

DISP 设计方案

版本记录

Rev	Date	Author(s)	Remark
0.0	2021/11/15	刘翔	Display 初版完成
0.1	2022/3/8	刘翔	流片版本初稿完成
0.2	2022/4/14	刘翔	流片版本的修正版本，更新部分红字突出。

目录

DISP 设计方案 版本记录	1
目录.....	3
图	4
表	5
1. DISPLAY 简介.....	6
2. DISPLAY 功能说明.....	6
2.1. RGB 协议.....	6
2.1.1. RGB 协议信号.....	6
2.1.2. Rgb 功能实现	8
2.2. I8080 协议.....	9
2.2.1. I8080 协议信号	9
2.2.2. I8080 功能实现.....	11
3. 寄存器与软件编写	12
3.1. 寄存器列表.....	12
3.2. 软件编写.....	18
3.3. I8080 的数据传输格式.....	20
3.4. 关于屏幕局部显示功能。	20



表

1. DISPLAY 简介

Disp模块主要用于 chip 接外屏显示图像，模块的协议引脚与 io 口连接，从而直接操纵外屏。

模块可实现功能：

1.rgb传输协议，master function将储存在psram或share memory中图像数据，添加相应控制信号，传出至io到外屏显示。

2.intel 8080传输协议，添加120ms的reset初始化功能，支持i8080协议的cmd+param的输出格式。

3.yuv到rgb565的格式转换。可直接存储yuv数据在存储区，display模块可转换成rgb565直接输出。

两种模式不能同时开启，每次仅能使用一种功能。

2. DISPLAY 功能说明

Display 支持两种协议。RGB 协议和 Intel i8080 协议。

2.1.RGB 协议

RGB 接口又称 DPI（Display Pixel Interface）接口，是并行接口，采用普通的同步，时钟和信号线来传输数据。

其接口的数据线和控制线分离，因为屏幕内部没有 GRAM，所以协议数据速度快，成本低。可以直接刷屏，通常用于大屏的驱动。

2.1.1. RGB 协议信号

RGB 协议其数据类型有 RGB565,RGB88,RGB666 等，颜色分量为红、绿、蓝三底色，通过对三个颜色通道的变化，颜色的相互叠加得到各式各样的颜色。本模块采用的是 RGB565 数据类型，其红色分量 R 占 5 比特，绿色分量 G 占 6 比特，蓝色分量 B 占 5 比特。其颜色的格式图如图 1 所示：



图 1.rgb565 颜色格式

协议分为数据线和使能信号。如图 2 所示。

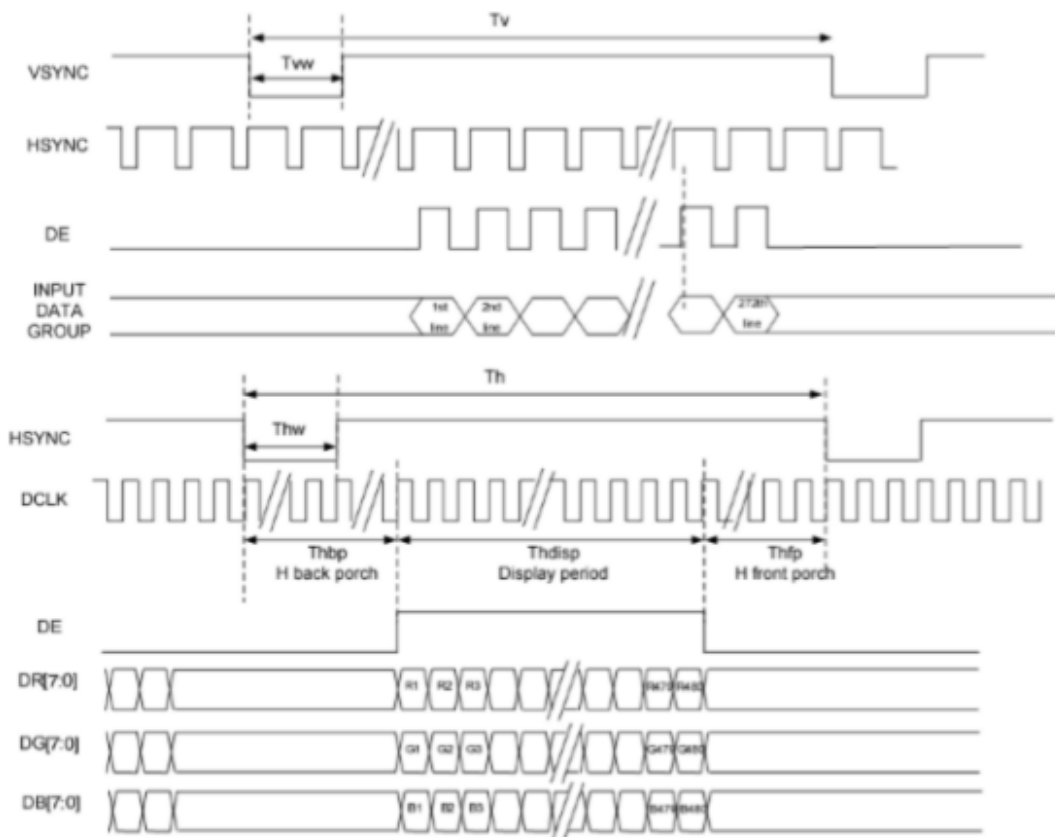


图 2.rgb 协议信号

数据线 R_data: 5bit, G_data: 6bit, B_data: 5bit, 共同组成数据线 Data: 16bit。每 16bit 发送完成，一个像素数据完成。

信号线有 DCLK, DISP, HSYNC, VSYNC, DE 组成。具体描述如表 1 所示。

表 1, rgb565 信号

信号名	IO	描述
DCLK	output	输出给外屏的驱动时钟。基于当前使用的外屏，典型值为 9mhz。
DISP	output	屏幕开关使能。置 1 打开屏幕，置 0 关闭屏幕。
HSYNC	output	行同步信号。HSYNC 会在每行数据传输前置 1，在每行数据传输结束置 0。
VSYNC	output	列同步信号，在一帧数据传输期间，VSYNC 会一直置 1，一帧传输完成后。
DE	output	data_enable 信号，代表数据有效。其与 DATA 信号强相关，只要数据输出，此信号必须置高。
R_DATA	output	颜色数据红色分量
G_DAT	output	颜色数据绿色分量
B_DATA	output	颜色数据蓝色分量

协议运行顺序如下：

1. 输出 dclk 时钟，1 帧图像开始传输，图像分解成 m 行 n 列传输。

2. hsync 每拉高一个 cycle，代表一行传输完成，单行的持续时钟数

$$h_time = h_back_porch + x_pixel + h_front_porch。$$

hsync 等待 thw 个时钟周期开始拉高（thw 典型值一般为 2），之后持续拉高 $h_time - thw$ 个时钟周期。

3. vsync 每拉高一个 cycle，代表一帧画面传输完成。其 base cycle time 为 single hsync time，单帧的持续 cycle 数

$$v_time = v_back_porch + y_pixel + v_back_porch；$$

vsync 等到 tvw 个 cycle time 开始拉高，代表开始有图像数据传入，之后持续拉高 $v_time - tvw$ 个 cycle time。

3.data_en 为指示数据传出信号，与 rgb_data 强相关，图像数据传出时，dat_on 持续置 1，无数据时拉低。

4.rgb_data 为图像数据，会在 hsync 处在 x_pixel 时间段内，vsync 处在 y_pixel 时间段内输出。

2.1.2. Rgb 功能实现

Rgb 模块的功能实现主要由以下几个模块，如图 3 所示：

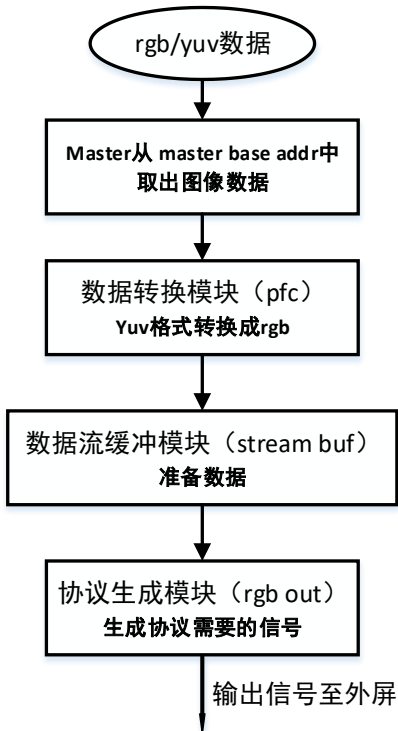


图 3.rgb 模块功能实现

模块运行输出如下：

- 1.display 内部的 ahb master 模块通过总线将存储区的图像取出。
- 2.经过格式转换模块，将 yuv 数据转换成 rgb565 数据。
- 3.rgb565 数据进入 stream buf 模块，缓冲总线和 display 的数据流速度。
- 4.最后过协议生成模块，从 stream buf 中取出图像数据，生成与数据相匹配的协议信号。

2.2.I8080 协议

I8080 协议是 intel 提出的 8080 总线标准，为串行协议。其控制简单方便，无需时钟和同步信号，但屏幕内部通常需要 GRAM 保存每个 pixel 的图像数据，故很难做到大屏（3.8 以上）。

但其优点是若无图像数据继续传入，只要不断电，屏幕会一直保持最后一帧的图像，不像 rgb 协议无图像传入会逐渐恢复白屏。

2.2.1. I8080 协议信号

I8080 总共有 5 根信号线，RESET、CS、RS、WR、RD 和 DB，其中 DB 为 8 位并行数据线。

其信号描述如表 2 所示。

表 2.i8080 协议信号

信号名	IO	描述
RESET	output	屏幕的 reset 信号，在启动和初始化时需要置低。
CS	output	片选信号，传输中置低。
RS	output	屏幕数据/命令指示信号。高为数据输出，低为令输出。
WR	output	读使能，数据在上升保持稳定。
RD	output	读使能，此功能不需要。
DB[7:0]	output	数据输出。

I8080 协议其数据传输是通过 cmd+parameter 的格式进行的。通过 cmd + param 的这种方式，实现对屏幕的初始化，模块功能的配置，图像数据传输。

RS 信号指示当前数据是 command 还是 parameter。写数据功能时，DB 线需要在 WR 的上升沿保持稳定，CS 信号需要在传输期间保持置低。RESET 在传输期间保持为高电平，所有的信号默认为高电平。

I8080 其进行 cmd + param 的传输时序如图 4 所示：

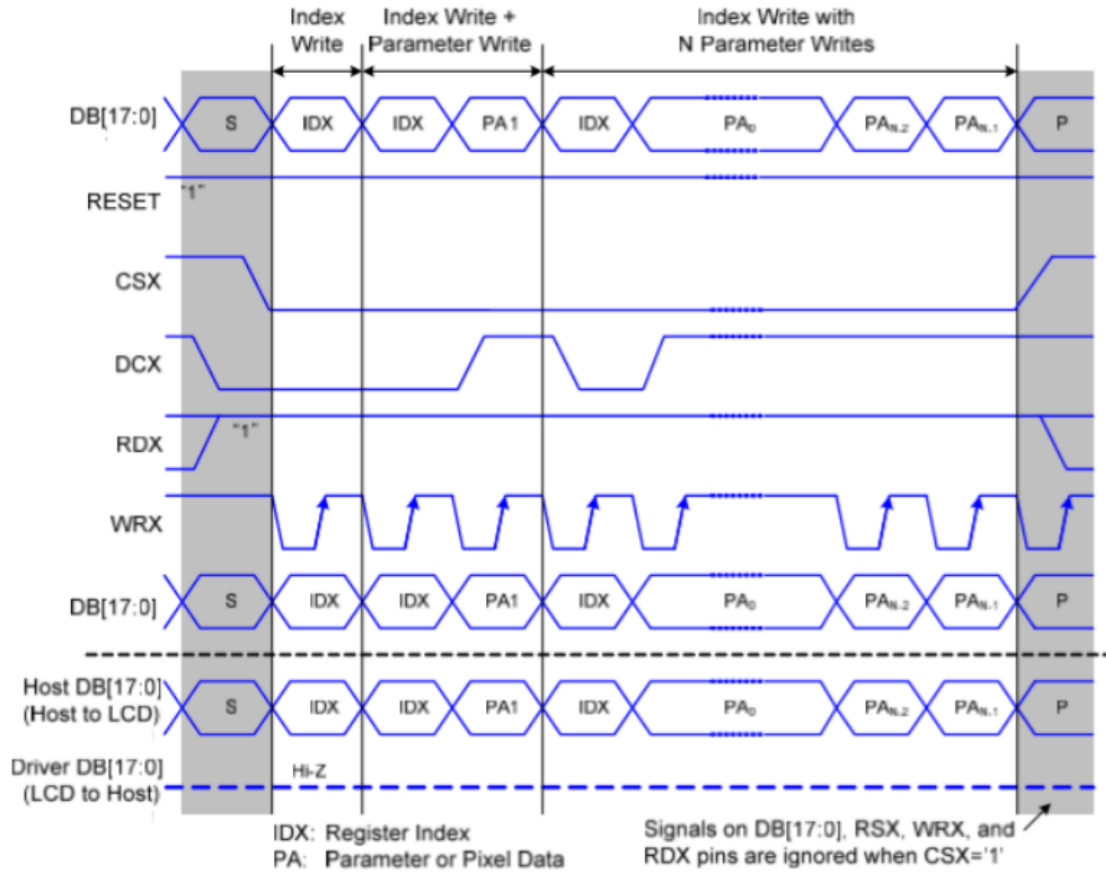


图 4.i8080 传输时序

Reset 在传输时置 1，发送 db 数据时，csx 置低，wrx 拉低。

如果是 command 数据，dcx(rs)置低，如果是 data 数据，dcx (rs)置高，在数据传输期间，所有信号信号保持稳定。

wrx 信号在数据 hold 的中间时刻置 1，数据在 wrx 上升沿写入屏幕。如图 5 所示：

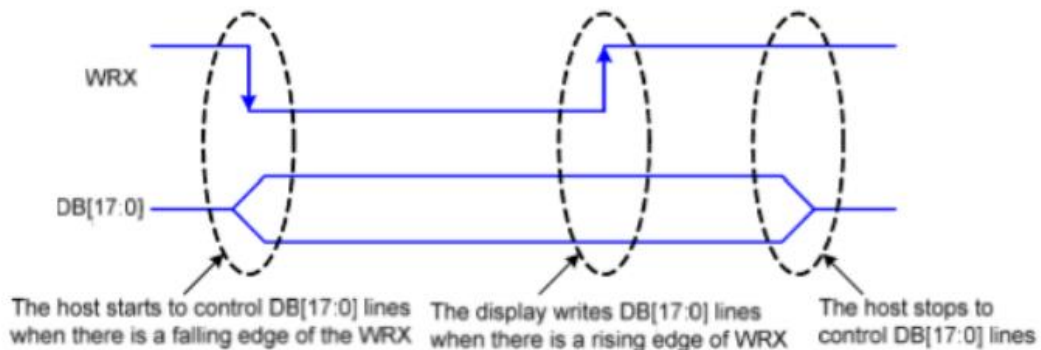


图 5.db 在 wrx 的边沿写入

2.2.2. I8080 功能实现

I8080 主要由以下几个模块实现，如图 6 所示。

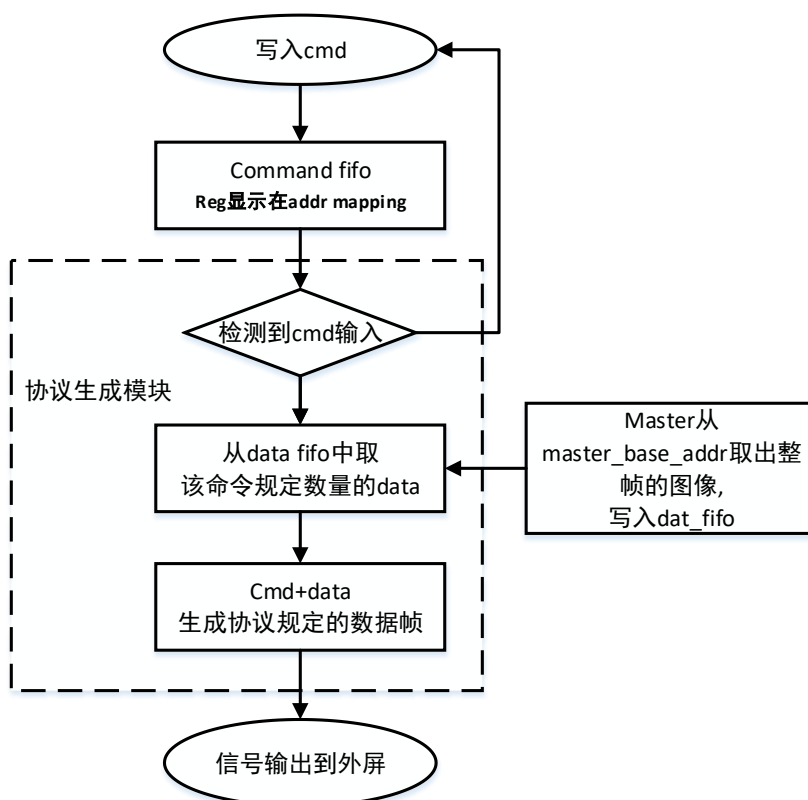


图 6.8080 模块实现过程

屏幕初始化:

设置当前 cmd 需要的 param 的个数。

在 cmdfifo 中将 cmd 写入，cmd buf 会缓存 cmd 命令，等待协议生成模块使用。

在 datfifo 中将 param 写入，datbuf 会缓存 dat 的 param，等待协议生成模块使用。

检测到 cmdfifo 中有 command，协议生成模块取出 cmd，从 dat fifo 取出相应个数的 param，生成相应的协议时序，传输完成信号置 1。输出到外屏。

传输图像:

在 cmd fifo 中将命令写入 cmd fifo，cmd buf 会缓存 cmd 命令，等待协议生成模块使用。

Data_fifo: master 会将 base_addr 地址上的图像数据直接搬运到 dat_fifo 中，dat_buf 会缓存 dat 数据，等到协议生成模块使用。

协议生成模块: 检测到 cmd_buf 有数据后，根据 cmdbuf 的 command，确认 data_buf 的数据长度。并将此 command 和其对应数据长度的 data 按照 i8080 协议，生成相对应的时序，直接输出。此数据流完成后，再次取 cmdbuf 的 command，根据 cmd 确认其 databuf 中的数据长度，取出相应

长度数据，生成相应时序，如此往复输出。

3. 寄存器与软件编写

3.1.寄存器列表

Disp 的寄存器列表如表 3 所示。红色的为较 v0 版本新加的寄存器。

表 3.disp address mapping

	映射基址	0x48060000			
	分序号	寄存器地址 [bit]	控制信号名	默认值	支持 操作
1	display_int	0x0[31:29]	reserved	0x0	r/w
		0x0[28]	disconti_mode	0x0	r/w
		0x0[27:13]	reserved	0x0	r/w
		0x0[12]	Soft_reset	0x0	w
		0x0[11: 8]	reserved	0x0	r/w
		0x0[7]	i8080_eof	0x0	r/w
		0x0[6]	i8080_sof	0x0	r/w
		0x0[5]	rgb_eof	0x0	r/w
		0x0[4]	rgb_sof	0x0	r/w
		0x0[3: 2]	i8080_int_en	0x0	r/w
		0x0[1: 0]	rgb_int_en	0x0	r/w
2	rgb_cfg	0x1[31:27]	reserved	0x0	r/w
		0x1[26]	lcd_display_on	0x0	r/w
		0x1[25]	rgb_on	0x0	r/w
		0x1[24]	rgb_disp_on	0x0	r/w
		0x1[23]	reserved	0x0	r/w
		0x1[22:12]	y_pixel	d'272	r/w
		0x1[11]	dclk_rev	0x0	r/w
		0x1[10: 0]	x_pixel	d'480	r/w
3	No use	0x2[31: 0]	NC	NC	NC
4	Sync_config	0x3[31]	reserved	0x0	r/w
		0x3[30:28]	yuv_sel	0x0	r/w
		0x3[27]	reserved	0x0	r/w
		0x3[26:20]	vsync_front_porch	d'8	r/w
		0x3[19:15]	vsync_back_porch	d'8	r/w
		0x3[14: 8]	hsync_front_porch	d'5	r/w

		0x3[7: 0]	hsync_back_porch	d'40	r/w
5	i8080_config	0x4[31:21]	reserved	0x0	r/w
		0x4[20:12]	i8080_1ms_count	0x0	r/w
		0x4[11:10]	reserved	0x0	r/w
		0x4[9: 8]	tik_cnt	0x0	r/w
		0x4[7: 6]	reserved	0x0	r/w
		0x4[5]	reset_sleep_in	0x0	r/w
		0x4[4: 3]	reserved	0x0	r/w
		0x4[2]	i8080_fifo_mode	0x0	r/w
		0x4[1]	i8080_dat_on	0x0	r/w
		0x4[0]	i8080_disp_en	0x0	r/w
6	8080_cmd_fifo	0x5[31:16]	reserved	0x0	r/w
		0x5[15: 0]	i8080_cmd_fifo	0x0	w
7	8080_dat_fifo	0x6[31: 0]	i8080_dat_fifo	0x0	w
8	8080thrd	0x7[31:24]	cmd_rd_thrd	0x0	r/w
		0x7[15: 8]	cmd_wr_thrd	0x0	r/w
9	status_rd	0x8[10: 0]	rgb_ver_cnt	0x0	r
		0x8[11]	cmd_cfg_done	0x0	r
		0x8[22:12]	i8080_ver_cnt	0x0	r
		0x8[23]	Disp_fifo_empty	0x0	r
		0x8[24]	Disp_fifo_near_full	0x0	r
		0x8[31:25]	reserved	0x0	r/w
10	rgb_sync_low	0x9[5: 0]	hsync_back_low	0x0	r/w
		0x9[13: 8]	vsync_back_low	0x0	r/w
		0x9[16]	pfc_pixel_reve	0x0	r/w
11	rgb_clum_offset	0xa[10: 0]	partial_offset_clum_l	0x0	r/w
		0xa[26:16]	partial_offset_clum_r	0x0	r/w
		0xa[28]	partial_area_ena	0x0	r/w
12	rgb_line_offset	0xb[10: 0]	partial_offset_line_l	0x0	r/w
		0xb[26:16]	partial_offset_line_r	0x0	r/w

13	dat_fifo_thrd	0xc[3: 0]	i8080_cmd_para_count	0x0	r/w
		0xc[12: 4]	dat_wr_thrd	0x0	r/w
		0xc[24:16]	dat_rd_thrd	0x0	r/w
14	mater_rd_base_addr	0xd[31: 0]	master-rd_base_adr	0x0	r/w

(1) reg0: display int 寄存器

Reg0 寄存器主要是配置和查询中断用的。总共有 4 个中断，两种类型，sof 和 eof 中断。

Sof 中断，在一帧开始时触发，开始数据传输时，中断触发，写 1 清 0。Eof 中断，一帧数据写完后中断触发，写 1 清 0。所有的中断开启后每一帧都会触发。具体如下：

Reg0[1:0] rgb_int_en:

Reg0[0],rgb_sof 中断使能，1 为 enable;

Reg0[1],rgb_eof 中断使能，1 为 enable.

Reg0[3:2] i8080_int_en:

Reg0[2], i8080_sof 中断使能，1 位 enable;

Reg0[3],i8080_eof 中断使能，1 为 enable。

Reg0[4] rgb_sof:

rgb_sof 中断使能，rgb 模块的 start of frame 中断位，写 1 清 0。

Reg0[5] rgb_eof:

rgb_eof 中断使能，rgb 模块的 end of frame 中断位，写 1 清 0。

Reg0[6] i8080_sof:

I8080_sof 中断使能，8080 模块的 start of frame 中断位，写 1 清 0。

Reg0[7] i8080_eof:

I8080_eof 中断使能，8080 模块的 end of frame 中断位，写 1 清 0。

Reg0[12]soft_reset:

Disp 模块的软复位，在模块功能异常的时候，关闭模块使能，将此位置 1 即可复位。

Reg0[28] disconti_mode:

disconti_mode:此功能是防止因模块速度过快导致数据读出不及时。默认置 1，需要设置。改变了寄存器位置。

(2) reg1: status 寄存器。

Reg1 寄存器主要是一些 rgb 和 8080 都需要配置的寄存器，以及系统初始化的寄存器，外加一些 rgb 的功能开关。具体如下：

Reg1[10:0] x_pixel:

Rgb 和 8080 的行像素设置。按分辨率直接填写。

Reg1[11] dclk_rev rgb :

数据输出沿选择，沿 dclk 的上升沿还是下降沿输出。0: posedge; 1: negedge。

Reg1[22:12] y_pixel:

Rgb 和 8080 的列像素设置。按分辨率直接填写。

Reg1[23] str_fifo_clr: (已去掉不用)

Reg1[24] rgb_disp_on

Rgb module 使能，1: rgb enable。0: rgb disable。

Reg1[25] rgb_on

Rgb module IO 口选择，打开模块输出即为 rgb 输出。1: rgb output。0: i8080 output。

Reg1[26] lcd_display_on:

Rgb output signal. 直接输出端口，置 1 即为打开屏幕，在数据传输前要打开屏幕。

Reg1[31:27] rgb_clk_div: (已去掉不用)

(4) reg3: hsync&vsync config。

reg3[7:0] hsync_back_porch hsync:

在一行数据发送前需要提前时间，以 rgbclk 为基准，典型值 40'd。

reg3[14:8] hsync_front_porch:

hsync 在一行数据发送完成后需要 hold 住的时间，以 rgbclk 为基准，典型值 5。

reg3[19:15] vsync_back_porch:

vsync 在一帧数据发送之前需要提前的时间，以 hsync 为基准单位，典型值为 8。

reg3[26:20] vsync_front_porch:

vsync 在一帧数据发送后需要 hold 住的时间，以 hsync 为基准单位，典型值为 8。

reg3[30:28] yuv_sel:

rgb 的输入选择，输入可以 rgb565 数据，也可以为 yuv 数据。

0: original rgb565data; 1: original yuyv data; 2: uyvy data;

3: yyuv data; 4: uvyv data; 5: vuyv data。

(5) Reg4: i8080 config。

Reg4[0] i8080_disp_en:

模块使能信号，0: disable; 1: enable。

Reg4[1] i8080_dat_on :

I8080 模块初始化完成后，置 dat_on 为 1。

Reg4[2] i8080_fifo_mode:

I8080fifo 的写入模式。

0: 在 i8080_disp_en 为低的时候, 向 fifo 中写入数据无效。

1: 任何时候向 fifo 中写入数据都有效。

Reg4[3] i8080_fifo_clr: (已去掉不用)

Reg4[4] i8080_cmdfifo_clr: (已去掉不用)

Reg4[5] reset_sleep_in I8080:

command 初始化前需要 reset 信号拉低 10ms, 等待 120ms 稳定在初始化。

置 1 后将 reset 拉低等待 120ms。

Reg4[9:8] tik_cnt:

I8080 的数据持续时间, 以 i8080clk 为基准。

0: 8clk; 1: 6clk; 2: 4clk; 3: 2clk。

Reg4[20:12] i8080_1ms_count:

进行 reset 初始化时的 1ms 计数器计数值。需要结合实际时钟判断。

实际 count = i8080_1ms_count * 1000。

(6) reg5: cmd_fifo。

reg5[15:0] cmd fifo:

command fifo。所有 command 需要写到这里。

(7) reg6: dat_fifo。

reg6[31:0] dat_fifo。(扩位到了 32bit)

Dat_fifo。发送完 command 后, 需要向 dat fifo 写入所需 data。

(8) reg7: i8080 fifo thrd。

reg7[15:8] cmd_wr_thrd:

cmd fifo 的写门限, 超过多少 fifo 将不接受 dma 传来的数据。典型值: 96。

reg7[31:24] cmd_rd_thrd:

cmd fifo 的读门限, 超过多少将无法读取 fifo 的数据。典型值: 0。

(9) reg8: disp status。

Reg8[10:0] rgb_ver_cnt:

Rgb 模块的行计数器。在 rgb 运行中可以看到 rgb 的行进度。

Reg8[11] cmd_cfg_done:

I8080 模块的 cmd 屏幕初始化 config 完成标志位。

初始化屏幕期间，每发送一次 cmd+data，都需要读到此信号拉高，等待发送完成。

Reg8[22:12] i8080_ver_cnt:

I8080 模块的行计数器。在 I8080 运行中可以看到 I8080 的行进度。

Reg8[23] disp_fifo_empty:

disp 的数据 fifo 为空信号。读到 1 时，fifo 内没有数据。

Reg8[23] disp_fifo_near_full:

disp 的数据 fifo 快满信号。读到 1 时，fifo 内数据即将溢出。

(10)reg9: rgb_sync_low。

Reg9[5:0]hsync_back_low:

Hsync 在帧开始时拉低的时间，使用典型值，默认为 2。

Reg9[13:8]vsync_back_low:

Vsync 在帧开始时拉低的时间，使用典型值，默认为 2。

Reg9[16]: pfc_pixel_reve:

按 Pixel（16bit）进行翻转。防止写入数据高低位冲突。

(11)rega: disp_clum_offset

Rega[10:0]partial_offset_clum_l:

区域显示功能的行左侧偏移量。不能大于 partial_offset_clum_r。

Rega[26:16] partial_offset_clum_r:

区域显示功能的行右侧偏移量。不能小于 partial_offset_clum_l。

Rega[28] partial_area_ena:

区域显示功能使能，此功能的作用是将整幅图像的部分显示在屏幕上。

设置完成后，会将指定行列的数据按标准协议送出。

(12)regb: disp_line_offset

Regb[10:0] partial_offset_line_l:

区域显示功能的列上侧偏移量。不能大于 partial_offset_line_r。

Regb[26:16] partial_offset_line_r:

区域显示功能的列 xia 侧偏移量。不能小于 partial_offset_line_l。

(13) regc: dat_fifo_thrd

Regc[4:0] i8080_cmd_param_count:

I8080 模块进行 cmd+data 设置时，一个 cmd 命令后跟的 param 的个数。

在写 cmd fifo 和 dat fifo 前先设置 param 的个数。

Regc[16:8] dat_wr_thrd:

Dat fifo 将要写满的阈值，可使用默认值 128。Fifo 最大深度的 25%.

Regc[28:20] dat_rd_thrd:

Dat fifo 即将读空的阈值，可使用默认值 384。Fifo 最大深度的 75%。

(14) regd: master_rd_base_addr

Reg[31:0] master_rd_base_addr:

display 模块从存储取数据的 base address。

可设置为 share mem 和 psram 还有 flash 内的地址。

3.2.软件编写

bk7256 的 disp 部分的编写顺序如下。其 rgb 的驱动编写流程如图 7 所示。

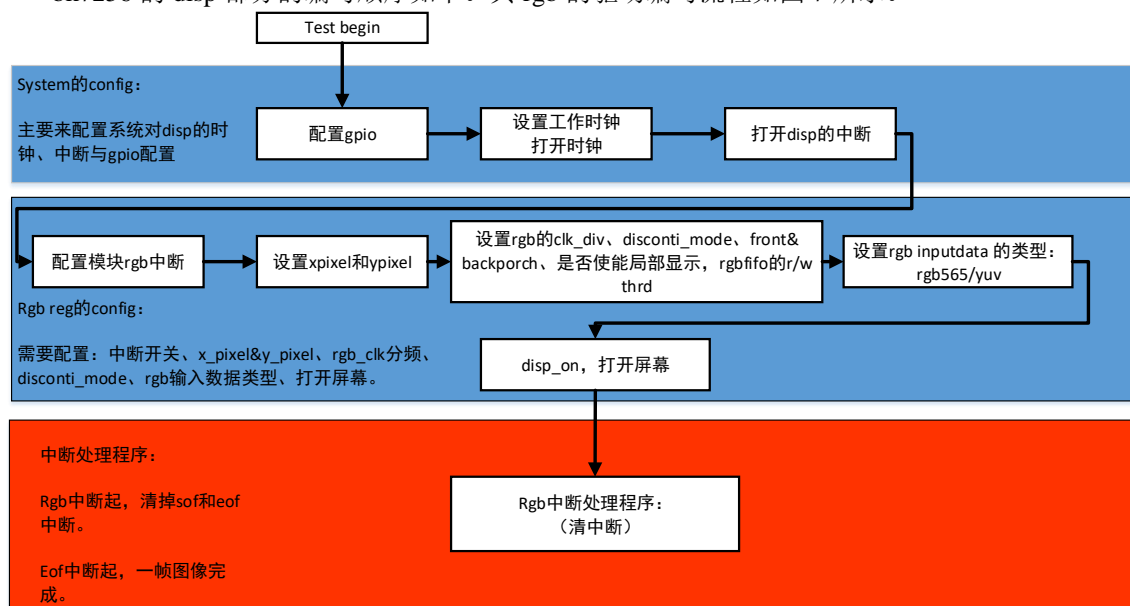


图 7.rgb 的驱动编写流程

具体的步骤:

1.对 system 的配置:

打开 gpio，配置 sys 的工作时钟，打开 display 模块的系统中断。

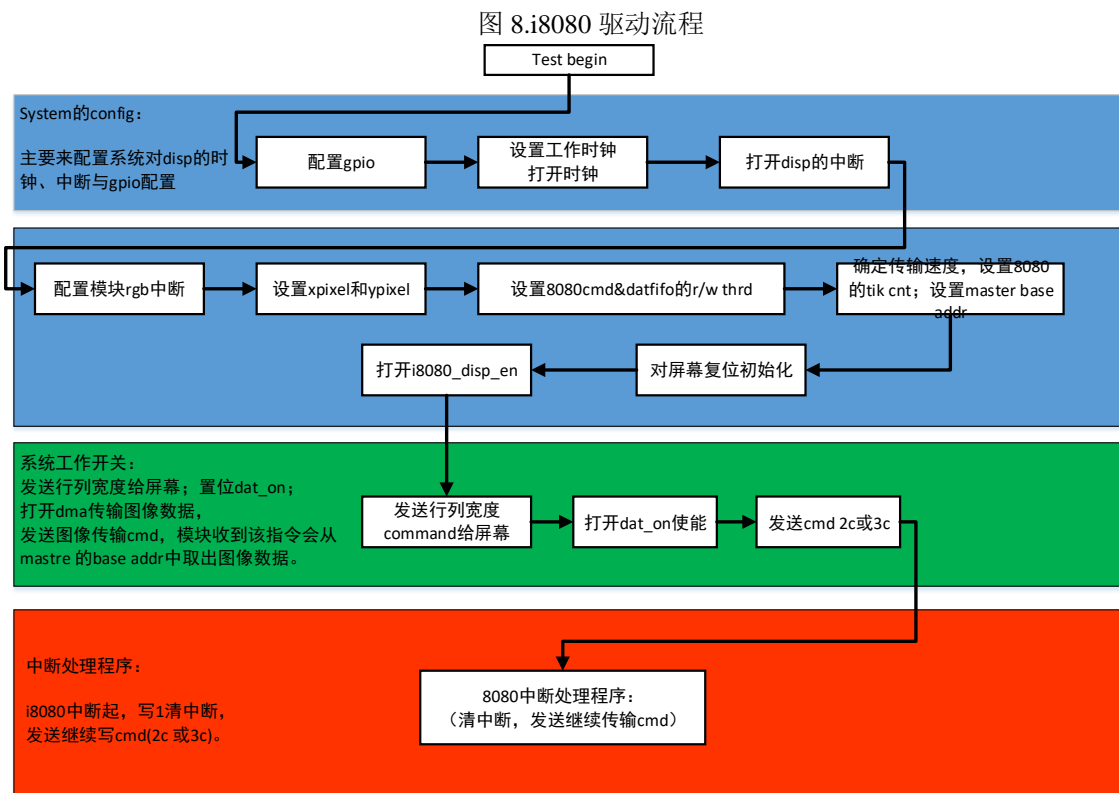
2. 模块的配置:

配置 sof eof 中断使能, 设置行列像素, 设置 discontinemode, vsync 和 hsync 的前后等待数, yuv 模式选择, 设置 display 模块取数据的 base addr。

3. 打开 rgb_ena 信号, 开始传输一帧数据。

4. 进入中断程序, sof eof 中断, 进行相关的操作。

i8080 的驱动编写流程如图 8 所示。



具体的步骤:

1. System 配置:

系统的配置主要有打开 disp 的中断使能, 设置 disp 的时钟, 配置模块的 IO 口。

2. Reg 配置

Disp module 的配置主要有: 中断开关、x_pixel&y_pixel、8080fifo 的 r/w 门限、设置 tik_cnt 确定传输速度, 以及 master base addr。

3. 进行屏幕的初始化:

具体的步骤是, 向 i8080_cmd_param_cout 写入该指令的参数量, 向 cmd fifo 写 cmd, 向 dat fifo 写入所有的 param。在 rd_status 寄存器读取 cfg_done_d 寄存器直到为 1。

接着依次写入其他寄存器。

例如写入 cmd: e8, param: 40, 8a, 00, 01。

1) 其中其中 param 的参数为 4 个。

2) 设置 reg4 的 i8080_cmd_param_count = 4;

3) 向 reg5 cmd fifo 写入 e8.

4) 向 reg6 dat fifo 写入 40, 8a, 00, 01。

5) 查询 reg8 的 cmf_cfg_done_d 为 1。

6) 继续进行下一次的寄存器操作。

4. 传输图像。

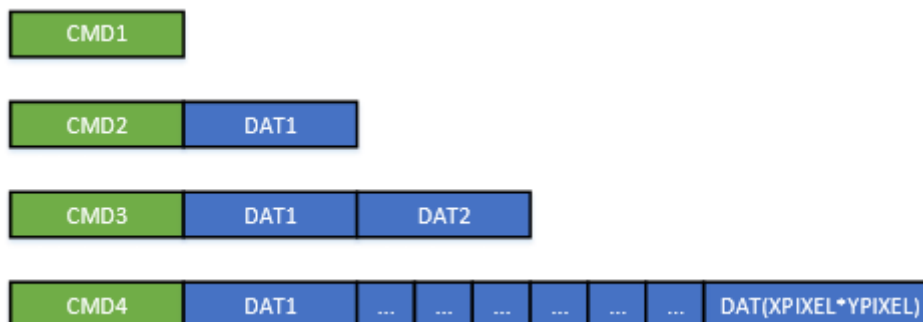
dat on 寄存器置 1, Cmd fifo 寄存器写入 2c, 开始传输整帧图像。

5. 中断处理程序。

处理中断, eof 中断后, 发送 3c 继续传输。或者 dat_on 置 0, 配置屏幕后, frame_on 置 1, 发送 3c 传输下一次数据。

3.3. I8080 的数据传输格式

I8080 的数据传输格式是一个 cmd 后跟特定个数的 data。如图 9 所示。



其 cmd 后跟的 dat 个数, 由 cmd 命令所控制。

如开始图像传输 cmd (例 CMD4), 其后跟 屏幕像素个数个 dat (xpixel*y_pixel 个)。如打开屏幕 cmd(例 cmd1), 其后不需要跟 data, 所以 data 个数为 0。又比如电压调节 cmd (例 cmd3), 其后跟两个 data。后跟多少 数据由外接屏幕的内部寄存器来决定。

所以发送帧图像需要先发送开始传输 cmd, 之后再发帧图像 data。

I8080_cmd_param_count 这个寄存器就是设置 cmd 后面跟的 data 的个数。

3.4. 关于屏幕局部显示功能。

屏幕的局部显示主要是为了覆盖不规则分辨率的屏幕, 以降低 sensor 产生非常用分辨率的 yuv

数据时，产生坏帧的风险。

在使用局部显示时，需要配置的寄存器有 `x_pixel`，`y_pixel`，`partial_area_ena`，`x_partial_offset_l`，`x_partial_offset_r`，`y_partial_offset_l`，`y_partial_offset_r`。

`x_pixel`，`y_pixel`：被剪切前的图像的原始分辨率，方便不同分辨率复用，保留了原始的分辨率设置。

`x_pixel_y_pixel`：局部显示的使能位。

`x_partial_offset_l`：局部显示的目标区域的行的起始位置。

`x_partial_offset_r`：局部显示的目标区域的行的结束位置。

`y_partial_offset_l`：局部显示的目标区域的列的起始位置。

`y_partial_offset_r`：局部显示的目标区域的列的结束位置。

以从 640x480 分辨率剪裁出 480x272 分辨率为示例，各个参与寄存器的作用的简单示意图如图 10 所示：

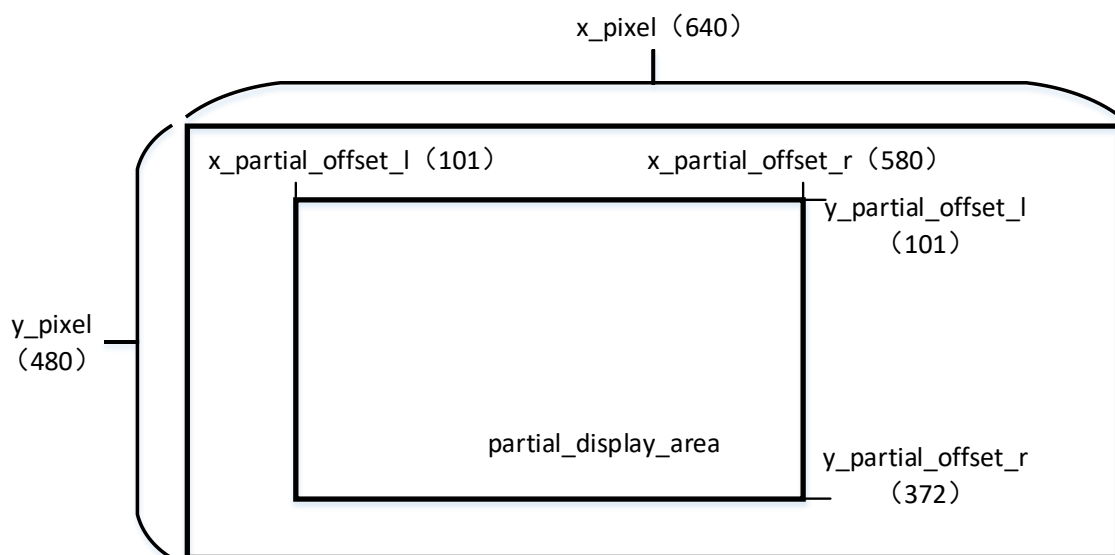


图 10.各寄存器的简单示意图