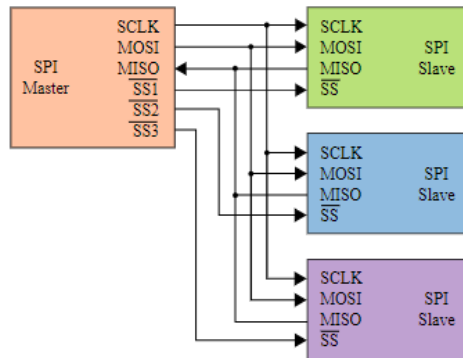


SPI – Serial Peripheral Interface

Philipp Rybski – Projektorientiertes Praktikum (Projektlabor) Donnerstag – Nähstoffgruppe | Leo Blankenfeld

Bus besteht aus 4 Leitungen:

- 1) **MOSI (Master Out -> Slave In)** auch **SDO (Serial Data Out)**
- 2) **MISO (Master In <- Slave Out)** auch **SDI (Serial Data In)**
- 3) **SCK (Serial Clock)** – Schiebetakt
- 4) **SS (Slave Select)** oder **CS (Chip Select)** -> von High nach Low



https://de.wikipedia.org/wiki/Serial_Peripheral_Interface#/media/File:SPI_three_slaves.svg (2.07.18)

Mode: 0	CPOL: 0	CPHA: 0
Mode: 1	CPOL: 0	CPHA: 1
Mode: 2	CPOL: 1	CPHA: 0
Mode: 3	CPOL: 1	CPHA: 1

CPOL (Clock Polarity)

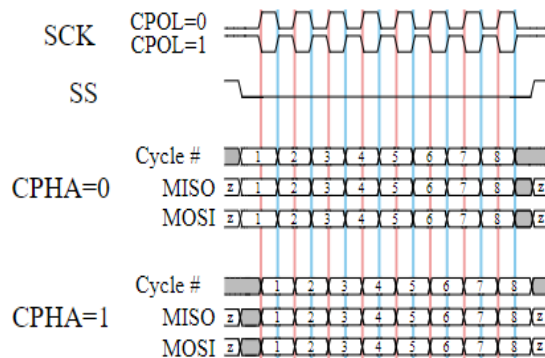
0: Takt ist in Ruhe LOW, ein Wechsel auf HIGH zählt als steigende Taktflanke

1: Takt ist invertiert in Ruhe HIGH, ein Wechsel auf LOW zählt als steigende Flanke

CPHA (Clock Phase)

0: Daten werden bei steigender Taktflanke eingelesen, bei fallender ausgegeben

1: Daten werden bei fallender Taktflanke eingelesen und bei steigender ausgegeben



https://de.wikipedia.org/wiki/Serial_Peripheral_Interface#/media/File:SPI_timing_diagram2.svg (2.07.18)

