

《单片机原理及应用》作业报告

实验报告 3 第二部分: 占空比调节

学院	卓越学院
学号	23040447
姓名	陈文轩
专业	智能硬件与系统(电子信息工程)

2025年5月6日

原题目:已知振荡频率为 6MHz,用定时器/计数器 T1,工作于方式 2,实现从 P2.0 口输出周期为 120ms,占空比为(10+ 学号后 2 位)% 的波形。用 C 语言编程。

1 实验代码

Code Listing 1: 实验程序

```
1
   #include <reg51.h>
2
3 // 宏定义
4 | #define FOSC 6000000
                            // 振荡频率 6MHz
                            // 学号后两位
  #define STUDENT_ID 47
   #define DUTY_CYCLE (10 + STUDENT_ID) // 占空比 = 10 + 学号后两位
                            // 输出波形周期 120ms 但是0.5ms定时, 所以乘2
   #define PERIOD_MS 120*2
   // 定时器初值计算
9
  | #define TIMER_RELOAD (256 - (FOSC / 12 / 2000)) // 定时器重装值, 0.5 ms定时
10
11
   |sbit P2_0 = P2^0; // 定义P2.0口
12
13
   unsigned int high_time = 0; // 高电平时间
14
15
   unsigned int low_time = 0; // 低电平时间
16
17
   void Timer1_ISR(void) interrupt 3 {
       static unsigned int counter = 0; // 定时器计数器
18
19
       counter++;
20
21
       if (P2_0 == 1 && counter >= high_time) {
22
          P2_0 = 0; // 切换为低电平
23
          counter = 0;
          TH1 = TIMER_RELOAD; // 重装定时器初值
24
25
       } else if (P2_0 == 0 && counter >= low_time) {
26
          P2_0 = 1; // 切换为高电平
27
          counter = 0;
          TH1 = TIMER_RELOAD; // 重装定时器初值
28
29
       }
30
31
32 | void main() {
33
       unsigned int total_time = PERIOD_MS; // 总周期时间
```

```
34
      high_time = (total_time * DUTY_CYCLE) / 100; // 高电平时间
35
      low_time = total_time - high_time; // 低电平时间
36
37
      TMOD = 0x20; // 定时器1, 方式2(8位自动重装)
      TH1 = TIMER_RELOAD; // 初始化定时器初值
38
39
      TL1 = TIMER_RELOAD;
40
      ET1 = 1; // 使能定时器 I 中断
41
      EA = 1; // 开启总中断
      TR1 = 1; // 启动定时器1
42
43
44
      P2_0 = 1; // 初始状态为高电平
45
46
      while (1) {
         // 主循环, 所有逻辑在中断中处理
47
48
      }
49
  }
```

2 实验效果

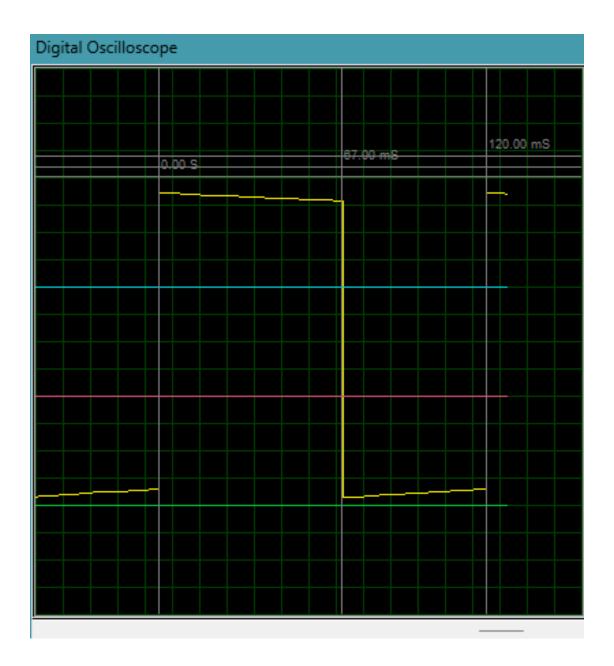


图 1 Proteus 示波器效果,周期手动测量 120ms, 高电平 67ms, 占空比 55.8%

3 流程图

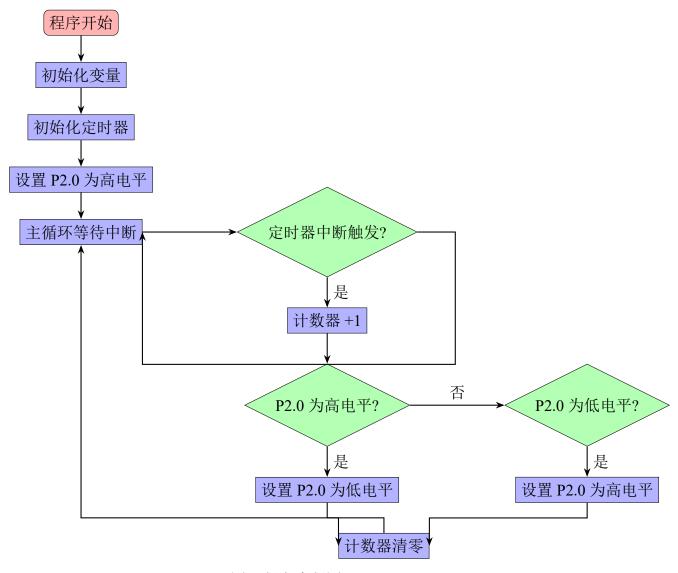


图 2 程序流程图

4 实验体会

通过本次实验,我掌握了定时器 T1 的方式 2 配置及中断机制的应用,成功实现了周期为 120ms、占空比为 57% 的波形输出。实验中,通过 0.5ms 定时中断累加解决了定时器溢出时间不足的问题,并通过宏定义灵活计算占空比,提升了代码的通用性。Proteus 仿真验证了波形输出的正确性,进一步加深了对定时器和中断机制的理解,为后续单片机开发奠定了基础。