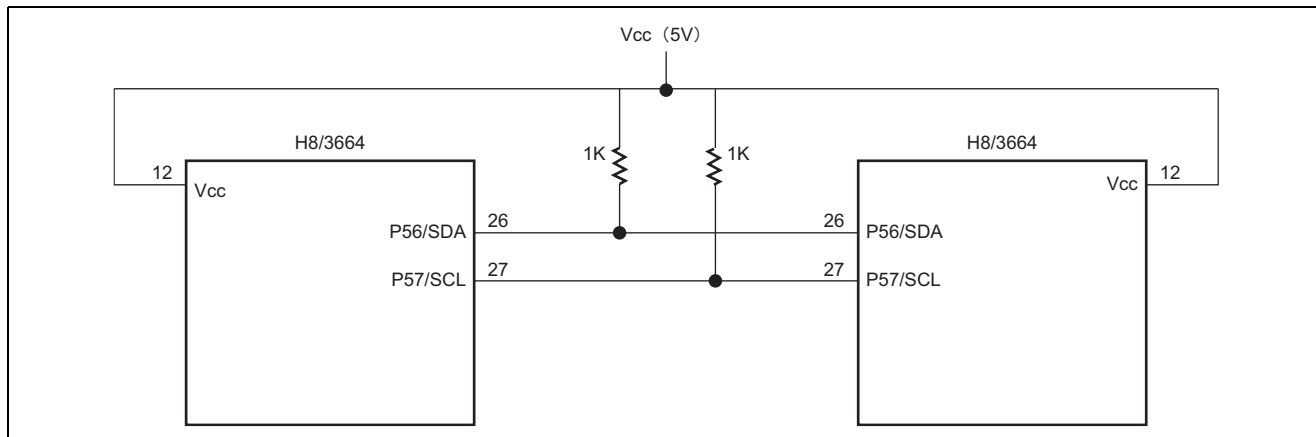


図 2.1 マイコンどうしの接続図

H8/3664 : 動作周波数 16MHz

電源電圧 5V

3. サンプルプログラム

3.1 機能

H8マイコンより指定長のデータを送信し、他方のH8マイコンで受信後、データ発行元へ同じデータを返信します。

3.2 組み込み方法

1. サンプルプログラム 12-Adefine 定義を組み込んでください。
2. サンプルプログラム 12-B プロトタイプ宣言を組み込んでください。
3. サンプルプログラム 12-C 変数定義を組み込んでください。
4. サンプルプログラム 12-D
 - 4.1 I²C のリセットベクタを追加してください。
 - 4.2 I²C の初期設定処理を追加してください。
 - 4.3 I²C の共通サブルーチンを追加してください。
 - 4.4 I²C の割り込み処理を追加してください。

3.3 サンプルプログラムの変更

サンプルプログラムそのままでは、システムが動作しないことがあります。お客様のプログラムやシステム環境に合わせて修正を行う必要があります。

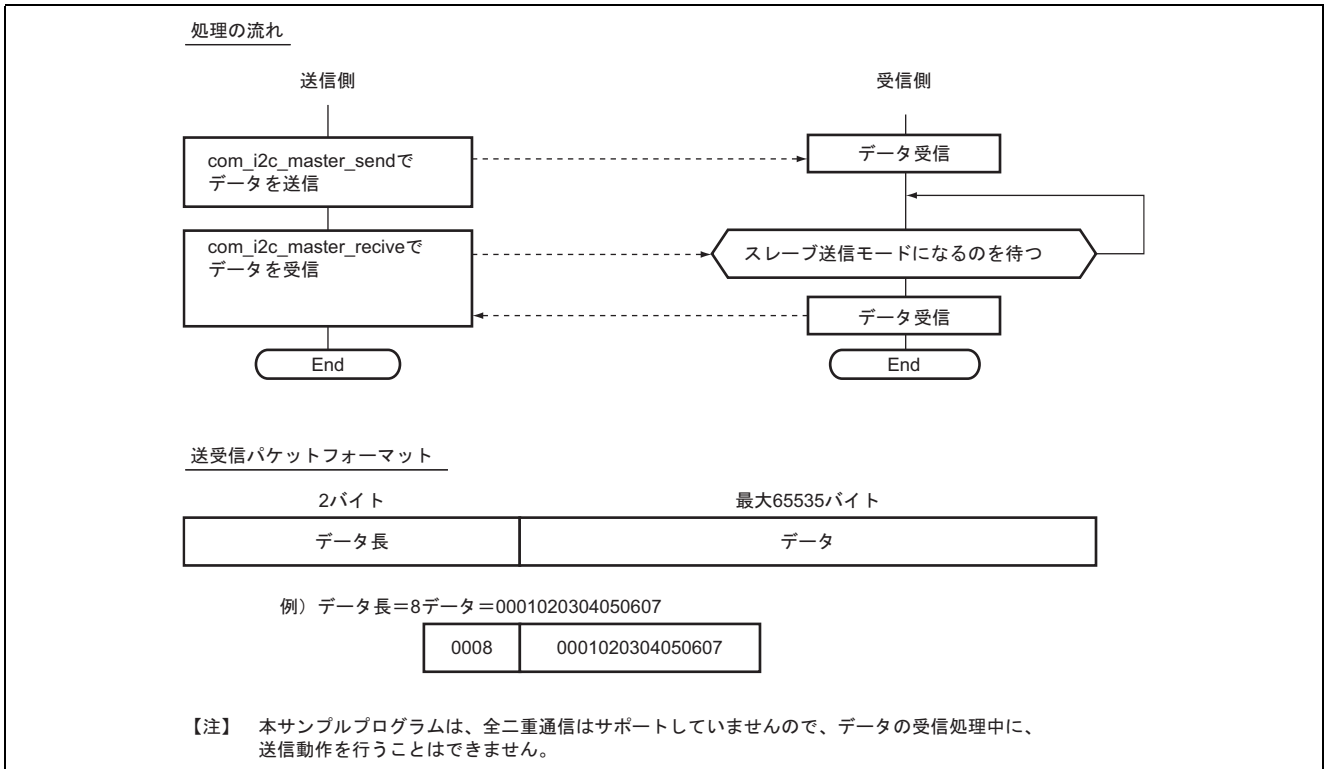
1. IO レジスタの構造体定義は、ルネサス Web <http://www.renesas.com/jpn/products/mpumcu/tool/crosstool/iodef/index.html> で無償入手できる定義ファイルをご利用になるとサンプルプログラムをそのまま使用することができます。独自に作成される場合は、サンプルプログラム中に使用している IO レジスタの構造体を適宜変更してください。
2. I²C インタフェースでマイコン間通信を行うために、各マイコンにユニークなデバイスアドレスを設定します。サンプルプログラム 12-Adefine 定義の中の MICOM_ID にユニーク値を定義し、コンパイルし、おのおののマイコンにプログラムを書き込んでください。
3. サンプルプログラム中、I²C インタフェースの状態監視のためにタイマ Z を 10ms ごとに起動し 5 秒でタイムアウトするよう設計してあります。タイマ処理は、お客様の都合に合わせて変更して構いません。もちろんそのまま使用することも可能です。サンプルプログラムのタイマ処理をそのまま使用する場合は、次の変更を行ってください。
 - A. サンプルプログラム 12-E
 - 5.1 タイマ Z のリセットベクタを追加してください。
 - 5.2 共通変数として、com_timer を追加してください。
 - 5.3 タイマ Z の初期設定処理を追加してください。
(タイマ Z が 10ms に割り込むようご使用になるマイコンの動作周波数に合わせて GRA の設定値を変更してください。設定値は、H8/3664 のハードウェアマニュアルを、変更箇所はサンプルプログラム中の program note を参照してください。)
 - 5.4 タイマ Z の割り込み処理を追加してください。
4. ターゲットデバイスのスペックとマイコンの動作周波数に合わせて I²C インタフェースの転送レート ICCR1 (CKS3:0) を設定してください。設定値は、H8/3664 のハードウェアマニュアルを、変更箇所はサンプルプログラム中の program note を参照してください。本サンプルプログラムでは、転送レートは 200kbps に設定してあります。

3.4 使用方法

送信マイコンより、データ長+データを送信し、受信マイコンからデータを返送します。

本サンプルプログラムでは、受信したデータをそのまま返送していますが、I²Cの受信割り込み処理を変更することにより、返送データを変更することができます。変更箇所は、ソースコードのprogram noteを参照してください。

送信マイコンは、com_i2c_master_sendでデータを送信し、続いてcom_i2c_master_reciveを発行して、受信側からの応答データを受信します。必ず、ペアで使用します。



1. 指定長のデータを送信します。

```
Unsigned int com_i2c_master_send
(unsigned char slave_addr, unsigned int data_length, unsigned char *send_data)
```

引数	説明
slave_addr	送信先のデバイスアドレスを指定します。 デバイスアドレスは、おのおののマイコンでユニークな値を設定します。
data_length	送信データ長を指定します。
*send_data	送信データを格納しているアドレスを指定します。

戻り値	説明
0	正常終了
1	異常終了 (バスビジータイムアウト)
2	異常終了 (転送準備完了待ちタイムアウト)
3	異常終了 (アクノリッジタイムアウト)
4	異常終了 (転送完了待ちタイムアウト)
5	異常終了 (受信完了待ちタイムアウト)
6	異常終了 (停止条件検出タイムアウト)

使用例

```
int ret;
unsigned char slave_addr;
unsigned int data_length;
unsigned char send_data[256];
ret = com_i2c_master_send(slave_addr, data_length, &send_data[0])
```

2. 送信先からの返送データを受信する。

```
Unsigned int com_i2c_master_recive
(unsigned char slave_addr, unsigned char *recive_data)
```

引数	説明
slave_addr	送信先のデバイスアドレスを指定します。 デバイスアドレスは、おのおののマイコンでユニークな値を設定します。
*recive_data	受信データを格納するアドレスを指定します。 受信データのフォーマットは、3.4 使用方法の先頭を参照してください。

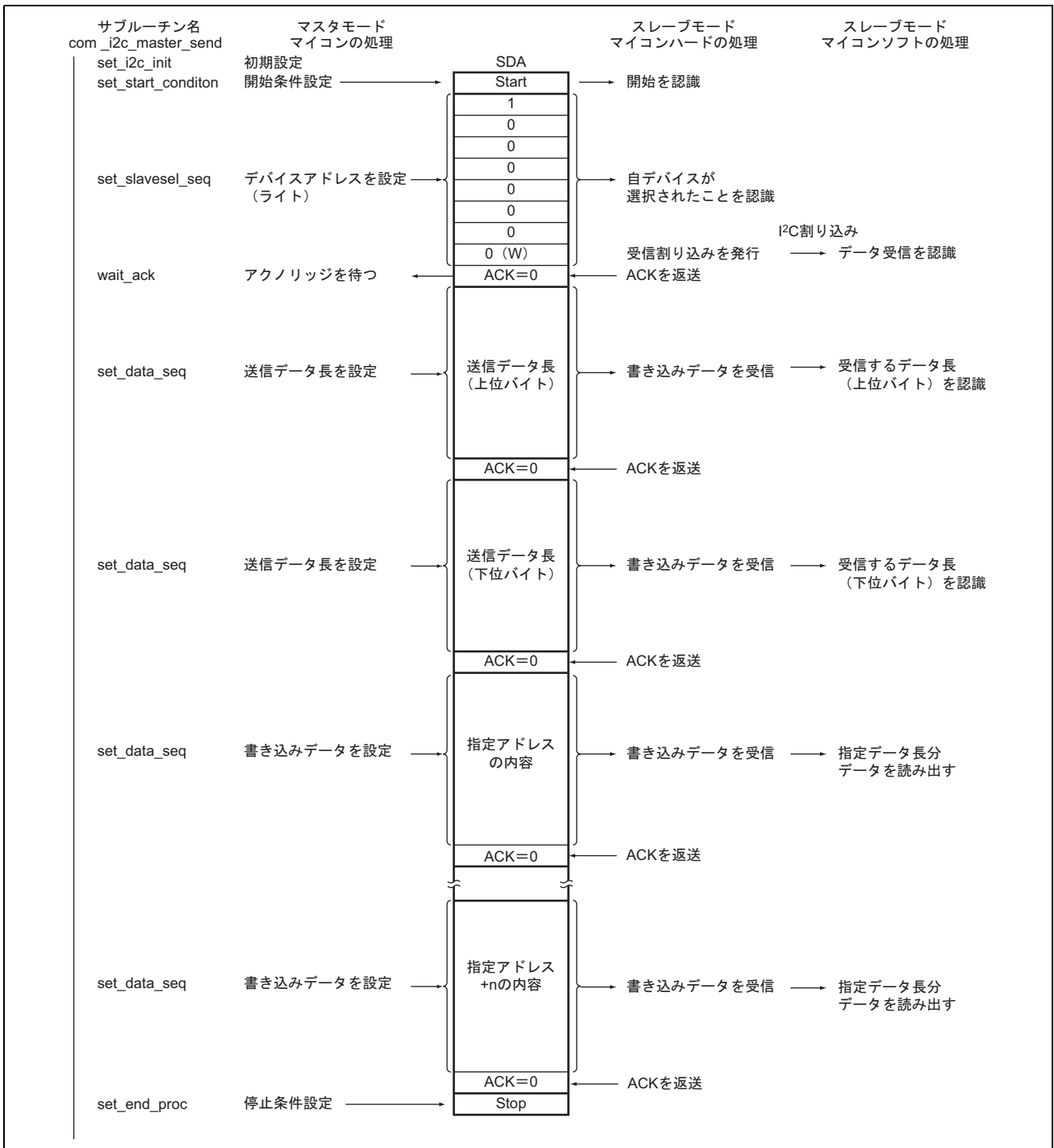
戻り値	説明
0	正常終了
1	異常終了 (バスビジータイムアウト)
2	異常終了 (転送準備完了待ちタイムアウト)
3	異常終了 (アクノリッジタイムアウト)
4	異常終了 (転送完了待ちタイムアウト)
5	異常終了 (受信完了待ちタイムアウト)
6	異常終了 (停止条件検出タイムアウト)

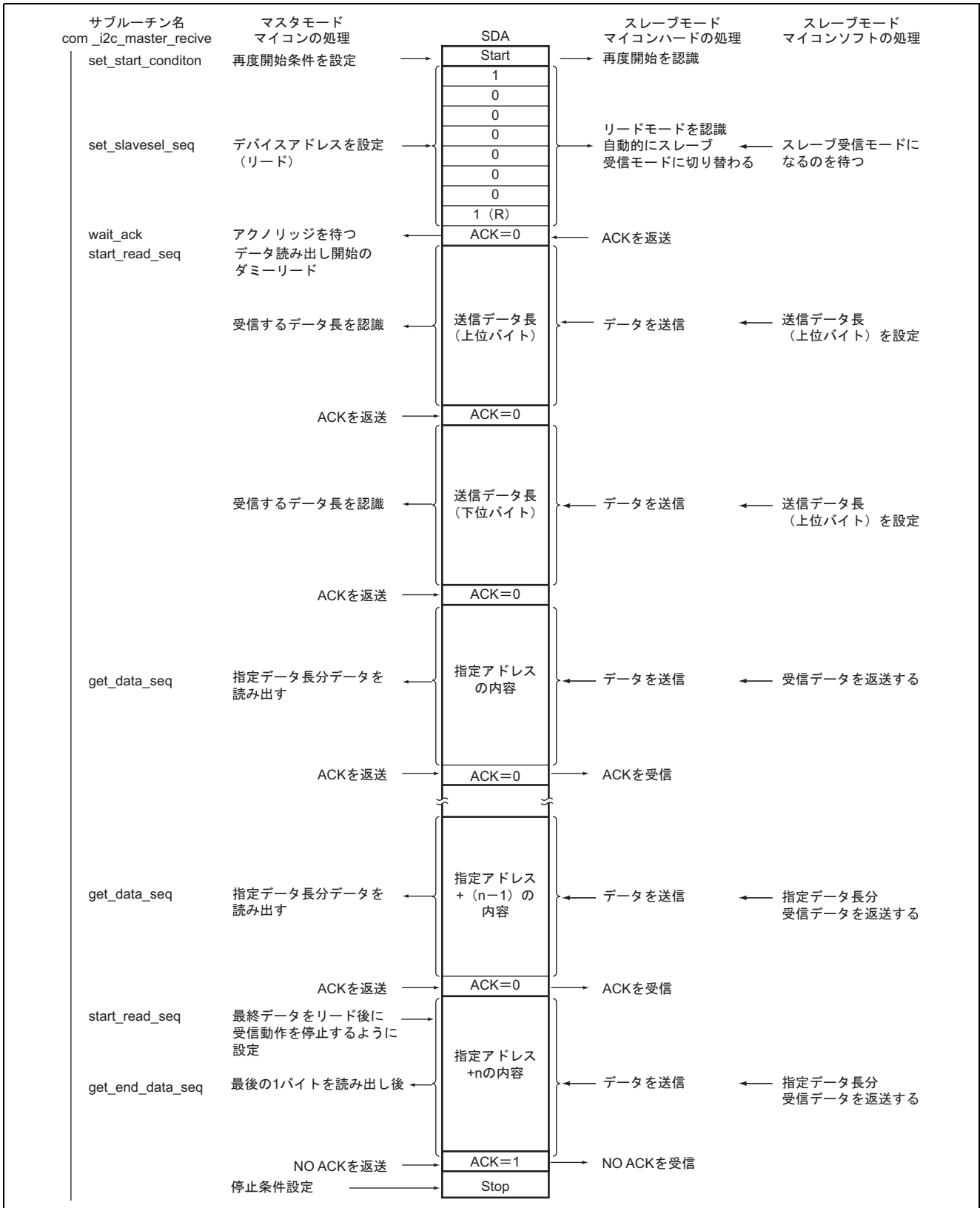
使用例

```
int ret;
unsigned char slave_addr;
unsigned int data_length;
unsigned char recive_data[256];
ret = com_i2c_master_recive(slave_addr, data_length, &recive_data[0])
```

3.5 動作説明

以下に、動作説明を示します。





3.6 使用レジスタ一覧

本サンプルプログラムで使用するH8マイコンの内部レジスタの一覧を示します。内容の詳細は、H8/3664グループハードウェアマニュアルを参照してください。

1. I²C 関連レジスタ

名称	概要
I ² C バスデータレジスタ (ICDR)	8ビットのリード/ライト可能なレジスタで、送信時は送信用データレジスタとして、受信時は受信用データレジスタとして機能する。
スレーブアドレスレジスタ (SAR)	スレーブアドレスと転送フォーマットを設定する。
第2スレーブアドレスレジスタ (SARX)	第2スレーブアドレスと転送フォーマットを設定する。
I ² C バスモードレジスタ (ICMR)	転送フォーマットと転送レートを設定する。 ICCRのICEビットが1のときだけアクセスできる。
I ² C バスコントロールレジスタ (ICCR)	I ² C バスインタフェースの制御ビットと割り込み要求フラグ
I ² C バスステータスレジスタ (ICSR)	ステータスフラグ
タイマシリアルコントロールレジスタ (TSCR)	8ビットのリード/ライト可能なレジスタで動作モードの制御を行う。

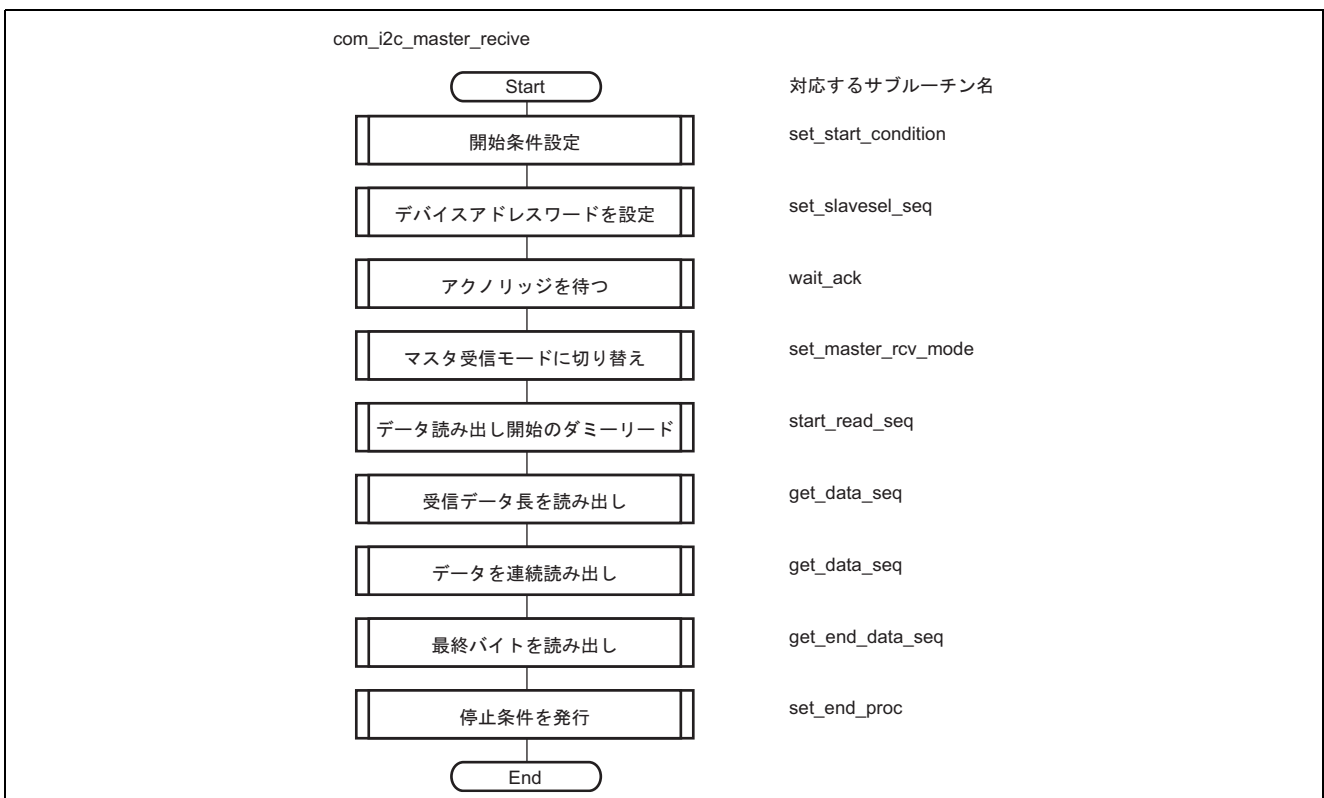
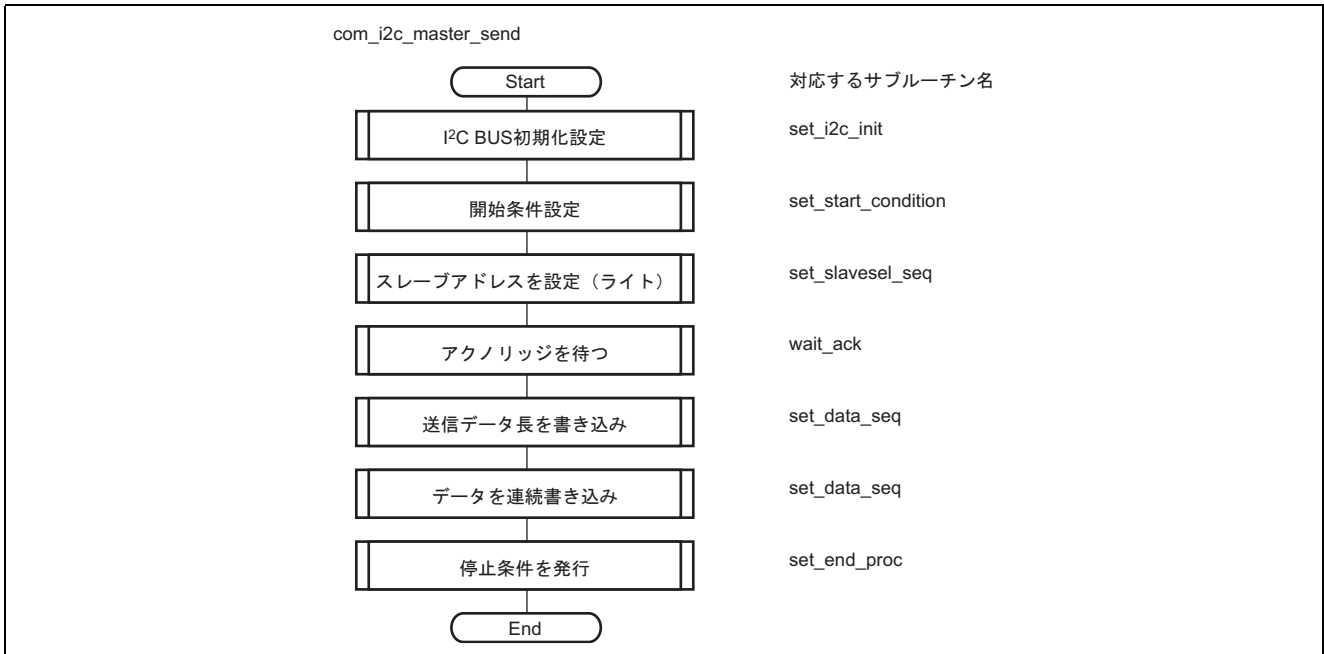
2. タイマ W 関連レジスタ

タイマ W は多様な機能を持ちますが、本サンプルプログラムでは、GRA レジスタのコンペアマッチ機能で 10ms ほどの割り込みを発生させるようにしています。

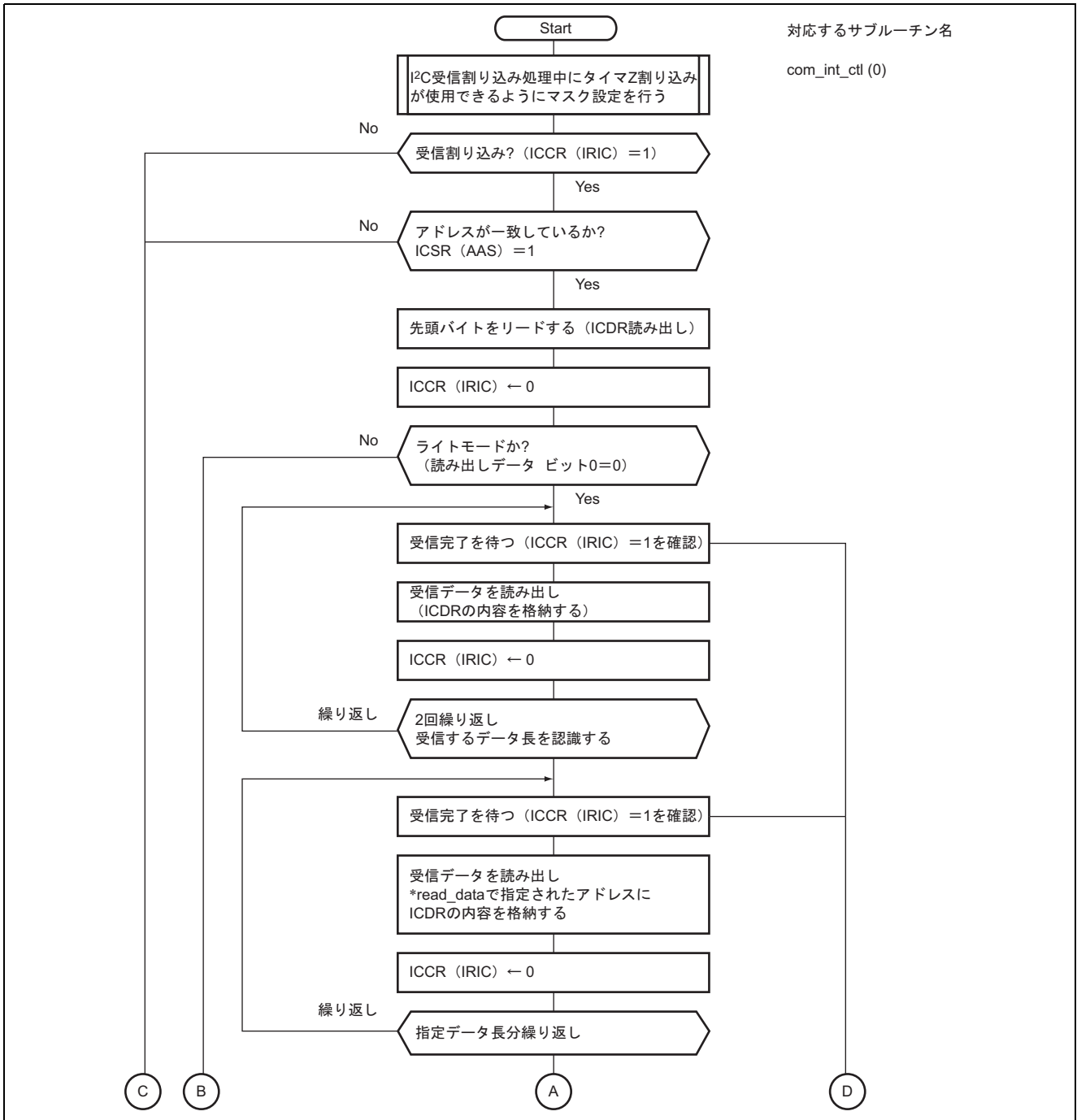
名称	概要
タイマモードレジスタ W (TMRW)	ジェネラルレジスタの機能やタイマの出力モードなどを選択をする。
タイマコントロールレジスタ W (TCRW)	TCNT のカウンタクロックの選択、カウンタのクリア条件やタイマの初期出力レベルの設定を選択する。
タイマインタラプトイネーブルレジスタ W (TIERW)	タイマ W の割り込み要求を制御する。
タイマ I/O コントロールレジスタ 0 (TIOR0)	GRA、GRB および FTIOA、FTIOB 端子の機能を選択する。
タイマ I/O コントロールレジスタ 1 (TIOR1)	GRC、GRD および FTIOC、FTIOD 端子の機能を選択する。 本サンプルプログラムでは使用しません。
タイマカウンタ (TCNT)	16ビットのリード/ライト可能なアップカウンタ
ジェネラルレジスタ A、B、C、D (GRA、GRB、GRC、GRD)	16ビットのリード/ライト可能なレジスタで、アウトプットコンペアレジスタとしてもインプットキャプチャレジスタとしても使用可能。

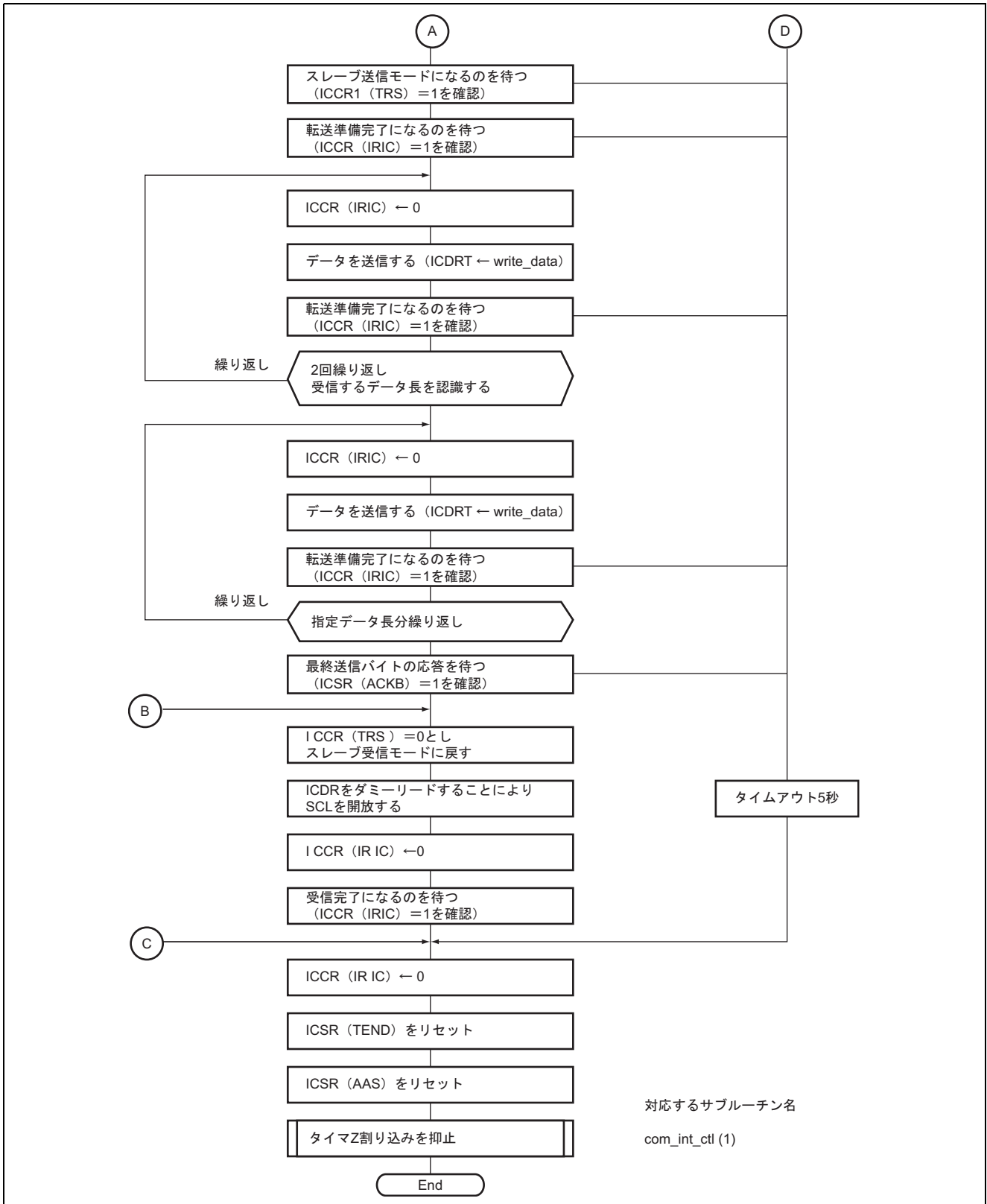
3.7 フローチャート

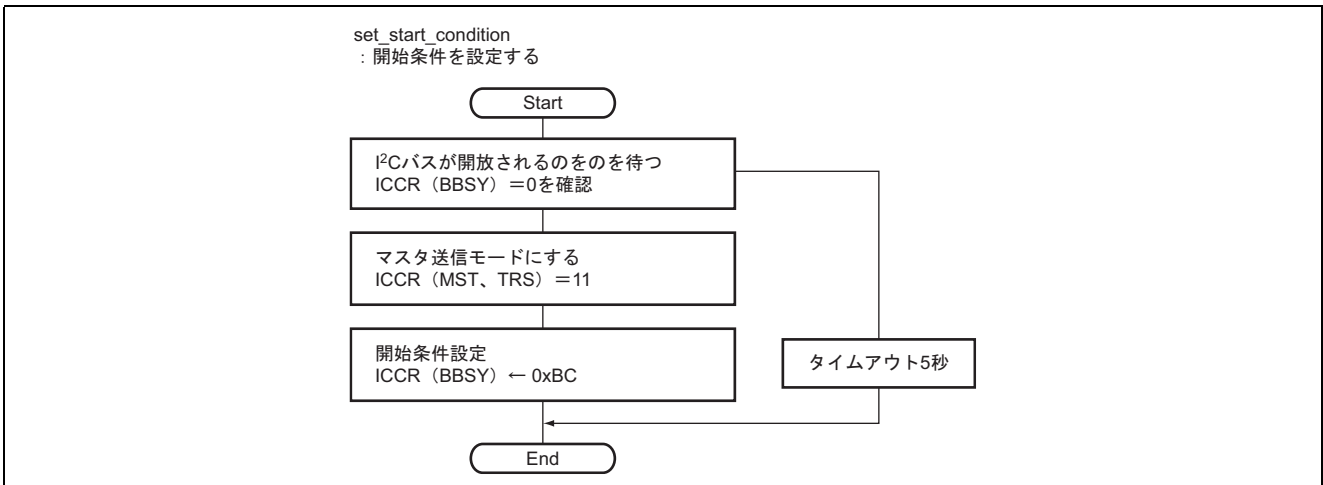
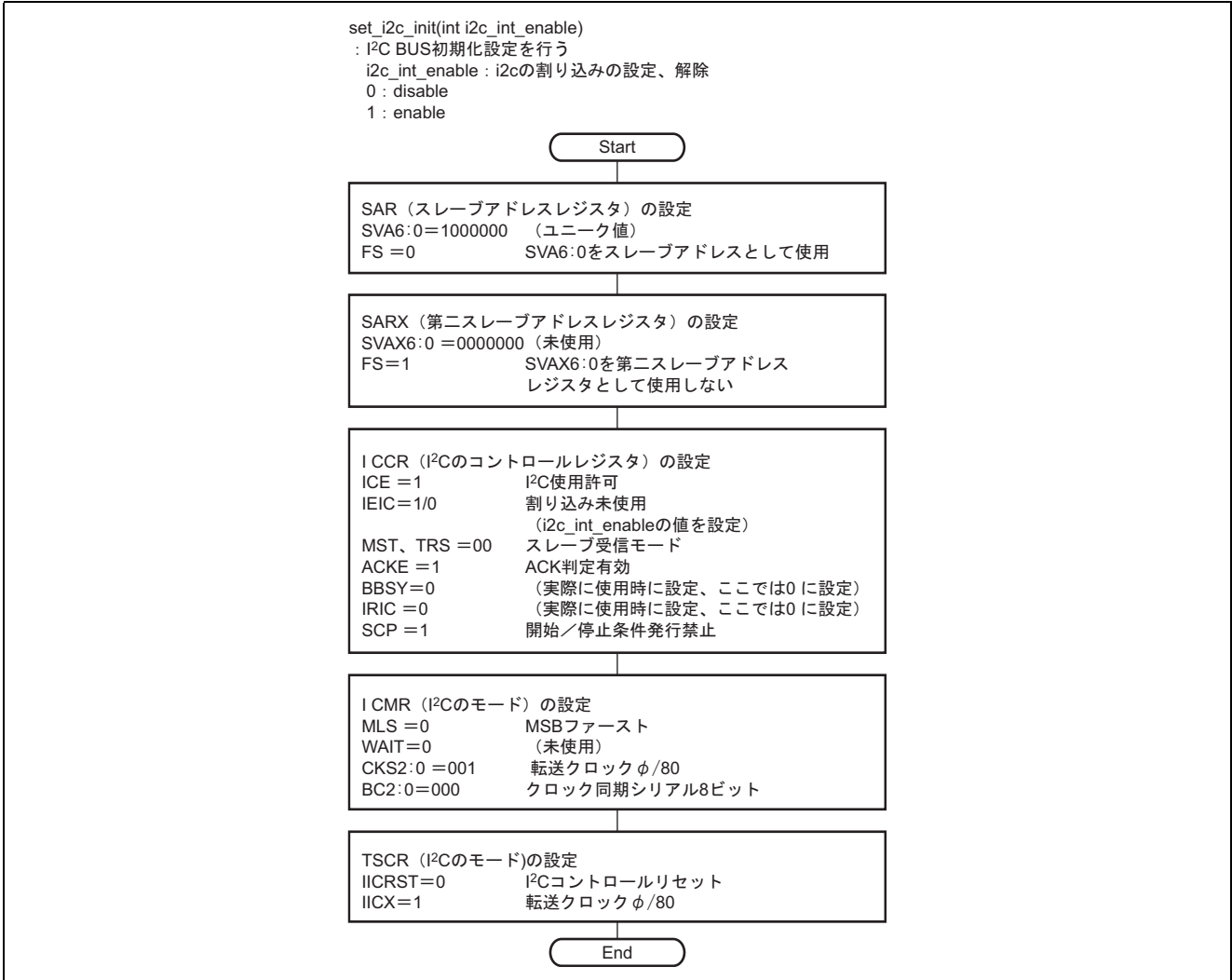
1. 送信側マイコン処理

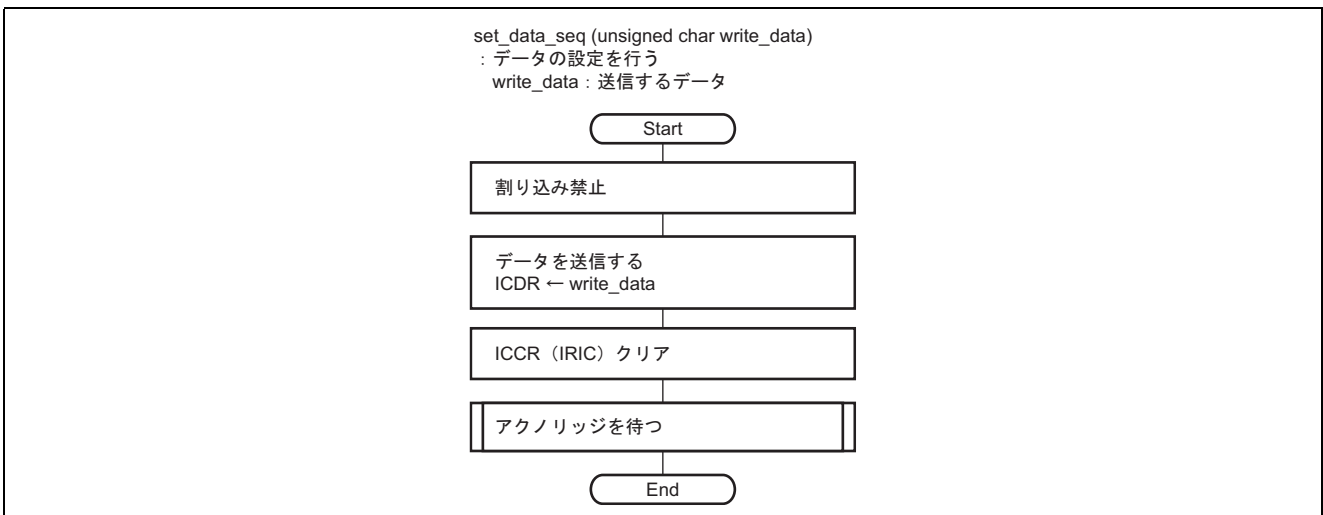
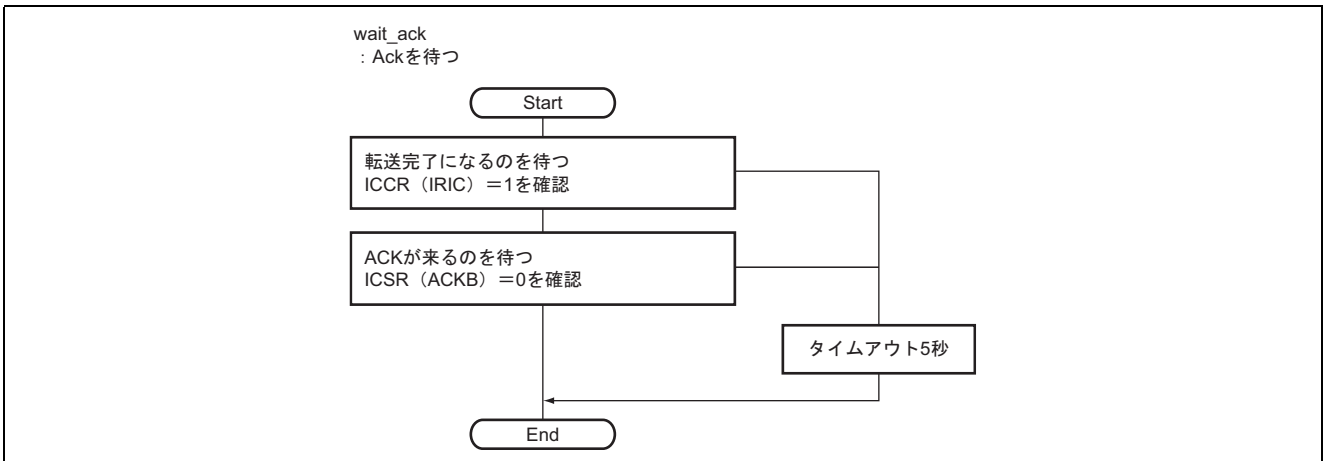
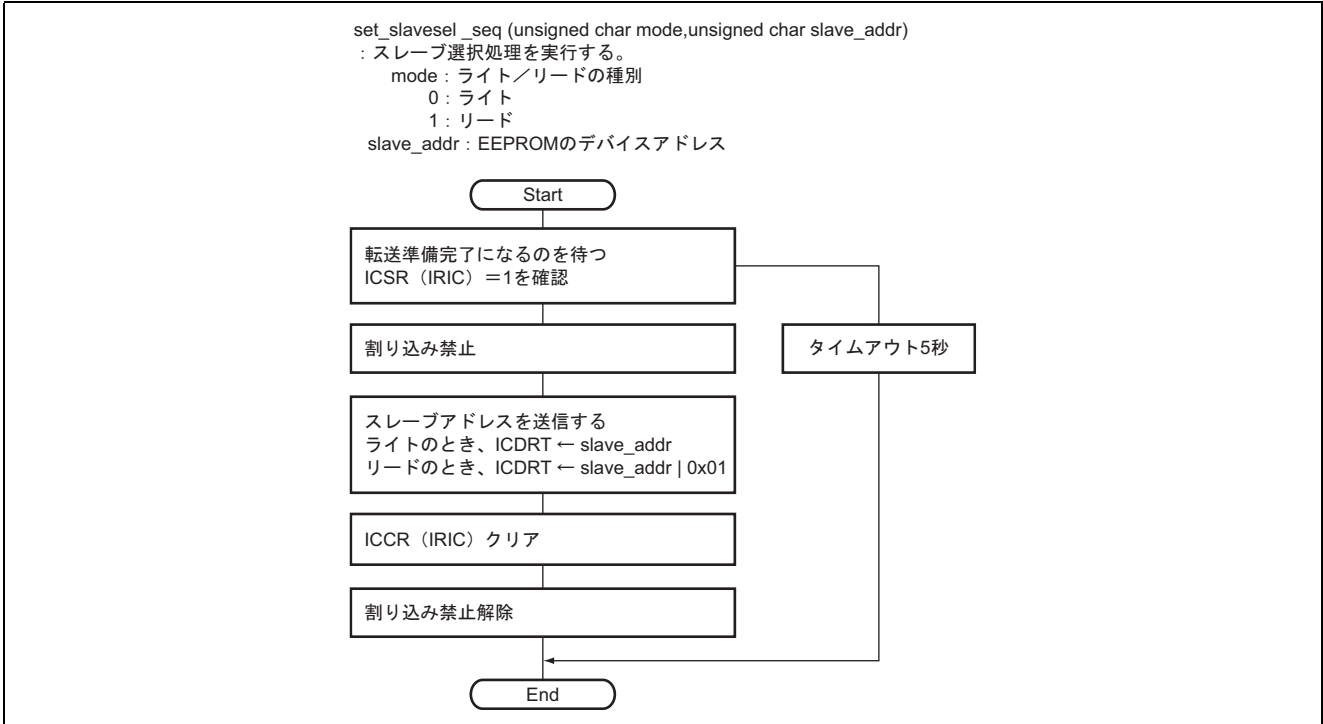


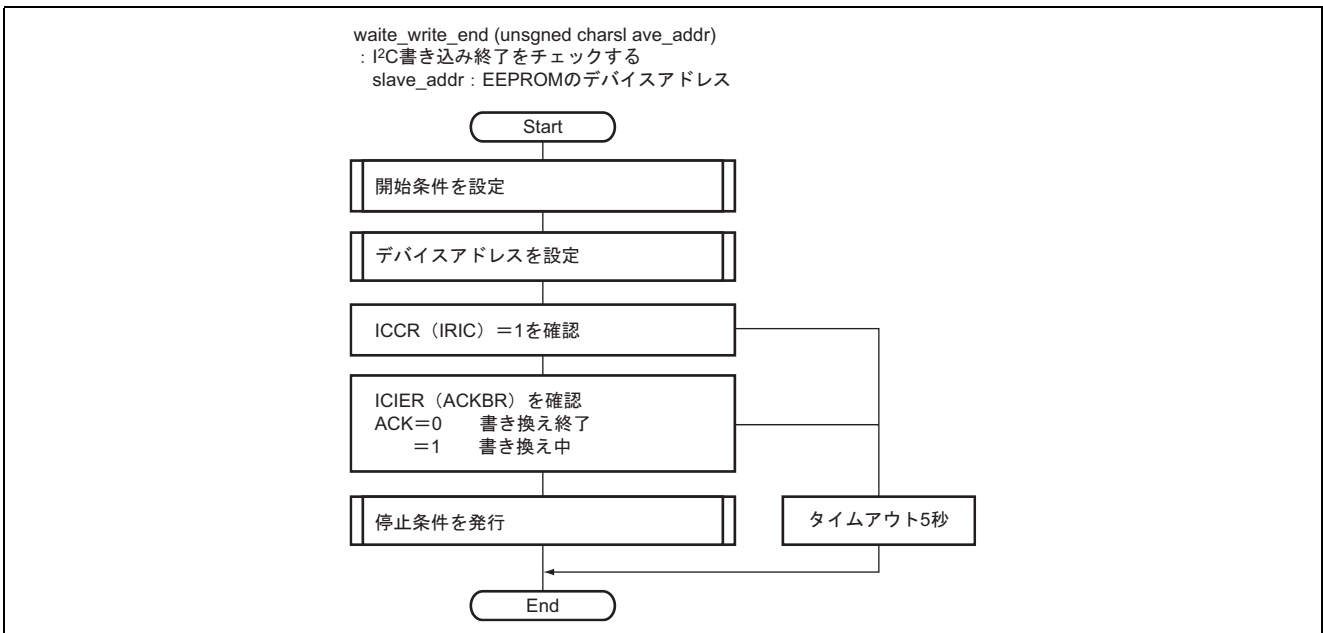
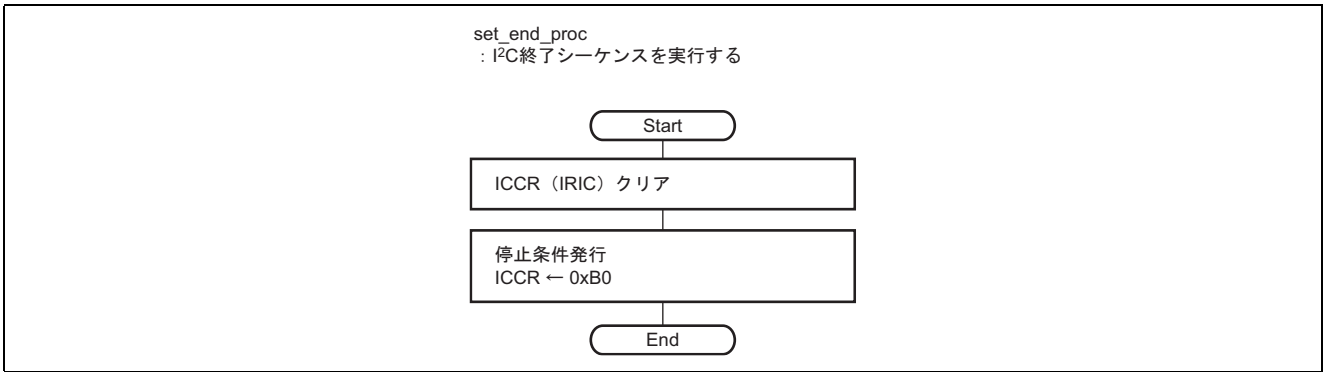
2. 受信側マイコン処理 (I²C 割り込み処理)

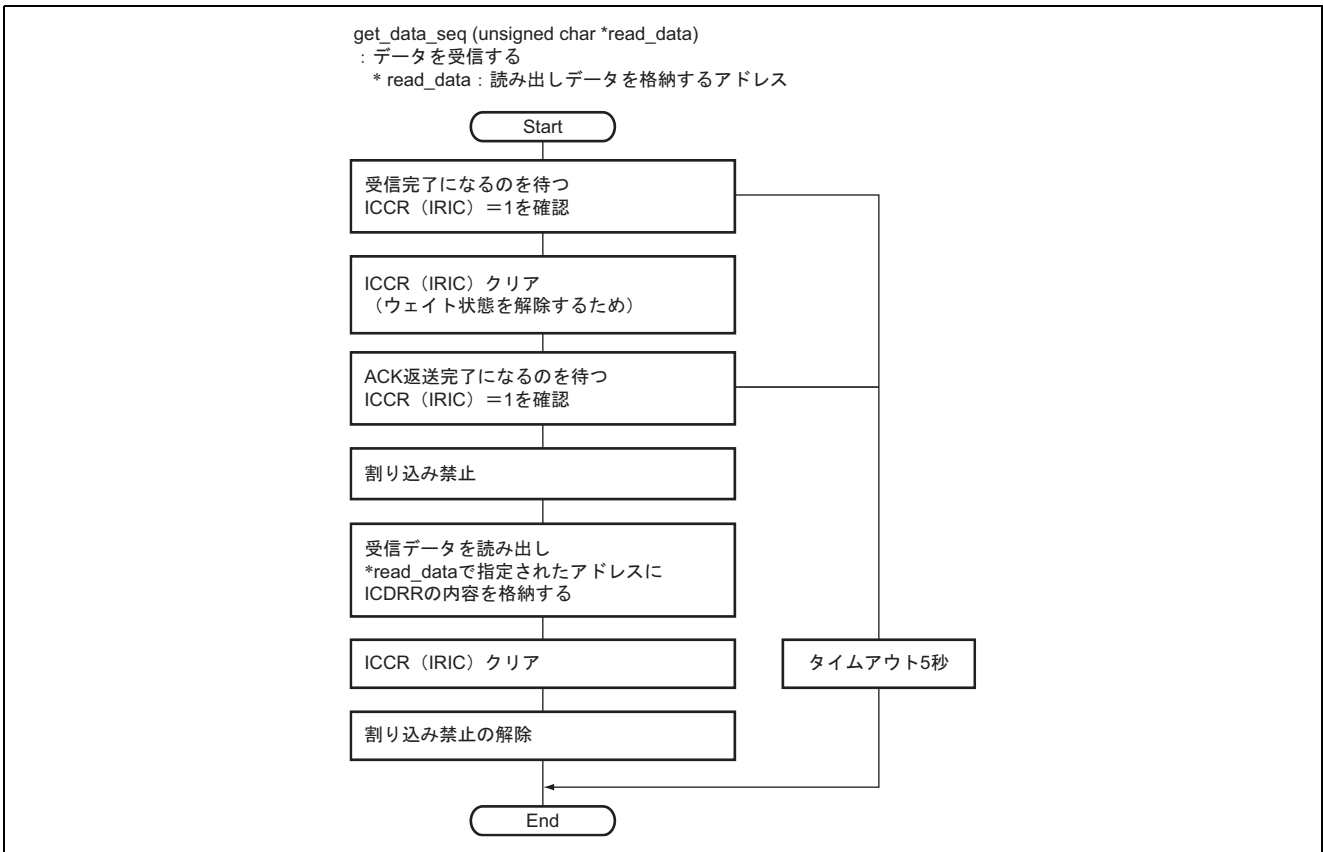
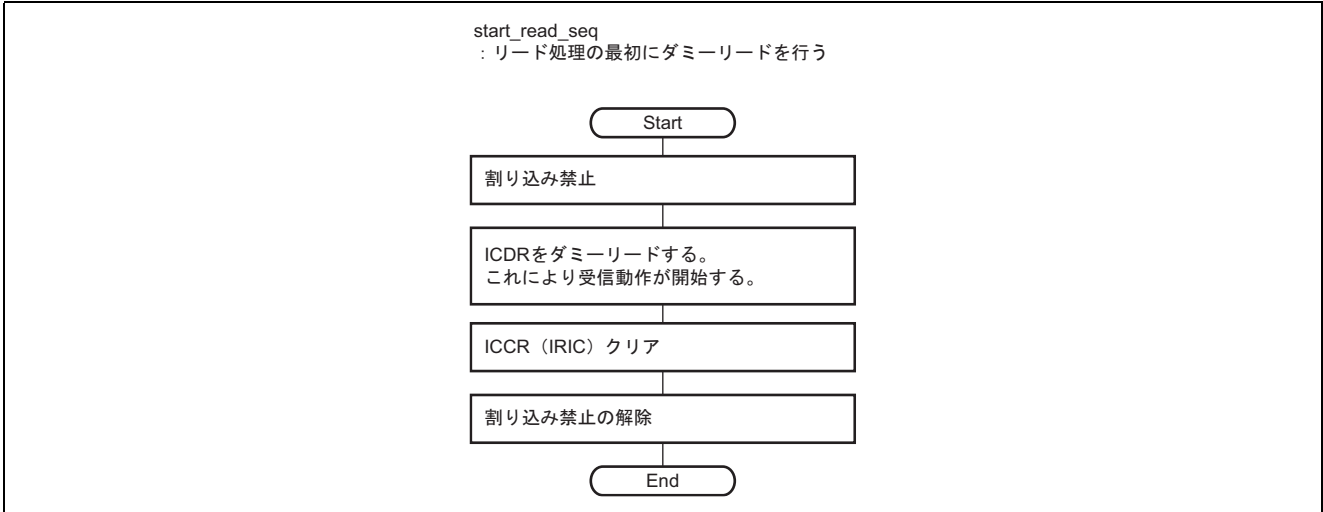


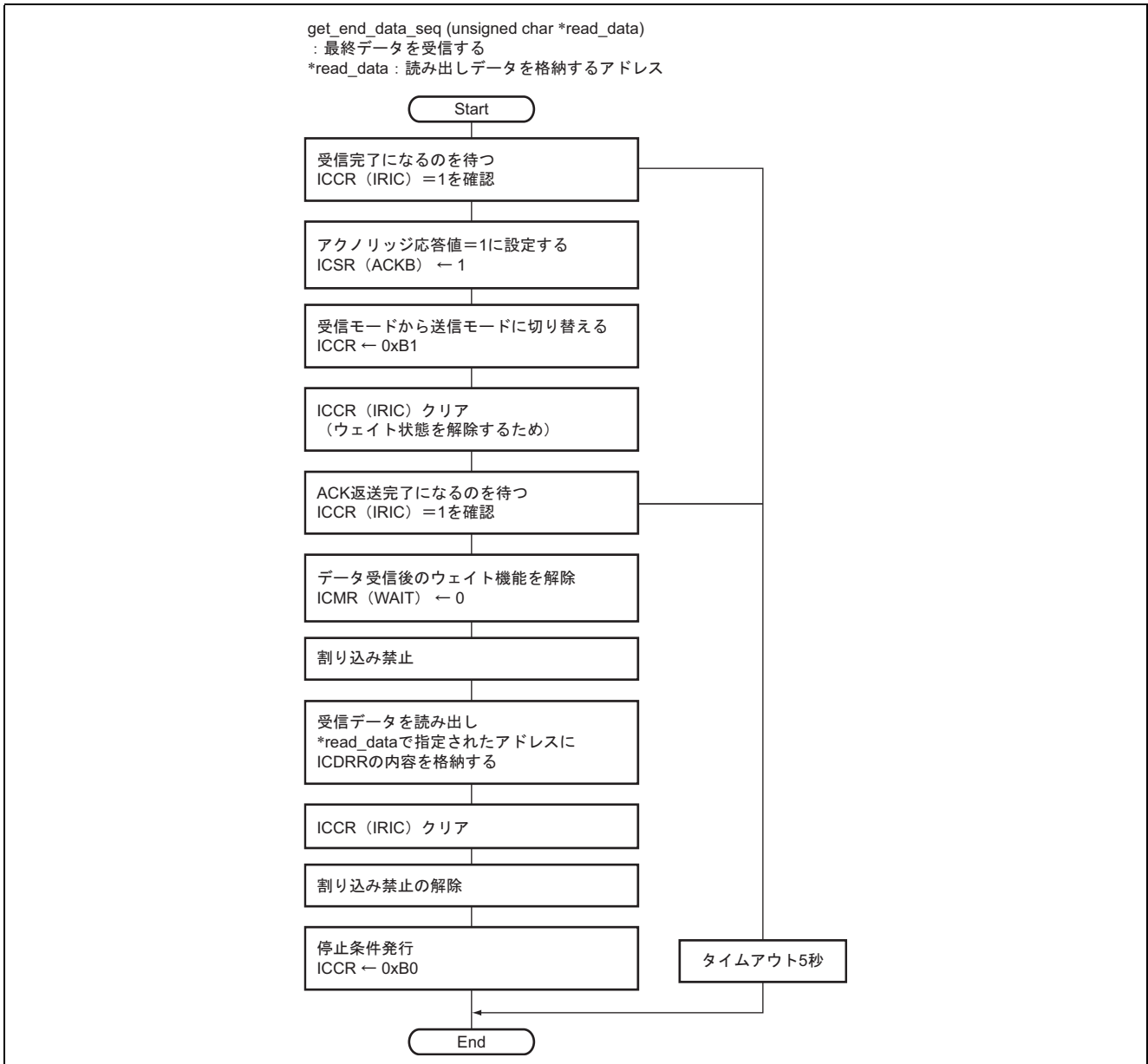












3.8 プログラムリスト

```

/* ----- */
/* ----- */
/* 1 . サンプルプログラム 12-A define 定義 ----- */
/* ----- */
/* ----- */
/*****
/*   I2CEEPROM アクセス用                                     */
/*****
#define   CMD_WRITE_OPERATION      0
#define   DATA_READ_OPERATION     1

#define   MULTI_BYTE_READ          0
#define   SINGLE_BYTE_READ        1
#define   MULTI_FINAL_BYTE_READ   2

/*****
/*   I2CEEPROM アクセスエラーコード(0 以外)                 */
/*****
#define   I2C_BBSY_TOUT            1
#define   I2C_IRIC_TOUT            2
#define   I2C_ACKB_TOUT            3
#define   I2C_IRTR_TOUT            4
#define   I2C_TRS_TOUT             5

/*****
/*   装置番号                                             */
/*   マイコン間通信を行うため、それぞれユニーク値を設定すること。
/*****

#define MICOM_ID      0x80
//#define MICOM_ID    0x40
/* ## (program note) ##### */
/* ## I2C インタフェースでの双方向通信を行うためにそれぞれのマイコンにユニークなアドレスをつけます, bit0 は、使用不可。 ## */
/* ##### */

/* ----- */
/* ----- */
/* 2 . サンプルプログラム 12-B 変数定義 ----- */
/* ----- */
/* ----- */
/*****
/*   I2C 通信バッファ                                     */
/*****
#ifndef   _DEFINE_COMMON_TABLE
extern
#endif
/* _DEFINE_COMMON_TABLE */
unsigned char   com_i2c_packet[256] ;

```

```

/* ----- */
/* ----- */
/* 3 . サンプルプログラム I2C プロトタイプ宣言----- */
/* ----- */
/* ----- */
/*****
/*****
/*****
/*   I2C BUS アクセス処理                                     */
/*****
/*****

void com_int_ctl (unsigned char kind) ;
void set_i2c_init ( int i2c_int_enable) ;
unsigned int set_start_condition( ) ;
unsigned int wait_ack();
unsigned int set_slavesel_seq (unsigned char mode ,unsigned char slave_addr ) ;
unsigned int set_data_seq(unsigned char write_data);
unsigned int set_end_proc ();
unsigned int set_master_rcv_mode () ;
unsigned int wait_write_end (unsigned char device_addr_code ) ;

void start_read_seq () ;
unsigned int get_end_data_seq (unsigned char *read_data);
unsigned int get_data_seq (unsigned char *read_data);

unsigned int com_i2c_eeprom_read( unsigned char device_addr_code , unsigned int rom_addr , unsigned char *rom_data );
unsigned int com_i2c_eeprom_write( unsigned char device_addr_code , unsigned int rom_addr , unsigned char rom_data );
unsigned int com_i2c_eeprom_seq_read
    ( unsigned char device_addr_code , unsigned int rom_addr , unsigned int rom_length , unsigned char *rom_data ) ;
unsigned int com_i2c_eeprom_page_write
    ( unsigned char device_addr_code , unsigned int rom_addr , unsigned int rom_length , unsigned char *rom_data ) ;

unsigned int com_i2c_master_send ( unsigned char slave_addr , unsigned int data_length , unsigned char *send_data ) ;
unsigned int com_i2c_master_recive ( unsigned char slave_addr ,unsigned char *recive_data ) ;

```

```

/* ----- */
/* ----- */
/* 4 . サンプルプログラム 12-D ソースコード----- */
/* ----- */
/* ----- */

/* ----- */
/* 4.1 リセットベクターの追加----- */
/* ----- */
/* 飛び先を h8_i2c に設定してください */

/* ----- */
/* 4.2 i2c の初期設定----- */
/* ----- */
/* レジスタの初期設定処理に追加してください */
/* ##### */
/* ##### */
/* I2C BUS の設定 */
/* ##### */
/* ##### */
/* I2C BUS の初期化を行う */
set_i2c_init (1) ; /* i2c int enable

/* ----- */
/* 4.3 共通サブルーチン----- */
/* ----- */
/* ##### */
/* ##### */
/* ##### */
/* I2C EEPROM 制御 */
/* ##### */
/* ##### */
/* ##### */

/* 1.モジュール名称:set_i2c_init */
/* 2.機能概要:I2 アクセス前の初期設定を行う */
void set_i2c_init ( int i2c_int_enable)
{
/* ##### */
/* SAR          スレーブアドレスレジスタ */
/* SVA6:0      = 1000000 (ユニーク値) */
/* FS          = 0 SVA6:0 をスレーブアドレスとして使用 */
/* ##### */
/* ##(program note)##### */
/* ## I2C インターフェースでの双方向通信を行うためにそれぞれのマイコンにユニークなアドレスをつけます。bit0 は、使用不可。 ## */
/* ##### */

IIC.SAR.BYTE= MICOM_ID & 0xFE ;

```

```

/*****/
/* SARX      第二スレーブアドレスレジスタ                                */
/*          SVAX6:0  = 0000000 (未使用)                                */
/*          FS       = 1  SVAX6:0 を第二スレーブアドレスとして使用しない */
/*****/
IIC.SARX.BYTE= 0x01 ;

/*****/
/* ICCR      I2C のコントロールレジスタ設定                            */
/*          ICE     = 1  I2C 使用許可                                  */
/*          IEIC    = 0  割込未使用                                  */
/*          MST,TRS = 00 スレーブ受信モード                          */
/*          ACKE    = 1  ACK 判定有効                                  */
/*          BBSY    = 0  (実際に使用時に設定、ここでは0に設定)      */
/*          IRIC    = 0  (実際に使用時に設定、ここでは0に設定)      */
/*          SCP     = 1  開始/停止条件発行禁止                      */
/*****/
if (i2c_int_enable == 0) {
    IIC.ICCR.BYTE = 0x89 ; /* I2C int disable */
}
else{
    IIC.ICCR.BYTE = 0xc9 ; /* I2C int enable */
}

/*****/
/* ICMR      I2C のモード設定                                          */
/*          MLS   = 0  MSB ファースト                                  */
/*          WAIT   = 0  (未使用)                                      */
/*          CKS2:0 = 001 転送クロック /80                            */
/*          BC2:0  = 000 クロック同期シリアル 8bit                    */
/*****/
IIC.ICMR.BYTE= 0x08 ;

/* ##(program note)##### */
/* ## CKS2:0 は、必要とする転送レートに従って設定値を変更します ## */
/* ## 詳細は、H8/3687 ハードウェアマニュアルを参照してください ## */
/* ##### */

/*****/
/* TSCR      I2C のモード設定                                          */
/*          IICRST = 0  I2C コントロールリセット                    */
/*          IICX   = 1  転送クロック /80                            */
/*****/
TSCR.BYTE= 0x01 ;

/* ##(program note)##### */
/* ## IICX は、必要とする転送レートに従って設定値を変更します ## */
/* ## 詳細は、H8/3687 ハードウェアマニュアルを参照してください ## */
/* ##### */

/*****/
/* ICSR(ACKB)を0クリアする(アクリッジデータの設定)                    */
/*****/
IIC.ICSR.BIT.ACKB = 0 ;

}

```

```

/*****
/* 1.モジュール名称:set_start_condition */
/* 2.機能概要:I2C 開始条件を設定する */
/*****

unsigned int set_start_condition( )
{
    int ret , timer_wk;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/* ICCR(BBSY)=0を確認 */
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.BBSY == 1){ /* I2C BUS が開放されるのを待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){
        ret = I2C_BBSY_TOUT; /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        goto exit ; /* 異常終了 (timeout) */
    }

#ifdef UT
    IIC.ICCR.BIT.BBSY = 0;
#endif

}

/*****
/* マスタ送信モードにする */
/*****
IIC.ICCR.BYTE = 0xB9 ; /* マスタ送信モードにする */
/* ##(program note)##### */
/* ## ACKB (ACK 判定有効)をリセットしてしまわないように注意のこと ## */
/* ##### */

/*****
/* 開始条件設定 */
/*****
IIC.ICCR.BYTE = 0xBC ;
/* ##(program note)##### */
/* ## 開始条件設定のための bit2,0 の設定は同時に設定する必要があるため Byte 単位に書き込む必要がある。 ## */
/* ## 1bit ずつ設定すると正しく開始条件が設定されないので注意。 ## */
/* ##### */
/* ##(program note)##### */
/* ## ACKB (ACK 判定有効)をリセットしてしまわないように注意のこと ## */
/* ##### */

exit :
    return (ret);

}

```

```

/*****
/* 1.モジュール名称:wait_ack
/* 2.機能概要:I2C ACKを待つ
/*****
unsigned int wait_ack ()
{
    int ret , timer_wk;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/* ICCR(IRIC)=1を確認
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){
        ret = I2C_IRIC_TOUT;
        goto exit ;
    }

    #ifdef UT
        IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
    #endif

}

/*****
/* ICSR(ACKB)=0を確認
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICSR.BIT.ACKB == 1){
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){
        ret = I2C_ACKB_TOUT;
        goto exit ;
    }

    #ifdef UT
        IIC.ICSR.BIT.ACKB = 0 ;
    #endif

}

exit :
    return (ret);

}

```



```

/*****
/* 1.モジュール名称:set_slavesel_seq */
/* 2.機能概要:I2C スレーブ選択処理を実行する */
/*****

unsigned int set_slavesel_seq (unsigned char mode ,unsigned char slave_addr )
{
    int ret , timer_wk;
    unsigned char write_data ;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/* ICCR(IRIC)=1を確認 */
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
        goto exit ;
    }

#ifdef UT
        IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
#endif
}

/*****
/* スレーブアドレスの設定 */
/*****
if (mode == DATA_READ_OPERATION){
    slave_addr = slave_addr | 0x01 ;
}

/*****
/* 割込み禁止 */
/*****
set_imask_ccr(1); /* 割込み禁止 */

/*****
/* データの書き込み */
/*****
IIC.ICDR = slave_addr ;

/*****
/* ICCR(IRIC)クリア */
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/* ## (program note)##### */
/* ## ICDR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること。 ## */
/* ## このため、この操作の間は全ての割込みを禁止状態にする。 ## */
/* ##### */

```

```

/*****
/*  割込み禁止の解除
/*****
set_imask_ccr(0);                               /*  割込み禁止解除

exit :
    return (ret);
}

/*****
/*  1.モジュール名称:set_data_seq
/*  2.機能概要:I2C データ設定処理を実行する
/*****
unsigned int set_data_seq (unsigned char write_data)
{
    int ret , timer_wk;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/*  割込み禁止
/*****
set_imask_ccr(1);                               /*  割込み禁止

/*****
/*  データの書き込み
/*****
IIC.ICDR = write_data ;

/*****
/*  ICCR(IRIC)クリア
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;
    /* ##(program note)##### */
    /* ## ICDR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること。 ## */
    /* ## このため、この操作の間は全ての割込みを禁止状態にする。 ## */
    /* ##### */

/*****
/*  割込み禁止の解除
/*****
set_imask_ccr(0);                               /*  割込み禁止解除

/*****
/*  Acknowledge を待つ
/*****
ret = wait_ack() ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

exit :
    return (ret);
}

```

```

/*****
/* 1.モジュール名称:set_end_proc */
/* 2.機能概要:I2C 終了シーケンスを実行する */
/*****
unsigned int set_end_proc ()
{
    int ret , timer_wk;

    ret = NORMAL_END ;

    /*****
    /* ICCR(IRIC)クリア */
    /*****
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

    /*****
    /* 停止条件発行 */
    /*****
    IIC.ICCR.BYTE = 0xB0 ;

exit :
    return (ret);
}

/*****
/* 1.モジュール名称:wait_write_end */
/* 2.機能概要:I2C 書き込み終了をチェックする */
/*****
unsigned int wait_write_end (unsigned char slave_addr )
{
    int ret , timer_wk;
    unsigned char ack_status ;

    ret = NORMAL_END ;

    com_timer.wait_100ms = 50 ;

do{
    /*****
    /* 開始条件を設定する */
    /*****
    ret = set_start_condition() ; /* 開始条件を設定する */
    if (ret !=0) { goto exit ;}

    /*****
    /* デバイスアドレスワードを設定する (Write) */
    /*****
    ret = set_slavesel_seq ( CMD_WRITE_OPERATION , slave_addr ) ;
    if (ret !=0) { goto exit ;}

```

```

/*****/
/*  ICCR(IRIC)=1を確認 */
/*****/

com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
        goto exit ;
    }

#ifdef UT
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
#endif
}

/*****/
/*  ICIEP(ACKBR)を確認 ACK=0 書き換え終了、=1 書き換え中 */
/*****/

if (com_timer.wait_100ms == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
    ret = I2C_ACKB_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
    goto exit ;
}

#ifdef UT
    IIC.ICSR.BIT.ACKB = 1 ;
#endif
ack_status = IIC.ICSR.BIT.ACKB ;

/*****/
/*  停止条件を発行する */
/*****/

ret = set_end_proc ( ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

} while (ack_status == 1) ; /* ACK=1 の間 loop */

exit :
    return (ret);
}

/*****/
/*  1.モジュール名称:set_master_rcv_mode */
/*  2.機能概要:Master 受信モードに切り替える */
/*****/

unsigned int set_master_rcv_mode ()
{
    int ret , timer_wk;
    unsigned char dummy_data ;

    ret = NORMAL_END ;
}

```

```

/*****
/*   マスタ受信モードに切り替える
*/
/*****
IIC.ICCR.BYTE = 0xA1 ;

/*****
/*   ICMR(WAIT) をセットする
*/
/*****
IIC.ICMR.BIT.WAIT = 1 ;

/*****
/*   ICSR(ACKB) を 0 クリアする (アクリッジデータの設定)
*/
/*****
IIC.ICSR.BIT.ACKB = 0 ;

exit :
    return (ret);
}

/*****
/*   1.モジュール名称:start_read_seq
/*   2.機能概要:read 処理の最初に dummy read を行う
*/
/*****
void start_read_seq ()
{
    unsigned char dummy_data ;

/*****
/*   割込み禁止
*/
/*****
set_imask_ccr(1);                /* 割込み禁止
*/

/*****
/*   dummy read を行うと受信動作が開始される
*/
/*****
dummy_data = IIC.ICDR ;
    /* ## (program note) #####
    /* ## dummy read により受信動作が始まり、SCL に同期してデバイスよりデータが送られてくる。
    /* ## 先の ICSR(ACKB) = 0 により、9 回目の SCL に同期してデバイスへ Low が送出される。
    /* ## #####

/*****
/*   ICCR(IRIC) クリア
*/
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;
    /* ## (program note) #####
    /* ## ICDR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること、
    /* ## このため、この操作の間は全ての割込みを禁止状態にする。
    /* ## #####

/*****
/*   割込み禁止の解除
*/
/*****
set_imask_ccr(0);                /* 割込み禁止解除
*/
}

```

```

/*****
/* 1.モジュール名称:get_data_seq */
/* 2.機能概要:I2C ターゲットデバイスからデータを読み出す */
/*****
unsigned int get_data_seq (unsigned char *read_data)
{
    int ret , timer_wk;
    unsigned char dummy_data ;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/* ICCR(IRIC)=1を確認 */
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
        goto exit ;
    }

    #ifdef UT
        IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
    #endif
}

/*****
/* ICCR(IRIC)クリア(wait 状態を解除するため) */
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/*****
/* ICCR(IRIC)=1を確認 */
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
        goto exit ;
    }

    #ifdef UT
        IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
    #endif
}

/*****
/* 割込み禁止 */
/*****
set_imask_ccr(1); /* 割込み禁止 */

/*****
/* 受信データを読み出す */
/*****
*read_data = IIC.ICDR ; /* data read */

```

```

/*****
/*  ICCR(IRIC) クリア
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;
/* ## (program note)##### */
/* ## ICCR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること。 ## */
/* ## このため、この操作の間は全ての割込みを禁止状態にする。 ## */
/* ##### */

/*****
/*  割込み禁止の解除
/*****
set_imask_ccr(0); /* 割込み禁止解除 */

exit :
return (ret);
}

/*****
/*  1.モジュール名称:get_end_data_seq
/*  2.機能概要:I2C ターゲットデバイスからデータを読み出す
/*****
unsigned int get_end_data_seq (unsigned char *read_data)
{
int ret , timer_wk;
unsigned char dummy_data ;

ret = NORMAL_END ;

/*****
/*  ICCR(IRIC)=1を確認
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
goto exit ;
}

#ifdef UT
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
#endif
}

/*****
/*  データ受信後の ACK 返送時の設定値を"1" (NOACK) とする
/*****
IIC.ICSR.BIT.ACKB = 1 ;

/*****
/*  受信モードから送信モードに切り替える
/*****
IIC.ICCR.BYTE = 0xB1 ;

```

```

/*****
/*  ICCR(IRIC) クリア(wait 状態を解除するため)                                     */
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/*****
/*  ICCR(IRIC)=1 を確認                                                         */
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){                                           /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){                                                 /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT;                                           /* 異常終了(timeout) */
        goto exit ;
    }

    #ifdef UT
        IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
    #endif
}

/*****
/*  ICMR(WAIT) をリセットする                                                  */
/*****
IIC.ICMR.BIT.WAIT = 0 ;

/*****
/*  割込み禁止                                                                */
/*****
set_imask_ccr(1);                                                       /* 割込み禁止 */

/*****
/*  受信データを読み出す                                                      */
/*****
*read_data = IIC.ICDR ; /* data read

/*****
/*  ICCR(IRIC) クリア(wait 状態を解除するため)                                     */
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;
    /* ## (program note) ##### */
    /* ## ICDR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること。 ## */
    /* ## このため、この操作の間は全ての割込みを禁止状態にする。 ## */
    /* ##### */

/*****
/*  割込み禁止の解除                                                            */
/*****
set_imask_ccr(0);                                                       /* 割込み禁止解除 */

/*****
/*  ICCR(IRIC) クリア, 停止条件発行                                             */
/*****
IIC.ICCR.BYTE = 0xB0 ;

exit :

return (ret);
}

```



```

/*****
/* 1.モジュール名称:com_i2c_master_recive */
/* 2.機能概要:slave から指定データ長データを受信する */
/*****
unsigned int com_i2c_master_recive ( unsigned char slave_addr ,unsigned char *receive_data )
{
    int ret , i , length ;
    union {
        unsigned int  d_int ;
        unsigned char  d_byte[2];
    } buf;

    ret = NORMAL_END ;

/*****
/* 開始条件を設定する */
/*****
ret = set_start_condition() ; /* 開始条件を設定する */
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/* デバイスアドレスワードを設定する(read) */
/*****
ret = set_slavesel_seq ( DATA_READ_OPERATION , slave_addr ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/* Acknowledge を待つ */
/*****
ret = wait_ack() ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/* マスタ受信モードに切り替える */
/*****
ret = set_master_rcv_mode () ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/* データ読み出し開始の dummy read を行う */
/*****
start_read_seq () ;

/*****
/* 先頭の 2byte を読み出しデータ長を認識する */
/*****
ret = get_data_seq ( &buf.d_byte[0] ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}
ret = get_data_seq ( &buf.d_byte[1] ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

*receive_data = buf.d_byte[0] ;
*receive_data ++ ;
*receive_data = buf.d_byte[1] ;
*receive_data ++ ;

    length = buf.d_int ;

```

```

/* ##(program note)##### */
/* ## ここで*recive_data で引き渡されたデータバッファを越えないように length 長をチェックして下さい。 ## */
/* ##### */

/*****/
/* データを連続読み出しする */
/*****/
for (i=0; i< (length-1) ; i++){
    ret = get_data_seq ( &buf.d_byte[0] );
    if (ret !=0) { goto exit ;}

    *recive_data = buf.d_byte[0] ;
    *recive_data ++ ;
}

/*****/
/* 最後のデータ(1byte)を読み出し後、停止条件を発行する */
/*****/
ret = get_end_data_seq ( &buf.d_byte[0] );
if (ret !=0) { goto exit ;}

    *recive_data = buf.d_byte[0] ;

/*****/
/* I2C BUS の初期化を行う */
/*****/
set_i2c_init (1) ;                               /* i2c int enable */

return (ret);

exit :
/*****/
/* エラーの時、リセット、停止条件を発行する */
/*****/
set_end_proc ( ) ;
/*****/
/* I2C BUS の初期化を行う */
/*****/
set_i2c_init (1) ;                               /* i2c int enable */

return (ret);
}

/*****/
/* 1.モジュール名称:com_i2c_master_send */
/* 2.機能概要:Master->Slave へ指定データ長データ転送する */
/*****/
unsigned int com_i2c_master_send ( unsigned char slave_addr , unsigned int data_length , unsigned char *send_data )
{
    int ret , i ;
    union {
        unsigned int d_int ;
        unsigned char d_byte[2];
    } buf;

```

```

ret = NORMAL_END ;
/*****
/*  I2C BUS の初期化を行う
*/
/*****
set_i2c_init (0) ;                               /* i2c int disable
*/

/*****
/*  開始条件を設定する
*/
/*****
ret = set_start_condition() ;                   /* 開始条件を設定する
*/
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/*  デバイスアドレスワードを設定する(Write)
*/
/*****
ret = set_slavesel_seq ( CMD_WRITE_OPERATION , slave_addr ) ;
    if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/*  Acknowledge を待つ
*/
/*****
ret = wait_ack() ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/*  データ長を送信する
*/
/*****
buf.d_int = data_length ;
ret = set_data_seq ( buf.d_byte[0] ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

ret = set_data_seq ( buf.d_byte[1] ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

/*****
/*  データを連続書き込みする
*/
/*****
for (i=0; i< data_length ; i++){
    buf.d_byte[0] = *send_data ;
    ret = set_data_seq ( buf.d_byte[0] ) ;
    if (ret !=0) { goto exit ;}
    *send_data ++ ;
}

/*****
/*  停止条件を発行する
*/
/*****
ret = set_end_proc ( ) ;
if (ret !=0) { goto exit ;}

return (ret);

exit :
/*****
/*  エラーの時、リセット、停止条件を発行する
*/
/*****
set_end_proc ( ) ;

```

```

/*****
/*  I2C BUS の初期化を行う
/*****
set_i2c_init (1);          /* i2c int enable

return (ret);

}

/*****
/*  1.モジュール名称:com_int_ctl
/*  2.機能概要:set_imask_ccr <- 0とし、TimerZ 割込みのみ有効にする
/*****
void com_int_ctl (unsigned char kind)
{
    if (kind == 0){
        /*****
        /*  SCI3 受信割込みを disable にする。
        /*****
        SCI3.SCR3.BYTE      = 0x10;          /* RCV int disable

        /*****
        /*  I2C 割込みを disable にする。
        /*****
        IIC.ICCR.BIT.IEIC   = 0;          /* I2C 受信割込 disable

        /*****
        /*  TimerW 割込みを有効にする
        /*****
        TW.TIERW.BIT.IMIEA = 1;          /* timerW IMFA enable

        /*****
        /*  割込み禁止解除
        /*****
        set_imask_ccr(0);          /* 割込み許可
    }
    else{
        /*****
        /*  割込み禁止設定 (理由; 割込み処理中に割込みが入るのを防ぐため)
        /*****
        set_imask_ccr(1);          /* 割込み禁止

        /*****
        /*  SCI3 受信割込みを enable にする
        /*****
        SCI3.SCR3.BYTE      = 0x50;          /* RCV int のみ enable

        /*****
        /*  I2C 割込みを enable にする。
        /*****
        IIC.ICCR.BIT.IEIC   = 1;          /* I2C 受信割込 enable

        /*****
        /*  TimerW 割込みを無効にする
        /*****
        TW.TIERW.BIT.IMIEA = 0;          /* timerW IMFA enable
    }
}

```

```

/* ----- */
/* 4.4 i2c 割り込み処理----- */
/* ----- */
/* ----- */
/* 1.モジュール名称:h8_i2c */
/* 2.機能概要:I2C BUS からの割り込み */
/* ----- */
#pragma interrupt( h8_i2c )
void h8_i2c ( void )
{
    int i , j , timer_wk;
    unsigned int ret ;
    unsigned char  slave_addr , dummy_data ;

    union {
        unsigned int  d_int ;
        unsigned char  d_byte[2];
    } length;

    ret = NORMAL_END ;

    memset( com_i2c_packet,0,128 );
    /* ----- */
    /* set_imask_ccr <- 0 とし、IREQ0-3、SCI rcvint のマスクを閉じる */
    /* TimerZ 割り込みは有効とする */
    /* ----- */
    com_int_ctl(0) ; /* ccr <- 0 とし、TimerZ 割り込みのみ有効にする */
    /* ----- */
    /* 受信割り込みをチェックする */
    /* ----- */
    if (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 1){ /* 受信 */
        if (IIC.ICSR.BIT.AAS == 1){ /* スレーブアドレス一致 */
            /* ----- */
            /* slave_addr と r/w を受信する */
            /* ----- */
            slave_addr = IIC.ICDR ;

            /* ----- */
            /* ----- */
            /* ----- */
            /* 下記のフォーマットのバケットを受信する。 */
            /* バケット長 : 2byte */
            /* データ : Max 256 byte */
            /* 共通変数 com_i2c_packet のサイズを増やせばもっと長いバケットも受信可能 */
            /* ----- */
            /* ----- */
            /* ----- */
            /* ICCR(IRIC) クリア */
            /* ----- */
            IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

            if ((slave_addr & 0x01) == 0){ /* write */
                /* ----- */
                /* データ長を受信する (2byte) */
                /* ----- */
            }
        }
    }
}

```

```

for (i=0; i< 2 ; i++){
    /* ICCR(IRIC)=1を確認 */
    com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
    while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){
        timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
        if (timer_wk == 0){
            ret = I2C_IRIC_TOUT;
            goto exit ;
        }

        #ifdef UT
            IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
        #endif

        /* 割り込み禁止 */
        set_imask_ccr(1);

        /* 受信データを読み出す */
        length.d_byte[i] = IIC.ICDR ;

        /* ICCR(IRIC)クリア
        /* ##(program note)#####
        /* ## ICCRのライトとIRICのクリアは1byte分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的にwriteすること、 ##
        /* ## このため、この操作の間は全ての割り込みを禁止状態にする。 ##
        /* #####

        /* 割り込み禁止の解除
        set_imask_ccr(0);

    }
    /* データを受信する(指定length分)
    for (i=0; i< length.d_int ; i++){
        /* ICCR(IRIC)=1を確認
        com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
        while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){
            timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
            if (timer_wk == 0){
                ret = I2C_IRIC_TOUT;
                goto exit ;
            }

            #ifdef UT
                IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
            #endif
        }
    }

```

```

/*****
/*  割り込み禁止
/*****
set_imask_ccr(1);                               /* 割り込み禁止

/*****
/*  受信データを読み出す
/*****
com_i2c_packet[i] = IIC.ICDR ;                   /* data read

/*****
/*  ICCR(IRIC) クリア
/*****
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/* ## (program note)##### */
/* ## ICCR のライトと IRIC のクリアは 1byte 分のデータ転送時間が経過しない間に、連続的に write すること。 ## */
/* ## このため、この操作の間は全ての割り込みを禁止状態にする。 ## */
/* ##### */

/*****
/*  割り込み禁止の解除
/*****
set_imask_ccr(0);                               /* 割り込み禁止解除
}

/*****
/*****
/*  ここで受信コマンドに対する処理を行う
/*****
/*****
/* ## (program note)##### */
/* ## 受信データに対する処理を行う。データ処理後、以下のデータ送信処理にて処理結果を返送する。 ## */
/* ##### */

com_cnsl_msg("%n" ) ;
com_cnsl_msg("length =%02X%n",length.d_int) ;
com_cnsl_msg("data  = ") ;

for (i=0; i< 8 ; i++){
    com_cnsl_msg("%02X%02X%02X%02X %02X%02X%02X%02X %02X%02X%02X%02X %02X%02X%02X%02X %n"
        ,com_i2c_packet[i*16+ 0],com_i2c_packet[i*16+ 1],com_i2c_packet[i*16+ 2],com_i2c_packet[i*16+ 3]
        ,com_i2c_packet[i*16+ 4],com_i2c_packet[i*16+ 5],com_i2c_packet[i*16+ 6],com_i2c_packet[i*16+ 7]
        ,com_i2c_packet[i*16+ 8],com_i2c_packet[i*16+ 9],com_i2c_packet[i*16+10],com_i2c_packet[i*16+11]
        ,com_i2c_packet[i*16+12],com_i2c_packet[i*16+13],com_i2c_packet[i*16+14],com_i2c_packet[i*16+15]) ;
}

/*****
/*  ICCR(TRS)=1 を確認
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.TRS == 0){                  /* slavec 送信モードになるまで待つ
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){                          /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける
        ret = I2C_TRS_TOUT;                       /* 異常終了 (timeout)
        goto exit ;
    }
}

```

```

#ifdef UT
    IIC.ICCR.BIT.TRIS = 1 ;
#endif
}

/* ##(program note)##### */
/* ## 5byte 目のデータは 8bit 目のデータ (R/W) が"1"のため、自動的にスレーブ送信モードに切り替わるため、 ## */
/* ## IIC.ICCR.BIT.TRIS = 1 とする必要はない、 ## */
/* ##### */

/*****/
/* ICCR(IRIC)=1を確認 */
/*****/
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
        ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
        goto exit ;
    }
}

#ifdef UT
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
#endif
}

/*****/
/*****/
/* データ受信の応答として、受信してデータをそのまま返送する */
/*     パケット長   : 2byte */
/*     データ       : Max 256 byte */
/*     共通変数 com_i2c_packet のサイズを増やせばもっと長いパケットも受信可能 */
/*****/
/*****/

/*****/
/* データ長を送信する (2byte) */
/*****/
for (i=0; i< 2 ; i++){
    /*****/
    /* ICCR(IRIC)クリア */
    /*****/
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

    /*****/
    /* データの設定 */
    /*****/
    IIC.ICDR = length.d_byte[i] ;

    /*****/
    /* ICCR(IRIC)=1を確認 */
    /*****/
    com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
    while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){ /* 転送準備完了になるまで待つ */
        timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
        if (timer_wk == 0){ /* 5s 間 1 のままならエラーで抜ける */
            ret = I2C_IRIC_TOUT; /* 異常終了 (timeout) */
            goto exit ;
        }
    }
}

```



```

        #ifndef UT
            IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
        #endif
    }

}

/*****
/*   データを送信する(指定 length 分)
*/
/*****
for (i=0; i< length.d_int ; i++){
    /*****
    /*   ICCR(IRIC)クリア
    */
    /*****
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

    /*****
    /*   データの設定
    */
    /*****
    IIC.ICDR = com_i2c_packet[i] ;

    /*****
    /*   ICCR(IRIC)=1を確認
    */
    /*****
    com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
    while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){
        timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
        if (timer_wk == 0){
            ret = I2C_IRIC_TOUT;
            goto exit ;
        }

        #ifndef UT
            IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
        #endif
    }

}

/* ##(program note)##### */
/* ## 本例では、Master より4byte のデータを受信する例を示している。 ## */
/* ## 受信データをバケット化しバケット長も一緒に送れば可変長データも送受信できる。 ## */
/* ##### */

/*****
/*   終了処理
*/
/*****
/*****
/*   ICSR(ACKB)=1を確認
*/
/*****
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICSR.BIT.ACKB == 0){
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){
        ret = I2C_ACKB_TOUT;
        goto exit ;
    }
}

```

```

        #ifdef UT
            IIC.ICSR.BIT.ACKB = 1 ;
        #endif
    }
}

/*****
/*  ICCR(TRS)をリセット (slave 受信モード)
*****/
IIC.ICCR.BIT.TRS = 0 ;

/*****
/*  dummy read
*****/
dummy_data = IIC.ICDR ;

/*****
/*  ICCR(IRIC)クリア
*****/
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/*****
/*  ICCR(IRIC)=1を確認
*****/
com_timer.wait_100ms_scan = 50 ;
while (IIC.ICCR.BIT.IRIC == 0){
    timer_wk = com_timer.wait_100ms_scan ;
    if (timer_wk == 0){
        ret = I2C_IRIC_TOUT;
        goto exit ;
    }
}

#ifdef UT
    IIC.ICCR.BIT.IRIC = 1 ;
#endif
}

}
else{
//    sprintf(com_debug_info," invalid slave address %n");
//    com_write_sireal_data(&com_debug_info[0]) ;
}
}
exit :
/*****
/*  ICCR(IRIC)クリア
*****/
IIC.ICCR.BIT.IRIC = 0 ;

/*****
/*  割込み要因をリセットする
*****/
IIC.ICSR.BIT.AAS = 0 ;
/* スレーブアドレス一致
*/

```

```

/*****
/* エラーメッセージをコンソールに出力
/*****
if (ret != NORMAL_END){
    sprintf(com_debug_info," i2c_int_exec err(%02X)%n",ret);
    com_write_sireal_data(&com_debug_info[0]) ;
}

/*****
/* IREQ0-3, SCI rcvint のマスクを開く
/*****
com_int_ctl(1) ;

}

/* -----
/* -----
/* 5 . サンプルプログラム 12-B TimerW 処理-----
/* -----
/* -----

/* -----
/* 5.1 リセットベクターの追加-----
/* -----
/* -----
/* 飛び先を h8_timerw に設定してください
/* -----

/* -----
/* 5.2 TimerW 用共通変数定義-----
/* -----
/* -----

struct {
    int counter;
    int wait_10ms;
    int wait_100ms;
    int wait_100ms_scan;
}com_timer;

/* -----
/* 5.3 TimerW の初期設定-----
/* -----
/* -----
/* #####
/* #####
/*
/* TimerW の設定
/*
/* #####
/* #####
/*****
/* timerw を初期設定
/*****
/*****
TW.TCRW.BIT.CKS = 3 ;
TW.TCRW.BIT.CCLR = 1 ;
TW.TIOR0.BIT.IOA = 0 ;
TW.TIERW.BIT.IMIEA = 1 ;
TW.GRA = 20000 ;

/* ##(program note)#####
/* ## マイコンの動作周波数により設定値は異なる。設定内容は、H8/3687 のハードウェアマニュアルを参照のこと。 ##
/* #####

```

```

TW.TCNT          = 0 ;                               /* タイマカウンタクリア          */

/*****
/*  割り込み禁止解除                                     */
/*****
set_imask_ccr(0);                                   /* 割り込み許可                   */

/*****
/*  timerw を start させる                               */
/*  'com_change_freq'実行前に timer を start させる事により、直接遷移割り込みを使用せず */
/*  TimerW 割り込みにより sleep 状態から復帰し、周波数変更を行っている。                */
/*****
TW.TMRW.BIT.CTS      = 1 ;                           /* imer start                     */

/* ----- */
/* 5.4 TimerW 割り込み処理----- */
/* ----- */
/*****
/*  1.モジュール名称:h8_timerw                          */
/*  2.機能概要:10msec 毎のインターバルタイマ処理      */
/*****
#pragma interrupt( h8_timerw )
void h8_timerw( void )
{

/*****
/*  要因クリア                                         */
/*****
com_global.dummy = TW.TSRW.BYTE;                       /* dummy read                     */

TW.TSRW.BIT.IMFA = 0;                                   /* IMFA clear                     */

/*****
/*  10msec 単位で -1                                   */
/*****
if( com_timer.wait_10ms>0 )
    com_timer.wait_10ms --;

/*****
/*  カウントアップ                                     */
/*****
com_timer.counter++;
if( com_timer.counter >= 10 ){
/*****
/*  100msec 単位で -1                                   */
/*****
if( com_timer.wait_100ms>0 )
    com_timer.wait_100ms --;
if( com_timer.wait_100ms_scan>0 )
    com_timer.wait_100ms_scan --;

    com_timer.counter = 0;
}
}
}

```

4. 参考文献

- H8/3664 グループ ハードウェアマニュアル (ルネサス テクノロジ発行)
- I²C バス使用法 (Philips 発行)

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2003.09.24	—	初版発行

安全設計に関するお願い

1. 弊社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品は故障が発生したり、誤動作する場合があります。弊社の半導体製品の故障又は誤動作によって結果として、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないような安全性を考慮した冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計などの安全設計に十分ご留意ください。

本資料ご利用に際しての留意事項

1. 本資料は、お客様が用途に応じた適切なルネサス テクノロジ製品をご購入いただくための参考資料であり、本資料中に記載の技術情報についてルネサス テクノロジが所有する知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾するものではありません。
2. 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例の使用に起因する損害、第三者所有の権利に対する侵害に関し、ルネサス テクノロジは責任を負いません。
3. 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス テクノロジは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。ルネサス テクノロジ半導体製品のご購入に当たりましては、事前にルネサス テクノロジ、ルネサス 販売または特約店へ最新の情報をご確認頂きますとともに、ルネサス テクノロジホームページ(<http://www.renesas.com>)などを通じて公開される情報に常にご注意ください。
4. 本資料に記載した情報は、正確を期すため、慎重に制作したのですが万一本資料の記述誤りに起因する損害がお客様に生じた場合には、ルネサス テクノロジはその責任を負いません。
5. 本資料に記載の製品データ、図、表に示す技術的な内容、プログラム及びアルゴリズムを流用する場合は、技術内容、プログラム、アルゴリズム単位で評価するだけでなく、システム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。ルネサス テクノロジは、適用可否に対する責任を負いません。
6. 本資料に記載された製品は、人命にかかわるような状況の下で使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。本資料に記載の製品を運輸、移動体用、医療用、航空宇宙用、原子力制御用、海底中継用機器あるいはシステムなど、特殊用途へのご利用をご検討の際には、ルネサス テクノロジ、ルネサス 販売または特約店へご照会ください。
7. 本資料の転載、複製については、文書によるルネサス テクノロジの事前の承諾が必要です。
8. 本資料に関し詳細についてのお問い合わせ、その他お気づきの点がございましたらルネサス テクノロジ、ルネサス 販売または特約店までご照会ください。