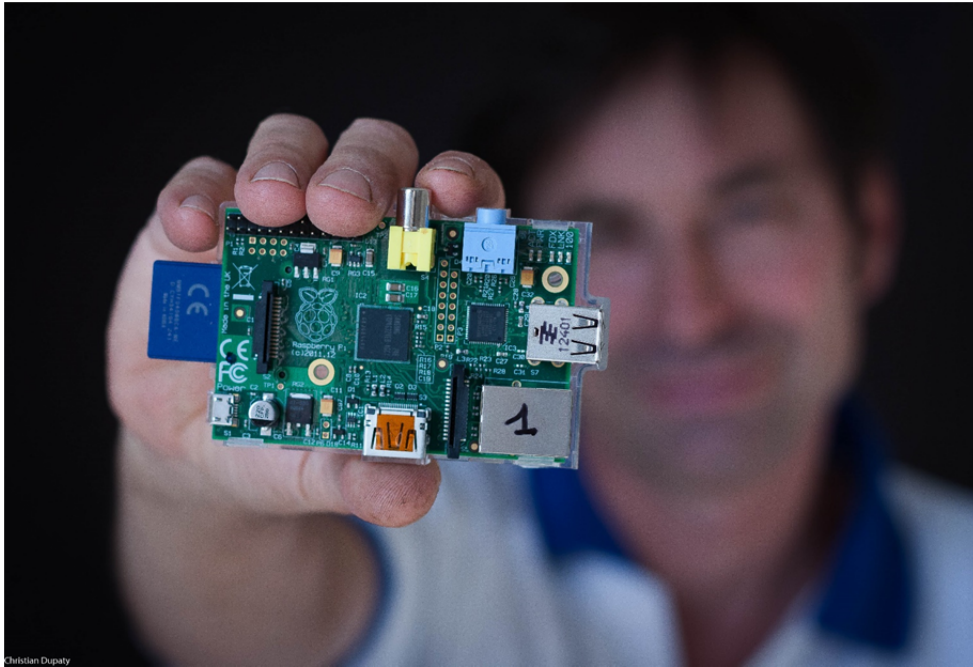


RASPBERRY PI

INSTALLATION-CONFIGURATION

INTERFACES DE COMMUNICATIONS



SPI

Christian Dupaty

BTS Systèmes Numériques

Lycée Fourcade - Gardanne

Académie d'Aix-Marseille



1) TP : SPI

A lire : http://fr.wikipedia.org/wiki/Serial_Peripheral_Interface

Le bus SPI est un bus de communication synchrone. Contrairement au bus I2C il est full-duplex (une ligne de transmission MOSI et une ligne de réception MISO). Très rapide car sans protocole logiciel, il nécessite en revanche une ligne supplémentaire /CS pour sélectionner l'esclave. Ce bus est donc très utilisé dans les communications locales pour un petit nombre de périphériques. La Raspberry Pi dispose d'un bus SPI et de deux /CS.

Un site donnant un exemple <http://www.100randomtasks.com/simple-spi-on-raspberry-pi>

Activer le périphérique sur la Raspberry Pi

```
sudo nano /etc/modprobe.d/raspi-blacklist.conf
```

Retirer le # devant la ligne spi-bcm2708

(faire de même pour la ligne I2C si nécessaire)

Redémarrer : `sudo reboot now`

Après le redémarrage, taper `lsmod`, les périphériques i2c et SPI doivent apparaître dans la liste

```

pi@raspberrypi ~/python $ lsmod
Module                  Size  Used by
i2c_dev                 5557  0
binfmt_misc            6701  1
snd_bcm2835            16165  0
arc4                    1683  0
rt2800usb              16720  0
rt2800lib              67495  1 rt2800usb
crc_ccitt              1529  1 rt2800lib
rt2x00usb              11492  1 rt2800usb
rt2x00lib              44267  3 rt2x00usb,rt2800lib,rt2800usb
mac80211               315594  3 rt2x00lib,rt2x00usb,rt2800lib
cfg80211               209273  2 mac80211,rt2x00lib
snd_soc_bcm2708_i2s    5474  0
regmap_mmio            2806  1 snd_soc_bcm2708_i2s
rfkill                 19138  2 cfg80211
snd_soc_core           131268  1 snd_soc_bcm2708_i2s
regmap_spi             1897  1 snd_soc_core
snd_pcm                81593  2 snd_bcm2835,snd_soc_core
snd_page_alloc         5156  1 snd_pcm
regmap_i2c             1645  1 snd_soc_core
snd_compress           8076  1 snd_soc_core
snd_seq                53769  0
snd_timer              20133  2 snd_pcm,snd_seq
snd_seq_device          6473  1 snd_seq
leds_gpio              2059  0
led_class              3688  2 leds_gpio,rt2x00lib
snd                    61291  7 snd_bcm2835,snd_soc_core,snd_timer,snd_pcm,snd_seq,snd_seq_device,snd_compress
spi_bcm2708             4728  0
i2c_bcm2708            3997  0
pi@raspberrypi ~/python $

```

Installation de la bibliothèque SPI SPIDev et documentation http://tightdev.net/SpiDev_Doc.pdf

Pour installer la bibliothèque SPIDEV

```
mkdir python-spi
```

```
cd python-spi
```

```
wget https://raw.githubusercontent.com/doceme/py-spidev/master/setup.py
```

```
wget https://raw.githubusercontent.com/doceme/py-spidev/master/spidev_module.c
```

```
sudo python setup.py install
```



Exemple, échange d'un octet :

Le programme ci-dessous active le SPI 0 puis tous le 1/10s envoie 0x17, la réception est dans resp.

Raspberry Pi possède deux /CS pour le port SPI, dans l'exemple ci-dessous /CS1 est utilisé

Brochage sur le connecteur d'extension Raspberry Pi :

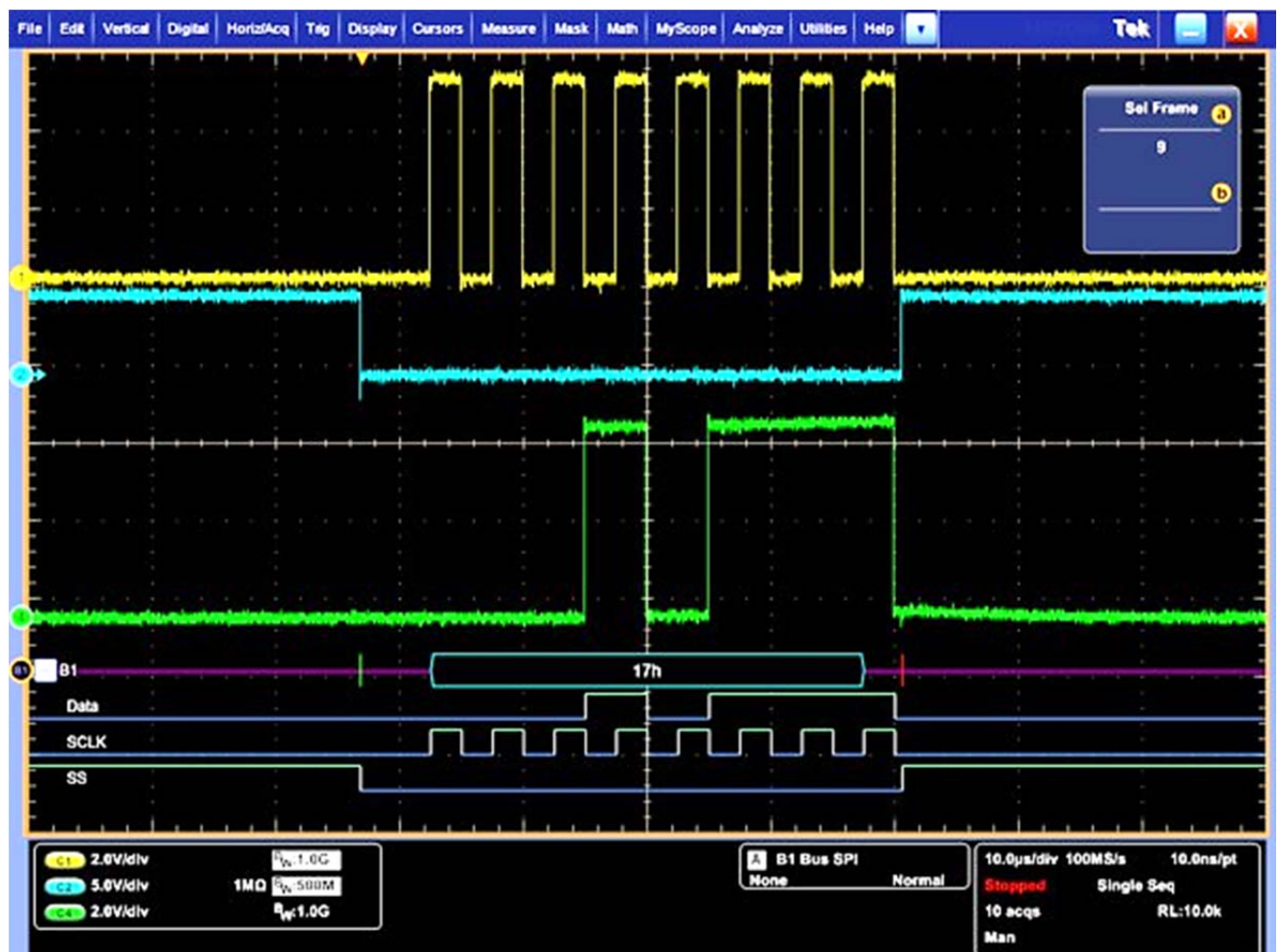
MOSI : 12, MISO : 13, SCLK : 14, CE0 : 10, CE1 : 11

```
import spidev
import time
spi = spidev.SpiDev() # crée l'objet SPI
spi.open(0, 1) # démarre spi port 0, (CS) 1
try:
    while True:
        resp = spi.xfer2([0x17]) # transfer un octet
        time.sleep(0.1) # attend 0.1 secondes

except KeyboardInterrupt: # Ctrl+C pour quitter
    spi.close() # ferme le peripherique
```

Résultat de transmission d'un octet (0x17 = 0b00010111), programme ci-dessus

En jaune l'horloge, en bleu /CS, en vert MOSI.





Fonctions de la bibliothèque SPI :

bits_per_word

Description: nombre de bits par transfert (généralement 8).

8 ou 16 ex : bits_per_word=8

close

Syntax: close()

Retourne: Rien

Description: désactive l'interface.

cshigh

Description: indique si CS est actif à l'état haut (généralement CS est actif à l'état bas)

ex : cshigh=false

loop

Description: boucle pour tester l'interface. Ex loop=false

lsbfirst

Si le poids faible doit être transmis en premier

ex : lsbfirst=false

max_speed_hz

Description: Vitesse de transfert en Hz

ex : max_speed=100000

mode

Polarité du bus SPI : [CPOL|CPHA] (voir data sheet du périphérique)

x est compris entre 0b00 = 0 .. 0b11 = 3 ex : mode=0

open

Syntaxe: open(bus, device)

Description: active SPI (0 ou 1). Device est le numéro du CS (0 ou 1)

readbytes

Syntaxe: read(x)

Retourne: [values]

Description: Lit x octets sur l'esclave.

threewire

Description: Propriété des périphériques ne disposant que d'une ligne I/O (voir datasheet du périphérique)

ex : threewire=True

writebytes

Syntaxe: write([values])

Retourne: rien

Description: Écrit un octet vers l'esclave.

xfer

Syntaxe: xfer([values], tempo)



Retourne: [values]

Description : Echange les données Maitre-Esclave, CS repasse à l'état haut entre les octets. Tempo en μsec entre les octets

xfer2

Syntaxe: xfer2([values])

Retourne: [values]

Description: Echange les données Maitre-Esclave, CS reste à l'état bas entre les octets

Un exemple SPI : Horloge temps reel, sortie sur le module SPI « Serial 7-Segments 8 digit » MIKROELEKTRONIKA.

<http://www.mikroe.com/add-on-boards/display/serial-7seg-8-digit/>

Connexions à réaliser 7SEG-RPi:

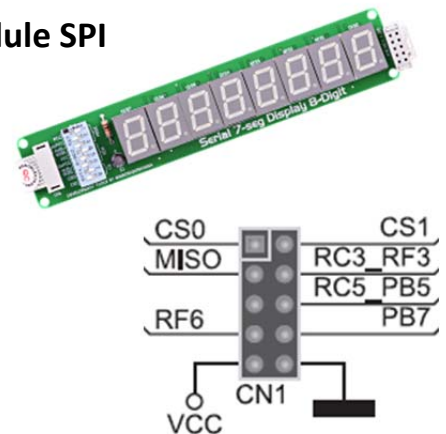
VDD 5v GND

CS0 : RPi 10

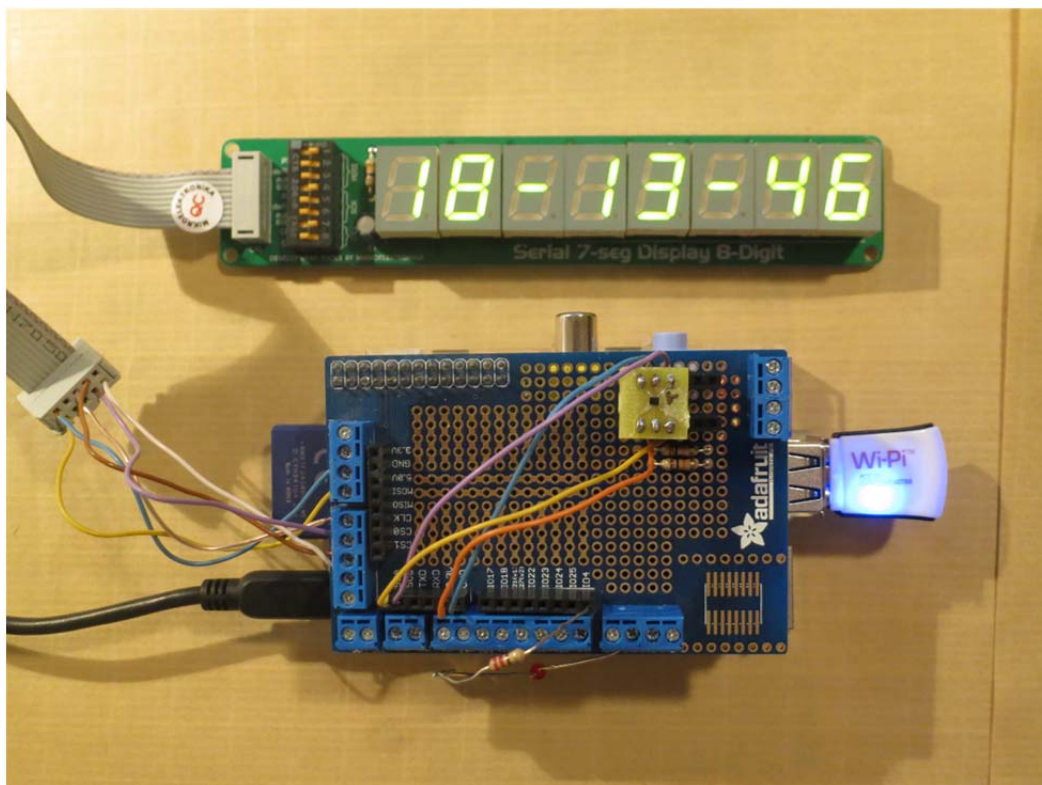
MISO : RPi 13

MOSI : RPi 12

SCK (sur RC3_RF3) : RPi 14



La photo ci-dessous montre l'horloge temps réel. La connexion utilise la carte d'extension PiFace (<http://www.piface.org.uk/>)





```
#C.Dupaty 12/2013
#Test SPI : RTC avec module MIKROELEKTRONIKA "serial 7-SEG Display 8-DIGIT"

#!/usr/bin/python
# Horloge
import spidev #bibliothèque SPI
import time   # pour tempo 1s

# active le BUS SPI
spi = spidev.SpiDev() #nouvel objet SPI
spi.open(0,0)         # sur port SPI 0 CS 0
spi.max_speed_hz = 1000000 # vitesse en Hz

global heu,min,sec,jsemaine,jour,mois,annee # variables globales

# codes 7 segments
code7seg = (0x7E,0x30,0x6D,0x79,0x33,0x5B,0x5F,0x70,0x7F,0x7B)
# tuple des jours de la semaine
nom_jour=('lundi','mardi','mercredi','jeudi','vendredi','samedi','dimanche')

# initialise le MAX7912
def Initialise():
    spi.writebytes([0x09]) #decoder BCD
    spi.writebytes([0x0])  #(0 pour ne pas decoder)

    spi.writebytes([0x0a]) # regle la luminance
    spi.writebytes([0x08]) # 17/32

    spi.writebytes([0x0b]) # affiche les 8 digits
    spi.writebytes([0x07])

    spi.writebytes([0x0c]) # power-down mode: 0. normal mode:1
    spi.writebytes([0x01]) # (0 pour shutdown)

    spi.writebytes([0x0f]) # test display: 1; EOT. display: 0
    spi.writebytes([0x00]) # (1 pour test)

# ecriture SPI
def ecr_nb(digit,val):
    spi.xfer2([digit,val])

# eteind tous les aff 7seg
def efface():
    d=8
    while(d):
        ecr_nb(d,0b00000000)
        d-=1
    ecr_nb(3,0b00000001)
    ecr_nb(6,0b00000001)

# affiche heu, min sec sur les afficheurs
def aff_heure():
    global heu,min,sec
    ecr_nb(7,code7seg[heu%10]) #heures
    ecr_nb(8,code7seg[heu/10 %10]) #dizaines d heures
    ecr_nb(4,code7seg[min%10]) #minutes
    ecr_nb(5,code7seg[min/10 %10]) #dizaines de minutes
    ecr_nb(1,code7seg[sec%10]) #secondes
    ecr_nb(2,code7seg[sec/10 %10]) #dizaines de secondes

# lit 1 heure systeme et la range dans les variables heu, min, sec
def lit_heure():
    global heu,min,sec,jsemaine,jour,mois,annee
    t=time.localtime() # t est un tuple du temps local
    heu=t[3]
    min=t[4]
    sec=t[5]
    jsemaine=t[6]
    jour=t[2]
    mois=t[1]
```



```
annee=t[0]

def RTC():
    global heu,min,sec,jsemaine,jour,mois,annee
    sec+=1          # calcul les nouvelle heure
    if sec >= 60:
        sec=0
        min+=1
        if min>=60:
            min=0
            heu+=1
            if heu >=24:
                heu=0
                lit_heure() # on recharge 1 heure systeme toutes les 24h
    aff_heure()      # l affiche

def main():
    global heu,min,sec,jsemaine,jour,mois,annee
    Initialise()
    efface()
    # paramatres du bus SPI
    print 'mode : ' ,spi.mode          # mode, phases SCK SDA
    print 'cshight : ' ,spi.cshigh # etat de CS
    print 'lsbfirst : ' ,spi.lsbfirst # poids faibles emis en premier ?
    print 'threewire : ' ,spi.threewire # SDI est connectee
    print 'loop : ' ,spi.loop          # ?
    print 'bits_per_word : ' ,spi.bits_per_word # nombre de bits par mot
    print 'max_speed_hz : ' ,spi.max_speed_hz   # vitesse en Hz
    print 'C EST PARTI CTRL-C pour arreter'
    lit_heure()          # lit 1 heure systeme
    while True:
        RTC()           # calcule la nouvelle heure
        print '%s %2d/%2d/%4d -'
        %2d:%2d:%2d'%(nom_jour[jsemaine],jour,mois,annee,heu,min,sec)
        time.sleep(1)   # libere le processeur pour 1s

if __name__ == '__main__':
    main()
```