使用MAXQ2000评估板的应用实例

由于提供了与这些工具集成的标准 ANSI C工具与开发环境,对新的或不熟悉的处理器,大大 由于提供了与这些工具集成 简化了应用程序开发。为MAXQ产品线处理器提供的工具包括IAR的ANSIC编译器以及IAR 的标准ANSIC工具与开发 Embedded Workbench集成开发环境。只要具备这些程序并具有MAXQ特殊用途寄存器的基础 环境,对新的或不熟悉的 知识,开发者可以快速简单地开始为MAXQ架构编写应用程序。为了说明MAXQ架构的开 处理器,大大简化了应用 发过程有多简单,最方便的办法就是举一个应用程序实例。

程序开发。

这里提到的应用程序使用了MAXO2000处理器以及MAXO2000评估板。MAXO2000具有广 泛的集成外设,包括:

- 132字段的LCD控制器
- 集成SPI端口,具备主机与从机模式
- 1-Wire总线主机
- 两个串行 UART
- 硬件乘法器
- 三个16位定时器/计数器
- 看门狗定时器
- 32位实时时钟,具有亚秒与日历闹钟
- 支持在线调试的 ITAG 接口

应用程序概述

该实例展示了LCD控制器、SPI端口的主机模式、UART之一、硬件乘法器、以及定时器之一 的使用。定时器用来产生周期性的中断。出现中断时,MAXQ2000读取一个温度读数,并用 LCD与其中一个串口输出结果。SPI端口与包含ADC的MAX1407数据采集系统 (DAS)接口。 将热敏电阻与MAX1407的ADC相连,然后获得温度读数。

LCD控制器的使用

为了使用LCD,必须配置两个控制寄存器。一旦这些寄存器设置完毕,将LCD数据寄存器之 一中的位置位,就可以点亮 LCD上的字段。下列代码说明了在该应用实例中如何配置 LCD 控 制器。

```
void initLCD()
{
 LCRA bit.FRM = 7; // Set up frame frequency.
  LCRA bit.LCCS = 1; // Set clock source to HFClk / 128.
 LCRA_bit.DUTY = 0; // Set up static duty cycle.
 LCRA_bit.LRA = 0; // Set R-adj to 0.
 LCRA_bit.LRIGC = 1; // Select external LCD drive power.
 LCFG_bit.PCF = 0x0F;// Set up all segments as outputs.
 LCFG_bit.OPM = 1; // Set to normal operation mode.
 LCFG bit.DPE = 1; // Enable display.
}
```

通过 SPI通信

对SPIB寄存器的写操作将三个寄存器用来控制 MAXQ2000支持的不同 SPI模式。为了与 MAX1407通信,用以下代码初启动SPI主机与从机之间的始化 SPI部分,并将其置为正确的模式。双向通信。PD5 = 0x070;// Set CS, SCLK, and DOUT pins as output.

```
PD5 &= ~0x080; // Set CD, Set X, and Set PHB as catepat:
PD5 &= ~0x080; // Set DIN pin as input.
SPICK = 0x10; // Configure SPI for rising edge, sample input
SPICF = 0x00; // on inactive edge, 8 bit, divide by 16.
SPICN_bit.MSTM = 1; // Set Q2000 as the master.
SPICN_bit.SPIEN = 1; // Enable SPI.
```

只要设置了 SPI配置寄存器,就可以用 SPIB寄存器发送与接收数据。对该寄存器进行写操作 将启动 SPI主机与从机之间的双向通信。传输完成后,SPICN寄存器中的 STBY 位被置位。以 下给出了 SPI发送与接收的代码。

```
unsigned int sendSPI(unsigned int spib)
{
   SPIB = spib; // Load the data to send
   while(SPICN_bit.STBY); // Loop until the data has been sent.
   SPICN_bit.SPIC = 0; // Clear the SPI transfer complete flag.
   return SPIB;
}
```

写串行端口

在该应用实例中,用MAXQ2000的一个串口输出当前的温度读数。数据写到端口之前,应用 程序必须先设置波特率与串口模式。此外,需要初始化几个寄存器来开放串口通信。

```
void initSerial()
{
   SCON0_bit.SM1 = 1; // Set to Mode 1.
   SCON0_bit.REN = 1; // Enable receives.
   SMD0_bit.SMOD = 1; // Set baud rate to 16 times the baud clock.
   PR0 = 0x3AFB; // Set phase for 115200 with a 16MHz crystal.
   SCON0_bit.TI = 0; // Clear the transmit flag.
   SBUF0 = 0x0D; // Send carriage return to start communication.
}
```

对于MAXQ架构,中断必须 分三级开放:全局、每个 模块内部、局部。 正如SPI通信子程序,一个寄存器用来发送并接收串行数据。对 SBUF0寄存器的写操作将启动一次传输。当数据在串口上有效时,读取 SBUF0寄存器将取回输入数据。该实例程序中使用了以下函数向串口输出数据。

```
int putchar(int ch)
{
   while(SCON0_bit.TI == 0); // Wait until we can send.
   SCON0_bit.TI = 0; // Clear the sent flag.
   SBUF0 = ch; // Send the char.
   return ch;
}
```

使用定时器产生周期性中断

该应用实例中用到的最后一部分是16位定时器之一。该定时器用来产生中断,触发每秒二次 的温度读数。在该实例中配置计数器时,编程者必须设定重装值,指定时钟信号源,并启动 定时器。以下代码给出了初始化定时器0所需的步骤。

```
T2V0 = 0x00000;
                       // Set current timer value.
T2R0 = 0 \times 00 BDC;
                      // Set reload value.
T2CFG0_bit.T2DIV = 7; // Set div 128 mode.
T2CNA0 bit.TR2 = 1; // Start the timer.
```

在该实例中将该定时器用作中断源,还需要一些更多的步骤。对于 MAXQ架构,中断必须分 三级开放:全局、每个模块内部、局部。使用IAR的编译器,通过调用__enable_interrupt()函 数开放全局中断。这就有效地将中断与控制 (IC)寄存器中的中断全局使能 (IGE)位置位。由于 定时器0位于模块3中,将中断屏蔽寄存器(IMR)中的位3置位,开放该模块的中断。将定时 器/计数器2控制寄存器A(T2CNA)中的定时器中断使能(ET2)位置位,开放局部中断。以下 给出了该应用实例中执行的这些步骤。

enable interrupt() T2CNA0 bit.ET2 = 1; // Enable interrupts. // Enable the interrupts for module 3. IMR = 0x08;

最后、使用中断还需要初始化中断向量。IAR的编译器允许每个模块使用不同的中断处理函 在了解了一些外设寄存器的 数。为特定模块设置中断处理程序,需要使用#pragma向量指示器。中断处理函数还应当首 *细节后,编程者可以简单地* 先通过 __interrupt关键字声明。该应用实例以如下方式为模块 3声明中断处理程序。

为MAXQ处理器开发应用 程序。

```
#pragma vector = 3
__interrupt void timerInterrupt()
{
  // Add interrupt handler here.
}
```

结论

正如这些代码实例说明的,编程者在了解了一些外设寄存器的详细内容后,可以很容易地为 MAXO2000处理器及MAXO产品线中的其它处理器开发应用程序。由于允许用ANSI兼容的C 语言编写代码, IAR的 Embedded Workbench的加入加速了开发过程。

该应用实例完整的源代码可以从www.maxim-ic.com.cn/MAXQ_code下载。必要的布线与准备 的详细内容,请阅读代码开头的说明与注释。更多关于 IAR Embedded Workbench使用的详细 内容,请参考本出版物的第二篇文章,标题为"在MAXO环境中编程"。