

## I2C Master Slave

### 1.動作概要

Tera Temに入力されたコマンドに従ってMaster、Slaveの動作が確認できます。

### 2.ボード設定方法

評価ボードを2枚使用します。以下を結線します。

評価ボード1

CN5 1-2 3-4

CN5 6 - 評価ボード2のCN5 6

CN5 8 - 評価ボード2のCN5 8

CN4 29 - CN5 6

CN4 31 - CN5 8

評価ボード2

CN5 1-2 3-4

CN5 6 - 評価ボード1のCN5 6

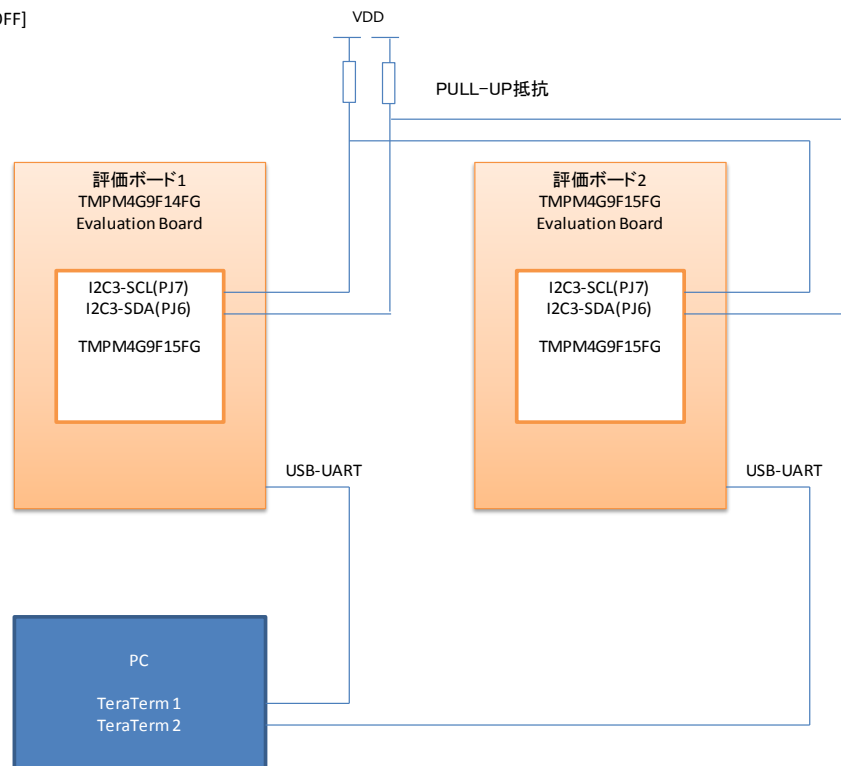
CN5 8 - 評価ボード1のCN5 8

[PORT DipSW]

プルアップ抵抗を使用するために使用しています。

PORT\_DSW[1:OFF]

PORT\_DSW[2:OFF]



### 3.基本動作

Tera Termに "command >"が表示される。コマンドフォーマットに従って文字を入力することでマイコンにI2C MasterまたはI2C Slaveの動作をおこなわせることができます。

Master→Slaveはコマンドにより切り換えができ、コマンドはI2CがMaster modeのときに入力可能です。

- ・ コマンドフォーマット：  
"コマンド[ パラメータ]" ※コマンドはコマンド一覧を参照  
パラメータはコマンドにより異なる
- ・ UART設定：PortA1,ボーレート115200, データ8bit、パリティなし、ストップビット1bit、フロー制御無し

#### 4.出力例 I2C Master動作側

I2C TEST - I2C0

| I2C master mode |

```
command > write
```

tx[0] 00

```
tx[1] 01
```

```
tx[2] 02
```

```
tx[3] 03
```

```
command > read
```

```
tx[0] 00
```

```
tx[1] 01
```

```
rx[0] 80
```

```
command >
```

## I2C Slave動作側

## I2C TEST - I2C0

```
-----
| I2C master mode |
```

```
command > slave
```

```
-----
| I2C slave mode |
```

slave

sa B0

rx[0] 00

```
rx[1] 01
```

```
rx[2] 02
```

```
rx[3] 03
```

slave

sa B0

```
rx[0] 00
```

```
rx[1] 01
```

```
tx[1] 81
```

slave