

# Sterowanie wskaźnikami ciekłokrystalicznymi

## Sterownik wyświetlacza graficznego

*W drugiej części artykułu poświęconego wyświetlaczom LCD omawiamy zagadnienia związane ze sterowaniem wyświetlaczy graficznych. Ze względu na znaczną objętość artykułu, jego dokończenie przedstawimy za miesiąc.*

W drugiej części artykułu o wskaźnikach ciekłokrystalicznych zajmemy się obsługą graficznych. Wyświetlacze graficzne składają się z dwuwymiarowej matrycy punktów, które indywidualnie sterowane umożliwiają wyświetlanie nie tylko kilku lub kilkunastu wierszy tekstu, ale również obrazów graficznych. Nowoczesne moduły graficzne dorównują rozdzielczością kartom graficznym typu SVGA i 15" monitorom kolorowym. Do zastosowań kontrolno-pomiarowych w zupełności wystarczą małe jednokolorowe wyświetlacze o rozdzielczości rzędu 100x100 punktów.

Istotną, praktyczną wadą dostępnych modułów wyświetlaczy jest konieczność stosowania skomplikowanych układów sterujących. Obraz na wyświetlaczu ciekłokrystalicznym, przechowywany w pamięci obrazu RAM, podobnie jak w zwykłym monitorze komputerowym generowany jest liniami. W zależności od konstrukcji wyświetlacza możliwe jest jednocześnie odświeżanie kilku sekcji ekranu. Niestety producenci wyświetlaczy graficznych stosują indywidualne specyfikacje do swoich produktów, co więcej, informacje te przynajmniej do niedawna były skrytycznie ukrywane, co nie ułatwiało indywidualnym konstruktorom życia.

Obecnie dostępne są na rynku dwie kategorie modułów: sterowane szeregowo i z zintegrowaną elektroniką. Moduły sterowane szeregowo są znacznie tańsze, ale - jak wcześniej wspomniano - wymagają zewnętrznych układów sterujących. Do szybkich zastosowań, w ocenie piszącego te słowa, nadają się jedynie wskaźniki zintegrowane z elektroniką sterującą.

W skład układu sterującego wyświetlaczem wchodzi kontroler, sterowniki linii i kolumn samej matrycy graficznej oraz pamięć RAM ekranu. Jako kontroler zintegrowanych sterowników najczęściej stosuje się układ HD61830B (lub zgodny) firmy Hitachi. Dostępne są również inne interesujące układy jak na przykład HD63645, który całkowicie emuluje MC6845, czyli klasyczny sterownik terminali alfanumerycznych i graficznych.

W dalszej części opracowania przedstawiony zostanie sposób obsługi sterownika wyświetlacza LMG6400PLGR firmy Hitachi.

Wyświetlacze z serii LMG640X posiadają zintegrowany sterownik HD61830B i umożliwiają wyświetlanie w trybie tekstowym do 40 znaków w 16 wierszach lub jednokolorowej grafiki o rozdzielczości 240 na 128 punktów. Wewnętrzny generator znaków umożliwia wyświetlanie do 160 glików na matrycy 5x7 lub 32 na matrycy 5x11. Generator znaków jest zgodny z ASCII (ISO646).

Znaki o kodach powyżej 128, podobnie jak w przypadku kontrolera HD44780, zawierają wybór glików Kata-kana i greckich. Sterownik wyświetlacza LMG640X posiada również zintegrowaną pamięć RAM o pojemności 8kB. Cały moduł ma wymiary 159x101x9,5mm z ekranem 126x71mm i kwadratowym punktem o rozmiarze 0,47mm.

Wyświetlacz oprócz sygnałów sterujących wymaga dwu napięć zasilających oraz napięcia sterującego kontrastem. Do zasilania części cyfrowej wyświetlacza stosuje się napięcie +5V, natomiast do zasilania matrycy LCD wymagane jest stałe napięcie -15V. Napięcie sterujące kontrastem uzyskuje się z suwaka potencjometru o wartości 10..20k $\Omega$ . Sposób podłączenia napięć zasilających wyświetlacz i potencjometru kontrastu przedstawiony jest na rys. 1.

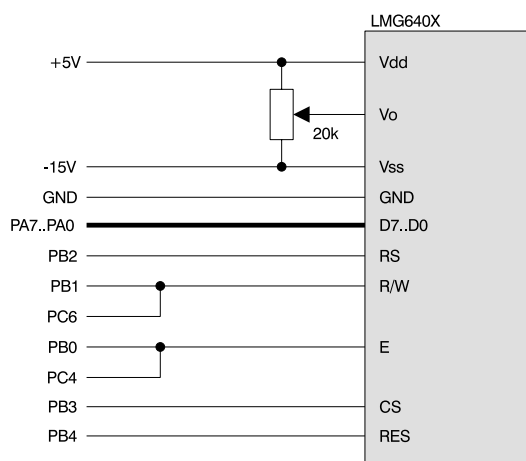
W przypadku sterowania wskaźnikiem z płyty głównej komputera PC uzyskanie napięcia -15V nie jest wprost możliwe. Przeprowadzone próby pokazały jednak, że wyświetlacz działa poprawnie, gdy polaryzuje się go dostępnym z zasilacza napięciem -12V. Sygnały sterujące sterownikiem wyświetlacza LMG640X wyprowadzone są na 20-stykowe złącze, do którego można podlutować pojedynczą szynę z kołkami Berga i złączem do kabla wstęgowego.

### Interfejs układu HD61830B

Podobnie jak w przypadku wcześniej opisanego układu HD44780, interfejs układu HD61830B przeznaczony jest do bezpośredniej współpracy z szyną procesorów 6502/6800. Podobne są więc sekwencje sygnałów sterujących. Procedura zapisu do układu HD61830B rozpoczyna się od ustawienia linii RS (RS=1, dane lub RS=0, rozkaz) i linii R/W (R/W=0, zapis lub RW=1, odczyt).

Każdy cykl rozpoczyna się rosnącym zboczem sygnału zezwalającego E. Dane do rejestru wewnętrzznego wpisywane są zboczem opadającym E. Podobnie cykl odczytu inicjowany jest ustawieniem linii RS i R/W, a sam odczyt dokonywany jest w czasie aktywności linii E. Wyświetlacz LMG640X, oprócz przedstawionych sygnałów RS, RW i E, dodatkowo posiada wejście wybierające CS (CS=0: układ aktywny, CS=1: układ nieaktywny) oraz sygnał zerowania RES (RES=0 - zerowanie kontrolera, RES=1 - wkład pracuje). Podobnie jak w przypadku kontrolera HD44780 obowiązują ograniczenia dynamiczne cykli dostępu. Sygnały CS, RS i RW muszą być stabilne na co najmniej 140ns przed pojawieniem się rosnącego zbocza E. Czas trwania aktywności sygnału E nie może być krótszy niż 450ns, a cały cykl zapisu lub odczytu musi trwać co najmniej 1 $\mu$ s.

Przebiegi czasowe cykli zapisu i odczytu przedstawione na rys. 2 i 3 realizowane



Rys. 1.



```

*****/
void lcggotoxy(int x,int y)
{
    int n=40*y+x;

    lcgout (SETCURLADDR,n&0xff);
    lcgout (SETCURHADDR,n>>8);
}

*****
* zapisanie znaku na ekran tekstowy
*****/
void lcgputc(char c)
{
    lcgout (LCGWRDATA,c);
}

*****
* zapis ciągu znaków na ekran tekstowy
*****/
void lcgputs(char *s)
{
    while(*s) lcgout (LCGWRDATA,*s++);
}

*****
* ustawianie/kasowanie punktu na ekranie graficznym
*****/
void lcgpixel(int x,int y,int c)
{
    int loc;
    char pixel;

    loc=(y*240+x)/8;
    /*
    adres w VRAM*/
    pixel=(y*240+x)%8;          /* numer bitu*/

    lcgout (SETCURLADDR,loc&0xff); /* ustawienie kursora*/
    lcgout (SETCURHADDR,loc>>8);
    if(c=0)
        lcgout (LCGCLEARBIT,pixel);
    else
        lcgout (LCGSETBIT,pixel);
}

*****
* rysowanie linii, algorytm Bresenham'a
*****/
void lcgline(int x1,int y1,int x2,int y2,int c)
{
    int d,dx,dy;
    int ainc,binc,yinc;
    int x,y;

    if(x1>x2){
        swap(&x1,&x2);
        swap(&y1,&y2);
    }

    if(x2==x1){
        if(y1>y2) swap(&y1,&y2);
        for(d=y1;d<y2;d++) lcgpixel(x1,d,1);
        return;
    }

    if(y2>y1) yinc=1; else yinc=-1;

    dx=x2-x1;
    dy=abs(y2-y1);
    d=2*dy-dx;
    ainc=2*(dy-dx);
    binc=2*dy;
    x=x1;
    y=y1;
    lcgpixel(x,y,c);
    x=x1+1;

    do{
        if(d>=0){
            y+=yinc;
            d+=ainc;
        }else
            d+=binc;
        lcgpixel(x,y,c);
    }while(++x<x2);
}

*****
* rysowanie prostokąta
*****/
void lcgrectangle(int x1,int y1,int x2,int y2,int c)
{
    lcgline(x1,y1,x2,y1,c);
    lcgline(x1,y2,x2,y2,c);
    lcgline(x1,y1,x1,y2,c);
    lcgline(x2,y1,x2,y2,c);
}

*****
* funkcja pomocnicza grafiki
*****/
void swap(int *a,int *b)
{
    int c;

    c=*a;
    *a=*b;
    *b=c;
}

*****
* funkcja pomocnicza grafiki
*****/
void lcg4pixels(int x,int y,int xc,int yc,int c)
{
    lcgpixel(xc+x,yc+y,c);
    lcgpixel(xc-x,yc+y,c);
    lcgpixel(xc+x,yc-y,c);
    lcgpixel(xc-x,yc-y,c);
}

*****
* rysowanie elipsy, algorytm Bresenham'a
*****/
void lcgellipse(int xc,int yc,int a0,int b0,int c)
{
    int x=0;
    int y=b0;
    float a=a0;
    float b=b0;
    float asqr=a0*a0;
    float twoasqr=2*a0*a0;
    float bsqr=b0*b0;
    float twobsqr=2*b0*b0;
    float d=bsqr-asqr*b+asqr/4;
    float dx=0;
    float dy=twoasqr*b;

    while(dx<dy){
        lcg4pixels(x,y,xc,yc,c);
        if(d>0){
            y--;
            dy-=twoasqr;
            d-=dy;
        }
        x++;
        dx+=twobsqr;
        d+=bsqr+dx;
    }
    d=d+(3*(asqr-bsqr)/2-(dx+dy))/2;
    while(y>=0){
        lcg4pixels(x,y,xc,yc,c);
        if(d<0){
            x++;
            dx+=twobsqr;
            d+=dx;
        }
        y--;
        dy-=twoasqr;
        d=d+asqr-dy;
    }
}

*****
* rysowanie okręgu
*****/
void lcgcircle(int x,int y,int r,int c)
{
    lcgellipse(x,y,r,r,c);
}

```

Listing 2. Przykład programu obsługi wskaźnika LMG640X.

```

#include "HD61830.h"

void main(void)
{
    lcdgraph();

    lcgrectangle(0,0,239,127,1);
    lcgline(1,1,239,127,1);
    lcgline(239,0,0,127,1);
    lcgline(0,63,239,63,1);
    lcgline(120,0,120,127,1);
    lcgrectangle(80,23,160,103,1);
    lcgcircle(120,63,40,1);
    lcgellipse(120,63,80,47,1);
}

```

są za pomocą funkcji *lcgwr()* i *lcgrd()* zebranych w bibliotece *HD61830.h* i przedstawionych na **list. 1**.

Funkcja *lcgwait()*, wykonywana na początku cykli dostępu, sprawdza stan gotowości kontrolera. W standardowych konfiguracjach szyn ISA komputerów PC, cykle zapisu i odczytu (instrukcje *outportb* i *inportb*) trwają 1µs. Możliwa jest więc pewna optymalizacja funkcji *lcgwr()* i *lcgrd()*. Funkcje *lcgwait()* i *delay()* mogą być pominięte. Powyższa optymalizacja wymaga jednak dokonania prób na konkretnym sprzęcie.

Na **list. 2** znajduje się przykładowy program obsługi wskaźnika LMG640X. Dokładny opis sposobu programowania układu HD61830B przedstawimy w następnej części artykułu.

### Sterowanie układem HD61830B poprzez kartę prototypową i układ 8255

Interfejs sprzętowy kontrolera z komputerem PC w opisywanym rozwiązaniu zrealizowany został za pomocą standardowej karty prototypowej z układem PPI typu 8255. Łącze z komputerem może być również zrealizowane, podobnie jak w przypadku kontrolera HD44780, za pomocą portu drukarkowego.

Koniecznym jednak będzie modyfikacja funkcji komunikacyjnych. Podłączenie układu 8255 do komputera i jego programowanie było już wielokrotnie opisywane w poprzednich numerach EP (np. 3/94).

Ograniczymy więc rozważania do najistotniejszych szczegółów. Układ peryferyjny PPI 8255 posiada trzy 8-bitowe porty danych (PORTA, PORTB i PORTC) oraz rejestr konfiguracyjny (PORTR). Na standardowej karcie prototypowej PPI jest to równoważne czterem kolejnym lokacjom w przestrzeni adresowej układów wejścia/wyjścia. Adres bazowy (PORTA) układu 8255 zwykle ustawiony jest na wartość 0x300. Aby układ mógł być poprawnie użytkowany należy go skonfigurować poprzez wpisanie do rejestru konfiguracyjnego (PORTR, adres bazowy+3) odpowiedniego słowa kontrolnego. Możliwe są trzy tryby pracy portów PPI: proste wejście/wyjście (tryb 0), strobowane wejście/wyjście (tryb 1) oraz dwukierunkowa magistrała danych (tryb 2, jedynie dla PORTA).

Ponieważ obsługa kontrolera wymaga zarówno zapisu do, jak i odczytu z rejestrów

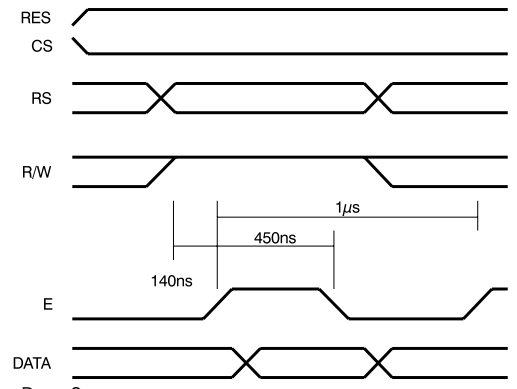
wewnętrznych, to układ 8255 obsługiwany jest w trybie 2. W trybie dwukierunkowej magistrali danych część bitów PORTC służy do obsługi szyny PORTA. W szczególności bit PC6 (ACK) otwiera wyjściowy bufor trójstanowy PORTA (ACK=1 - bufor zamknięty, ACK=0 - bufor otwarty). Bit PC4 (STB) spełnia rolę sygnału zatrzymującego informację w wejściowym buforze PORTA (aktywne zbocze opadające). Bity PC3, PC5 i PC7 są zarezerwowane i mogą służyć do generacji przerw (PC3) oraz dodatkowego sygnalizowania stanu transmisji. Bity PC2, PC1 i PC0 mogą być programowane jako proste wejście lub wyjście.

W opisywanym interfejsie wyświetlacza PORTA steruje magistralą danych układu HD61380B, PORTB steruje sygnałami RES, CS, RS, RW i E (odpowiednio bity PB4, PB3, PB2, PB1 i PB0). Pozostałe bity nie są wykorzystane.

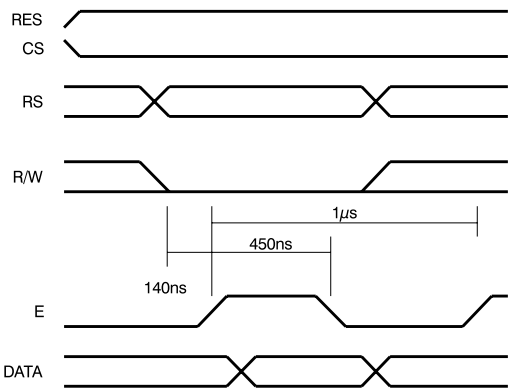
W celu zapewnienia poprawnego sterowania PORTA sygnał RW dołączony jest bezpośrednio do ACK, a sygnał E do STB. Schemat interfejsu wyświetlacza przedstawiony jest na rys. 1.

**Janusz J. Młodzianowski**

*Karta katalogowa (PDF) jest dostępna pod adresem <http://www.ep.com.pl/ftp/lcdgraf.pdf>*



Rys. 2.



Rys. 3.