

Présentation du bus I2C  
\*\*\*\*\*

L'I2C (Inter-Integrated Circuit), fait partie des bus séries :  
3 fils pour tout faire passer.

A l'origine, au début des années 80, Philips, son concepteur, l'avait créé pour minimiser les liaisons entre les circuits intégrés numériques de ses produits (Téléviseurs, éléments Hi Fi, magnétoscopes, voire même certains oscillos...), la quantité de donnée à faire circuler était faible d'où ses premières caractéristiques :

adressage des circuits sur 7 bits  
vitesse plafonnée à 100 kbit/s  
compatibilité avec le CBUS (ancêtre de l'I2C chez Philips)

Depuis, il a fait son petit bonhomme de chemin et de nombreux fabricants l'intègrent dans leurs composants et appareils.

Voici quelques types de circuits disponibles sur le marché :

- Expandeur de bus (entrée/sortie 8 bits)
- Convertisseur A/N et N/A
- Récepteur infra-rouge (télécommande RC5)
- Capteur de température
- Chargeur de batterie Ni-Cd
- Décodeur télétexte
- PLL pour tuner HF
- ...

Face à l'explosion du nombre de circuits I2C disponibles et au trafic en très forte augmentation, Philips a publié en 1992 les nouvelles spécifications de l'I2C :

- Compatibilité totale avec l'ancien I2C  
mais abandon de la compatibilité CBUS
- Adressage étendu sur 10 bits
- Vitesse montée à 400 kbit/s  
(dans le respect des normes CEM, s'il vous plait)

La communication sur le bus passe par plusieurs phases :

- Le maître du bus (le maître du moment, c'est un bus multimâtre) surveille l'état du bus pour déterminer s'il peut engager la conversation avec son ou ses esclaves.
- Si le bus est libre (c'est à dire dans un état bien précis), le maître émet une condition de départ suivie de l'adresse de l'esclave.
- L'esclave cible (target slave) répond par un acquittement (bit d'acquiescement, ou ACK) après chaque "mot" (chaque octet) envoyé par le maître.
- Et enfin le maître du bus met fin à la discussion par une condition de stop.

Glossaire I2C  
\*\*\*\*\*

I2C = Acronyme de Inter Integrated Circuit.

SDA = Serial DATA, c'est la ligne de données bidirectionnelle sur laquelle sont véhiculées les données (0 ou 1), par paquets de 8 bits.  
De 0 à 1,5 volts, la ligne est considérée à l'état bas et de 3 à 5 volts, la ligne est considérée à l'état haut.

SCL = Serial CLock, c'est la ligne d'horloge sur laquelle sont transmises les impulsions qui conditionnent la validité des bits transmis au même moment sur la ligne SDA. En effet, les bits valides (sur la ligne SDA donc) doivent avoir une durée au moins aussi longue que la durée de l'impulsion SCL à l'état haut. Les changements de valeurs de SDA se faisant quand SCL est à l'état bas.

Maître = Circuit qui initialise la communication sur le bus, et par conséquent qui la termine. En général c'est un microcontrôleur ou un PC. Notons qu'une particularité du maître, est qu'il n'a pas d'adresse.

Esclave = Circuit qui exécute les ordres du ou des maîtres. Notez qu'il est possible sur le bus I2C d'avoir des composants (en général des microcontrôleurs) qui peuvent-être tour à tour des maîtres ou des esclaves. L'esclave ne prend jamais l'initiative d'entamer la conversation avec d'autres éléments, il se contente d'obéir ou de répondre aux demandes du maître.

ACK = Acquiescement (acknowledge). C'est un bit 0 émis par le destinataire d'un ordre ou d'une donnée.

NACK = Non acquiescement! C'est un bit 1 émis par le maître avant la condition de stop.

## L'adressage des composants esclaves I2C

\*\*\*\*\*

L'adressage des composants I2C se fait sur 7 bits, les 7 bits de poids fort d'un octet. (l'adressage 10 bits se fait sur deux octets, les 2 bits supplémentaires bits de poids faible de l'octet de poids fort)

Dans le data sheet du composant vous trouverez, entre autres le brochage et les caractéristiques, mais également la partie fixe de l'adresse, imposée par le(s) Imposée? Afin d'homogénéiser "l'offre produit" et se protéger de l'anarchie des fabricants (NEC, INTEL, TOSHIBA, HITACHI, MOTOROLA, FUJITSU, TEXAS INSTRUMENTS, NATIONAL SEMI CONDUCTOR, MATSUSHITA, PHILIPS, SAMSUNG, AMD, SGS, SHARP et tant d' "I2C Committee" veille à établir une liste d'adresses figées en fonction des types de composants. Heureusement pour nous, il sont pas tous figés (à quelques exceptions près).

Systématiquement, les quatre bits de poids fort sont réservés, bit 4 à bit 7. R bits pour déterminer une adresse unique sur le bus. Il est donc en théorie possible placer huit composants de référence identique sur un même bus. Hélas, quelques c débordent sur ces trois bits disponible et là, vous en mettez donc moins... La partie de l'adressage qui vous incombe se réduira à mettre les pattes du comp désignées par A2 (bit 3), A1 (bit 2), et A0 (bit 1) à la masse pour passer ce bit à 1. Enfin, le bit 0 n'a pas de rapport direct avec l'adresse mais il conditionne le dialogue de l'octet suivant, l'octet de données.

Voici une liste non exhaustive de différents circuits I2C :

Nom	Fonction Adresse	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
...	Adresse de communication générale	0	0	0	0	0	0	0
...	Adresses Réservées	0	0	0	0	X	X	X
...	Octet de poids fort en adressage 10 bits	1	1	1	1	1	A9	A8
PCD3311	Générateur de tonalité (DTMF, modem, musique)	0	1	0	0	1	0	A0
PCD3312	Générateur de tonalité (DTMF, modem, musique)	0	1	0	0	1	0	A0
PCF8200	Synthétiseur de paroles	0	0	1	0	0	0	0
PCF8566	Commande d'affichage LCD universelle	0	1	1	1	1	1	A0
PCF8570	RAM statique (256x8)	1	0	1	0	A2	A1	A0
PCF8571	RAM statique (128x8)	1	0	1	1	A2	A1	A0
PCF8572	EEPROM (128x8)	1	0	1	0	A2	A1	A0
PCF8573	Horloge tps réel / Calendrier	1	1	0	1	0	A1	A0
PCF8574	Port d'E/S 8bits	0	1	0	0	A2	A1	A0
PCF8574A	Port d'E/S 8bits	0	1	1	1	A2	A1	A0
PCF8576	Commande d'affichage LCD universelle	0	1	1	1	0	0	A0
PCF8577	Commande d'affichage LCD à 64 segments	0	1	1	1	0	1	0
PCF8577A	Commande d'affichage LCD à 64 segments	0	1	1	1	0	1	1
PCF8578/79	Commande d'affichage matricielle LCD	0	1	1	1	1	0	A0
PCF8582A	EEPROM (256x8)	1	0	1	0	A2	A1	A0
PCF8583	Horloge / Calendrier avec RAM statique	1	0	1	0	0	0	A0
PCF8591	Convertisseur A/N et N/A 8 bits	1	0	0	1	A2	A1	A0
SAA1064	Commande de LED à 4 chiffres	0	1	1	1	0	A1	A0
SAA1136	Interface audio PCM	0	0	1	1	1	1	0
SAA1300	Circuit de commutation pour récepteur	0	1	0	0	0	A1	A0
SAA3028	Transcodeur IR (RC-5)	0	1	0	0	1	1	0
SAA4700	Processeur de ligne de donnée VPS	0	0	1	0	0	0	A0
SAA5243/45	Décodeur vidéo texte	0	0	1	0	0	0	1

## L'adressage des composants esclaves I2C (suite)

\*\*\*\*\*

suite de la liste de composants :

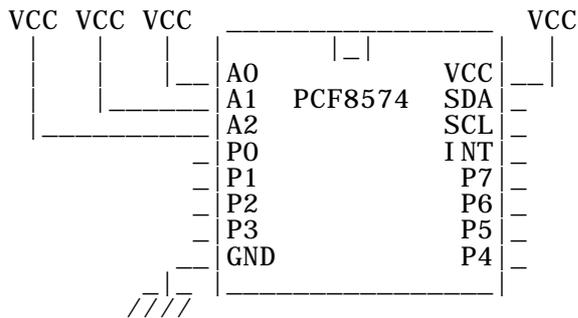
Nom	Fonction Adresse	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
SAA9020	Contrôleur de mémoire	0	0	1	0	1	A1	A0
SAA9050/51	Décodeur télévision numérique multi-standart	1	0	0	0	1	0	1
SAA9055P/8A	Décodeur télévision numérique SECAM	1	0	0	0	1	0	1
SAA9055P/8E	Décodeur télévision numérique SECAM	1	0	0	0	1	1	1
SAA9062/63/64	Commande de déviation	1	0	0	0	1	1	0
SAA9068	Commande d'incrustation d'image dans l'image	0	0	1	0	0	1	A0
SAB3035/36/37	Syntonisateur TV	1	1	0	0	0	A1	A0
SAF1135	Décodeur de ligne de données	0	0	1	0	0	A1	A0
ST24C02	EEPROM (256x8)	.	.	.	.	A2	A1	A0
ST24C04	EEPROM (512x8)	.	.	.	.	A2	A1	A0
ST24C08	EEPROM (1024x8)	.	.	.	.	A2	A1	A0
TDA8370	Processeur de synchronisation pour TV	1	0	0	0	1	0	0
TDA8400	Interface pour prédiviseur/synthétiseur	1	1	0	0	0	A1	A0
TDA8405	Processeur de son stéréo pour TV	1	0	0	0	0	1	0
TDA8420/21	Processeur audio stéréo	1	0	0	0	0	0	A0
TDA8425	Processeur audio stéréo	1	0	0	0	0	0	1
TDA8440	Commutateur audio/vidéo	1	0	0	1	A2	A1	A0
TDA8442	Interface pour décodeur de couleurs	1	0	0	0	1	0	0
TDA8443A	Interface YUV/RGB	1	1	0	1	A2	A1	A0
TDA8444	Octuple convertisseur N/A 6bits	0	1	0	0	A2	A1	A0
TDA8461	Décodeur PAL/NTSC	1	0	0	0	1	0	A0
TEA6000	Syntonisateur FM/FI	1	1	0	0	0	0	1
TEA6300T/10T	Commande de volume/tonalité	1	0	0	0	0	0	0
TEA6330	Ampli de régulation	1	0	0	0	0	0	0
TEA6360	Egaliseur	1	0	0	0	0	1	A0
TSA5510(T)	Synthétiseur de fréquence 1,3 GHz	1	1	0	0	0	A1	A0
TSA6057(T)	Synthétiseur de fréquence à PLL	1	1	0	0	0	1	A0
UMA1000T	Processeur pour téléphone sans fil	1	1	0	1	1	A1	A0
UMA1010T	Synthétiseur universel pour télécommunication	1	1	0	0	0	0	A0

L'adressage des composants esclaves I2C (suite)  
 \*\*\*\*\*

A noter, il existe un composant I2C très utilisé qui se decline avec deux adresses : s'agit du "PCF8574" (c'est un registre à huit ports numériques bidirectionnels, entrées/sorties digitales. Les quatre bits de poids fort de la version de base sont positionnées à "0100", soit 64 en décimal et la version "sup", le "PCF8574A" s'agit soit 112 en décimal.

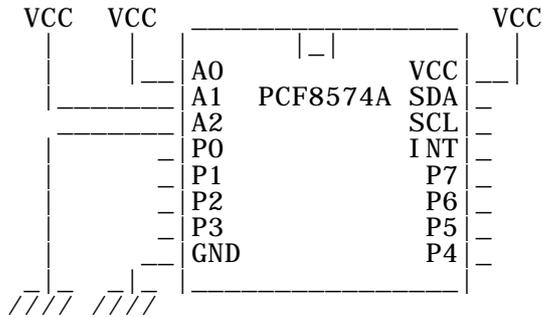
Grâce à cette disposition, le nombre de PCF8574 disponibles sur le bus passe de huit composants à huit E/S chacun (soit un total de 128 E/S !!!). Si cela se révélait vous pouvez augmenter le nombre de bus I2C.

Exemple d'adressage d'un PCF8574:



Ce composant répondra à l'adresse :  
 pour la partie fixe : 0100 (64)  
 pour la partie définie ici : 111X (14+X)  
 soit en lecture : X = 1  
                   0100 111 1 (64+14+1 = 79)  
 et en écriture : X = 0  
                   0100 1110 (64+14+0 = 78)

Exemple d'adressage d'un PCF8574 "A":



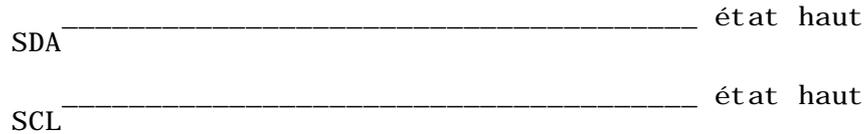
Ce composant répondra à l'adresse :  
 pour la partie fixe = 0111 (112)  
 pour la partie définie ici : 011X (6+X)  
 soit en lecture : X = 1  
                   0111 011 1 (112+6+1 = 119)  
 et en écriture : X = 0  
                   0111 011 0 (112+6+0 = 118)

Description du protocole I2C  
\*\*\*\*\*

L'état de repos du bus I2C  
-----

Au repos, c'est à dire quand aucune communication ne circule sur le bus, le bus "repose". Electriquement, les deux lignes du bus, SDA et SCL sont placées à l'état haut, à 3 volts. Il faut savoir néanmoins que l'état haut est situé entre 3 et 5 volts, l'état bas étant situé entre 0 et 1,5 volts.

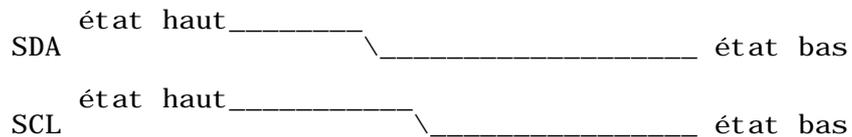
Bus à l'état de repos:



La condition de départ du bus  
-----

La condition de départ (et non pas bit de départ!), ne peut avoir lieu que si le bus est au repos, ou libre (free bus). Le maître du bus surveille donc l'état du bus et commence par placer la ligne SDA (la ligne de données) à l'état bas (au 0 volt) et juste après c'est au tour de la ligne SCL (Serial Clock, la ligne d'horloge) de passer à l'état bas. A ce moment, le bus est dit "occupé" (busy) et aucun autre maître de bus ne prend le bus. Les autres maîtres attendront la prochaine condition d'arrêt, où le bus sera de libre.

Condition de départ du bus :



Description du protocole I2C (suite)  
 \*\*\*\*\*

L'écriture (du maître vers un esclave)

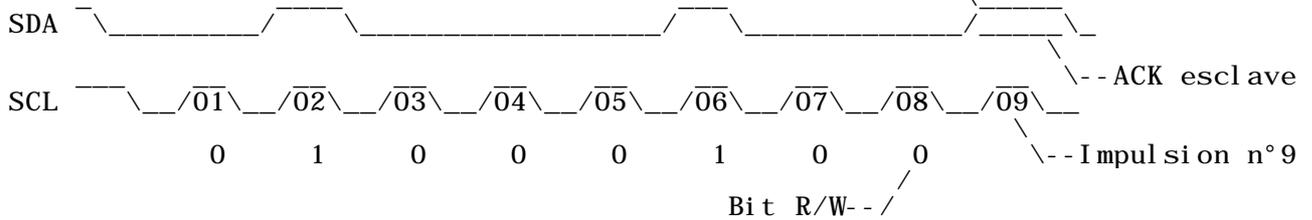
Après avoir émis la condition de départ, le maître va "s'adresser" à son esclave en envoyant son adresse (composée de la partie fixe, de la partie définissable direction (bit R/W, lecture=1 ou écriture=0)). Pendant le même temps, le maître le bus les impulsions d'horloge sur la ligne SCL. Un bit de donnée "valide" (0 ou 1) doit être transmis pendant l'état haut de SCL.

Exemple:

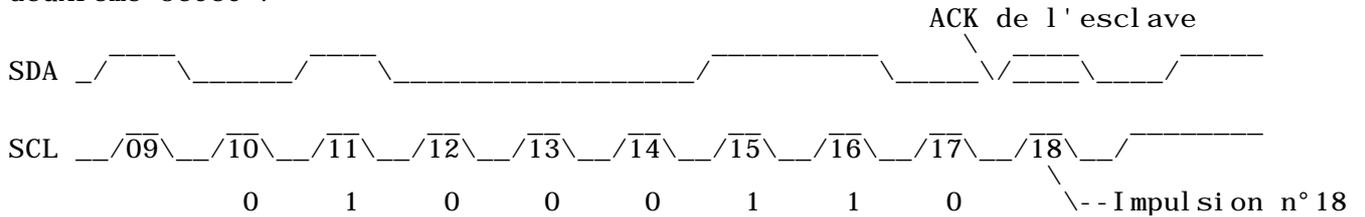
Écriture de valeur [0100 0110] (70 en décimal) dans un circuit PCF8574 adressé d'adresse fixe [0100] pour l'adresse fixe, A2, A0 à la masse et A1 au VCC [010] et le bit de direction [0] (écriture), ce qui donne [0100 0100] (68 en décimal):

Premier octet :

Pendant la 9<sup>ème</sup> impulsion d'horloge, le maître "relâche" SDA à l'état haut (1) pour permettre à l'esclave d'envoyer son ACK (0)



deuxième octet :



Le premier octet envoyé est l'adresse. Sa partie fixe (déterminée par le fabricant accord avec le "I2C Committee") est contenue dans le quartet de poids fort (bits partie "libre" (configurable par l'utilisateur) se trouve dans les bits 1 à 3. Le bit de poids faible, le bit 0 contient la direction de la communication de l'octet (1=lecture, 0=écriture).

Le bit de poids fort est toujours envoyé le premier. Comme cela, le dernier bit transmis conditionne le sens du prochain octet (écriture d'un ordre du maître vers l'esclave ou transmission de données de l'esclave vers le maître).

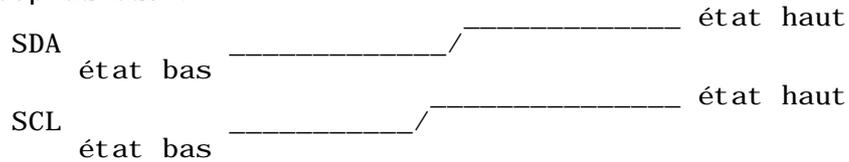
Quand l'esclave à qui s'adresse le maître a réceptionné le bit de poids faible (reçu), il émet un bit d'acquiescement (ACK). C'est un bit "0" :

l'esclave met SDA à l'état bas pendant que la ligne SDA est relâchée par le maître pendant la neuvième impulsion d'horloge sur la ligne SCL (qui répétons le, par le maître). Le maître du bus peut donc envoyer son ordre (deuxième octet), ou recevoir des données de l'esclave. Une fois les données reçus, un bit d'acquiescement est émis et le maître peut ainsi générer un de stop pour libérer le bus.

La condition de stop du bus

La condition de stop (ou d'arrêt) est très similaire à la condition de départ, m autre sens. Dans la condition de départ, c'est SDA qui passe à l'état bas en 1er, ici SDA repasse à l'état haut en dernier... Après le dernier (ACK ou NACK), le bus est de nouveau libéré par le maître.

Condition de stop du bus :



L'acquittement : ACK (Acknowledge)

On peut comparer l'acquittement à un accusé de reception de courrier : c'est le qui renvoie à l'expediteur l'information selon laquelle le message a bien été r implicitement qu'il est en mesure d'exécuter l'ordre).

En clair, pour prendre un exemple au hasard, quand le maître demande à l'esclave une info, deux octets circulerons sur le bus, il y aura donc deux acquittements chaque octet transmis, un acquittement doit avoir lieu.

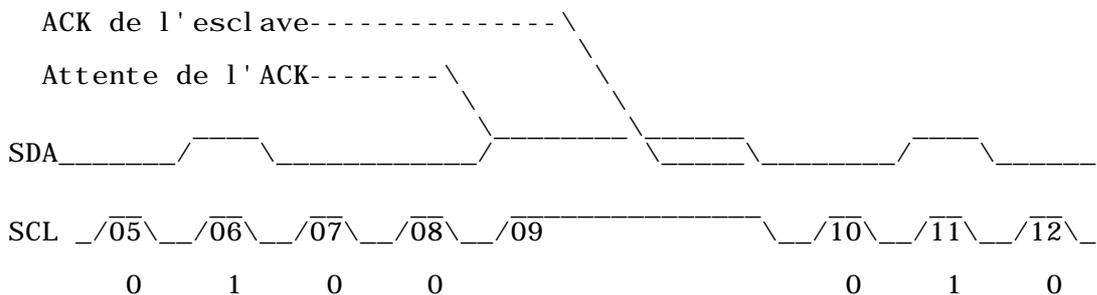
Le premier octet (du maître vers l'esclave) sera donc acquitté par l'esclave. Ma bit de poids faible (de l'octet d'adresse) indique un ordre de lecture, le deuxi sera envoyé au maître et ce sera a lui d'acquitter

l'octet receptionné... Mais être maître donnant des privilèges, le maître n'acquitte rien du tout!

Voyons maintenant l'état electrique du bus, qui demande une certaine attention : lors de la condition de départ, et à partir de la première impulsion d'horloge, acquittement aura toujours lieu lors d'une impulsion d'horloge multiple de neuf (9ième, 18ième ...). A ce moment précis, l'expéditeur du message (celui 'acquittement) doit relâcher SDA (à l'état haut donc) AUSSI LONGTEMPS que l'escl peut-être plus lent à traiter les données que le maître à les envoyer) n'a pas p 'état bas.

Quand le maître "voit" SDA à l'état bas, il peut générer une condition de stop o à garder la main...

Acquittement par l'esclave :



Dans l'exemple ci-dessus, l'esclave a besoin de rallonger le signal pour acquitt premier octet.

## I2C.txt

---

```
*****  
* Exemple de programme écrit en structurée *  
*****
```

Nous allons écrire un programme de démonstration d'écriture, puis de lecture dans PCF8574 (8 portes entrées/sorties).

Pour cela, nous allons utiliser des routines générales qui nous permettront de gérer l'I2C.

Pour effectuer cette gestion, nous avons besoin des routines suivantes :

- I2CSTART : Mise du bus I2C dans la condition "START"
- I2CSTOP : Mise du bus I2C dans la condition "STOP"
- I2CTX : Emission d'un octet sur le bus I2C
- I2CRX : Réception d'un octet sur le bus I2C
- ACKTX : Emission d'un "ACK" sur le bus I2C
- ACKRX : Réception d'un "ACK" sur le bus I2C

BEGIN

```
' Définition et initialisations des variables  
DECLARE i2caddr AS byte 'Mot de l'adresse du composant I2C  
DECLARE i2cdata AS byte 'Octet de valeur lue ou écrite sur le bus I2C  
DECLARE i2cack AS bit 'Bit "ACK" du bus I2C  
DECLARE i2csda AS nibble 'N° de pin I2C data  
DECLARE i2cscl AS nibble 'N° de Pin I2C clock  
DECLARE i2cad1WR AS byte 'Adresse d'écriture du composant I2C (PCF8574)  
DECLARE i2cad1RD AS byte 'Adresse de lecture du composant I2C (PCF8574)  
DECLARE i2cio AS byte 'Valeur lue ou écrite dans le composant I2C  
DECLARE i AS nibble 'Variable de comptage  
DECLARE j AS bit 'bit à écrire ou à lire sur le bus I2C  
LET i2cad1wr = %01000000  
LET i2cad1rd = %01000001  
LET i2cio = %01010101
```

```
' Exemple d'écriture dans le PCF8574  
' La valeur contenue dans i2cio est envoyée dans le PCF8574  
GOSUB i2cstart 'Mise du bus en condition "START"  
LET i2cdata = i2cad1WR 'valeur de l'adresse du PCF8574  
GOSUB i2ctx 'Ecriture de l'adresse I2C  
GOSUB ackrx 'Attente de l'ACK  
LET i2cdata = i2cio 'valeur de la donnée à écrire  
GOSUB i2ctx 'Ecriture de la donnée I2C  
GOSUB ackrx 'Attente de l'ACK  
GOSUB i2cstop 'Mise du bus en condition "STOP"
```

```
' Exemple de lecture du PCF8574  
' La valeur lue dans le PCF8574 est stockée dans i2cio  
GOSUB i2cstart 'Mise du bus en condition "START"  
LET i2cdata = i2cad1RD 'valeur de l'adresse du PCF8574  
GOSUB i2ctx 'Ecriture de l'adresse I2C  
GOSUB ackrx 'Attente de l'ACK  
GOSUB i2crx 'Lecture de la donnée I2C  
LET i2cio = i2cdata 'Stockage de la valeur dans i2cio  
GOSUB i2cstop 'Mise du bus en condition "STOP"
```

Affichage de la valeur de i2cio

END

```
*****  
* Exemple de programme écrit en structurée (suite) *  
*****
```

' Définitions des différentes sous-routines

```
' I2CSTART : Mise du bus I2C dans la condition "START"  
SUB I2CSTART  
    Mise à 1 de la pin définie par i2csda    'I2C data line  
    Mise à 1 de la pin définie par i2cscl    'I2C clock line  
    Mise à 0 de la pin définie par i2csda    'I2C data line  
ENDSUB
```

```
' I2CSTOP  : Mise du bus I2C dans la condition "STOP"  
SUB I2CSTOP  
    Mise à 0 de la pin définie par i2csda    'I2C data line  
    Mise à 1 de la pin définie par i2cscl    'I2C clock line  
    Mise à 1 de la pin définie par i2csda    'I2C data line  
ENDSUB
```

```
' I2CTX    : Emission d'un octet sur le bus I2C  
SUB I2CTX  
    LET i = 0  
    DO WHILE i < 8  
        LET j = (i)ème bit de i2cdata  
        Mise à la valeur j de la pin définie par i2csda  
        Mise à 1 de la pin définie par i2cscl  
        PAUSE 1ms  
        Mise à 0 de la pin définie par i2cscl  
        Mise à 0 de la pin définie par i2csda  
    ENDDO  
ENDSUB
```

```
' I2CRX    : Réception d'un octet sur le bus I2C  
SUB I2CRX  
    LET i = 0  
    DO WHILE i < 8  
        Mise à 1 de la pin définie par i2cscl  
        LET j = valeur lue sur la pin définie par i2csda  
        LET (i)ème bit de i2cdata = j  
        PAUSE 1ms  
        Mise à 0 de la pin définie par i2cscl  
    ENDDO  
ENDSUB
```

```
*****  
* Exemple de programme écrit en structurée (suite) *  
*****
```

```
' Définitions des différentes sous-routines (suite)
```

```
' ACKTX      : Emission d'un "ACK" sur le bus I2C  
SUB ACKTX  
  Mise à 1 de la pin définie par i2cscl  
  Mise "haute-impédance" de la pin définie par i2csda  
  PAUSE 1ms  
  Mise à 0 de la pin définie par i2csda  
  PAUSE 1ms  
  Mise à 0 de la pin définie par i2cscl  
ENDSUB
```

```
' ACKRX      : Réception d'un "ACK" sur le bus I2C  
SUB ACKRX  
  Mise à 1 de la pin définie par i2cscl  
  Mise "haute-impédance" de la pin définie par i2csda  
  PAUSE 1ms  
  Attente d'un 0 sur la pin définie par i2csda  
  PAUSE 1ms  
  Mise à 0 de la pin définie par i2cscl  
ENDSUB
```

## I2C.txt

---

```
' *****
' * Exemple de programme Basic Stamp2 utilisant les routines I2C *
' *****
'
' Nous avons choisi un exemple dans lequel un PCF8574 (8 entrées/sorties) est
' connecté sur le bus I2C. La connexion SDA (Serial DATA) et la connexion SCL
' (Serial CLock) sont respectivement P12 et P13 du STAMP2.
' Nous allons y faire une écriture, et ensuite une lecture.
'
' Définition des variables utilisées

i2caddr    var  byte      ' Mot de l'adresse du composant I2C
i2cdata    var  byte      ' Octet de valeur lue ou écrite sur le bus I2C
i2cack     var  bit       ' Bit "ACK" du bus I2C
i2csda     con  12        ' Pin I2C data du Stamp2
i2cscl     con  13        ' Pin I2C clock du Stamp2
i2cad1WR   con  %01000000 ' Adresse d'écriture du composant I2C (PCF8574)
i2cad1RD   con  %01000001 ' Adresse de lecture du composant I2C (PCF8574)
i2cio      var  byte      ' Valeur lue ou écrite dans le PCF8574

' initialisation de i2cio
i2cio = 85

' Ecriture de i2cio dans le PCF8574
  GOSUB i2cstart      ' Mise du bus en condition "START"
  i2data=i2cad1WR    ' Valeur à envoyer = adresse d'écriture du PCF8574
  GOSUB i2ctx        ' Envoi de i2cdata sur le bus i2c
  GOSUB ackrx       ' Attente de l'ACK
  i2data=i2cio      ' Valeur à envoyer = 85
  GOSUB i2ctx        ' Envoi de i2cdata sur le bus i2c
  GOSUB ackrx       ' Attente de l'ACK
  GOSUB i2cstop     ' Mise du bus en condition "STOP"
' Lecture du PCF8574 et stockage de la valeur dans i2cio
  GOSUB i2cstart    ' Mise du bus en condition "START"
  i2data=i2cad1RD  ' Valeur à envoyer = adresse de lecture du PCF8574
  GOSUB i2ctx        ' Envoi de i2cdata sur le bus i2c
  GOSUB ackrx       ' Attente de l'ACK
  GOSUB i2crx       ' Lecture de la valeur envoyée par le PCF8574
  i2cio=i2cdata     ' Mise à jour de la variable i2cio
  GOSUB i2cstop     ' Mise du bus en condition "STOP"
' Affichage de la valeur de i2cio
  DEBUG ? i2cio    ' Envoi de la valeur de i2cio vers le PC

  END
```

## I2C.txt

---

```
' *****
' * Exemple de programme Basic Stamp2 utilisant les routines I2C (Suite) *
' *****

' Liste des routines I2C
' *****

'I2CSTART : Mise du bus I2C dans la condition "START"
' *****
i2cstart:  high i2csda  ' Mise à 1 de I2C data
           high i2cscl  ' Mise à 1 de I2C clock
           low  i2csda  ' Mise à 0 de I2C data
return

'I2CSTOP : Mise du bus I2C dans la condition "STOP"
' *****
i2cstop:   low  i2csda  ' Mise à 0 de I2C data line
           high i2cscl  ' Mise à 1 de I2C clock line
           high i2csda  ' Mise à 1 de I2C data line
return

'I2CTX : Emission d'un octet sur le bus I2C
' *****
i2ctx:     shiftout i2csda, i2cscl, 1, [i2cdata]
return

'I2CRX : Réception d'un octet sur le bus I2C
' *****
i2crx:     shiftin i2csda, i2cscl, 0, [i2data]
return

'ACKTX : Emission d'un "ACK" sur le bus I2C
' *****
acktx:     shiftout i2csda, i2cscl, 1, [%0\1]
return

'ACKRX : Réception d'un "ACK" sur le bus I2C
' *****
ackrx:     shiftin i2csda, i2cscl, 0, [i2ack\1]
return
```