

KeyPad(4×4)ユニット(I2C対応)

概要

前回製作したKeyPad(4×4)を、I2C対応に改良し、汎用的に使えるようにしました。

動作原理

I2Cのスレーブ機能としての、基本的な構造は、前回製作したLCDモニタ(I2C対応)と同じです。KeyPadの制御方式(キーマトリクススキャン)は、前回製作したKeyPad(4×4)と同じです。

<メモリ構造> KeyPadの押下されたキーのデータを設定するために、1バイトのメモリを使用します。0x00は押下キーデータ

- 押下時には"1234567890ABCD*#"の何れかがセットされます。
- 非押下時には0x00がセットされます。
 - 本ユニットが、一定時間(200msec)経過後に自動的に0x00をセットする方法(SW_MODE(0))
 - マスターからの操作によって0x00をセットする方法(SW_MODE(1))

<処理の流れ>

1. KeyPadをキーマトリクススキャンする。(何れかのキーが押下されるまで繰り返す)
2. 押下されたキーの内容を、メモリ0x00にセットする。
3. SW_MODE(1)の場合には、1.へ戻る。
4. SW_MODE(0)の場合には200msec後に、メモリ0x00に0x00をセットする。

<マスター側から、本ユニットの押下キーデータを、取得する方法>

1. 0x00は押下キーデータの内容を読み込む。

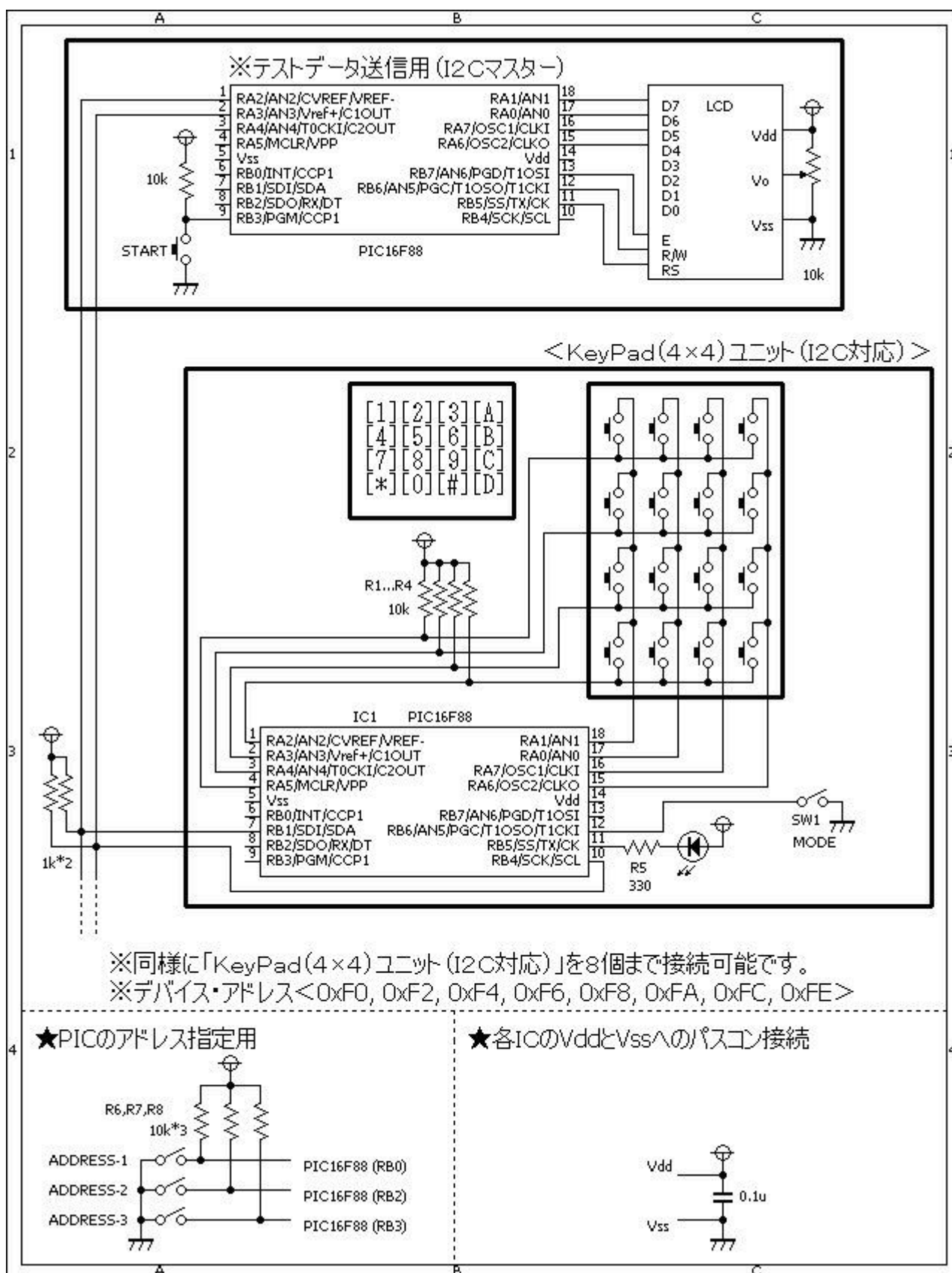
```
Soft_I2C_Start();
Soft_I2C_Write(0xF0);
Soft_I2C_Write(0x00);
Soft_I2C_Start();
Soft_I2C_Write(0xF1);
kp = Soft_I2C_Read(N0_ACK); // 押下キーデータを読み込んでkpにセットする。
Soft_I2C_Stop();
```

2. キーが押されているかを確認する。
 - kpが、0x00であれば、1.へ戻る。
 - kpが、0x00以外であれば、キーが押されているので、3.へ。
3. 0x00は押下キーデータの内容をクリアする。

```
Soft_I2C_Start();
Soft_I2C_Write(0xF0);
Soft_I2C_Write(0x00);
Soft_I2C_Write(0x00); // 押下キーデータを、0x00でクリアする。
```

```
Soft_I2C_Stop();
```

回路図



ソースコード

KeyPad_i2c.c

```
//*****
*
/*
   □□□□□□□□×□□□□□□対応 ) >
*/
//*****
*

#define          LED          PORTB.F5

#define          SW_ADDR1     PORTB.F0
#define          SW_ADDR2     PORTB.F2
#define          SW_ADDR3     PORTB.F3

#define          SW_MODE      PORTB.F6

#define          ADDR_BASE    0xF0

#define          ON           0
#define          OFF          1

#define          DATA_SIZE   1

//*****
*

void    i2c_Write(unsigned short dat)
{
    while (SSPSTAT.BF == 1)
        ;
    while (1) {
        SSPCON.WCOL = 0;
        SSPBUF = dat;
        if (SSPCON.WCOL == 1)
            continue;
        //
        SSPCON.CKP = 1;
        return;
    }
}

//*****
*

static unsigned    short    i2c_memory[DATA_SIZE], i2c_pnt, i2c_flg,
i2c_tmp;
```

```
//*****
*

void    i2c_Handler()
{
    if (SSPSTAT.P == 1)           //ストップビットを検出しても何もしない。
        asm    nop;
    if (SSPSTAT.S == 1)           //スタートビットを検出しても何もしない。
        asm    nop;
    //
    i2c_tmp = SSPSTAT & 0b00101101;
    //
    if (i2c_tmp == 0b00001001) {   //書き込みモード、デバイスアドレス
        i2c_tmp = SSPBUF;
        i2c_flg = 0;
        i2c_pnt = 0;
        return;
    }
    if (i2c_tmp == 0b00101001) {   //書き込みモード、データ
        if (i2c_flg == 0) {
            i2c_pnt = SSPBUF;
            i2c_flg = 1;
            return;
        }
        if (i2c_flg == 1) {
            i2c_memory[i2c_pnt] = SSPBUF;
            i2c_pnt++;
            return;
        }
    }
    if (i2c_tmp == 0b00001100) {   //読み込みモード、デバイスアドレス
        i2c_Write(i2c_memory[i2c_pnt]);
        i2c_pnt++;
        return;
    }
    if (i2c_tmp == 0b00101100) {   //読み込みモード、データ□□□□□
        i2c_Write(i2c_memory[i2c_pnt]);
        i2c_pnt++;
        return;
    }
    if (i2c_tmp == 0b00101000) {   //読み込みモード、データ□□□□□□□□
        i2c_tmp = SSPBUF;
        SSPCON = 0b00111110;
        return;
    }
}

//*****
*
```

```
void interrupt()
{
    if (PIR1.SSPIF == 1) {
        PIR1.SSPIF = 0;
        //
        LED = ON;
        i2c_Handler();
        LED = OFF;
    }
}

//*****
*

unsigned short keyPad_keySearch()
{
    unsigned short kp;
    //
    kp = 0x00;
    //
    PORTA.F6 = 0;
    switch (PORTA & 0b00111100) {
    case 0b00111000:
        kp = 'D';
        break;
    case 0b00110100:
        kp = 'C';
        break;
    case 0b00101100:
        kp = 'B';
        break;
    case 0b00011100:
        kp = 'A';
        break;
    }
    PORTA.F6 = 1;
    //
    PORTA.F7 = 0;
    switch (PORTA & 0b00111100) {
    case 0b00111000:
        kp = '#';
        break;
    case 0b00110100:
        kp = '9';
        break;
    case 0b00101100:
        kp = '6';
        break;
    case 0b00011100:
        kp = '3';
        break;
    }
```

```

    }
    PORTA.F7 = 1;
    //
    PORTA.F0 = 0;
    switch (PORTA & 0b00111100) {
    case 0b00111000:
        kp = '0';
        break;
    case 0b00110100:
        kp = '8';
        break;
    case 0b00101100:
        kp = '5';
        break;
    case 0b00011100:
        kp = '2';
        break;
    }
    PORTA.F0 = 1;
    //
    PORTA.F1 = 0;
    switch (PORTA & 0b00111100) {
    case 0b00111000:
        kp = '*';
        break;
    case 0b00110100:
        kp = '7';
        break;
    case 0b00101100:
        kp = '4';
        break;
    case 0b00011100:
        kp = '1';
        break;
    }
    PORTA.F1 = 1;
    //
    return (kp);
}

//*****
*

unsigned short keyPad_GetKey()
{
    unsigned short newkp, oldkp, cnt;
    //
    oldkp = 0x00;
    //
    for (cnt = 0; cnt < 10; cnt++) {
        newkp = keyPad_keySearch();

```

```

        if ((newkp == 0x00) || (newkp != oldkp))
            cnt = 0;
        oldkp = newkp;
        Delay_ms(5);
    }
    //
    for (cnt = 0; cnt < 10; cnt++) {
        if (keyPad_keySearch() != 0x00)
            cnt = 0;
        Delay_ms(5);
    }
    //
    return (newkp);
}

//*****
*

static unsigned    short    Luminance[10] = {255, 128, 64, 32, 16, 8,
4, 2, 1, 0};

void    main()
{
    unsigned    short    cnt;
    //
    CMCON    = 0b00000111;        //コンパレータは使用しない。
    ANSEL    = 0b00000000;        //A/Dコンバータは使用しない。
    OSCCON    = 0b01110000;        //クロックは内臓8MHzを使用する。
    TRISA    = 0b00111100;        //PORTAを設定する。
    TRISB    = 0b01011111;        //PORTBを設定する。
    OPTION_REG.NOT_RBPU = 0;        //PORTBをプルアップする。
    //□□□を設定する。
    SSPSTAT.SMP = 1;
    SSPSTAT.CKE = 1;
    SSPCON.WCOL = 0;
    SSPCON.SSP0V = 0;
    SSPCON.SSPEN = 1;
    SSPCON.CKP = 1;
    SSPCON.SSPM0 = 0;
    SSPCON.SSPM1 = 1;
    SSPCON.SSPM2 = 1;
    SSPCON.SSPM3 = 1;
    SSPADD = ADDR_BASE + ((SW_ADDR3 == 1) ? 8 : 0) + ((SW_ADDR2 == 1) ?
4 : 0) + ((SW_ADDR1 == 1) ? 2 : 0);
    PIE1.SSPIE = 1;
    PIR1.SSPIF = 0;
    //
    //
    PORTA.F6 = 1;
    PORTA.F7 = 1;
    PORTA.F0 = 1;

```

```

PORTA.F1 = 1;
//
LED = OFF;
i2c_pnt = 0;
i2c_flg = 0;
i2c_memory[0] = 0x00;
//
for (cnt = 0; cnt < 10; cnt++) {
    LED = ON;
    Delay_ms(50);
    LED = OFF;
    Delay_ms(50);
}
// 割り込み(全体)の設定
INTCON.PEIE = 1;
INTCON.GIE = 1;
//
while (1) {
    i2c_memory[0] = keyPad_GetKey();
    //
    if (SW_MODE == 0) {
        Delay_ms(200);
        i2c_memory[0] = 0x00;
    }
}

// *****
*

```

<参考> テストデータ送信用(I2Cマスタ/PIC16F88)のプログラムです。

[keyPad_i2c_master.c](#)

```

// *****
*
/*
    □□□□□□□□×□□のテストデータ送信用(マスター) >
*/
// *****
*

#define      ACK      1
#define      NO_ACK   0

// *****
*

void    SwitchONcheck()
{

```

```
while (Button(&PORTB, 3, 1, 0) == 0)
;
while (Button(&PORTB, 3, 1, 1) == 0)
;
}

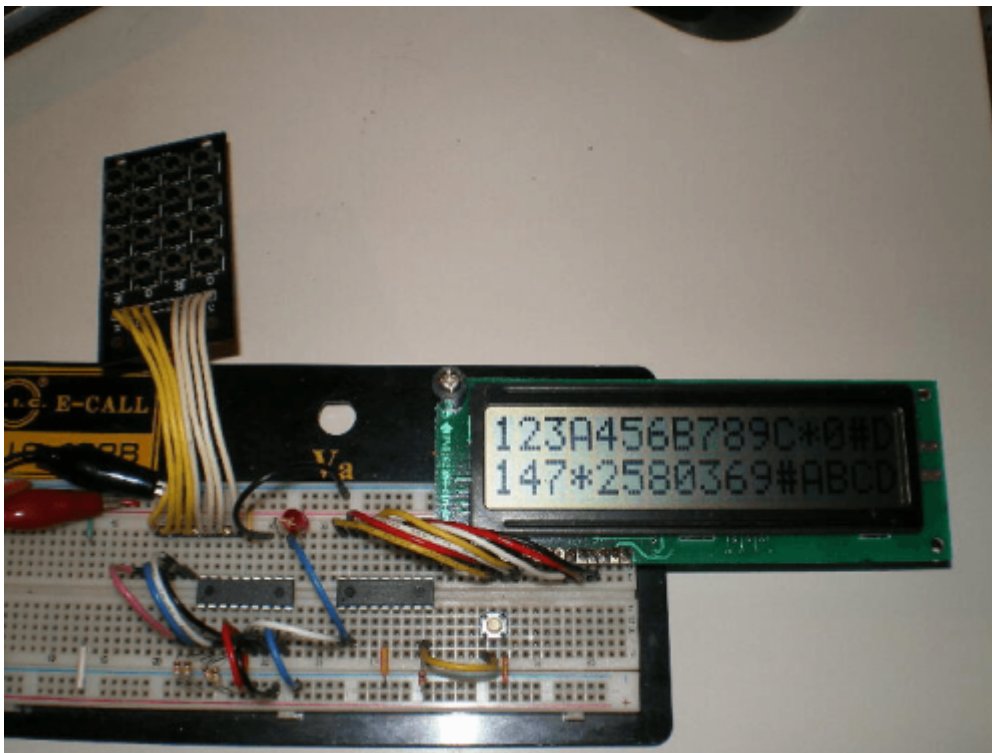
//*****
*

void main()
{
    unsigned    short    kp, l_cnt, c_cnt, cnt;
    //
    OSCCON = 0b01110000;    // クロックを8Mhzに設定する。
    ANSEL = 0b00000000;    // □□□変換は使用しない。
    TRISA = 0b00110000;
    TRISB = 0b00001111;
    //
    Lcd_Custom_Config(&PORTA, 1, 0, 7, 6, &PORTB, 5, 6, 7);
    Lcd_Custom_Cmd(LCD_CURSOR_OFF);
    Lcd_Custom_Cmd(LCD_CLEAR);
    //
    for (cnt = 0; cnt < 16; cnt++) {
        Lcd_Custom_Chr(1, cnt + 1, 0xFF);
        Delay_ms(50);
    }
    for (cnt = 0; cnt < 16; cnt++) {
        Lcd_Custom_Chr(2, cnt + 1, 0xFF);
        Delay_ms(50);
    }
    Lcd_Custom_Cmd(LCD_CLEAR);
    //
    l_cnt = 1;
    c_cnt = 1;
    //
    Soft_I2C_Config(&PORTA, 2, 3);    // SDA, SCL
    //
    while (1) {
        //
        Soft_I2C_Start();
        Soft_I2C_Write(0xF0);
        Soft_I2C_Write(0x00);
        Soft_I2C_Start();
        Soft_I2C_Write(0xF1);
        kp = Soft_I2C_Read(NO_ACK);
        Soft_I2C_Stop();
        //
        if (kp == 0x00) {
            Delay_ms(100);
            continue;
        }
    }
}
```

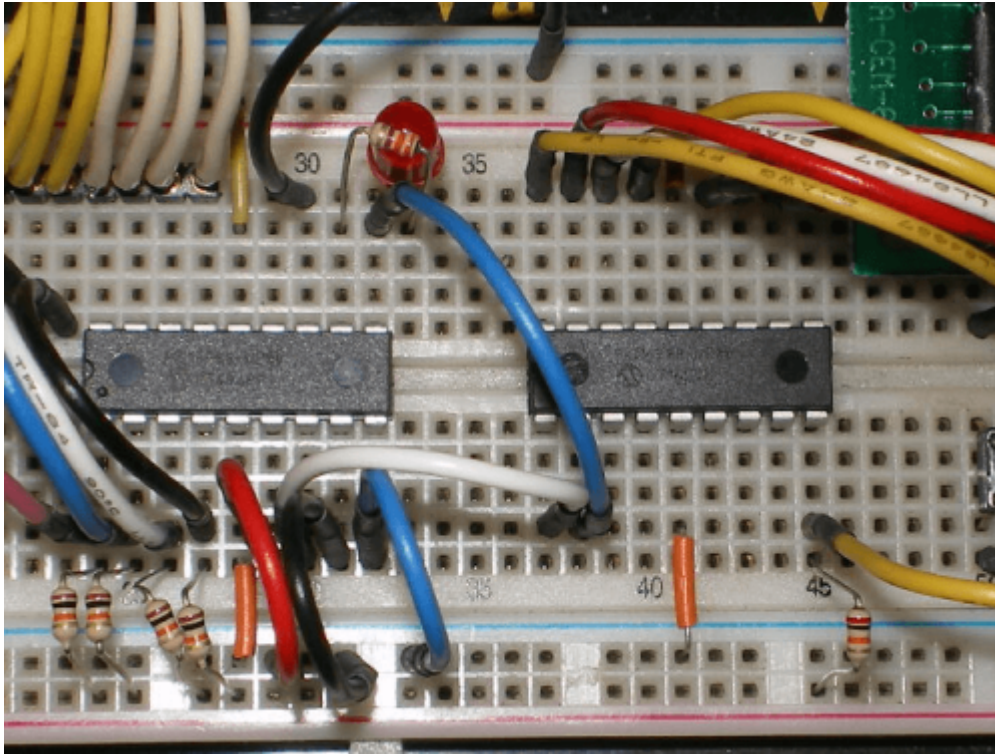
```
//
Soft_I2C_Start();
Soft_I2C_Write(0xF0);
Soft_I2C_Write(0x00);
Soft_I2C_Write(0x00);
Soft_I2C_Stop();
//
Lcd_Custom_Chr(l_cnt, c_cnt, kp);
c_cnt++;
if (c_cnt == 17) {
    c_cnt = 1;
    l_cnt++;
    if (l_cnt == 3)
        l_cnt = 1;
}
Delay_ms(100);
}
}
```

//*****
*

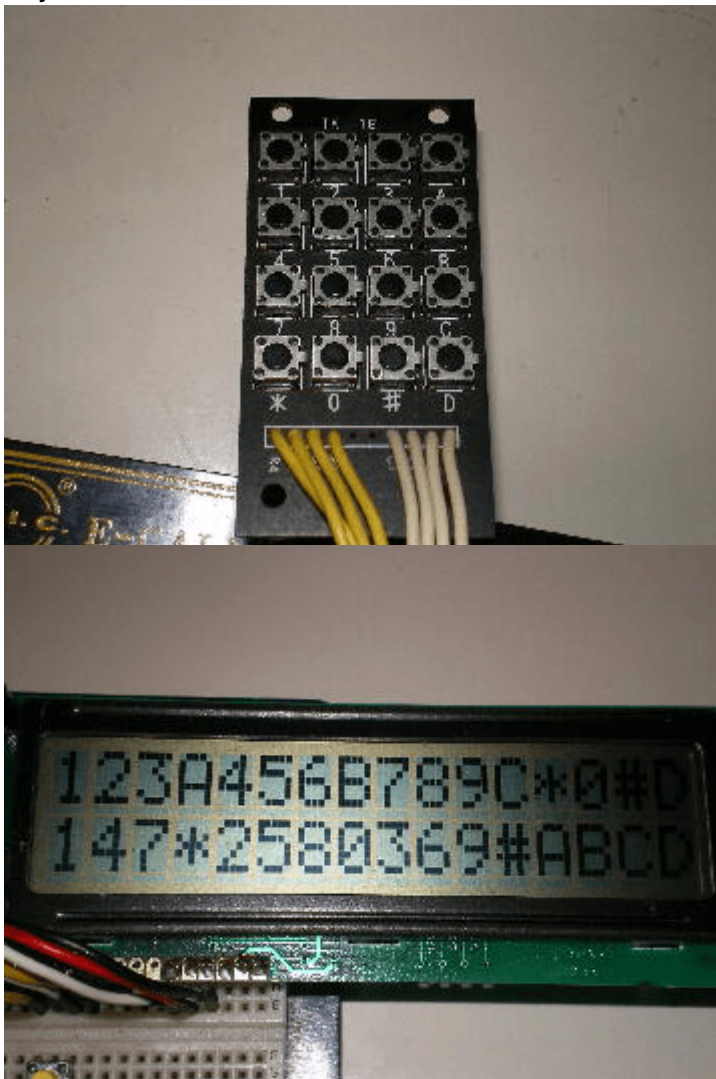
動作確認



左側が、スレーブ(本ユニット)、右側が、マスター側です。



KeyPadのスイッチを、横順、縦順で押していくと、その結果が、LCDに順次表示されていきます。



著作権表示 **copyright notice**

このページは稲崎様の閉鎖したHPのコピーで、著作権は稲崎様にあります。[詳細](#) This page is a copy of Mr. Inasaki's closed website, and the copyright is held by him.[Details](#)

From:

<http://deepsky.jp/wiki/> - うごくといいな

Permanent link:

<http://deepsky.jp/wiki/doku.php?id=elechobby:picdic:pic16f88:100>

Last update: **2020/05/01 17:45**

