### 附录:

### 【8254 控制字】系统机 8254 口地址 40H~43H

1. 8254 的控制字:

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
计数器选择		读/写方式选择		工作方式选择			数制选择

(1) 计数器选择: D7D6=00, 表示选择 0 号计数器; D7D6=01, 表示选择 1 号计数器;

D7D6=10,表示选择2号计数器;D7D6=11,读出控制字的标志之一

(2)读/写方式选择: D5D4=00, 表示锁存计数器的当前值,以便读出检查.

D5D4=01,表示写入时,只写低8位计数初值,高8位置0.读出时,只读出低8位的当前计数值. D5D4=10,表示写入时,只写高8位计数初值,低8位置0.读出时,只读出高8位的当前计数值. D5D4=11,表示先读/写低8位计数值,后读/写高8位的当前计数值.

(3)工作方式选择: D3D2D1=000, 计数器工作在方式 0; D3D2D1=001, 计数器工作在方式 1; D3D2D1=X10, 计数器工作在方式 2; D3D2D1=X11, 计数器工作在方式 3;

D3D2D1=100, 计数器工作在方式 4; D3D2D1=101, 计数器工作在方式 5;

(4) 数制选择: D0=0, 计数初值被认为是二进制数; D0=1, 计数初值被认为是二-十进制数;

## 【系统串行口命令字】

1. 通信线控制寄存器(3FB/2FB)

D7	D6	D5 D4 D3	D2	D1 D0
寻址位	中止位设置	校验位设置	停止位设置	数据位选择

- (1) 寻址位: D7=1, 访问除数寄存器: D7=0, 访问非除数寄存器;
- (2) 中止位: D6=0, 正常通信;

D6=1,8250 输出长时间中止信号;

- (3) 校验位: D5D4D3=XX0, 没有校验位; D5D4D3=001, 设置奇校验; D5D4D3=011, 设置偶校验; D5D4D3=101, 校验位恒为 1; D5D4D3=111, 校验位恒为 0;
- (4)停止位: D2=0,1 位停止位; D2=1, (D1D0=00)1.5 位停止位; D2=1, (D1D0≠00)2 位停止位;
- (5) 数据位: D1D0=00, 5位数据位; D1D0=01, 6位数据位; D1D0=10, 7位数据位; D1D0=11, 8位数据位;
- 2. 通信线状态寄存器 (3FDH/2FDH)

D7 位=0

D6 位: 发送移位寄存器忙闲标志位

D5 位: 发送保持寄存器忙闲标志位

D4 位:线路间断标志位

D3 位: 帧错标志位

D2 位: 奇偶错标志位

D1 位: 溢出错标志位

D0 位:接收数据准备好标志位

3. Modem 控制寄存器(3FCH/2FCH)

D7~D5 位=000;

D2 位: 确定 OUT1 引脚的输出电平

D4 位: 0表示正常收/发,1表示内环方式 D1位:确定 RTS 引脚的输出电平

D3 位: 确定 OUT2 引脚的输出电平

DO 位: 确定 DTR 引脚的输出电平

4. 中断允许寄存器 (3F9H/2F9H)

D7~D4 位=0000

- 5. 除数寄存器高 8 位 (3F9H/2F9H), 低 8 位 (3F8H/2F8H)
- 6. 发送保持寄存器 (接收缓冲寄存器地址 同) (3F8H/2F8H)

### **(8255)**

- 1.8255A 方式选择控制字
- (1)D7 位=1; 置方式标志
- (2) A 组控制字: D6D5=00, 端口 A 方式 0; D6D5=01, 端口 A 方式 1; D6D5=1X, 端口 A 方式 2; D4=1, 端口 A 输入; D4=0, 端口 A 输出;

D3=1, 端口 C(PC4~PC7) 输入; D3=0, 端口 C(PC4~PC7) 输出;

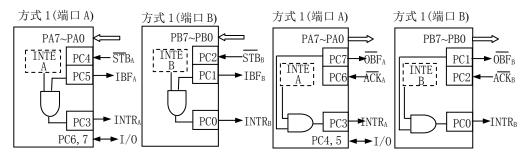
(1) B 组控制字: D2=0, 端口 B 方式 0; D2=1, 端口 B 方式 1; D1=1, 端口 B 输入: D1=0, 端口 B 输出:

D0=1, 端口 C(PC0~PC3) 输入; D0=0, 端口 C(PC0~PC3) 输出;

2.8255A C口按位置 0/置 1 控制字的格式

D7~D4 位=0000; D0=0 PCn 清 0; D0=1 PCn 置 1;

D3~D1: D3D2D1=000, 设置 PC0; D3D2D1=001, 设置 PC1; D3D2D1=010, 设置 PC2; D3D2D1=011, 设置 PC3; D3D2D1=100, 设置 PC4; D3D2D1=101, 设置 PC5; D3D2D1=110, 设置 PC6; D3D2D1=111, 设置 PC7;



方式1输入对应的联络信号

方式1输出对应的联络信号

# 【指令集】

通用传送指令: MOV, LEA, XCHG, XLAT

堆栈指令: PUSH, POP, PUSHF, POPF, PUSHA, POPA

基本四则运算: ADD, SUB, ADC, SBB, INC, DEC, NEG, MUL, IMUL, DIV, IDIV, CMP

无条件转移指令: JMP

条件转移指令: (1) 按标志位的当前状态转移: JC, JNC, JZ, JNZ, JS, JNS, JP, JNP, J0, JNO

- (2) 无符号数条件转移: JA, JNA, JC, JNC
- (3) 有符号数条件转移: JG, JGE, JL, JLE
- (4) 循环控制转移: LOOP

子程序调用和返回: CALL, RET

中断调用和返回: INT, IRET

逻辑运算指令: NOT, AND, OR, XOR

移位指令: SAL, SAR, SHL, SHR, RCL, RCR, ROL, ROR

测试与位测试指令: TEST, BT

串操作指令: (REP) MOVSB (W/D), LODSB (W/D), (REP) STOSB (W/D)

(REPE/REPNE) CMPSB (W/D), (REPE/REPNE) SCASB (W/D)

处理机控制指令: CLC, STC, CLD, STD, CLI, STI