2.4G PS/3 Jostick

作者：SZ08016
部门：AVE-2
时间：2009 年 11 月 30 日

1. 概要（General description）

随着技术的不断发展，很多经典的电视游戏被移植到了电脑上，或者是通过模拟器的方式在走进电脑游戏玩家的生活中。不过在经过一段时间之后，很多用户都发现，这些原本是通过游戏手柄在操作的游戏，在很多时候使用鼠标和键盘并不能完美的进行控制，而这时候使用无线游戏手柄就是进行游戏的最好解决方案。

2. 特征（Feature）

采用 2.4GHz 射频无线连接方式，摆脱了连线的困扰。手柄表面质感好，配置简单，按键手感舒适，且反应较为灵敏。工作方式里，由于 2.4G 频段使用带宽越来越紧张，造成器件间波段干扰也越来越严重，由此需要经过新技术来解决此问题，其中最有效的办法就是使用“跳频”通信方式。

控制核心，手柄使用：EM78P520+EM198850；主机使用：EM78M680+EM198850

3. 功能描述（Function descriptions）

游戏手柄采用了传统的布局方式，最左边是一个八方向的方向键，最右侧是四个按键，呈菱形分布，上面分别印着三角、方块、圆圈和叉子的标记，这和 PS/PS2 手柄的按键完全一样。在中间的则 4 个功能按键和两个迷你型的摇杆，其中 4 个按键分别对应选择（SELECT）、开始（START）以及模式选择键（MODE）和数字/模拟工作方式切换键（MACRO）。另外在手柄的顶部各有两个按钮，分别对应 L1、L2 和 R1、R2。
原理图(见附图 1,附图 2).

RF 游戏手柄

demo 样机

4. 电气特性（Electrical Characteristics）

- 工作环境温度：-10℃～80℃。
- 工作环境湿度：30%～95%RH。
- 工作频点：2402MHz - 2482MHz(为了做 FCC 测试，实际使用了 76 个频点)
- 供电电压
  采用 3V 电压供电系统
- 耗电电流
  搜索状态： 25.0-30.0mA
  正常工作时： Imax≤10mA (VDD=3.0V)
  待机状态： Imax≤3mA (VDD=3.0V，摇杆耗电大约 2mA)
- 功耗
  正常工作时： Wmax≤150MW (VDD=3.0V)
- 通讯距离：
  正常通讯时： Lmin≥10M (VDD=3.0±0.2V，办公室环境下)
- 对码过程中，采取先到先分配原则。即对码时需要先关闭所有手柄，此时主机开启强制通讯模式，依次打开手柄的对码模式，此顺序即为手柄通道的顺序，要更改必须重新对码。

5. Communication Protocol format（通信协议格式）

以主机接收端【sink】为基准，其时序如下，8ms 为一个周期（cycle），
第一时段(ComuClock = 0)分配给主机发数据命令
第二时段(ComuClock = 1)分配给 发送端【transmitter】1 (GamePad1)

<table>
<tr><td>周期号</td><td>0</td><td>1</td></tr>
<tr><td>时间</td><td>4ms</td><td>4ms</td></tr>
<tr><td rowspan="2">接收端
(RX)</td><td>CMD_TX</td><td>RX</td></tr>
<tr><td colspan="2">TX USB Input</td></tr>
<tr><td rowspan="2">发送端
(TX)</td><td>CMD_RX</td><td>TX</td></tr>
<tr><td colspan="2">Keyscan</td></tr>
</table>

6. Synchronization information packet format（同步帧数据格式）

Offset	Size	Field	Note
0	1 byte	Length	0X10
1	1 byte	PID_DATA	Constant = 0x00
2	1 byte	RX_IDH	Rand data, RX ID
3	1 byte	RX_IDL	
4	1 byte	CHN_FLAG	Gamepad status,each bit will stand for a Gamepad status
	Bit【0】	Gamepad X status	Gamepad communication status
	Bit【2..7】	reserve	reserve
5	1 byte	CommuStatusFlag	Communication function flag
	Bit【7】	DescriptorFinishFlag	
	Bit【6】	FccTestModeFlag	FCC test flag
	Bit【5】	ForceLinkModeFlag	
	Bit【4】	LinkModeFlag	
	Bit【3】	EEpromWRStatusFlag	
	Bit【2】	LoseFrameStatusFlag	
	Bit【1】	NormalStatusFlag	
	Bit【0】	SearchStatusFlag	
6	1 BYTE	DirectionCtrl	0:sink to transmitter 1:transmitter to sink
7	1 byte	N_CHN	Total Gamepads and Frequency index N_CHN= ((TotalGamepads<<4) & 0xF0)|(CH_NO & 0x0F) TotalGamepads defined by Sink
8	1 byte	BYTE1	Ctrl data1【Gamepad1 ID】
..	..	..	..
31	1 byte	Ver. num	Defined by Dongle

NOTE:

1) **RX_IDH、RX_IDL** 两个 BYTE 是由主机在对码时随机生成的数据；
2) TX1_ID = (RX_IDL & 0xF0) | 0x01
3) 帧同步头使用 7 Byte：**RX_IDH、RX_IDL、CHN_FLAG、CommunicateStatusFlag、DirectionCtrl、N_CHN**

7. Communication information packet format（通讯帧数据格式）

Offset	Size	Field	Note
0	1 BYTE	Length	0x17
1	1 byte	PID_DATA	Constant = 0x00
2	1 byte	RX_IDH	Rand data, RX ID
3	1 byte	RX_IDL	
4	1 byte	CHN_FLAG	Gamepad status,each bit will stand for a gamepad status
5	1 byte	CommuStatusFlag	Communication function flag
6	1 byte	DirectionCtrl	0:sink to transmitter 1:transmitter to sink
7	1 byte	TX_ID	Transmitter ID. Share the position of N_CHN
8	1 byte	Data1	rocker left-x(left-right) RF transmitter data
9	1 byte	Data2	rocker left-y(up-down) RF transmitter data
10	1 byte	Data3	rocker right-x(left-right) RF transmitter data
11	1 byte	Data4	rocker right-y(up-down) RF transmitter data
12	1 byte	Data5	Bit0 bit1 bit2 bit3 bit4 bit5 bit6 bit7 A_1 B_2 C_3 D_4 L1_5 R1_6 L2_7 R2_8
13	1 byte	Data6	bit7 bit6 Bit5 Bit4 Bit3 bit2 bit1 bit0 SELECT_9 START_10 LSW_11 RSW_12 MODE_13 MACRO_14 TEST1 TEST2 MODE: 1:DealWithDigital 0:DealWithAnalog (default:1)
14	1 byte	Data7	
	Bit【7..4】	Hat Switch	000:00’ 001:45’ 010:90’ 011:135’ 100:180’ 101:225’ 110:270’ 111:315’
	Bit【3..0】	reserve	Constan = 0
..	..	..	..
31	1 byte	Ver.Num	Software version number. Defined by GamePad

NOTE:

1）红色字体为同步信息关键字，搜索模式和正常模式必须包含

2）蓝色字体是正常传送的手柄数据，在正常模式下传送，

3）绿色字体暂时未作使用，预留用做用新增功能的数据通道，主机可以不做任何处理

8. 伪随机频点列表

EM198810 跳频频点从 2402MHz - 2482MHz，为配合认证测试，频点范围边沿两端各自内收 2.5MHz，即实际工作频点范围取：2405MHz - 2479MHz

```
CH_TABLE:
  RETL        @20        ;00 ;0x14
  RETL        @38        ;01 ;0x26
  RETL        @56        ;02 ;0x38
  RETL        @79        ;03 ;0x4F
  RETL        @4         ;04 ;0x04
  RETL        @23        ;05 ;0x17
  RETL        @42        ;06 ;0x2A
  RETL        @61        ;07 ;0x3D
  RETL        @7         ;08 ;0x07
  RETL        @27        ;09 ;0x1B
  RETL        @47        ;10 ;0x2F
  RETL        @62        ;11 ;0x3E
  RETL        @10        ;12 ;0x02
```

```
RETL            @31         ;13 ;0x1F
RETL            @52         ;14 ;0x34
RETL            @63         ;15 ;0x3F
RETL            @13         ;16 ;0x0D
RETL            @35         ;17 ;0x23
RETL            @57         ;18 ;0x39
RETL            @64         ;19 ;0x40
RETL            @16         ;20 ;0x10
RETL            @39         ;21 ;0x27
RETL            @43         ;22 ;0x2B
RETL            @65         ;23 ;0x41
RETL            @19         ;24 ;0x13
RETL            @24         ;25 ;0x18
RETL            @48         ;26 ;0x30
RETL            @66         ;27 ;0x42
RETL            @22         ;28 ;0x16
RETL            @28         ;29 ;0x1C
RETL            @53         ;30 ;0x35
RETL            @67         ;31 ;0x43
RETL            @6          ;32 ;0x06
RETL            @32         ;33 ;0x20
RETL            @58         ;34 ;0x3A
RETL            @68         ;35 ;0x44
RETL            @9          ;36 ;0x09
RETL            @36         ;37 ;0x24
RETL            @44         ;38 ;0x2C
RETL            @69         ;39 ;0x45
RETL            @12         ;40 ;0x0C
RETL            @40         ;41 ;0x28
RETL            @49         ;42 ;0x31
RETL            @70         ;43 ;0x46
RETL            @15         ;44 ;0x0F
RETL            @25         ;45 ;0x19
RETL            @54         ;46 ;0x36
RETL            @71         ;47 ;0x36
RETL            @18         ;48 ;0x12
RETL            @29         ;49 ;0x1D
RETL            @59         ;50 ;0x3B
RETL            @72         ;51 ;0x48
RETL            @21         ;52 ;0x15
RETL            @33         ;53 ;0x21
RETL            @45         ;54 ;0x2D
RETL            @73         ;55 ;0x49
RETL            @5          ;56 ;0x05
RETL            @37         ;57 ;0x25
RETL            @50         ;58 ;0x32
RETL            @74         ;59 ;0x4A
```

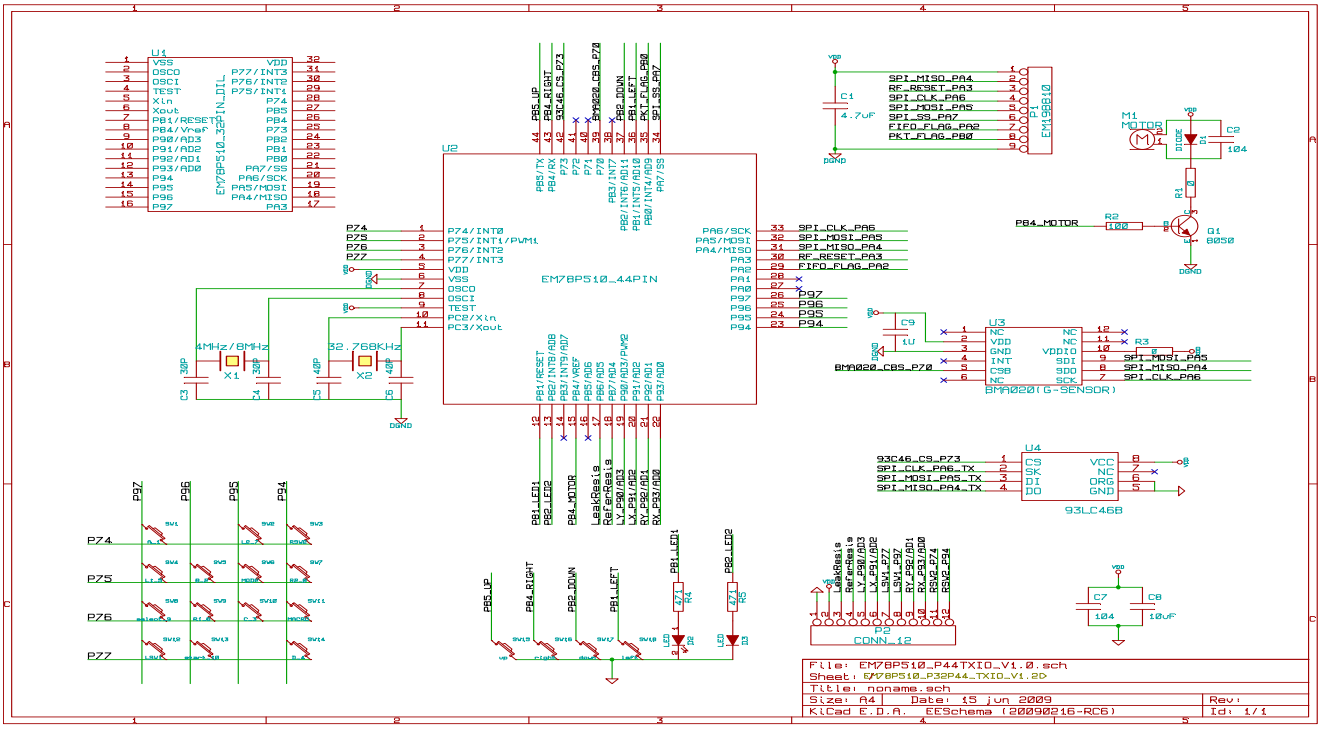
```
RETL            @8          ;60 ;0x08
RETL            @41         ;61 ;0x29
RETL            @55         ;62 ;0x37
RETL            @75         ;63 ;0x4B
RETL            @11         ;64 ;0x03
RETL            @26         ;65 ;0x1A
RETL            @60         ;66 ;0x3C
RETL            @76         ;67 ;0x4C
RETL            @14         ;68 ;0x0E
RETL            @30         ;69 ;0x1E
RETL            @46         ;70 ;0x2E
RETL            @77         ;71 ;0x4D
RETL            @17         ;72 ;0x11
RETL            @34         ;73 ;0x22
RETL            @51         ;74 ;0x33
RETL            @78         ;75 ;0x4E
```

选用了 76 个频点进行伪随机，频点针对 multi-1v1（4 组）经过相关算法，对跳频点做有优化。各设备频点列表必须依此进行跳变

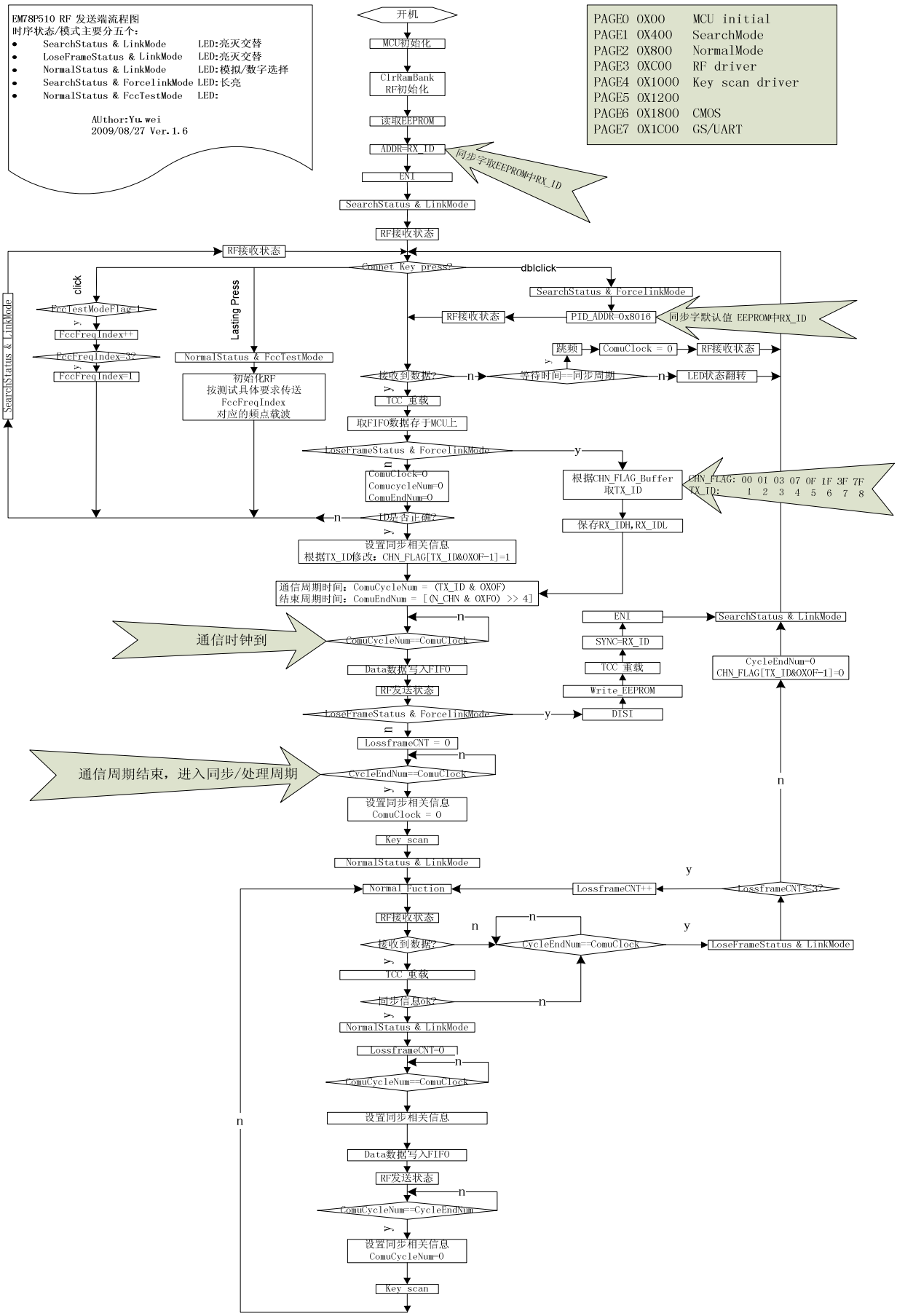
9. 心得：

一对多技术已经成熟，多机一对一的抗干扰机制也日趋完善，以义隆 MCU 为主控的 2.4G 控制类通信产品可以由业务提单做推广。

10. 原理图及流程图



手柄原理图


EM78P510 RF 发送端流程图
时序状态/模式主要分五个：
SearchStatus & LinkMode LED:亮灭交替
LoseFrameStatus & LinkMode LED:亮灭交替
NormalStatus & LinkMode LED:模拟/数字选择
SearchStatus & ForcelinkMode LED:长亮
NormalStatus & FccTestMode LED:
AUthor:Yu.wei
2009/08/27 Ver.1.6
PAGE0 0X00 MCU initial
PAGE1 0X400 SearchMode
PAGE2 0X800 NormalMode
PAGE3 0XC00 RF driver
PAGE4 0X1000 Key scan driver
PAGE5 0X1200
PAGE6 0X1800 CMOS
PAGE7 0X1C00 GS/UART
开机
MCU初始化
ClrRamBank
RF初始化
读取EEPROM
ADDR=RX_ID
同步字取EEPROM中RX_ID
ENI
SearchStatus & LinkMode
RF接收状态
RF接收状态
Connet Key press?
click
dblclick
Lasting Press
FccTestModeFlag=1
FccFreqIndex++
FccFreqIndex=3?
FccFreqIndex=1
NormalStatus & FccTestMode
初始化RF
按测试具体要求传送
FccFreqIndex
对应的频点载波
SearchStatus & ForcelinkMode
RF接收状态
PID_ADDR=0x8016
同步字默认值 EEPROM中RX_ID
跳频
ComuClock = 0
RF接收状态
接收到数据?
等待时间==同步周期
LED状态翻转
TCC 重载
取FIFO数据存于MCU上
LoseFrameStatus & ForcelinkMode
ComuClock=0
ComucycleNum=0
ComuEndNum=0
ID是否正确?
根据CHN_FLAG_Buffer
取TX_ID
CHN_FLAG: 00 01 03 07 0F 1F 3F 7F
TX_ID: 1 2 3 4 5 6 7 8
保存RX_IDH,RX_IDL
设置同步相关信息
根据TX_ID修改：CHN_FLAG[TX_ID&0X0F-1]=1
通信周期时间：ComuCycleNum = (TX_ID & 0X0F)
结束周期时间：ComuEndNum = [(N_CHN & 0XF0) >> 4]
通信时钟到
ComuCycleNum==ComuClock
Data数据写入FIFO
RF发送状态
LoseFrameStatus & ForcelinkMode
ENI
SYNC=RX_ID
TCC 重载
Write_EEPROM
DISI
SearchStatus & LinkMode
CycleEndNum=0
CHN_FLAG[TX_ID&0X0F-1]=0
LossframeCNT = 0
通信周期结束，进入同步/处理周期
CycleEndNum==ComuClock
设置同步相关信息
ComuClock = 0
Key scan
NormalStatus & LinkMode
Normal Fuction
LossframeCNT++
LossframeCNT>3?
RF接收状态
接收到数据?
CycleEndNum==ComuClock
LoseFrameStatus & LinkMode
TCC 重载
同步信息ok?
NormalStatus & LinkMode
LossframeCNT=0
ComuCycleNum==ComuClock
设置同步相关信息
Data数据写入FIFO
RF发送状态
ComuCycleNum==CycleEndNum
设置同步相关信息
ComuCycleNum=0
Key scan

手柄流程图

11 部分代码

```
/*****************************************************************
* Filename      :   EM78P520_32PIN44PIN_TX.ASM
* Author        :   yu.wei
* Company       :   ELAN
* VERSION       :   1.1
* CRYSTAL       :   8MHZ
* Creat date    :   2009/11/4
* tool ver.     :   WicePlus 2.7/eUIDE
* Description   :   modify for code conformity
*****************************************************************/
;-----------------------------------------------------------------
include "D:\include\EM78xx\EM78P520.H"
include "D:\include\EM78xx\EM78Math.H"
include "D:\include\EM78xx\EM78CtrlIns.H"
include "config.h"
include "P520txP44.H"
include "EM198850_For_EM78P520.ASM"
include "P520SkipFreqFunc.ASM"
include "XX93C46_For_EM78P520.ASM"
;include "CmosSensorDev.ASM"
;include "FccTest.asm"

;--------------------------MAIN PROGRAM---------------------------
        ORG                     0X00
        LJMP                    INITIAL
        ORG                     0X03
        LJMP                    TCC_INT
        ORG                     0X06
        LJMP                    EXTERNAL_INT
        ORG                     0X09
        LJMP                    WDT_INT
        ORG                     0X0C
        LJMP                    TIMER1_INT
        ORG                     0X0F
        LJMP                    TIMER2_INT
        ORG                     0X12
        LJMP                    AD_INT
        ORG                     0X15
        LJMP                    UART_INT
        ORG                     0X18
        LJMP                    SPI_INT
        ORG                     0X1B
        LJMP                    LVD_INT

        ORG                     0X100
;========================== TCC Interrupt Service ================================
TCC_INT:
        PUSH A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,ATcc_Temp,StatusTCC_Temp,RSRTcc_TEMP
        BANK                    0
        BC                      ISR,TCIF                ;clear TCC interrupt flag
        JBC                     SearchStatusFlag/16,SearchStatusFlag%16
        JMP                     Search_Status_Mode
        JBC                     LoseFrameStatusFlag/16,LoseFrameStatusFlag%16
        JMP                     LoseFrame_Status_Mode
        JBC                     NormalStatusFlag/16,NormalStatusFlag%16
        JMP                     Normal_Status_Mode
        JMP                     TCC_INT_END
;-------------------------------------------------------------------------
        Normal_Status_Mode:
                ;MOV             A,@0x07                 ; N=31,P=256,f=8MHz ==> T=1ms
                ;MOV             TWTCR,A
                MOV             A,@(256-31)             ; load initial value
                MOV             TCC,A
```

```
                JMP             TCC_INT_END
;-----------------------------------------------------------------
        Search_Status_Mode:
                ;MOV            A,@0X07                 ; N=250,P=256,f=8MHz ==> T=8ms
                ;MOV            TWTCR,A
                MOV             A,@(256-250)            ; load initial value
                MOV             TCC,A
                BANK            2
                INC             KeySystemTimeCNT
                INC             LEDSystemTimeCNT
                JMP             TCC_INT_END
;-----------------------------------------------------------------
        LoseFrame_Status_Mode:
                ;MOV            A,@0x07                 ; N=31,P=256,f=8MHz ==> T=1ms
                ;MOV            TWTCR,A
                MOV             A,@(256-31)             ; load initial value
                MOV             TCC,A
                JMP             TCC_INT_END
TCC_INT_END:
        BANK                    0
        MOV                     A,@0B00100000           ; (test)P85 exchange when intrrupt
        XOR                     PORT8,A
        INC                     ComuClock
        POP A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,ATcc_Temp,StatusTcc_Temp,RSRTcc_TEMP
        RETI

EXTERNAL_INT:
        PUSH A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,AExt_Temp,STATUSExt_Temp,RSRExt_Temp
        BANK                    1
        CLR                     EISR                    ;clear the external interrupt flag
        POP A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,AExt_Temp,StatusExt_Temp,RSRExt_Temp
        RETI

WDT_INT:
        RETI

AD_INT:
        RETI

TIMER1_INT:
        PUSH A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,A1_Temp,Status1_Temp,RSR1_Temp
        BANK                    0
        BC                      ISR,T1IF                ; clear Timer1 interrupt flag
        ;MOV                    A,@0B00100000           ; (test)P85 exchange when intrrupt
        ;XOR                    PORT8,A
        BANK                    2
        MOV                     A,@255                  ; N=256, Auto reload
        MOV                     T1PD,A
        INC                     SleepCNT                ; 2s    at a time
        MOV                     A,SleepCNT
        SUB                     A,@SetSleepTime         ;
        JBC                     STATUS,C
        JMP                     TIMER1_INT_END
        BS                      IntoSleepFlag/16,IntoSleepFlag%16
        ;BANK                   0
        ;MOV                    A,@0B00001000           ; (test)P83 exchange when intrrupt
        ;XOR                    PORT8,A
        CLR                     SleepCNT
  TIMER1_INT_END:
        NOP
        POP A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,A1_Temp,STATUS1_Temp,RSR1_Temp
        RETI

TIMER2_INT:
        PUSH A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,A2_Temp,STATUS2_Temp,RSR2_Temp
```

```
        BANK                    2
        BC                      T2CR,T2IF                   ; clear Timer2 interrupt flag
        INC                     IOcheckTimeCNT
        ;BANK                   0
        ;MOV                    A,@0B00100000               ; (test)P85 exchange when intrrupt
        ;XOR                    PORT8,A
        POP A_Temp,STATUS_Temp,RSR_Temp,@4,A2_Temp,STATUS2_Temp,RSR2_Temp
        RETI
UART_INT:
        RETI
SPI_INT:
        RETI
LVD_INT:
        RETI

;=============================================================
;========================= Begin Program =====================
INITIAL:
        NOP
        DISI
        NOP
        WDTC
        ClrCommRamBank
        NOP
        ClrRamBank
        NOP
        CALL                    IO_INITIAL
        NOP
        BANK                    0
        BC                      AT93C46_CS/16,AT93C46_CS%16         ; Disable 93C46
        BS                      SPI_SS/16,SPI_SS%16                 ; Disable EM198810
        LCALL                   EM198850_RESET
        NOP
        NOP

;=====================================================================
        LCALL                   IO_93C46_INITIAL    ; Set I/O
        BANK                    0
        BC                      AT93C46_CS/16,AT93C46_CS%16     ; Disable 93C46
        BS                      SPI_SS/16,SPI_SS%16             ; Disable EM198810
        MOV                     A,@0X00
        MOV                     DataAddressInEEPROM,A
        MOV                     A,@0X60
        MOV                     DataAddressInMCU,A
        mREAD                   DataAddressInEEPROM,@0,DataAddressInMCU,@16
        mEWDS
        LCALL                   IO_93C46_QUIT           ; Set I/O
        BC                      AT93C46_CS/16,AT93C46_CS%16     ; Disable 93C46
        BS                      SPI_SS/16,SPI_SS%16             ; Disable EM198810

        BANK                    0
        MOV                     A,RX_IDH_Buffer         ; Read ID
        BANK                    1
        MOV                     RX_IDH,A
        BANK                    0
        MOV                     A,RX_IDL_Buffer
        BANK                    1
        MOV                     RX_IDL,A
        BANK                    0
        MOV                     A,TX_ID_Buffer
        BANK                    1
        MOV                     TX_ID,A
        BANK                    0
        BC                      AT93C46_CS/16,AT93C46_CS%16         ; Disable 93C46
        BS                      SPI_SS/16,SPI_SS%16                 ; Disable EM198810
```

```
        BANK            1
        MOV             A,@0XFF             ; judge RX_ID,TX_ID
        XOR             A,RX_IDH
        JBC             STATUS,Z
        JMP             Used_Default_Sync
        MOV             A,@0XFF
        XOR             A,RX_IDL
        JBC             STATUS,Z
        JMP             Used_Default_Sync
        JMP             Start_Up
Used_Default_Sync:
        MOV             A,@RX_IDH_DEFAULT           ; SYNC ,used default 0X0DB3
        MOV             RX_IDH,A
        MOV             A,@RX_IDL_DEFAULT
        MOV             RX_IDL,A

;=============================================================================
Start_Up:
        LCALL           CHANGE_ADDRESS_VALUE
        CLR             CH_NO
        LCALL           RF_FREQ_SET

        ENI
        BANK            0
        CLR             ComuClock
        CLR             ComuCycleNum
        CLR             ComuEndNum
        BS              LED1_STATUS/16,LED1_STATUS%16           ; PORT81,LED
        BC              AT93C46_CS/16,AT93C46_CS%16             ; Disable 93C46
        BS              SPI_SS/16,SPI_SS%16                     ; Disable EM198810

        CLR             SleepCNT
        CLR             CommuStatusFlag
        CLR             GeneralStatusFlag1
        CLR             GeneralStatusFlag2
        CLR             CHN_FLAG

        BANK            2
        MOV             A,@0XFF
        MOV             KeystokeFlag_Befor,A
        MOV             KeystokeTimeCNT,A
;-----------------------------------------------------------------
        ;CALL            SearchLinkMode_Set
        BS              SearchStatusFlag/16,SearchStatusFlag%16     ;set search mode
        BC              NormalStatusFlag/16,NormalStatusFlag%16     ;Clear normal mode
        BC              LoseFrameStatusFlag/16,LoseFrameStatusFlag%16   ;Clear LoseFreq mode
        BC              EEpromWRStatusFlag/16,EEpromWRStatusFlag%16
        BS              LinkModeFlag/16,LinkModeFlag%16
        BC              ForceLinkModeFlag/16,ForceLinkModeFlag%16
        BC              FccTestModeFlag/16,FccTestModeFlag%16
;-----------------------------------------------------------------
        NOP

;=============================================================================
MAIN:
        LCALL           Search_Equipment
        BANK            0
        BC              LED1_STATUS/16,LED1_STATUS%16
        LCALL           Normal_Communicate
        NOP
        JMP             MAIN
```