

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。

# アプリケーション・ノート (暫)

## V850E/IF3, V850E/IG3

32ビット・シングルチップ・マイクロコントローラ

サンプル・プログラム シリアル通信 (I<sup>2</sup>C) 編

---

V850E/IF3 :

μPD70F3451

μPD70F3452

V850E/IG3 :

μPD70F3453

μPD70F3454

〔メモ〕

## 目次要約

第1章	ソフトウェア	...	11
第2章	I <sup>2</sup> Cバス制御部	...	12
第3章	アプリケーション部	...	30

### 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。

CMOSデバイスの入力がノイズなどに起因して、 $V_{IL}$  (MAX.) から  $V_{IH}$  (MIN.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定な場合はもちろん、 $V_{IL}$  (MAX.) から  $V_{IH}$  (MIN.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズ等が入らないようご使用ください。

### 未使用入力の処理

CMOSデバイスの未使用端子の入力レベルは固定してください。

未使用端子入力については、CMOSデバイスの入力に何も接続しない状態で動作させるのではなく、プルアップかプルダウンによって入力レベルを固定してください。また、未使用の入出力端子が出力となる可能性（タイミングは規定しません）を考慮すると、個別に抵抗を介して  $V_{DD}$  または GND に接続することが有効です。

資料中に「未使用端子の処理」について記載のある製品については、その内容を守ってください。

### 静電気対策

MOSデバイス取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。

MOSデバイスは強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジン・ケース、または導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。

また、MOSデバイスを実装したボードについても同様の扱いをしてください。

### 初期化以前の状態

電源投入時、MOSデバイスの初期状態は不定です。

電源投入時の端子の出力状態や入出力設定、レジスタ内容などは保証しておりません。ただし、リセット動作やモード設定で定義している項目については、これらの動作ののちに保証の対象となります。

リセット機能を持つデバイスの電源投入後は、まずリセット動作を実行してください。

### 電源投入切断順序

内部動作および外部インタフェースで異なる電源を使用するデバイスの場合、原則として内部電源を投入した後に外部電源を投入してください。切断の際には、原則として外部電源を切断した後に内部電源を切断してください。逆の電源投入切断順により、内部素子に過電圧が印加され、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。

資料中に「電源投入切断シーケンス」についての記載のある製品については、その内容を守ってください。

### 電源OFF時における入力信号

当該デバイスの電源がOFF状態の時に、入力信号や入出力プルアップ電源を入れないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。

資料中に「電源OFF時における入力信号」についての記載のある製品については、その内容を守ってください。

注意：本製品は、Silicon Storage Technology, Inc.からライセンスを受けたSuperFlash®を使用しています。

SuperFlashは、米国Silicon Storage Technology, Inc.の米国、日本などの国における登録商標です。

- 本資料は、この製品の企画段階で作成していますので、予告なしに内容を変更することがあります。また本資料で扱う製品の製品化を中止することがあります。
- 文書による当社の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。当社は、本資料の誤りに関し、一切その責を負いません。
- 当社は、本資料に掲載された当社製品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、一切その責を負いません。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。
- 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、一切その責を負いません。
- 当社は、当社製品の品質、信頼性の向上に努めておりますが、当社製品の不具合が完全に発生しないことを保証するものではありません。当社製品の不具合により生じた生命、身体および財産に対する損害の危険を最小限度にするために、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等安全設計を行ってください。
- 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「特別水準」およびお客様に品質保証プログラムを指定していただく「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。

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

特別水準：輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通信号機器、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

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、生命維持のための装置またはシステム等

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。意図されていない用途で当社製品の使用をお客様が希望する場合には、事前に当社販売窓口までお問い合わせください。

(注)

- (1) 本事項において使用されている「当社」とは、NECエレクトロニクス株式会社およびNECエレクトロニクス株式会社が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う。
- (2) 本事項において使用されている「当社製品」とは、(1)において定義された当社の開発、製造製品をいう。

# はじめに

- 注 意**
1. このアプリケーション・ノートでは、V850E/IG3を代表マイコンとして用いた場合で記述しています。V850E/IF3を使用する場合は、このアプリケーション・ノートを参考にしてください。
  2. このアプリケーション・ノートで使用するプログラムは、NECエレクトロニクスのホーム・ページ (<http://www.necel.co.jp/>) のサンプル・プログラムのページ (<http://www.necel.com/micro/ja/designsupports/sampleprogram/index.html>) よりダウンロードしてください。
  3. サンプル・プログラムはあくまで参考用のものであり、当社がこの動作を保証するものではありません。サンプル・プログラムを使用する場合、ユーザのセット上で十分な評価をしたうえで使用してください。
  4. サンプル・プログラムを使用する場合は、次のスタートアップ・ファイル、リンク・ディレクティブ・ファイルを参照し、必要に応じて修正してください。
    - ・ スタートアップ・ファイル : ig3\_start.s
    - ・ リンク・ディレクティブ・ファイル : ig3\_link.dir

**対 象 者** このアプリケーション・ノートは、V850E/IF3 ( $\mu$  PD70F3451, 70F3452), V850E/IG3 ( $\mu$  PD70F3453, 70F3454) の機能を理解し、それらを使用した応用システムを設計するユーザを対象とします。

**目 的** このアプリケーション・ノートは、V850E/IF3, V850E/IG3製品の基礎的な機能について、応用プログラムを用いてユーザに理解していただくことを目的とします。

**読 み 方** このマニュアルの読者には、電気、論理回路、およびマイクロコントローラに関する一般知識を必要とします。

ハードウェア機能の詳細（特にレジスタ機能とその設定方法など）、および電気的特性を知りたいとき別冊のV850E/IF3, V850E/IG3 **ユーザズ・マニュアル ハードウェア編**を参照してください。

命令機能の詳細を理解しようとするとき

別冊のV850E1 **ユーザズ・マニュアル アーキテクチャ編**を参照してください。



- 凡 例 データ表記の重み：左が上位桁，右が下位桁
- アクティブ・ロウの表記： $\overline{xxx}$ （端子，信号名称に上線）
- メモリ・マップのアドレス：上部 - 上位，下部 - 下位
- 注：本文中に付けた注の説明
- 注意：気を付けて読んでいただきたい内容
- 備考：本文の補足説明
- 数の表記：2進数 ... xxxxまたはxxxxB
- 10進数 ... xxxx
- 16進数 ... xxxxH
- 2のべき数を示す接頭語（アドレス空間，メモリ容量）：
- K（キロ）...  $2^{10} = 1024$
- M（メガ）...  $2^{20} = 1024^2$
- G（ギガ）...  $2^{30} = 1024^3$

関数一覧表は次のように構成されています。

## テーマ

【関数名】	サンプル関数の名前
【引き数】	引き数の型と概要
【戻り値】	戻り値の内容
【処理内容】	サンプル関数の処理内容
【call関数】	呼び出し関数の名前と機能
【変数】	サンプル関数での使用変数の型, 名前, 概要
【ファイル名】	対応するサンプル・プログラム・ファイル名
【注意事項】	関数使用上の注意。使い方

## 割り込み関数

【関数名】	割り込み関数の名前
【処理内容】	割り込み関数の処理内容
【割り込み要因】	割り込み名と発生条件
【call関数】	なし
【変数】	変数名, 機能
【ファイル名】	対応するサンプル・プログラム・ファイル名
【注意事項】	なし

**関連資料** 関連資料は暫定版の場合がありますが、この資料では「暫定」の表示をしておりません。あらかじめご了承ください。

**V850E/IF3, V850E/IG3に関する資料**

資料名	資料番号
V850E1 ユーザーズ・マニュアル アーキテクチャ編	U14559J
V850E/IF3, V850E/IG3 ユーザーズ・マニュアル ハードウェア編	U18279J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム シリアル通信 (UARTA) 編	U18723J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム シリアル通信 (UARTB) 編	U18724J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム シリアル通信 (CSIB) 編	U18725J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム シリアル通信 (I <sup>2</sup> C) 編	このマニュアル
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム DMA機能編	U18727J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム タイマM編	U18728J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム ウォッチドッグ・タイマ編	U18729J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム タイマAA編	U18730J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム タイマAB編	U18731J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム タイマT編	U18732J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム ポート機能編	U18733J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム クロック・ジェネレータ編	U18734J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム スタンバイ機能編	U18735J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム 割り込み機能編	U18736J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム A/Dコンバータ0, 1編	U18737J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム A/Dコンバータ2編	U18738J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート サンプル・プログラム 低電圧検出回路 (LVI) 機能編	U18739J
V850E/IF3, V850E/IG3 アプリケーション・ノート タイマAB, タイマQオプション, タイマAA, A/Dコンバータ0, 1による6相PWM出力制御編	U18717J

# 目 次

## 第1章 ソフトウェア ... 11

## 第2章 I<sup>2</sup>Cバス制御部 ... 12

- 2.1 定義ファイル (IG3\_I2c.hファイル内) ... 12
  - 2.1.1 extern関数 / 変数定義 ... 12
  - 2.1.2 定数定義 ... 13
- 2.2 インタフェース関数および内部関数 (IG3\_I2c.cファイル内) ... 15
  - 2.2.1 インタフェース関数一覧 ... 15
  - 2.2.2 内部関数一覧 ... 15
- 2.3 関 数 ... 16
  - 2.3.1 マスタ / スレーブ動作共通 ... 16
  - 2.3.2 スレーブ動作時 ... 21
- 2.4 フロー・チャート ... 23

## 第3章 アプリケーション部 ... 30

- 3.1 定義ファイル (IG3\_App.hファイル内) ... 30
  - 3.1.1 extern関数定義 ... 30
  - 3.1.2 定数定義 ... 30
- 3.2 関数 (IG3\_App.cファイル内) ... 31
  - 3.2.1 関数一覧 ... 31
- 3.3 関 数 ... 31
- 3.4 フロー・チャート ... 34

# 第1章 ソフトウェア

ソフトウェアは、次のファイルで構成されています。

ファイル名	機 能	種 別
IG3_I2c.h	関数および定数の定義ファイル	ヘッダ・ファイル (定数定義)
IG3_I2c.c	I <sup>2</sup> Cバス制御処理ファイル	ヘッダ・ファイル (インタフェース処理)
IG3_App.h	サンプル・プログラム用設定ファイル	ヘッダ・ファイル (ユーザ向けサンプル)
IG3_App.c	サンプル・プログラム処理ファイル	ソース・ファイル (ユーザ向けサンプル)

上記4個のファイルはすべてアセンブル・リンク対象としてください。ヘッダ・ファイルはソース・ファイルと同じディレクトリ、またはサーチ・パスの通ったディレクトリに置いてください。

## 第2章 I<sup>2</sup>Cバス制御部

I<sup>2</sup>Cバス制御部の説明をします。

### 2.1 定義ファイル (IG3\_I2c.hファイル内)

インタフェース関数定義と関数内で使用する定数定義があります。次に各種定数の設定内容と説明を示します。

#### 2.1.1 extern関数 / 変数定義

表2 - 1 extern関数一覧

##### (a) マスタ動作時

関数名	処理概要	引き数	戻り値
I2cIcnit	初期化处理	なし	なし
I2cStopCondition	ストップ・コンディション送信処理	なし	なし
I2cStartCondition	スタート・コンディション送信処理	なし	あり
I2cReStartCondition	リスタート・コンディション送信処理	なし	なし
I2cPutAddress	8ビット・データ送信 (アドレス送信) 処理	あり	あり
I2cPutData	8ビット・データ送信 (データ送信) 処理	あり	あり
I2cGetDataAckSet	8ビット・データ受信 & ACK送信処理	なし	あり
I2cGetDataNackSet	8ビット・データ受信 & NACK送信処理	なし	あり
I2cDisable	動作停止処理	なし	なし
I2cEnable	動作許可処理	なし	なし

##### (b) スレーブ動作時

関数名	処理概要	引き数	戻り値
I2cIcnit	初期化处理	なし	なし
I2cSetSlaveAddr	自局アドレス設定	あり	なし
I2cGetDataSlave	スレーブ・データ受信	なし	あり
I2cSetDataSlave	スレーブ・データ送信	あり	なし
ChkInfoI2cAct	通信モード状態通知チェック	なし	あり
ChkInfoI2cReady	レディ状態通知チェック	なし	あり
ChkInfoI2cDir	通信方向状態通知チェック	なし	あり

## 2.1.2 定数定義

IG3\_I2c.hファイル内で定義している定数は、次に示す値となっています。

## (1) マスタ/スレーブ選択

表2-2 マスタ/スレーブ選択

シンボル	値	内 容	備 考
__I2C_MASTER__	-	マスタ時に選択	どちらか一方のみ定義してください。
__I2C_SLAVE__	-	スレーブ時に選択	

(2) I<sup>2</sup>Cバス転送クロック設定

I<sup>2</sup>Cバス制御時の転送クロックは、IG3\_I2c.cファイル内のレジスタ用定数定義を使用しています。

次に定数の設定内容と説明を示します。

表2-3 I<sup>2</sup>Cバス転送クロックの設定

CI2C_IICX	CI2C_IICCL	CI2C_IICOCKS	選択クロック	デジタル・フィルタ	転送クロック (f <sub>xx</sub> m)	設定可能な内部システム・クロック周波数 (f <sub>xx</sub> ) の範囲	動作モード
0b00000000	0b00000000	0b00010010	f <sub>xx</sub> /8 ( IICOCKS = 12H )	オフ	f <sub>xx</sub> /352	32.00 MHz ~ 33.52 MHz	標準モード SMC0ビット = 0
0b00000000	0b00000000	0b00010011	f <sub>xx</sub> /10 ( IICOCKS = 13H )	オフ	f <sub>xx</sub> /440	32.00 MHz ~ 41.90 MHz	
0b00000000	0b00000001	0b00010000	f <sub>xx</sub> /4 ( IICOCKS = 10H )	オフ	f <sub>xx</sub> /344	32.00 MHz ~ 33.52 MHz	
0b00000000	0b00000001	0b00010001	f <sub>xx</sub> /6 ( IICOCKS = 11H )	オフ	f <sub>xx</sub> /516	32.00 MHz ~ 50.28 MHz	
0b00000000	0b00000001	0b00010010	f <sub>xx</sub> /8 ( IICOCKS = 12H )	オフ	f <sub>xx</sub> /688	33.52 MHz ~ 64.00 MHz	
0b00000000	0b00000001	0b00010011	f <sub>xx</sub> /10 ( IICOCKS = 13H )	オフ	f <sub>xx</sub> /860	41.90 MHz ~ 64.00 MHz	
0b00000000	0b00001000	0b00010000	f <sub>xx</sub> /4 ( IICOCKS = 10H )	オフ	f <sub>xx</sub> /96	32.00 MHz ~ 33.52 MHz	高速モード SMC0ビット = 1
0b00000000	0b00001000	0b00010001	f <sub>xx</sub> /6 ( IICOCKS = 11H )	オフ	f <sub>xx</sub> /144	32.00 MHz ~ 50.28 MHz	
0b00000000	0b00001000	0b00010010	f <sub>xx</sub> /8 ( IICOCKS = 12H )	オフ	f <sub>xx</sub> /192	32.00 MHz ~ 64.00 MHz	
0b00000000	0b00001000	0b00010011	f <sub>xx</sub> /10 ( IICOCKS = 13H )	オフ	f <sub>xx</sub> /240	40.00 MHz ~ 64.00 MHz	
0b00000001	0b00001000	0b00010010	f <sub>xx</sub> /8 ( IICOCKS = 12H )	オフ	f <sub>xx</sub> /96	32.00 MHz ~ 33.52 MHz	
0b00000001	0b00001000	0b00010011	f <sub>xx</sub> /10 ( IICOCKS = 13H )	オフ	f <sub>xx</sub> /120	40.00 MHz ~ 41.90 MHz	

**【説明】**

CI2C\_IICXとCI2C\_IICCLの2つの定数を用いてレジスタ設定を行います。CI2C\_IICXはIIC機能拡張レジスタ0 (IICX0) , CI2C\_IICCLはIICクロック選択レジスタ0 (IICL0) の設定値となります。

- ・ CI2C\_IICCLのビット3の設定 (0 : 標準モード, 1 : 高速モード) により, 動作モードの選択ができます。
- ・ CI2C\_IICCLのビット2の設定 (0 : デジタル・フィルタ・オフ, 1 : デジタル・フィルタ・オン) により, デジタル・フィルタの動作制御ができます。ただし, デジタル・フィルタは高速モード時のみ使用できます。
- ・ CI2C\_IICCLのビット3, 0は, CI2C\_IICXのビット0と組み合わせて転送クロックの設定ができます。



## 2.2 インタフェース関数および内部関数 (IG3\_I2c.cファイル内)

インタフェース関数および内部関数は、I<sup>2</sup>Cバス制御の処理を行います。

### 2.2.1 インタフェース関数一覧

表2-4 インタフェース関数一覧

関数名	処理概要	引き数	戻り値
I2cInit	初期化处理	なし	なし
I2cStopCondition	ストップ・コンディション送信処理	なし	なし
I2cStartCondition	スタート・コンディション送信処理	なし	あり
I2cReStartCondition	リスタート・コンディション送信処理	なし	なし
I2cPutAddress	8ビット・データ送信 (アドレス送信) 処理	あり	あり
I2cPutData	8ビット・データ送信 (データ送信) 処理	あり	あり
I2cGetDataAckSet	8ビット・データ受信 & ACK送信処理	なし	あり
I2cGetDataNackSet	8ビット・データ受信 & NACK送信処理	なし	あり
I2cDisable	動作停止処理	なし	なし
I2cEnable	動作許可処理	なし	なし
I2cSetSlaveAddr	自局アドレス設定	あり	なし
I2cGetDataSlave	スレーブ・データ受信	なし	あり
I2cSetDataSlave	スレーブ・データ送信	あり	なし
ChkInfoI2cAct	通信モード状態通知チェック	なし	あり
ChkInfoI2cReady	レディ状態通知チェック	なし	あり
ChkInfoI2cDir	通信方向状態通知チェック	なし	あり

### 2.2.2 内部関数一覧

表2-5 内部関数一覧

関数名	処理概要	引き数	戻り値
Int_IIC0	I <sup>2</sup> Cバスのマスタ/スレーブ動作時の割り込み (INTIIC)	なし	なし

## 2.3 関 数

### 2.3.1 マスタ/スレーブ動作共通

【関 数 名】 I2cInIt

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 I<sup>2</sup>Cバスの初期化处理：下記内容で処理します。  
I<sup>2</sup>C動作停止  
転送クロックの設定  
通信予約禁止設定  
ストップ・コンディション送信処理

【call 関数】 void I2cStopCondition(void)

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cStopCondition

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 ストップ・コンディションの送信を行います。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cStartCondition

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 送信成功(0) / ビジー状態(1) 通知

【処 理 内 容】 I<sup>2</sup>C バスのスタート・コンディション送信処理：下記内容で処理します。

ビジー状態のチェック

スタート・コンディションの送信

のチェックでビジー状態であれば、スタート・コンディションの送信を行わず、ビジー状態通知を行います

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cReStartCondition

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 リスタート・コンディションの送信を行います。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cPutAddress

【引 き 数】 8ビット・アドレス値

【戻 り 値】 NACK 受信 (0) /  $\overline{\text{ACK}}$  受信 (1) / リスタート・コンディション検出なし (2) 通知

【処 理 内 容】 8ビット・データ送信 (アドレス送信) 処理: 下記内容で処理します。  
スタート・コンディション検出のチェック  
I<sup>2</sup>Cバスの8ビット・データ送信処理 (I2cPutData) の呼び出し  
のチェックでビジー状態であれば, データの送信を行わず, ビジー状態通知を行います。

【call 関数】 I2cPutData

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cPutData

【引 き 数】 8ビット・データ値

【戻 り 値】 NACK 受信 (0) /  $\overline{\text{ACK}}$  受信 (1) 通知

【処 理 内 容】 8ビット・データ送信 (データ送信) 処理: 下記内容で処理します。  
データ送信  
送信完了待ち  
 $\overline{\text{ACK}}$  検出  
データ送信後,  $\overline{\text{ACK}}$  の状態を返します。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cGetDataAckSet

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 受信データあり(0) / 受信データなし(1) 通知

【処 理 内 容】 8ビット・データ受信 &  $\overline{\text{ACK}}$  送信処理：下記内容で処理します。

受信データ有無チェック

ウェイト解除 &  $\overline{\text{ACK}}$  送信設定

受信完了待ち

受信データ設定

で受信データがない場合、以降の処理を行わず受信データなしを返します。また、で受信データがある場合は、最後まで処理を行い受信データを返します。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 対応するサンプル・プログラム・ファイル名

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cGetDataNackSet

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 受信データあり(0) / 受信データなし(1) 通知

【処 理 内 容】 8ビット・データ受信 & NACK 送信処理：下記内容で処理します。

受信データ有無チェック

ウェイト解除 & NACK 送信設定

受信完了待ち

受信データ設定

で受信データがない場合、以降の処理を行わず受信データなしを返します。また、で受信データがある場合は、最後まで処理を行い受信データを返します。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cDisable  
【引 き 数】 なし  
【戻 り 値】 なし  
【処 理 内 容】 動作停止処理  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cEnable  
【引 き 数】 なし  
【戻 り 値】 なし  
【処 理 内 容】 動作許可処理  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし

### 割り込み関数

【関 数 名】 Int\_IIC0  
【処 理 内 容】 マスタ/スレーブ動作時の割り込み  
マスタ動作時 : データ送信時の割り込み処理です。  
スレーブ動作時 : スレーブ動作時の割り込み処理です。通信状態のフラグを変化させ  
ます。  
【割り込み 要因】 INTIIC IIC シリアル転送終了時  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし

## 2.3.2 スレーブ動作時

【関 数 名】 I2cSetSlaveAddr

【引 き 数】 自局アドレス

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 自局アドレス設定  
スレーブ・アドレス・レジスタ 0 に自局のアドレスをセットします。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 I2cGetDataSlave

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 受信データ

【処 理 内 容】 スレーブ・データ受信

【call 関数】 なし

【変 数】 register unsigned char data

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 スレーブ側のデータ受信処理です。

【関 数 名】 I2cSetDataSlave

【引 き 数】 送信データ

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 スレーブ・データ送信

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c

【注 意 事 項】 スレーブ側のデータ送信処理です。

【関 数 名】 ChkInfol2cAct  
【引 き 数】 なし  
【戻 り 値】 通信中(1)通知  
【処 理 内 容】 通信モード状態通知チェック  
通信モードの状態を返します。  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 ChkInfol2cReady  
【引 き 数】 なし  
【戻 り 値】 通信可能(1)通知  
【処 理 内 容】 レディ状態通知チェック  
通信可能か否かの状態を返します。  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 ChkInfol2cDir  
【引 き 数】 なし  
【戻 り 値】 送信(1) / 受信(1)通知  
【処 理 内 容】 通信方向状態通知チェック  
通信方向の状態を返します。  
【call 関数】 なし  
【変 数】 なし  
【フ ァ イ ル 名】 IG3\_I2c.c  
【注 意 事 項】 なし



## 2.4 フロー・チャート

図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (1/7)

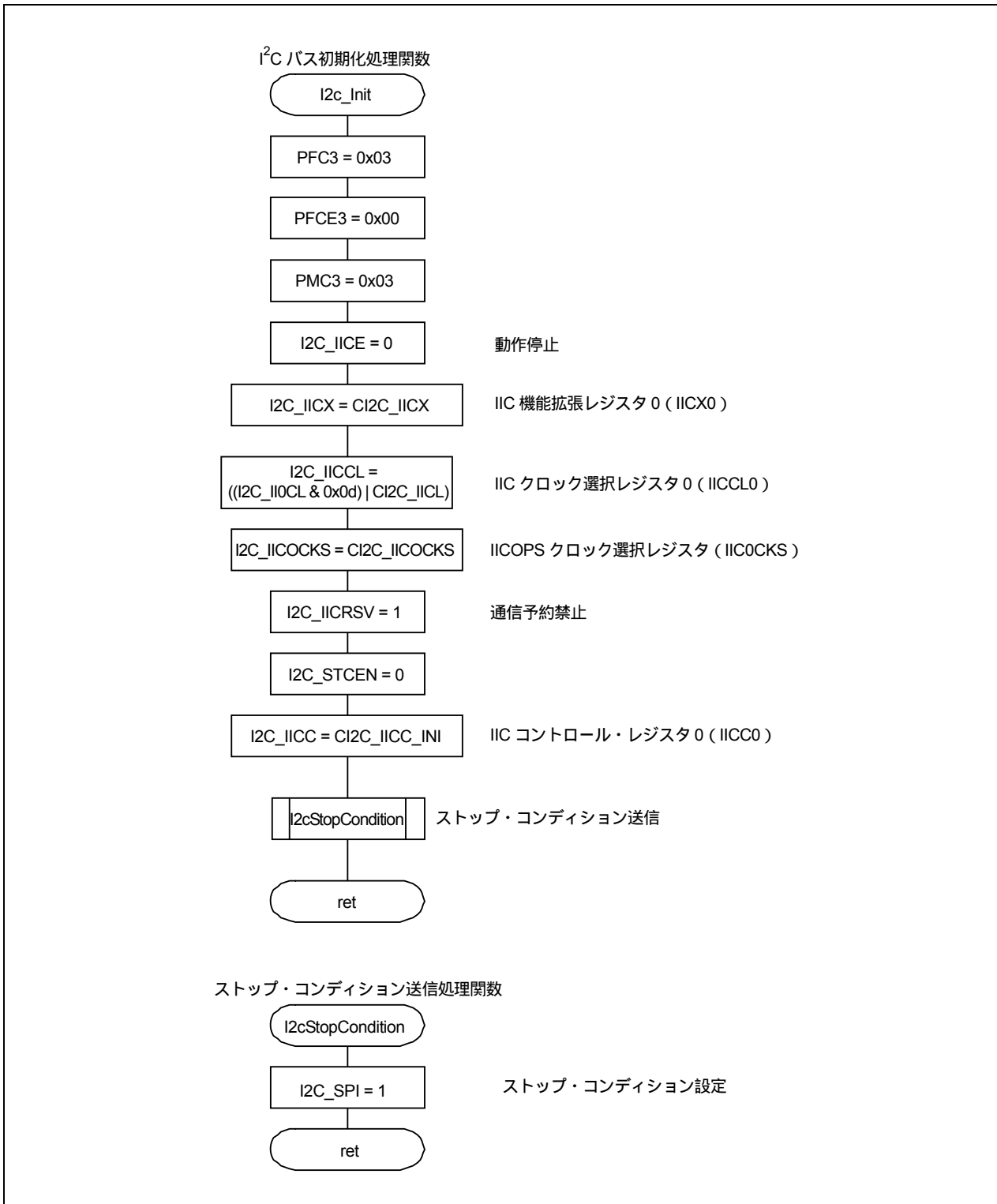


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (2/7)

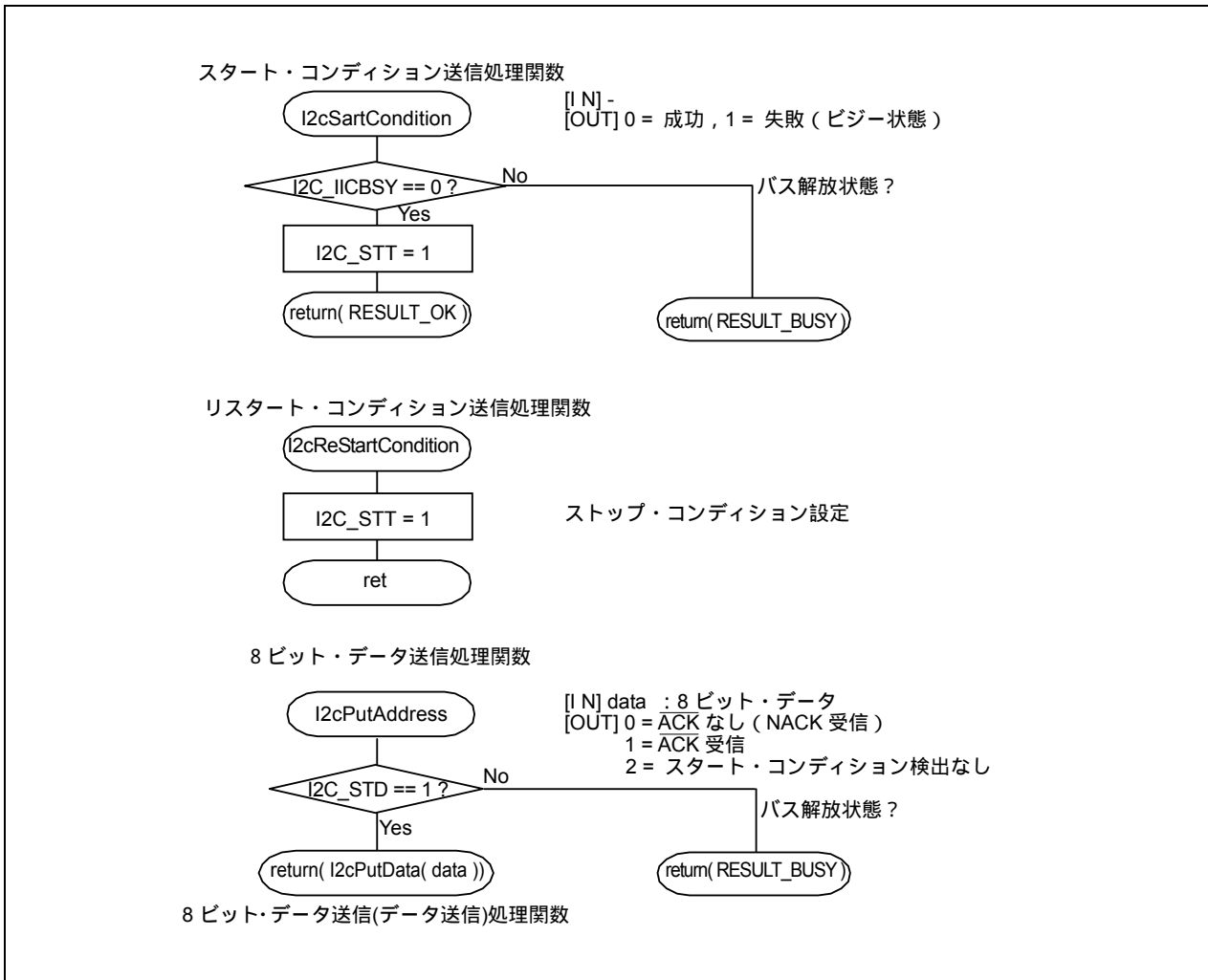


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (3/7)

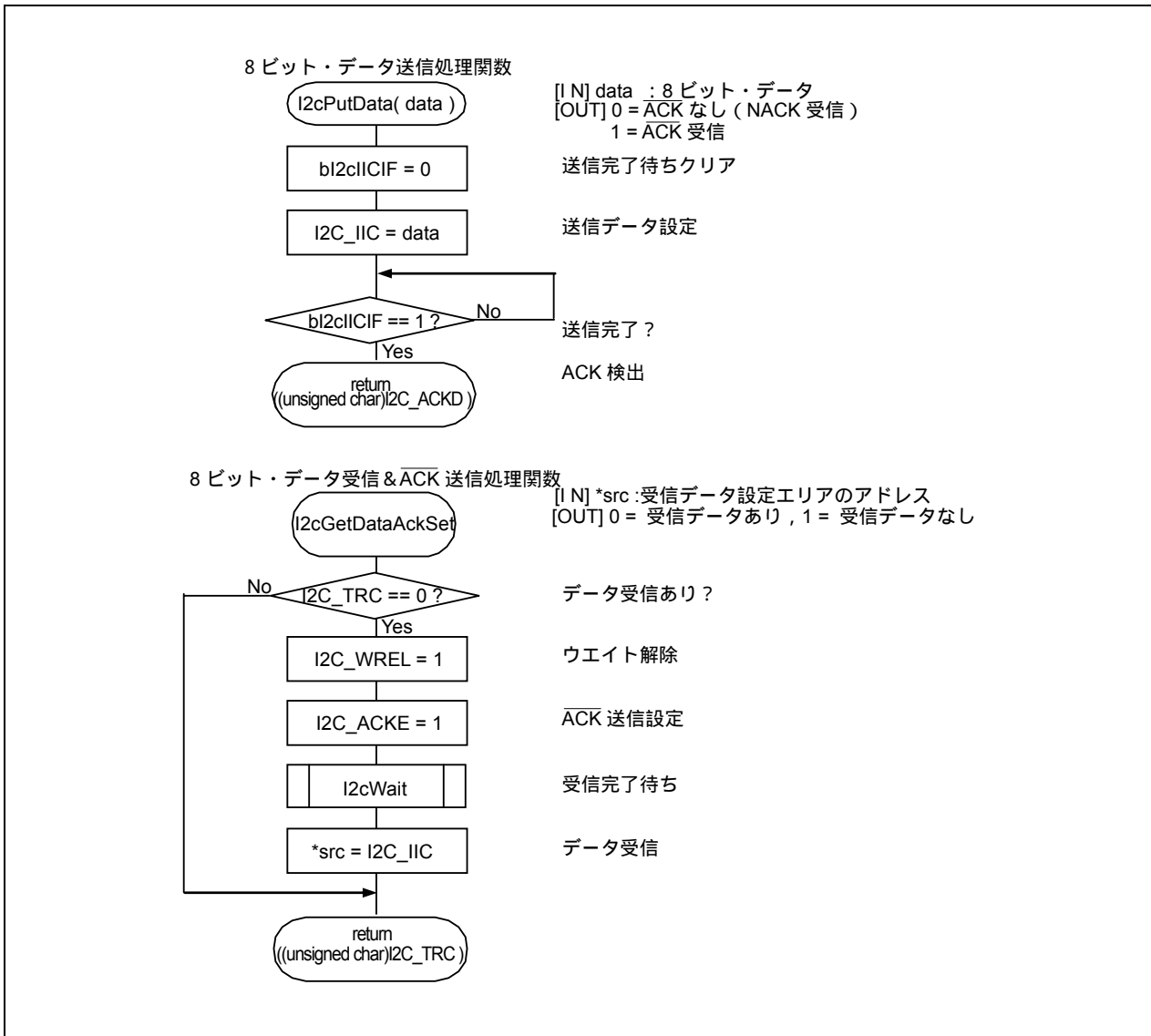


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (4/7)

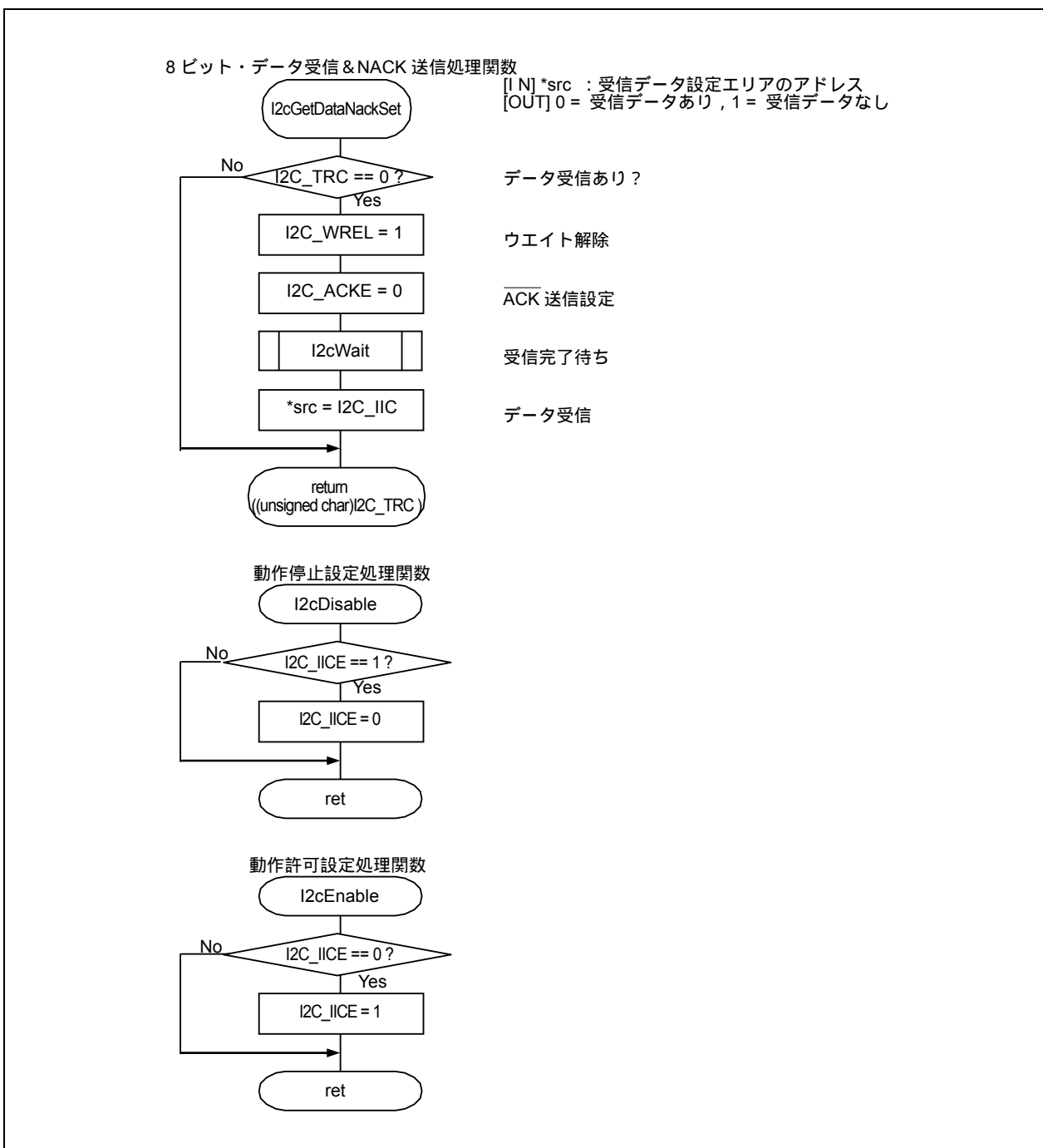


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (5/7)

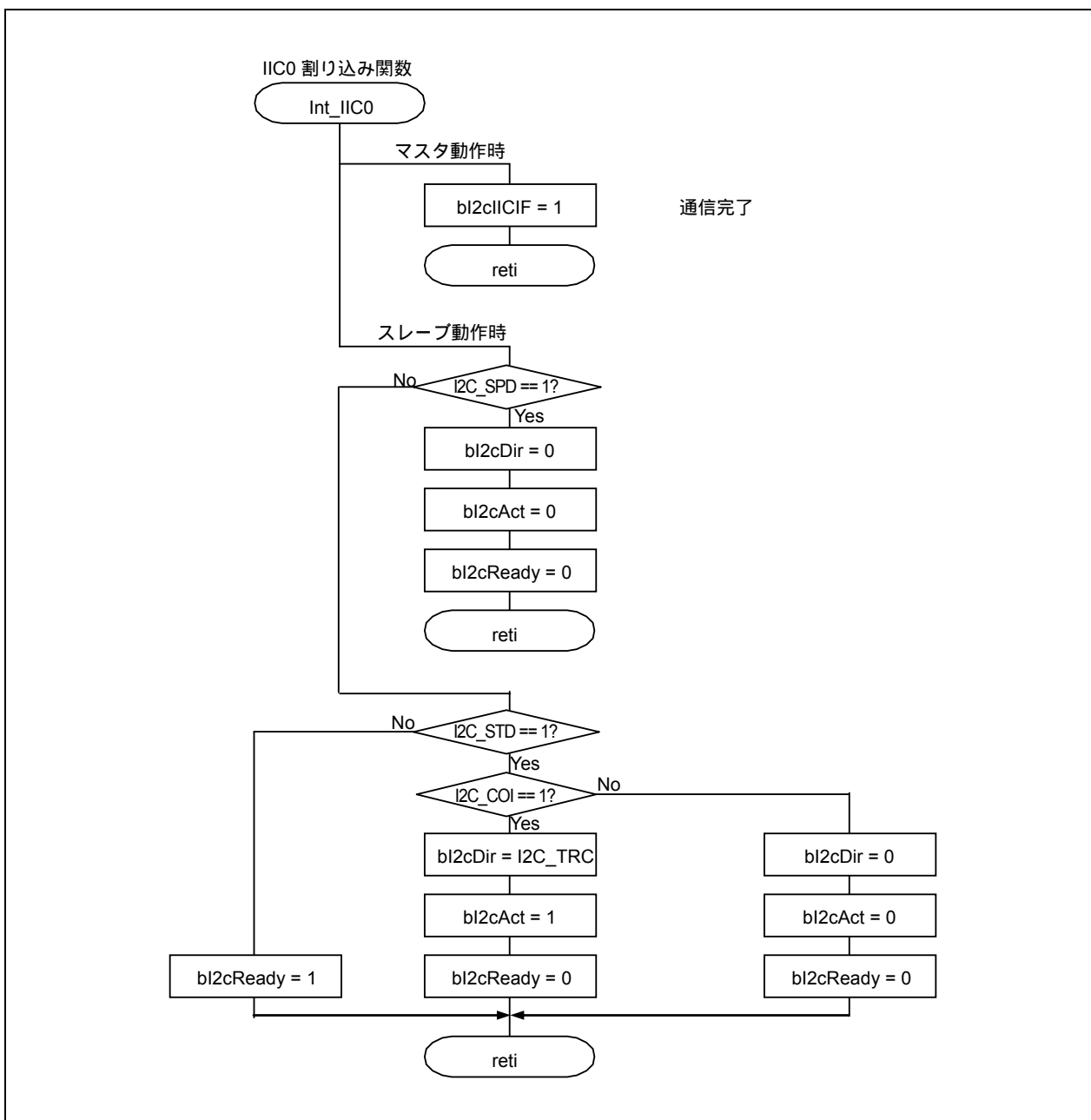


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (6/7)

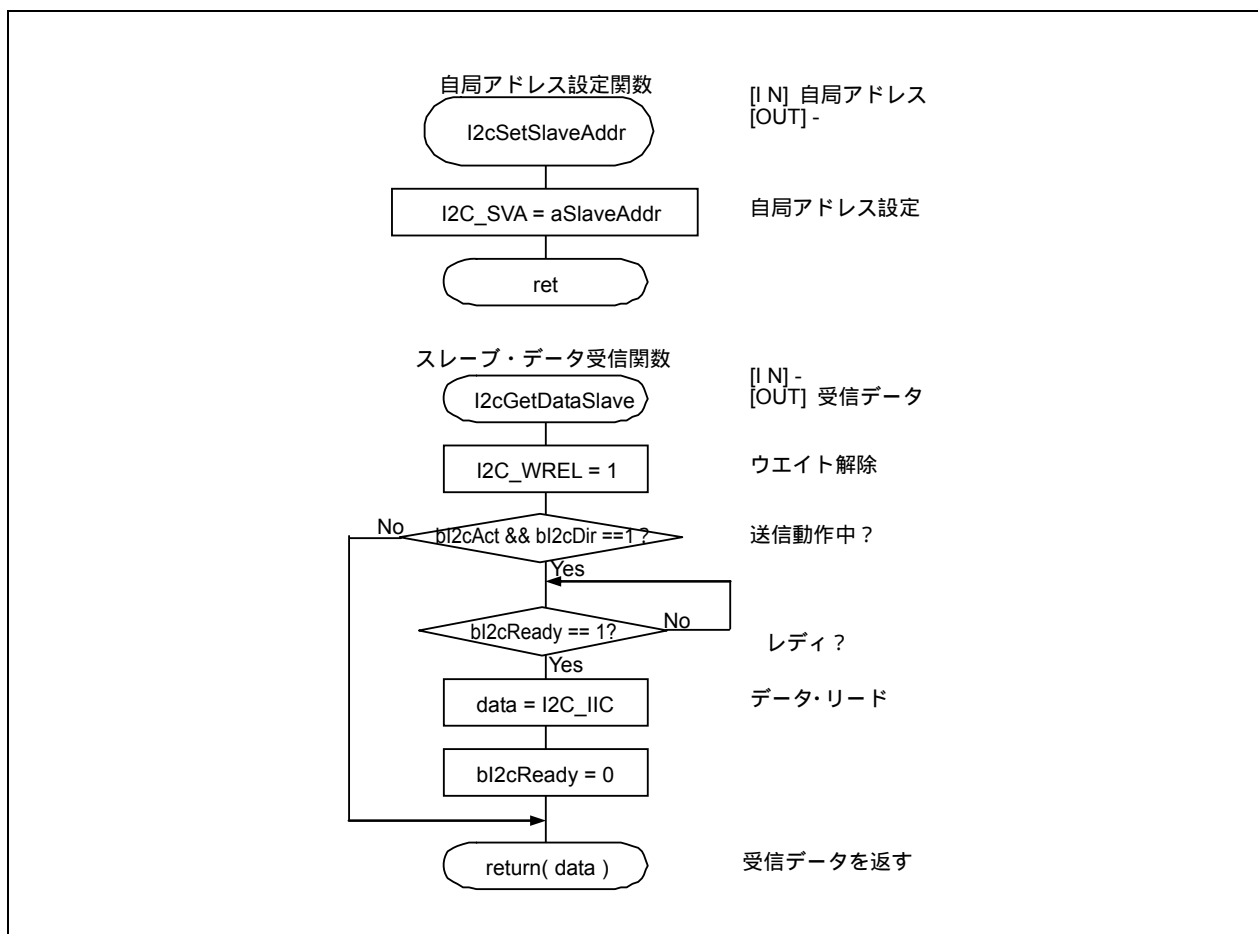
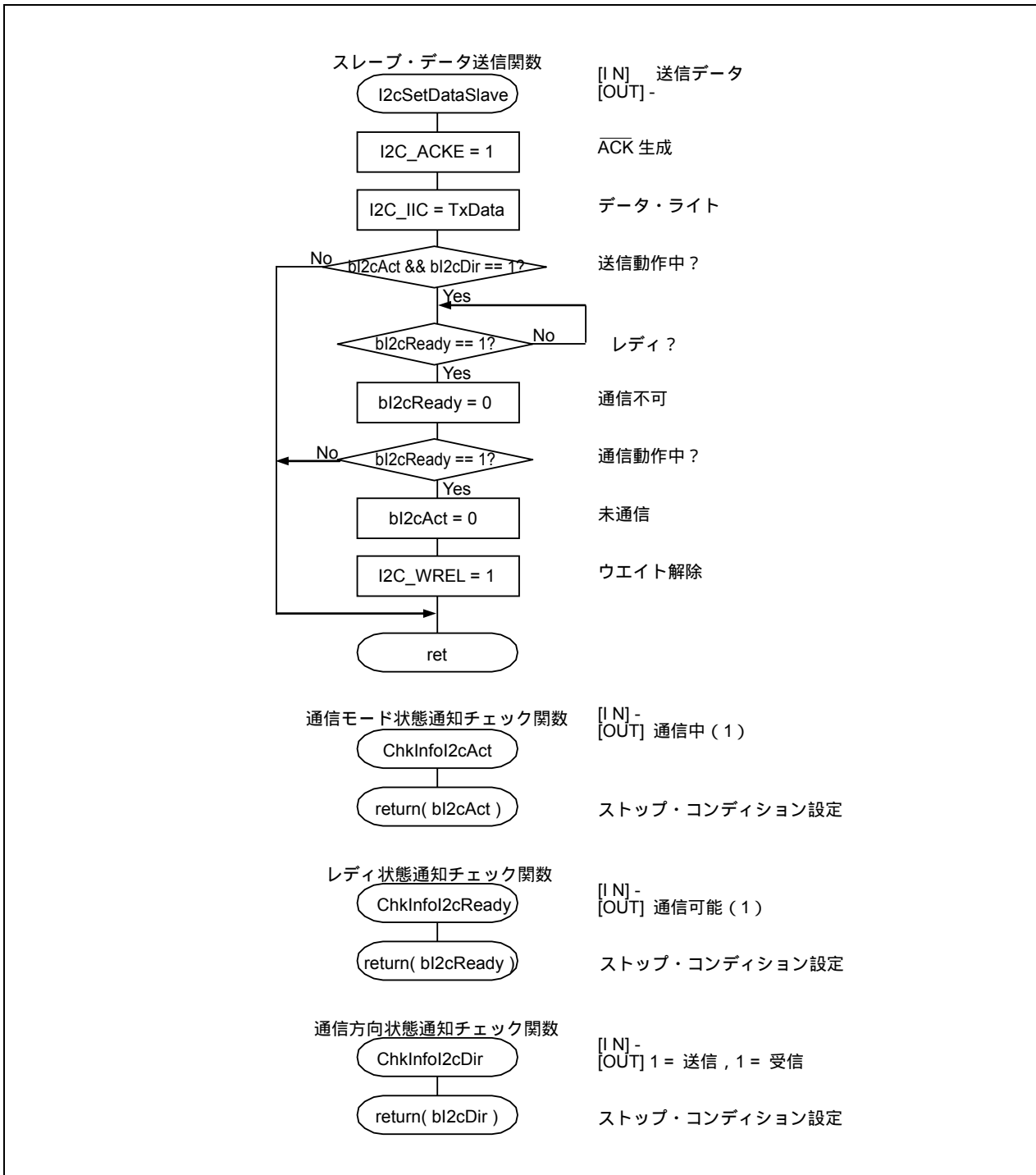


図2 - 1 I<sup>2</sup>Cバス制御部 (7/7)



## 第3章 アプリケーション部

アプリケーション部の説明をします。

### 3.1 定義ファイル (IG3\_App.hファイル内)

インタフェース関数定義,関数内で使用する定数定義があります。次に各種定義の設定内容と説明を示します。

#### 3.1.1 extern関数定義

表3 - 1 extern関数一覧

関数名	処理概要	引き数	戻り値
AppInit	初期化处理	なし	なし
AppMain	サンプル・アプリケーション・メイン処理	なし	なし

#### 3.1.2 定数定義

IG3\_App.hファイル内で定義している定数は、次に示す値となっています。ファイル内に定義しているので、仕様に対応した値を選択してください。

##### (1) マスタ/スレーブ動作の定数選択

表3 - 2 マスタ/スレーブ動作の定数選択

シンボル	値	内 容	備 考
__USED_MASTER__	-	マスタ動作	どちらか一方のみ定義してください。
__USED_SLAVE__	-	スレーブ動作	

##### (2) スレーブ動作選択時の自局アドレス定義

表3 - 3 スレーブ動作選択時の自局アドレス定義

シンボル	値	内 容
CIN_SLAVE_ADDR	02H-FEH	自局アドレス

##### (3) スレーブID

表3 - 4 スレーブID

シンボル	値	内 容
COU_SLAVE_ADDR	02H-FEH	スレーブ・アドレス



## 3.2 関数 (IG3\_App.cファイル内)

関数を使用する場合は、IG3\_App.hファイルの各種定数定義を選択します。

### 3.2.1 関数一覧

表3 - 5 関数一覧

関数名	処理概要	引き数	戻り値
DataWrite	データ・ライト要求 (1バイト指定)	あり	あり
DataRead	データ・リード要求 (1バイト指定)	あり	あり
AppInit	初期化处理	なし	なし
AppMain	サンプル・アプリケーション・メイン処理	なし	なし

## 3.3 関数

【関数名】 DataWrite

【引き数】 ライトするデータ

【戻り値】 ライト失敗 (0) / ライト成功 (1) 通知

【処理内容】 マスタのデータ・ライト要求処理：下記内容で処理します。

I<sup>2</sup>C 動作許可 / クロック出力許可の実行

スタート・コンディション設定。設定失敗時はストップ・コンディションを設定し終了。

スレーブ・アドレス送信。設定失敗時または NACK 受信時はストップ・コンディションを設定し終了。

データ・ライトの実行

ストップ・コンディションの設定

【call 関数】 I2cEnable, I2cStopCondition

【変数】 なし

【ファイル名】 IG3\_App.c

【注意事項】 なし

【関 数 名】 DataRead

【引 き 数】 リード・データの格納バッファ・アドレス

【戻 り 値】 リード失敗(0) / リード成功(1) 通知

【処 理 内 容】 マスタのデータ・リード要求処理：下記内容で処理します。  
I<sup>2</sup>C 動作許可 / クロック出力許可の実行  
スタート・コンディション設定。設定失敗時はストップ・コンディションを設定し終了。  
スレーブ・アドレス送信。NACK 受信時はストップ・コンディションを設定し終了。  
データ・リードの実行。データ未受信時はストップ・コンディションを設定し終了。  
ストップ・コンディションの設定

【call 関数】 I2cEnable, I2cStopCondition

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_App.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 Applnit

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 サンプル・アプリケーションの初期化処理：下記内容で処理します。  
I<sup>2</sup>C 初期化  
スレーブ動作時，自局アドレスをセットし I<sup>2</sup>C 割り込みを許可します。マスタ動作時，  
送信データの初期化を行い，カウンタを初期化します。

【call 関数】 I2cInnit

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_App.c

【注 意 事 項】 なし

【関 数 名】 AppMain

【引 き 数】 なし

【戻 り 値】 なし

【処 理 内 容】 アプリケーション部のメイン処理（送受信動作の管理を行う）：下記内容で処理します。

【スレーブ動作時】

ライト指定時はマスタからの値を受信し、リード指定時はマスタへ 0～50 の値を更新し送信します。

【マスタ動作時】

一定時間ごとに、0～49 の値を更新し送信します。

また、スレーブから送信された値を受信し、保存します。

【call 関数】 なし

【変 数】 なし

【フ ァ イ ル 名】 IG3\_App.c

【注 意 事 項】 なし

### 3.4 フロー・チャート

図3 - 1 アプリケーション部 (1/3)

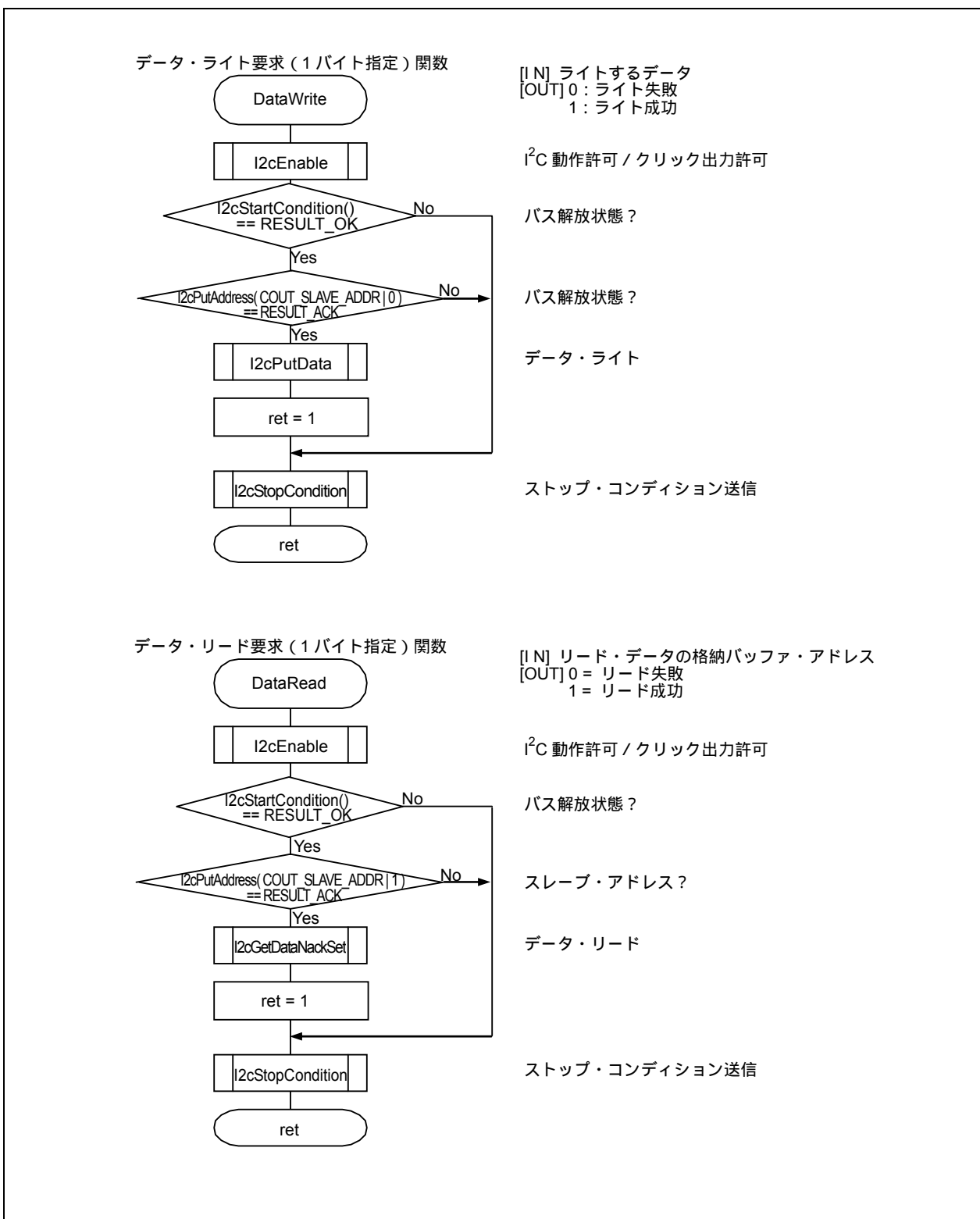


図3 - 1 アプリケーション部 (2/3)

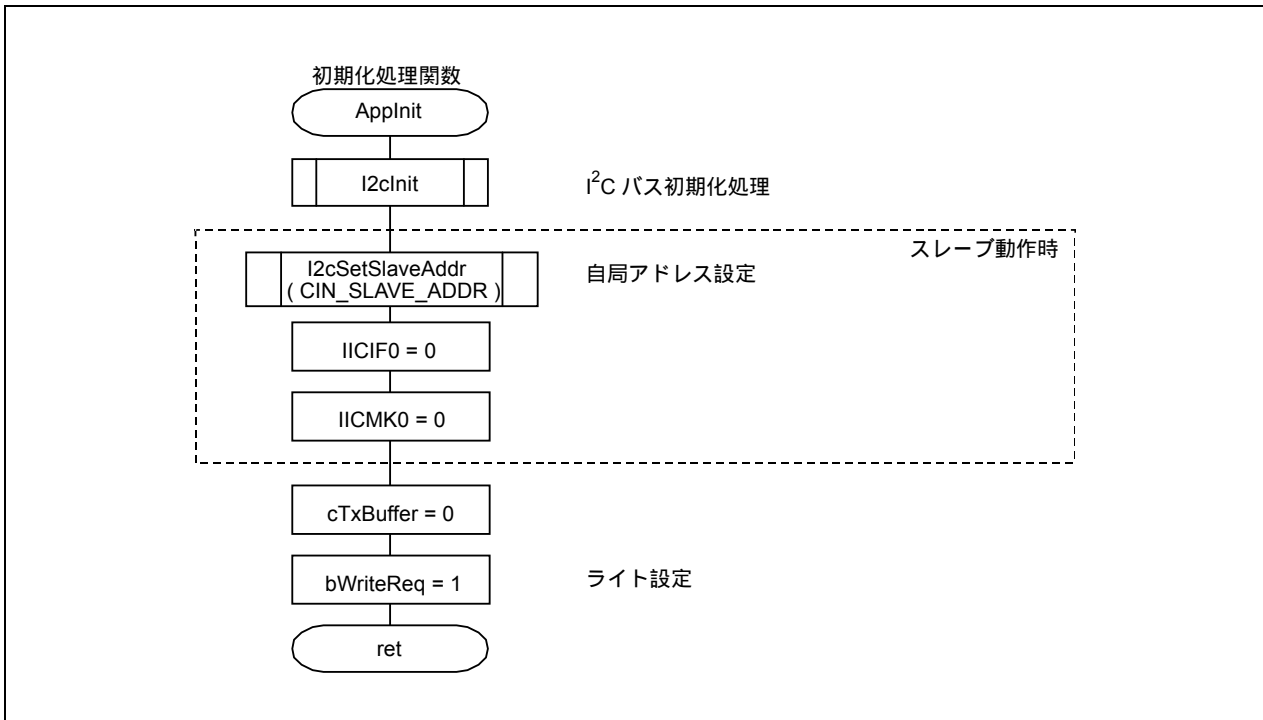
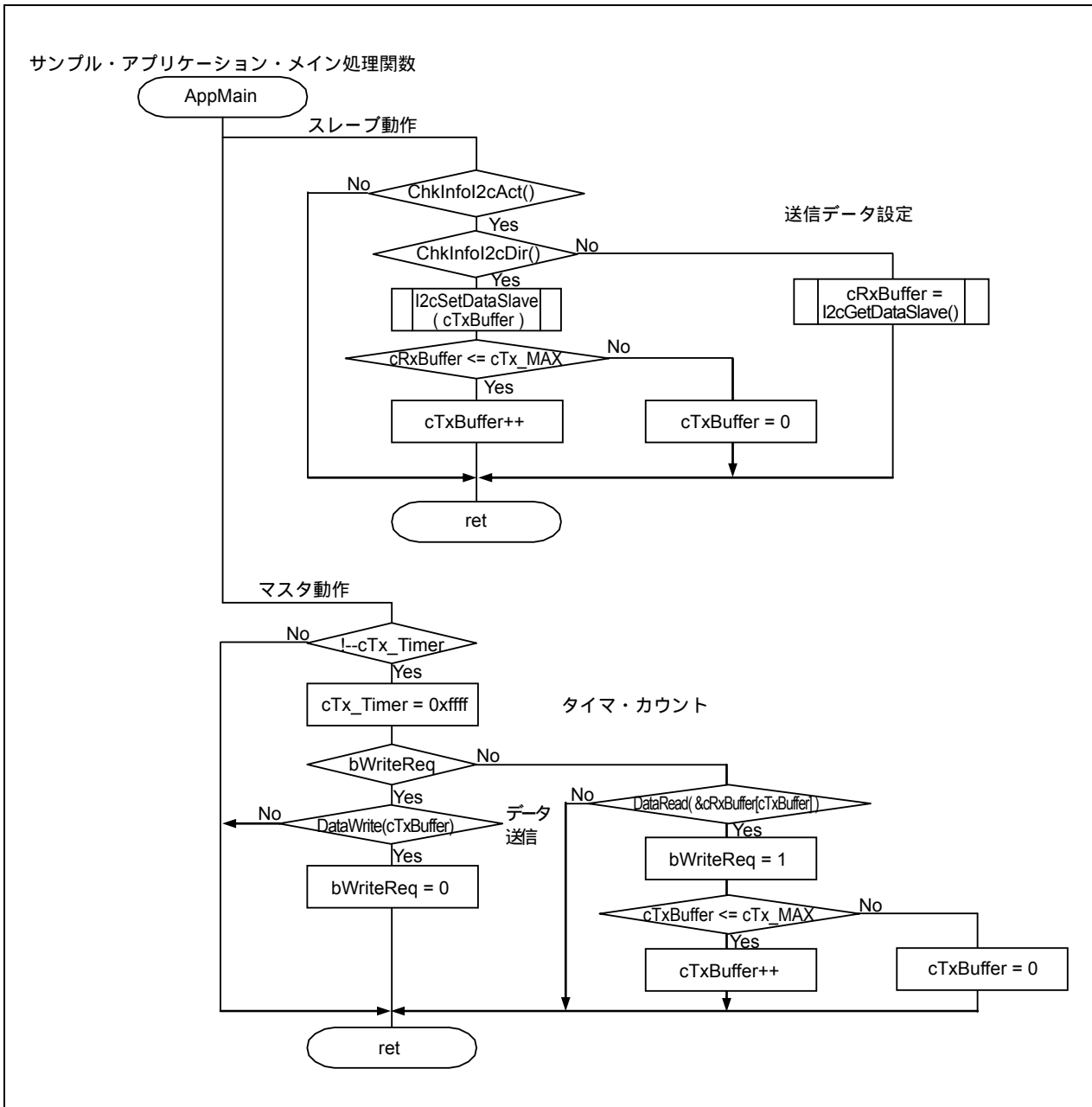


図3 - 1 アプリケーション部 (3/3)



## 【発 行】

NECエレクトロニクス株式会社

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753

電話（代表）：044(435)5111

—— お問い合わせ先 ——

---

## 【ホームページ】

NECエレクトロニクスの情報がインターネットでご覧になれます。

URL(アドレス) <http://www.necel.co.jp/>

---

## 【営業関係，技術関係お問い合わせ先】

半導体ホットライン

(電話：午前 9:00～12:00，午後 1:00～5:00)

電 話 : 044-435-9494

E-mail : [info@necel.com](mailto:info@necel.com)

---

## 【資料請求先】

NECエレクトロニクスのホームページよりダウンロードいただくか，NECエレクトロニクスの販売特約店へお申し付けください。

---