## 北京航空航天大学 2017-2018 学年 第一学期期末

# 《微机原理及接口技术》 考 试 A 卷

班	级	_学 号		
<del>6</del> 4	<b>2</b>	成 结		

2017年 12月 28日

구ト 🗆	<b>冰</b> 口.	1.i <b>→</b>	_D, /. <del></del> ;	
班号	字号	姓名	成绩	
ルムコ	77 7	¥T. ∕□	カメッシン	

### 《微机原理及接口技术》期末考试卷

注意事项:本试题共6题,8页,考试时间共120分钟。

题一	题二	题三	题四	题五	题六	总分

- 一、简答题(共4小题,每小题6分) .....(24分)
- 1. 设变量定义伪指令如下:

DATA SEGMENT

BUF DB 2 DUP (2 DUP(6), 4)

ENTRY DW 2

NUM EQU \$-BUF

DATA ENDS

则:

- 1) MOV AL, BUF 指令执行后 AL= \_\_\_\_\_
- 2) MOV BX, ENTRY 和 ADD BX, [BX] 指令执行后 BX=
- 3) MOV AH, NUM 执行后 AH= \_\_\_\_\_
- 2. 某同学编写 DAC0832 转换程序中,根据键盘输入字符决定显示波形,若键盘输入'3'则 DAC0832 输出锯齿波。下面是其程序中部分内容,编译提示 JZ 指令转移范围超出范围(-128~127),请修改程序实现上述功能。

CMP AL, '3'

JZ JCBO

....

JCBO: MOV DX, 280H ; 下面为锯齿波输出程序

• • • • • •

3. 设当前 SS= 0C00H, SP= 100H, AX=1234H, 试画出 PUSH AX 指令执行 后堆栈的内容和 SP 的变化情况。

4.	判断如下指令是否有错,如有错则改正。				
	1) LEA	BL, TABEL			
	2) XCHG	300H, AH			
	3) MOV [SI], ES: [BX]				
	4) PUSH	CS			
	5) IN AL, [DX]				
	6) MOV	DS, SEGY(Y为变量名	)		
<u>-</u>	、程序分析题	Í	•••••	(13 分)	
	设代码段中有汇编源程序如下,阅读程序,并回答问题。				
	(说明: D	IV BL; AX÷BL,商存	AL,余数存 Al	H)	
	MOV	AX, 134	MOV	DL, AL	
	MOV	BL, 10 ; ①	MOV	AH, 2	
	DIV	BL	INT	21H	
	MOV	ВН, АН	POP	AX	
	AND	AX, 00FFH	MOV	DL, AH	
	MOV	BL, 10	MOV	AH, 2	
	DIV	BL ; ②	INT	21H	
	ADD	AX, 3030H	MOV	DL, BH	
	ADD	вн, 30Н	MOV	AH, 2	
	ызы	ΛY	INT	21H	

- 1) 说明本部分程序完成的功能。
- 2) 本部分程序运行结束,屏幕显示的内容是什么?
- 3) 本部分程序能正确显示的数据范围是多少?
- 4) 若程序①、②处改为 MOV BL, 8,程序功能有何变化?
- 5) 定义一个段名为 STACKS 的堆栈段,要求初始时栈顶 SP=100H。

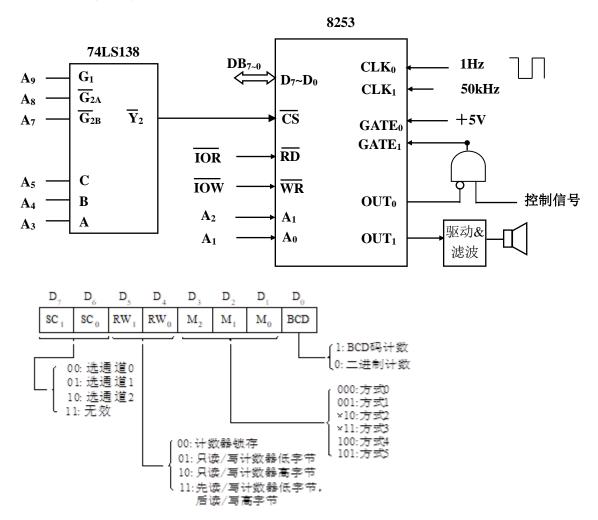


#### 三、硬件题.....(13 分)

8253 电路原理图及控制字如图,图中 8086 数据总线的低 8 位连接至 8253 的数据引脚。8253 的通道 1 的  $GATE_1=1$  时, $OUT_1$  管脚输出频率为 1kHz 的方波信号,控制扬声器发声; $GATE_1=0$  时停止计数。8253 的通道 0 工作于分频方式, $OUT_0$  管脚与控制信号共同控制通道 1 的  $GATE_1$ 。当某 A/D 采集系统采集到的数据高于阈值时,控制信号高电平有效,扬声器每 4 秒钟发出一次报警声

(滴······滴······)。请给出 Y<sub>2</sub>输出有效的地址范围,并完成 8253 的初始化编程。

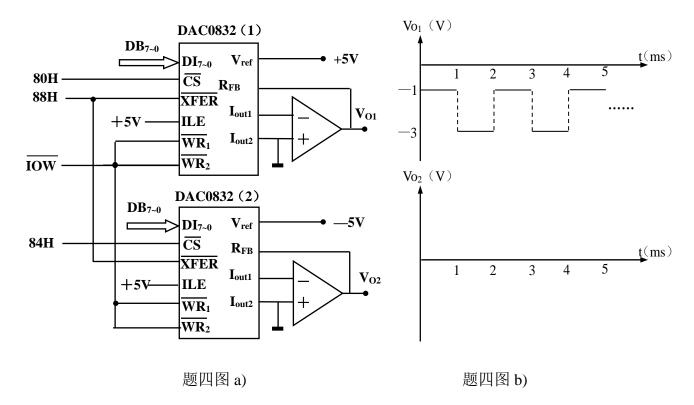
#### (未接的地址信号默认为低电平)



#### 四、硬件题.....(15 分)

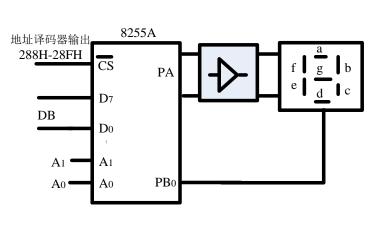
两片 DAC0832 连线如图 a),端口地址分别为 80H、84H、88H,DAC0832 (1) 的 Vref 接+5V,DAC0832 (2) 的 Vref 接-5V。若  $V_{O1}$ 端的输出电压波形如图 b)所示,DAC0832 (2) 芯片的输入数据量是 DAC0832 (1) 的输入数据量 **按位取反**。设有延时 1ms 的子程序 DELAY,试编程完成:  $V_{O1}$ 输出图 b) 所示连续波形, $V_{O2}$ 按前面要求与  $V_{O1}$ 同时输出连续波形;并画出  $V_{O2}$ 的波形。

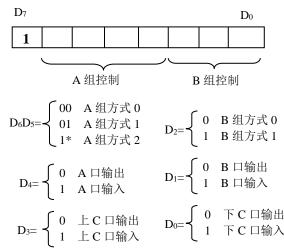
(不用写完整程序,不考虑程序退出问题, Vo2 输出电压精确到 1V)



#### 五、硬件题.....(15 分)

设有电路如下图所示,**PA6~PA0** 分别连接一个共阴极数码管的 **a~g** 段,**PB**0 连接数码管的阴极。利用该电路设计一个控制从 a 到 g 段循环显示的程序(即 a、b······g 依次点亮,循环往复),当键盘上有按键按下时结束程序。请补充完成以下程序,并回答问题。(未用 C 口设为输入)





DATA SEGMENT KEYCODE DB

; 只需写 2 个字型码, 其他可略

DATA ENDS

MOV	DX,	289H
OUT	DX,	AL
LOOP	DIS2	
MOV	AH,	6
MOV	DL,	
INT	21H	
MOV	AH,	4CH
INT	21H	
ENDP		
<b>ENDS</b>		
END		

回答问题:

① 处的端口地址还有别的可能吗?如果有,是什么?

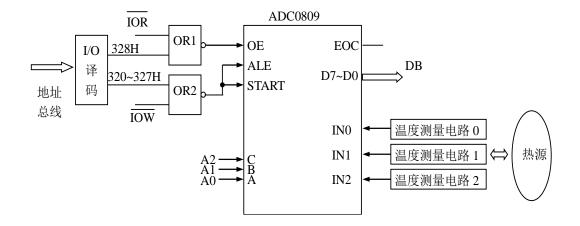
**ABC** 

**CODE** 

#### 六、硬件题.....(20分)

设有 3 个热源,温度范围为 0℃~150℃,温度测量电路 0、1、2 分别对 3 个热源进行温度测量,经 IN0~IN2 通道转换都分别对应 0~FFH。利用中断类型 号为 1CH 的 PC 机定时中断(每 55ms 触发一次)实现 1.1s 的定时采集。在中断服务程序 TMP\_INT 中实现:每隔 1.1 秒获取一次热源温度,保存到变量 DT中,并将 DT 以二进制方式显示到计算机屏幕上。

- 1) 编写子程序 SETADDR,设置中断服务程序 TMP INT 的中断向量。
- 2) 在中断服务子程序 TMP\_INT 的①处代码的功能是什么?补充标号②③处缺失的指令。
- 3) 完善子程序 ADTRS,将 ADC0809的 IN0~IN2 三个通道的模数转换后的温度值依次存入 DT、DT+1、DT+2 三个存储单元中。
- 4) 完善子程序 DSPLY, 在屏幕上以二进制数显示 DT 的内容。



#### **DSPLY PROC** DATA SEGMENT SI, DT LEA DT DB 3 DUP(?) MOV BH, 3 COUNT DB 0 NEXT: MOV BL, 80H DATA ENDS MOV CX, AGN31:MOV AL, [SI] TMP\_INT PROC TEST AL, BL PUSH AX MOV DL, 31H PUSH BX PUSH CX NXT32: MOV DL, 30H PUSH DX NXT33: MOV AH, 2 PUSH DS INT 21H MOV AX, DATA LOOP AGN31 MOV DS, AX INC STI DEC BHINC COUNT JNZ CMP COUNT, 20 RET - ①代码功能? DSPLY ENDP JB EXIT MOV COUNT, 0 CALL ADTRS; AD 转换子程序 ADTRS PROC CALL DSPLY:数据显示子程序 MOV BX, 0 EXIT: CLI AGN: OUT DX, AL POP DS CALL DELAY; 延时 100 µs POP DX PUSH DX POP CX MOV DX, \_\_\_\_\_ AL, DX IN POP BX MOV DT[BX], AL 2 TMP\_INT ENDP INC DX LOOP AGN RET ADTRS ENDP