Fall, 2018

■微算機系統與實驗講義

實驗八

LCM控制實驗

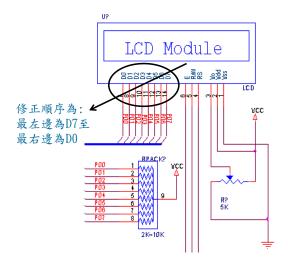
一、預習內容:

瞭解LCD Module工作原理以及相關的控制方法。請參考課本第七章7-126開始。

二、實驗說明:

(1) 接線部分:

在本次實驗中,用到的LCM 接腳是1~14,請使用附有可變電阻的14pin小電路板來接線(沒有的人就照著圖上接法),其中腳位1~2 為電源(腳位1 接 Gnd,腳位2 接Vcc,請勿接錯),腳位3 控制面板亮度(本實驗為接Gnd),腳位4~6 分別為RS、R/W和Enable,用來做暫存器的選擇,腳位7~14 則為Data Bus,詳細的線路接法如下圖所示。



以課本範例程式為例(7-161),其接線圖為P2接LCD DB0~DB7,P1.0接 LCM RS,P1.1接LCD R/W,P1.2接LCD E,LCD 1和3接Gnd,LCD 2接 Vcc。

(2) 控制說明:

1) 送Command

依照控制的指令先給定欲控制的值,再利用RS、R/W 和E 這三隻腳位,將值寫到Instruction register。

例如:

MOV A,#00111111B ;採用8位元資料存取/雙列字 ;5*10點矩陣字型

Microcomputer Systems and Lab

Fall, 2018

■微算機系統與實驗講義

CALL COMMAND

COMMAND:

MOV P1,#00000100B ;E=1, RW=0, RS=0

MOV P0,A

CALL DELAY60US ;延遲等訊號處裡完畢 MOV P1,#00000000B ;E=0,RW=0,RS=0

CALL DELAY60US ;延遲等訊號處裡完畢

RET

2) 送Data

用查表的方式讀取要顯示的值,不過這次是要把值寫到Data register。

例如:

MOVC A,@A+DPTR

CALL SDATA ;傳送資料至LCD顯示

SDATA:

MOV P1,#00000101B ;E=1, RW=0, RS=1

MOV P0,A

CALL DELAY60US ;延遲等訊號處裡完畢

 $MOV \qquad P1,\#00000001B \qquad ; E=0 \; , \; RW=0 \; , \; RS=1$

CALL DELAY60US ;延遲等訊號處裡完畢

RET

三、實驗要求:

(1) 基本題

將自己的學號顯示於LCM上面(從第一行最左邊開始)

(2) 進階題

請利用CG RAM自行設計特殊圖形或者字型,並顯示在螢幕上。利用特殊圖形造成動畫效果,例如紅綠燈號的小人走動,或者會跑步的狗。