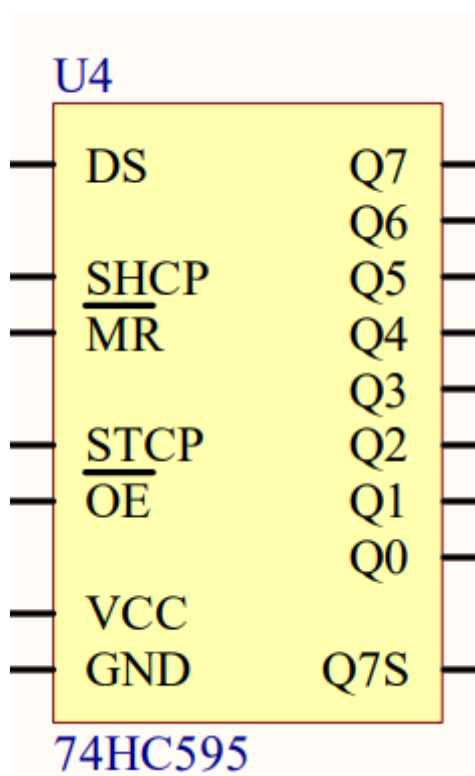


## 芯片介绍

### 芯片图



### 引脚

DS(SER、SDI): 串行数据输入引脚

OE: 输出使能控制脚, 它是低电才使能输出, 所以接GND

RCK(STCP、RCLK): 存储寄存器时钟输入引脚。上升沿时, 数据从移位寄存器转存到存储寄存器。

SCK(SHCP、SCLK): 移位寄存器时钟引脚, 上升沿时, 移位寄存器中的bit 数据整体后移, 并接受新的bit (从SER输入)。

MR(SCLR): 低电平时, 清空移位寄存器中已有的bit数据, 一般不用, 接 高电平即可。

DIO(Q7S、SDO): 串行数据出口引脚。当移位寄存器中的数据多于8bit时, 会把已有的bit“挤出去”, 就是从这里出去的。用于595的级联。

Q0~Q7: 并行输出引脚

### 介绍

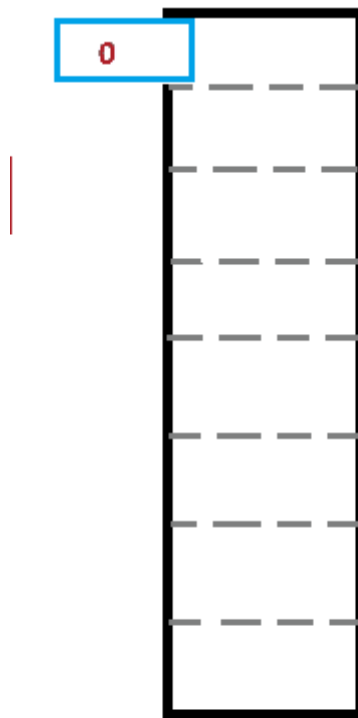
注意: 第一个从SER送入的比特会从Q7出去。

具体流程如下所示:

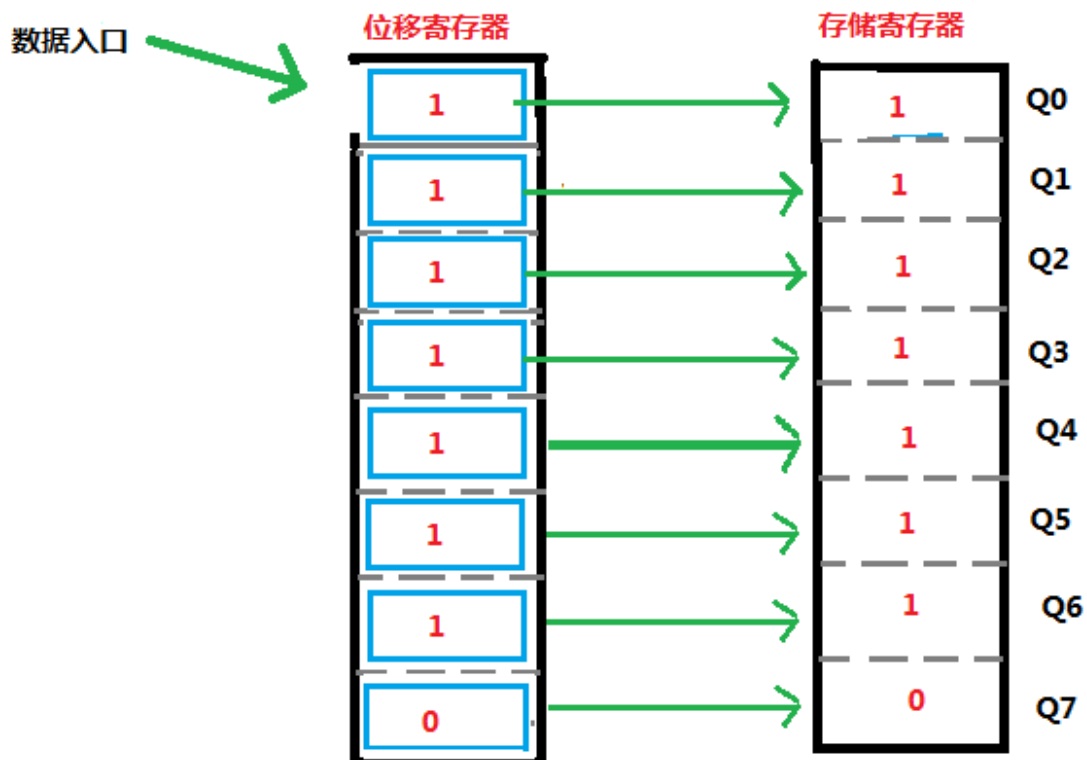
假如, 我们要将二进制数据0111 1111 输入到595的移位寄存器中, 下面来上一张动态图, 模拟了前2个位输入的情景。

- 数据从SER进入, 每经过一次SCK上升沿, 数据后移一位。所以我们按照高位在前的顺序输入。
- 0--->SER, 数据送到SER: 移位寄存器=\*\*\*\* \*\*
- SCK接收到上升沿信号, 移位寄存器存储数据后移, 并接受数据: 移位寄存器=\*\*\*\* \*\*0
- 1--->SER, 数据送到SER: 移位寄存器=\*\*\*\* \*\*1
- SCK接收到上升沿信号, 移位寄存器存储数据后移, 并接受数据: 移位寄存器=\*\*\*\* \*\*01

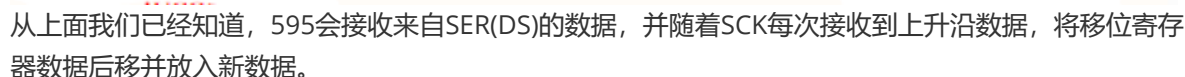
- .....
- SCK接收到上升沿信号，移位寄存器存储数据后移，并接收数据：移位寄存器=0111 1111



- RCK接收到上升沿信号，数据从移位寄存器挪动到存储寄存器：存储寄存器=0111 1111  
数据会一直从Q[7:0]输出，直到74HC95断电，或者存储寄存器数据被新数据覆盖为止。



如图是两个74HC595级联



移位寄存器的最后一个位数据会被挤出去，从DIO（Q7S）输出的。

如果我们把第一个595的9脚连接到第二个的串行数据输入脚SER(DS)。

所以如果我们想要将U3输出0000 0001， U4输出1000 0000那么顺序应该是：

- 先发送1000 0000,再发送0000 0001, 高位在前。
- 1--->U3的SER, 数据送到U3的SER: U3的移位寄存器-----\*\*\*\*\*

(U3和U4,没有标注就是U3和U4的意思) SCK接收到上升沿信号, 移位寄存器存储数据后移, 并接收数据:

- U3的移位寄存器=\*\*\*\* \*1
- 0--->U3的SER，数据送到U3的SER：U3的移位寄存器=\*\*\*\* \*1

SCK接收到上升沿信号，移位寄存器存储数据后移，并接收数据：U3的移位寄存器=\*\*\*\* \*\*10

- ..... (1000 0000已经发送完成)
- 0--->U3的SER, 数据送到U3的SER: U3的移位寄存器=1000 0000, U4的移位寄存器=\*\*\*\* \*\*\*\*

SCK接收到上升沿信号，移位寄存器存储数据后移，并接收数据：

- U3的移位寄存器=0000 0000, U4的移位寄存器=\*\*\*\* \*\*1
- 0--->U3的SER, 数据送到U3的SER: U3的移位寄存器=0000 0000, U4的移位寄存器=\*\*\*\* \*\*1

SCK接收到上升沿信号，移位寄存器存储数据后移，并接收数据：

◦ U3的移位寄存器=0000 0000，U4的移位寄存器=\*\*\*\* \*\*10

- ..... (0000 0001已经发送完成，U3的移位寄存器=0000 0001，U4的移位寄存器=1000 0000)

- RCK接收到上升沿信号，数据从移位寄存器挪动到存储寄存器：

U3的存储寄存器=0000 0001，U4的存储寄存器=1000 0000

## 代码

```
/*    添加包含芯片的头文件    */
#include<iostm8s105k6.h>
#include <stdint.h>
#include <stdio.h>

#define DIO PC_ODR_ODR5          //串行数据输入
#define RCLK PC_ODR_ODR4        //锁存控制信号
#define SCLK PC_ODR_ODR3        //时钟脉冲信号
#define u8 unsigned char
void led_init(){
    //OE使能74HC595 1101 1111
    PE_DDR|=0x20; //PE5
    PE_CR1|=0x20;
    PE_CR2|=0x20;
    PE_ODR &=0XDF;
    //初始化DI,RCLK,PCLK      PC3-5
    PC_DDR|=0x38;
    PC_CR1|=0x38;
    PC_CR2|=0x38;
    PC_ODR &=0XCF;
}

void delay(unsigned char ms)
{
    unsigned char i, j, k;

    i = 7;
    j = 1;
    k=1;
    do{
        do{
            do{
                while(--k);
            }while(--j);
        }while(--i);
    }while(--ms);
}

/*****/
//单字节数据串行移位函数LED_Or(),有形参outdata用于传入实际数据
//无返回值
/*****/
void LED_OUT(u8 outdata)
```

```

{
    u8 i;
    for(i=0;i<8;i++ )//循环8次
    {
        if (outdata & 0x80)//逐一取出最高位
            DIO= 1;//送出“1”
        else
            DIO= 0;//送出“0”
        outdata<<= 1 ;//执行左移-位操作
        //SCLK产生上升沿
        SCLK= 0;
        SCLK= 1;

    }
}

/*****/
//点灯函数LED_Display(),有形参w_led,与b_led用于表示白灯与蓝灯的亮灭情况,无返回值
/*****/

void LED_Display(u8 w_led,u8 b_led){
    LED_OUT(w_led);//白灯
    LED_OUT(b_led);//蓝灯
    //RCLK产生上升沿
    RCLK=0;
    RCLK= 1;
}

/*****/
//点灯代码，实现流水灯，蓝灯轮流闪烁，然后白灯轮流闪烁
/*****/
int main(void)
{
    u8 b_led=0x01;
    u8 w_led=0x01;
    u8 i=0;
    led_init();
    // LED_Display(0x00,0xff);
    while(1){
        for(i=0;i<6;i++){
            LED_Display(0xff,b_led<<i);//白灯低电平亮,蓝灯高电平亮
            delay(1);
        }

        for(i=0;i<6;i++){
            LED_Display(~(w_led<<i),0x00);//白灯低电平亮,蓝灯高电平亮
            delay(1);
        }

    }
}

```