EDB430 与点阵图形液晶 (KS0107/KS0108)接口实现(1) (版本 1.1)

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	2 of 10
文档号	

申明

为了方便设计和使用EDB430及MSP430混合信号处理器,编写了这个应用笔记。由于水平有限,难免有错漏之处,希望读者能够指点,以期不断完善。如果你要使用其中的文字,非经本人同意,不得转载等类似行为。同时,本文作者不承担因用户在使用过程中造成各种错误的损失,也不提供其他任何承诺,这个文档仅供参考,不做为商业用途。

http://www.430diy.com

2005-12

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	3 of 10
文档号	

目录

1		摘要	西 女女	4
2			. 晶模块(LCM)	
_	2. 1		液晶与显示	
	2. 1	2. 1. 1		
		2. 1. 2		
		2. 1. 3		
	2.2	Ý	液晶模块硬件接口	
	2.3	4	430 与液晶模块的连接	6
		2. 3. 1	1 硬件连接	<i>6</i>
		2. 3. 2	2 MSP430 资源使用	
	2.4	<u>J.</u>	应用层软件编程	
		2. 4. 1	1 LCM 初始化	
		2. 4. 2	2 清除屏幕	
	2.5	L	LCM 硬件层编程	8
		2. 5. 1	1 读 LCD 状态	8
		2. 5. 2	2 写命令到 LCM	8
		2. 5. 3	3 写数据到 LCM	9
		2. 5. 4	4 读 RAM 数据	9
	2.6	=	主代码	9
3		参差	考文章	10
		_	F F F 1	

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	4 of 10
文档号	

1 摘要

本文以 EDB430 实验开发板为平台,实现 MSP430 对基于 KS0107/KS0108 液晶控制器的 128×64 图形点阵液晶模块(以下简称 LCM)的控制。本文不对液晶原理做详细的介绍,直截了当地描述了与 MSP430 单片机接口方法的实现,最后实现交错点的形式演示这个过程实现。

2 液晶模块 (LCM)

本文所使用的液晶模块,是由深圳瑞特电子有限公司生产的(www.ruitelcd.com) RT12864 系列液晶模块,它采用了两片由三星半导体出品的KS0107/KS0108(不带中文字库)作为液晶控制芯片,由于这类模块具有高的性价比,因此,目前使用比较广泛。每个控制芯片,管理8页(每页为8行像素)和128列(每个芯片各自控制64列)的图形屏幕,因此构成了128列,64行的像素矩阵,即我们所能使用的显示范围。为了实现屏幕显示,必须对涉及到编程和硬件的部分进行深入了解:

- 液晶的显示方法
- 硬件接口

2.1 液晶与显示

液晶显示文字或者图形,,是通过在液晶屏上,对于像素显示或者不显示的控制所构成的图形来实现的。不论是文字还是图形,通常用户都是预先确定好所显示的文字或者图形的点阵图,然后,通过软件控制 LCM 的硬件接口,将这些数据输送到 LCM 内部相应位置的 RAM 中,那么,则 LCM 内部的液晶控制芯片的控制下,我们就可以从屏幕上看到所期望的字符或图形了。

因此,了解内部控制芯片的行为,是实现本文的目的。

2.1.1 控制芯片与屏幕的关系

图 2-1 所示了,两个液晶控制器对于液晶屏幕管理的划分区域。因此,对于屏幕上的不同位置,数据应当写入到不同的芯片中。

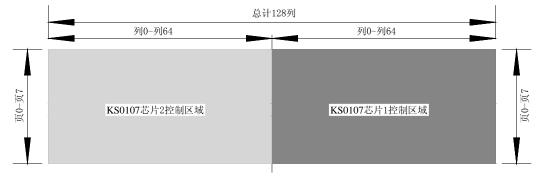
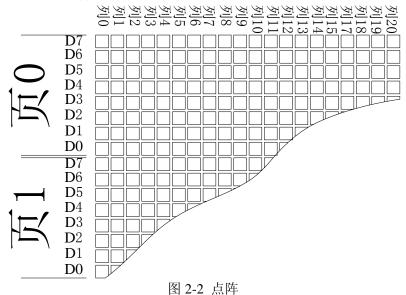


图 2-1 控制芯片与屏幕的关系

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	5 of 10
文档号	

2.1.2 点阵

图 2-2 是在屏幕左上角的局部放大图,表示了页,行和列的对应关系。详细的有关液晶的显示原理请看器件的数据手册。



2.1.3 图形和文本显示

通常在液晶上显示有两种模式,文本和图形,对于文本而言,由于其点阵图形是固定的,例如8×8,16×16等,那么文本的行并不是LCM所指的行概念,而是指一行文字的概念,对应与LCM就是页,例如8×8字模库,是一行对应1页,而16×16和8×16一行对应两页。对于图形,图上每个点阵行和LCM中的行是对应的。

2.2 液晶模块硬件接口

本文使用的液晶接口引脚定义,表 2-1 所以。

表 2-1 所示

引脚序号	符号	功能描述
1	Vss	液晶模块电源地
2	Vdd	液晶模块电源正极
3	Vo	对比度调节
4	DI	命令/数据寄存器选择(低电平表示命令,高电平表示数据)
5	RW	读写控制信号(低电平表示写,高电平表示读)
6	Е	允许信号(写操作时上升沿写入,读操作时电平读出数据)
7-14	DB0-DB7	双向数据总线
15	CS2	KS0107 芯片 2 允许信号(低电平有效)
16	CS1	KS0107 芯片 1 允许信号(低电平有效)
17	RST	复位信号(低电平有效)

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	6 of 10
文档号	

18	VEE	液晶模块负电源输出
19	A	背光 LED 供电正极
20	K	背光 LED 供电正极

2.3 430 与液晶模块的连接

2.3.1 硬件连接

液晶模块连接到 EDB430A+扩展槽,连线如图 2-3 所示,连接完毕后还需要板上某些模块让出资源(P4.2 被用户板上的蜂鸣器),以便给液晶模块使用。当然,用户也可以在 EDB430 实验班上使用 MSP430 的 14,15,16 系列来实验,而无须更改任何连线。

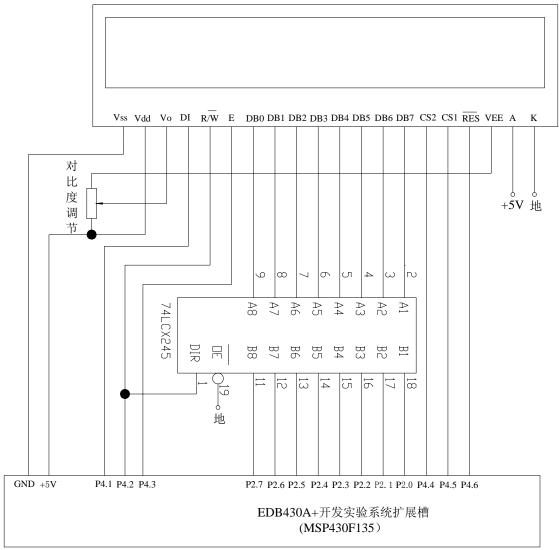


图 2-3

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	7 of 10
文档号	

2.3.2 MSP430 资源使用

实现 LCM 的显示, 使用 MSP430 资源如表 2-2 所示。

表 2-2 MSP430F135 资源使用状况表

资源	功能	引脚方向
P2.0-2.7(端口功能)	双向数据总线	输入/输出
P4.1-4.6(端口功能)	LCM 控制信号	输出

2.4 应用层软件编程

对于 LCM 的控制命令集,请参考控制芯片的技术规范,本文不再赘述。以下 是部分主要的子程序演示代码。

2.4.1 LCM 初始化

初始化 LCM 实现如下设置:

- 关闭显示
- 硬复位 LCM
- 设置 LCM 工作模式,清除显示存储器内容
- 开显示

```
void InitSport0(){
      DAPORT_FUNC;
                             //设置 P2 口为端口功能,用于双线数据
      DADIR IN;
                             //设置 P2 口端口方向为输入
      CTPORT_FUNC;
                             //设置 P4 口为端口功能,用于 LCD 控制
      CTDIR_OUT;
                             //设置 P4 口端口方向为输出
      LCM_INIT_STAT;
                             //设置 LCD 控制信号初始状态
      RST_LOW;
                             //LCD 复位引脚低电平,将 LCD 内部控制器复位
      delay(1000);
                             //复位延时
      RST HIGH;
                             //LCD 复位引脚高电平, LCD 内部控制器复位结束
      delay(1000);
                             //等待 LCD 内部控制初始化完成
      WrLCMComd(0,SCR_OFF);
                             //关闭整个 LCD 屏幕显示
      WrLCMComd(1,SCR_OFF);
      WrLCMComd(0,BEG_LINE);
                             //设置 LCD 内部显示存储器地址到 0 行
      WrLCMComd(1,BEG LINE);
      WrLCMComd(0.SET X):
                             //设置 LCD 内部显示存储器页面地址到 0 页
      WrLCMComd(1,SET X);
      WrLCMComd(0,SET Y);
                             //设置 LCD 内部显示存储器地址到 0 列
      WrLCMComd(1,SET Y);
      ClrScr();
                             //清楚 LCD 内部显示存储器中的内容为 0
      WrLCMComd(0,SCR ON);
                             //显示整个 LCD 屏幕显示
```

2.4.2 清除屏幕

WrLCMComd(1,SCR_ON);

写整个LCD内部显示存储器的内容为0x00,这样整个LCD显示空白的屏幕。

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	8 of 10
文档号	

```
void ClrScr() {
    unsigned char row,column;
    for(row=0;row<8;row++) {
        WrLCMComd(0,SET_X|row);
        WrLCMComd(1,SET_X|row);
        WrLCMComd(0,SET_Y);
        WrLCMComd(1,SET_Y);
        for(column=0;column<64;column++)
        {
            WrLCMData(0,0x00);
            WrLCMData(1,0x00);
        }
        }
        }
    }
```

2.5 LCM 硬件层编程

2.5.1 读 LCD 状态

每次读写 LCM 之前,都需要判断 LCM 的工作状态,以便能够得到期望的结果。 在从端口读到数据中,最高位表示了 LCM 的工作状态。 void WaitLcdmBusy(unsigned char nChip){

```
unsigned char cTemp;
   if(chip) CS2_HIGH;
                                      //选择芯片1
   else CS1_HIGH;
                                      //选择芯片2
   COM_REG;
                                      //选择命令寄存器
   OPE RD;
                                      //读操作
   delay(LCDM_INTV);
                                      //控制信号延迟
   DADIR_IN;
                                      //P2 口设置输入方向,准备读入数据
   E HIGH;
                                      //E 高电平, 允许读出
   delay(LCDM_INTV);
                                      //保持 E 高电平符合规定的宽度要求
   cTemp=DATA_IN;
                                      //读入数据放入变量
   LCM_INIT_STAT;
                                      //LCD 控制信号恢复到初始状态
}
```

2.5.2 写命令到 LCM

将一个命令字写到指定的控制芯片的命令寄存器中。

```
void WrLCMComd(unsigned char chip,unsigned char data){
   while(RdLCMStatus(chip)& STAT_BUSY);
                                         //检查 LCM 忙标志
   if(chip) CS2_HIGH;
                                         //选择芯片1
   else CS1_HIGH;
                                         //选择芯片2
   COM REG;
                                         //选择命令寄存器
   OPE WR;
                                         //写操作
   delay(LCDM_INTV);
                                         //控制信号延迟
   DADIR_OUT;
                                         //P2 口设置输出方向,准备读出数据
                                         //输出数据到 LCM 总线
   DATA_OUT=data;
                                         //产生 E 上升沿,将数据锁存到 LCM 内部
   E_HIGH;
```

网页: http://www.430diy.com/ 电子邮件: xz y2k@sohu.com 电话: 0512-51621677

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	9 of 10
文档号	

```
delay(LCDM_INTV);
                                      //控制信号延迟
   LCM_INIT_STAT;
                                      //LCD 控制信号恢复到初始状态
   DADIR_IN;
                                      //设置 P2 口数据方向为输入方向
   }
      2.5.3 写数据到 LCM
   将一个数据(就是显示的数据)写到指定控制芯片的 RAM 中
void WrLCMData(unsigned char chip,unsigned char data) {
   while(RdLCMStatus(chip) & STAT_BUSY);
                                      //检查 LCM 忙标志
   if(chip) CS2_HIGH;
                                      //选择芯片1
   else CS1_HIGH;
                                      //选择芯片2
   DAT REG;
                                      //选择数据寄存器
   OPE WR;
                                      //写操作
   delay(LCDM_INTV);
                                      //控制信号延迟
   DADIR_OUT;
                                      //P2 口设置输出方向,准备读出数据
   DATA_OUT=data;
                                      //P2 口设置输出方向,准备读出数据
                                      //产生 E 上升沿,将数据锁存到 LCM 内部
   E HIGH;
   delay(LCDM INTV);
                                      //控制信号延迟
   LCM_INIT_STAT;
                                      //LCD 控制信号恢复到初始状态
                                      //设置 P2 口数据方向为输入方向
   DADIR_IN;
}
      2.5.4 读 RAM 数据
从指定控制器的规定地址 RAM 中,读出一个相应数据。
unsigned char RdLCMData(unsigned char chip){
unsigned char cTemp;
   if(chip) CS2_HIGH;
                                      //选择芯片1
   else CS1 HIGH;
                                      //选择芯片2
   DAT_REG;
                                      //选择数据寄存器
                                      //读操作
   OPE_RD;
   delay(LCDM_INTV);
                                      //控制信号延迟
   DADIR IN:
                                      //设置 P2 口数据方向为输入方向
   E HIGH;
                                      //输出 E 信号为高,允许 LCM 数据输出
   delay(LCDM INTV);
                                      //控制信号延迟
   cTemp=DATA_IN;
                                      //恢复 P1 口为读状态
   LCM_INIT_STAT;
                                      //LCD 控制信号恢复到初始状态
   return cTemp;
                                      //返回读到的数据
}
   2.6 主代码
   void main()
   unsigned char row, column;
```

版本	草案
最后更新	2005. 7. 12
页号	10 of 10
文档号	

```
WDTCTL=WDTPW+WDTHOLD;
InitClock();
InitLCM();
for(row=0;row<8;row++)
{
    WrLCMComd(0,SET_X|row);
    WrLCMComd(1,SET_X|row);
    WrLCMComd(0,SET_Y);
    WrLCMComd(1,SET_Y);
    for(column=0;column<64;column++)
    {
        WrLCMData(0,0xAA);
        WrLCMData(1,0x55);
     }
    while(1);
}
```

3 参考文章

- 1. MSP430x13x, MSP430x14x, MSP430x141x MIXED SIGNAL MICROCONTROLLER, SLAS272F JULY 2000 REVISED JUNE 2004, TEXAS INSTRUMENT INC.
- 2. MSP430x1xx FAMILY USER'S GUIDE, SLAU049E, TEXAS INSTRUMENT INC.
- 3. EDB430A+, B 型用户手册 版本B
- 4. SB6S0107 64CH COMMON DRIVER FOR DOT MATRIX LCD, SAMSUNG ELECTRONICS
- 5. SB6S0108 64CH COMMON DRIVER FOR DOT MATRIX LCD, SAMSUNG ELECTRONICS
- 6. RT12864CT产品说明,深圳瑞特电子有限公司

WWW.430DIY.COM

2006-6-5