

# 微机原理与接口技术

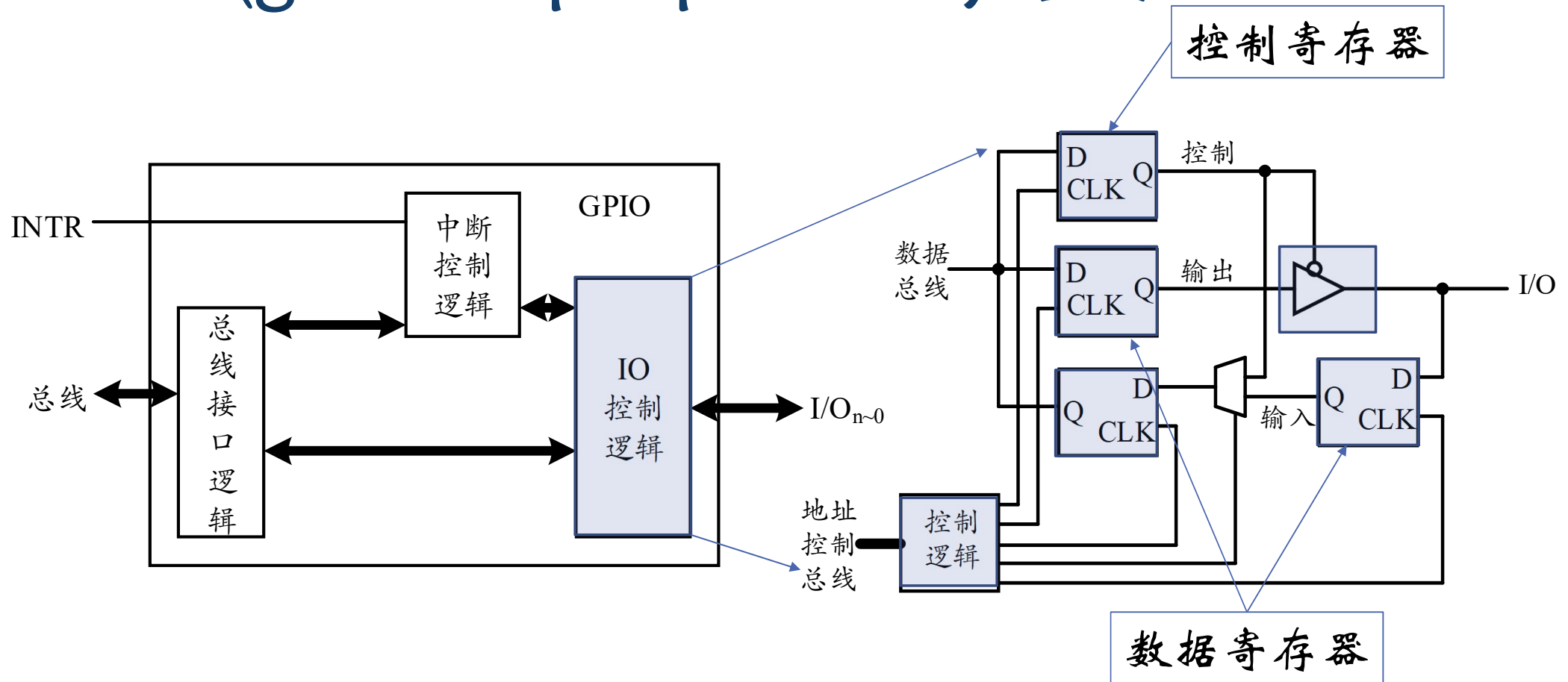
## 通用并行IO接口GPIO

---

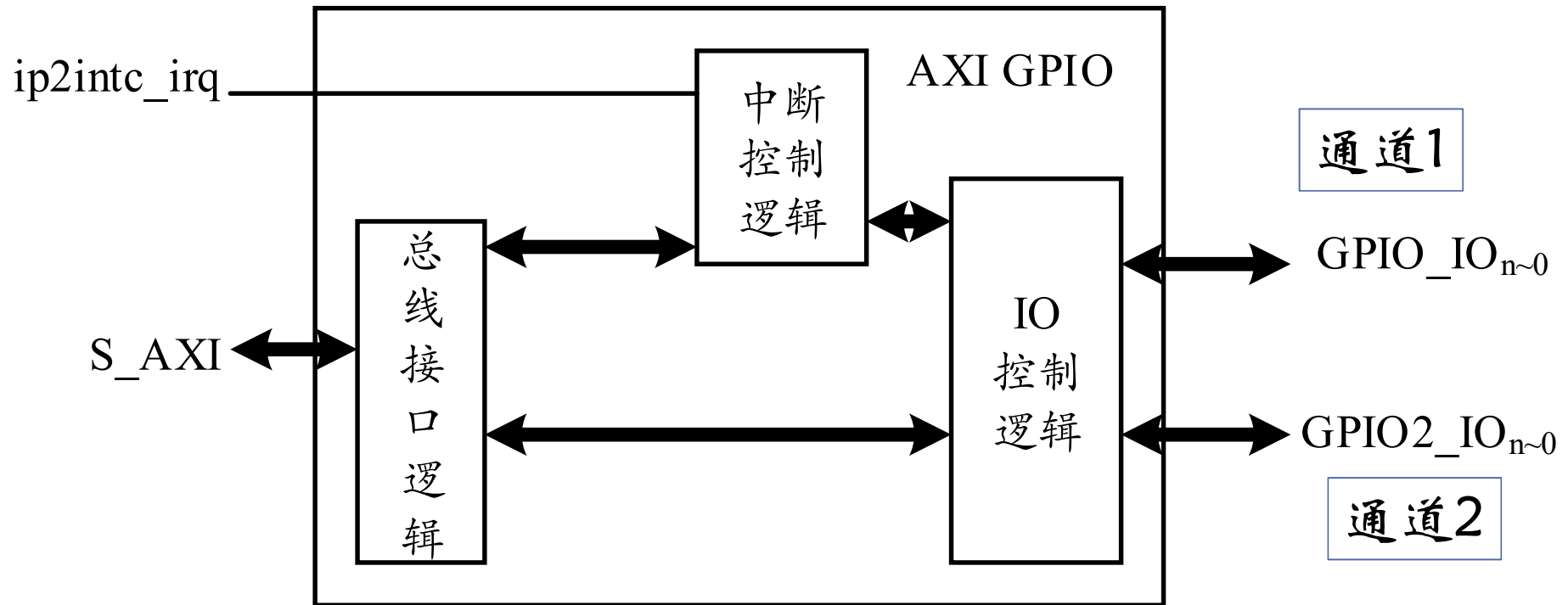
华中科技大学 左冬红



# GPIO (general purpose IO) 结构



# AXI GPIO



每个通道位宽n可配置，最多32位

各通道、各位可独立配置为输入、输出

# GPIO寄存器存储空间映射

寄存器名称	偏移地址	初始值	含义
GPIO_DATA	0x0	0	32位宽，通道GPIO_IO数据寄存器， $D_i$ 对应GPIO_IO $_i$
GPIO_TRI	0x4	0xffffffff	32位宽，通道GPIO_IO控制寄存器， $D_i$ 对应GPIO_IO $_i$ 的传输方向控制。 <b>1-输入</b> ；0-输出。
GPIO2_DATA	0x8	0	32位宽，通道GPIO2_IO数据寄存器， $D_i$ 对应GPIO2_IO $_i$
GPIO2_TRI	0xc	0xffffffff	32位宽，通道GPIO2_IO控制寄存器， $D_i$ 对应GPIO2_IO $_i$ 的传输方向控制。 <b>1-输入</b> ；0-输出。

# GPIO程序控制流程

写GPIO(x)\_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向

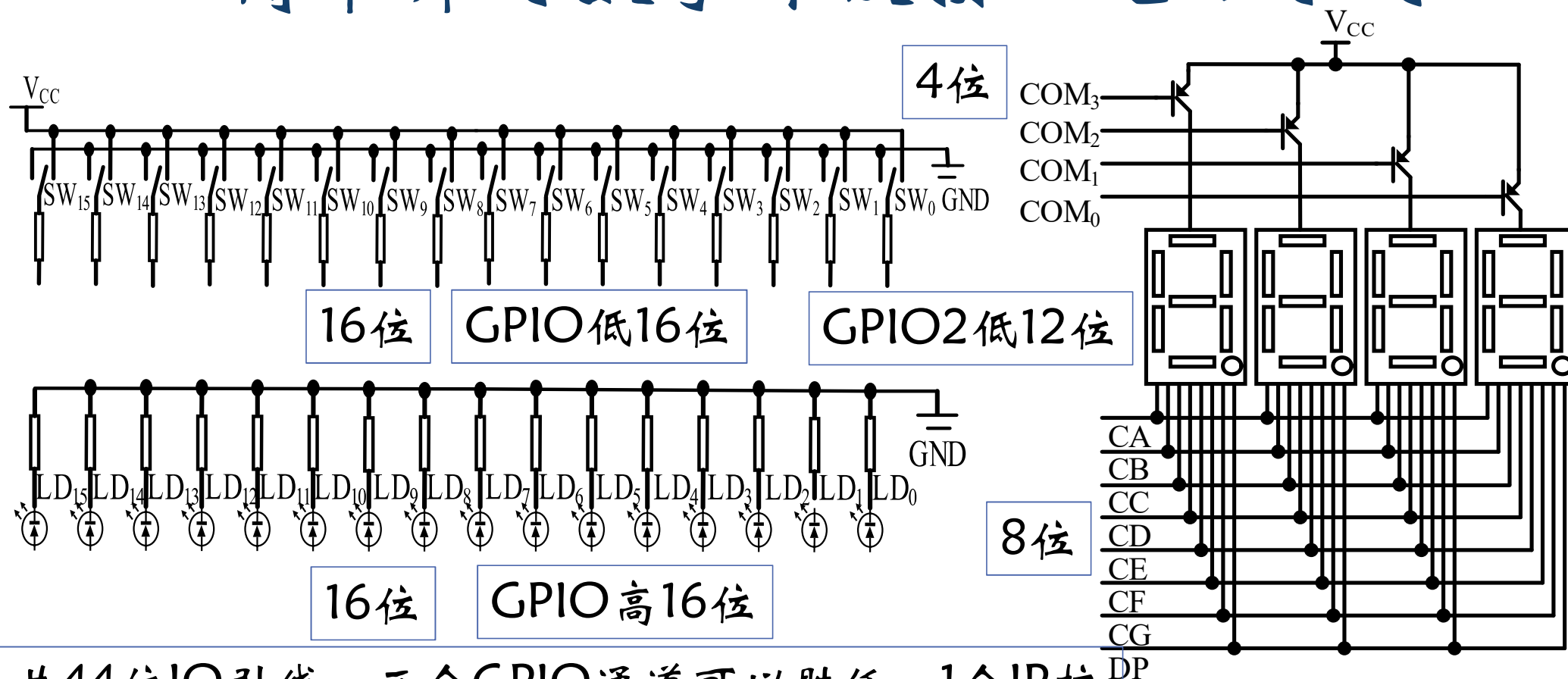
读、写GPIO(x)\_DATA数据寄存器



```
graph TD; A[写GPIO(x)_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向] --> B[读、写GPIO(x)_DATA数据寄存器]; B --> B;
```

The flowchart illustrates the GPIO program control process. It begins with a step to write to the GPIO(x)\_TRI register to configure the data transfer direction. This step leads to a second step, which is to read and write the GPIO(x)\_DATA data register. A feedback loop is shown, indicating that the read and write operations are iterative.

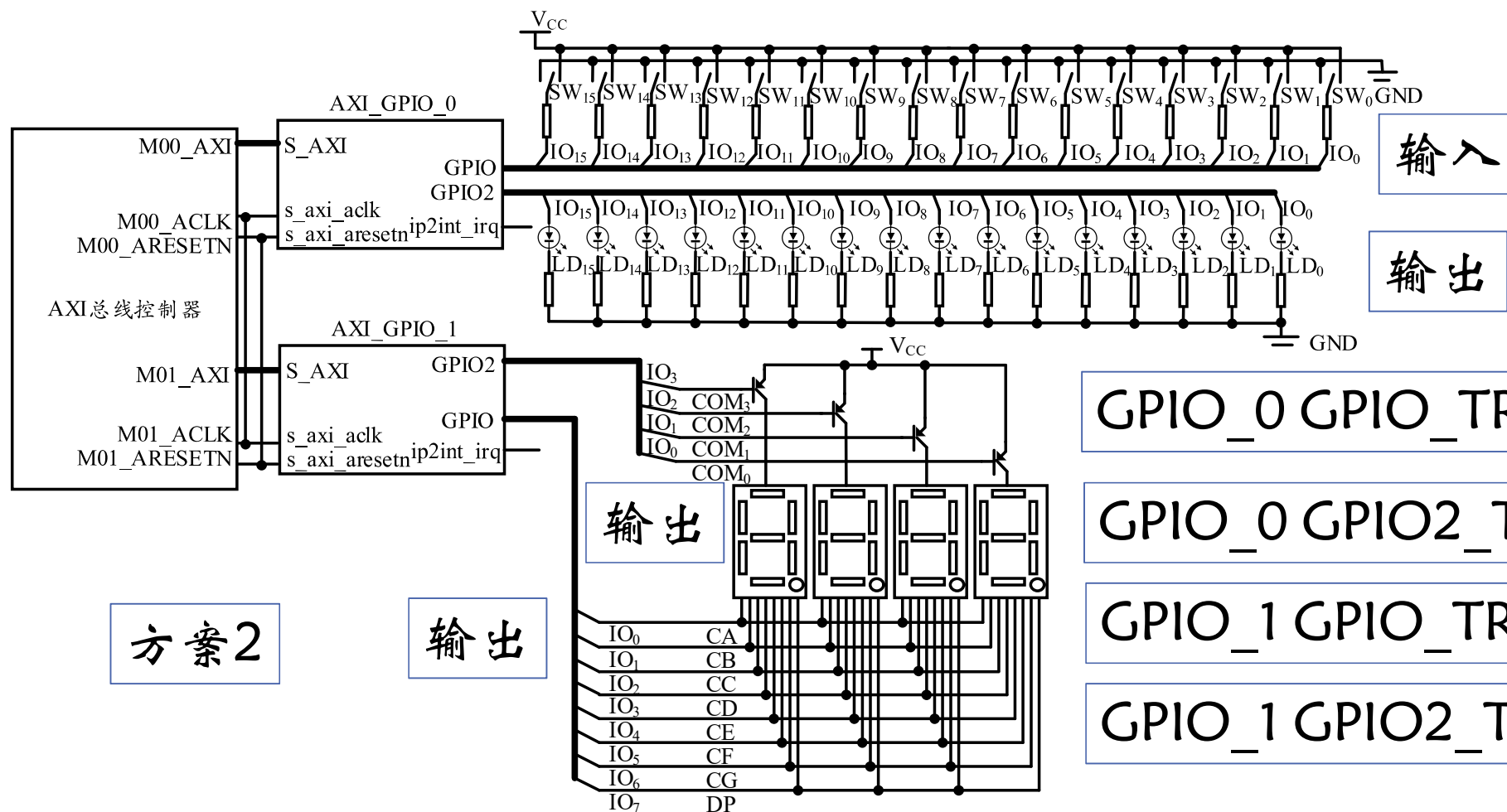
# GPIO简单并行数字外设接口电路示例



共44位IO引线，两个GPIO通道可以胜任，1个IP核

不同外设采用不同GPIO通道，2个IP核

# GPIO简单并行数字外设接口电路



GPIO\_0 GPIO\_TRI 0xffff

GPIO\_0 GPIO2\_TRI 0x0

GPIO\_1 GPIO\_TRI 0x0

GPIO\_1 GPIO2\_TRI 0x0

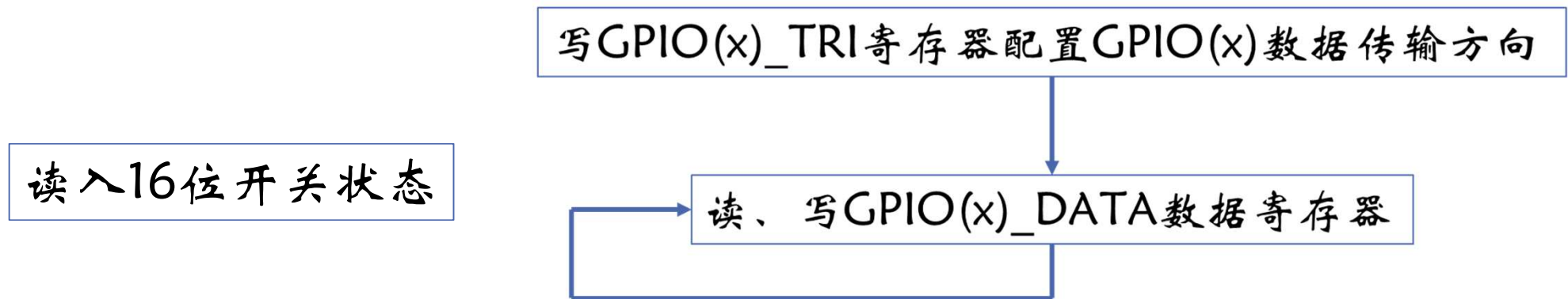
# GPIO存储空间映射

AXI\_GPIO\_0接口基地址为0x4000 0000,  
AXI\_GPIO\_1接口基地址为0x4001 0000

GPIO	寄存器	地址	有效数据位	读写控制
AXI_GPIO_0	GPIO_DATA	0x4000 0000	D <sub>15~0</sub>	读
	GPIO_TRI	0x4000 0004	D <sub>15~0</sub>	写
	GPIO2_DATA	0x4000 0008	D <sub>15~0</sub>	写
	GPIO2_TRI	0x4000 000c	D <sub>15~0</sub>	写
AXI_GPIO_1	GPIO_DATA	0x4001 0000	D <sub>7~0</sub>	写
	GPIO_TRI	0x4001 0004	D <sub>7~0</sub>	写
	GPIO2_DATA	0x4001 0008	D <sub>3~0</sub>	写
	GPIO2_TRI	0x4001 000c	D <sub>3~0</sub>	写



# GPIO简单并行数字外设功能需求



unsigned short key;

`Xil_Out16(0x40000004,0xffff);`

`key = Xil_In16(0x40000000)&0xffff;`

# GPIO简单并行数字外设功能需求

写GPIO(x)\_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向

16个LED间隔点亮

读、写GPIO(x)\_DATA数据寄存器

```
Xil_Out16(0x4000000c,0x0);  
Xil_Out16(0x40000008,0x5555);
```

# GPIO简单并行数字外设功能需求

写GPIO(x)\_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向

独立开关状态实时反应到对应LED

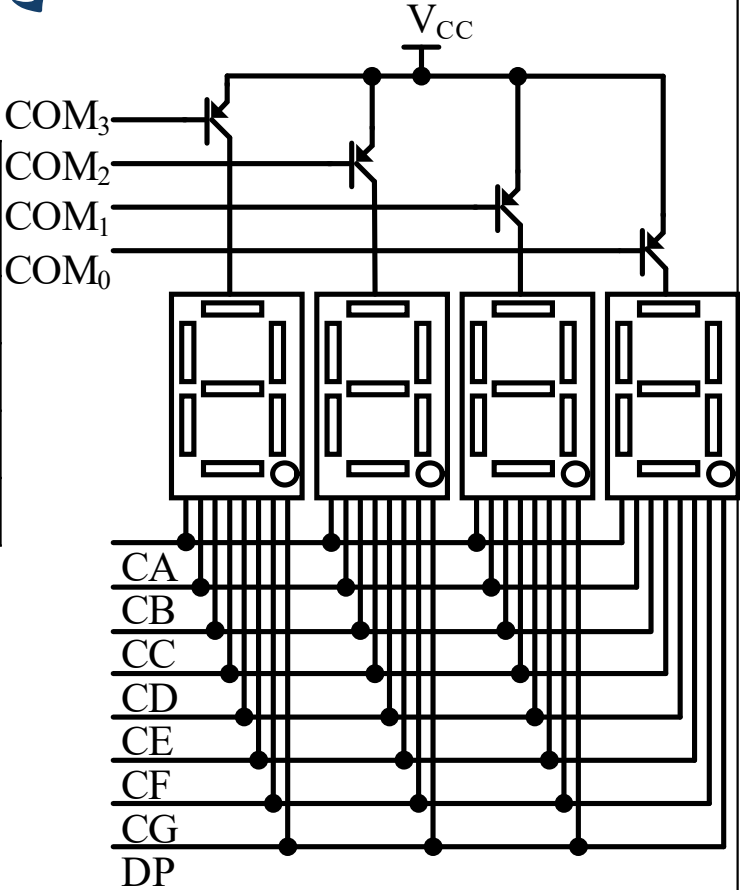
读、写GPIO(x)\_DATA数据寄存器

```
Xil_Out16(0x40000004,0xffff);//设置AXI_GPIO_0通道GPIO输入
Xil_Out16(0x4000000c,0x0);//设置AXI_GPIO_0通道GPIO2输出
while (1)
Xil_Out16(0x40000008, Xil_In16(0x40000000)&0xffff);
```

# 控制4位七段数码管显示数字0~3

数字	IO <sub>7</sub> (DP)	IO <sub>6</sub> (CG)	IO <sub>5</sub> (CF)	IO <sub>4</sub> (CE)	IO <sub>3</sub> (CD)	IO <sub>2</sub> (CC)	IO <sub>1</sub> (CB)	IO <sub>0</sub> (CA)	段码
0	1	1	0	0	0	0	0	0	0xc0
1	1	1	1	1	1	0	0	1	0xf9
2	1	0	1	0	0	1	0	0	0xa4
3	1	0	1	1	0	0	0	0	0xb0

数码管 控制信号	IO <sub>3</sub> (COM <sub>3</sub> )	IO <sub>2</sub> (COM <sub>2</sub> )	IO <sub>1</sub> (COM <sub>1</sub> )	IO <sub>0</sub> (COM <sub>0</sub> )	位码
COM <sub>3</sub>	0	1	1	1	0x7
COM <sub>2</sub>	1	0	1	1	0xb
COM <sub>1</sub>	1	1	0	1	0xd
COM <sub>0</sub>	1	1	1	0	0xe



# GPIO简单并行数字外设功能需求

```
unsigned char segcode[8]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0};
unsigned char pos=0xf7;
Xil_Out8(0x40010004,0x0);
Xil_Out8(0x4001000c,0x0);
while(1){           //循环扫描
    for(i=0;i<4;i++) //4位扫描一遍
    {
        Xil_Out8(0x40010000,segcode[i]);//
        Xil_Out8(0x40010008,pos); //
        for(j=0;j<10000;j++); //
        pos=pos>>1;//
    }
    pos=0xf7; //
}
```

4位七段数码管显示数字0~3

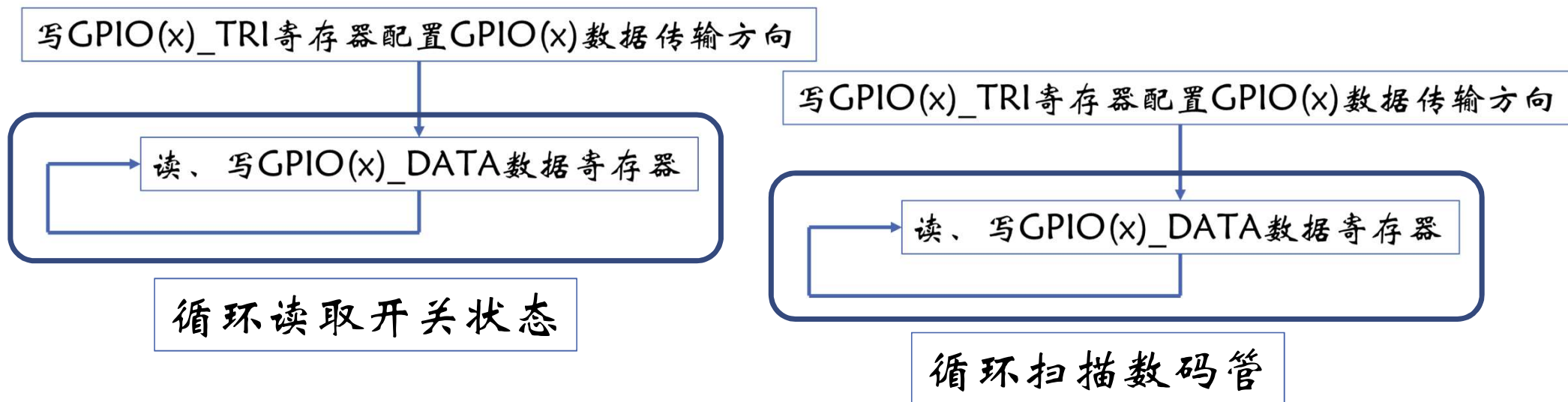
写GPIO(x)\_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向

读、写GPIO(x)\_DATA数据寄存器

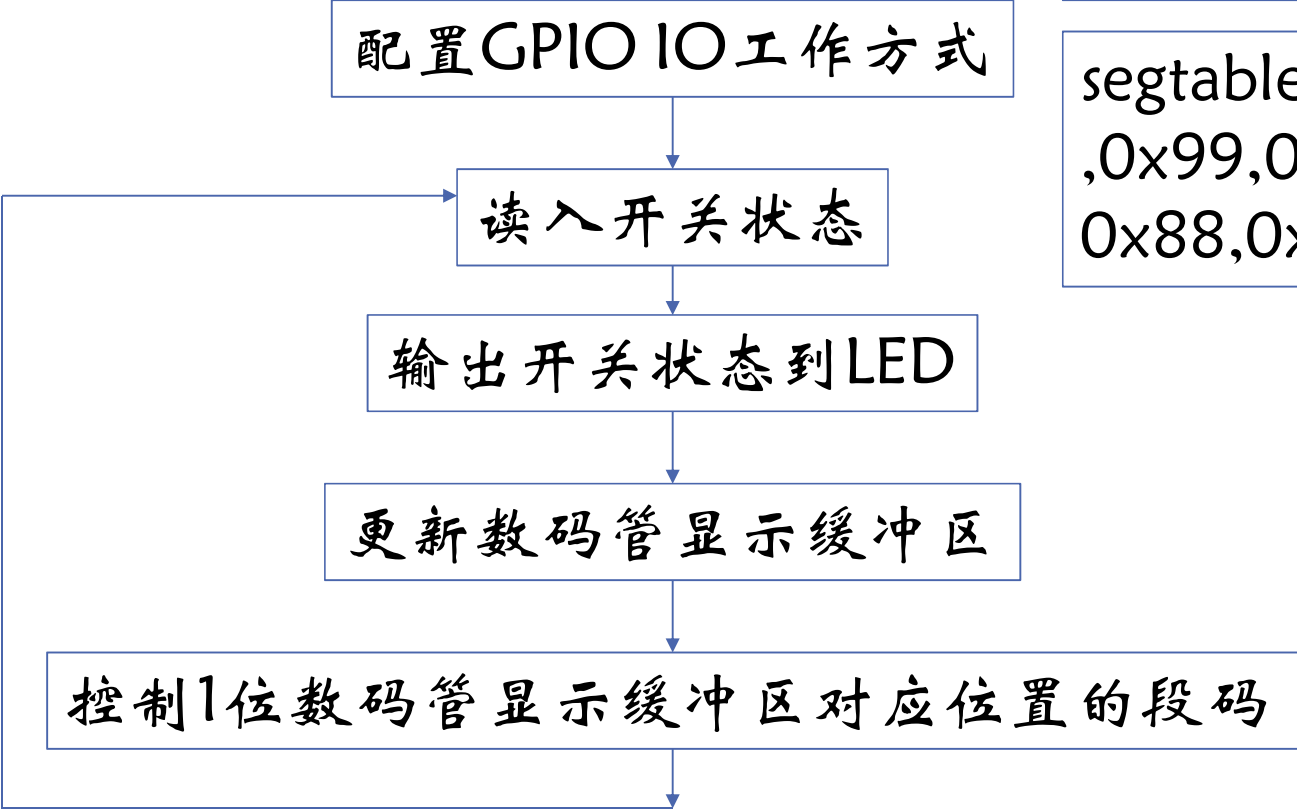
```
graph TD; A[写GPIO(x)_TRI寄存器配置GPIO(x)数据传输方向] --> B[读、写GPIO(x)_DATA数据寄存器]; B --> A;
```

# GPIO简单并行数字外设功能需求

同一控制程序将各个独立开关SW15~0状态实时反应到对应LED LD15~0上，同时将16位独立开关SW15~0表示的二进制数以十六进制形式显示在4位七段数码管上



# 程序流程图(主)



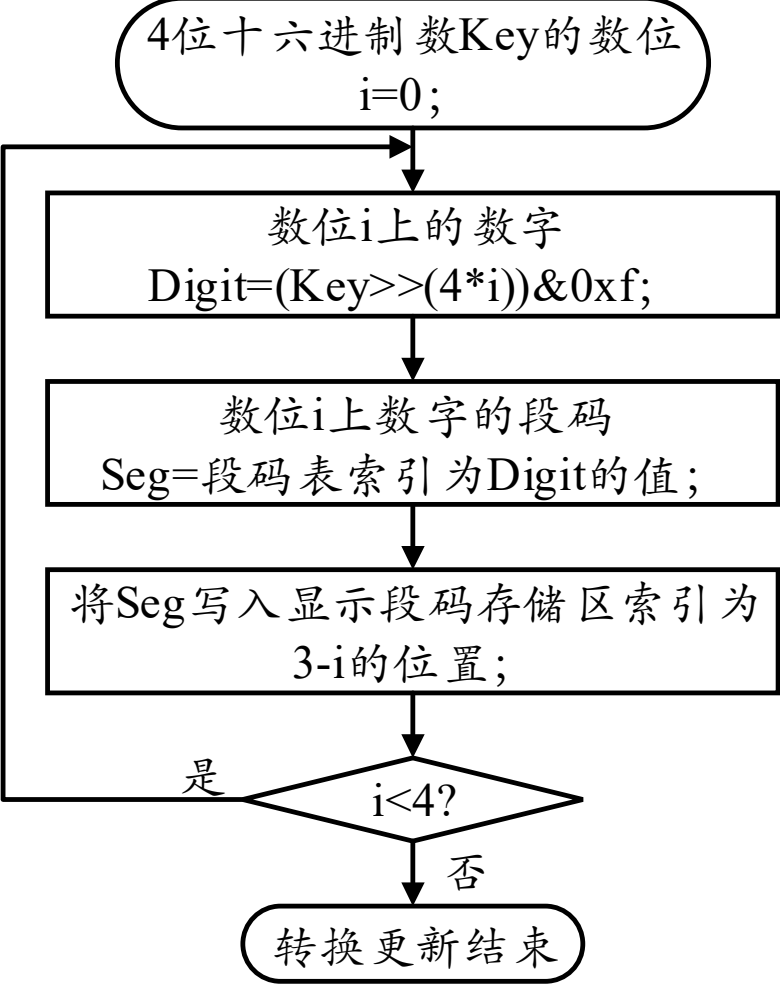
segcode[8]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0}

Sw=0x5678

segtable[16]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0,0x99,0x92,0x82,0xf8,0x80,0x90,0x88,0x83,0xc6,0xa1,0x86,0x8e,}

	(i)		(3-i)	4*i
数字	数位索引	段码	显示缓冲区索引	右移二进制数位
5	3	0x92	0	3*4
6	2	0x82	1	2*4
7	1	0xf8	2	1*4
8	0	0x80	3	0*4

# 程序流程图(子)-更新显示缓冲区



segcode[8]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0}

Sw=0x5678

segtable[16]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0,  
0x99,0x92,0x82,0xf8,0x80,0x90,  
0x88,0x83,0xc6,0xa1,0x86,0x8e,}

(i)                      (3-i)                      4\*i

数字	右移二进制数位	数位索引	显示缓冲区索引
5	3*4	3	0
6	2*4	2	1
7	1*4	1	2
8	0*4	0	3



# 数码管实时显示开关值的程序段

```
char segtable[16]={0xc0,0xf9,0xa4,0xb0,0x99,0x92,0x82,0xf8,\n    0x80,0x90,0x88,0x83,0xc6,0xa1,0x86,0x8e,};//段码表  
char segcode[4]={0xc0,0xc0,0xc0,0xc0};//显示缓冲区  
short poscode[4]={0xf7,0xfb,0xfd,0xfe};//位码表
```

```
Xil_Out8(0x40010004,0x0);  
Xil_Out8(0x4001000c,0x0);  
Xil_Out16(0x40000004,0xffff);  
Xil_Out16(0x4000000c,0x0);
```

```
while(1)  
{  
    for(int i=0;i<4;i++)  
    {  
        short Key=Xil_In16(0x40000000);//  
        Xil_Out16(0x40000008, Key);//  
        for(int digit_index=0;digit_index<4;digit_index++)//  
            segcode[3- digit_index]=segtable[(Key >> (4*digit_index))&0xf];  
        Xil_Out8(0x40010000,segcode[i]);//  
        Xil_Out8(0x40010008,poscode[i]); //  
        for(int j=0;j<10000;j++);//延时控制  
    }  
}
```

# 小结

- GPIO特征
  - 输入缓冲
  - 输出锁存
  - IO方向可编程配置，且各位独立控制
- GPIO编程
  - 写控制寄存器控制输入、输出方向
  - 读写数据寄存器实现输入、输出

下一讲：外设控制器EPC，自学，大字节序实例