地址:深圳市南山区高新技术产业园北区紫光信息港A栋10层

原厂销售总部: 手机18682063283 QQ: 709072958 E-mail: 709072958@gg.com



TM1637

### 特性描述

TM1637 是一种带键盘扫描接口的LED (发光二极管显示器) 驱动控制专用电路, 内部集成有MCU 数 字接口、数据锁存器、LED 高压驱动、键盘扫描等电路。本产品性能优良,质量可靠。主要应用于电磁炉、 微波炉及小家电产品的显示屏驱动。采用DIP/SOP20的封装形式。

## 功能特点

- 采用功率CMOS 工艺
- ▶ 显示模式(8 段×6 位),支持共阳数码管输出
- ▶ 键扫描(8×2bit),增强型抗干扰按键识别电路
- ▶ 辉度调节电路(占空比 8 级可调)
- ▶ 两线串行接口(CLK, DIO)
- ▶ 振荡方式: 内置RC 振荡 (450KHz+5%)
- ▶ 内置上电复位电路
- ▶ 内置自动消隐电路
- ▶ 封装形式: DIP20/SOP20

## 管脚信息

GND	1 🔘	20	K2
SEG1/KS1	2	19	K1
SEG2/KS2	3	18	CLK
SEG3/KS3	4	17	DIO
SEG4/KS4	5	16	VDD
SEG5/KS5	6	15	GRID1
SEG6/KS6	7	14	GRID2
SEG7/KS7	8	13	GRID3
SEG8/KS8	9	12	GRID4
GRID6	10	11	GRID5
			J



## 管脚功能

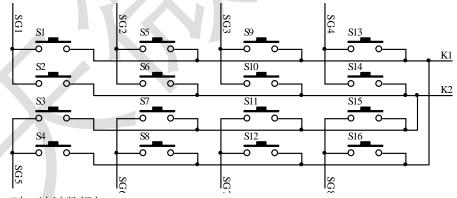
符号	管脚名称	管脚号	说明
DIO	数据输入/输出	17	串行数据输入/输出,输入数据在 SLCK 的低电平变化,在 SCLK 的高电平被传输,每传输一个字节芯片内部都将在第 八个时钟下降沿产生一个 ACK
CLK	时钟输入	18	在上升沿输入/输出数据
K1~K2	键扫数据输入	19-20	输入该脚的数据在显示周期结束后被锁存
SG1~SG8	输出(段)	2-9	段输出(也用作键扫描), N 管开漏输出
GRID6~GRID1	输出(位)	10-15	位输出,P管开漏输出
VDD	逻辑电源	16	5V±10%
GND	逻辑地	1	接系统地



在干燥季节或者干燥使用环境内,容易产生大量静电,静电放电可能会损坏集成电路,天微电子建议采取一切 适当的集成电路预防处理措施,如果不正当的操作和焊接,可能会造成ESD损坏或者性能下降,芯片无法正常 工作。

## 读键扫数据

键扫矩阵为8×2bit,如下所示:



在有按键按下时,读键数据如下:

	SG1	SG2	SG3	SG4	SG5	SG6	SG7	SG8
K1	1110_11	0110_11	1010_11	0010_11	1100_11	0100_11	1000_11	0000_11
	11	11	11	11	11	11	11	11
K2	1111_01	0111_01	1011_01	0011_01	1101_01	0101_01	1001_01	0001_01
	11	11	11	11	11	11	11	11

注意: 在无按键按下时, 读键数据为: 1111\_1111, 低位在前, 高位在后。由于在电磁炉等厨房电器应用中, 由于干扰 较强,为改善这个问题,TM1637采用负沿触发方式解决误触发现象,即所谓"跳键"现象。



## 显示寄存器地址和显示模式

该寄存器存储通过串行接口从外部器件传送到TM1637的数据,地址00H-05H共6个字节单元,分别与芯片SGE和GRID管脚所接的LED灯对应,分配如下图:

写LED显示数据的时候,按照从显示地址从低位到高位,从数据字节的低位到高位操作。

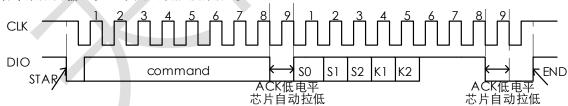
	SEG8	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1		
		高四位)	xxHU(ੌ	2	)	既四位)	xHL(们	XX		
	B7	В6	B5	B4	В3	B2	В1	ВО		
GRID1		HU	00			HL	00			
GRID2	01HU					HL	01			
GRID3	02HU				HL	02				
GRID4		HU	03	·	03HL					
GRID5	04HU				04HL					
GRID6		HU	05			05HL				

### 接口说明

微处理器的数据通过两线总线接口和 TM1637 通信,在输入数据时当 CLK 是高电平时, DIO 上的信号必须保持不变;只有 CLK 上的时钟信号为低电平时, DIO 上的信号才能改变。数据输入的开始条件是 CLK 为高电平时, DIO 由高变低;结束条件是 CLK 为高时, DIO 由低电平变为高电平。

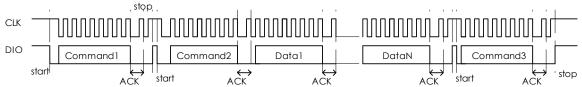
TM1637 的数据传输带有应答信号 ACK, 当传输数据正确时, 会在第八个时钟的下降沿, 芯片内部会产生一个应答信号 ACK 将 DIO 管脚拉低, 在第九个时钟结束之后释放 DIO 口线。

#### 1、指令数据传输过程如下图(读按键数据时序)



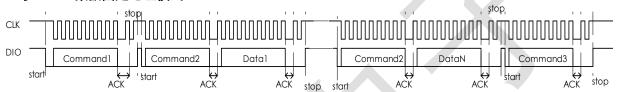
Command: 读按键指令; S0、S1、S2、K1、K2组成按键信息编码, S0、S1、S2为 SGn的编码, K1、K2为 K1和 K2键的编码,读按键时,时钟频率应小于 250K,先读低位,后读高位。

## 2、写 SRAM 数据地址自动加 1 模式



Command1: 设置数据 Command2: 设置地址 Data1~N: 传输显示数据 Command3: 控制显示

### 3、写 SRAM 数据固定地址模式



Command1: 设置数据 Command2: 设置地址 Data1~N: 传输显示数据 Command3: 控制显示

## 数据指令

指令用来设置显示模式和LED 驱动器的状态。

在CLK下降沿后由DIO输入的第一个字节作为一条指令。经过译码,取最高B7、B6两位比特位以区别不同的指令。

В7	В6	指令
0	1	数据命令设置
1	0	显示控制命令设置
1	1	地址命令设置

如果在指令或数据传输时发送STOP命令,串行通讯被初始化,并且正在传送的指令或数据无效(之前传送的指令或数据保持有效)

TM1637

## 1、数据命令设置

该指令用来设置数据写和读, B1和B0位不允许设置01或11。

**MSB** 

В7	В6	B5	B4	В3	B2	В1	во	功能	说明	
0	1	上 一 五 五 天 夫 项 , 填				0	0	数据读写模式设置	写数据到显示寄存器	
0	1					1	0	<b>奴加</b>	读键扫数据	
0	1				0			地址增加模式设置	自动地址增加	
0	1	(	)		1			地址培加侯八以直	固定地址	
0	1			0				测试模式设置(内	普通模式	
0	1			1				部使用)	测试模式	

## 2、地址命令设设置

**MSB** 

LSB

В7	В6	B5	В4	В3	B2	В1	во	显示地址
1	1			0	0	0	0	00H
1	1			0	0	0	1	-01H
1	1	无关项	页,填	0	0	1	0	02H
1	1	(	)	0	0	1	1	03H
1	1			0	1	0	0	04H
1	1			0	1	0	1	05H

该指令用来设置显示寄存器的地址;如果地址设为0C6H 或更高,数据被忽略,直到有效地址被设定; 上电时,地址默认设为00H。

## 3、显示控制

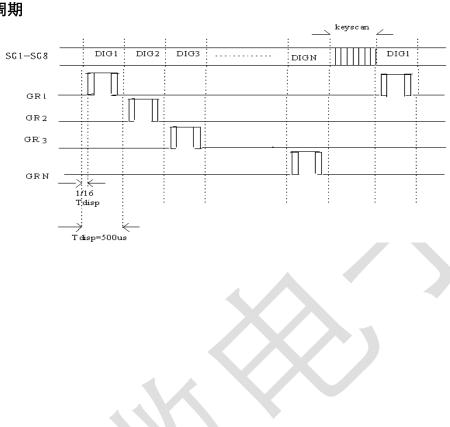
MSB

LSB

В7	B6	B5	B4	В3	B2	В1	во	功能	说明
1	0				0	0	0		设置脉冲宽度为 1/16
1	0				0	0	1		设置脉冲宽度为 2/16
1	0				0	1	0		设置脉冲宽度为 4/16
1	0				0	1	1	消光数量设置	设置脉冲宽度为 10/16
1	0	无关项	页,填		1	0	0	<b>/</b> 月儿 <b>奴</b> 里	设置脉冲宽度为 11/16
1	0	(	)		1	0	1		设置脉冲宽度为 12/16
1	0				1	1	0		设置脉冲宽度为 13/16
1	0				1	1	1		设置脉冲宽度为 14/16
1	0			0				显示开关设置	显示关
1	0			1				业小丌大以且	显示开



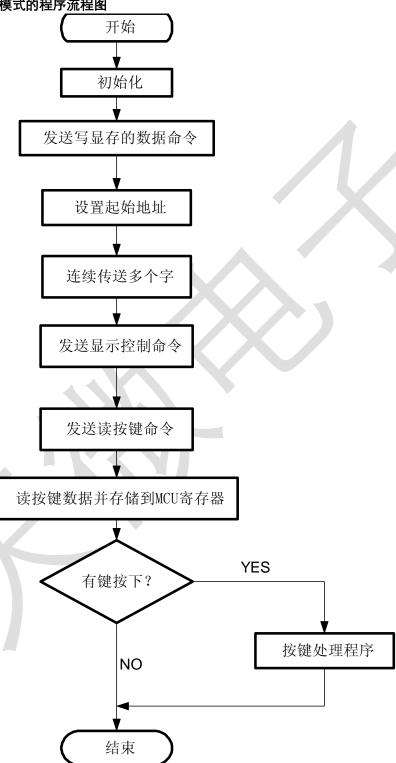
## 显示和键扫周期





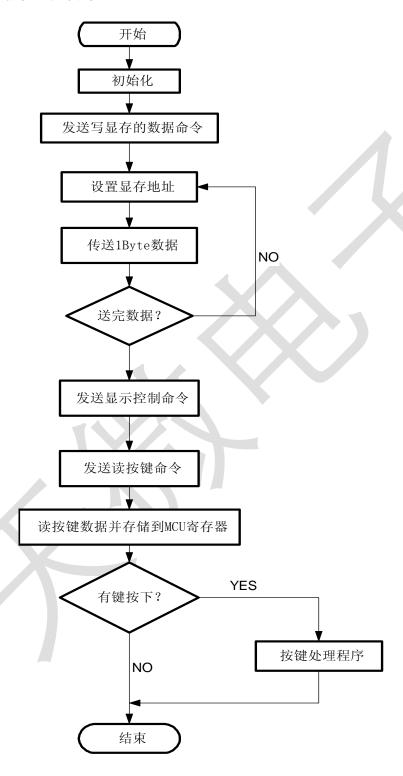
## 程序流程图

## 1、采用地址自动加一模式的程序流程图





## 2、采用固定地址的程序设计流程图



```
参考程序
    *版权信息:
                 深圳天微电子
    *文件名:
                TM1637
    *当前版本:
                1.0
    *单片机型号: AT89S52
                Keil uVision3
    *开发环境:
                 11.0592M
    *晶震频率:
                   把 TM1637 所有显示寄存器地址全部写满数据 Oxff, 并开显示, 然后再读按键值。
    *程序功能:
    */
   #include<reg52.h>
   #include<intrins.h>
   //定义端口
   sbit clk = P1^2;
   sbit dio = P1 \wedge 1;
   void Delay_us(unsigned int i)
                               //nus 延时
   {
           for(;i>0;i--)
           _nop_();
   }
   void I2CStart(void)
                               //1637 开始
           clk = 1;
           dio = 1;
           Delay_us(2);
           dio = 0;
   }
   void I2Cask(void)
                                  //1637 应答
   {
        clk = 0;
                                //在第八个时钟下降沿之后延时 5us, 开始判断 ACK 信号
         Delay_us(5);
         while(dio);
           clk = 1;
        Delay_us(2);
```

clk=0;



```
void I2CStop(void)
                                 // 1637 停止
{
         clk = 0;
         Delay_us(2);
         dio = 0;
         Delay_us(2);
         clk = 1;
         Delay_us(2);
         dio = 1;
}
void I2CWrByte(unsigned char oneByte) //写一个字节
{
     unsigned chari;
        for(i=0;i<8;i++)
            clk = 0;
             if(oneByte&0x01)
                                   //低位在前
             {
                  dio = 1;
             }
              else
             {
                  dio = 0;
             Delay_us(3);
            oneByte=oneByte>>1;
            clk=1;
            Delay_us(3);
unsigned char ScanKey(void)
                                            //读按键
{
      unsigned char rekey,rkey,i;
         12CStart();
         I2CWrByte(0x42);
                                             //读按键命令
         I2Cask();
         dio=1;
                                             // 在读按键前拉高数据线
         for(i=0;i<8;i++)
                                          //从低位开始读
             clk=0;
               rekey=rekey>>1;
```



```
Delay_us(30);
                 clk=1;
                 if(dio)
                 {
                     rekey=rekey | 0x80;
                 }
                 else
                 {
                    rekey=rekey | 0x00;
                 Delay_us(30);
             I2Cask();
            I2CStop();
         return (rekey);
   }
   void SmgDisplay(void)
                                          //写显示寄存器
       unsigned char i;
       I2CStart();
       I2CWrByte(0x40);
                                          // 40H 地址自动加 l 模式,44H 固定地址模式,本程序采
用自加1模式
       I2Cask();
       I2CStop();
       12CStart();
       I2CWrByte(0xc0);
                                          //设置首地址,
       12Cask();
          for(i=0;i<6;i++)
                                         //地址自加,不必每次都写地址
                I2CWrByte(0xff);
                                            //送数据
                I2Cask();
        }
           I2CStop();
           I2CStart();
           I2CWrByte(0x8f);
                                        //开显示 , 最大亮度
           I2Cask();
           I2CStop();
```

## LED 驱动控制专用电路

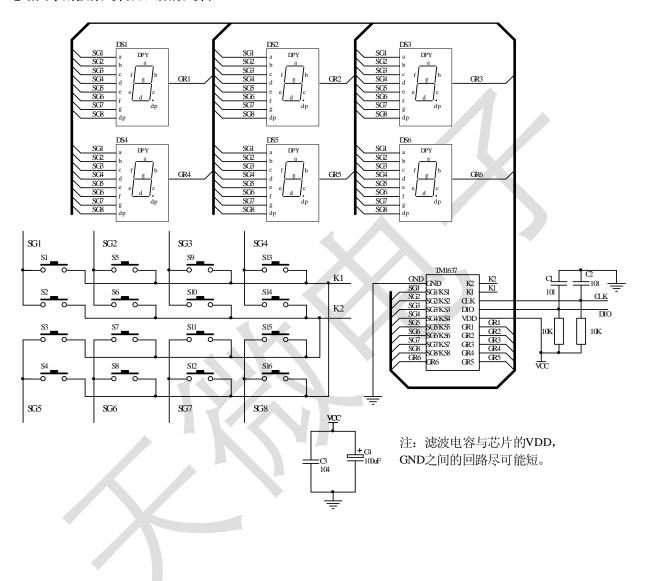
TM1637

```
void init()
                       //初始化子程序
{
  //初始化略
}
void main(void)
{
   unsigned char keydate;
   init();
                        //初始化
   SmgDisplay();
                         //写寄存器并开显示
   while(1)
      keydate=Scankey();
                           //读按键值
                                  ,读出的按键值不作处理。
  }
//=====end========
```



## 硬件连接图

### 电路图中所接数码管为共阳数码管





## 电气参数:

## 1、极限参数 (Ta = 25℃, Vss = 0 V)

参数	符号	范围	单位
逻辑电源电压	VDD	-0.5 ~+7.0	٧
逻辑输入电压	VII	-0.5 ~ VDD + 0.5	<b>V</b>
LED SEG 驱动输出电流	101	-200	mA
LED GRID 驱动输出电流	IO2	+20	mA
功率损耗	PD	400	mW
工作温度	Topt	-40 ~ +85	Ç
储存温度	Tstg	-65 ~+150	°C

# 2、正常工作范围(Ta = -40~+85℃, Vss = 0 V)

参数	符号	最小	典型	最大	单位	测试条件
逻辑电源电压	VDD		5		٧	-
高电平输入电压	VIH	0.7 VDD	-	VDD	<b>V</b>	-
低电平输入电压	VIL	0	-	0.3 VDD	<b>V</b>	-

## 3、电气特性 (Ta = -40~+85℃, VDD = 4.5 ~ 5.5 V, Vss = 0 V)

参数	符号	最小	典型	最大	单位	测试条件
高电平输出电流	loh1	-20	-25	-40	mA	GRID1~GRID6, Vo=vdd-2V
	loh2	-20	-30	-50	mA	GRID1~GRID6, Vo=vdd-3V
低电平输出电流	IOL1	80	140	-	mA	SEG1~SEG8 Vo=0.3V
低电平输出电流	Idout	4	-	-	mA	VO = 0.4V, dout
高电平输出电流容许量	Itolsg	-	-	5	%	VO=VDD - 3V, GRID1∼GRID6

TM1637

输出下拉电阻	RL		10		ΚΩ	K1~K2
输入电流	II	-	-	±1	μΑ	VI = VDD / VSS
高电平输入电压	VIH	0.7 VDD	-		٧	CLK, DIN
低电平输入电压	VIL	-	-	0.3 VDD	٧	CLK, DIN
滞后电压	VH	-	0.35	1	<b>\</b>	CLK, DIN
动态电流损耗	IDDdyn	-	-	5	mA	无负载,显示关

## 4、开关特性 (Ta = -40~+85℃, VDD = 4.5 ~ 5.5 V)

参数	符号	最小	典型	最大	单位	测	试条件
振荡频率	fosc	-	450	-	KHz	,	
	†PLZ	-	-	300	ns	CLK	( → DIO
传输延迟时间	†PZL	-	-	100	ns	CL = 15p	oF, RL = 10K Ω
	TTZH 1	-	1	2	μs	CL =	GRID1∼ GRID6
上升时间	TTZH 2	-	7	0.5	μs	300p F	SEG1~ SEG8
下降时间	TTHZ	1	-	120	μs	CL = 300pF, Segn, Gridn	
最大时钟频率	Fmax	-	-	500	KHz	占空比50%	
输入电容	Cl	-	-	15	рF		-

## 5、时序特性 (Ta = -40 ~+85℃, VDD = 4.5 ~ 5.5 V)

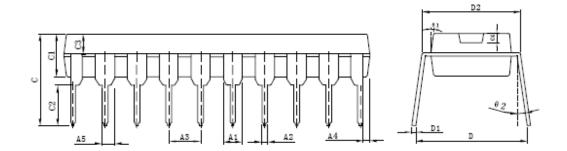
参数	符号	最小	典型	最大	单位	测试条件
时钟脉冲宽度	PWCLK	400	-	-	ns	-
数据建立时间	tSETUP	100	-	-	ns	-
数据保持时间	†HOLD	100	-	-	ns	-
等待时间	tWAIT	1	-	-	μs	CLK↑→CLK↓

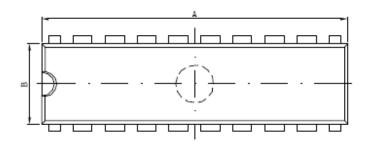


# LED 驱动控制专用电路

## IC封装示意图 DIP20

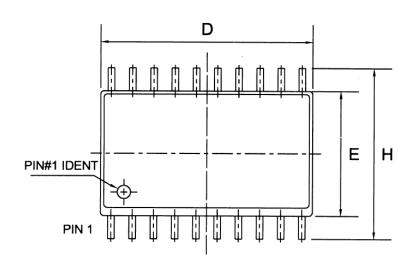
長 寸	最 小(m)	最大(100)	标准 尺寸	最小(mm)	最大(=)
A	24.50	24.70	C2	2.9	
A1	1. 40TYP		C3	1.5	6TYP
A2	0.43 0.57		C4	0.80TYP	
A3	2. 54TYP		D	7.87	8. 60
A4	0. 62TYP		D1	0.20	0.35
A5	0.95TYP		D2	7.62	7.87
В	6. 3	6. 5	9 1	8*	TYP
С	7. 5IYP		9 2	5°	TYP
C1	3.30	3. 50			

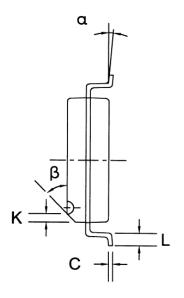


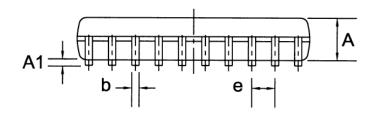




SOP20







Cumbal	Dimen	sions In Mill	meters	Dimensions In Inches			
Symbol	Min	Nom	Max	Min	Nom	Max	
Α	2.15	2.35	2.55	0.085	0.093	0.100	
A1	0.05	0.15	0.25	0.002	0.006	0.010	
b		0.40			0.016		
С		0.25			0.010		
D	12.40	12.70	13.00	0.488	0.500	0.512	
E	7.40	7.65	7.90	0.291	0.301	0.311	
е		1.27			0.050		
Н	10.15	10.45	10.75	0.400	0.411	0.423	
K		0.50			0.020		
L	0.60	0.80	1.00	0.024	0.031	0.039	
α	0		8 *	0 0		8 *	
β		45°			45°		



TM1637

## 修改说明

版本	修改日期	修改说明	
Ver1.0	2011-06-28	初版发行	
Ver2.0	2011-09-22	1.更改对 ack 信号的说明	
V 612.0	2011-07-22	2.更改例程中 ack 信号的程序错误	
		1、修改排版格式	
Ver1.2	2012-08-12	2、修改例程中 STOP 的时序	
		3、修改关于 ACK 信号的描述	

