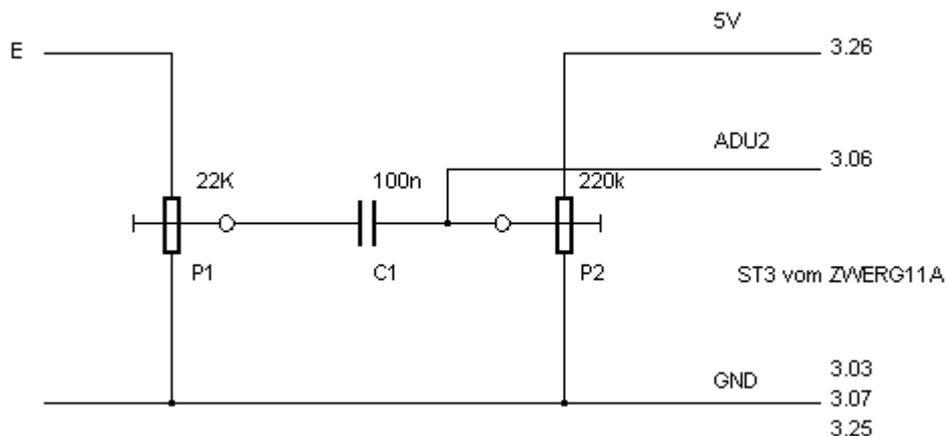


3.5. Speicheroszillograph für graphisches LCD TLX-711A

Zur Realisierung eines Speicheroszillographen mit der LCD TLX-711A wird ein A/D-Umsetzer des 68HC11 benötigt. Die 256 Werte des A/D-Umsetzers müssen durch 4 geteilt werden, da die LCD nur 64 Pixel in Y-Richtung besitzt. In X-Richtung hat die LCD 240 Pixel. Um auch ein Koordinatenkreuz zeichnen zu können, bleiben in X-Richtung 232 Pixel zur Darstellung der Meßwerte übrig. Da aber der 1. Meßwert immer auf der Y-Achse liegt, können 233 Werte angezeigt werden. Der A/D-Umsetzer benötigt zur Umsetzung 128 Takte. Die Zeit für einen Meßwert beträgt damit $(128 \cdot 0,5\mu\text{s})/4 = 16\mu\text{s}$, wenn der A/D-Umsetzer mit dem 2 MHz Systemtakt gesteuert wird. Da der A/D-Umsetzer im Start/Stop arbeitet kommen zu den 128 Takten noch die 7 Takte des Befehls BRCLR und die 4 Takte des Befehls STAB, die am Anfang des Unterprogramm **convert** stehen. Damit ergibt sich pro Pixel eine durchschnittliche Zeit von $(139 \cdot 0,5\mu\text{s})/4 = 17,375\mu\text{s}$. Die Frequenz, bei der eine Periode gerade noch angezeigt werden kann, berechnet sich dann zu $1/(233 \cdot 17,375\mu\text{s}) = 247\text{Hz}$. Bei kleineren Frequenzen ist dann keine vollständige Darstellung der Periode möglich. Die größte darstellbare Frequenz muß noch mindestens 20 Pixel pro Periode haben, um den Verlauf noch erkennen zu können. Sie ergibt sich damit zu $1/(20 \cdot 17,375\mu\text{s}) = 2877,6\text{Hz}$. Aus diesen kurzen Berechnungen ist ersichtlich, daß ein solcher Oszillograph nur für Frequenzen kleiner 2,8KHz sinnvoll eingesetzt werden kann. Da die Meßwerte digital gespeichert werden, ist es aber auch bei kleinsten Frequenzen möglich, den Verlauf flimmerfrei anzuzeigen.

Bei der Verwendung eines ZWERG11A der Firma MCT Paul & Scherer aus Berlin ist der Eingangsspannungsbereich der A/D-Umsetzer fest auf 0 ... 5V eingestellt, da V_{RL} mit Masse und V_{RH} mit der Betriebsspannung des 68HC11 verbunden sind. Für die Anzeige von Signalen mit positiven und negativen Halbwellen (wie bei Sinussignalen) ist am Eingang des A/D-Umsetzers noch folgende Beschaltung notwendig.



Mit dem Potentiometer P1 wird die Eingangsspannung auf einen Wertebereich von 0 ... 5V heruntergeteilt. Damit sind am Eingang E auch Spannungen größer 5V von Spitze zu Spitze möglich. Durch den Kondensator C1 wird der Eingang des A/D-Umsetzers vom eigentlichen Meßobjekt für Gleichspannungen getrennt. Mit Hilfe des Potentiometers P2 kann dem Eingangssignal eine Gleichspannung überlagert werden, die für Signale mit betragsmäßig gleich großem negativen und positiven Spannungsmaximum auf 2,5V einzustellen ist. Das folgende Programm geht von einer solchen Eingangsbeschaltung aus und hat deshalb den Triggerpunkt für den Nulldurchgang eines Eingangssignales auf 2,5V am Eingang des A/D-Umsetzers gleich 128 (= 80 hexadezimal) festgelegt. Damit lassen sich dann Sinussignale auf dem LCD anzeigen. Als Takt für die A/D-Umsetzer wird der Systemtakt eingesetzt. An der X-Achse sind Marken für 1ms und 2ms und an der Y-Achse sind Marken für 1V und 2V angebracht. Diese Spannung am Schleifer von P1 ist aber nur dann gleich der Spannung am Eingang E, wenn sich der Schleifer von P1 am oberen Anschlag befindet. Das Programm löscht am Anfang den ASCII- und den Grafik-Speicher der LCD. Danach wird das Koordinatenkreuz gezeichnet und beschriftet. Anschließend wartet das Programm auf einen Nulldurchgang des Eingangssignals von einer negativem Spannung zu einer positiven Spannung. Mit dem 1. Meßwert $\geq 0\text{V}$ nach negativen Werten beginnt die Abspeicherung der 233 Meßwerte im RAM des 68HC11. Die Programmschleife zur Abspeicherung muß dabei immer weniger als 128 Takte lang sein. Die größte Länge von 124 Takten wird erreicht, wenn der Übergang aus der Schleife **poswave** zu **w1** erfolgt. Eine Taktung des A/D-Umsetzers mit

dem RC-Oszillator von 2,8828MHz ist deshalb auch nicht möglich, da $124 \cdot 0,5\mu\text{s}$ größer ist als $128 \cdot 0,347\mu\text{s}$. Sind die 233 Meßwerte erfaßt, dann werden sie auf der LCD angezeigt. Danach geht das Programm in eine Warteschleife. Ist nach der Wartezeit noch ein Signal am Eingang des A/D-Umsetzers vorhanden, so werden die alten Meßwerte auf der LCD wieder gelöscht, und es wird nach dem Neuzeichnen des Koordinatenkreuzes mit einer neuen Messung begonnen. Diese Vorgänge werden vom Programm ständig wiederholt. Das Programm ist 509 Byte lang, es sind also nur noch 3 Byte frei. Das Quellprogramm ist so gestaltet, daß beim Aufruf der Datei MAKEOSZI.BAT als Parameter eine Ziffer von 1 bis 4 angegeben werden kann. Durch die Ziffer wird bei der Übersetzung einer der 4 A/D-Umsetzer von ADU1 bis ADU4 ausgewählt. In dem folgenden Quellprogramm sind bereits alle Ersetzungen für den ADU2 durch den Preprozessor ausgeführt wurden. Die LCD wird durch das Programm in einen Mode versetzt, in dem der Inhalt des ASCII-Bildwiederholerspeichers ($40 \cdot 8$ Zeichen ab Adresse \$0000) und der Inhalt des Pixelspeichers ($2560 \cdot 6$ Pixel ab Adresse \$1000) mit einer EXOR-Funktion verknüpft werden und somit beide gleichzeitig als Überlagerung angezeigt werden. Dadurch ist es möglich, die X- und Y-Achse im ASCII-Mode zu beschriften.

* MICROCONTROLLER *

```

EEPROM      equ    $b600                eeprom area

REG         equ    $1000                register base

portc      equ    REG+$03                port c data reg.
portb      equ    REG+$04                port b data reg.
portcl     equ    REG+$05                port c latched data reg.
ddrc      equ    REG+$07                port c data direction reg.

adctl      equ    REG+$30                a/d control/status reg.
adr1      equ    REG+$31                a/d result reg. 1
adr2      equ    REG+$32                a/d result reg. 2
adr3      equ    REG+$33                a/d result reg. 3
adr4      equ    REG+$34                a/d result reg. 4

option     equ    REG+$39                system configuration options

oportc     equ    $03                    port c data reg.
oportb     equ    $04                    port b data reg.
oportcl    equ    $05                    port c latched data reg.
oddr       equ    $07                    port c data direction reg.

oadctl     equ    $30                    a/d control/status reg.
oadr1     equ    $31                    a/d result reg. 1
oadr2     equ    $32                    a/d result reg. 2
oadr3     equ    $33                    a/d result reg. 3
oadr4     equ    $34                    a/d result reg. 4

ooption    equ    $39                    system configuration options

```

	bss		
*	ds.b	232+1	* Puffer für Meßwerte. 1.Pixel * ist auf der Y-Achse
setreset	ds.b	1	* 1/0 - Bit setzen/rücksetzen
mem	ds.b	1	* Arbeitszelle für Pixel
ad1	ds.b	1	* Ergebnis 1. ADU-Zyklus
ad2	ds.b	1	* Ergebnis 2. ADU-Zyklus
ad3	ds.b	1	* Ergebnis 3. ADU-Zyklus
ad4	ds.b	1	* Ergebnis 4. ADU-Zyklus
maxcol	equ	40	* Anzahl Spalten
maxpos	equ	320	* Anz.von Cursorpos.
ramende	equ	setreset-1	* höchste nutzbare RAM-Adresse
widthcol	equ	6	* Spaltenbreite
xmax	equ	239	
xmax1	equ	xmax-1	
x00	equ	xmax-ramende	
ymax	equ	63	
y00	equ	31	
trigger	equ	128	* Triggerschwelle $0 < t < 255$
adust	equ	\$00	* obere 4 ADU-Steuerbits für ADCTL
adu	equ	2-1	
* * Der ADU mit der Adresse (oadr2) wird verwendet *			
	text		
	org	EEPROM	
start	lds	#\$00ff	* Stack = \$00ff
* * ADU initialisieren *			
	ldaa	#\$80	
	staa	option	* ADUs einschalten
* * LCD initialisieren *			
	jsr	lcd2ini	* Init.-Routine
	ldx	#REG	
	jsr	cls	* TEXT-Bildschirm löschen

*	* Grafik-Bildschirm löschen *			
	clr	setreset		* Pixel löschen
	ldab	#ymax+1		* Y - Position für Löschen
clr0	ldaa	#xmax+1		* X - Position für Löschen
clr1	psha			
	pshb			
	deca			* X von 239 ... 0
	decb			* Y von 63 ... 0
	jsr	pixel		
	pulb			
	pula			
	deca			
	bne	clr1		
	decb			
	bne	clr0		
*	* X-Y Achsen zeichnen *			
start1	ldaa	#1		
	staa	<setreset		* Pixel setzen = Linien zeichnen
xachse	ldab	#x00		* B = Anfang X-Achse
xachse1	tba			* A = B
	psha			* X-Pos. merken
	ldab	#y00		* B = Y-Pos.
	jsr	pixel		* Pixel setzen
	pulb			* B = X-Pos.
	incb			* X-Pos. erhöhen
	cmpb	#xmax+1		* Test, ob Ende erreicht
	bne	xachse1		* wenn nein --> xachse1
yachse	ldab	#ymax+1		* B = Anfang Y-Achse
yachse1	pshb			* Y-Pos. merken
	ldaa	#x00		* A = X-Pos.
	decb			* Y von YMAX ... 0
	jsr	pixel		* Pixel setzen
	pulb			* B = Y-Pos.
	decb			* Y-Pos. erhöhen
	bne	yachse1		* wenn nein --> yachse1
*	* Y-Achse beschriften *			
	ldaa	#xmax1-ramende		* X-Pos.
	ldab	#y00-13		* Y-Pos. 1,0V
	jsr	pixel		* Pixel setzen
	ldaa	#xmax1-ramende		* X-Pos.
	ldab	#y00-26		* Y-Pos. 2,0V
	jsr	pixel		* Pixel setzen
	ldd	#80		* 3.Zeile
	jsr	lcd2pos		* Cursor setzen
	ldaa	#"1"		
	jsr	lcd2put		* Zahl schreiben

*	* X-Achse beschriften *			
	ldaa	#x00+58	* X-Pos.	1,0ms
	ldab	#y00+1	* Y-Pos.	
	jsr	pixel	* Pixel setzen	
	ldaa	#x00+115	* X-Pos.	2,0ms
	ldab	#y00+1	* Y-Pos.	
	jsr	pixel	* Pixel setzen	
	ldd	#160+11	* 4.Zeile Pos. 11	
	jsr	lcd2pos	* Cursor setzen	
	ldaa	#"1"		
	jsr	lcd2put	* Zahl schreiben	
*	* Start 1. ADU-Zyklus *			
	ldab	#adu+adust	* B = adu, nur oadr2 im Start Stop	
	stab	oadctl,x	* ADCTL = B --> Start ADU	
*	* allg. Initialisierung *			
	ldy	#ramende	* IY = ramende, Zeiger	
*	* auf negative Halbwelle warten *			
negwave	bsr	convert	* auf Ende-Umsetzung warten	
	cmpa	<ad4	* c <- T-M (Carryflag)	
	blo	negwave	* bra, wenn c=1 (T <= M)	
*	* auf positive Halbwelle warten *			
poswave	bsr	convert	* auf CCF warten	46+6= 52\
	cmpa	<ad4	* c <- A-T (Carryflag)	3
	bhs	poswave	* bra, wenn c=0 (T > M)	3
*	* Meßwerte aufnehmen --> positive Halbwelle beginnt *			
	cmpa	<ad1	*	3
	blo	w1	* 1. Wert schon positiv	3
	cmpa	<ad2	*	3
	blo	w2	* 2. Wert schon positiv	3
	cmpa	<ad3	*	3
	blo	w3	* 3. Wert schon positiv	3
	bra	w4	* nur 4. Wert positiv	3 /
value	bsr	convert	* auf CCF warten	46+6= 52\
w1	ldaa	<ad1	* A = Umsetzwert	3
	staa	0,y	* <IY> = A	5
	dey		* IY = IY-1, wenn z=1, fertig	4
	beq	evaluate	* wenn IY = 0 -> evaluate	3
w2	ldaa	<ad2	* A = Umsetzwert	3
	staa	0,y	* <IY> = A	5
	dey		* IY = IY-1, wenn z=1, fertig	4
	beq	evaluate	* wenn IY = 0 -> evaluate	3
w3	ldaa	<ad3	* A = Umsetzwert	3
	staa	0,y	* <IY> = A	5
	dey		* IY = IY-1, wenn z=1, fertig	4
	beq	evaluate	* wenn IY = 0 -> evaluate	3
w4	ldaa	<ad4	* A = Umsetzwert	3
	staa	0,y	* <IY> = A	5
	dey		* IY = IY-1, wenn z=1, fertig	4
	bne	value	* wenn IY != 0 -> value	3 /

```

*      * Meßwerte anzeigen *
evaluate      ldaa  #1
              jsr   werte_zl      * A = 1, Bit setzen

*      * etwa 3sec. anzeigen *
wait          ldy   #0
              ldaa  #15
              dey
              bne   wait
              deca
              bne   wait

              ldab  #adu+adust    * B = adu, nur oadr2 im Start Stop
*      * auf positive Halbwelle warten *
poswave2     bsr   convert      * auf Ende-Umsetzung warten
              adda  #10          * Trigger + 10
              cmpa  <ad4        * c <- T-M (Carryflag)
              bhs   poswave2    * nicht löschen, wenn kein Signal

*      * Meßwerte löschen *
              ldaa  #0
              jsr   werte_zl      * A = 0, Bit rücksetzen

              jmp   start1      * neu messen

*      * Unterprogramme *

*      * auf Ende-Umsetzung warten *
convert      brclr $80,oadctl,x,convert  * wenn 0 -> convert
              stab  oadctl,x           * ADCTL = B --> Start ADU
              ldaa  oadr1,x           *
              staa  <ad1              *
              ldaa  oadr2,x           *
              staa  <ad2              *
              ldaa  oadr3,x           *
              staa  <ad3              *
              ldaa  oadr4,x           *
              staa  <ad4              *
              ldaa  #trigger-1        * A = Schwellspannung
              rts                    * Rücksprung zum Aufruf

```

```

7 \
4 |
4 |
3 |
4 |
3 |_46
4 |Takte
3 |
4 |
3 |
2 |
5 /

```

```

***** LCD2 module *****
*
* Date      Version  What      Who
* 25.10.91  1.00     create   he
* -----
*
*                               - Notes -
*
* Wie LCD1.A, aber für grafische LCDDisplays.
*
* ACHTUNG:
* - lcd2dat/cmd haben zusätzlich den gewünschten Status als Parameter.
* -----
*
*                               - Usage -
*
* include in application
* -----
* Copyright (C) MCT Paul & Scherer Mikrocomputertechnik GmbH Berlin
*****

```

***** init LCD (no register save)

```

*
*
lcd2ini      ldx      #lcditb      * init table address      *
lcdi1        ldab     0,x          * get # of parameters     *
lcdi2        inx          * next...                  *
             ldaa     0,x          * get parameter/cmd       *
             decb          * parameter?               *
             bmi      lcdi3        * no, write cmd           *
             pshb          *
             ldab     #3          * requested status        *
             bsr      lcd2dat      * write parameter         *
             pulb          *
             bra      lcdi2        * more parameters...     *
lcdi3        ldab     #3          * requested status        *
             bsr      lcd2cmd      * write cmd               *
             inx          * next...                  *
             tst      0,x          * end?                     *
             bpl      lcdi1        * no, more cmds...       *
             rts
*
lcditb       dc.b      0,$81      * mode = ROMzg TX xor Gr *
             dc.b      2,$00,$10,$24 * Adr.-pointer =$1000   *
             dc.b      2,$00,$00,$21 * CU -pointer =0        *
             dc.b      2,$00,$10,$42 * Graphic Home Addr. = $1000
             dc.b      2,$28,$00,$43 * Column = 40 zu 6 Bit
             dc.b      2,$00,$00,$40 * Text Home Addr.= 0
             dc.b      2,$28,$00,$41 * Column = 40
             dc.b      0,$9c      * Text,Graphic = ON
             dc.b      -1

```

***** set write position

* ACCD = address (see LCD data sheet)

*

```
lcd2pos      pshb
             psha
             tba
             ldab  #3          * requested status *
             bsr   lcd2dat     * address LSB      *
             pula
             bsr   lcd2dat     * address MSB      *
             psha
             ldaa  #$24
             bsr   lcd2cmd     * address pointer set *
             pula
             pulb
             rts
```

***** write cmd to LCD

* ACCA = cmd

* ACCB = requested status (see LCD data sheet)

*

```
lcd2cmd      pshb
             psha
             ldaa  #$21        * prepare cmd write *
             bra   lcd1
```

***** write data to LCD

* ACCA = data

* ACCB = requested status (see LCD data sheet)

*

```
lcd2dat      pshb
             psha
             ldaa  #$20        * prepare data write *
lcd1          clr   ddrc       * portc all inputs   *
             psha
lcd2          ldaa  #$71
             staa  portb       * status             *
             ldaa  #$11
             staa  portb       * read enable        *
             tba
             anda  portc
             cba
             bne   lcd2        * requested status? *
             pulb              * no, try again...  *
             stab  portb       * cmd/data write enable *
             ldaa  #$ff
             staa  ddrc       * portc all outputs  *
             pula
             staa  portc       * cmd/data out       *
             orab  #$70
             stab  portb       * latch cmd/data*
             pulb
             rts
```

***** put char in ACCA to lcd (address incremented)

*

```
lcd2put      psha
             pshb
             ldab    #3          * requested status      *
             suba    #" "       * blank is code 0      *
             bsr     lcd2dat
             ldaa    #$c0
             bsr     lcd2cmd     * data write addr incr *
             pulb
             pula
             rts
```

**** CLS for LCD

*

```
cls          ldd     #0
             jsr     lcd2pos
             ldd     #maxpos
cls1         psha
             ldaa    #" "
             jsr     lcd2put
             pula
             subd    #1
             bne     cls1
             jsr     lcd2pos
             rts
```

* * Meßwerte anzeigen/löschen *

```
werte_zl    staa    <setreset    * Zustand in setreset speichern
             ldy     #ramende     * IY = ramende
werte2       ldaa    0,y
             staa    <mem         * aktuellen Meßwert puffern
             ldaa    #ymax        * A = 63
             lsr     mem          * Division mit 4 durch Rechtsversch.
             lsr     mem
             suba    <mem         * A = 63 - <IY>/4 --> Y-Position
             psha
             pshy
             pulb
             pulb
             ldaa    #xmax        * B = Low(IY) = X
             sba
             pulb
             pshy
             bsr     pixel        * Zeiger auf Meßwerte merken
             puly
             dey
             bne     werte2       * Pixel setzen/rücksetzen
             rts                 * Zeiger auf nächsten Meßwert
```

*	* Pixel setzen/rücksetzen *	0-----> 239=xmax
*	* A = X-Pos. von 0 ... 239	
*	* B = Y-Pos. von 0 ... 63	
*	* (setreset) = 1/0 setzen/rücksetzen	v 63=ymax
pixel	<pre> psha ldaa #maxcol mul addd #1000 xgdy clra pulb pshx ldx #widthcol idiv xgdx aby xgdx ldaa #widthcol-1 sba psha </pre>	<pre> * X-Pos. merken * A = maxcol für Pixel * D = A*B = maxcol*ZeileY = Zeiger * Anf.-Adr. Pixelram * IY = Zeiger auf Y-Pos. * D = X-Pos. * IX = Spaltenbreite * IX = D/IX ; D = Rest * IXlow --> B * B = Rest * Bits 0 ... 5 * Bitposition merken </pre>
*	* Adreßpointer zu LCD senden *	* D = Position
	<pre> xgdy jsr lcd2pos </pre>	
*	* Bit-Set Commando aufbauen und senden *	* A = Bitpos.(untere 3 Bit)
	<pre> pula oraa #f8 ldab <setreset andb #1 bne setbit anda #f7 </pre>	<pre> * Bit setzen annehmen (4.Bit) * B = setreset * test, ob Setzen gewollt * wenn ja, weiter bei setbit * wenn nein, 4.Bit in A rücksetzen </pre>
setbit	<pre> ldab #3 jmp lcd2cmd </pre>	<pre> * B = 3, Status LCD * Bit setzen Commando </pre>