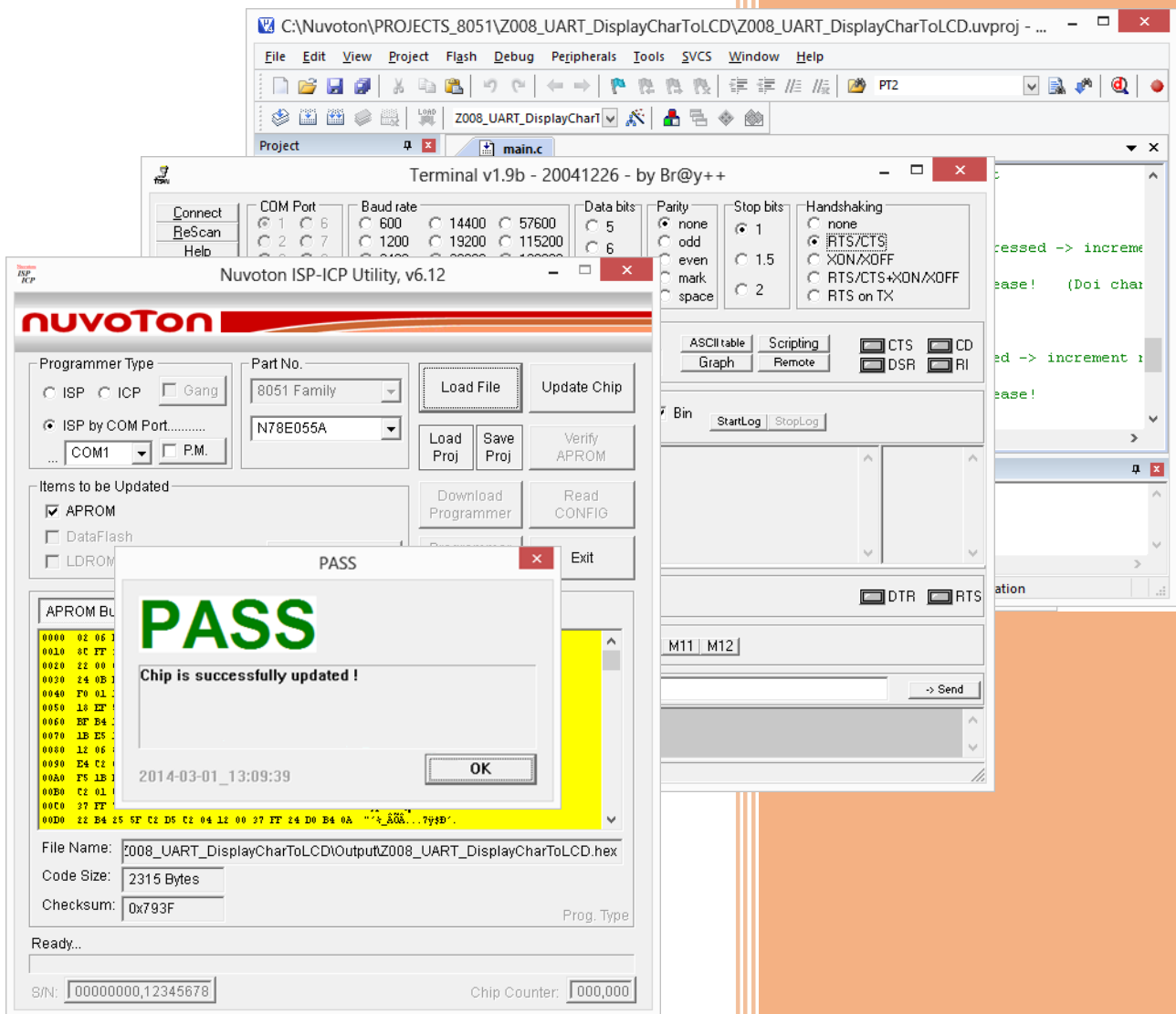


Hướng dẫn phát triển N78E055A



The screenshot displays the NuvoTon ISP-ICP Utility v6.12 interface. The main window shows the configuration for programming an N78E055A chip. The 'Programmer Type' is set to 'ISP by COM Port' with 'COM1' selected. The 'Part No.' is '8051 Family' and the specific chip is 'N78E055A'. A 'PASS' dialog box is overlaid on the utility, stating 'Chip is successfully updated!' with a timestamp of '2014-03-01_13:09:39'. The background shows the utility's main window with various options like 'Load File', 'Update Chip', and 'Verify APROM'. A terminal window in the background shows UART output, including the text 'passed -> increment' and 'base! (Doi chat'.

MỤC LỤC

| | | |
|------|--|----|
| I. | GIỚI THIỆU N78E055A | 3 |
| 1. | Tổng quan | 3 |
| 2. | Tính năng nổi bật | 4 |
| 3. | Sơ đồ khối chức năng | 4 |
| II. | TÀI NGUYÊN PHÁT TRIỂN | 5 |
| 1. | Tài liệu | 5 |
| 2. | Phần mềm | 5 |
| 3. | Phần cứng | 5 |
| 4. | Hướng dẫn phát triển nhanh | 6 |
| III. | SỬ DỤNG KEIL- μ VISION PHÁT TRIỂN N78E055A | 7 |
| 1. | Cài Keil-uVision | 7 |
| 2. | Cài thư viện phát triển N78E055A | 13 |
| 3. | Build một project N78E055A với Keil-uVision 4 | 18 |
| a. | Tạo thư mục cho Project mới | 18 |
| b. | Tạo khung project mới | 21 |
| c. | Thiết lập các thông số cho project để biên dịch | 31 |
| d. | Build thử một project | 36 |
| e. | Ráp mạch điện để test | 38 |
| f. | Nạp code cho N78E055A theo phương thức ISP qua cổng COM | 38 |
| g. | Một số lưu ý về thiết lập phần cứng MCU cho W78E055A/N78E059A: | 49 |
| IV. | NGOẠI VI CỦA N78E055A | 50 |
| 1. | GPIO | 50 |
| a. | Giới thiệu | 50 |
| b. | Ví dụ 1 – ON/OFF LED (Z002_GPIO_ON-OFF_LED) | 50 |
| c. | Ví dụ 2 – LED 7 thanh (Z003_GPIO_7SEG) | 52 |
| d. | Ví dụ 3 – LCD Text 16x2 (Z006 + Z007) | 55 |
| 2. | Ngắt (Interrupt) | 61 |
| a. | Giới thiệu | 61 |
| b. | Ví dụ - Điều khiển LED với ngắt ngoài INT0 và INT1 (Z004_IN_Blink_LED) | 61 |
| 3. | Timer/Counter | 66 |
| a. | Giới thiệu | 66 |
| b. | Ví dụ 1 – Bink LED with Timer (Z001_GPIO_Blink_LED) | 66 |
| 4. | Serial Port (UART) | 68 |
| a. | Giới thiệu | 68 |
| b. | Ví dụ - (Z008_UART_DisplayCharToLCD) | 68 |

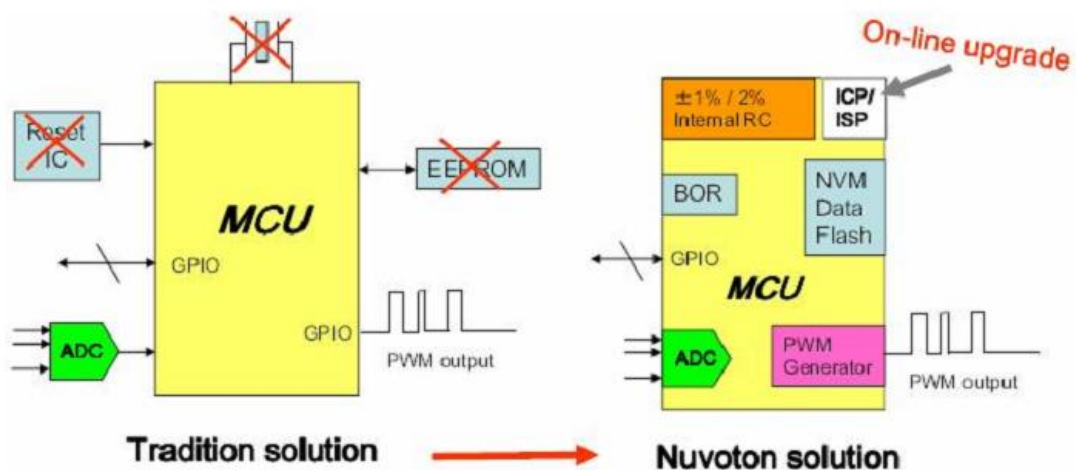
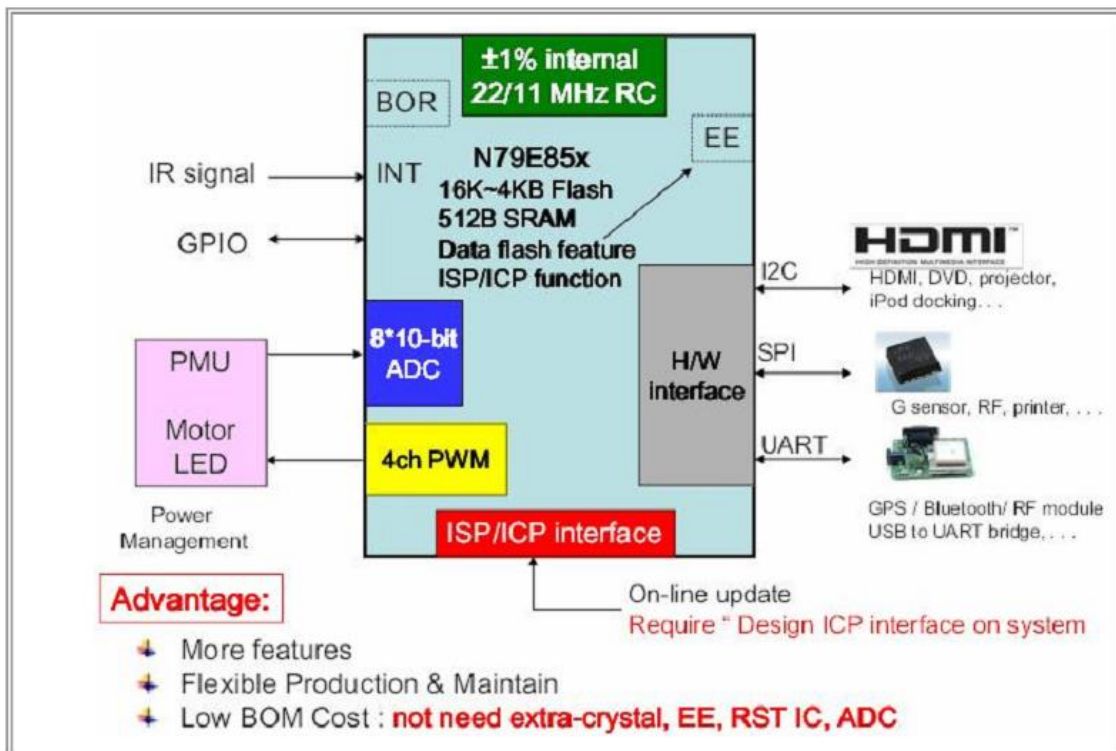
| | |
|--|----|
| c. Chú ý:..... | 75 |
| 5. PWM..... | 76 |
| a. Giới thiệu..... | 76 |
| b. Ví dụ 1 – Băm xung đa kênh (<i>Z009_PWM_Multi-Channel</i>)..... | 76 |
| c. Ví dụ 2 – Điều khiển động cơ (<i>Z010_PWM_Control_Motor</i>)..... | 79 |
| 6. SPI..... | 83 |
| a. Giới thiệu..... | 83 |
| b. Ví dụ (<i>Z011_SPI_Transmit_2_MCU</i>)..... | 83 |
| V. LƯU Ý TÀI LIỆU..... | 93 |
| LỊCH SỬ SỬA ĐỔI..... | 93 |

HƯỚNG DẪN PHÁT TRIỂN N78E055A

I. GIỚI THIỆU N78E055A

1. Tổng quan

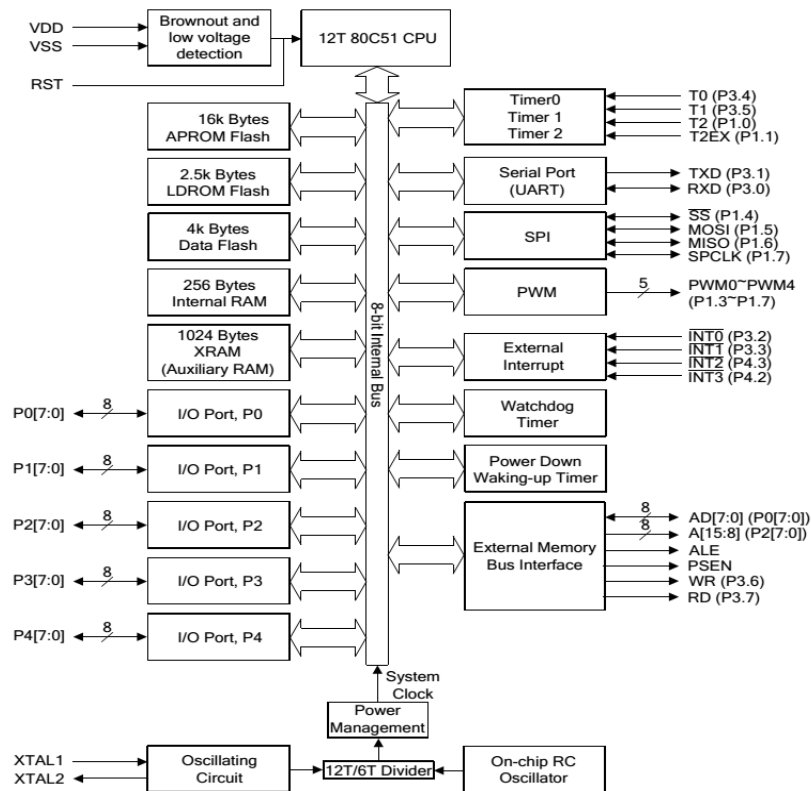
- N78E055A là dòng vi điều khiển của hãng Nuvoton sử dụng lõi 80C51.
- N78E055A có thể thay thế cho MCU 8051 của các hãng khác như ATMEL, NXP,..
- So với các MCU nền 8051 thì N78E055A mang những tính năng kỹ thuật hiện đại và nổi trội hơn như mật độ tích hợp, có thạch anh nội tốc độ cao, hỗ trợ nhiều kiểu nạp code, kháng nhiễu, chống ồn, giá rẻ. Ta có thể xem ở phần tiếp theo về tính năng của N78E055A:
- Lợi thế của dòng MCU-8bit lõi 8051 của Nuvoton so với truyền thống:
 - o Tổng BOM thấp
 - o Dễ dàng phát triển: có đầy đủ tài nguyên phát triển.
 - o Bảo trì và sản xuất linh hoạt.



2. Tính năng nổi bật

- Dòng vi điều khiển 8bit chế tạo trên công nghệ CMOS với thiết kế chống nhiễu, tĩnh điện ESD/EFT.
- Lõi 80C51 12T/6T (chạy với 12 hoặc 6 xung dao động cho chu kỳ máy).
- Dải áp hoạt động rộng: 2.4 ~ 5.5V và tần số chạy rộng từ 4 ~ 40MHz.
- Tích hợp bộ dao động nội RC 22.1184MHz/ 11.0592MHz với sai số $\pm 1\%$ ở nhiệt độ 25°C và $\pm 3\%$ cho toàn dải nhiệt độ -40°C ~ +85°C.
- Về bộ nhớ Flash: 16KB APROM, 2.5KB ISPROM, 4KB DataFlash, với khả năng ghi xóa 10.000 lần và dữ liệu còn nguyên vẹn trên 10 năm tại nhiệt độ dưới +85°C
- Về RAM có 255B, bổ sung thêm 1KB XRAM (dùng các lệnh MOVX để truy cập)
- Ngoài ra, còn hỗ trợ giao diện Bus bộ nhớ ngoài (Programe/Data) quản lý tới 64KB.
- Hỗ trợ nạp ISP được với dải điện áp rộng 3.0 ~ 5.0V.
- Hỗ trợ bảo mật dữ liệu.
- Ngoài vi có:
 - o 3 x Timer-16bit
 - o 5 x 3 Bộ đếm / Bộ định thời 16 bit.
 - o 1 x UART song công
 - o 1 x SPI
 - o 5 kênh ra PWM
 - o 11 nguồn ngắt, 4 mức ưu tiên cho mỗi nguồn
 - o 4 x Ngắt ngoài INT (dạng chân DIP40 chỉ có INT1 và INT2)
 - o WDT, POR, Hỗ trợ Reset mềm, 4 mức BOD
 - o Có bộ quản lý nguồn cho chế độ Idle và Power-Down tiết kiệm điện.
- Dạng đóng gói: DIP-40, PLCC4-4, PQFP-44, LQFP-48

3. Sơ đồ khối chức năng



Hình: Sơ đồ khối chức năng của N78E055A

II. TÀI NGUYÊN PHÁT TRIỂN

1. Tài liệu

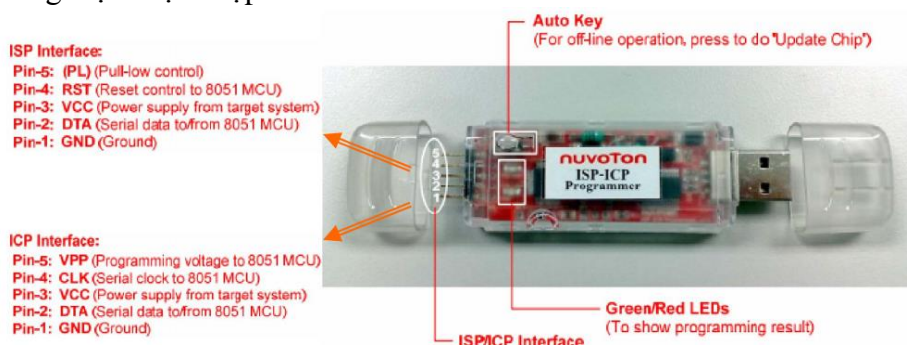
- Toàn bộ tài nguyên phát triển của N78E055A có thể tải về từ website của hãng, gồm có: Công cụ phát triển: “Driver để thêm thư viện chip của Nuvoton cho Keil-uVision” + “Hướng dẫn sử dụng cho mạch nạp chip MCU 8051 của Nuvoton” + “Phần mềm điều khiển nạp ISP-ICP cho chip MCU 8051 của Nuvoton”.
http://www.nuvoton.com/NuvotonMOSS/Community/ProductInfo.aspx?tp_GUID=670aaf31-5d5c-45d3-8a9e-040e148d55cf
- Datasheet của N78E055A:
<http://www.keil.com/dd/docs/datashts/nuvoton/n78e055a.pdf>
- Mã nguồn Demo: cho các dòng chip MCU 8051 của Nuvoton và mã trình ISP.
http://www.nuvoton.com/NuvotonMOSS/Community/ProductInfo.aspx?tp_GUID=515275c4-f6ae-4915-89ce-366fd8097efc
- Các lưu ý ứng dụng (Application Note):
http://www.nuvoton.com/NuvotonMOSS/Community/ProductInfo.aspx?tp_GUID=cb37b14c-6b06-4c6d-878f-0572f9befd73
- Bảng thay thế tương thích chip của Nuvoton thay thế cho các MCU LPC của NXP.
http://www.nuvoton.com/NuvotonMOSS/Community/ProductInfo.aspx?tp_GUID=2d53cbaa-f858-4dfd-b6cb-597c6f467055
- Xem các tài liệu hướng dẫn tại trang web của các nhà phân phối của hãng Nuvoton.

2. Phần mềm

- N78E055A của Nuvoton tương thích với tập lệnh 8051 chuẩn (MCS-51) cho nên mọi môi trường phát triển, trình biên dịch, phần mềm mô phỏng dùng được cho chip MCU 8051 chuẩn thì đều dùng được cho chip dòng này; Ví dụ các phần mềm Keil C (uVision), IAR, Hi-Tech, SPKT-C (SPKT-8051),...
- Với thiết kế mạch (PCB) thì hoàn toàn tương tự như với dòng 8051 của các hãng khác. Các phần mềm thiết kế PCB thông dụng: Altium Designer, Orcad, Eagle, Proteus,...

3. Phần cứng

- Công cụ nạp (mạch nạp): N78E055A được hỗ trợ giải thuật nạp bởi hầu hết các máy nạp rom đa năng của các hãng sản xuất bộ nạp ROM nổi tiếng trên thế giới như Xeltek, Elnec, Hilosystems, Leap Electronics...
- Ngoài ra hãng Nuvoton cũng chế tạo riêng các mạch nạp có kích thước nhỏ gọn, rẻ tiền mà hỗ trợ khả năng nạp được toàn bộ các chip MCU lõi 8051 của hãng, giúp tiện dùng cả trong quá trình phát triển lẫn sản xuất. Mạch nạp Gang của Nuvoton cho sản xuất hàng loạt. Mạch nạp Stand-alone kiểu ISP/ICP:



- Lưu ý: N78E055A hỗ trợ nạp ISP qua cổng COM nên rất tiện lợi, mạch nạp chi phí thấp, dễ dàng cho tiếp cận và phát triển ứng dụng.

4. Hướng dẫn phát triển nhanh

Bước 1: Download Keil C bản chuẩn từ trang chủ của hãng

<https://www.keil.com/c51/demo/eval/c51.htm>

Bước 2: Tải các dữ liệu từ trang Công cụ phát triển của hãng Nuvoton:

- [Driver của Nuvoton](#) N78E055A để thêm thư viện cho Keil C.
- [Mã nguồn và chương trình mẫu.](#)
- [Phần mềm nạp](#) cho N78E055A của Nuvoton ISP-ICP Programmer (phần mềm hỗ trợ nạp ICP, ISP bằng mạch nạp của hãng hoặc nạp qua cổng COM).

Bước 3: Lập trình firmware và thiết kế mạch cho chip N78E055A hết như với dòng 8051 của hãng khác (Atmel, NXP, STC...).

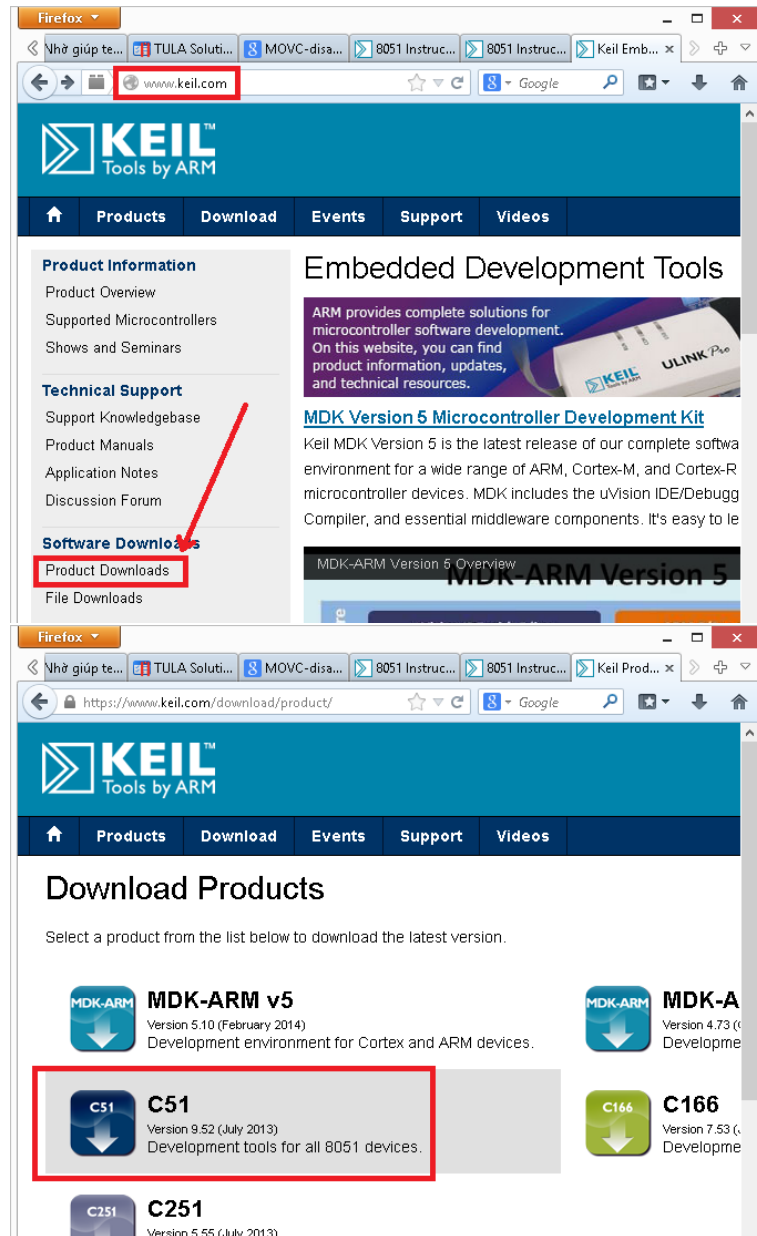
Bước 4: Nạp dữ liệu (firmware & data) cho chip N78E055A của Nuvoton:

- Có thể nạp bằng mạch nạp của chính hãng Nuvoton hoặc mạch nạp đa năng, mạch nạp chuyên dùng của các hãng khác (Xeltek, Eltec,...).
- Cách nạp ICP, ISP (on-board) bằng mạch nạp của Nuvoton: thực hiện kết nối tương ứng đúng như tài liệu hướng dẫn của hãng Nuvoton (). Thực thi phần mềm nạp của Nuvoton và chọn cấu hình kiểu nạp (ICP hay ISP), chọn mã chip và các tham số tương ứng để nạp cho chip.
- Cách nạp ISP qua cổng UART của N78E055A với cổng COM của PC: Thực hiện kết nối kiểu nạp ISP cổng COM giống hết như nạp cho với các dòng 8051 của các hãng khác (89S52 của ATMEL chẳng hạn), khi này dùng các chân Pin 3.1 và Pin 3.0 của MCU giao tiếp RS-232 với PC. Thực thi phần mềm nạp của Nuvoton và chọn cấu hình kiểu nạp ISP cổng COM, chọn mã chip và các tham số tương ứng để nạp cho chip. Lưu ý: nếu máy tính không có cổng COM thì có thể sử dụng cáp chuyển đổi “USB to COM” để nạp. Khi đó cổng COM ảo sẽ được tạo ra trên máy tính để giao tiếp được qua cổng USB như cổng COM thông thường).

III. SỬ DỤNG KEIL- μ VISION PHÁT TRIỂN N78E055A

1. Cài Keil-uVision

- Ta có thể download từ trên các diễn đàn điện tử hoặc từ trang chủ:
- Download Phần mềm ... từ trang chủ (www.keil.com) hoặc từ những trang chia sẻ phần mềm trên Internet (sử dụng google để tìm kiếm). Ở đây, hướng dẫn download từ trang chủ:



Enter Your Contact Information Below

Các thông tin là tùy ý, không cần phải giống như hướng dẫn này.

First Name:

Last Name:

E-mail:

Company:

Address:

City:

State/Province:

Zip/Postal Code:

Country:

Phone:

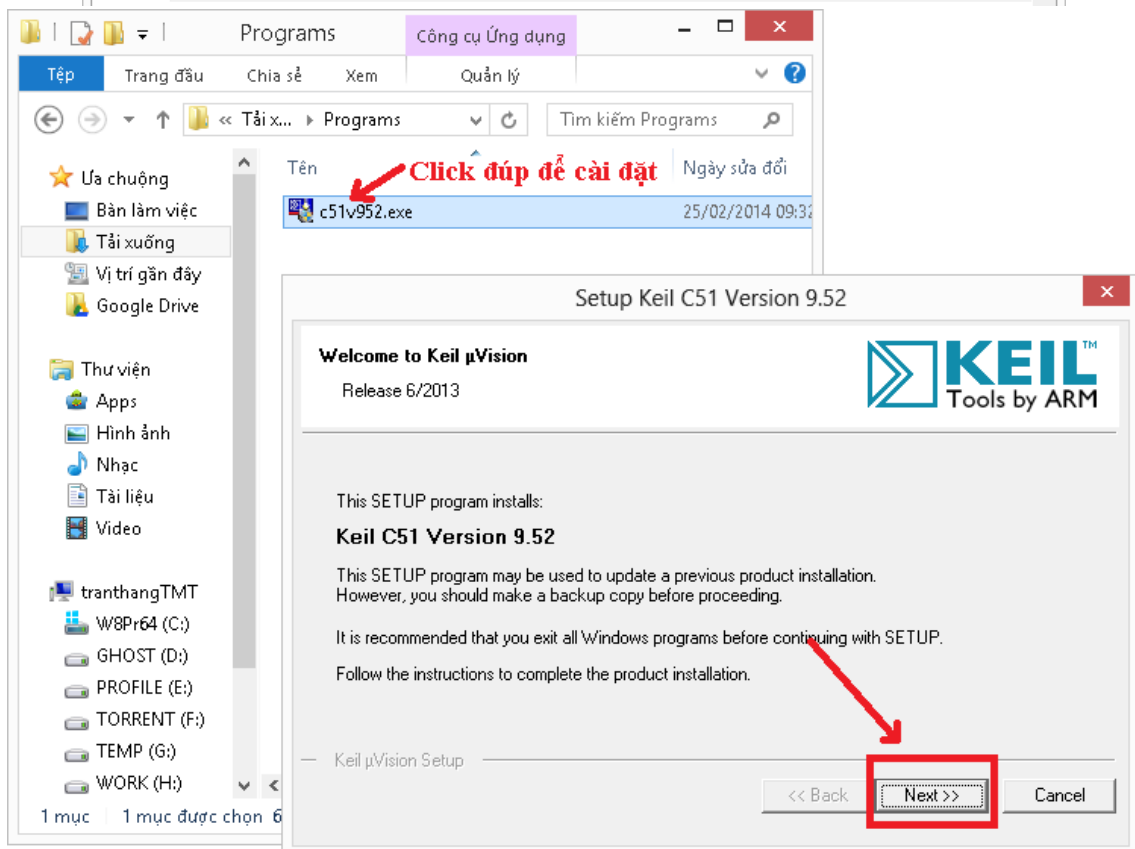
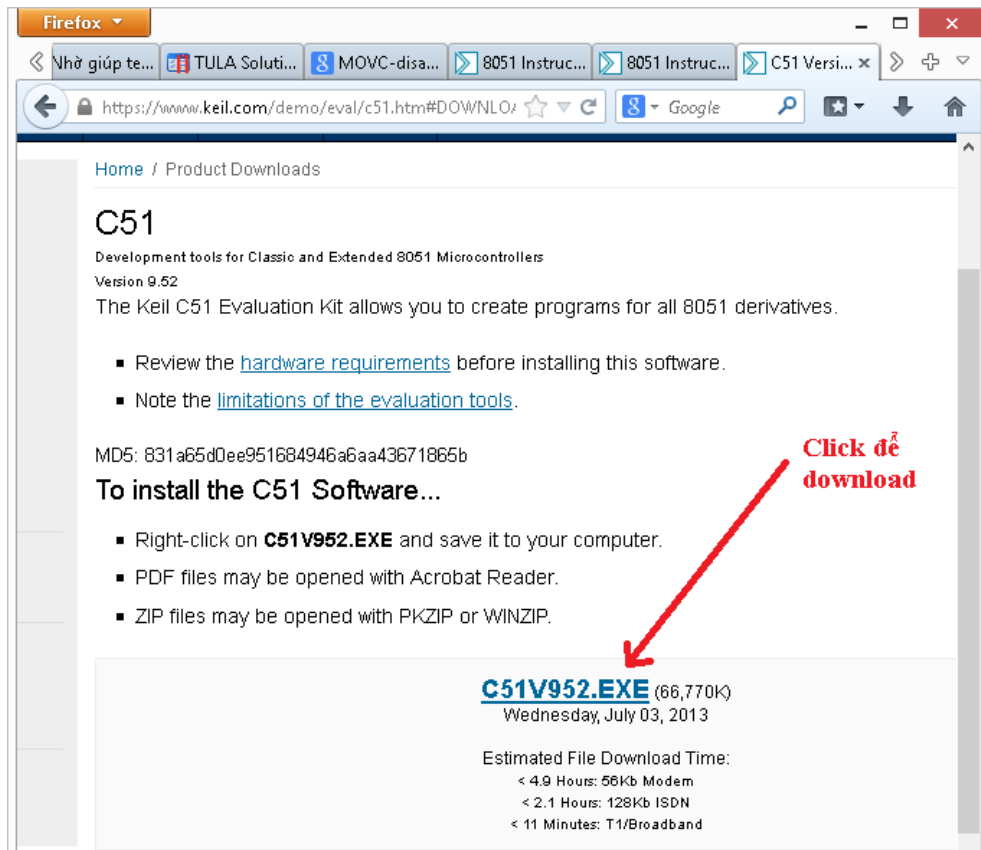
Send me e-mail when there is a new update.

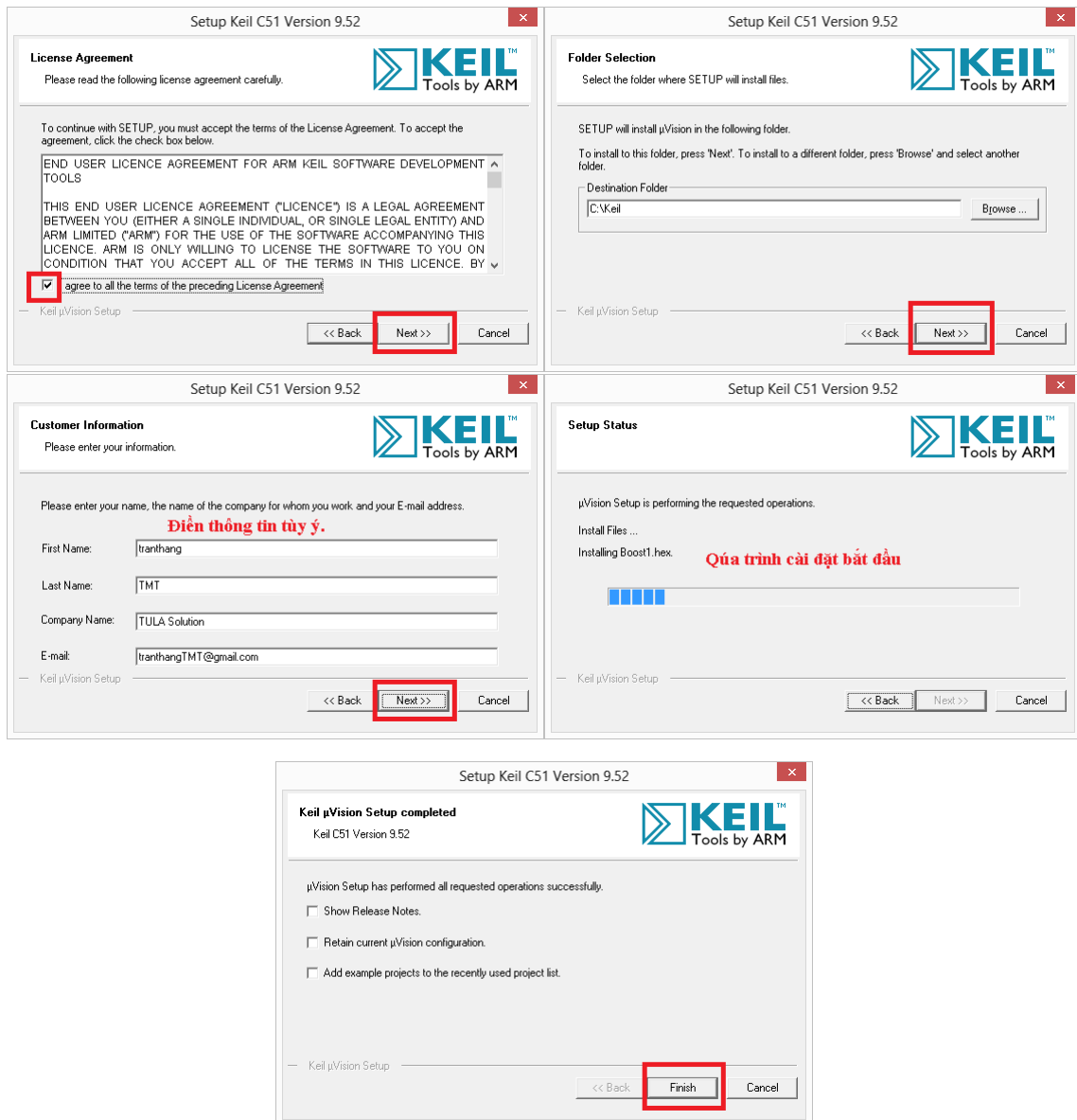
NOTICE:

If you select this check box, you **will** receive an e-mail message from Keil whenever a new update is available. If you don't wish to receive an e-mail notification, don't check this box.

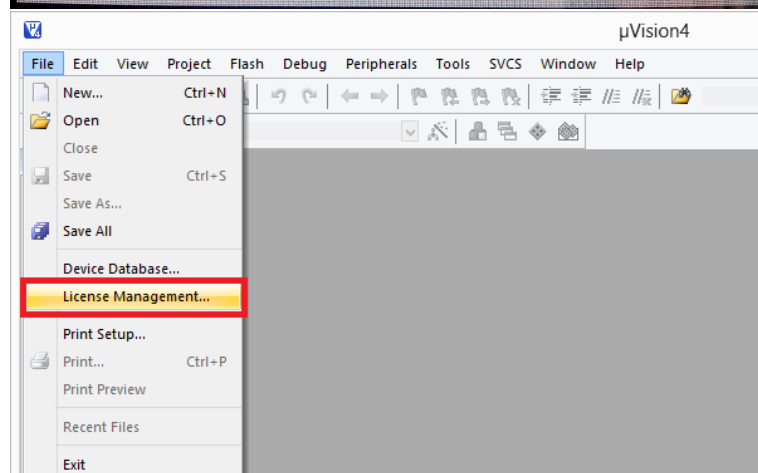
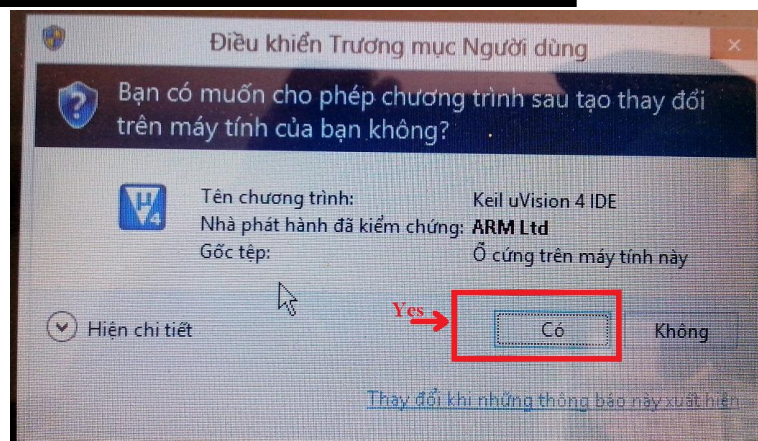
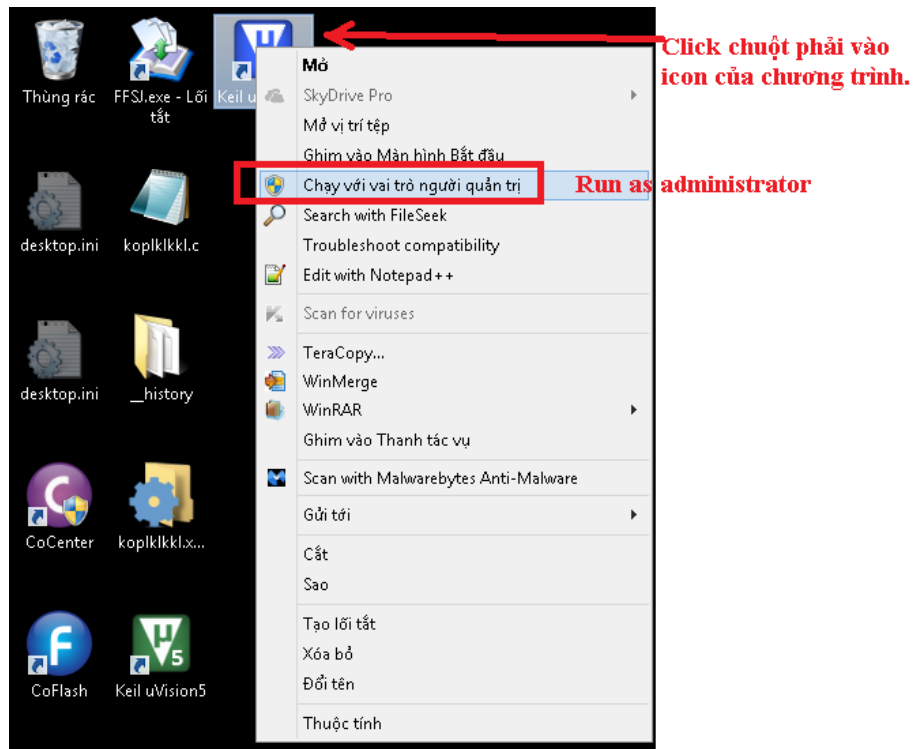
Which device are you using?
(eg, STM32)

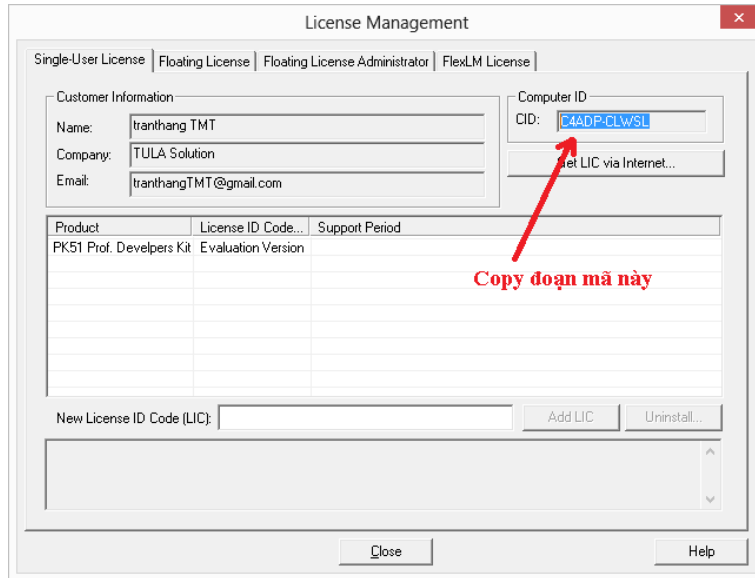
Do you have any questions or comments?



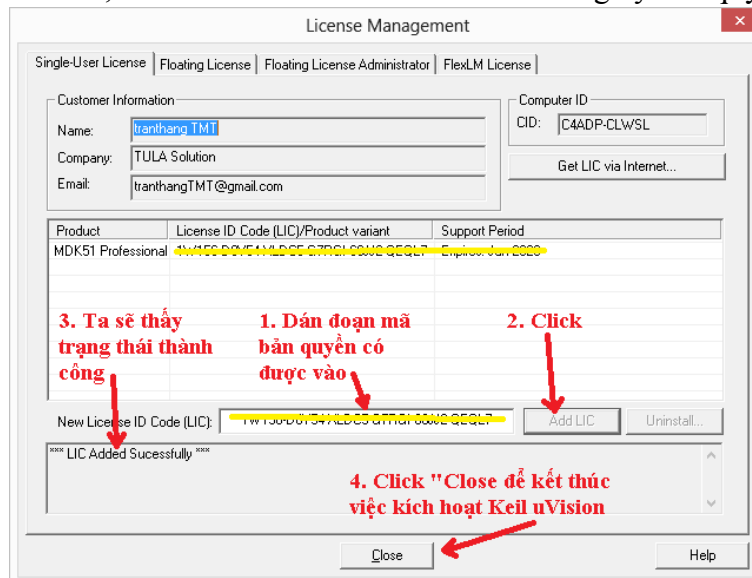


- Add license cho Keil MDK v4: Với bản được download từ trang chủ của Keil khi ta cài đặt xong thì sẽ ở dạng bản MDK-ARM Lite Edition với những giới hạn:
 - + Chương trình trên 32Kbytes (code và data) sẽ không biên dịch, ghép nối,..
 - + Việc gỡ rối cũng chỉ giới hạn trong 32Kbytes trở xuống.
 - + Trình biên dịch không tạo ra một danh sách tháo gỡ của các mã máy tạo ra.
 - + Và một số giới hạn khác có thể xem thông tin chi tiết tại: <http://www.keil.com/demo/limits.asp>
- Với việc nghiên cứu, học tập về N78E055A (chỉ có 16KB APROM) thì bản MDK-ARM Lite Edition có thể đáp ứng nhu cầu của người học.
- Để có những tính năng cao cấp hơn ta có thể mua giấy phép bản quyền của Keil theo hướng dẫn cụ thể tại: http://www.keil.com/support/man/docs/license/license_management.htm
- Trực quan hơn, theo hướng dẫn này:



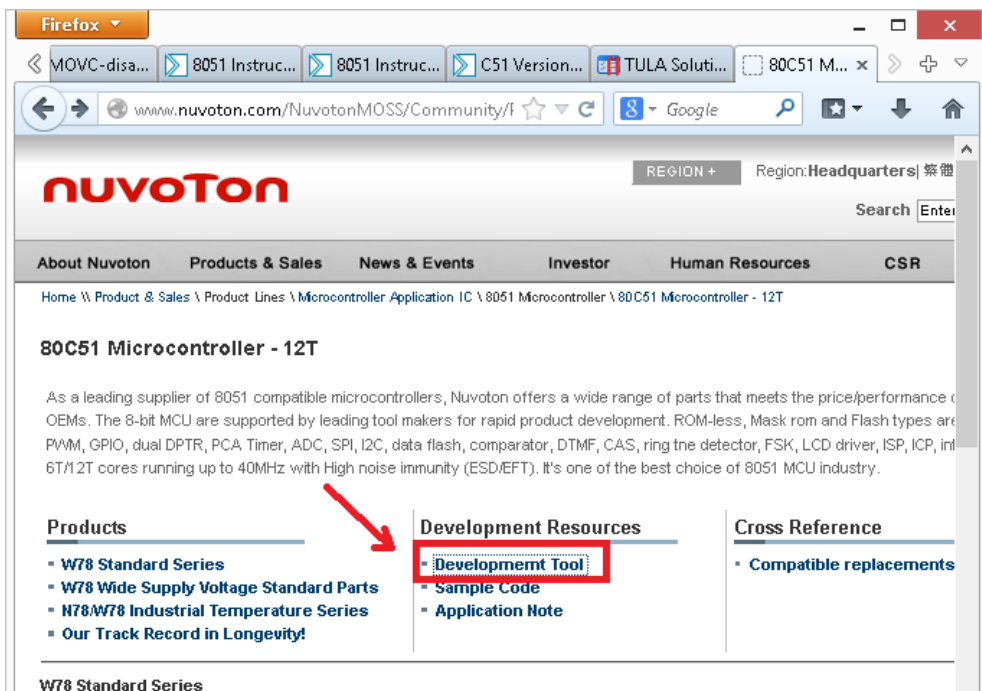
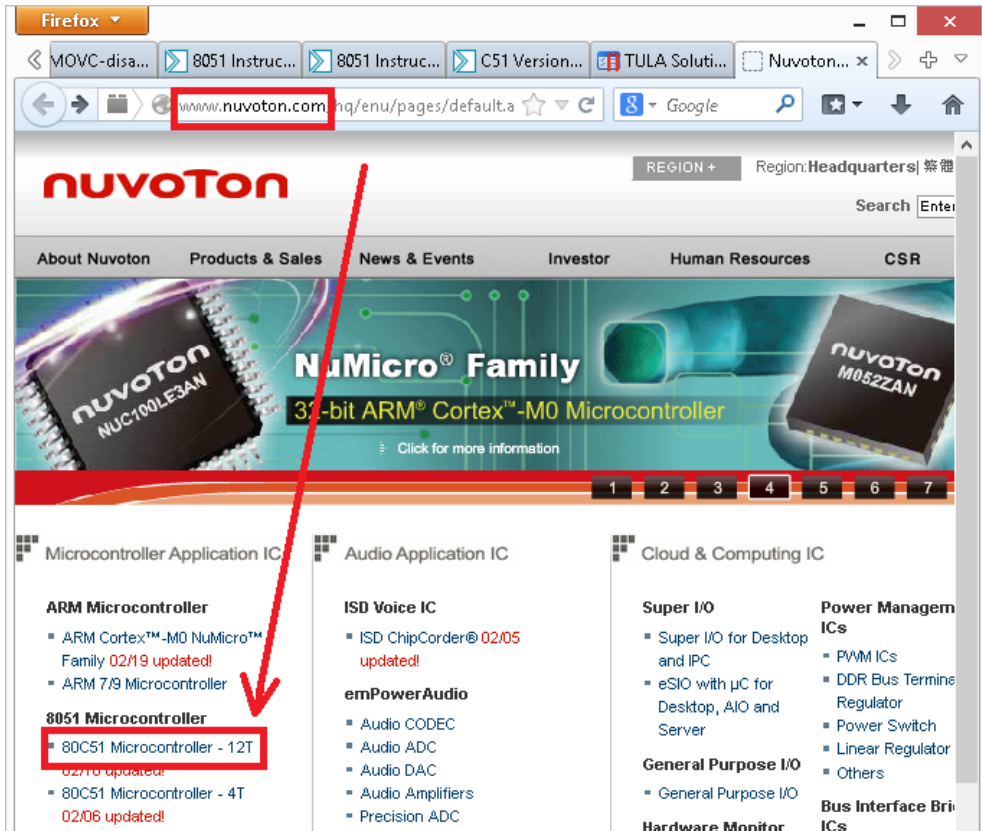


- Sau đó, bạn dùng mã này để liên hệ với bộ phận bán hàng của keil để có giấy phép:
<https://www.keil.com/company/contact/>
- Hoặc để dễ hiểu hơn, có thể lên internet tìm kiếm cách đăng ký bản quyền.



2. Cài thư viện phát triển N78E055A

- Download Driver và thư viện phát triển N78E055A



Firefox

www.nuvoton.com/NuvotonMOSS/Community/Prod...

REGION + Region: Headquarters

Search Enter

About Nuvoton Products & Sales News & Events Investor Human Resources CSR

Accountability
Innovation
Teamwork

Home \ Product & Sales \ Product Lines \ Microcontroller Application IC \ 8051 Microcontroller \ 80C51 Microcontroller - 12T

Development Tool

| File name | Description | Part No. | Version |
|--|---|--|----------|
| Nuvoton 8051 Writer User Guide V 1.03.001.zip | Documents for "Nuvoton 8051 Writer" | All 8051 products with the writer function | V 1.03.0 |
| Nuvoton 8051 Writer V 3.20.001.zip | Nuvoton 8051 writer with dot net framework | All 8051 products with the writer function | V 3.20.0 |
| Nuvoton 8051 Writer V 3.21.001.zip | Nuvoton 8051 writer without dot net framework | All 8051 products with the writer function | V 3.21.0 |
| Nuvoton ISP-ICP Programmer v7.10.zip | Nuvoton ISP/ICP/Gang Programmer | All 8051 products with ISP or ICP function | V7.10 |
| Nuvoton 8051 Keil uVision Driver v1.04.zip | Nuvoton 8051 Keil uVision Driver | All 8051 products with JTAG ICE function | V1.04 |

Hardware Board Schematic

| Board name | Picture | DIY Gerber & Schematic PCB File |
|--------------------|---------|---------------------------------|
| NuTiny-SDK-N79E85J | | |

Compressed Công cụ Thư mục ...

Tệp Trang đầu Chia sẻ Xem Giải nén

Tìm kiếm Compr...

Ưa chuộng

Bàn làm việc

Tải xuống

Vị trí gần đây

Google Drive

Thư viện

Apps

Hình ảnh

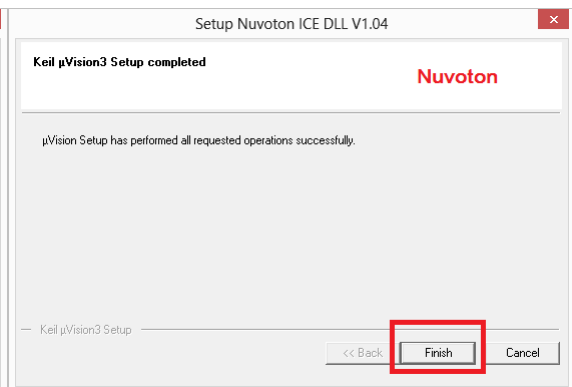
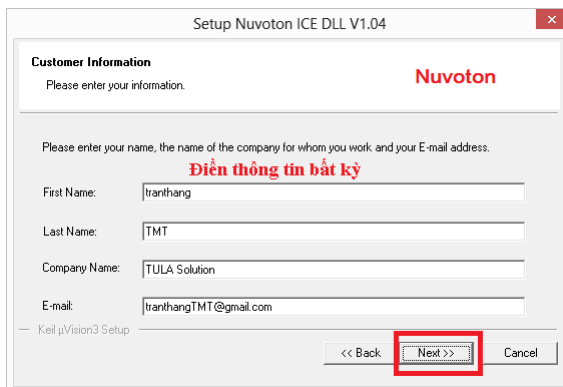
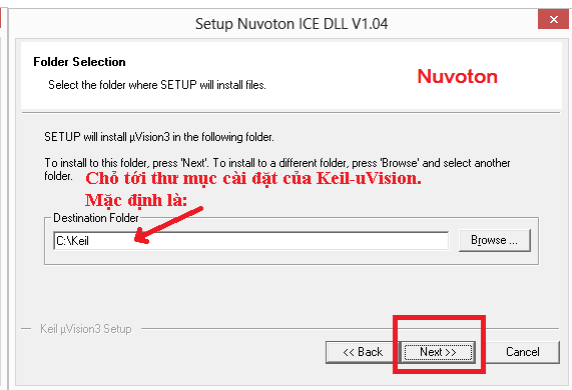
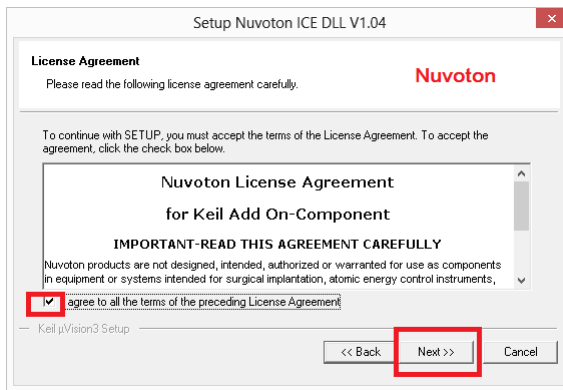
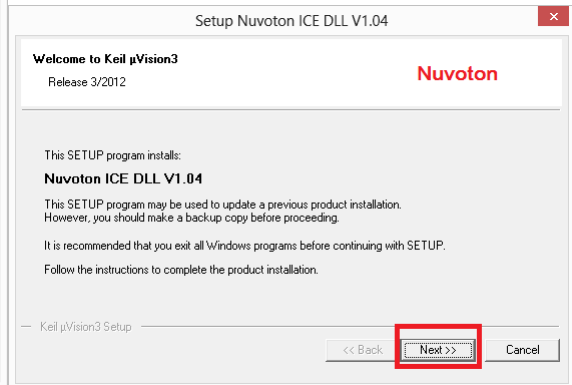
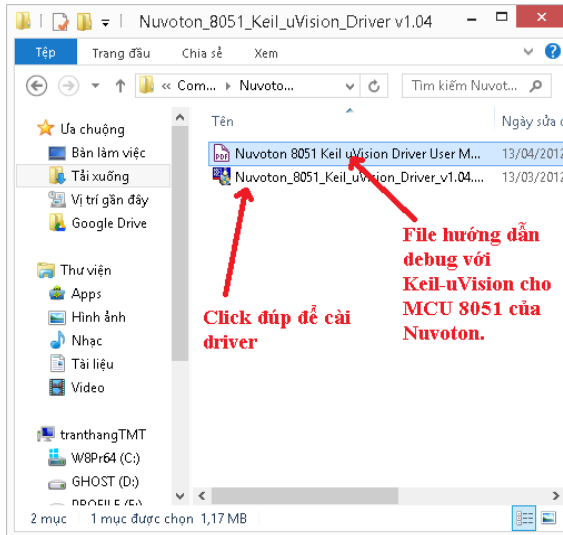
Nhạc

Tên

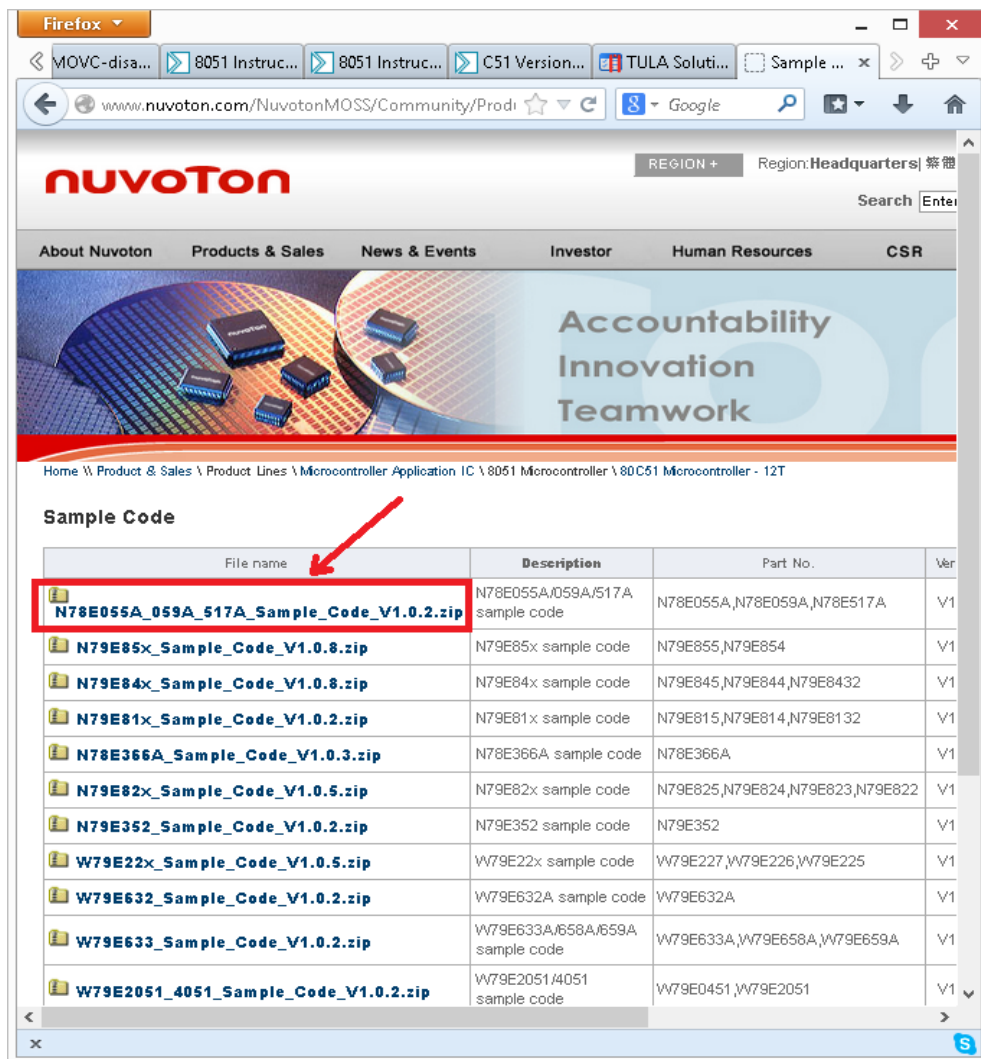
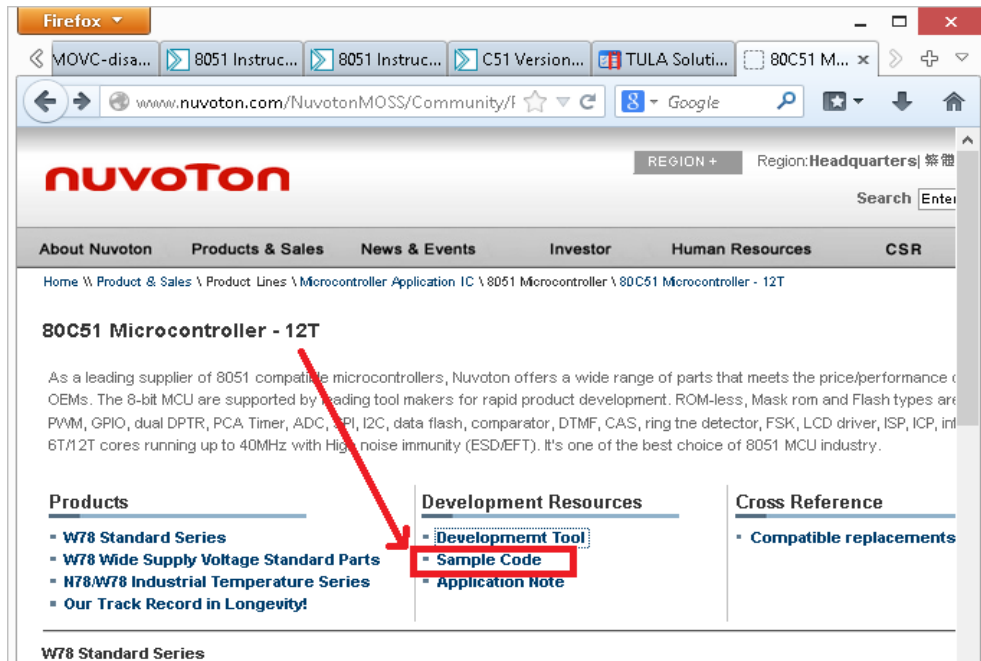
Nuvoton_8051_Keil_uVision_Driver v1.04

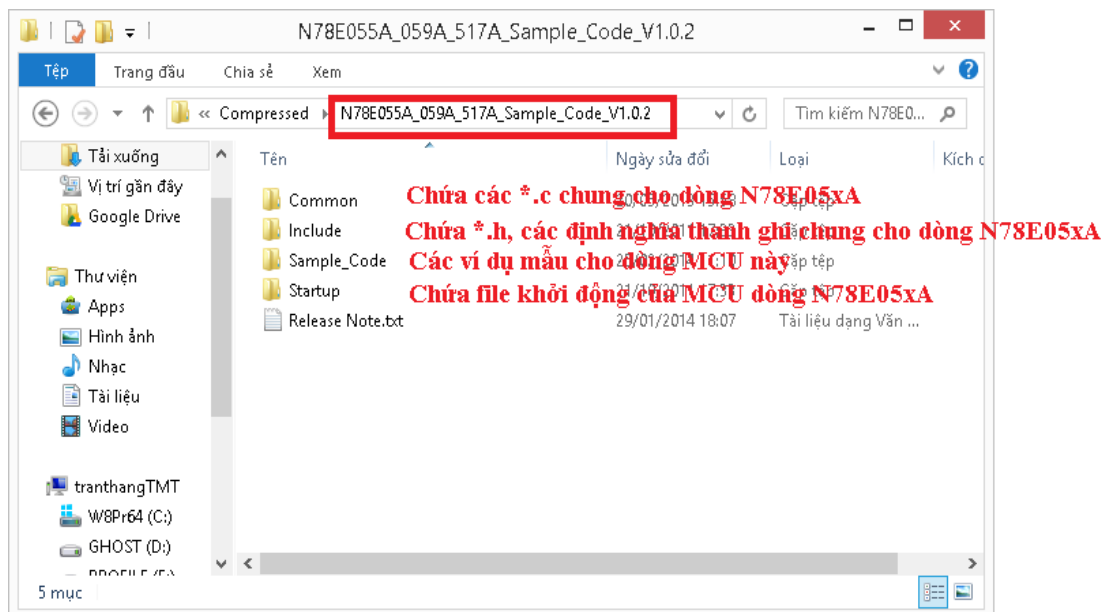
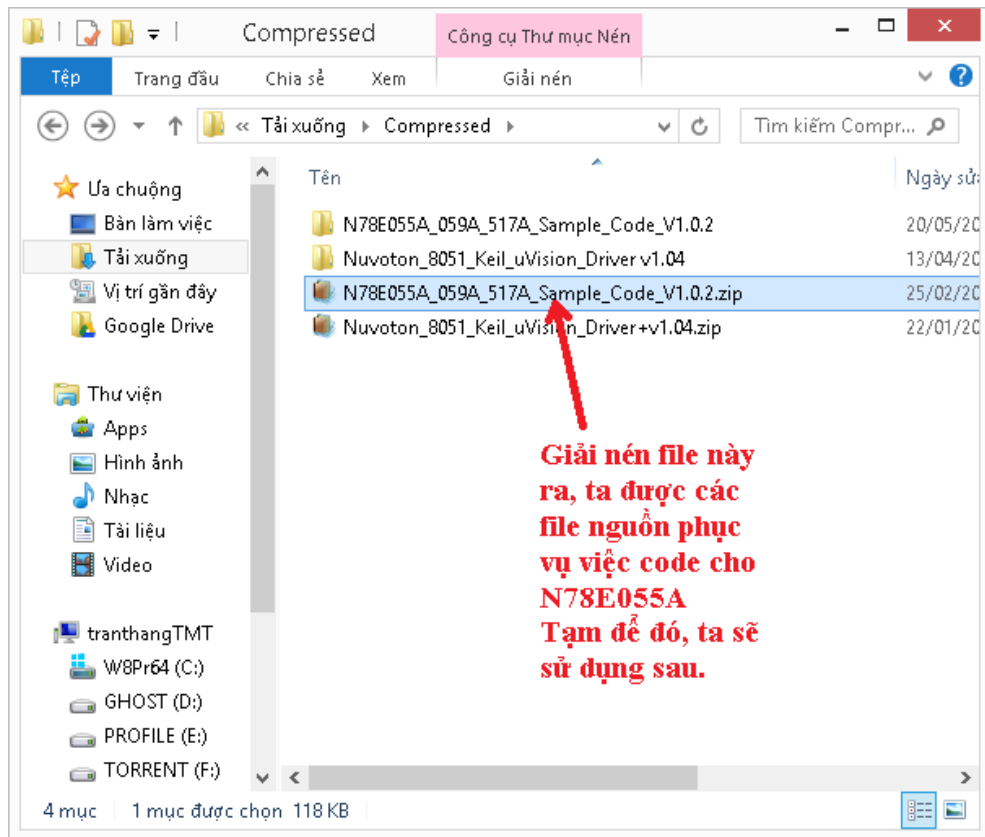
Nuvoton_8051_Keil_uVision_Driver+v1.04.zip

Giải nén file này ra.



- Download các code mẫu cho N78E055A:

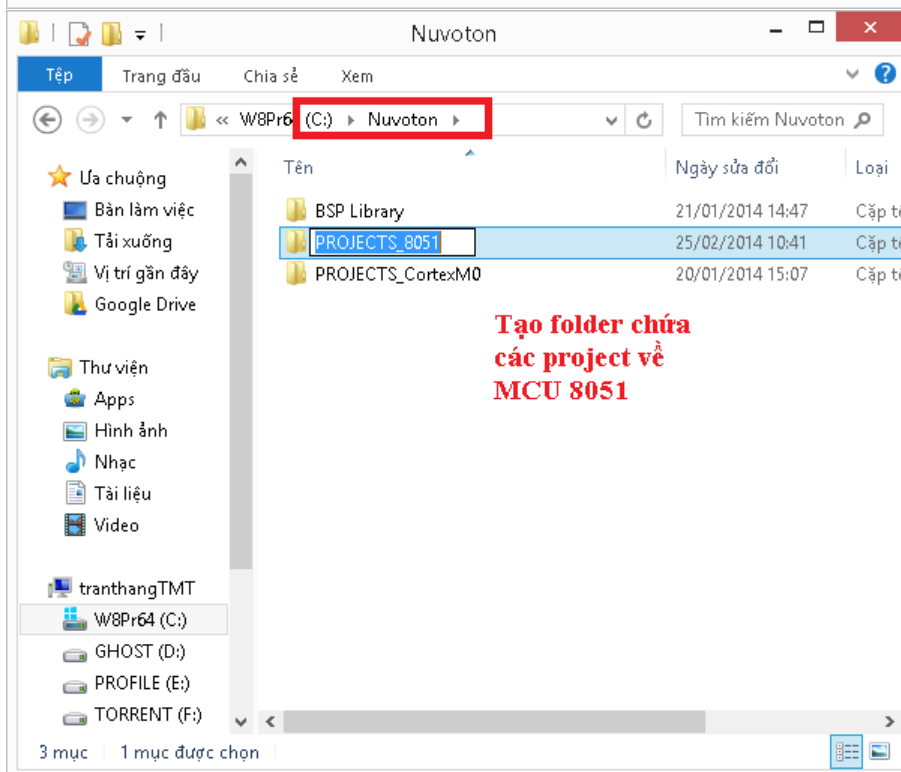
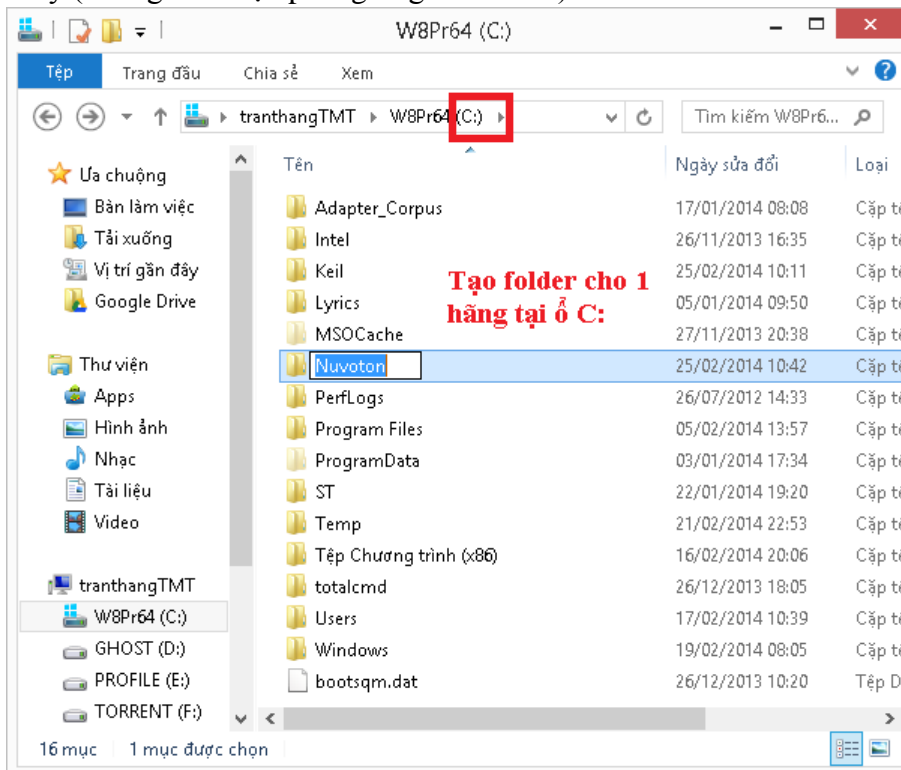


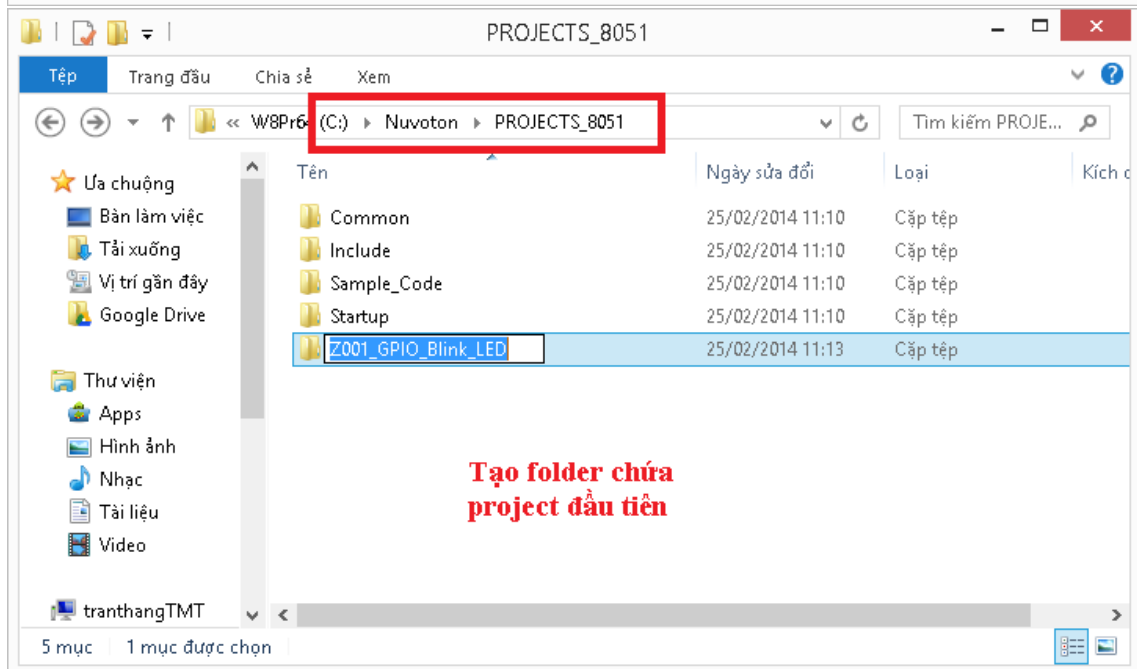
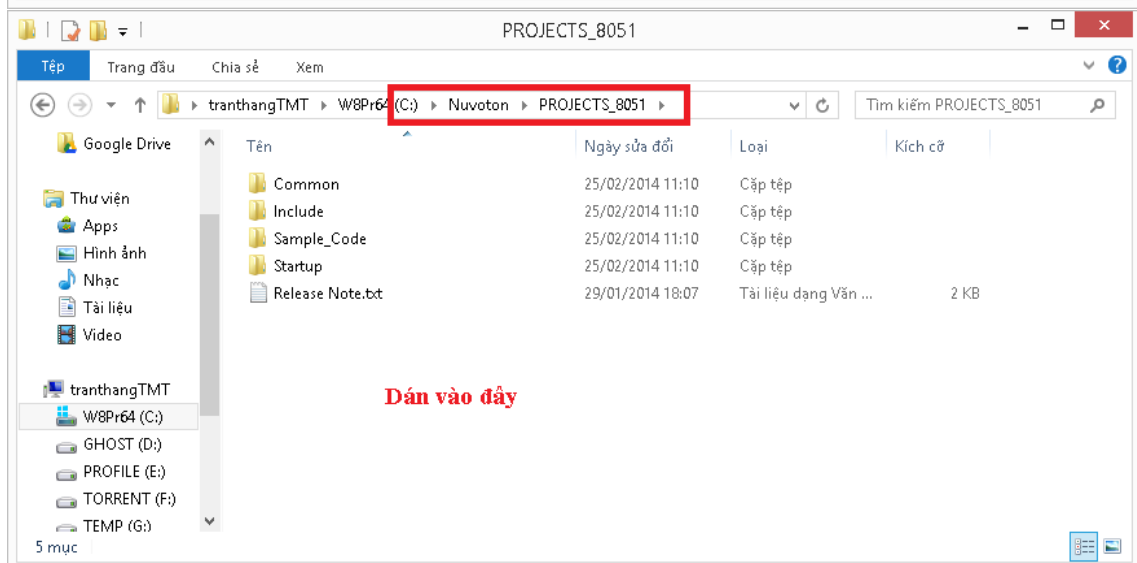
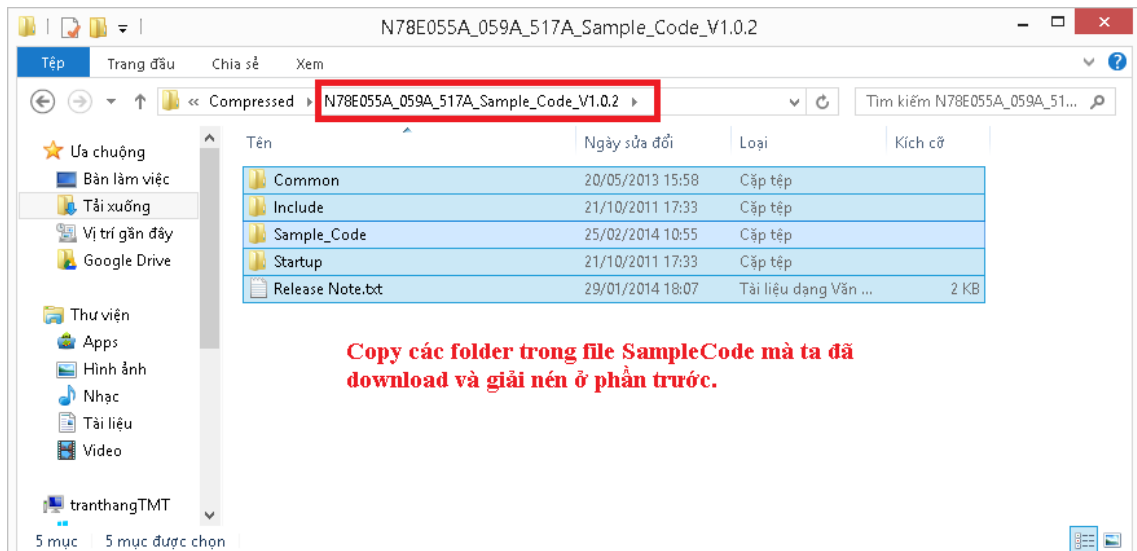


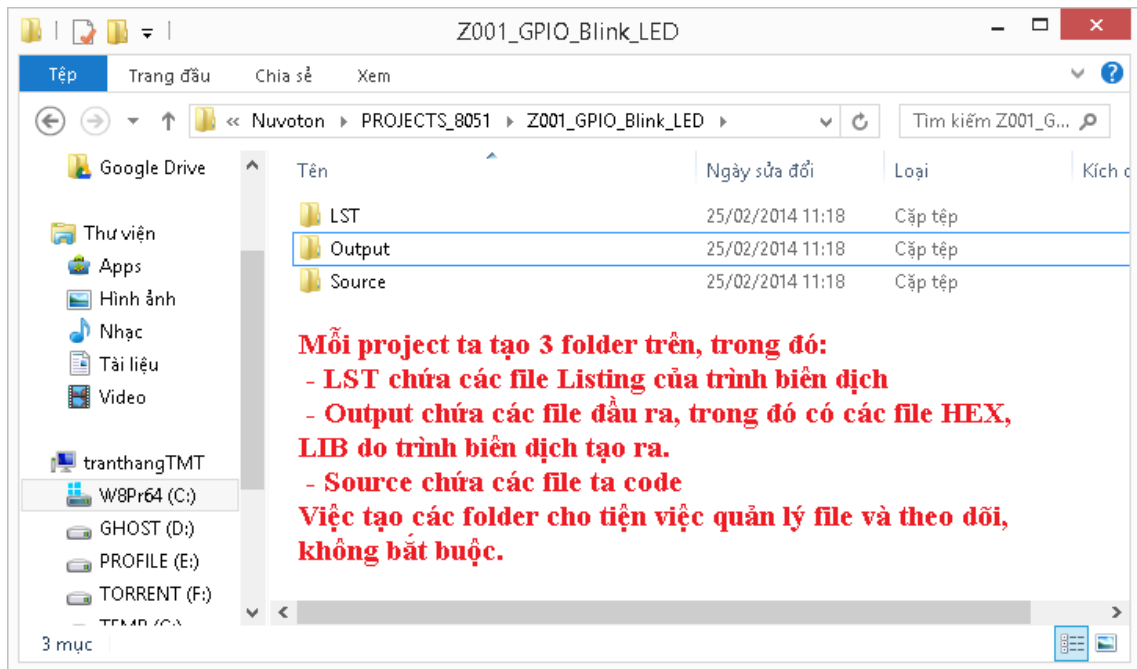
3. Build một project N78E055A với Keil-uVision 4

a. Tạo thư mục cho Project mới

- Để thuận tiện cho việc phát triển N78E055A, ta tạo các folder như trong các hình dưới đây (không bắt buộc phải giống hoàn toàn):



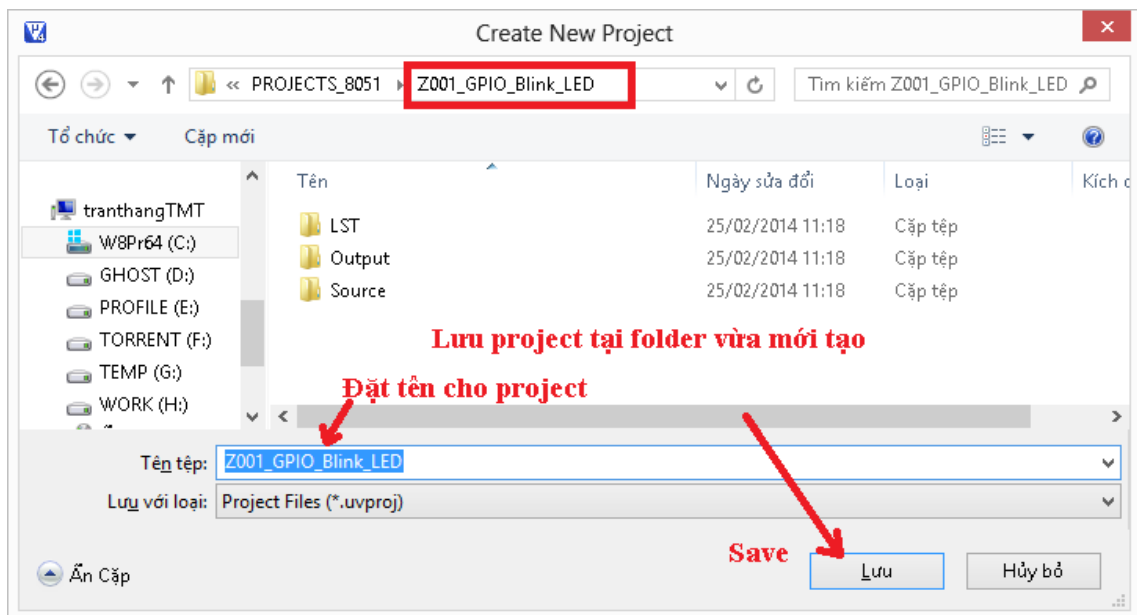
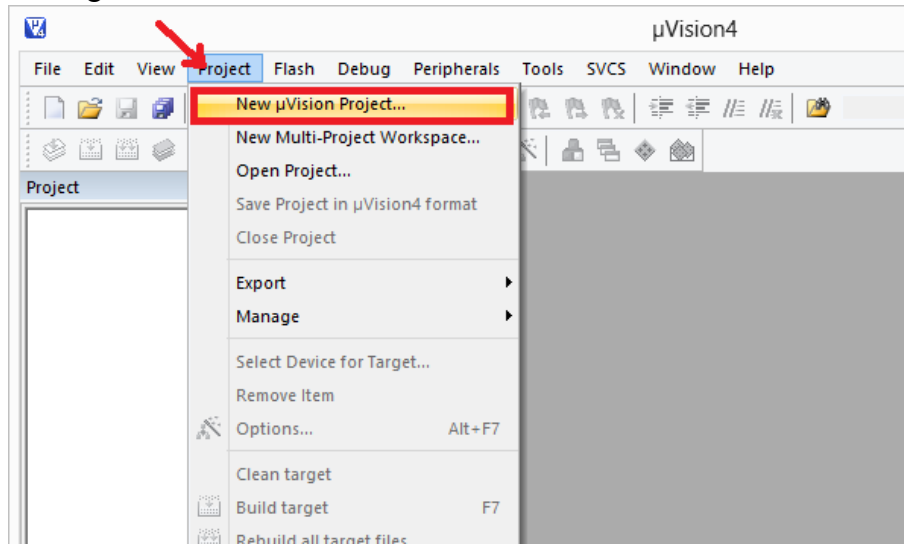


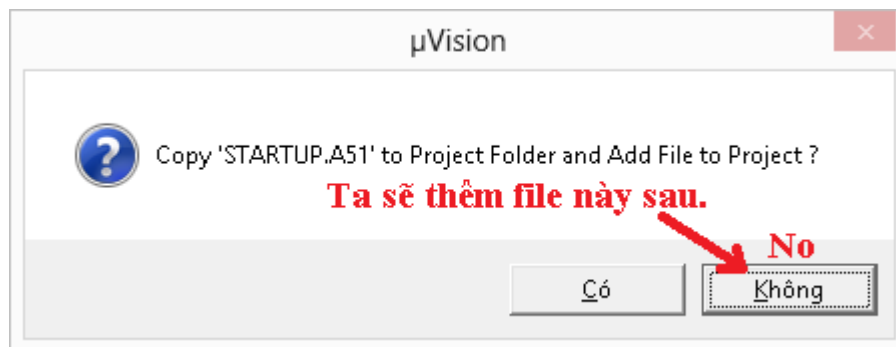
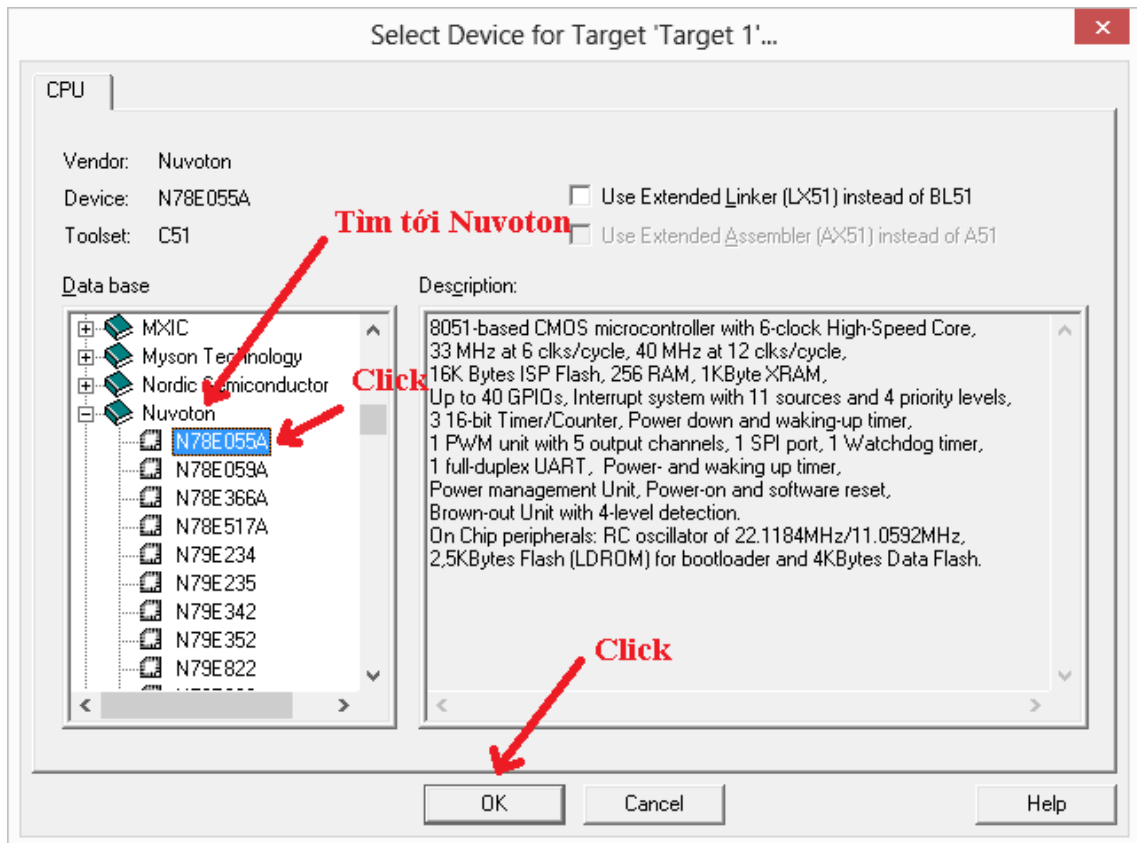


b. Tạo khung project mới

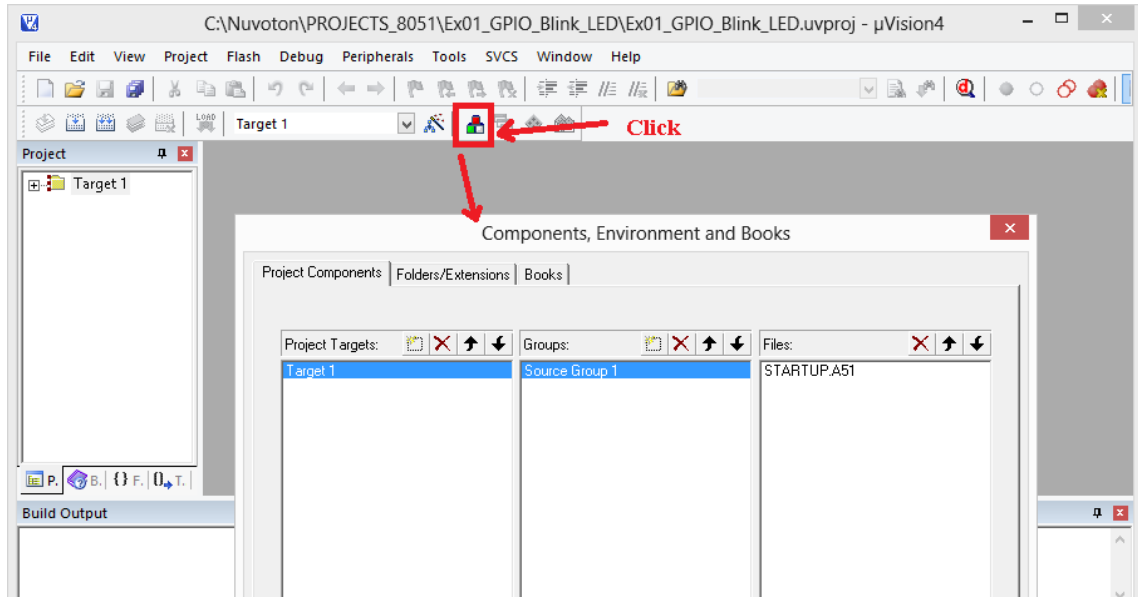




- Mở chương trình Keil-uVision 4 lên

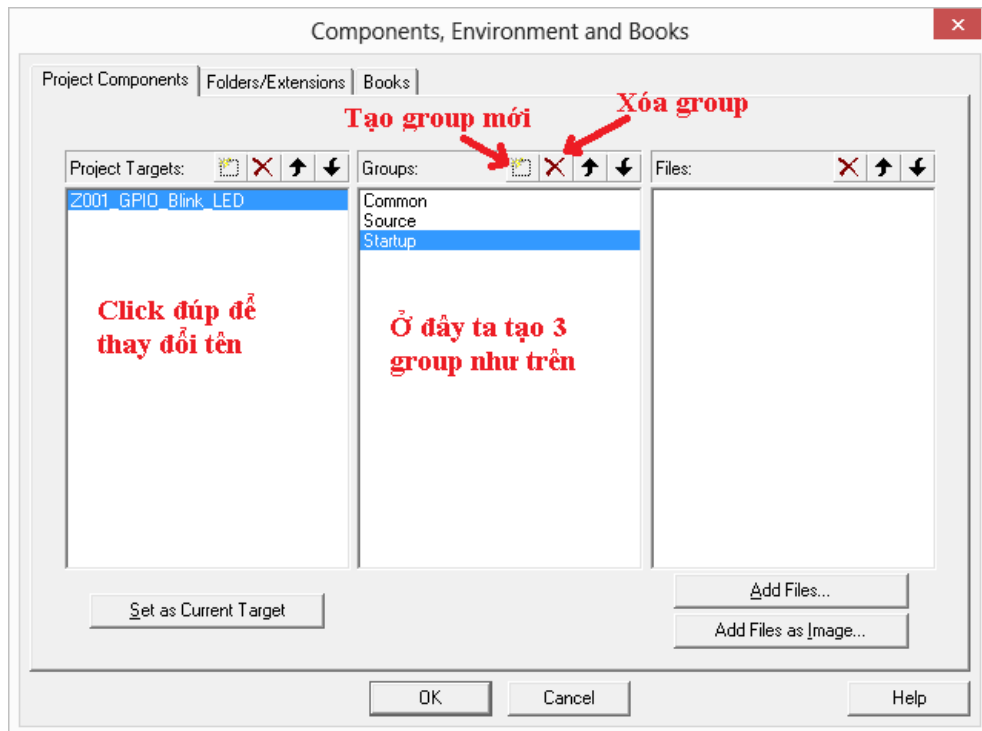




- Thêm các file dùng cho project phục vụ cho Editor:

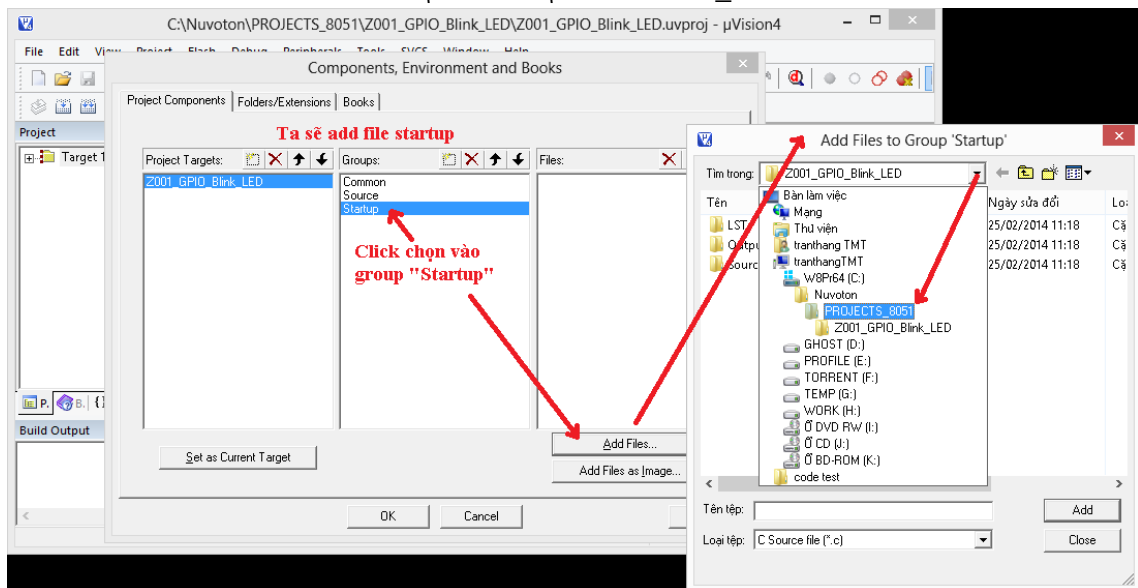


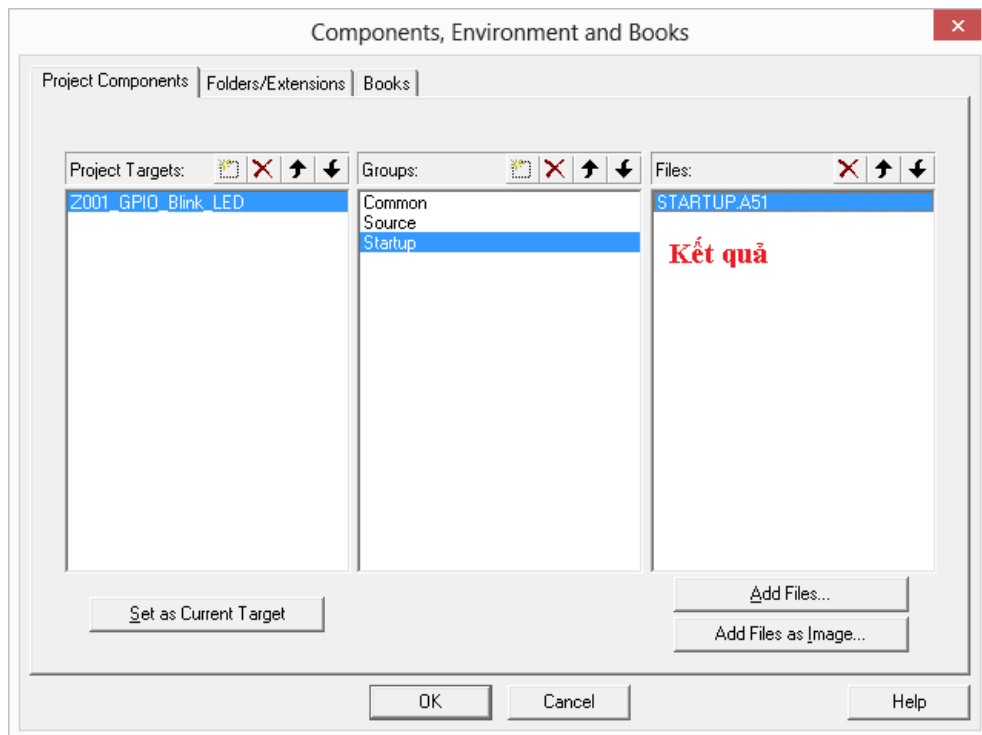
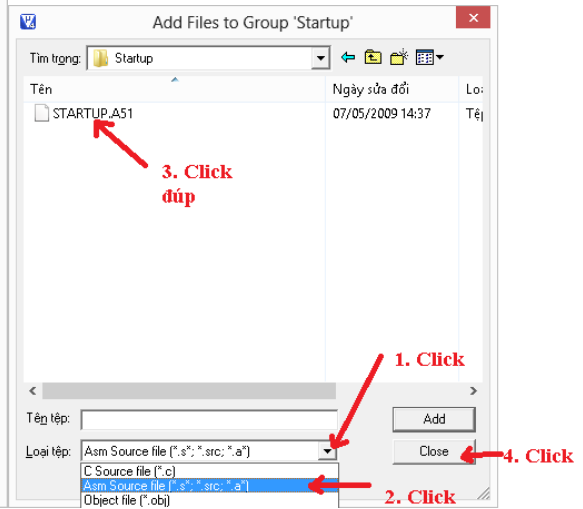
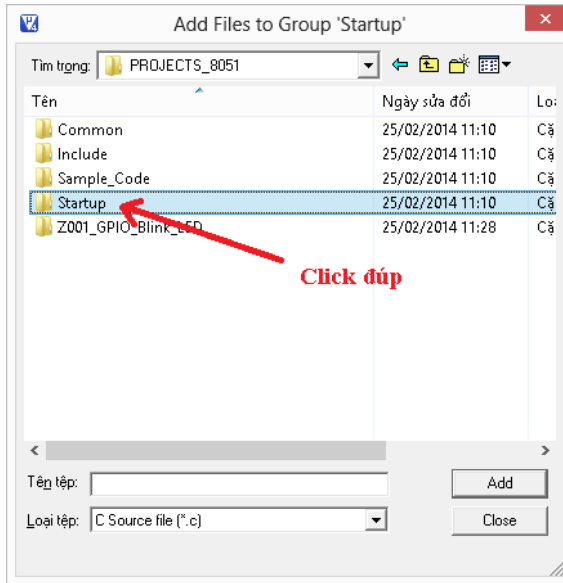
- Tạo Target/Group mới bằng , xóa bỏ Target/Group bằng 
- Việc tạo các Target/Group để thuận tiện cho việc quản lý, theo dõi, truy cập các thư viện, file mà ta dùng cho project được thuận tiện, không bắt buộc phải tạo các group như trong hướng dẫn. Và các tên của Target, Group là tự do, không bắt buộc phải theo đúng tên như hướng dẫn.
- Ở đây ta tạo 3 group Common (chứa các file thư viện chung như Delay,...), Startup (chứa file khởi động cho MCU – các thiết lập, .. ban đầu khi MCU reset), Sources (chứa các file của project do người dùng code)
- **Chú ý: việc thêm các file mà ta không dùng đến cũng không sao, tuy nhiên sẽ tốn thời gian khi ta biên dịch toàn bộ project. Vì vậy, trong hướng dẫn dưới đây chỉ là hướng dẫn chung chứ không phải là bắt buộc cho tất cả project. Những file nào cần dùng cho project thì thêm, còn không thì thôi.**

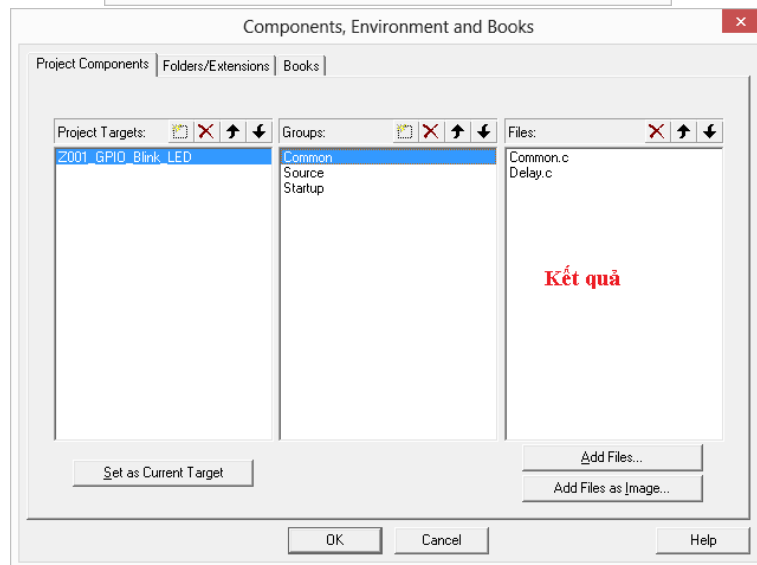
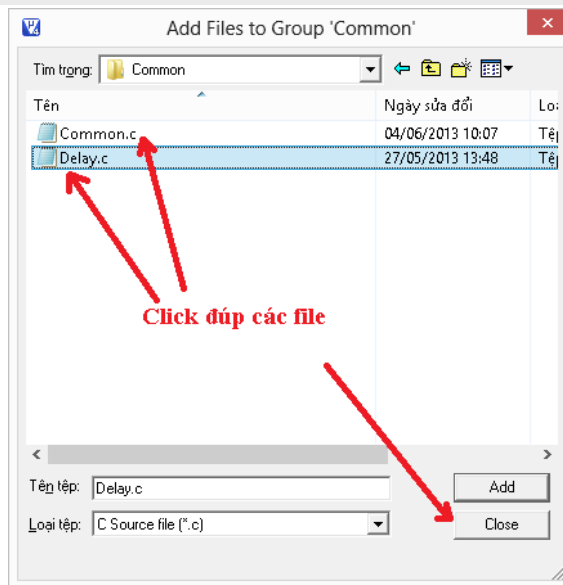
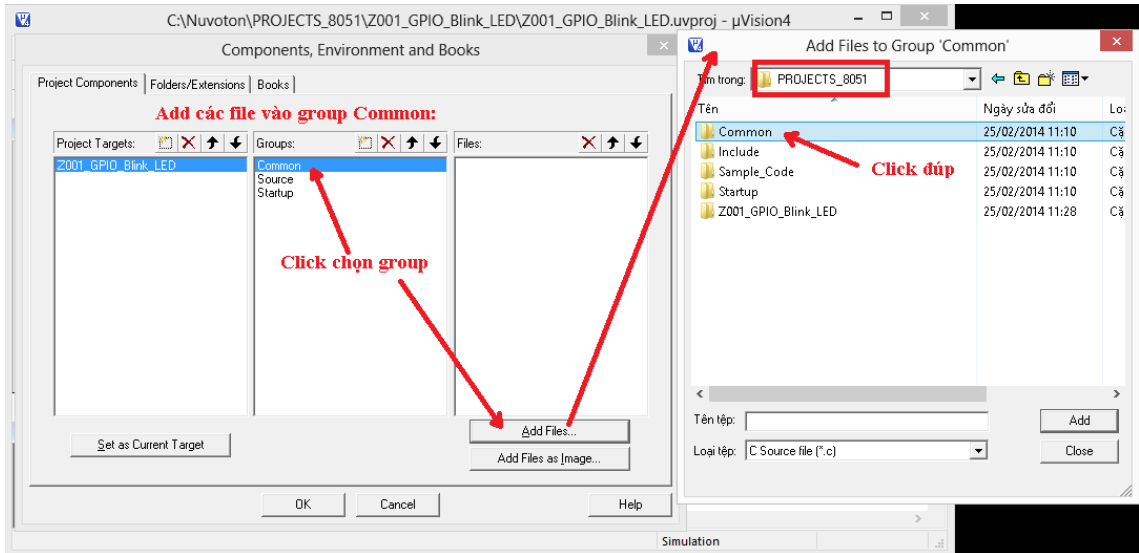


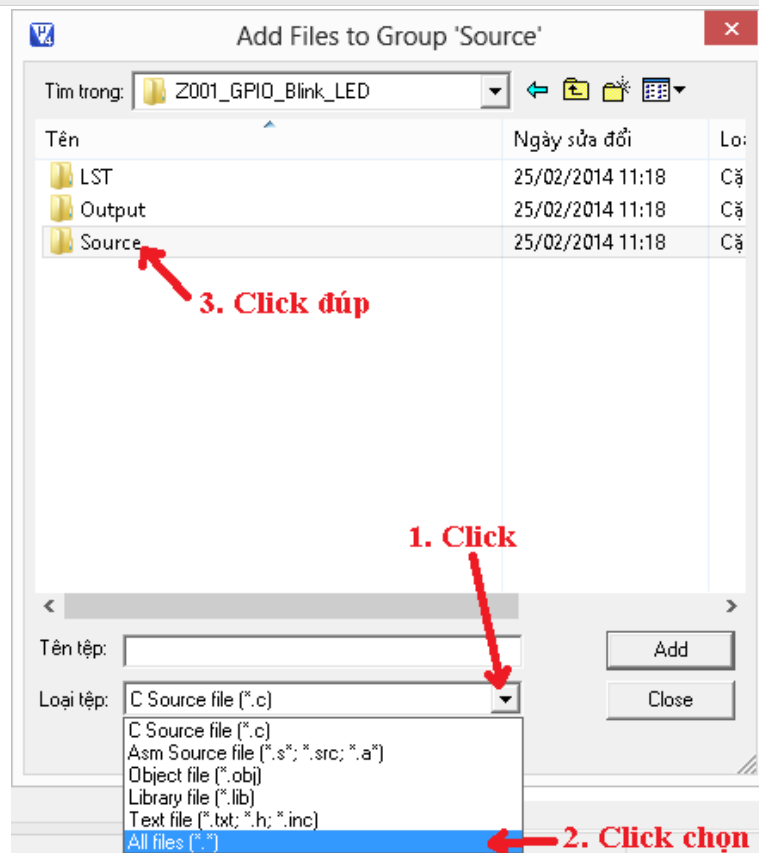
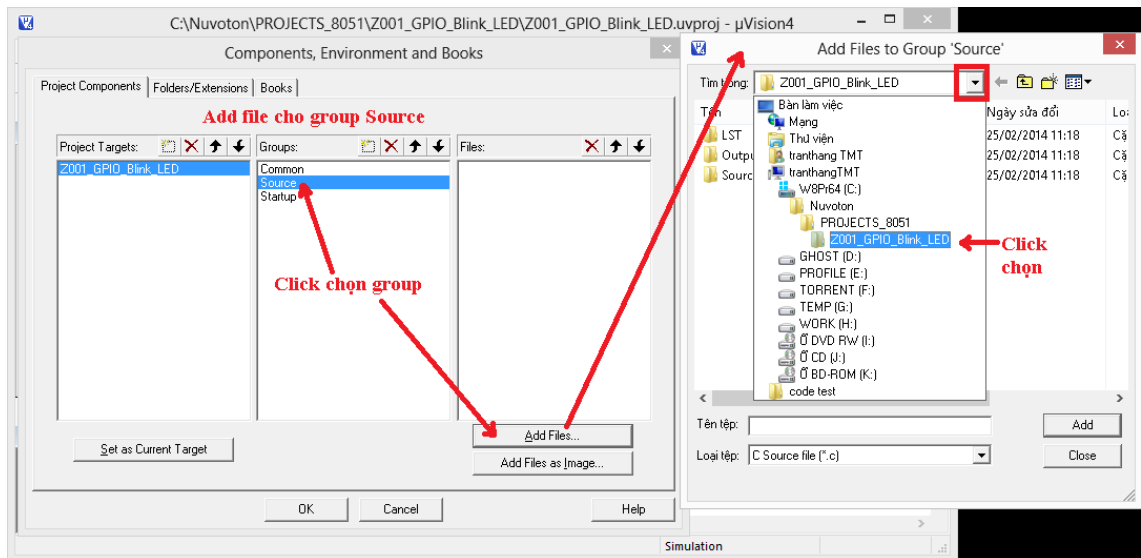
- Bây giờ ta sẽ add các file sẽ dùng cho Example này. Ta truy cập vào folder chứa thư viện của dòng N78E055A theo đường dẫn, mặc định:

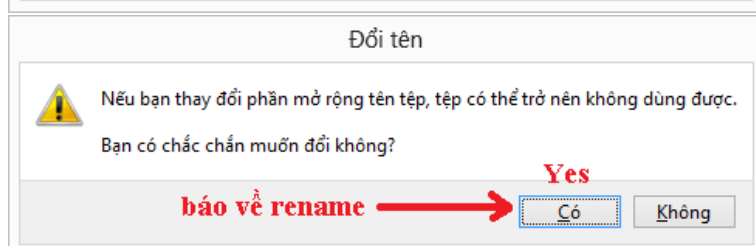
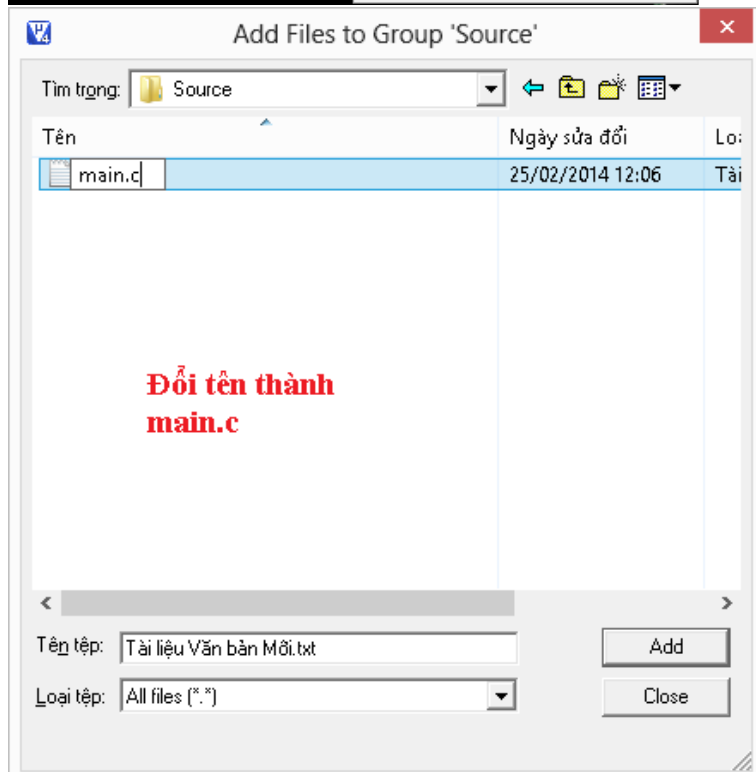
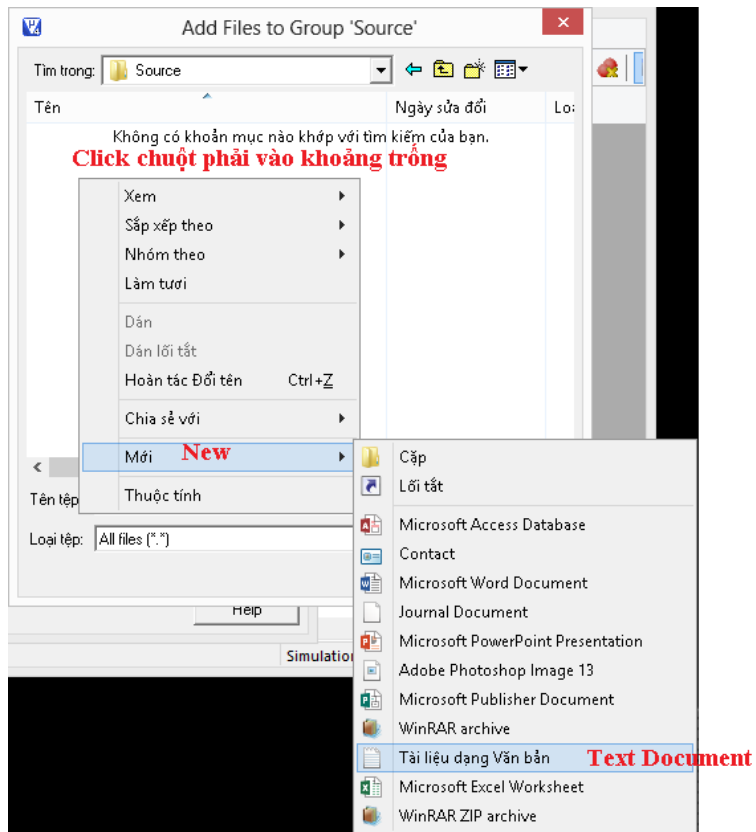
“C:\Nuvoton\PROJECTS_8051”

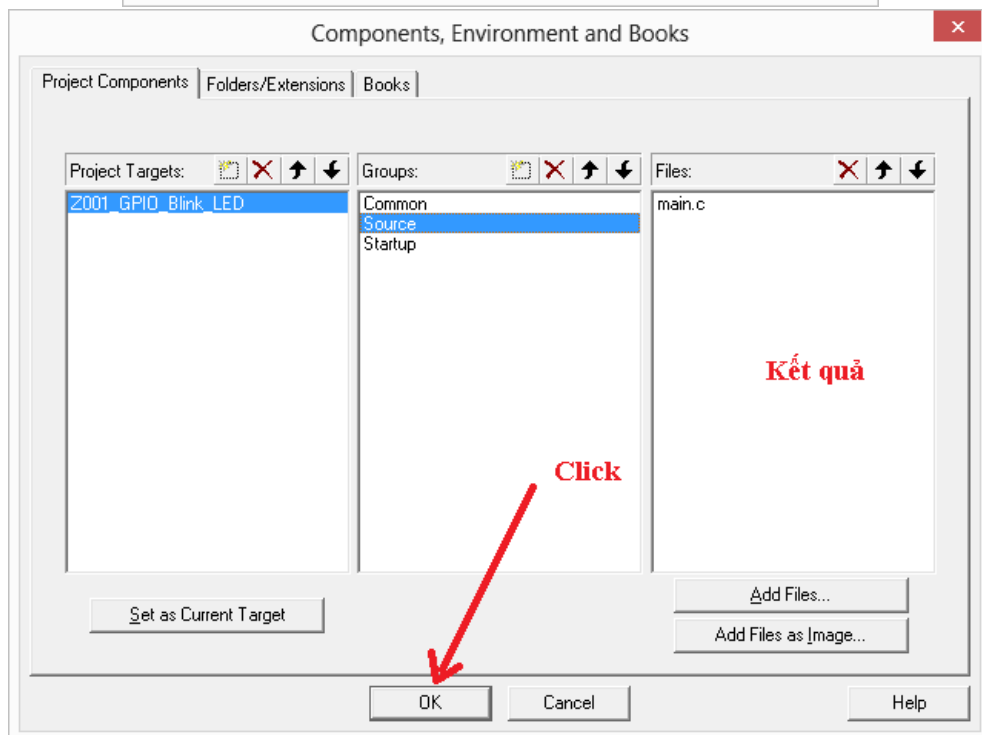
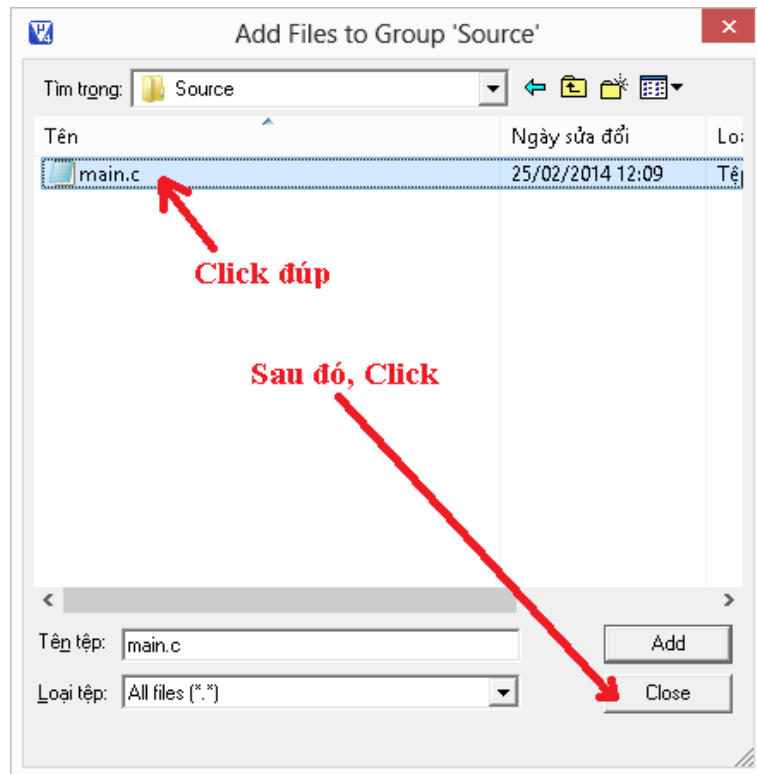


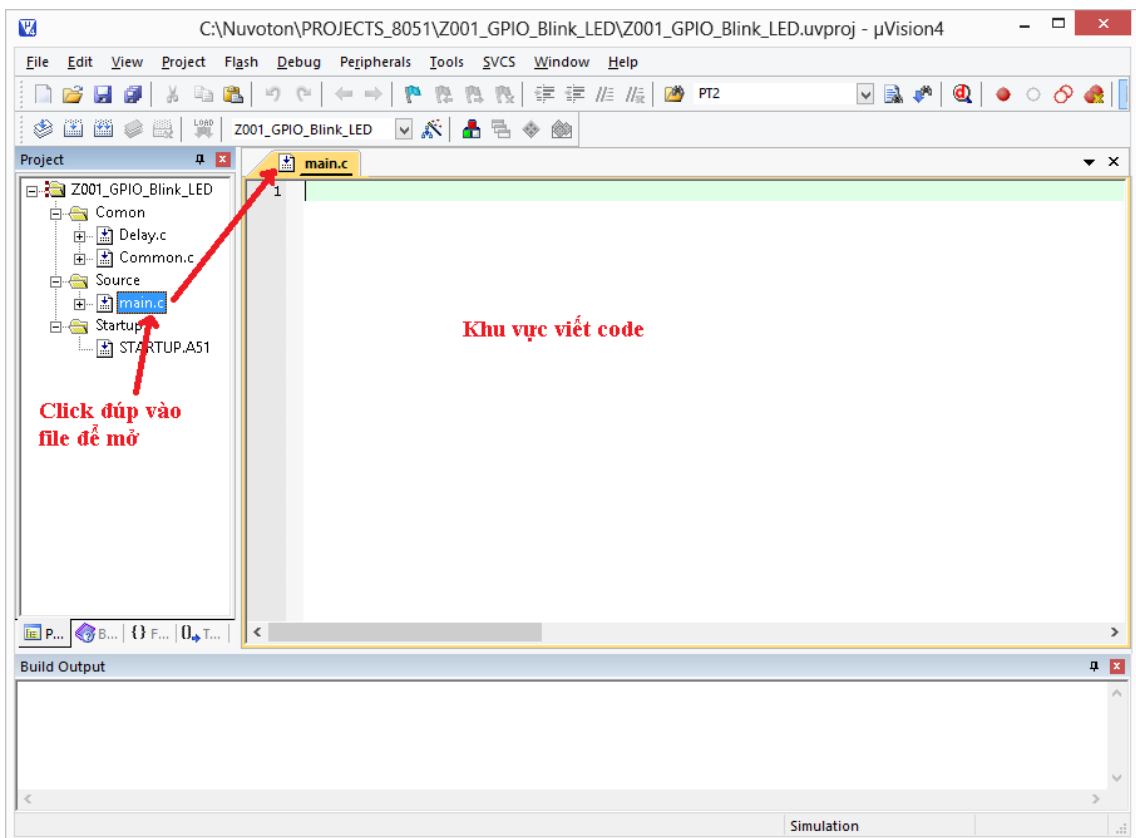
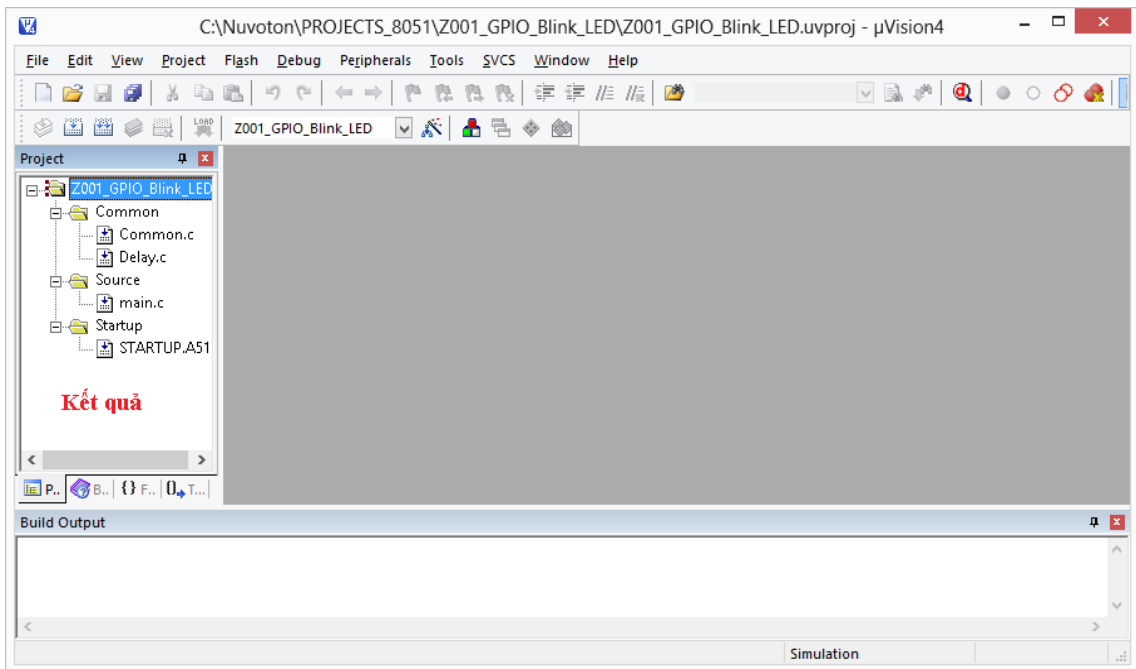




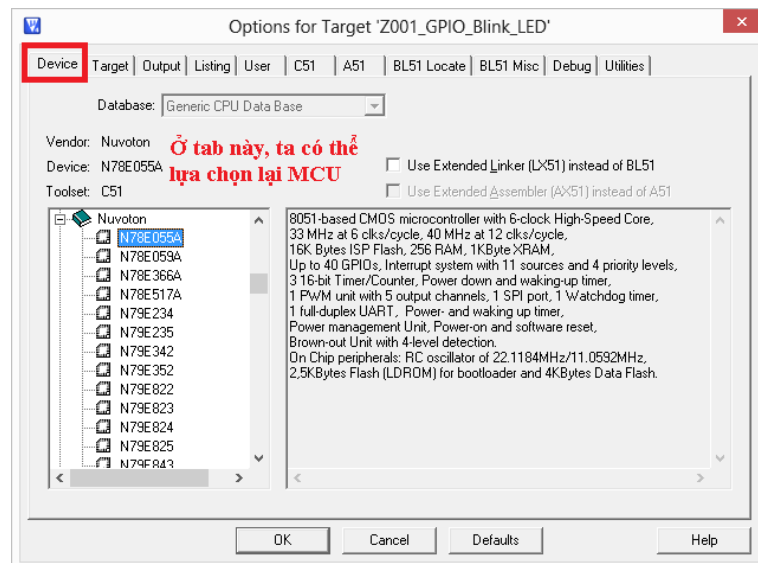
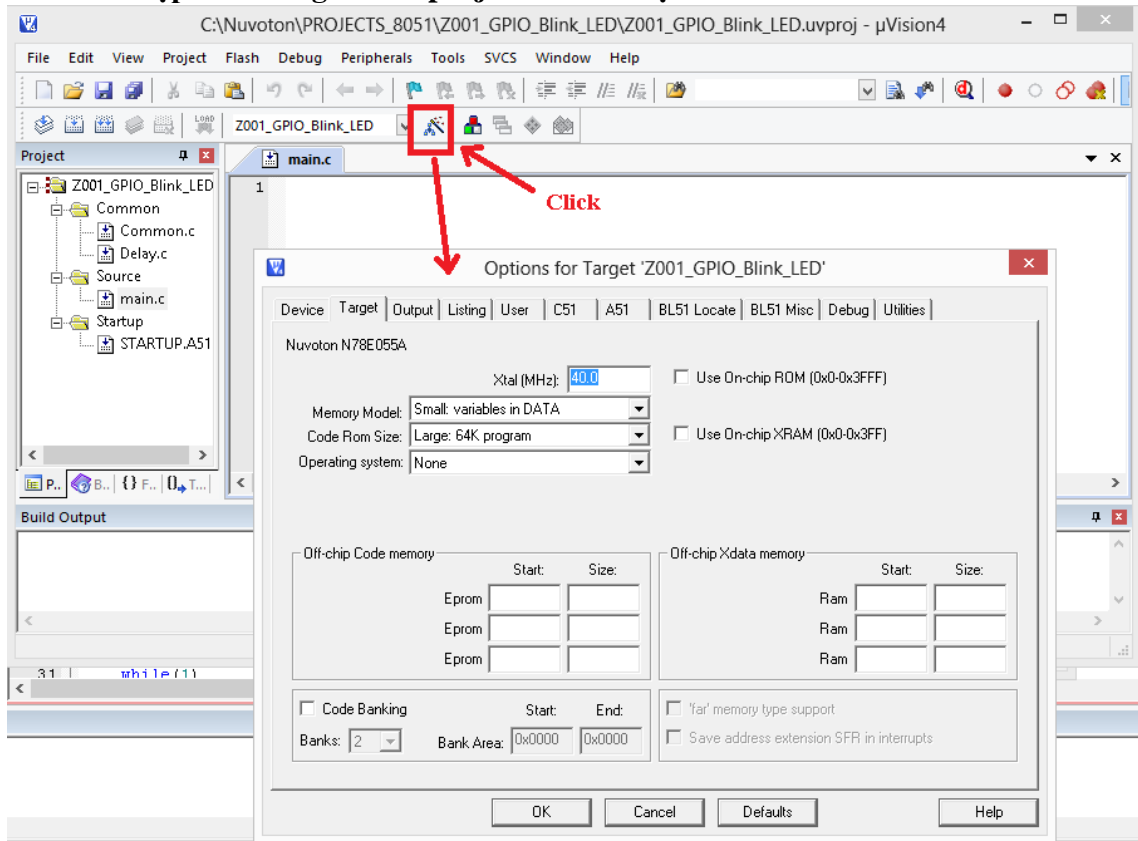


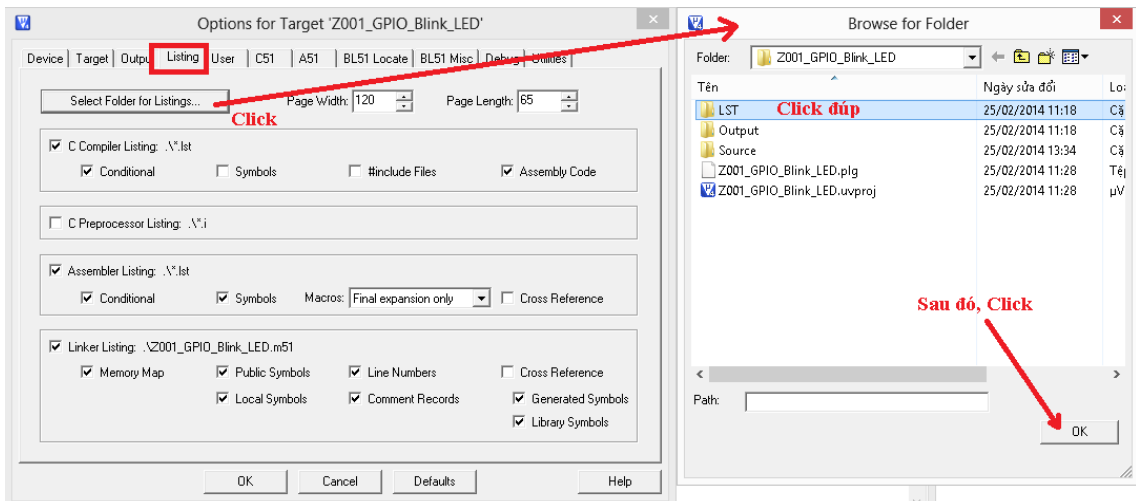
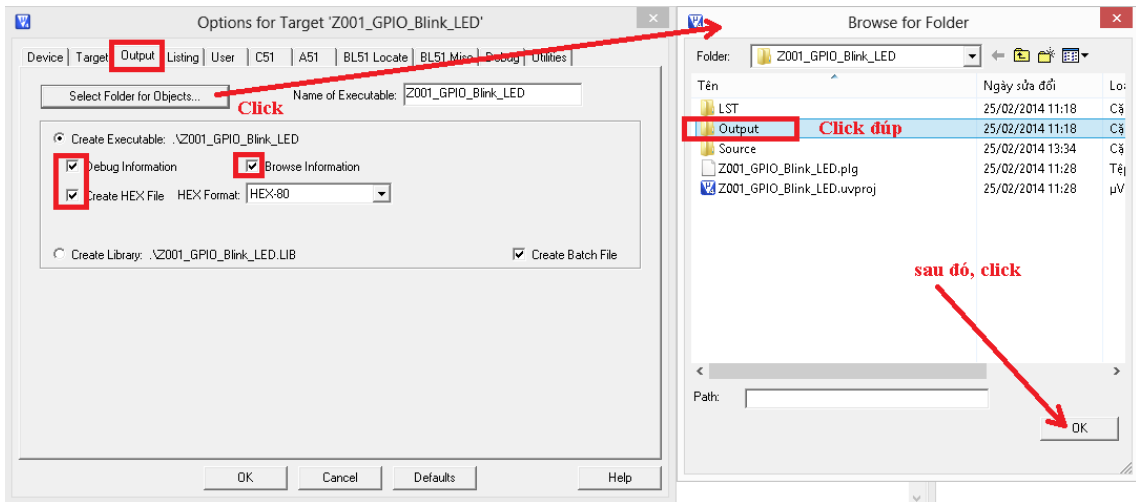
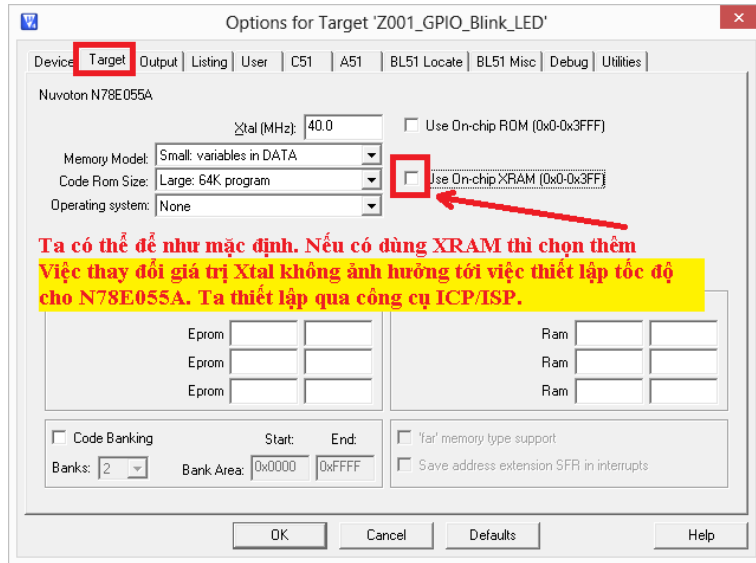


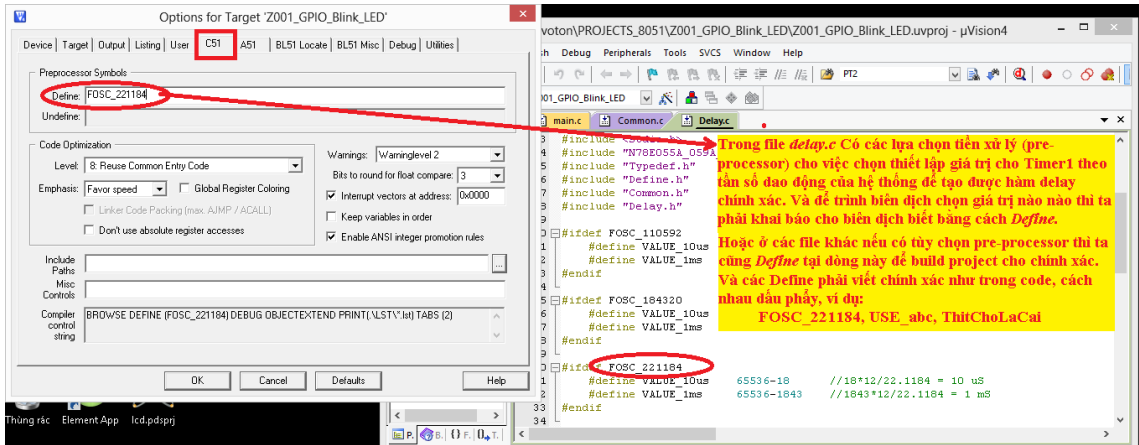




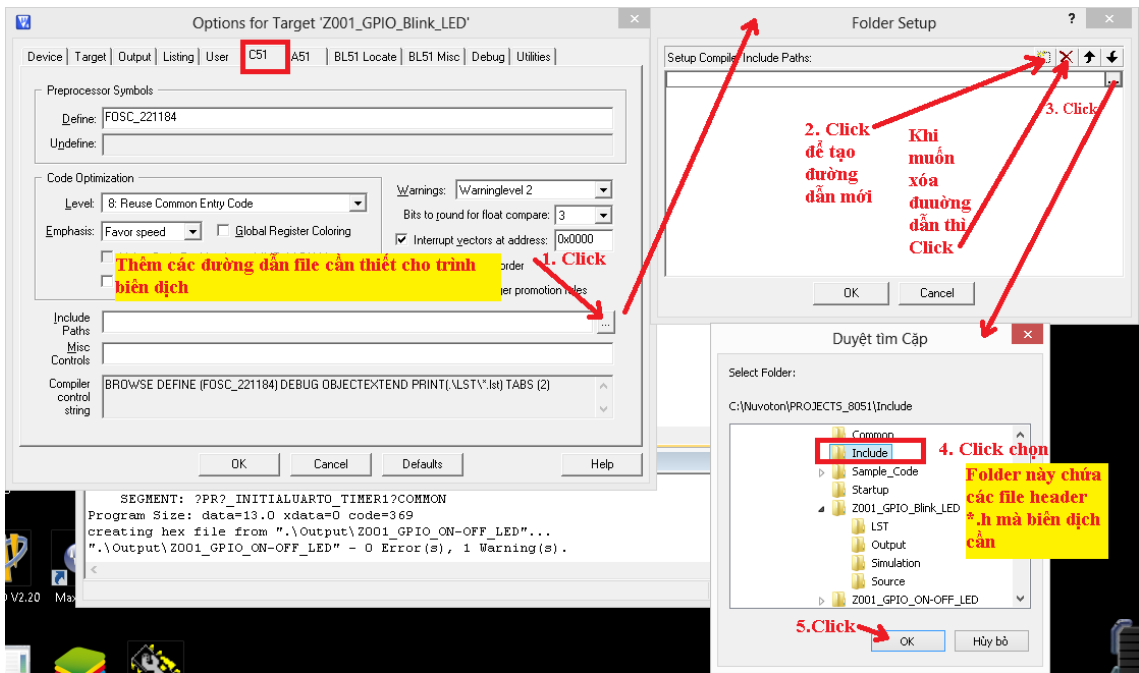
c. Thiết lập các thông số cho project để biên dịch

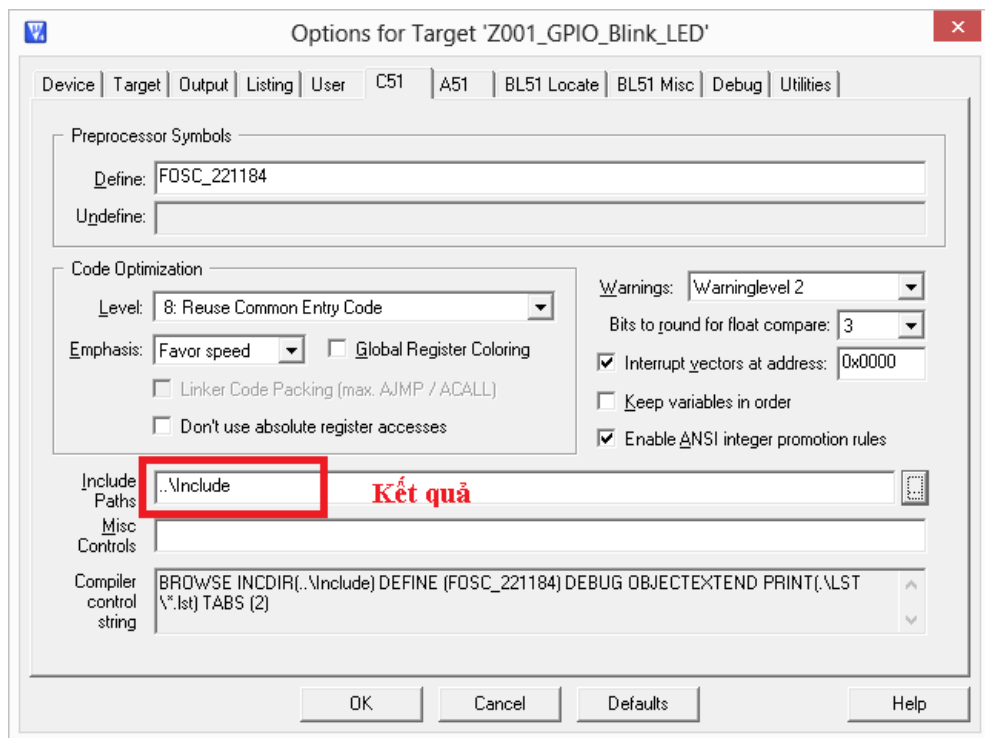
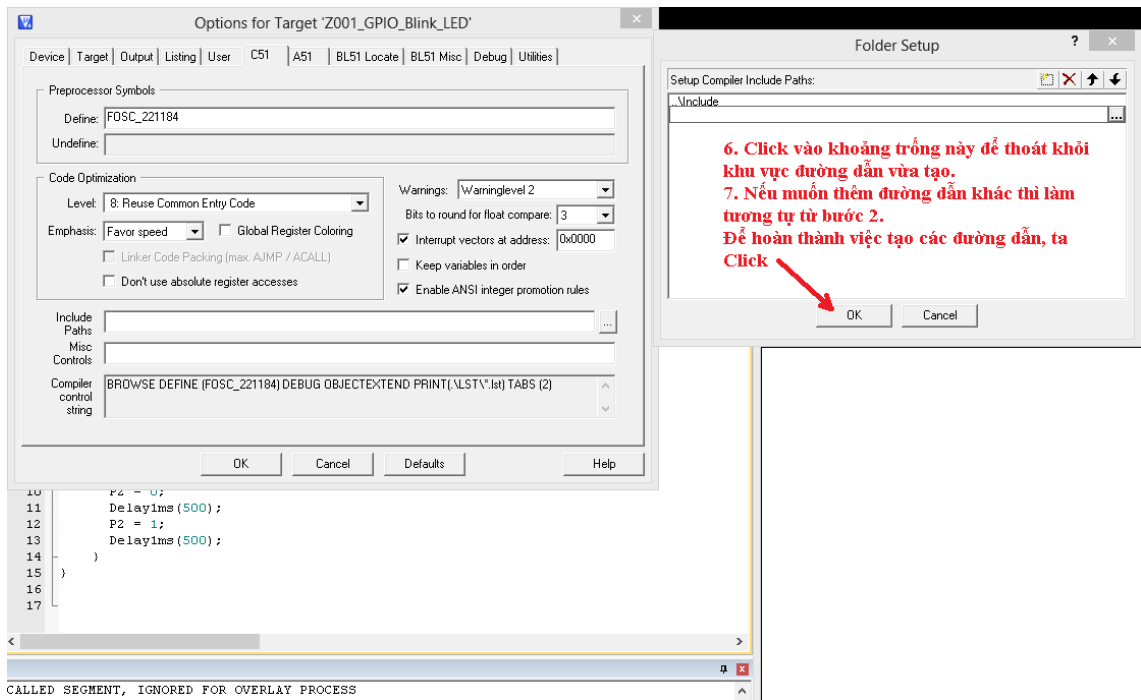


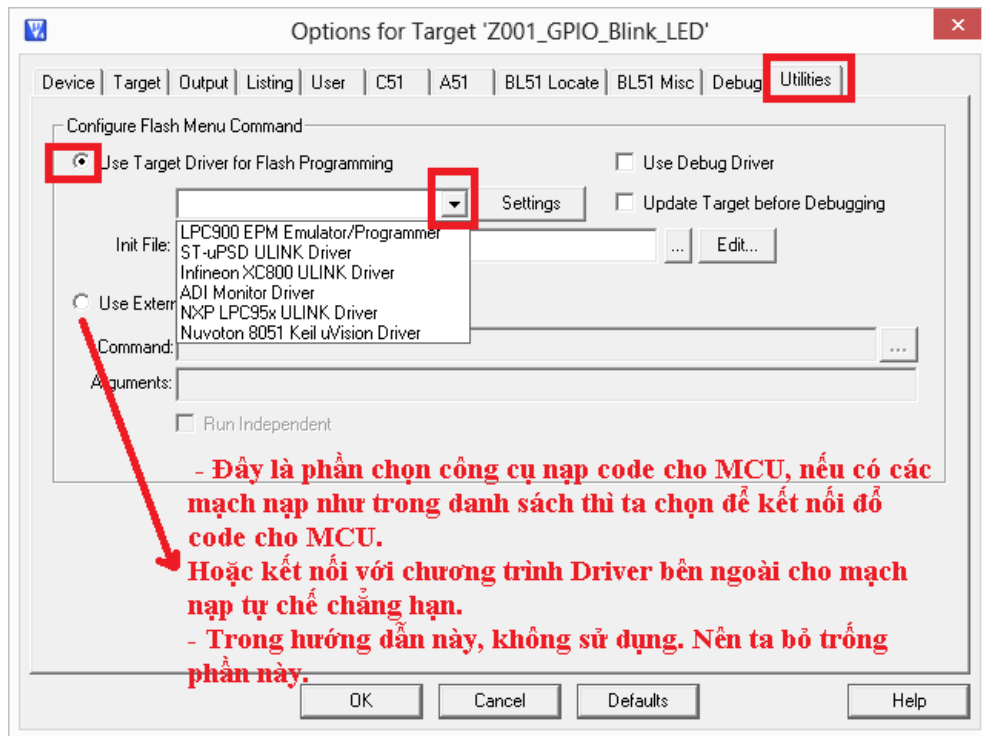




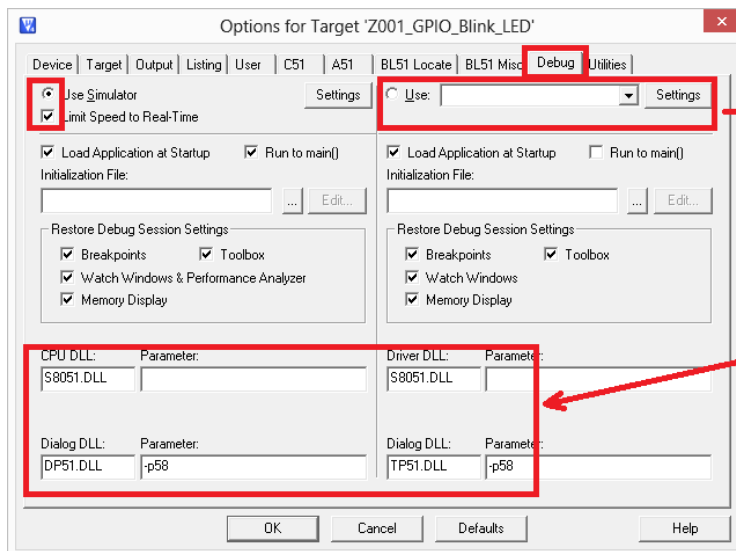
Lưu ý nhỏ:
- Với N78E055A thì chương trình trong APROM mà ta sẽ code không có tác động được vào việc thiết lập tốc độ chip (việc này thông qua ICP/ISP) như một số dòng chip khác.
- Trong hướng dẫn này, sẽ dùng IRC 22.1184MHz vì vậy sẽ Define như ảnh bên để tạo hàm delay chính xác cho Example này. Và khi đổ code cho chip sẽ thiết lập tốc độ này qua ISP.







- Đây là phần chọn công cụ nạp code cho MCU, nếu có các mạch nạp như trong danh sách thì ta chọn để kết nối để code cho MCU.
 Hoặc kết nối với chương trình Driver bên ngoài cho mạch nạp tự chế chẳng hạn.
 - Trong hướng dẫn này, không sử dụng. Nên ta bỏ trống phần này.



- Đây là tab lựa chọn việc debug code, nếu ta cần. Việc này là không bắt buộc. Nếu những MCU có hỗ trợ debug thì tiện cho việc debug (với 8051 thì có vài dòng có hỗ trợ debug như MPC82G516 của Megawin chẳng hạn)
 - Nếu không, ta có thể chọn chế độ debug mô phỏng. Tuy nhiên, phải có thư viện mô phỏng cho MCU như hình bên.

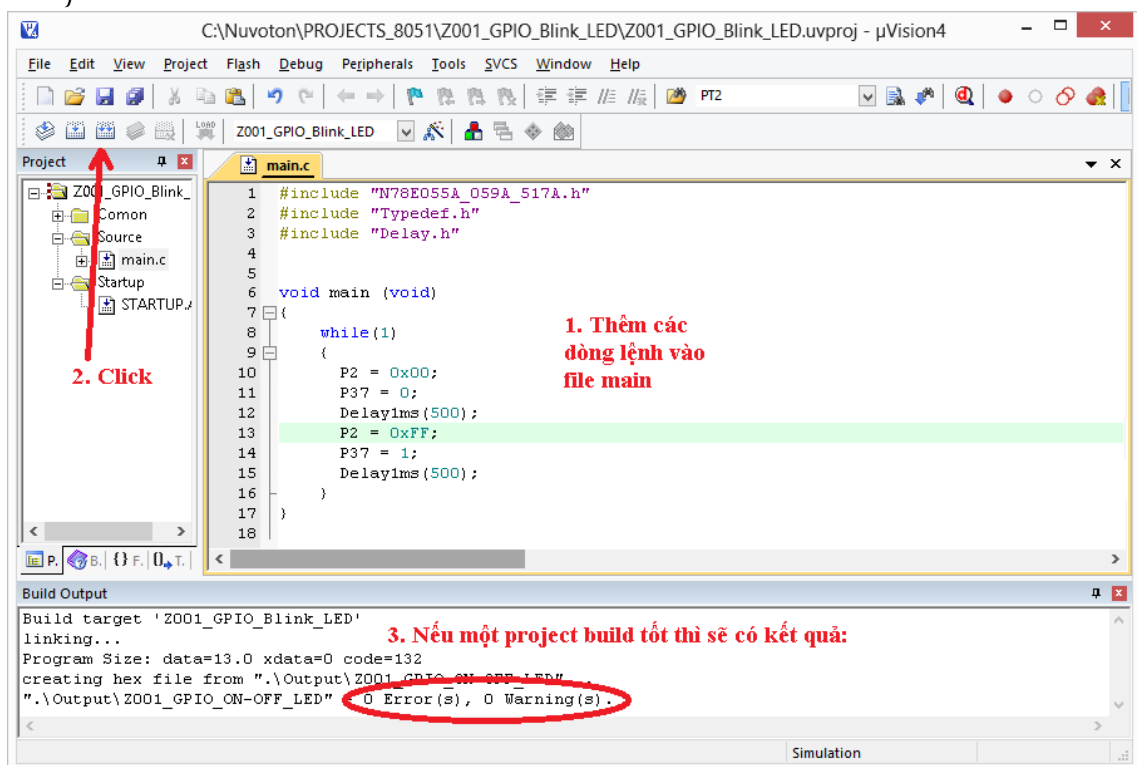
- Trong trường hợp hiện tại cho N78E055A thì chưa có. Tuy nhiên, ta có thể chọn những MCU khác tương đương N78E055A mà Keil-uVision có thư viện mô phỏng như P89CV51RB2 chẳng hạn.
 Nếu vậy, ta vào tab Device để chọn MCU, tuy nhiên, việc debug ở đây là không cần thiết.

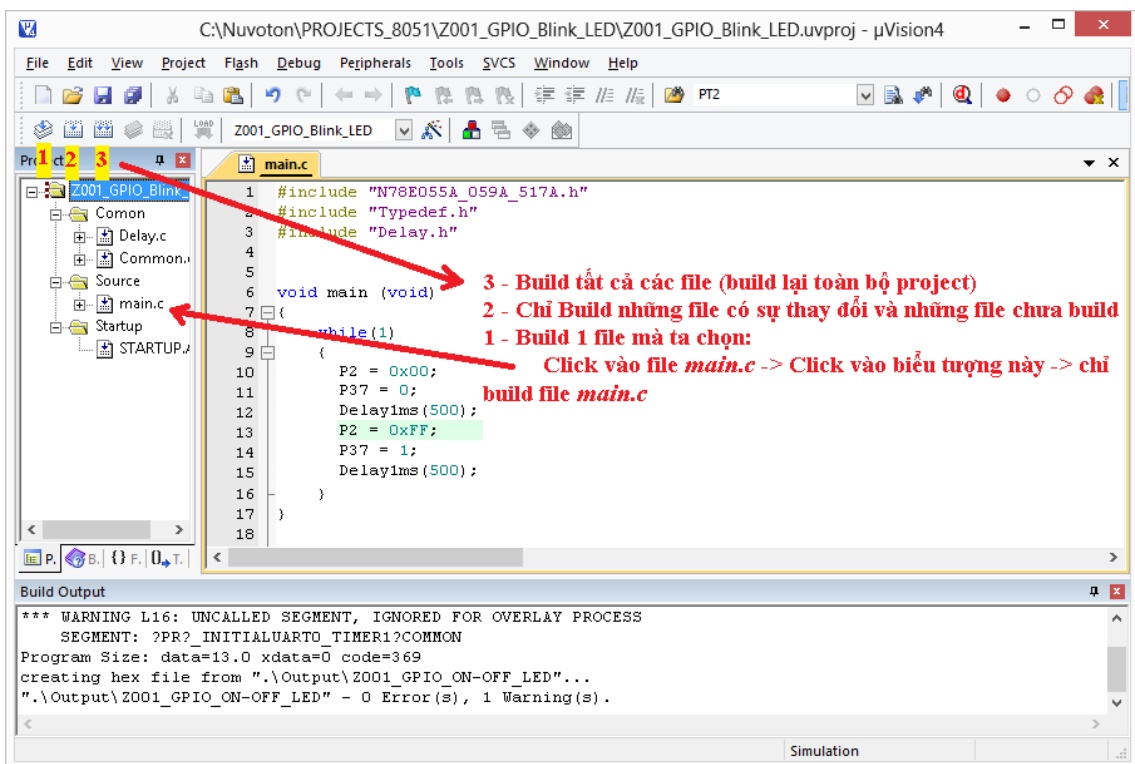
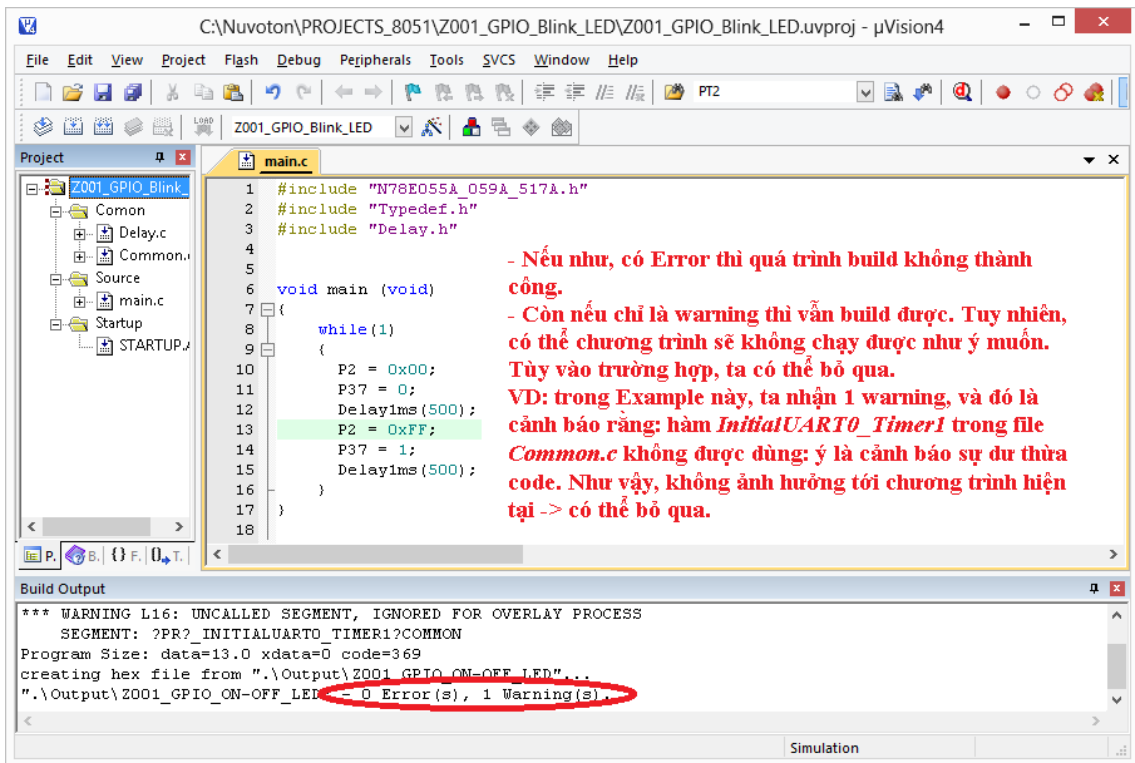
d. Build thử một project

- Bây giờ, ta sẽ code vài dòng để build thử một project:
Thêm những dòng lệnh dưới vào file *main.c*

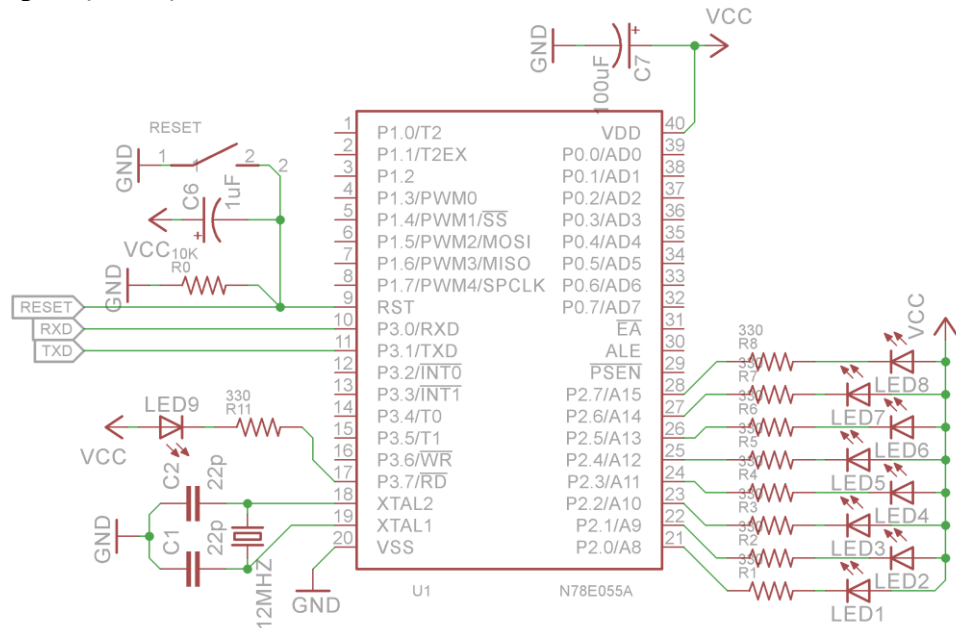
```
#include "N78E055A_059A_517A.h" //Define register of MCU N78E055A/059A/517A
#include "Typedef.h" //define type for Delay function in Delay.c
#include "Delay.h" //header of Delay.c
```

```
void main (void)
{
    while(1)
    {
        P2 = 0x00; //PORT 2 is low level
        P37 = 0; //Pin 7 of Port 3 is low level
        Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
        P2 = 0xFF; //PORT 2 is high level
        P37 = 1; //Pin 7 of Port 3 is high level
        Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
    }
}
```





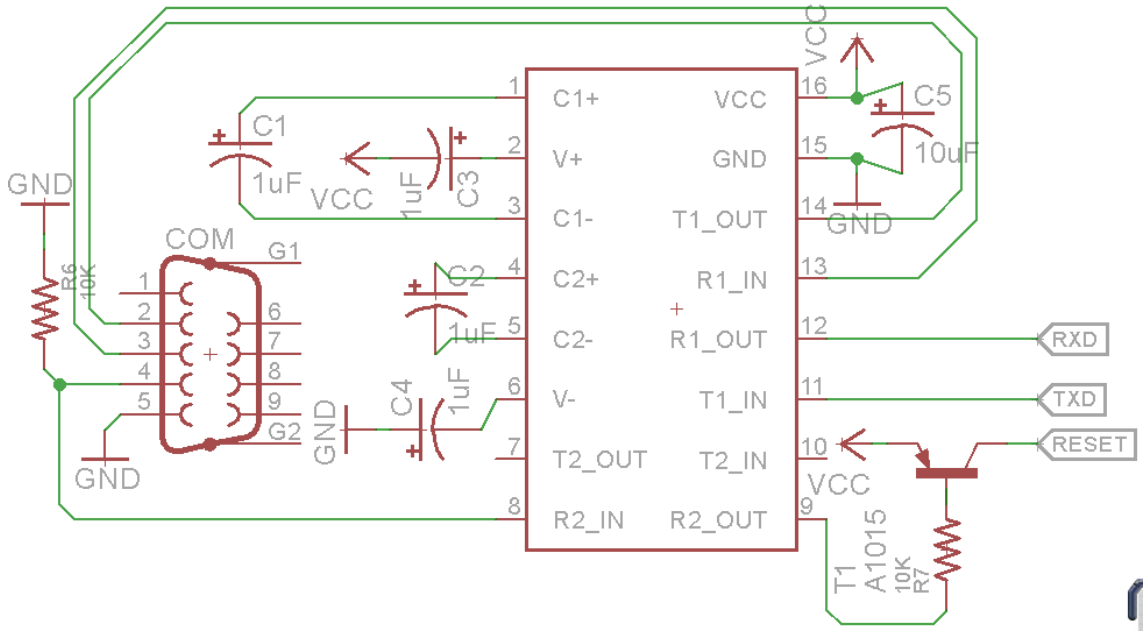
e. Ráp mạch điện để test



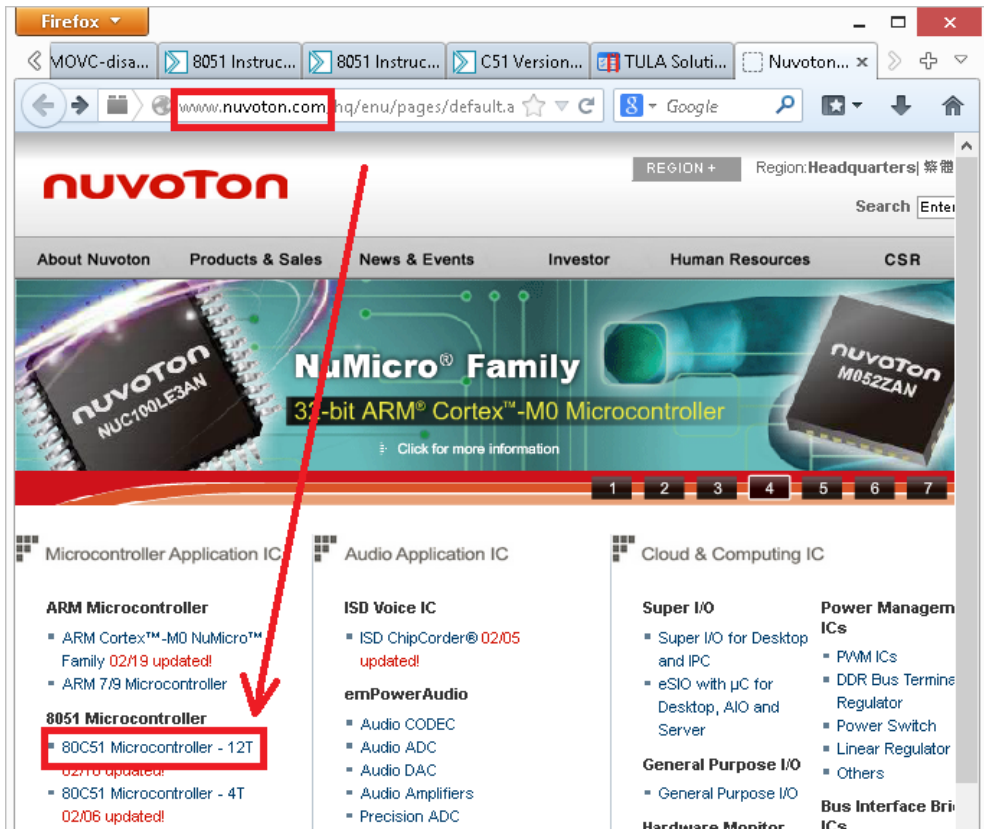
- Ở lần đầu, ta cần có thạch anh để nạp. Khi ta thiết lập được việc dùng thạch anh nội thì từ lần sau không cần tới thạch anh nữa.
- Phần mạch Reset có thể cần hoặc không cần. Bên trong MCU đã có sẵn điện trở kéo xuống (pull-down).

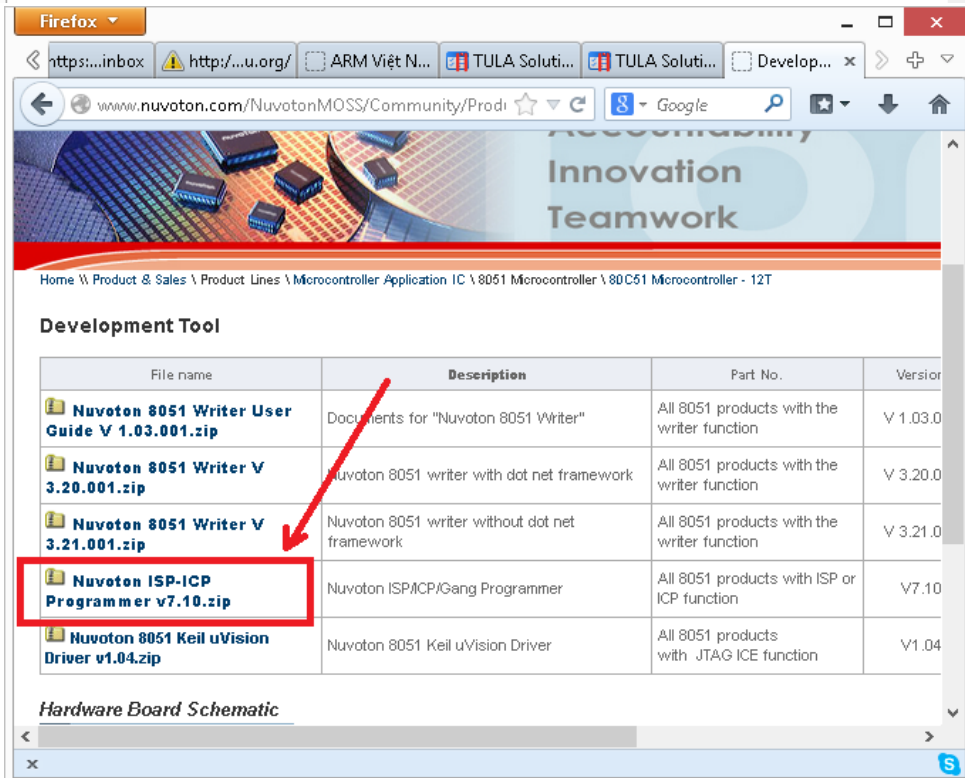
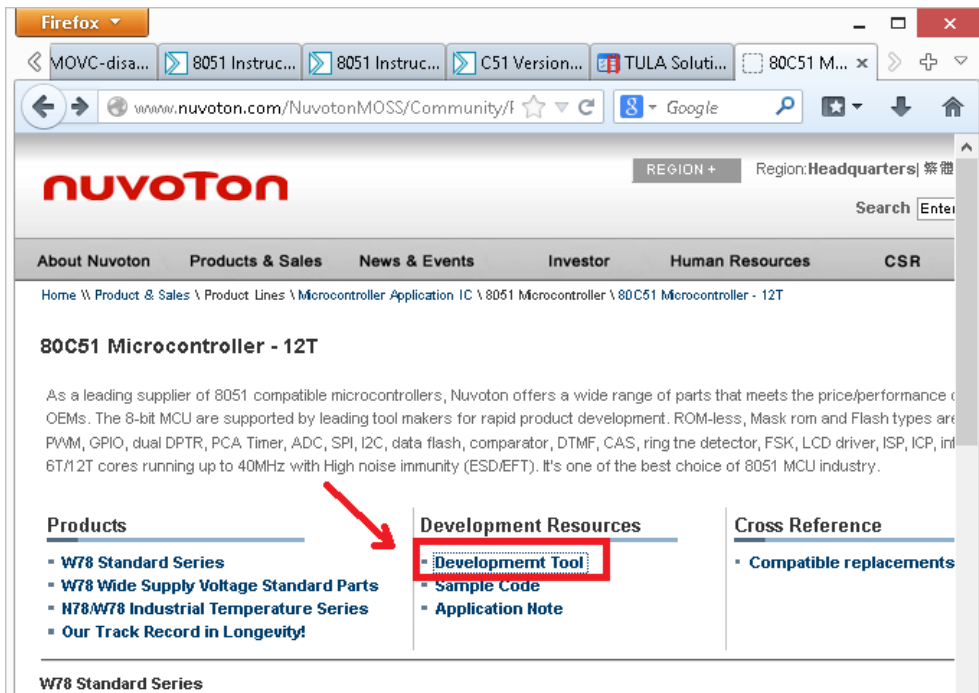
f. Nạp code cho N78E055A theo phương thức ISP qua cổng COM

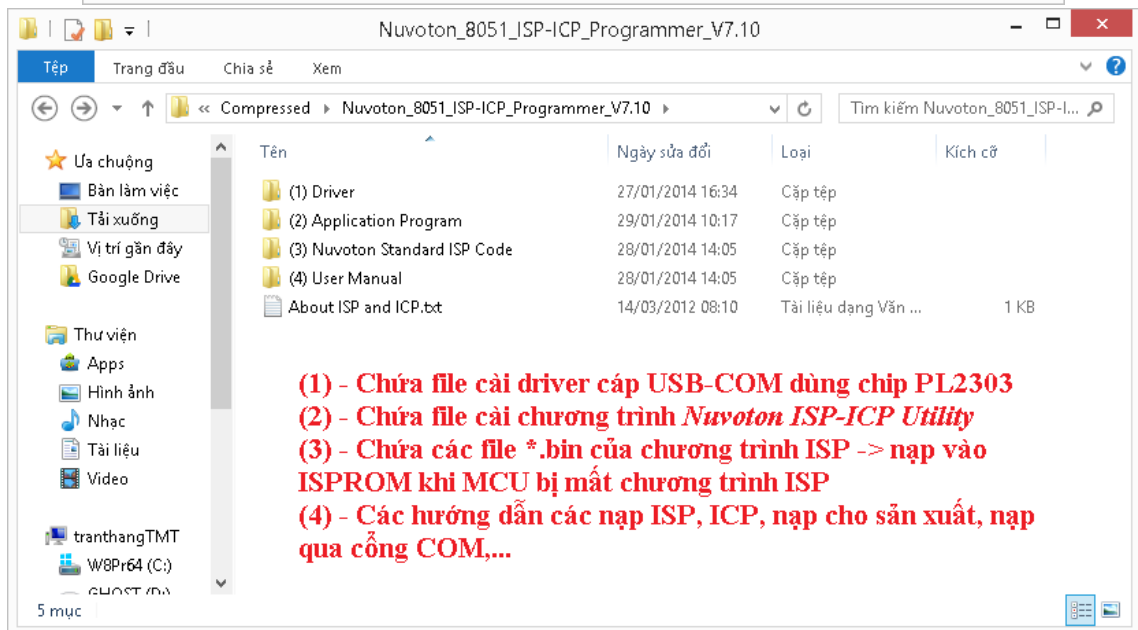
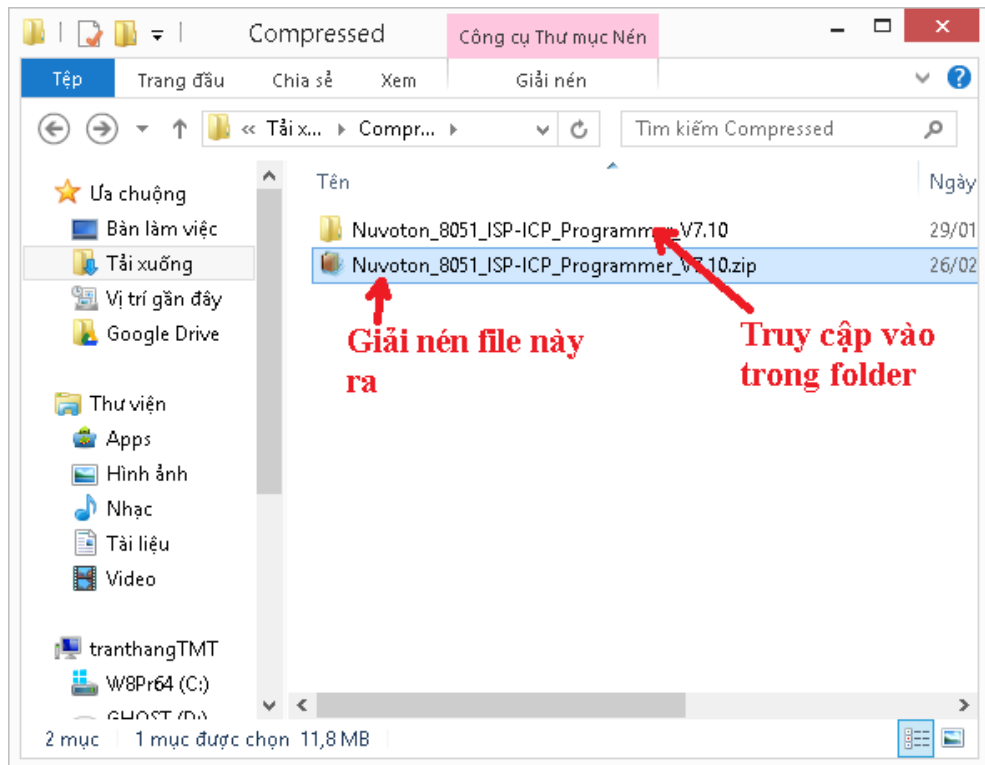
- N78E055A hỗ trợ phương thức nạp ICP, ISP. Ta có thể dùng mạch nạp ISP-ICP Programmer của Nuvoton hoặc NU-Gang, những mạch nạp, Writer của các hãng khác cho dòng 8051 đều được.
- Ở hướng dẫn này, sẽ dùng phương thức nạp ISP qua cổng COM để giảm thiểu chi phí cho người dùng nghiên cứu phát triển, học tập dòng MCU 8051 này.
- N78E055A hỗ trợ nạp ISP qua cổng COM (RS-232), chỉ với Max232 cùng một số linh kiện khác là ta đã có một mạch nạp giá rẻ và tiện lợi.
- Ta có sơ đồ nguyên lý:

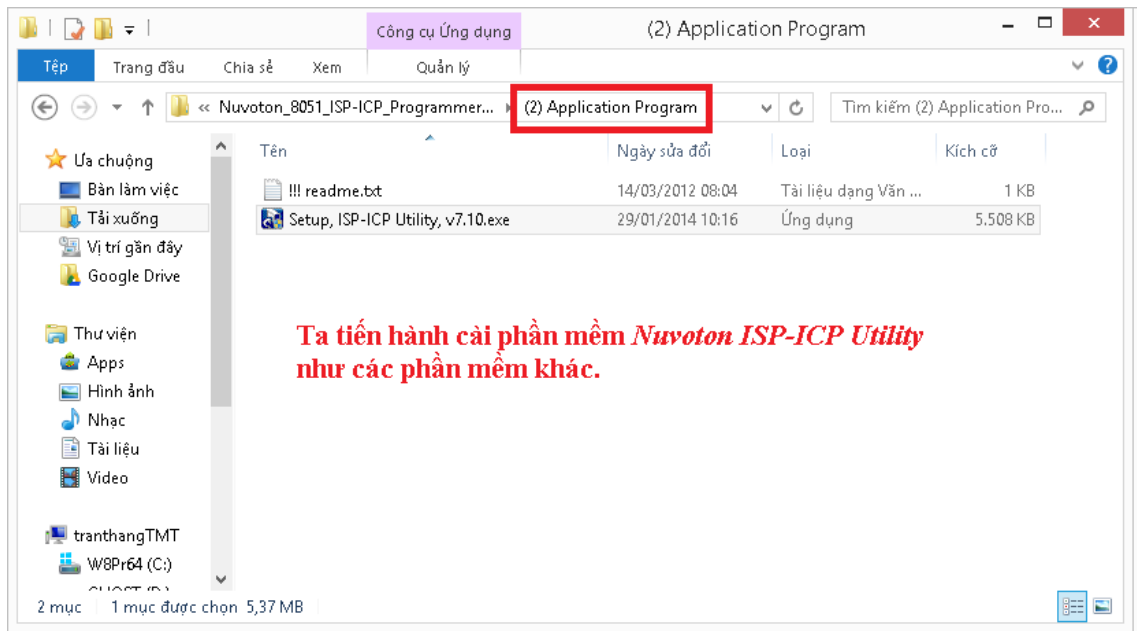


- Ta download phần mềm hỗ trợ nạp ICP-ISP của nuvoton về :






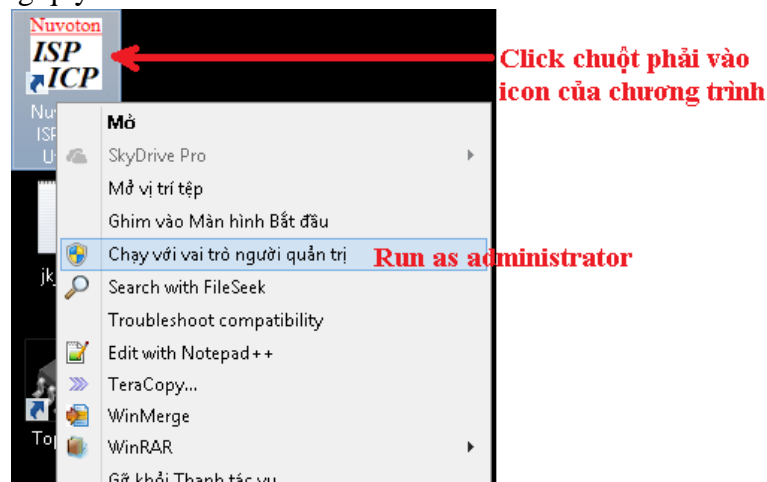




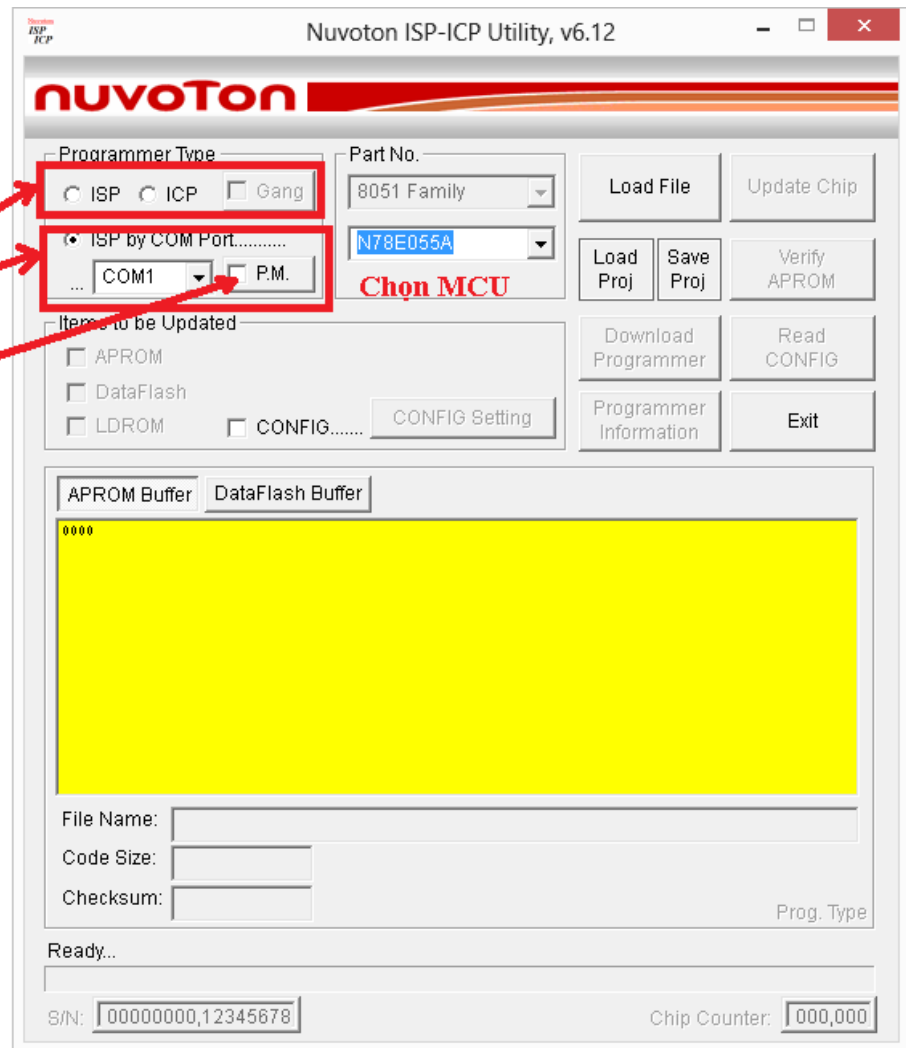
- Chú ý : ban đầu, khi chip mới từ nhà máy ra đã có sẵn chương trình trong ISPPROM (gọi là “Nuvoton Standard ISP Code”) cùng với các thiết lập sẵn như: hoạt động với thạch anh ngoài, bảo mật code, chạy lõi 8051 @ 12T,... Giả sử bị mất ISP Code, ta có thể nạp lại. Vào folder (4) User Manual để xem hướng dẫn cách nạp lại chương trình ISP (LDROM).
- Nếu dùng cáp chuyển đổi USB-COM thì cắm cáp trước, đợi một lát cho hệ điều hành nhận diện, sau đó mới mở chương trình *Nuvoton ISP-ICP Utility*.

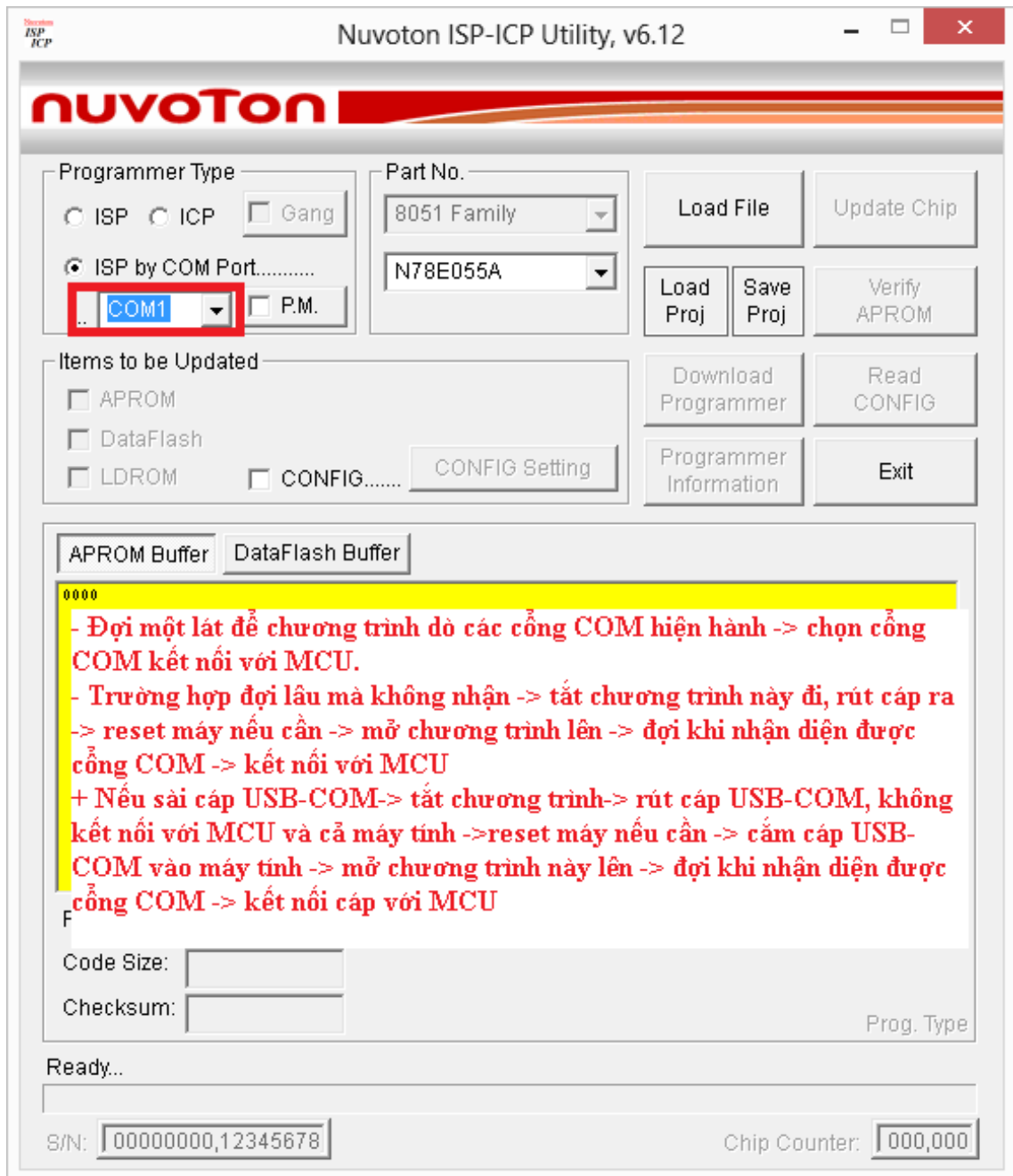


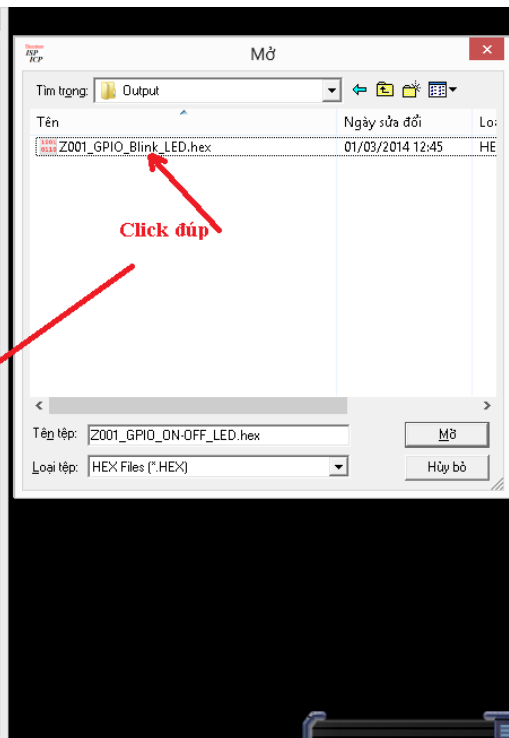
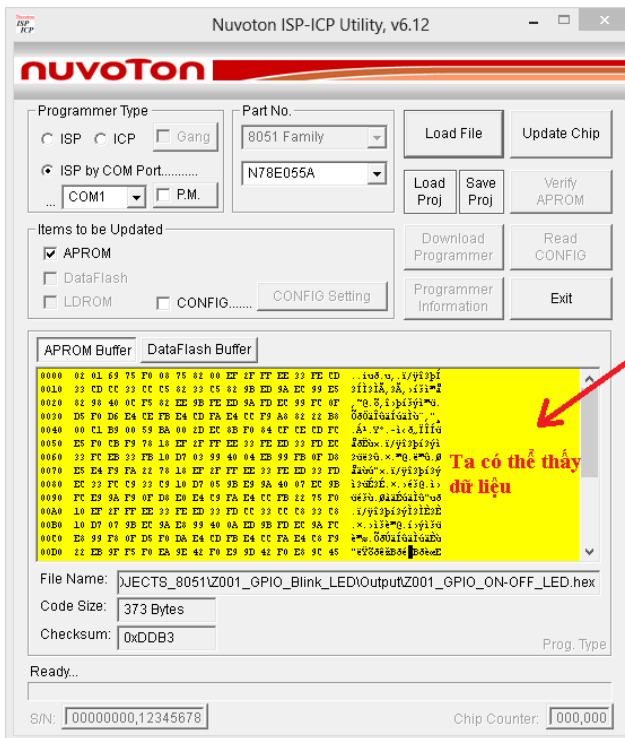
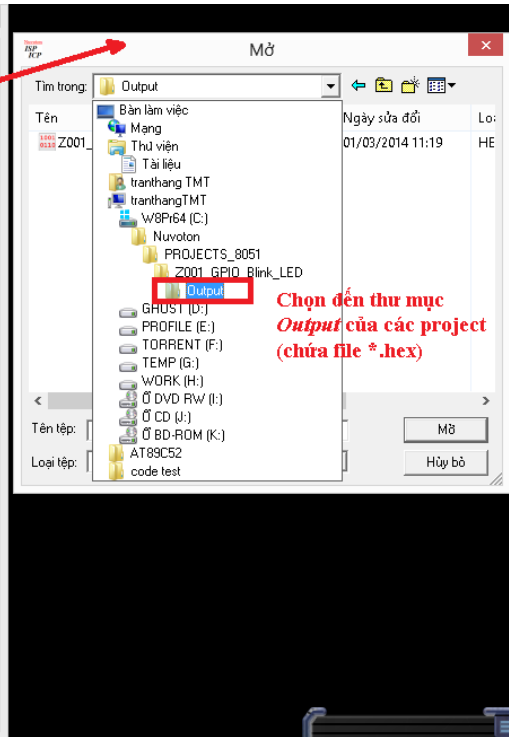
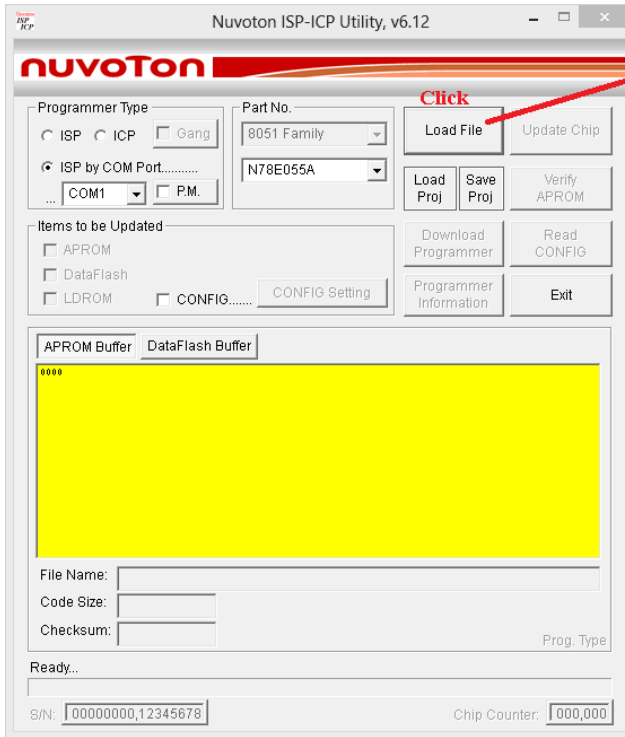
- Click đúp vào icon của chương trình . Nếu hệ điều hành là Windows 7/8/8.1 thì mở bằng quyền administrator :

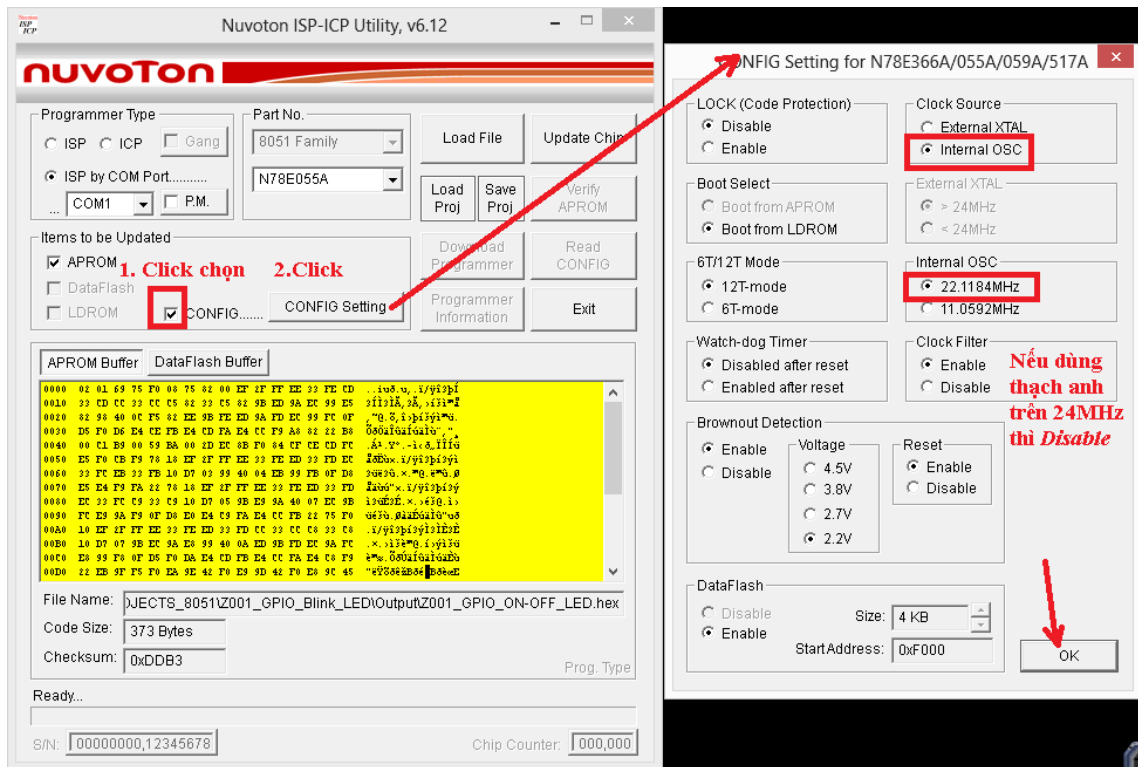


Chọn phương thức nạp
- Nạp với mạch nạp ICP/ISP và Gang (cho sản xuất hàng loạt)
- Nạp ISP qua cổng COM
Product Mode (chế độ cho sản xuất)





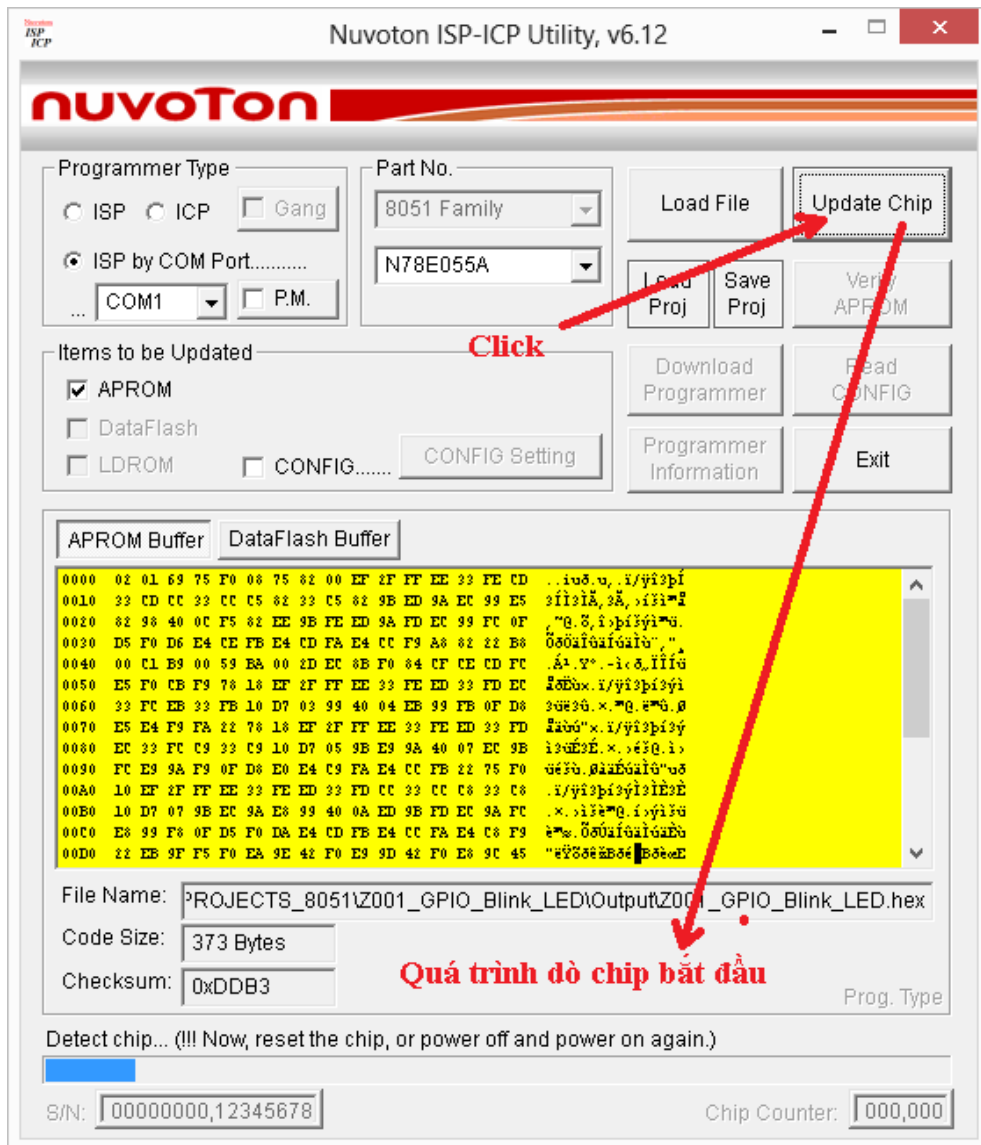




- Nếu không dùng IRC, dùng thạch anh ngoài -> chọn *External XTAL* và phải kết nối thạch anh cho MCU để nạp và chạy.
- **Chú ý :** Ở các ví dụ dưới đây sẽ sử dụng bộ dao động nội IRC của N78E055A, vì vậy, với lần nạp đầu tiên thì ta vẫn cần có thạch anh ngoài để có thể đổ code và thiết lập dùng IRC, từ lần sau ta có thể tháo thạch anh ra và chạy bình thường. Từ lần thứ 2 trở đi, nếu không có thiết lập gì cho các thông số trên thì ta nên bỏ

chọn việc ghi thiết lập





Nuvoton ISP-ICP Utility, v6.12

Programmer Type

ISP ICP Gang
 ISP by COM Port.....
 ... COM1 P.M.

Part No.

8051 Family

N78E055A

Load File

Update Chip

Load Proj Save Proj Verify APROM

Download Programmer Read CONFIG

Programmer Information Exit

Items to be Updated

APROM
 DataFlash
 LDROM CONFIG..... CONFIG Setting

APROM Buffer DataFlash Buffer

```

0000 02 01 69 75 F0 08 75 82 00 EF 2F FF EE 23 FE CD ..i08.w.,i/yi2pi
0010 33 CD CC 33 CC C5 82 33 C5 82 9B ED 9A EC 99 E5 3iicli,9A,3iYi=i
0020 82 38 40 0C F5 82 EE 9B FE ED 9A FD EC 99 FC 0F ,"q.8,i0piyi"0.
0030 D5 F0 D6 E4 CE FE E4 CD FA E4 CC F9 A8 82 22 B8 000ai0ai0ai0",
0040 00 C1 B9 00 59 BA 00 2D EC 8B F0 84 CF CE CD FC .A.Y.-i.0.iifG
0050 E5 F0 CB F9 78 18 EF 2F FF EE 23 FE ED 23 FD EC 200x.i/yi2piyi
0060 33 FC EB 33 FE 10 D7 02 99 40 04 EB 99 FE 0F D8 3082G.x."0.2"0.0
0070 E5 E4 F9 FA 22 78 18 EF 2F FF EE 23 FE ED 23 FD 2ai0"x.i/yi2piy
0080 EC 23 FC C9 23 C9 10 D7 05 9B E9 9A 40 07 EC 9B i0uE9E.x.030.i>
0090 FC E9 9A F9 0F D8 E0 E4 C9 FA E4 CC FE 22 75 F0 0030.0ai0ai0"03
00A0 10 EF 2F FF EE 33 FE ED 33 FD CC 33 CC C8 33 C8 .i/yi2piyi0iE0E
00B0 10 D7 07 9B EC 9A E8 99 40 0A ED 9B FD EC 9A FC .x.0iE"0.i0yiG
00C0 E8 99 F8 0F D5 F0 DA E4 CD FE E4 CC FA E4 C8 F9 0"0.000ai0ai0aB0
00D0 22 EB 9F F5 F0 EA 9E 42 F0 E9 9D 42 F0 E8 9C 45 "0Y000B00E|B00E
          
```

File Name: PROJECTS_8051\Z001_GPIO_Blink_LED\Output\Z001_GPIO_Blink_LED.hex

Code Size: 373 Bytes

Checksum: 0xDDB3

Erase APROM...

S/N: 00000000,12345678 Chip Counter: 000,000

PASS

PASS

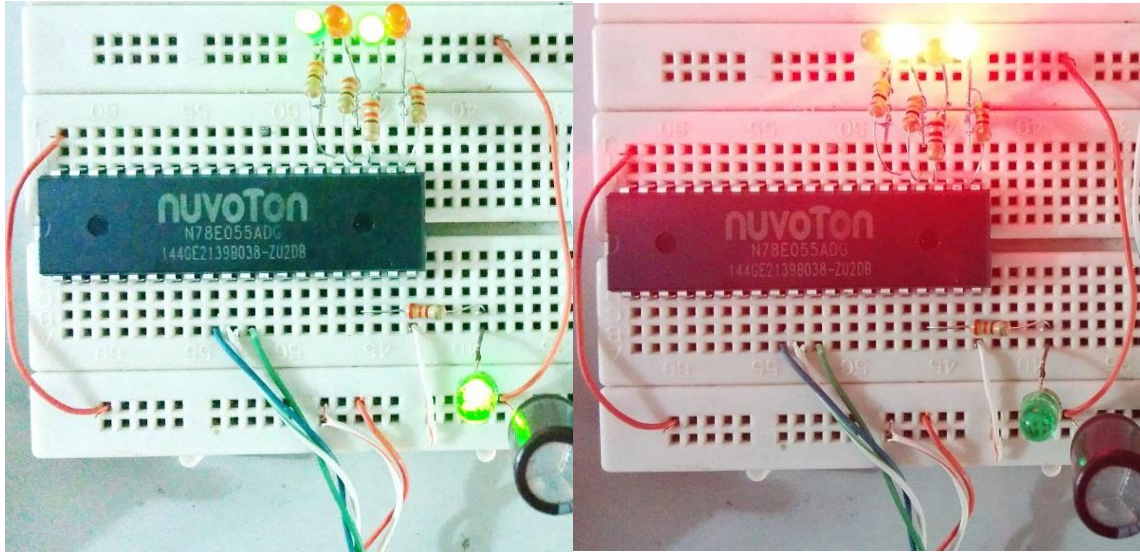
Chip is successfully updated !

Quá trình đổ code thành công

2014-03-01_13:09:39

OK

- Kết quả mà ta sẽ thấy được khi nạp thành công: các LED nhấp nháy :



g. Một số lưu ý về thiết lập phần cứng MCU cho W78E055A/N78E059A:

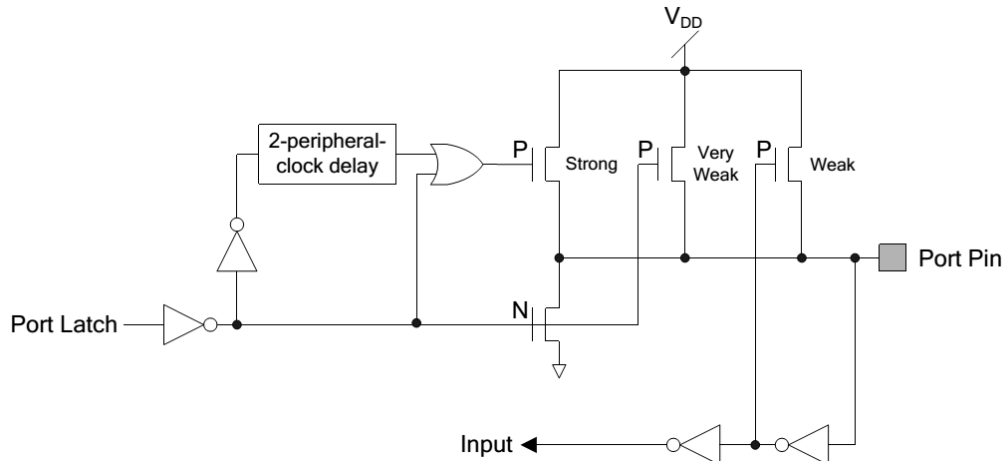
- Trong N78E055A/N78E059A có 3 bytes thiết lập phần cứng, gọi là CONFIG bytes (như xung hệ thống, chế độ 12T/6T, bảo mật code,...). Những thiết lập có thể thay đổi được thông qua Programmer/Writer hoặc chế độ ISP. Như vậy, ta không thể tác động tới các thiết lập này trong chương trình (APROM) như một số dòng chip khác. Chính vậy, cần chú ý tới tốc độ hệ thống khi giao tiếp UART, Timer, hàm Delay,... và khi đổ code cho MCU bằng phần mềm ‘*NuvoTon ISP-ICP Utility*’ cùng với việc thiết lập cho chính xác.
- Mặc định ngay từ khi xuất xưởng, MCU được thiết lập :
 - o Chạy 12T (1 lệnh thực thi cần 12 xung dao động).
 - o **Chạy với bộ giao động ngoài.** Chính vậy, trong hướng dẫn này sẽ đổ code lần đầu tiên với thạch anh ngoài rồi thiết lập chạy với IRC để từ lần sau không cần thạch anh nữa.
 - o Vô hiệu hóa Watch-dog Timer
 - o Hạn chế lệnh MOVC (lệnh này có thể giúp chương trình bên ngoài MCU đọc dữ liệu trong APROM, LDROM của MCU thông qua giao tiếp mở rộng bộ nhớ của kiến trúc 8051 – hiểu nôm na là : vô hiệu hóa MOVC thì dữ liệu trong APROM và LDROM không bị “đọc trộm” -> bảo mật dữ liệu).
 - o Mở chế độ lọc xung dao động (Clock filter). Tăng khả năng chống nhiễu, chống ồn cho MCU. Có thể do cảm ứng điện từ hoặc từ board mạch dễ hấp thu dao động ngoài (nhiều) làm sai lệnh xung hệ thống -> MCU hoạt động không ổn định, chập chờn, chạy lỗi,... Và bộ lọc này sẽ lọc những dao động ngoài mong muốn, thường là các xung gai tần số cao trên 24MHz. Chính vậy, **khi sử dụng thạch anh hoặc bộ dao động ngoài từ 24MHz trở lên thì phải vô hiệu hóa bộ lọc này đi.**
- Cụ thể hơn, ta có thể xem chi tiết trong phần 24. *CONFIG BYTES* của datasheet N78E059A/N78E055A.

IV. NGOẠI VI CỦA N78E055A

1. GPIO

a. Giới thiệu

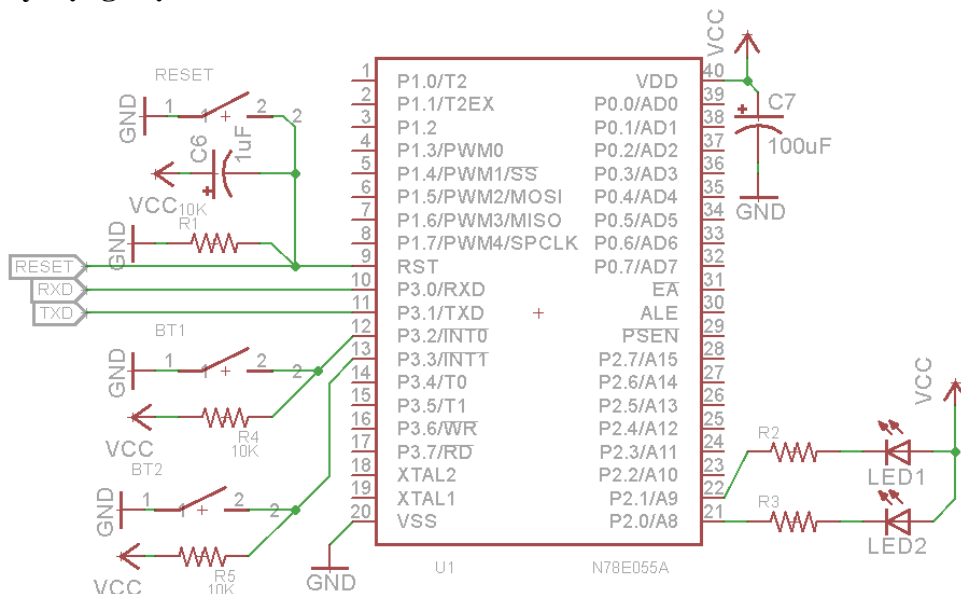
- N78E059A/N78E055A có tối đa 5 port-8 bit (mỗi port có 8 chân ra), tùy vào kiểu đóng gói mà đưa chân ra có đầy đủ các port hay không. Được đánh dấu P0 ~ P4, có thể thiết lập cho từng chân đóng vai trò là ngõ ra hoặc ngõ vào hoặc dạng 2 chiều. Với kiểu ngõ ra: với mức logic high/ low, high cho dòng ra (source), low cho dòng vào (sink). Và cũng như hầu hết MCU, N78E055A cho dòng sink lớn hơn là dòng source. Vì vậy, trong các ứng dụng điều khiển, ta vẫn hay cho MCU đóng vai trò kích xuống mass, dùng điện trở ngoài kéo lên (pull-up).



Hình: cấu trúc I/O của N78E055A

b. Ví dụ 1 – ON/OFF LED (Z002_GPIO_ON-OFF_LED)

- **Ý tưởng:** xây dựng mạch điện dùng N78E055A, có 2 nút nhấn (BT1, BT2) và 2 LED (D1, D2). Nhấn giữ BT1 thì D1 sáng, nhấn giữ BT2 thì D2 sáng. Đầu nối mạch nguyên lý. Nhả nút nhấn thì LED tắt.
- **Xây dựng mạch:**

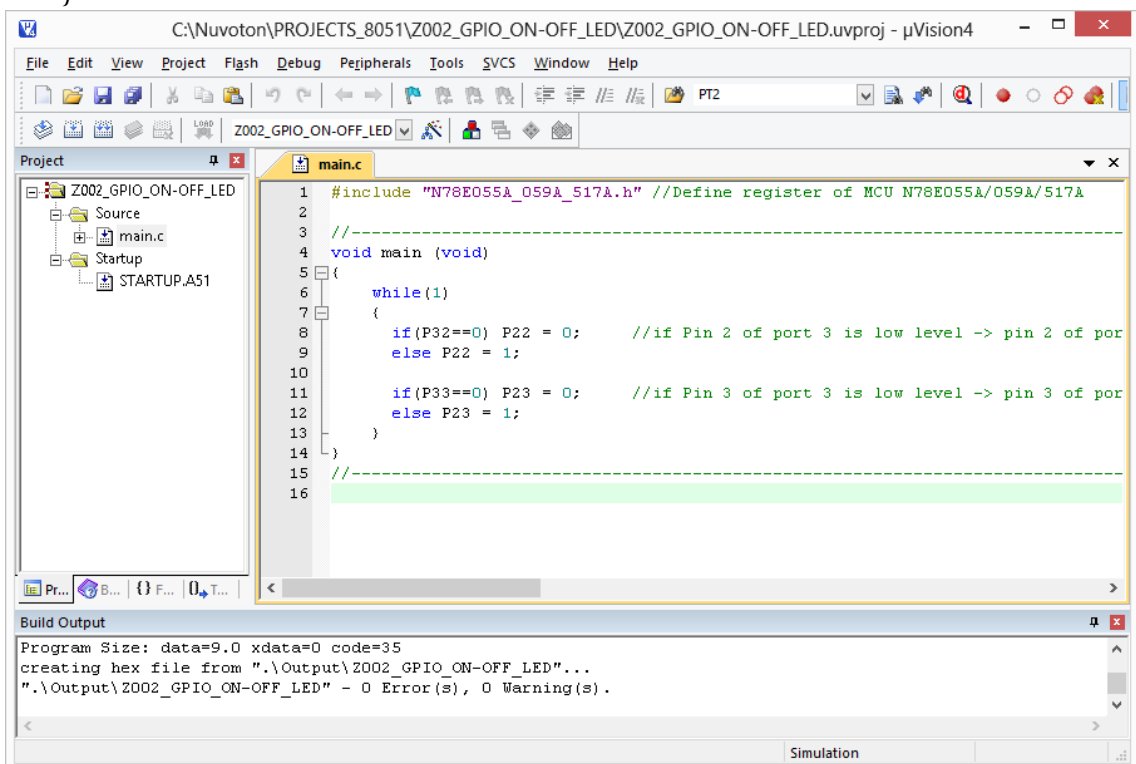


- **Code:** Ta tạo project Z002_GPIO_ON-OFF_LED tương tự như project đã được hướng dẫn phần trên. Ở ví dụ này, chỉ dùng file *main.c*, *STARTUP.A51*

Thêm các dòng code dưới đây vào file *main.c* :

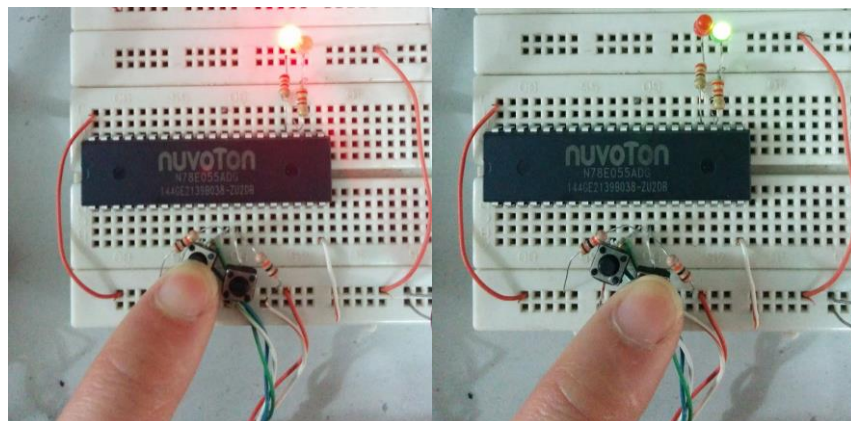
```
#include "N78E055A_059A_517A.h" //Define register of MCU N78E055A/059A/517A
void main (void)
{
    while(1)
    {
        if(P32==0) P22 = 0; //if Pin 2 of port 3 is low level -> pin 2 of port 2 is low
        level (LED ON), else it high level (LED off).
        else P22 = 1;

        if(P33==0) P23 = 0; //if Pin 3 of port 3 is low level -> pin 3 of port 2 is low
        level (LED ON), else it high level (LED off).
        else P23 = 1;
    }
}
```



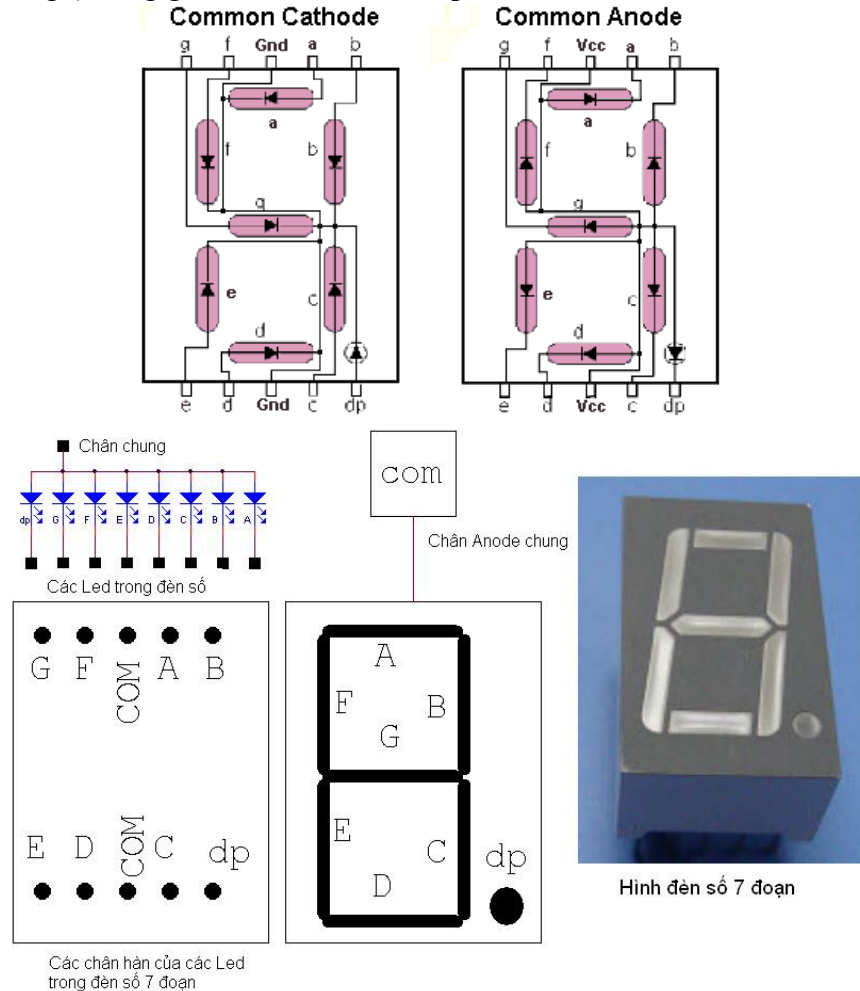
Tiến hành build và đổ code xuống MCU và nhấn các nút.

- **Kết quả:**

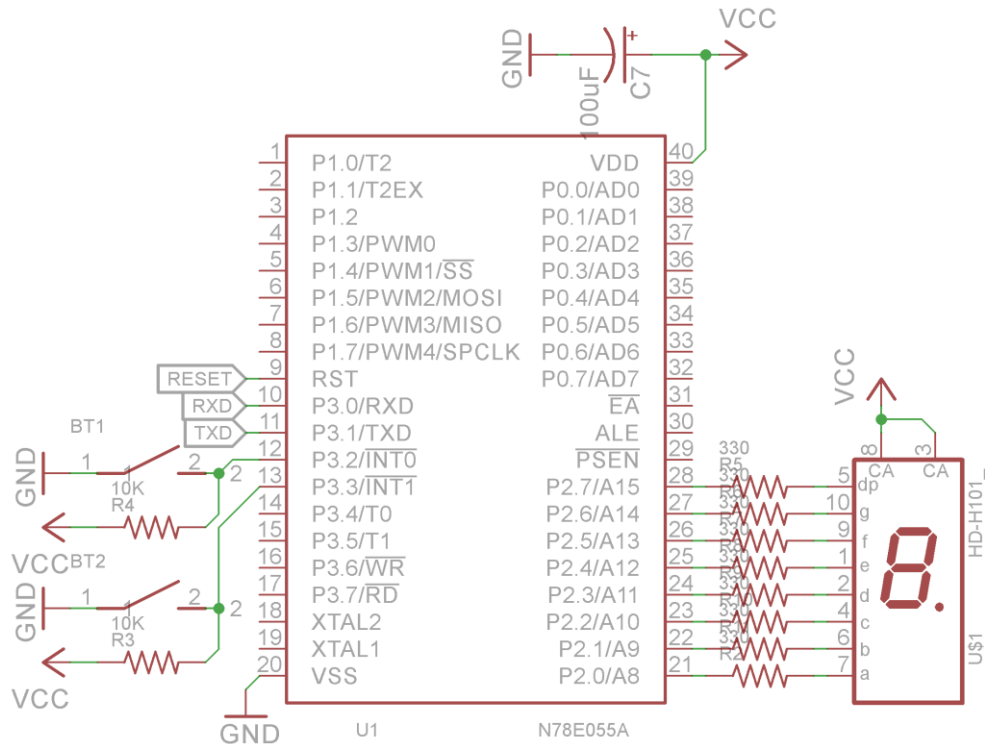


c. Ví dụ 2 – LED 7 thanh (Z003_GPIO_7SEG)

- **Ý tưởng:** Xây dựng mạch điện dùng N78E055A, có 2 nút nhấn BT1 và BT2, 1 LED 7 đoạn hiện thị giá trị đếm theo hệ số 16 (từ 0 -> F). Nhấn BT1 thì tăng số đếm, cao nhất là F và dừng (không tăng nữa nếu nhấn tiếp). Nhấn BT2 thì giảm số đếm, thấp nhất là 0 và dừng (không giảm nữa nếu nhấn tiếp).



- **Xây dựng mạch:** BT1 kết nối pin P32, BT2 kết nối pin P33, LED 7 đoạn kết nối port 2 qua điện trở 330Ω hoặc 220Ω đều được. Dùng LED 7 đoạn chung Anode (cực dương).



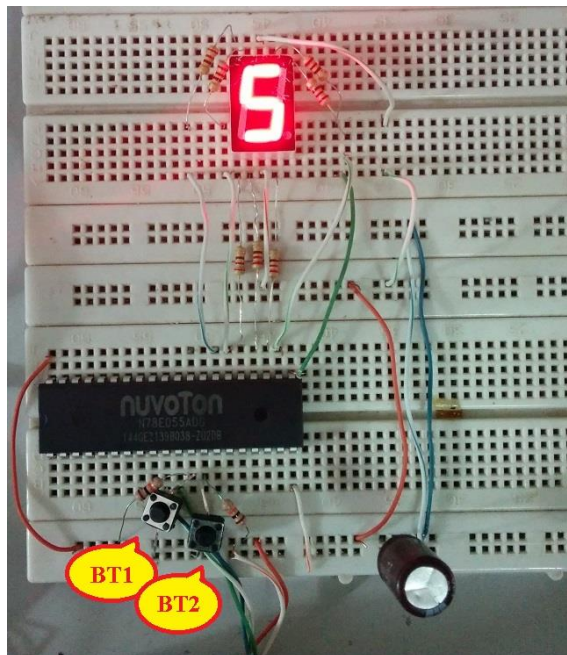
- **Code:** Thêm các dòng code sau vào file *main.c*

```
#include "N78E055A_059A_517A.h"
//code display for 7SEG Cathode Common
unsigned char data7segCC[17] = {0x3F, 0x06, 0x5B, 0x4F, 0x66, 0x6D, 0x7D, 0x07, 0x7F,
0x6F, 0x77, 0x7C, 0x39, 0x5E, 0x79, 0x71, 0x00 //OFF 7SEG};
//code display for 7SEG Anode Common
unsigned char data7segAC[17] = {0xC0,0xF9, 0xA4, 0xB0, 0x99, 0x92, 0x82, 0xF8, 0x80,
0x90, 0x88, 0x83, 0xC6, 0xA1, 0x86, 0x8E, 0xFF //OFF 7SEG};
//-----
void main (void)
{
    char i=0;
    P2 = data7segAC[i]; //Firt, 7seg LED display '0'
    {
        if(P32 == 0) //If P32 pin pressed -> increment number
        {
            while(!P32); //Wait P32 release!
            if( (i>=0) && (i <15) ) i++; // => i always into range: 0 ~ F
            P2 = data7segAC[17]; //OFF 7SEG
            P2 = data7segAC[i]; //Display number
        }
        if(P33 == 0) //If P33 pressed -> decrement number
        {
            while(!P33); //Wait P33 release!
            if( (i>0) && (i <=15) ) i--; // => i always into range: 0 ~ F
            P2 = data7segAC[17]; //OFF 7SEG
            P2 = data7segAC[i]; //Display number
        }
    }
}
//-----
```



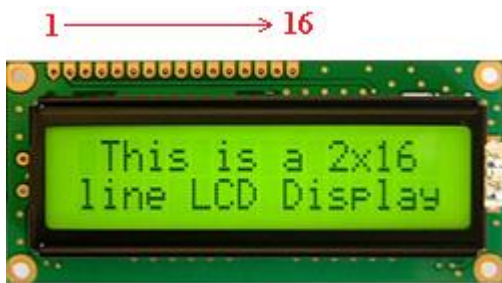
```
C:\Nuvoton\PROJECTS_8051\Z003_GPIO_7SEG\Z003_GPIO_7SEG.uvproj - µVision4
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
Z003_GPIO_7SEG
Project main.c
54 void main (void)
55 {
56     char i=0;
57     P2 = data7segAC[i];           //Firt, 7seg LED display '0' (Dau
58     while(1)
59     {
60         if(P32 == 0)             //If P32 pin pressed -> increment
61         {
62             while(!P32);         //Wait P32 release! (Doi chan P
63             if( (i>=0) && (i <15) ) i++; // => i always into range: 0 ~ F
64             P2 = data7segAC[17]; //OFF 7SEG (Tat LED 7seg de kho
65             P2 = data7segAC[i];   //Display number (hien thu so vu
66         }
67         if(P33 == 0)            //If P33 pressed -> decrement numb
68         {
69             while(!P33);         //Wait P33 release!
70             if( (i>0) && (i <=15) ) i--; // => i always into range: 0 ~ F
71             P2 = data7segAC[17]; //OFF 7SEG
72             P2 = data7segAC[i];   //Display number
73         }
74     }
Build Output
Simulation
```

- **Kết quả:**



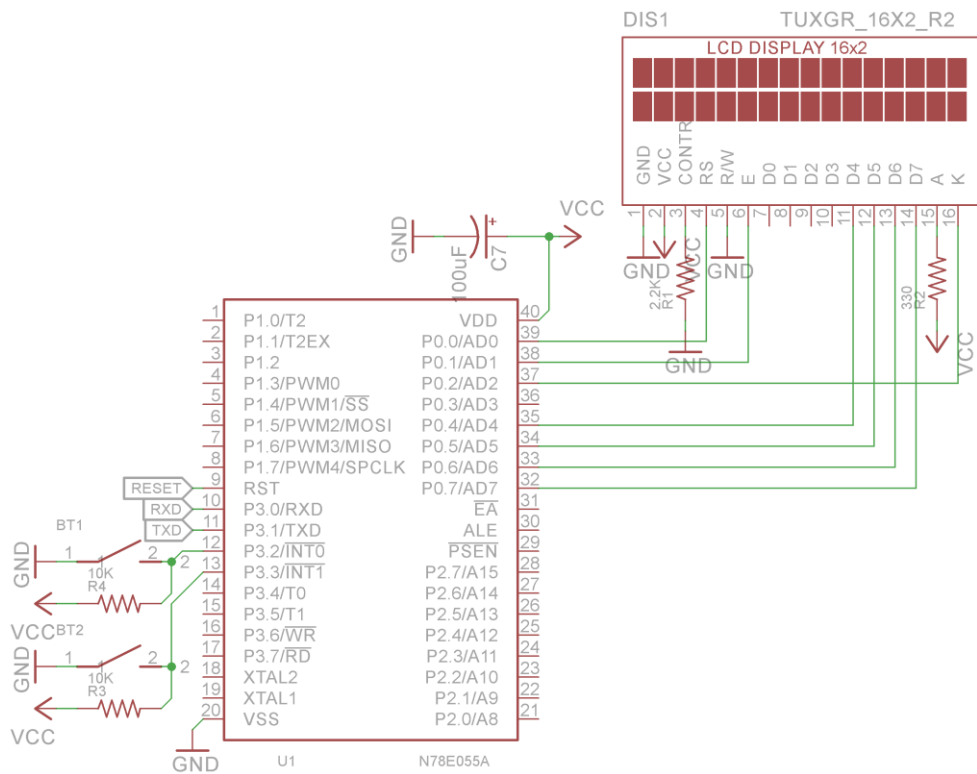
d. Ví dụ 3 – LCD Text 16x2 (Z006 + Z007)

- **Ý tưởng:** xây dựng mạch điện dùng N78E055A, có LCD Text (16x2 chẳng hạn), có nút nhấn BT1 và BT2. Nhấn BT1 thì tăng số đếm, nhấn BT2 thì giảm số đếm. Số đếm hiển thị lên LCD Text.

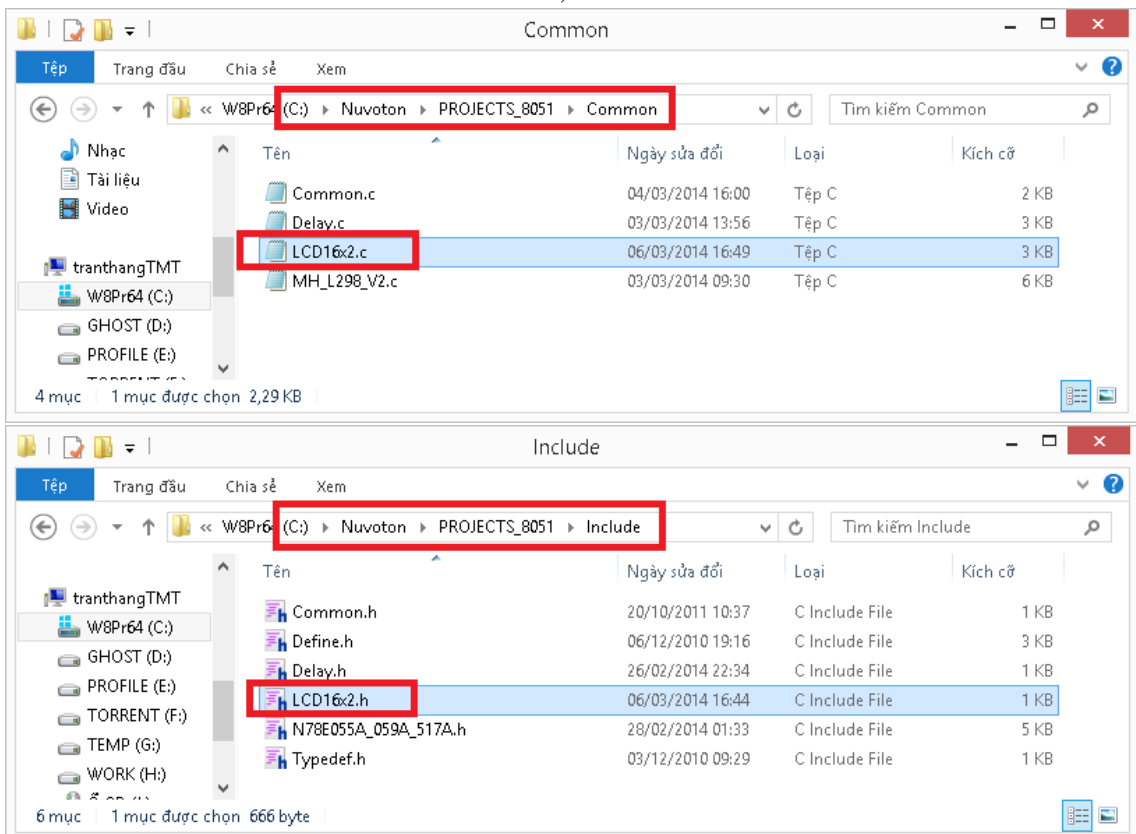


| Chân | Ký hiệu | Trạng thái logic | Mô tả |
|------|---------|---------------------|--|
| 1 | VSS | - | 0V |
| 2 | VDD | - | +5V |
| 3 | VE | - | 0 - VDD |
| 4 | RS | 0 1 | D0~D7: lệnh D0~D7: dữ liệu |
| 5 | RW | 0 1 | Ghi (MCU-> LCD) Đọc (LCD-> MCU) |
| 6 | E | 0 1 1 xuống 0 | Vô hiệu hóa đọc/ ghi LCD LCD hoạt động Bắt đầu đọc/ghi LCD |
| 7 | D0 | 0/1 | Bit 0 LSB |
| 8 | D1 | 0/1 | Bit 1 |
| 9 | D2 | 0/1 | Bit 2 |
| 10 | D3 | 0/1 | Bit 3 |
| 11 | D4 | 0/1 | Bit 4 |
| 12 | D5 | 0/1 | Bit 5 |
| 13 | D6 | 0/1 | Bit 6 |
| 14 | D7 | 0/1 | Bit 7 MSB |
| 15 | A | - | +2V |
| 16 | K | - | 0V |

- **Xây dựng mạch:** LCD Text (16x2) kết nối N78E055A qua port 0, chế độ truyền dữ liệu 4-bit. Với LCD, ta kết nối như hình dưới, có thêm chân điều khiển đèn nền LCD. BT1 kết nối với P32, BT2 kết nối với P33.



- **Code:** Ta sẽ tạo thêm thư viện LCD Text này để dùng cho cả các ví dụ về sau. Tạo file *LCD16x2.h* cho vào folder *Include*, file *LCD16x2.c* cho vào folder *Common*.



- o Chép các dòng lệnh này vào file *LCD16x2.h*

```
// Khai bao cac chuc hoc LCD. Neu thay doi thi khai bao lai tai day.
#define LCD_PIN_RS      P00
#define LCD_PIN_E      P01
```

```

#define LCD_PIN_LIGHT P02
#define LCD_PIN_D4     P04
#define LCD_PIN_D5     P05
#define LCD_PIN_D6     P06
#define LCD_PIN_D7     P07

//Khai bao cac ham cho LCD
void LCD_Export_4bit(char _4bit);
void LCD_Cmd(char _cmd);
void LCD_Data(char _data);
void LCD_Init(void);
void LCD_Local(unsigned char line, unsigned char row);
void LCD_String(char* _char, unsigned char line, unsigned char row);

//Dinh nghia Macro
#define LCD_Trigger() {LCD_PIN_E=1; Delay10us(1); LCD_PIN_E=0; Delay10us(4);}
#define LCD_Clear_Display() {LCD_Cmd(0x01); Delay1ms(16);}

```

- o Chép các dòng lệnh này vào file **LCD16x2.c**

```

#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Delay.h"
#include "LCD16x2.h"
//-----
void LCD_Export_4bit(char _4bit){
    LCD_PIN_D4 = _4bit & 0x01; _4bit >>=1;
    LCD_PIN_D5 = _4bit & 0x01; _4bit >>=1;
    LCD_PIN_D6 = _4bit & 0x01; _4bit >>=1;
    LCD_PIN_D7 = _4bit & 0x01;
}
void LCD_Cmd(char _cmd){
    LCD_PIN_RS=0;           //Chon che do ghi lenh
    LCD_PIN_E=0;           //Cho chan E muc thap
    LCD_Export_4bit(_cmd >>4); //Xuat 4 bit cao ra D4~D7
    LCD_Trigger();         //Day du lieu vao LCD
    LCD_Export_4bit(_cmd); //Xuat 4 bit thap ra D4~D7
    LCD_Trigger();         //day du lieu vao LCD
}
void LCD_Data(char _data){
    LCD_PIN_RS=1;           //Chon che do ghi data
    LCD_PIN_E=0;           //Cho chan E muc thap
    LCD_Export_4bit(_data >>4); //Xuat 4 bit cao ra D4~D7
    LCD_Trigger();         //Day du lieu vao LCD
    LCD_Export_4bit(_data); //Xuat 4 bit thap ra D4~D7
    LCD_Trigger();         //day du lieu vao LCD
}
void LCD_Init(void){
    P0OR = 0x01;           //Enable internal pull-up resistors
    Delay1ms(20);          //Delay 15ms for supply of LCD stabilize
    LCD_PIN_RS=0;
    LCD_PIN_E = 0;
    LCD_Export_4bit(0x03);
    LCD_Trigger();
    Delay1ms(5);
}

```

```

LCD_Export_4bit(0x03);
LCD_Trigger();
Delay10us(10);
LCD_Export_4bit(0x03);
LCD_Trigger();
Delay10us(5);
LCD_Export_4bit(0x02);
LCD_Trigger();
Delay10us(1);

LCD_Cmd(0x28);           //Data 4bit, 2 lines, font 5x7
LCD_Cmd(0x0f);           //Display ON, Cursor ON and Blink
LCD_Cmd(0x06);           //address increment, cursor shift
LCD_Clear_Display();     //Clear Display
}
void LCD_Local(unsigned char line, unsigned char row){
    if(line==1)           //if chose line 1
        LCD_Cmd(0x80+row);
    else
        LCD_Cmd(0xC0+row);
    Delay10us(5);
}
void LCD_String(char* _char, unsigned char line, unsigned char row){
    char i=0;
    LCD_Local(line,row);
    while((*_char) != '\0')
    {
        LCD_Data(*_char);
        _char ++;
    }
}

```

- o Thêm các dòng lệnh này vào file *Delay.h* ở folder *Include*:

```

void Delay10us(UINT16 u16CNT){
    TMOD |= 0x01;           //Timer0 is 16-bit mode
    TR0 = 1;               //Trigger Timer0
    while (u16CNT != 0)
    {
        TLO = LOBYTE(VALUE_10us);
        TH0 = HIBYTE(VALUE_10us);
        while (TF0 != 1);   //Check Timer0 Time-Out Flag
        TF0 = 0;
        u16CNT --;
    }
    TR0 = 0;               //Stop the Timer0
}

```

- o Chép các dòng lệnh này vào file *main.c* cho ví dụ *Z006_GPIO_LCD16x2*:

```

#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Delay.h"
#include "LCD16x2.h"
//-----

void main (void)

```

```

{
    LCD_Init();
    LCD_PIN_LIGHT=0;          //Backlight of LCD ON
    while(1)
    {
        LCD_String("Hello",1,5);
        Delay1ms(1000);
        LCD_Clear_Display();
        Delay1ms(1000);
    }
}
//-----

```

- Chép các dòng lệnh này vào file **main.c** cho ví dụ Z007_GPIO_LCD16x2_Counter:

```

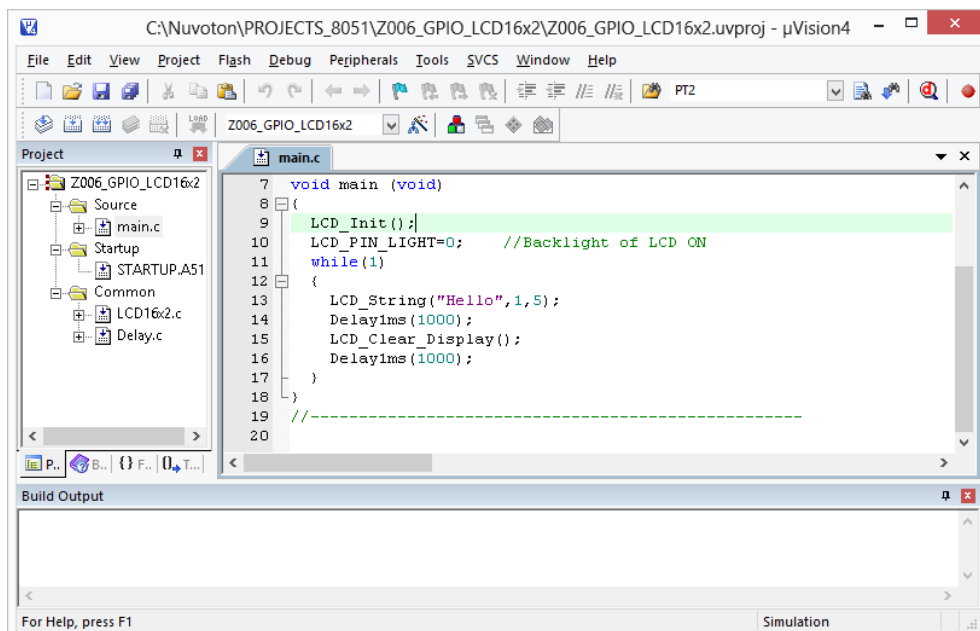
#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Delay.h"
#include "LCD16x2.h"
//-----

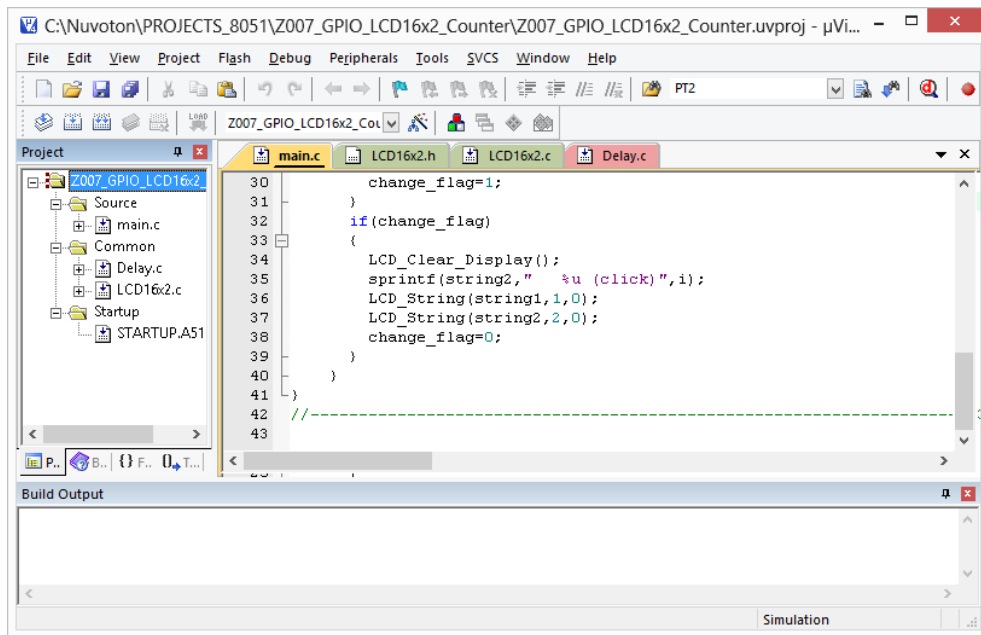
```

```

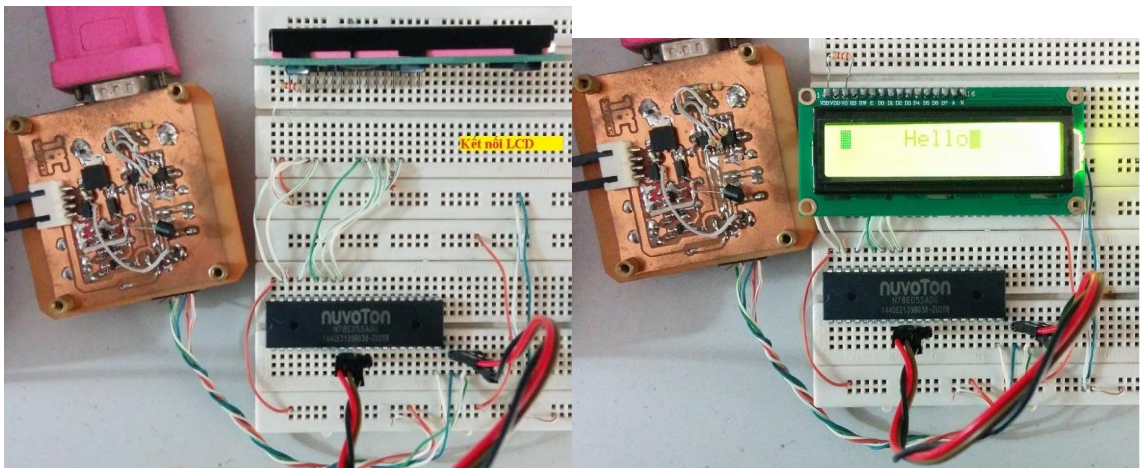
void main (void)
{
    LCD_Init();
    LCD_PIN_LIGHT=0; //Backlight of LCD ON
    while(1)
    {
        LCD_String("Hello",1,5);
        Delay1ms(1000);
        LCD_Clear_Display();
        Delay1ms(1000);
    }
}
//-----

```

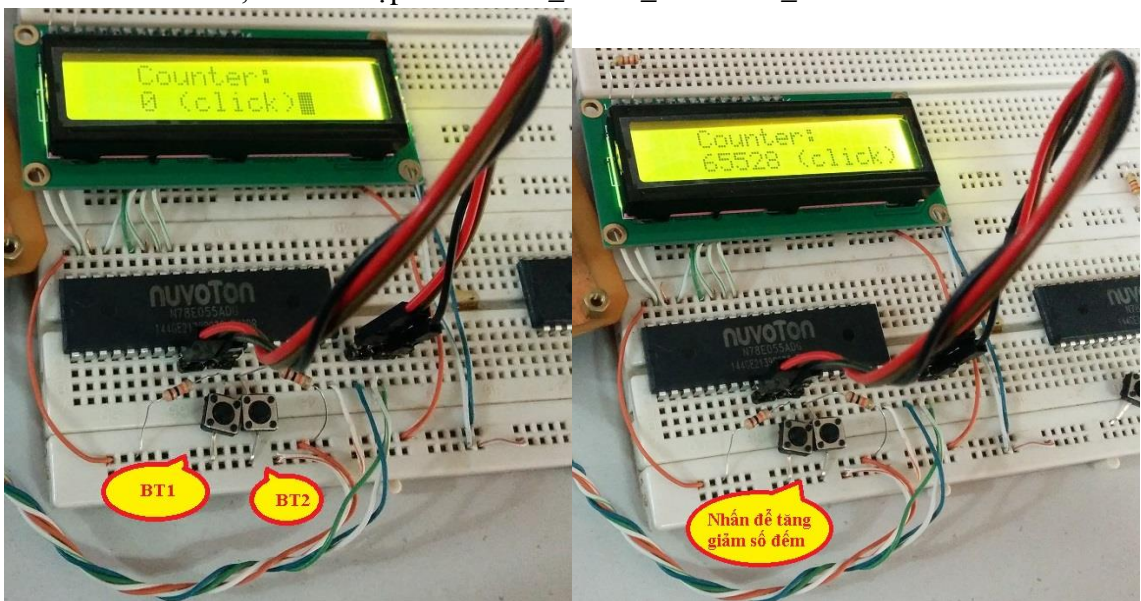




- **Kết quả:**
 Test LCD với Z006_GPIO_LCD16x2



o Thêm BT1, BT2 và nạp code Z007_GPIO_LCD16x2_Counter



2. Ngắt (Interrupt)

a. Giới thiệu

- Trong N78E055A có 11 nguồn ngắt và có 4 mức ưu tiên. 11 nguồn ngắt từ các ngoại vi: Timer1/2/3/, ngắt ngoài INT0/1/2/3, ngắt UART, SPI, Brown-out, Waking-up Timer (thức dậy từ chế độ Power Down). Mỗi nguồn ngắt đều có các thanh ghi thiết lập cho phép ngắt, mức ưu tiên, cờ báo ngắt, địa chỉ vector ngắt. N78E055A cũng như các MCU 8051 có 4 mức ưu tiên ngắt (level 0 -> level 3), giá trị cao hơn thì ưu tiên cao hơn. Việc thiết lập Ta có thể xem địa chỉ vector ngắt tại chương 17. *INTERRUPT SYSTEM* ở datasheet. Cũng như có mô tả tại các chương về ngoại vi của N78E055A.

| Interrupt Priority Control Bits | | Interrupt Priority Level |
|---------------------------------|-----------------------|--------------------------|
| IPH / EIPH | IP / EIP / XICON[7,3] | |
| 0 | 0 | Level 0 (lowest) |
| 0 | 1 | Level 1 |
| 1 | 0 | Level 2 |
| 1 | 1 | Level 3 (highest) |

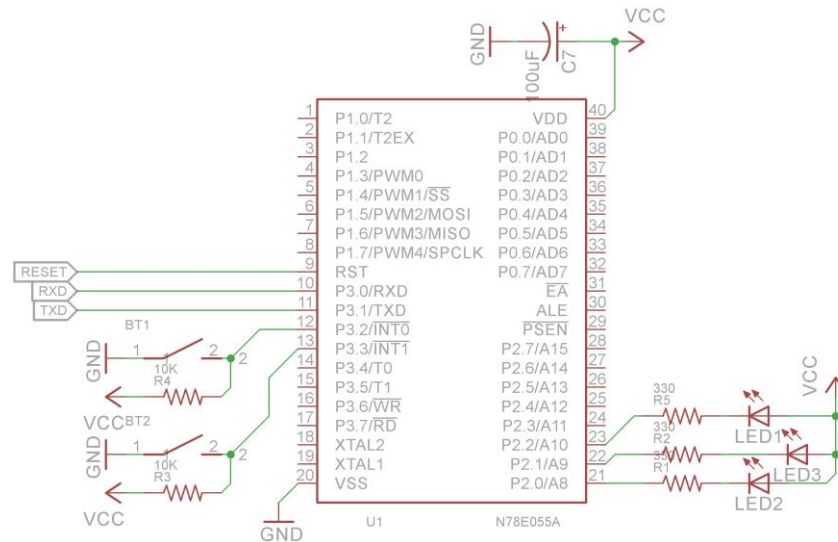
- Địa chỉ vector ngắt của mỗi nguồn ngắt ta xem trong datasheet để MCU truy cập đúng vị trí. Khi ngắt xảy ra, MCU sẽ nhảy tới địa chỉ này để thực thi chương trình trong ngắt.

| Source | Vector Address | Vector Number | Source | Vector Address | Vector Number |
|-------------------------------|----------------|---------------|--------------------------------------|----------------|---------------|
| External Interrupt 0 | 0003H | 0 | Timer 0 Overflow | 000BH | 1 |
| External Interrupt 1 | 0013H | 2 | Timer 1 Overflow | 001BH | 3 |
| Serial Port Interrupt | 0023H | 4 | Timer 2 Overflow/Capture/Reload | 002BH | 5 |
| External Interrupt 2 | 0033H | 6 | External Interrupt 3 | 003BH | 7 |
| SPI Interrupt | 0043H | 8 | Power Down Waking-up Timer Interrupt | 004BH | 9 |
| Brown-out Detection Interrupt | 0053H | 10 | | | |

- Các thanh ghi liên quan tới việc ngắt:
 - o IE, EIE và XICON- Cho phép nguồn nào được ngắt, EIE là thanh ghi mở rộng của IE. XICON thiết lập cho INT2 và INT3.
 - o IP và IPH – Thiết lập mức ưu tiên cho nguồn ngắt. Mỗi nguồn ngắt có 2 bit thiết lập mức ưu tiên (giá trị: 00 ~ 11). IP chứa bit thấp, IPH chứa bit cao của 2 bit thiết lập này.
 - o EIP và EIPH – mở rộng cho IP và IPH.
 - o TCON – đây là thanh ghi điều khiển Timer0/1 nhưng có 4 bit thiết lập kiểu ngắt, flag của INT1, INT0.
 - o Ngoài ra, mỗi ngoại vi có những thanh ghi riêng cho mình. Ví dụ: Timer có thiết lập kiểu ngắt mức/ cạnh,...
- Tùy vào thiết lập và nguồn ngắt mà các cờ ngắt tự xóa bằng phần cứng hoặc ta phải xóa trong chương trình.

b. Ví dụ - Điều khiển LED với ngắt ngoài INT0 và INT1 (*Z004_IN_Blink_LED*)

- **Ý tưởng:** Ta sẽ thử ngắt ngoài INT0 và INT1 của N78E055A. Thiết lập ngắt INT0 là dạng ngắt mức thấp, ngắt INT1 dạng ngắt sườn (cạnh) xuống. Ngắt INT1 ưu tiên cao hơn INT0. Chương trình ngắt INT0: sáng LED2 và tắt các LED khác. Chương trình ngắt INT1: sáng nhấp nháy 5 lần LED3 và tắt các LED khác. Chương trình main: sáng LED1 và tắt các LED khác.
- **Xây dựng mạch:** Dùng nút nhấn BT1 nối chân P32 (INT0), BT2 nối P33 (INT1). LED1 nối P22, LED2 nối P21, LED3 nối P20.



- **Code:**

```

#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"

//Khai bao cac chan LED
#define LED1    P22
#define LED2    P21
#define LED3    P20
/*//////////////////////////////////////
Tao chuong trinh delay don gian. Khong yeu cau cao ve do chinh xac.
*/
void Delay_ms(UINT32 _time)
{
    UINT32 _timeus;
    while(_time !=0)
    {
        _timeus = 70;
        while(_timeus!=0){_timeus --;}
        _time--;
    }
}
//////////////////////////////////////INT0 interrupt subroutine
void INTO_ISR (void) interrupt 0 //interrupt address is 0x0003
{
    EX0 = 0;
    LED1 = 1; LED2 = 0; LED3 = 1;
    Delay_ms(100);
    EX0 = 1;
}
//////////////////////////////////////INT1 interrupt subroutine
void INT1_ISR (void) interrupt 2
{
    char i=5;
    EX1 = 0;
    LED1 = 1; LED2 = 1;
    while(i>0)

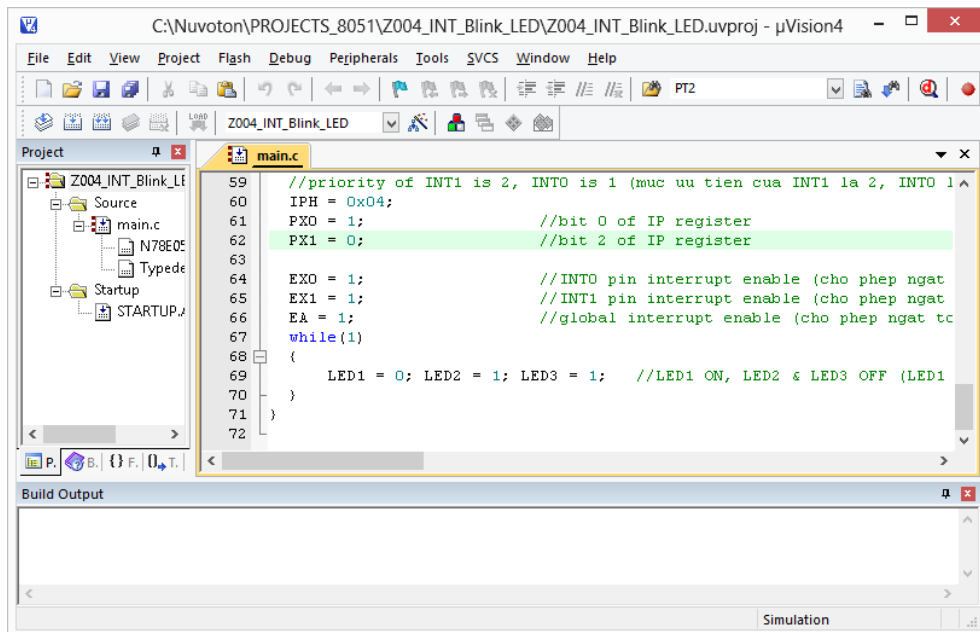
```



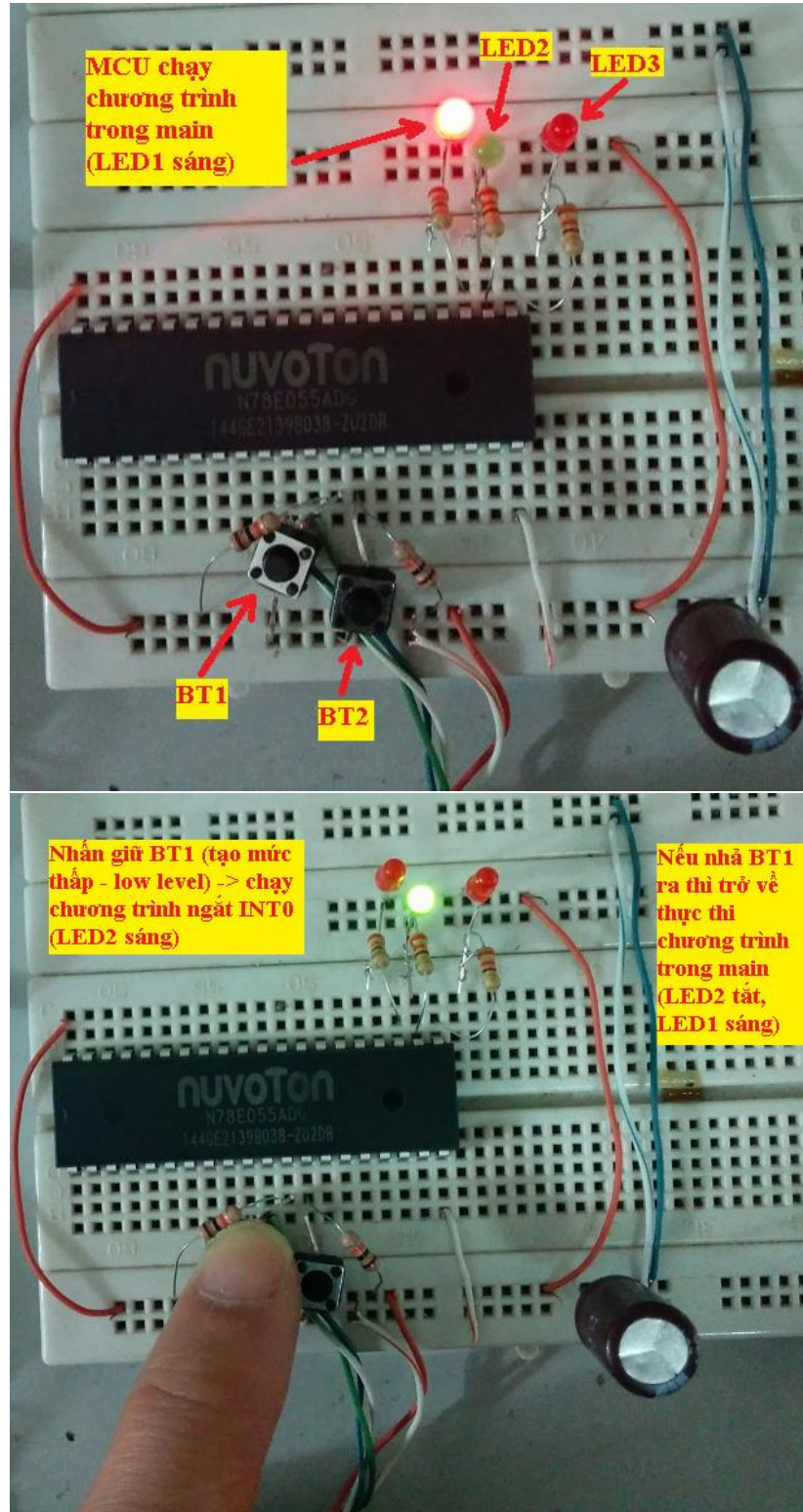
```

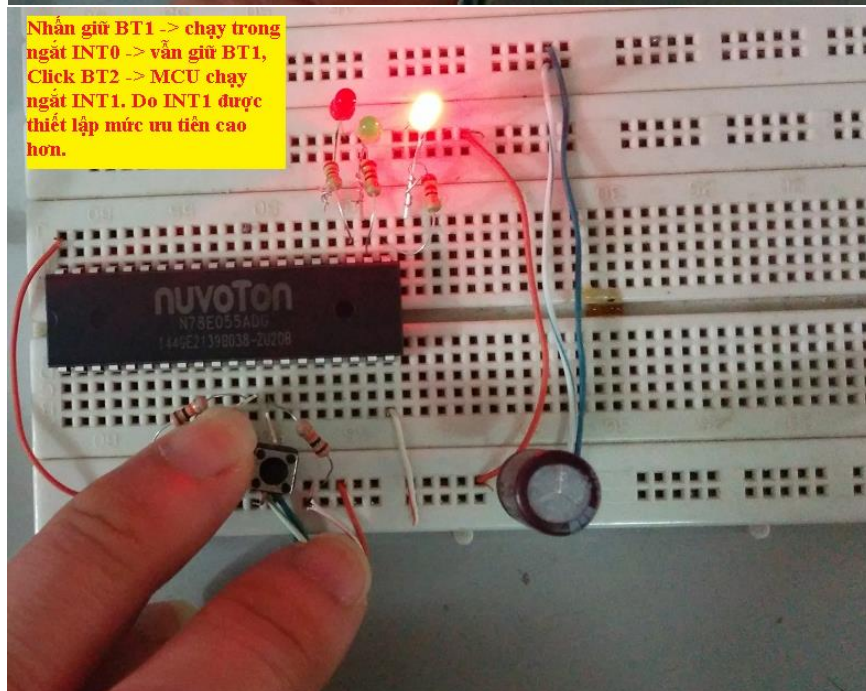
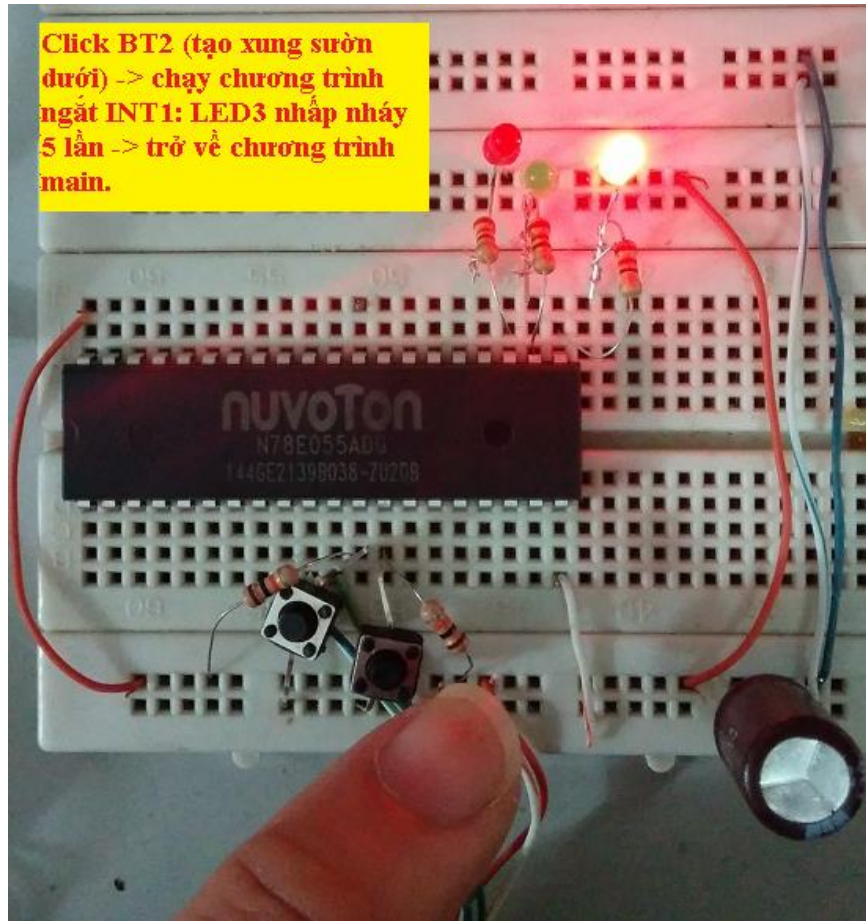
    {
        LED3 = 0; Delay_ms(100);
        LED3 = 1; Delay_ms(100);
        i--;
    }
    EX1 = 1;
}
void main (void)
{
    LED1=1; LED2=1; LED3=1; //Off all LED
    IT0 = 0; //Low level triggered
    IT1 = 1; //Falling edge triggered
    //priority of INT1 is 2, INT0 is 1:
    IPH = 0x04;
    PX0 = 1; //bit 0 of IP register
    PX1 = 0; //bit 2 of IP register
    EX0 = 1; //INT0 pin interrupt enable (cho phep ngat INT0)
    EX1 = 1; //INT1 pin interrupt enable (cho phep ngat INT1)
    EA = 1; //global interrupt enable (cho phep ngat toan cuc)
    while(1)
    {
        LED1 = 0; LED2 = 1; LED3 = 1; //LED1 ON, LED2 & LED3 OFF
    }
}

```



- **Kết quả:**





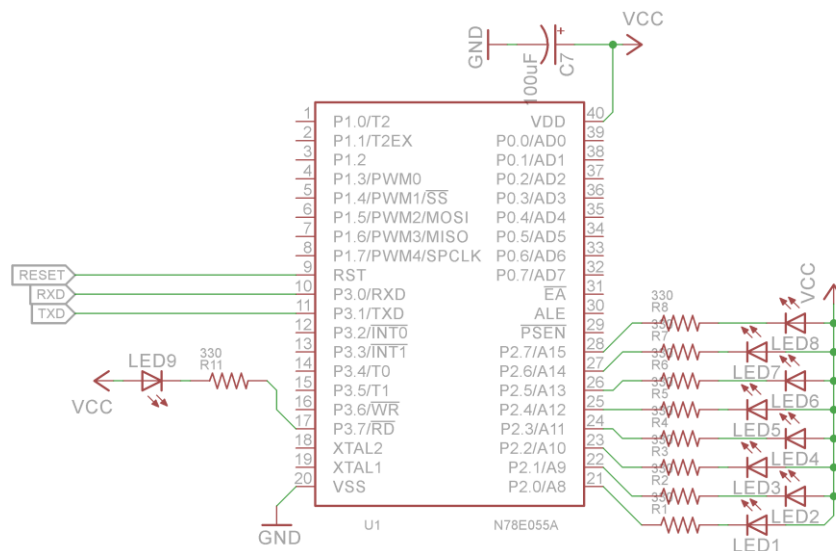
3. Timer/Counter

a. Giới thiệu

- N78E055A có 3 Timer/Counter 16 bit (xin gọi tắt là TC), mỗi timer có 2 thanh ghi 8bit cho việc đếm: trong đó THx là 8bit cao, TLx là 8 bit thấp, x= 0/1/2.
- TCON, TMOD là các thanh ghi thiết lập cho TC 0 và 1.
- T2CON, T2MOD, RCAP2L, RCAP2H là các thanh ghi thiết lập cho TC 2.
- Cụ thể chức năng từng bit trong các thanh ghi của TC, ta xem trong 10. *Timer/Counters* của datasheet.
- TC 0 và 1 có 4 chế độ: 13bit timer (Mod 0), 16bit timer (Mod 1), 8 bit timer tự động nạp lại (Mod 2), 2 timer-8bit song hành (Mod3).
- TC2 có các chế độ: Capture mode, Timer 16bit tự nạp lại, chế độ bộ phát baud rate cho UART, xuất xung dao động ra ngoài.

b. Ví dụ 1 – Bink LED with Timer (Z001_GPIO_Blink_LED)

- **Ý tưởng:** xây dựng mạch dùng N78E055A, dùng Timer tạo hàm delay tương đối chính xác cho việc nhấp nháy LED.
- **Xây dựng mạch:** Đây chính là mạch ta dùng để test ở phần hướng dẫn build project với Keil uVision.



- Code:

Thêm những dòng lệnh dưới vào file **main.c**

```
#include "N78E055A_059A_517A.h" //Define register of MCU N78E055A/059A/517A
#include "Typedef.h" //define type for Delay function in Delay.c
#include "Delay.h" //header of Delay.c
```

```
void main (void)
{
    while(1)
    {
        P2 = 0x00; //PORT 2 is low level
        P37 = 0; //Pin 7 of Port 3 is low level
        Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
        P2 = 0xFF; //PORT 2 is high level
        P37 = 1; //Pin 7 of Port 3 is high level
    }
}
```



```

    }
}
Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
}
}

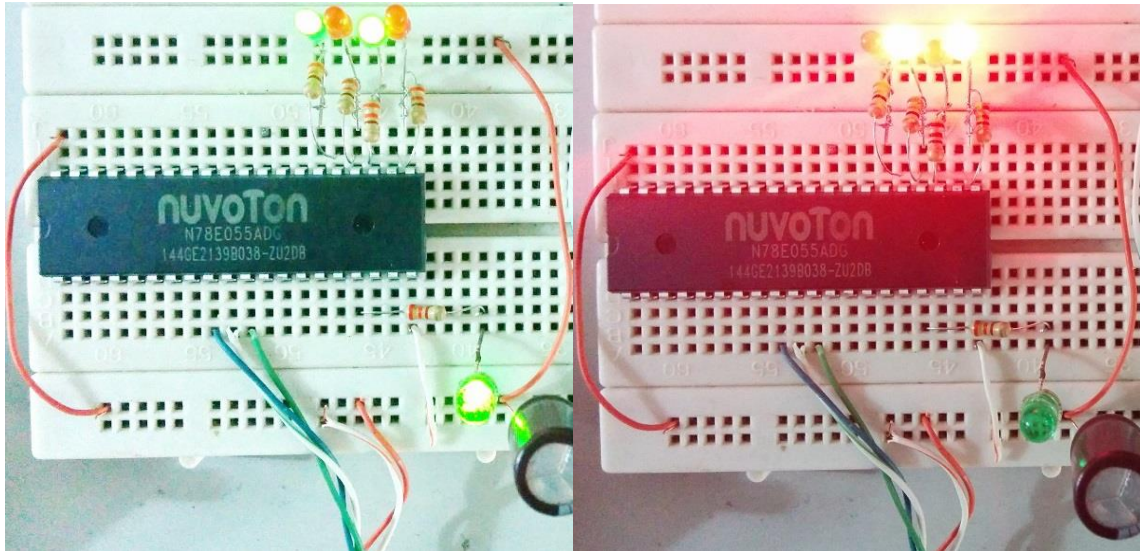
```

```

1 #include "N78E055A_059A_517A.h" //Define register of MCU N78E055A/C
2 #include "Typedef.h" //define type for Delay function in
3 #include "Delay.h" //header of Delay.c
4
5
6 void main (void)
7 {
8     while(1)
9     {
10        P2 = 0xAA; //Pins of Port 2 is low level: P20, P22, P24, F
11        P37 = 0; //Pin 7 of Port 3 is low level
12        Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
13        P2 = 0x55; //Pins of Port 2 is low level: P21, P23, P25, F
14        P37 = 1; //Pin 7 of Port 3 is high level
15        Delay1ms(500); //Delay 500 mini second
16    }
17 }

```

- *Kết quả:*



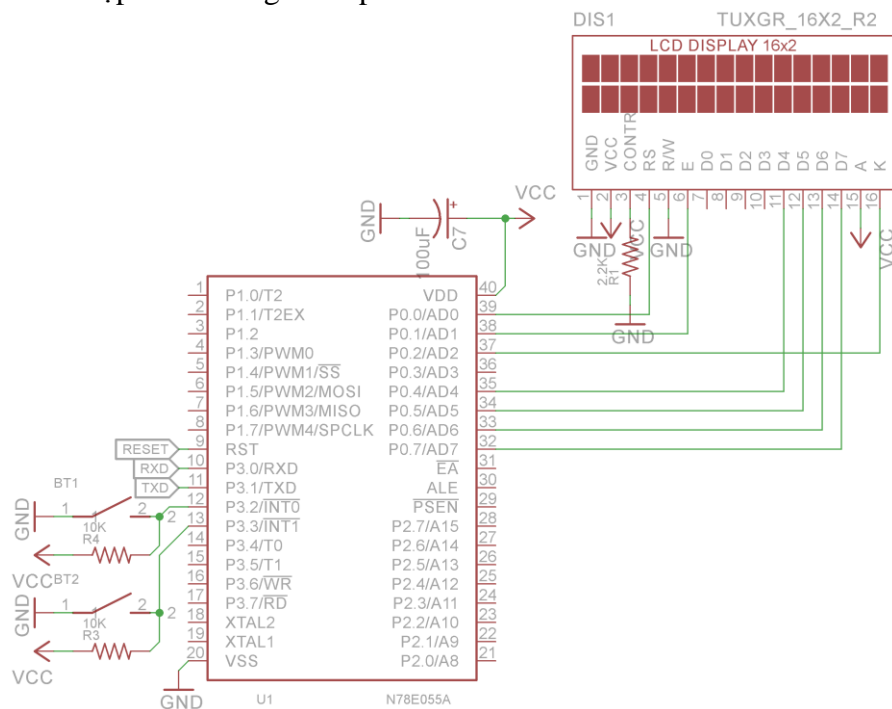
4. Serial Port (UART)

a. Giới thiệu

- N78E059A/N78E055A có một cổng nối tiếp song công hỗ trợ 3 chế độ cho UART.
- Các thanh ghi liên quan:
 - o SCON: thiết lập chế độ cho serial port
 - o PCON: với bit SMOD (PCON.7) thiết lập double baud rate.
 - o SBUF: bộ đệm dữ liệu.

b. Ví dụ - (Z008_UART_DisplayCharToLCD)

- **Ý tưởng:** xây dựng mạch dùng N78E055A, có LCD Text 16x2, kết nối với máy tính qua UART, sử dụng phần mềm Terminal hoặc Hercules hoặc một số phần mềm khác có chức năng tương tác UART (COM) để tương tác, có nút nhấn BT1, BT2. Nhấn BT1, BT2 -> hiển thị báo “BT1 pressed!”, “BT2 pressed!”. Truyền text từ Terminal xuống N78E055A và hiển thị text đó ra LCD.
- **Xây dựng mạch:** BT1 kết nối P32, BT2 kết nối P33, LCD kết nối port 0, truyền 4-bit. Về kết nối UART thì ta sử dụng ngay kết nối lúc truyền ISP (nạp code cho N78E055A) như vậy ta vừa nạp code vừa giao tiếp N78E055A theo UART.



- Code:

Thêm các dòng code này vào file **main.c**:

```
#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "LCD16x2.h"
#include "Delay.h"
#include <stdio.h> //for "printf"

#define BAUD_RATE 9600
#define U16BAUD_TIMER2 65536-(22118400/BAUD_RATE/32) //65536-
(Fsys/Baud_Rate/32)

char uart_buf_num=0;
char change_flag=0;
```

```

char string1[17] = "PC<->UART<->LCD";
char string2[17] = "Click Button!";

void UART_ISR (void) interrupt 4 //interrupt address is 0x0023
{
    if (RI) //check Tx or Rx interrupt
    {
        if(uart_buf_num>15) uart_buf_num=0;
        string2[uart_buf_num]= SBUF;
        uart_buf_num++;
        string2[uart_buf_num]= '\0';
        change_flag =2;
        RI = 0; //clear RI by software for next reception
    }
}

void Timer2_ISR (void) interrupt 5 //interrupt address is 0x002B
{
    EXF2 = 0; //Clear Timer 2 External Flag
}

void Timer2_Init (void)
{
    TCLK = 1; //select Timer 2 as transmission baud rate source
    RCLK = 1; //select Timer 2 as receive baud rate source
    TL2 = RCAP2L = U16BAUD_TIMER2; //baud rate 9600bps@22.1184MHz
    TH2 = RCAP2H = U16BAUD_TIMER2 >> 8;

    EXEN2 = 1; //enable T2EX pin
    ET2 = 1; //Timer 2 interrupt enable, in baud rate generator mode,
//T2EX pin interrupt still works
    TR2 = 1; //Timer 2 run
}

void main (void)
{
    LCD_Init(); //Init LCD
    LCD_String(string1,1,0);
    LCD_String(string2,2,0);
    LCD_PIN_LIGHT=0;
    Timer2_Init(); //Init timer 2 (source clock of UART)
    SCON = 0x52; //initial UART as mode 1, receive enable,
//TI should be set before using "printf"

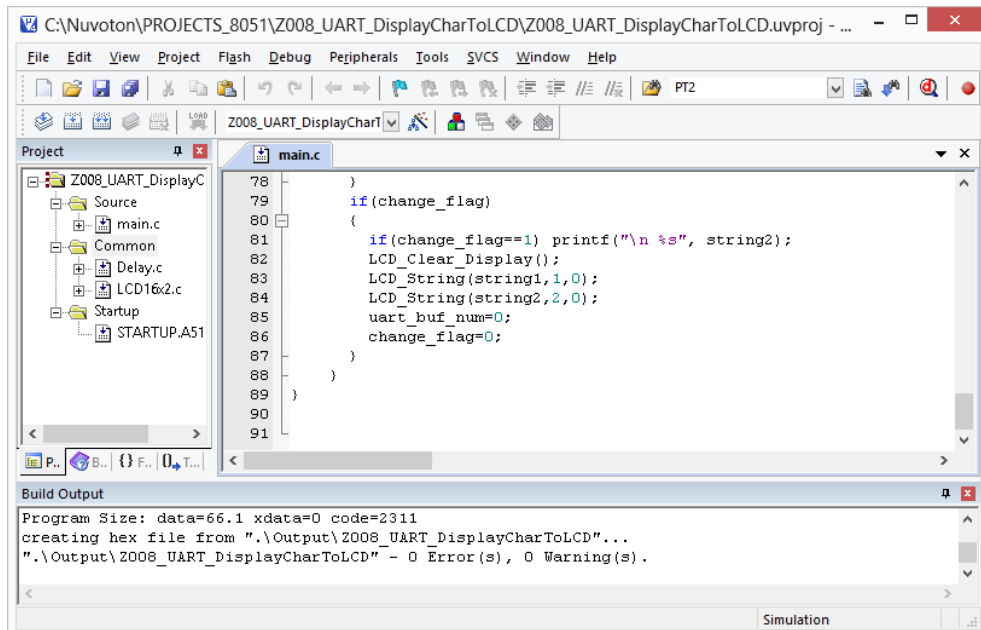
    printf
    ("\n*=====
=====*");
    printf ("\n* N78E055A_059A_517A UART Mode 1 Demo *");
    printf
    ("\n*=====
=====*");
    printf ("\n 1. Put character in Terminal software -> display to LCD");
    printf ("\n 2. Press BT1, BT2 -> Display to PC (Terminal software)\n");
}

```

```

ES = 1;          //enable UART interrupt
EA = 1;          //enable global interrupt
uart_buf_num=0;
while(1)
{
    if(P32 == 0) //If P32 pin pressed -> increment number
    {
        while(!P32); //Wait P32 release!
        sprintf(string2, "BT1 pressed!");
        change_flag=1;
    }
    if(P33 == 0) //If P32 pressed -> increment number
    {
        while(!P33); //Wait P32 release!
        sprintf(string2, "BT2 pressed!");
        change_flag=1;
    }
    if(change_flag)
    {
        if(change_flag==1) printf("\n %s", string2);
        LCD_Clear_Display();
        LCD_String(string1,1,0);
        LCD_String(string2,2,0);
        uart_buf_num=0;
        change_flag=0;
    }
}
}

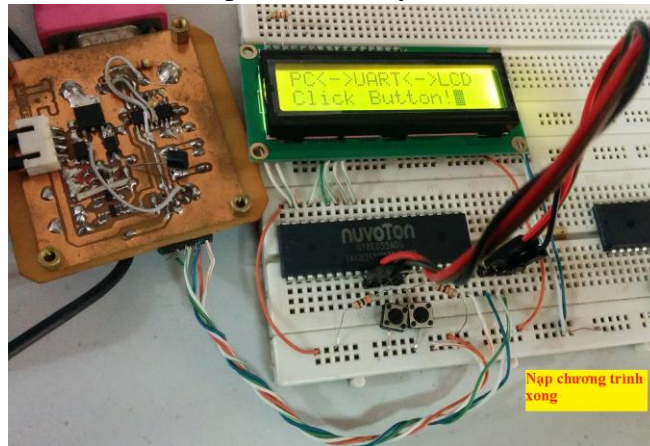
```



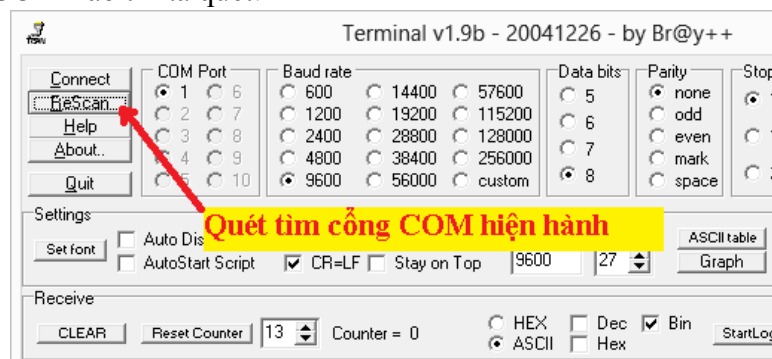
- **Kết quả:**

Bước 1: Ráp board mạch như bình thường, cắm cáp USB-COM vào máy tính trước (với những máy không có cổng COM sẵn) -> kết nối với board N78E055A, cung cấp nguồn cho board này như đã hướng dẫn nạp code ở phần trước.

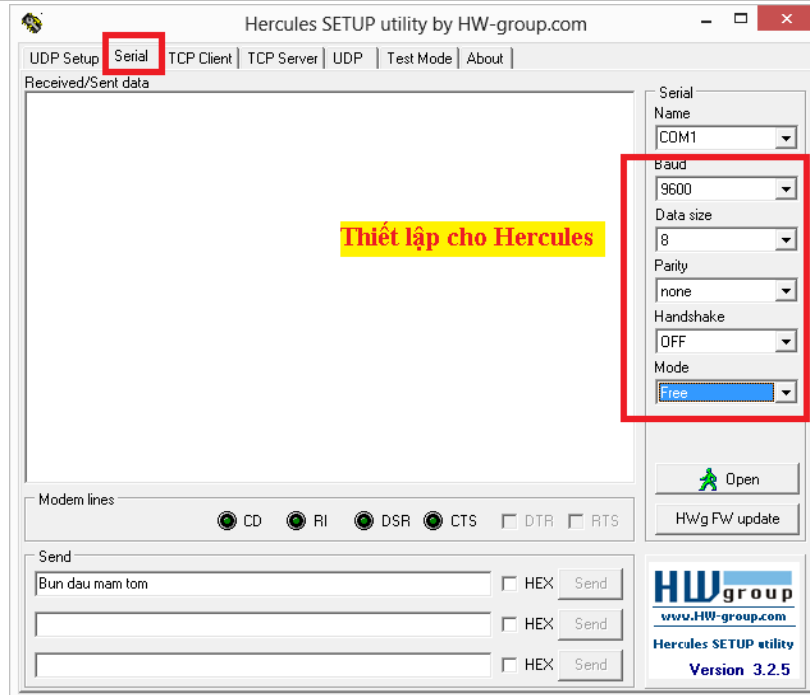
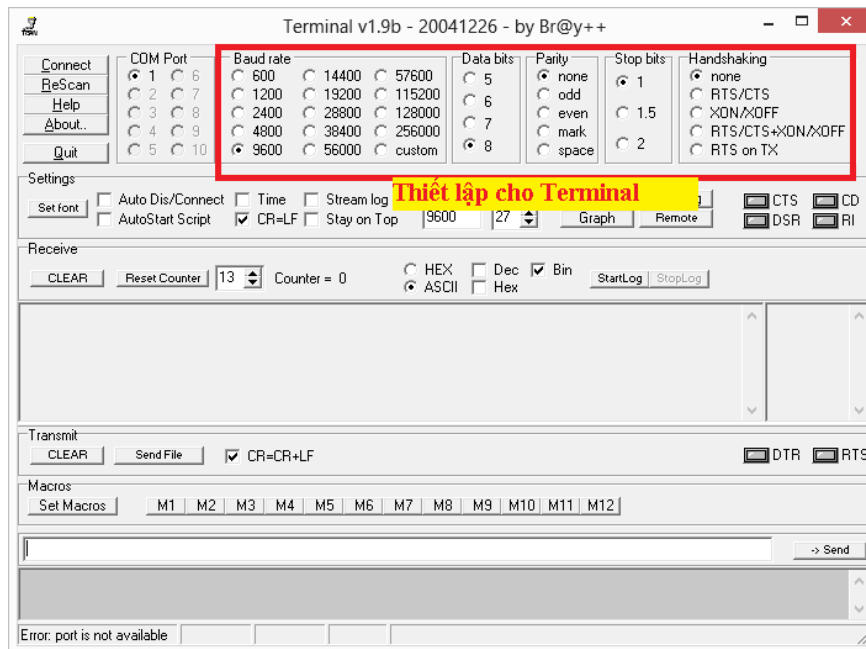
Bước 2: mở phần mềm nạp code *Nuvoton ISP-ICP Utility* (nếu dùng windows7/8/8.1 thì nên mở bằng quyền administrator) -> nạp code *Z008_UART_DisplayCharToLCD* vào N78E055A -> sau đó, nên tắt phần mềm này đi.



Bước 3: Mở phần mềm Terminal hoặc Hercules. Ở đây cổng COM (UART) mà tác giả thử nghiệm là COM1 (chính là cổng nạp ISP cho N78E055A). Nếu chưa nhận diện được cổng COM nào thì ta quét.



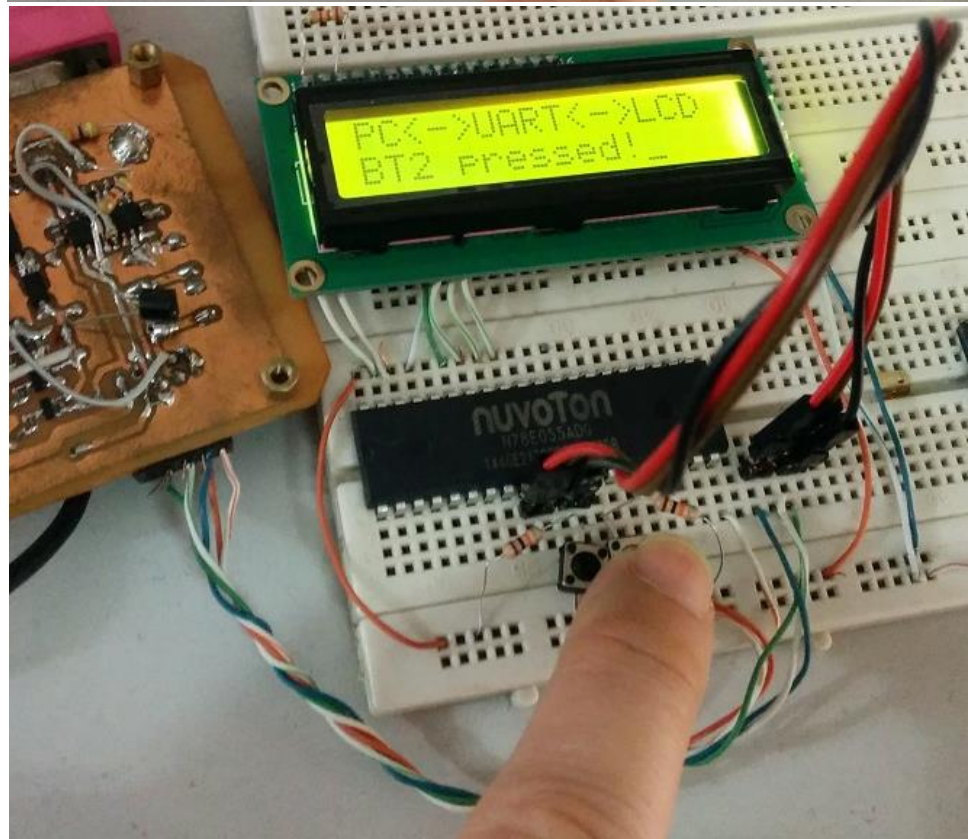
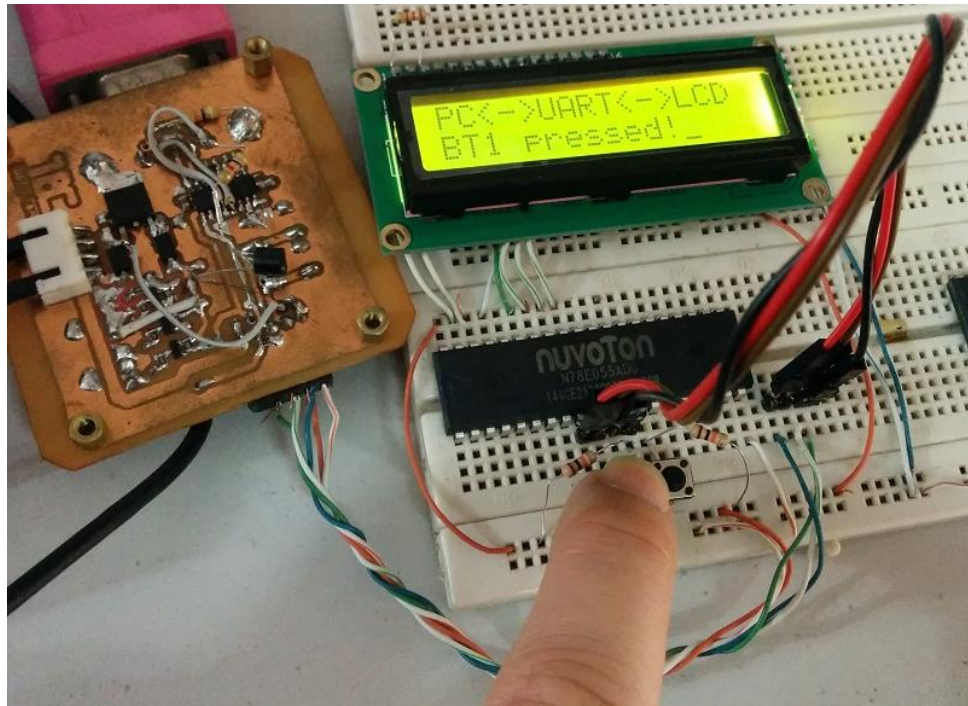
Nếu nhận diện được thì ta tiến hành thiết lập thông số: chọn Baud rate 9600, 8 Databits, none Parity, 1 bit stop như trong code ta đã thiết lập.

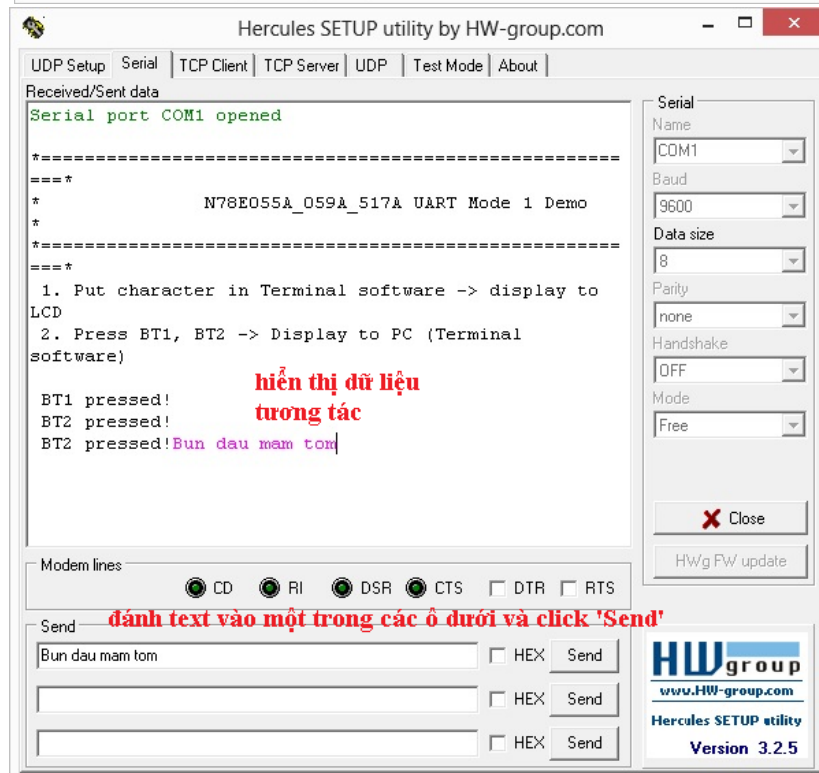
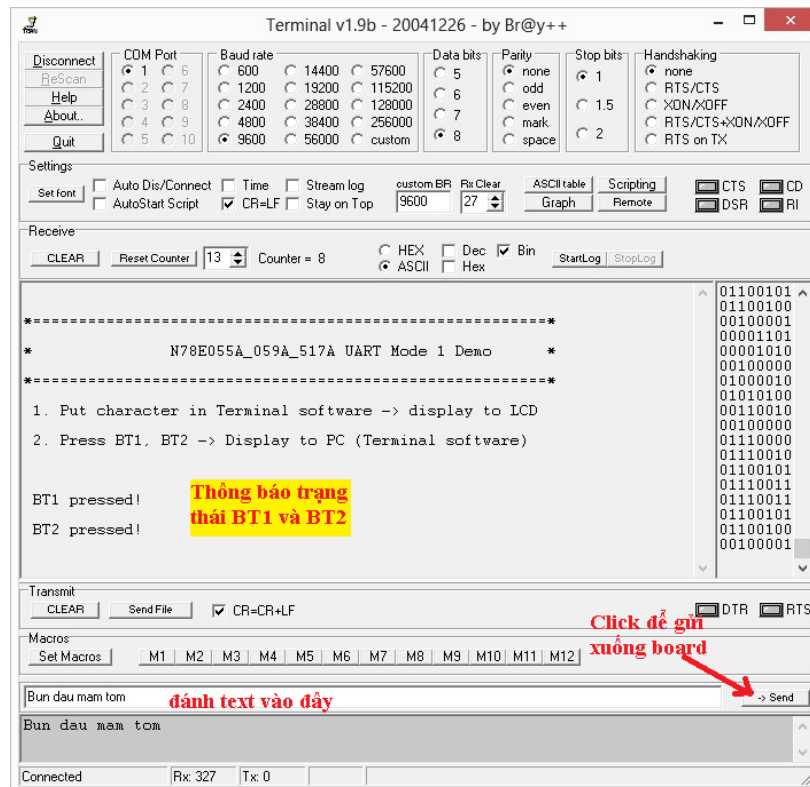


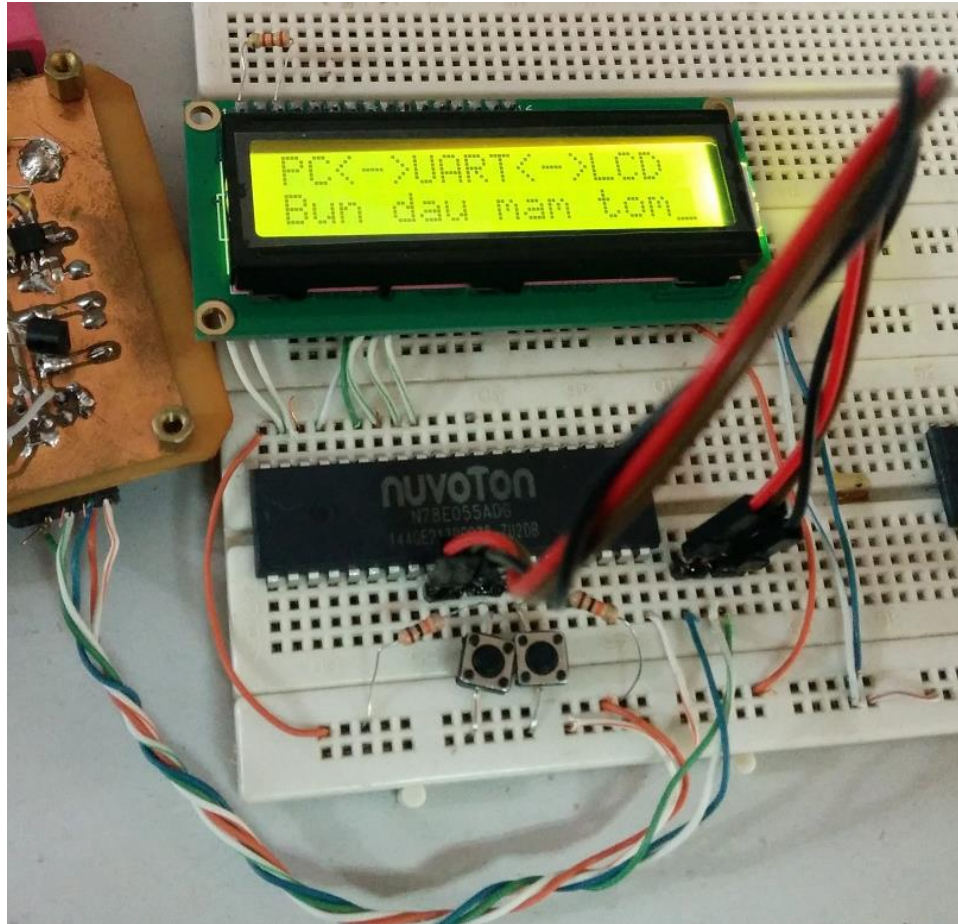
Bây giờ ta tiến hành kết nối phần mềm với cổng COM:

Click vào **Connect** trên Terminal hoặc **Open** với Hercules. Nếu với Terminal thì sẽ tự động reset mạch N78E055A, còn Hercules thì không (ta có thể reset board N78E055A để MCU chạy lại từ đầu).

Bước 4: nhấn nút BT1 rồi BT2 sẽ nhận được thông báo trên Terminal/ Hercules. Đánh text vào Terminal rồi “Send” cho hiển thị ra LCD.

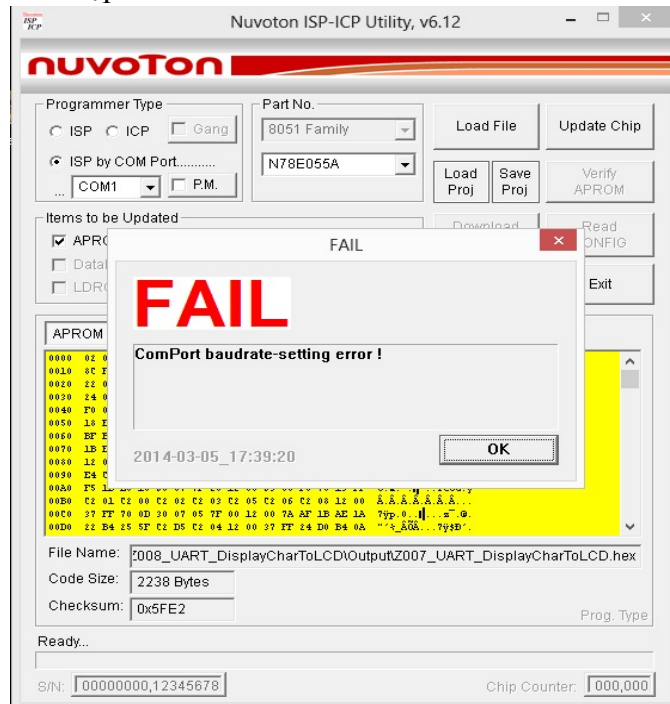






c. Chú ý:

- Do N78E055A chỉ có 1 port UART, ta vừa dùng để nạp ISP, vừa làm giao tiếp UART như ví dụ trên -> khi nạp đở code mới cho N78E055A có thể sẽ báo lỗi:

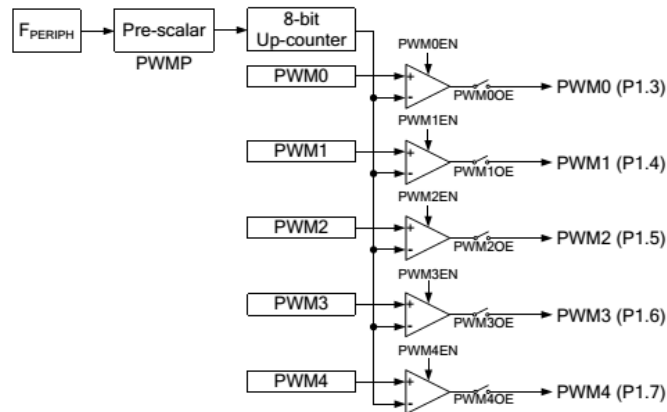


- Ta chỉ cần nạp lại 1 hoặc 2 lần là OK (click vào “Update Chip”).

5. PWM

a. Giới thiệu

- N78E059A/N78E055A có 5 kênh ngõ ra PWM (PWM0~PWM4) kết nối với các chân (P13~P17). Với tầm thang 8bit (0~255)
- Các thanh ghi liên quan:
 - o PWMCON0, PWMCON1 – thiết lập cho các kênh PWM
 - o PWMP – Chu kỳ PWM (8bit). Chung cho các kênh.
 - o PWMx – Duty của các kênh, x = 0~4.



Hình: Sơ đồ khối chức năng PWM

b. Ví dụ 1 – Bấm xung đa kênh (Z009_PWM_Multi-Channel)

- **Ý tưởng:** N78E055A có 5 kênh ngõ ra PWM, ta test bằng cách dùng LED cắm vào các chân ngõ ra PWM hoặc tốt hơn là dùng dao động kế (Oscilloscope) để xem các dạng sóng ngõ ra.
- **Xây dựng mạch:** Kết nối BT1 với P32, BT2 với P33 với mục đích: tăng/ giảm duty của PWM. Ta dùng LED kết nối ngõ ra PWM (P13 ~ P17). Thực nghiệm thấy rằng các chân ra PWM tạo mức 1 khá yếu (LED sáng yếu) nên ta sẽ đấu *ngược lại* như hình dưới đây. Như vậy khi duty càng lớn thì LED càng sáng yếu. Hãy chú ý điều này.
- **Code:**

Thêm các dòng code này vào file **main.c**:

```
#include "N78E055A_059A_517A.h"
```

```
#define SYS_CLOCK    22118400
```

```
#define PWM_PERIOD    255
```

```
short PWM0_DUTY = 1;
```

```
short PWM1_DUTY = 3;
```

```
short PWM2_DUTY = 5;
```

```
short PWM3_DUTY = 7;
```

```
short PWM4_DUTY = 9;
```

```
void main(void)
```

```
{
```

```
    char flag_change = 0;
```

```
    P13 = P14 = P15 = P16 = P17 = 1; //PWM0~4 shared GPIO P1.3~P1.7 should set 1  
    before output PWM
```

```
    PWMP = PWM_PERIOD; //initial PWM period and duty
```

```
    PWM0 = PWM0_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
```

```

PWM1 = PWM1_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
PWM2 = PWM2_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
PWM3 = PWM3_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
PWM4 = PWM4_DUTY * PWM_PERIOD / 10;

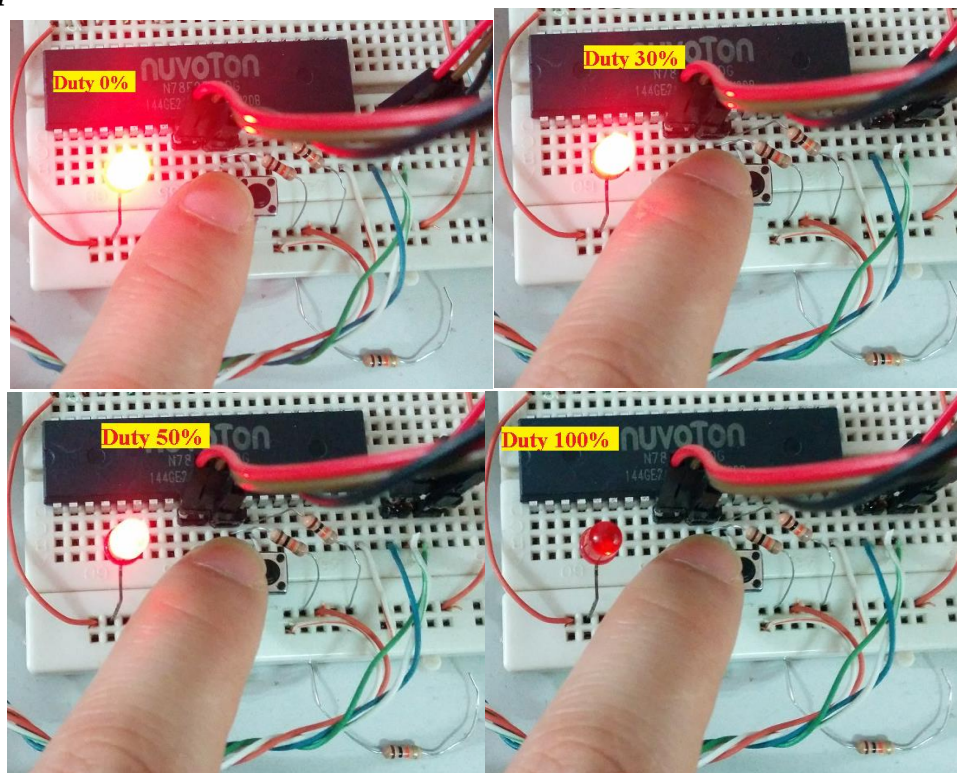
PWMCON0 /= 0x55;          //PWM runs
PWMCON1 /= 0x01;
PWMCON0 /= 0xCC;         //PWM outputs
PWMCON1 /= 0x04;

while(1)
{
    if(P32==0)
    {
        while(!P32);
        if( PWM0_DUTY<=9 ) PWM0_DUTY ++;      else PWM0_DUTY = 0;
        if( PWM1_DUTY<=9 ) PWM1_DUTY ++;      else PWM1_DUTY = 0;
        if( PWM2_DUTY<=9 ) PWM2_DUTY ++;      else PWM2_DUTY = 0;
        if( PWM3_DUTY<=9 ) PWM3_DUTY ++;      else PWM3_DUTY = 0;
        if( PWM4_DUTY<=9 ) PWM4_DUTY ++;      else PWM4_DUTY = 0;
        flag_change = 1;
    }
    if(P33==0)
    {
        while(!P33);
        if( PWM0_DUTY>=1 ) PWM0_DUTY --; else PWM0_DUTY = 10;
        if( PWM1_DUTY>=1 ) PWM1_DUTY --; else PWM1_DUTY = 10;
        if( PWM2_DUTY>=1 ) PWM2_DUTY --; else PWM2_DUTY = 10;
        if( PWM3_DUTY>=1 ) PWM3_DUTY --; else PWM3_DUTY = 10;
        if( PWM4_DUTY>=1 ) PWM4_DUTY --; else PWM4_DUTY = 10;
        flag_change = 1;
    }
    if(flag_change == 1)
    {
        PWM0 = PWM0_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
        PWM1 = PWM1_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
        PWM2 = PWM2_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
        PWM3 = PWM3_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
        PWM4 = PWM4_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
        flag_change = 0;
    }
}
}

```

```
C:\Nuvoton\PROJECTS_8051\Z009_PWM_Multi-Channel\Z009_PWM_Multi-Channel.uvproj - μVision4
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
PT2
Z009_PWM_Multi-Chann
Project
  Z009_PWM_Multi-Ch
    Source
      main.c
    Startup
      STARTUP.A51
main.c
49
50
51
52     PWM0 = PWM0_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
53     PWM1 = PWM1_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
54     PWM2 = PWM2_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
55     PWM3 = PWM3_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
56     PWM4 = PWM4_DUTY * PWM_PERIOD / 10;
57     flag_change = 0;
58
59
60
61
62
Build Output
Program Size: data=19.0 xdata=0 code=846
creating hex file from ".\Output\Z009_PWM_Multi-Channel"...
".\Output\Z009_PWM_Multi-Channel" - 0 Error(s), 0 Warning(s).
For Help, press F1 Simulation
```

- **Kết quả:**



c. Ví dụ 2 – Điều khiển động cơ (Z010_PWM_Control_Motor)

- **Ý tưởng:** Mạch điện dùng N78E055A điều khiển tốc độ động cơ, có thể đảo chiều động cơ, tương tác qua nút nhấn.
- **Xây dựng mạch:** Ráp mạch với BT1 kết nối P32 (tăng duty PWM), BT2 kết nối P33 (giảm duty PWM), BT3 kết nối P37 (đảo chiều động cơ), LCD Text qua port 0 (dùng hiển thị duty). Dùng board công suất L298 (có thể tìm trên mạng: banlinhkien.com), kết nối chân cấp phép L298 qua P34.
- **Code:** sử dụng thư viện LCD16x2 đã viết ở phần GPIO.

Thêm các dòng code này vào file **main.c**

```
#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Delay.h"
#include "stdio.h"
#include "LCD16x2.h"

#define SYS_CLOCK    22118400
#define PWM_PERIOD   255

#define FORWARD      0
#define REVERSE      1

int PWM_duty = 0;
char direction = FORWARD;
void main(void)
{
    char lcd_string1[17]="FORWARD";
    char lcd_string2[17]="Duty: 0%";
    char flag_change = 1;
    LCD_Init();
    LCD_String("PWM",1,5);
    LCD_PIN_LIGHT=0;

    P37=0;
    P13 = P14 = 1;    //PWM0~1 shared GPIO P1.3~P1.4 should set 1 before output PWM

    PWMP = 255;    //initial PWM period and duty
    PWM0 = 0;
    PWM1 = 0;

    PWMCON0 |= 0x55;    //PWM runs
    PWMCON1 |= 0x00;
    PWMCON0 |= 0x0C;    //PWM outputs

    direction = FORWARD;
    P37 = 1;
    while(1)
    {
        if(P32==0)                //Tang toc do
        {
            while(!P32);
        }
    }
}
```



```

        if( PWM_duty<=9 ) PWM_duty ++;
        flag_change = 1;
    }
    if(P33==0)                                //Giam toc do
    {
        while(!P33);
        if( PWM_duty>=1 ) PWM_duty --;
        flag_change = 1;
    }
    if(P37==0)                                //Dao dong co
    {
        while(!P37);
        direction = ~ direction;
        flag_change = 2;
    }
    if(flag_change>0)
    {
        if(flag_change > 1)
        {
            PWM0 = 0;    //Cho PWM0 va PWM1 = 0 -> DC dung.
            PWM1 = 0;
            Delay1ms(500); //Doi DC dung an toan.
        }
        if(direction==FORWARD)
        {
            PWM1 = 0;
            PWM0 = ((short)PWM_duty) * PWM_PERIOD / 10;
            sprintf(lcd_string1,"Quay thuan");
        }
        else
        {
            PWM0 = 0;
            PWM1 = ((short)PWM_duty) * PWM_PERIOD / 10;
            sprintf(lcd_string1,"Quay nghich");
        }
        sprintf(lcd_string2,"Duty:%d %% ",(PWM_duty*10));
        LCD_Clear_Display();
        LCD_String(lcd_string1,1,0);
        LCD_String(lcd_string2,2,0);
        flag_change = 0;
    }
}
}
}

```

The screenshot shows the µVision4 IDE interface. The main window displays the source code for `main.c` with the following content:

```

73     PWM0 = 0;
74     PWM1 = ((short)PWM_duty) + PWM_PERIOD / 10;
75     sprintf(lcd_string1, "Quay nghich");
76     }
77     sprintf(lcd_string2, "Duty:%d %% ", (PWM_duty*10));
78     LCD_Clear_Display();
79     LCD_String(lcd_string1, 1, 0);
80     LCD_String(lcd_string2, 2, 0);
81     flag_change = 0;
82     }
83     }
84     }
85     }
86     }

```

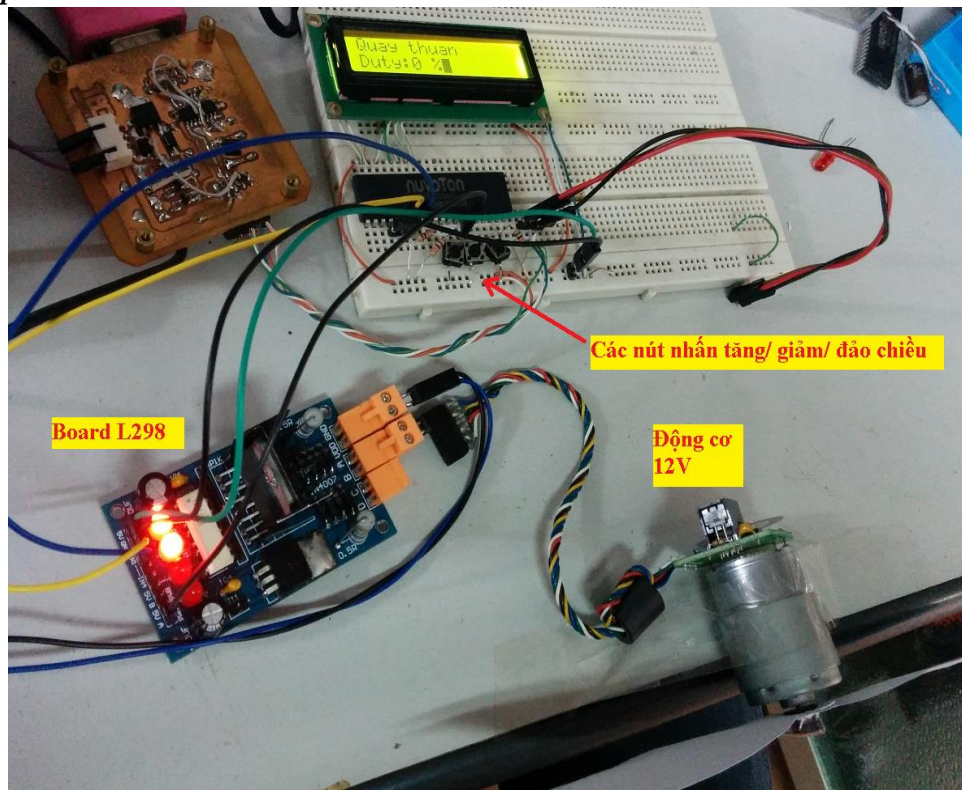
The Build Output window at the bottom shows the following text:

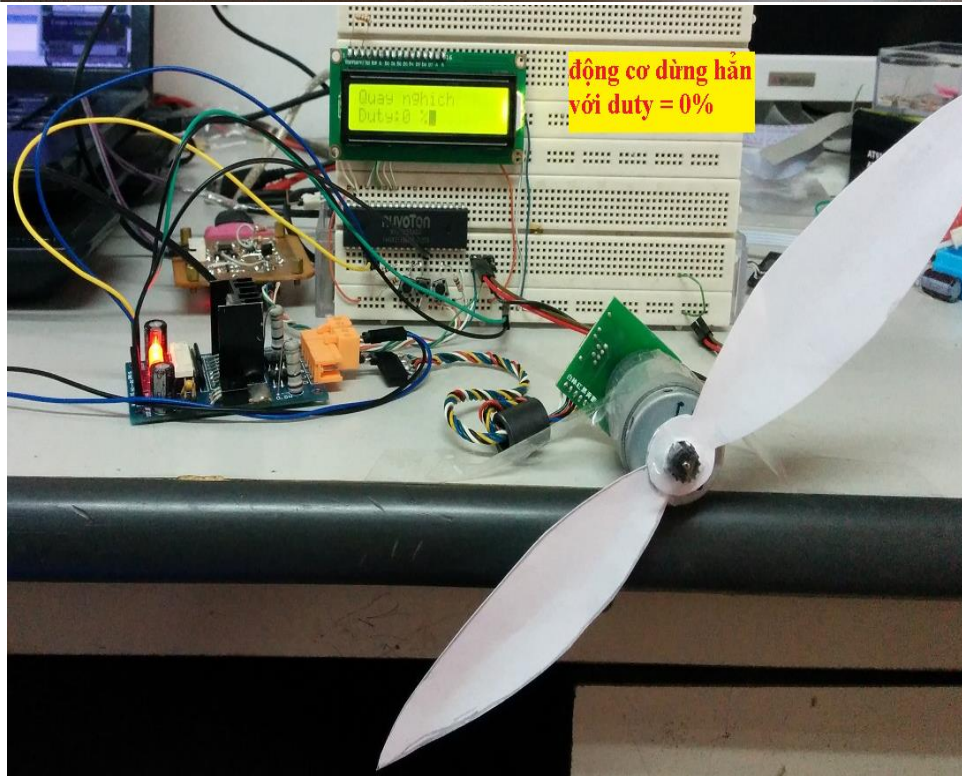
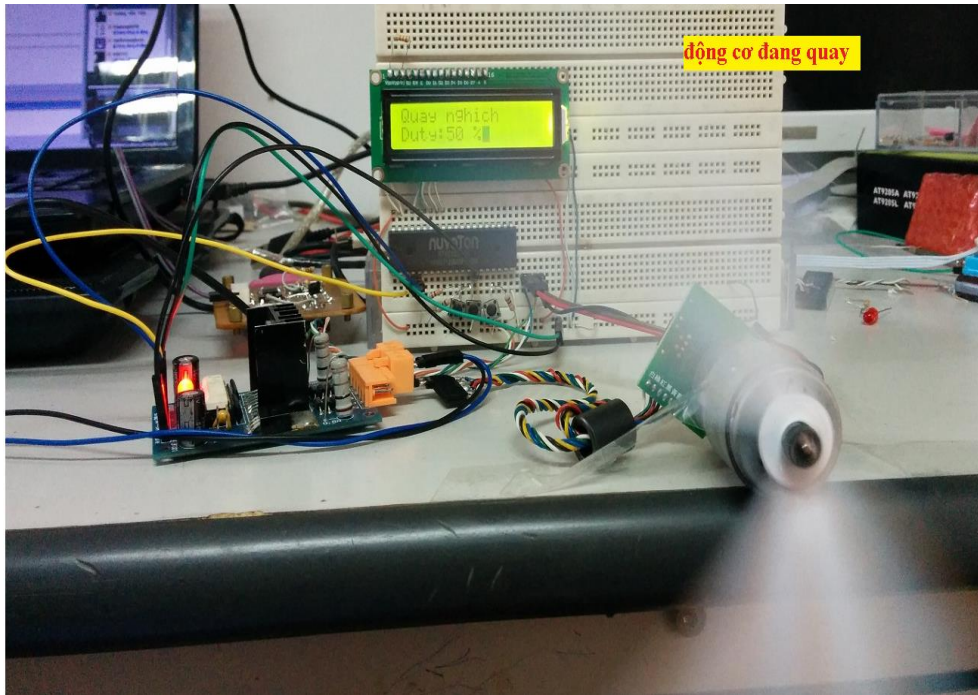
```

Program Size: data=68.1 xdata=0 code=2520
creating hex file from ".\Output\Z010_PWM_Control_Motor"...
".\Output\Z010_PWM_Control_Motor" - 0 Error(s), 0 Warning(s).

```

- **Kết quả:**

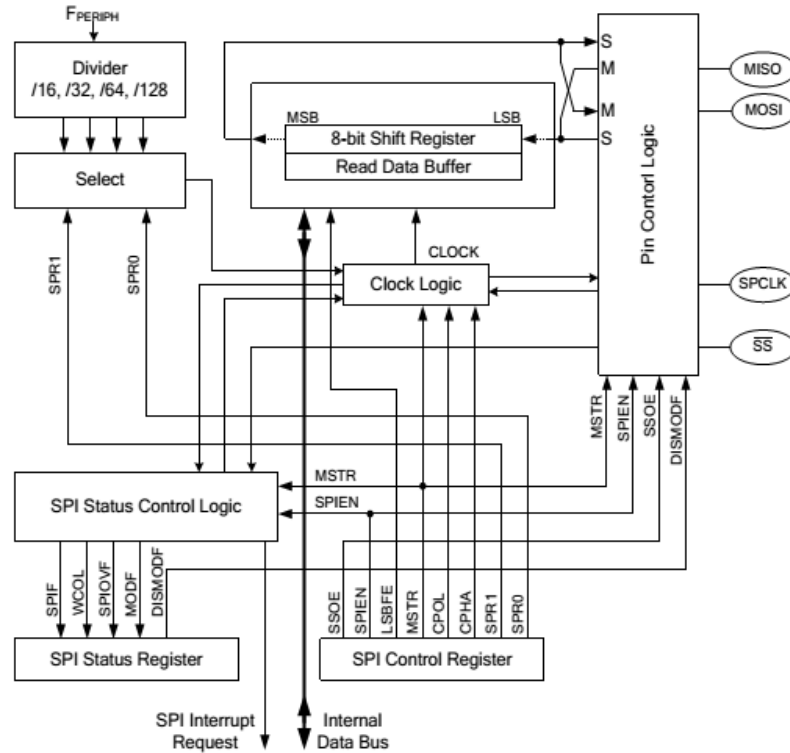




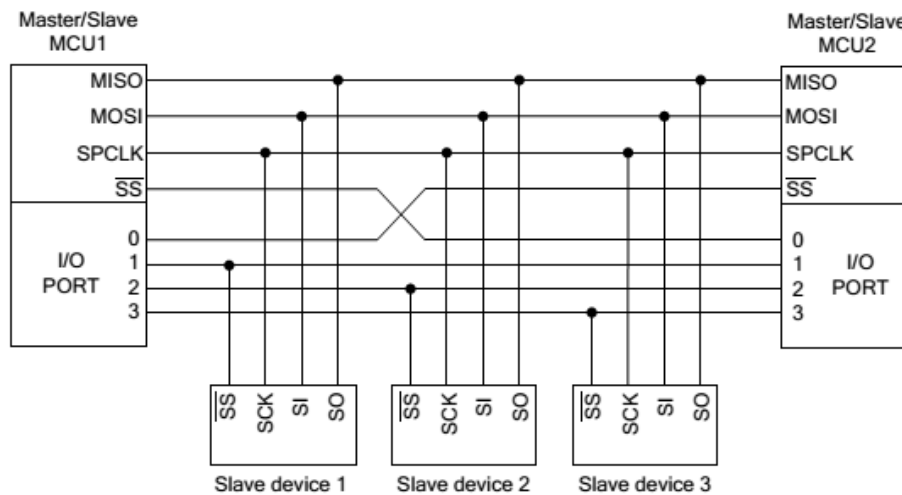
6. SPI

a. Giới thiệu

- N78E055A có 1 cổng truyền thông SPI, hỗ trợ chế độ Master và Slave.



Hình: Sơ đồ khối chức năng SPI



Hình: Kết nối nhiều Master, nhiều Slave trên SPI

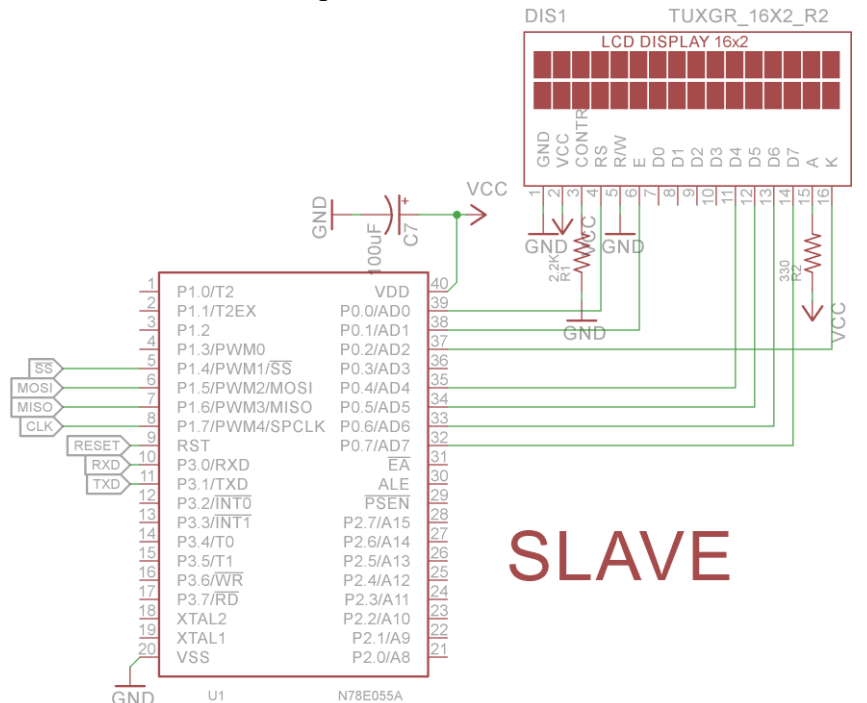
- Các thanh ghi liên quan:
 - o SPCR: thiết lập cho SPI
 - o SPSR: chứa các cờ báo của SPI
 - o SPDR: bộ đệm dữ liệu SPI 8bit.

b. Ví dụ (Z011_SPI_Transmit_2_MCU)

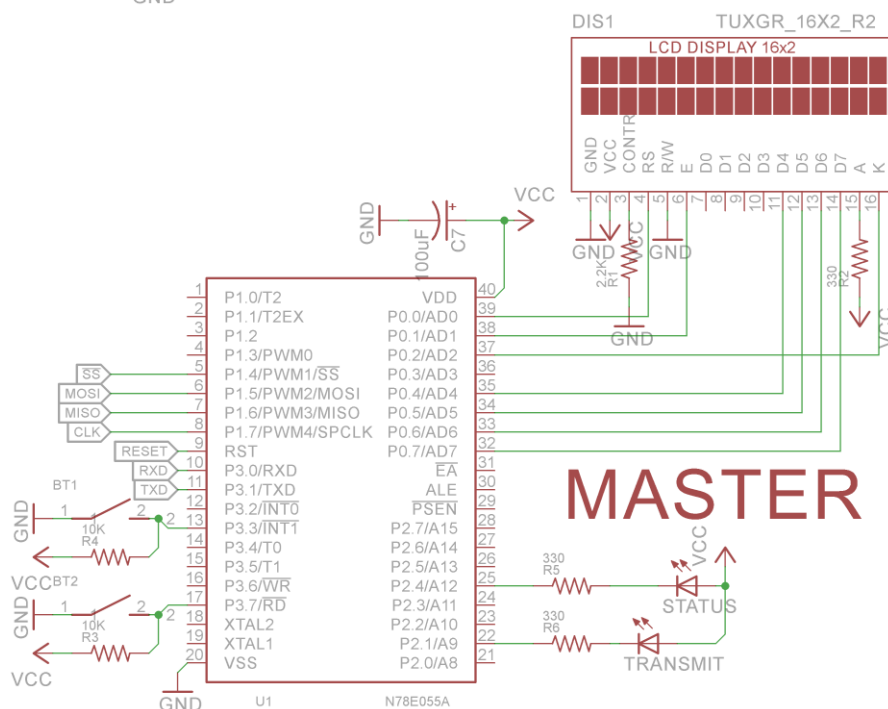
- **Ý tưởng:** Truyền dữ liệu giữa 2 thiết bị qua giao tiếp SPI (2 MCU). đây, dùng 2 MCU N78E055A (1 đóng vai trò Master, 1 đóng vai trò Slave). Master có nút nhấn BT1, BT2, có 2 LED dùng báo trạng thái lỗi, trạng thái đang truyền dữ liệu SPI. Slave có LCD hiển thị thông báo trạng thái nút nhấn nào được nhấn.

- **Xây dựng mạch:**

- Master: BT1 kết nối P33, BT2 kết nối P37, LED báo trạng thái truyền nối P21, LED báo nối P24.
- Slave: LCD Text 16x2 kết nối với port 0, chế độ truyền 4-bit.
- Hai MCU kết nối với nhau qua SPI với các chân P14 ~ P17.



SLAVE



MASTER

- **Code:**

- Thư viện LCD16x2 và Delay ta đã tạo từ ví dụ phần GPIO
- Thêm các dòng code này cho file **main_Master.c**

```
#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Define.h"
```

```

#include "Delay.h"

#define set_SSOE      SPCR |= SET_BIT7
#define set_SPE      SPCR |= SET_BIT6
#define set_LSBFE    SPCR |= SET_BIT5
#define set_MSTR     SPCR |= SET_BIT4
#define set_CPOL     SPCR |= SET_BIT3
#define set_CPHA     SPCR |= SET_BIT2
#define set_SPR1     SPCR |= SET_BIT1
#define set_SPR0     SPCR |= SET_BIT0

#define set_DRSS     SPSR |= SET_BIT3
#define set_ESPI     EIE  |= SET_BIT0

#define clr_SSOE     SPCR &= CLR_BIT7
#define clr_SPE      SPCR &= CLR_BIT6
#define clr_LSBFE    SPCR &= CLR_BIT5
#define clr_MSTR     SPCR &= CLR_BIT4
#define clr_CPOL     SPCR &= CLR_BIT3
#define clr_CPHA     SPCR &= CLR_BIT2
#define clr_SPR1     SPCR &= CLR_BIT1
#define clr_SPR0     SPCR &= CLR_BIT0

#define clr_DRSS     SPSR &= CLR_BIT3
#define clr_SPIF     SPSR &= CLR_BIT7

#define SS_PIN       P14
#define SPI_PIN_STATUS P24
#define SPI_PIN_TRANSMIT P21
#define BT1          P33
#define BT2          P37

#define CMD_CHECK    0x01
#define CMD_CHECK_BUS 0x02
#define CMD_BT1 0x03
#define CMD_BT2 0x04
#define OK           0x00
#define ERROR        0xFF

//-----
void SPI_Initial(void)
{
    set_SPR0;          //SPI clock = Fosc/128
    set_SPR1;

    set_DRSS;         //SS General purpose I/O ( No Mode Fault )
    clr_SSOE;

    set_MSTR;         //SPI in Master mode
    clr_LSBFE;       //MSB first

```



```

    clr_CPOL;
    set_CPHA;
    set_SPE; //Enable SPI function
}
//-----
//return 0 if ok
//return 1 if error
char SPI_Send_Byte(unsigned char _data)
{
    SPI_PIN_STATUS = 1; //Tat LED bao Error
    SPI_PIN_TRANSMIT = 0; //Dang truyen du lieu tren SPI
    SS_PIN = 0; //Chon Slave

    clr_SPIF; //Xoa co bao ngat SPI
    SPDR = _data; //Day du lieu len SPI Bus
    while((SPSR&0x80) == 0x00); //Cho khi du lieu dc truyen di -> khi truyen di dc -> nagt
    bao truyen OK
    Delay1ms(300);
    clr_SPIF; //Xoa co bao ngat
    SPDR = CMD_CHECK;
    while((SPSR&0x80) == 0x00);
    clr_SPIF;
    if(SPDR!=OK)
    {
        SPI_PIN_STATUS = 0;
        SPI_PIN_TRANSMIT = 1;
        return 1;
    }
    SPI_PIN_TRANSMIT = 1;
    SS_PIN=1;
    return 0;}
//-----
void main(void)
{
    SPI_Initial();
    while(1)
    {
        if(SPI_Send_Byte(CMD_CHECK_BUS)==0) break;
        Delay1ms(500);
    }
    while(1)
    {
        if(BT1==0)
        {
            while(!BT1);
            SPI_Send_Byte(CMD_BT1);
        }
        if(BT2==0)
        {
            while(!BT2);
            SPI_Send_Byte(CMD_BT2);
        }
    }
}

```

```

    }
}
}
//-----
    o Thêm các dòng code này vào file main_Slave.c
#include <stdio.h>
#include "N78E055A_059A_517A.h"
#include "Typedef.h"
#include "Define.h"
#include "Delay.h"
#include "LCD16x2.h"

#define set_SSOE    SPCR |= SET_BIT7
#define set_SPE    SPCR |= SET_BIT6
#define set_LSBFE  SPCR |= SET_BIT5
#define set_MSTR   SPCR |= SET_BIT4
#define set_CPOL   SPCR |= SET_BIT3
#define set_CPHA   SPCR |= SET_BIT2
#define set_SPR1   SPCR |= SET_BIT1
#define set_SPR0   SPCR |= SET_BIT0

#define set_DRSS   SPSR |= SET_BIT3
#define set_ESPI   EIE  |= SET_BIT0

#define clr_SSOE   SPCR &= CLR_BIT7
#define clr_SPE    SPCR &= CLR_BIT6
#define clr_LSBFE  SPCR &= CLR_BIT5
#define clr_MSTR   SPCR &= CLR_BIT4
#define clr_CPOL   SPCR &= CLR_BIT3
#define clr_CPHA   SPCR &= CLR_BIT2
#define clr_SPR1   SPCR &= CLR_BIT1
#define clr_SPR0   SPCR &= CLR_BIT0

#define clr_DRSS   SPSR &= CLR_BIT3
#define clr_SPIF   SPSR &= CLR_BIT7

#define clr_ESPI   EIE  |= CLR_BIT0

#define SS_PIN     P14
char string1[17] = " SPI BUS";
char string2[17] = "Wait";
#define CMD_CHECK  0x01
#define CMD_CHECK_BUS 0x02
#define CMD_BT1    0x03
#define CMD_BT2    0x04
#define OK         0x00
#define ERROR      0xFF
int temp;
//-----
void SPI_Interrupt_ISR(void) interrupt 8
{

```



```

clr_SPIF;
switch(SPDR)
{
    case CMD_CHECK_BUS:
        SPDR = OK;
        break;
    case CMD_BT1:
        SPDR = OK;
        break;
    case CMD_BT2:
        SPDR = OK;
        break;
    case CMD_CHECK:
        SPDR = OK;
        break;
    default:
        SPDR = ERROR;
        break;
}
}
//-----
void Enter_Idle_Mode(void)
{
    PCON |= 0x01;
}
//-----
void SPI_Initial(void)
{
    clr_SPR0;           //SPI clock = Fosc/16
    clr_SPR1;

    clr_MSTR;          //SPI in Slave mode
    clr_LSBFE;        //MSB first

    clr_CPOL;
    set_CPHA;

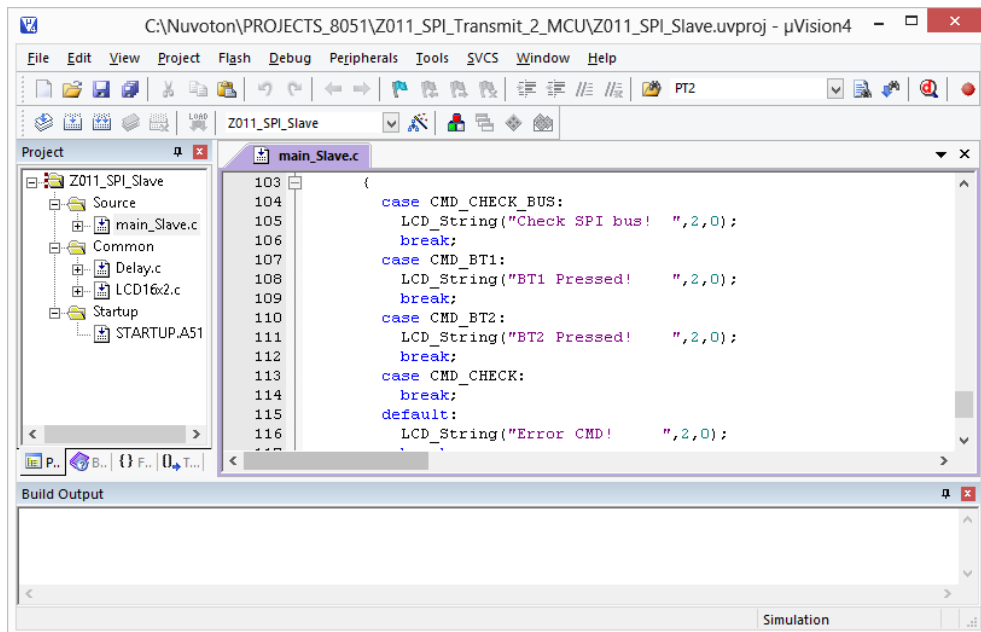
    set_ESPI;          //Enable SPI interrupt
    set_SPE;           //Enable SPI function
}
//-----
void main(void)
{
    LCD_Init();
    LCD_PIN_LIGHT=0;
    LCD_String(string1,1,0);
    SPI_Initial();
    SPDR = ERROR;      //Cho thanh ghi du lieu SPI= 0xFF
    LCD_String("Wait CMD!",2,0);
    EA = 1;            //Interrupt global
    clr_SPIF;          //xoa co ngat SPI
}

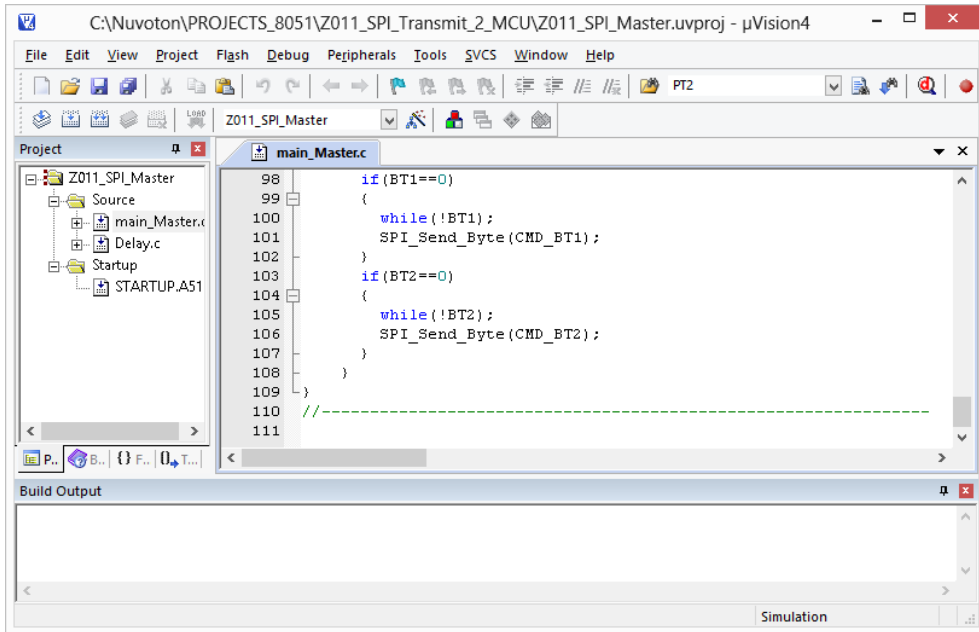
```

```

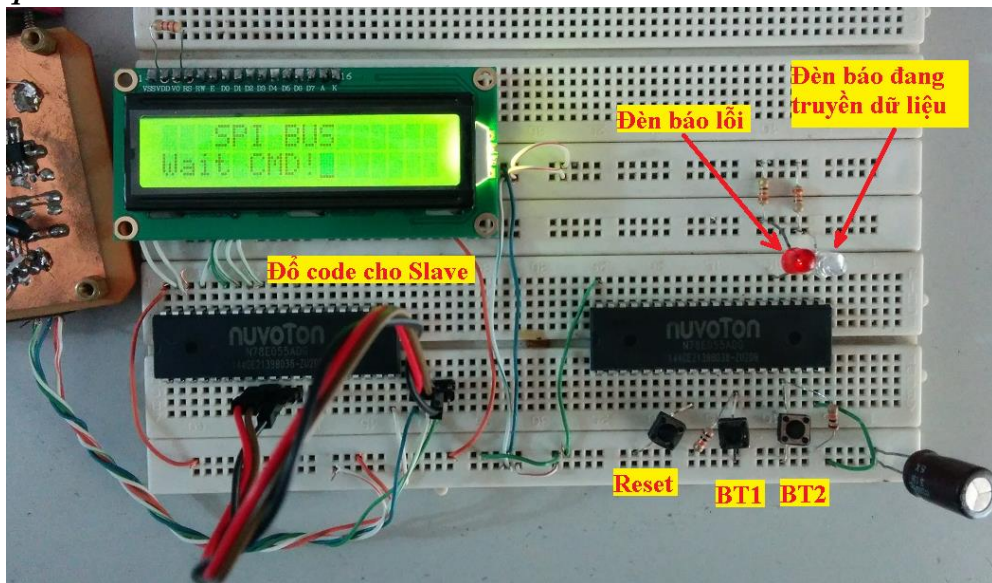
while(1)
{
    Enter_Idle_Mode();    //MCU vào chế độ ngủ tự động. Đôi khi có ngắt SPI thì sẽ
thực thi lệnh phía dưới.
    switch(SPDR)
    {
        case CMD_CHECK_BUS:
            LCD_String("Check SPI bus! ",2,0);
            break;
        case CMD_BT1:
            LCD_String("BT1 Pressed! ",2,0);
            break;
        case CMD_BT2:
            LCD_String("BT2 Pressed! ",2,0);
            break;
        case CMD_CHECK:
            break;
        default:
            LCD_String("Error CMD! ",2,0);
            break;
    }
}
}
//-----

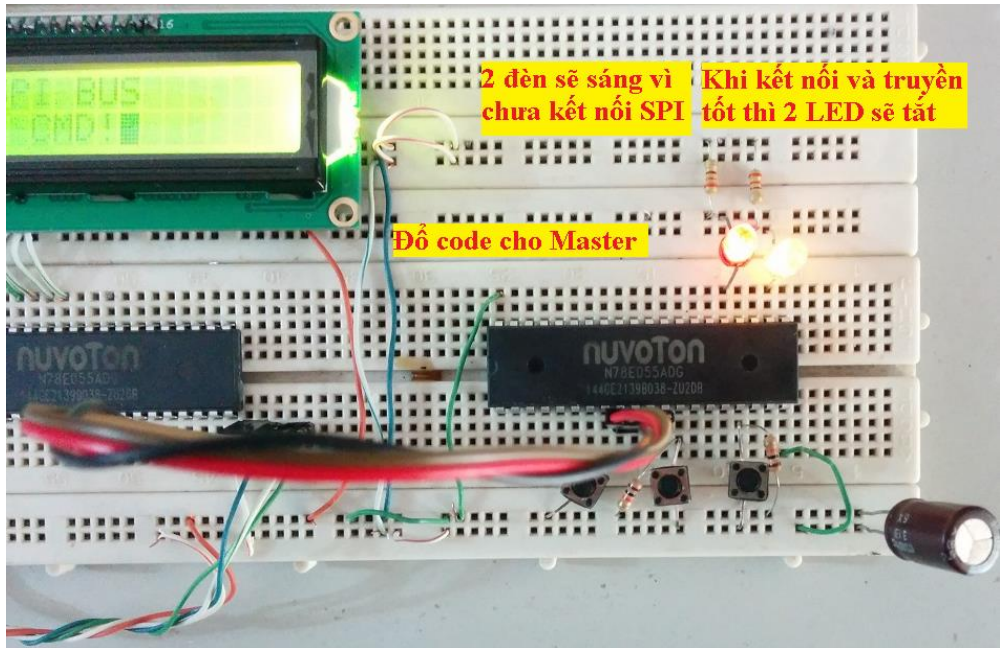
```

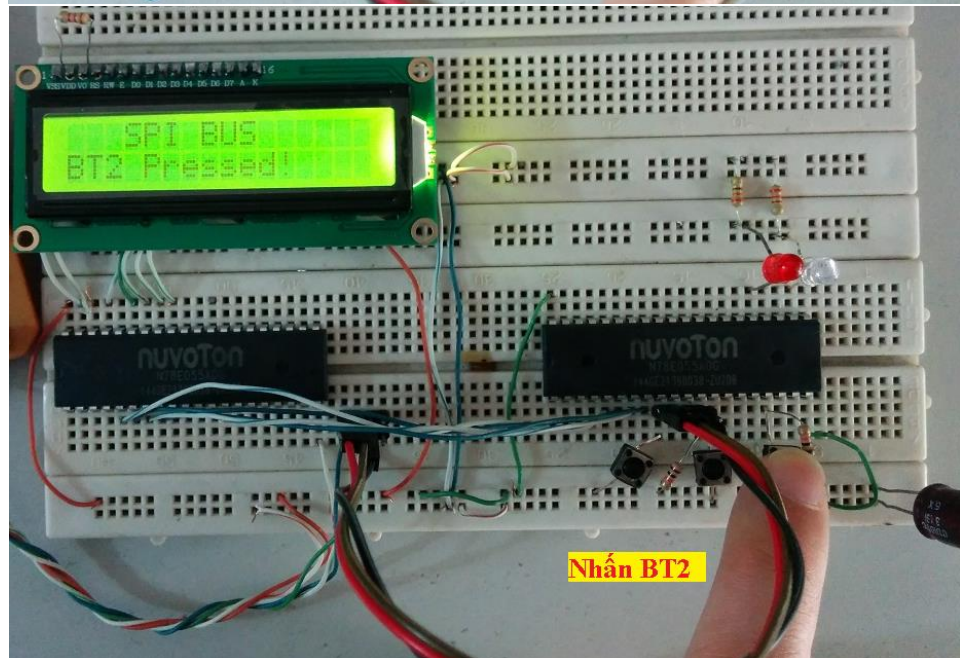
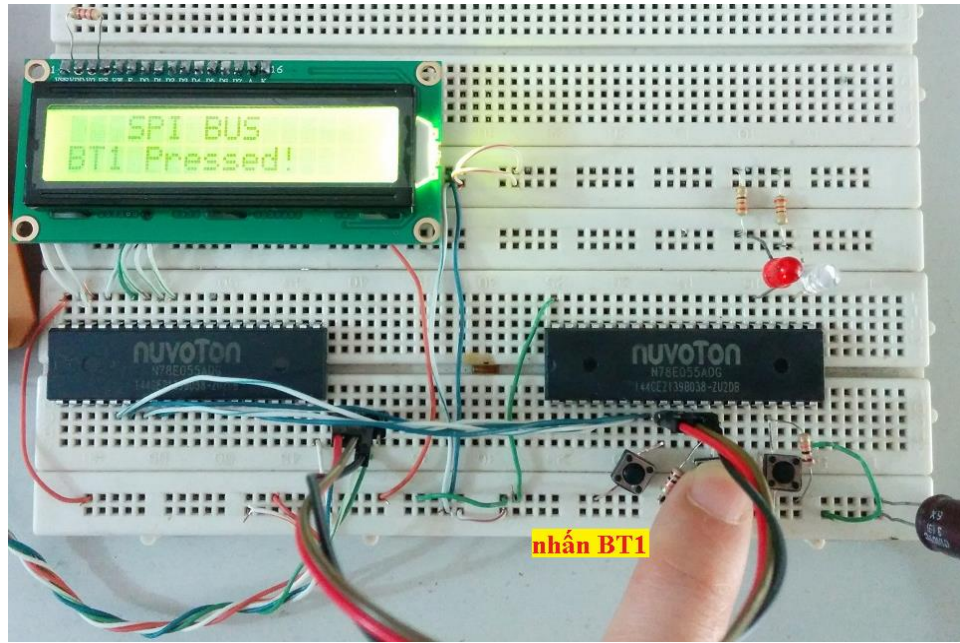




- **Kết quả:**







V. LƯU Ý TÀI LIỆU

Trong quá trình biên soạn tài liệu, khó tránh khỏi các sai sót. Mong sự phản hồi tích cực từ người đọc để xây dựng một nguồn tài liệu mở đáng tin cậy.

Mọi thông tin, xin liên hệ về:

Công ty TNHH Giải pháp TULA - TULA Solution Co., Ltd
Trụ sở chính: Số 173 Tổ 15, Thị trấn Đông Anh, TP. Hà Nội, Việt Nam
Văn phòng giao dịch: Số 59 Tổ 6, Thị trấn Đông Anh, Hà Nội
Chi nhánh: Số 15 Đặng Thuỳ Trâm, Hoàng Quốc Việt, Cầu Giấy, Hà Nội
Tel./ Fax: 04. 39655633, Hotline: 04. 66831176, E-mail:info@tula.vn

LỊCH SỬ SỬA ĐỔI

| Phiên bản | Ngày | Trang/Chương | Giải thích |
|-----------|------------|--------------|--------------------|
| Ver 1.00 | 08/03/2014 | - | Phát hành đầu tiên |
| Ver 1.01 | 20/03/2014 | 93/ V | Chỉnh thông tin |

The END