

深圳大学实验报告

课程名称： 微型计算机技术

实验项目名称： 定时器的使用

学院： 医学院

专业： 生物医学工程

指导教师： 徐海华、刘昕宇

报告人： 陈焕鑫 学号： 2016222042 班级： 生工2班

实验时间： 2018-11-6

实验报告提交时间： 2018-11-20

教务处制

<p>一、实验目的</p> <p>1. 定时器是单片机中最重要的功能之一，了解溢出式传统定时器的使用方法。</p>
<p>二、实验仪器</p> <p>微机原理实验板</p>
<p>三、实验内容</p> <p>1、编写给予定时器的精确延时函数</p> <p>延时函数使用定时器 0 编写，延时值使用 10ms，而具体延时多少个 10ms，则可由参数传递给延时函数。</p> <p>2、使用定时器延时函数重写跑马灯程序</p> <p>将以前使用 for 循环进行延时的跑马灯程序，改为使用定时器的延时方法进行运行。</p> <p>3、编写基于定时器中断的数码管控制程序</p> <p>使用定时器 0 中断，每进一次中断，就让数码管显示的数字加 1。通过调整定时器中断的时间，即对数码管显示的速度进行控制。</p>
<p>四、实验原理</p> <p>1、首先是 51 单片机计数器的脉冲输入引脚。主要的脉冲输入脚有 $P_{x,y}$，也指对应 T0 的 P3.4 和对应 T1 的 P3.5，主要用来检测片外来的脉冲。而引脚 18 和 19 则对应着晶振的输入脉冲，脉冲的频率和周期为</p> $F = f/12 = 11.0592M/12 = 0.9216MHz \quad T = 1/F = 1.085\mu s$ <p>2、定时器有两种工作模式，分别为计数模式和定时模式。对 $P_{x,y}$ 的输入脉冲进行计数为计数模式。定时模式，则是对 MCU 的主时钟经过 12 分频后计数。因为主时钟是相对稳定的，所以可以通过计数值推算出计数所经过的时间。</p> <p>3、51 计数器的计数值存放于特殊功能寄存器中。T0(TL0-0x8A, TH0-0x8C), T1(TL1-0x8B, TH1-0x8D)</p> <p>4、TL_x 与 TH_x 之间的搭配关系</p> <p>1)、TL_x 与 TH_x 之间 32 进制。即当 TL_x 计到 32 个脉冲时，TL_x 归 0 同时 TH_x 进 1。</p>

这也称为方式 0。

2)、TLx 与 THx 之间 256 进制。即当 TLx 计到 256 个脉冲时，TLx 归 0 同时 THx 进 1。这也称为方式 1。在方式 1 时，最多计 65536 个脉冲产生溢出。在主频为 11.0592M 时，每计一个脉冲为 1.085us，所以溢出一次的时间为 $1.085\mu s \times 65536 = 71.1\text{ms}$ 。

3)、THx 用于存放 TLx 溢出后，TLx 下次计数的起点。这也称为方式 2。

4)、THx 与 TLx 分别独立对自己的输入脉冲计数。这也称为方式 3。

5、定时器初始化

1)、确定定时器的计数模式。

2)、确定 TLx 与 THx 之间的搭配关系。

3)、确定计数起点值。即 TLx 与 THx 的初值。

4)、是否开始计数。TRx

(1) 和 (2) 可以由工作方式寄存器 TMOD 来设定，TMOD 用于设置定时/计数器的工作方式，低四位用于 T0，高四位用于 T1。其格式如下：

GATE: 门控位，用于设置计数器计数与否，是否受 P3.2 或 P3.3 电压状态的影响。GATE=0 时，表示计数器计数与否与两端口电压状态无关；GATE=1 时，计数器是否计数要参考引脚的状态，即 P3.2 为高时 T0 才计数，P3.3 为高时 T1 才计数。

C/T: 定时/计数模式选择位。=0 为定时模式；=1 为计数模式。

M1M0: 工作方式设置位。定时/计数器有四种工作方式，由 M1M0 进行设置。

6、计数器的溢出

计数器溢出后，THx 与 TLx 都归 0。并将特殊功能区中对应的溢出标志位 TFx 写为 1

7、计数的起点和终点

计数器溢出的终点是固定为 65535 这个值的，因此，只能通过修改计数的起点来控制溢出的时长。

五、实验方法及步骤

定时器计数周期为 1.085us，因此，要延时 10ms，需要计数 $(10000/1.085) \approx 9216$ 次。定时器的溢出终点固定为 65535，因此需要设置定时的起点为 $(65535+1-9216) \approx 56320$ ，十六进制为 0xDC00。

首先，打开 Keil 软件，新建工程名为 Lab7Prj，在工程中添加空的 main.c 文件。

然后，对 main.c 文件进行编辑。结合原理图，我们对按键的引脚进行定义。

LED1 BIT P2.4 ;设置 LED1 的引脚为 P2.4

```
LED2 BIT P2.5    ;设置 LED2 的引脚为 P2.5
LED3 BIT P2.6    ;设置 LED3 的引脚为 P2.6
LED4 BIT P2.7    ;设置 LED4 的引脚为 P2.7
BEEP BIT P1.0    ;设置蜂鸣器的引脚为 P1.0
```

程序代码如下：

第二题：将以前使用 for 循环进行延时的跑马灯程序，改为使用定时器的延时方法进行运行。

```
#include "STC12C5A60S2.h"

sbit LED1 = P2^4;    //定义 LED1 的引脚 P2.4
sbit LED2 = P2^5;    //定义 LED2 的引脚 P2.5
sbit LED3 = P2^6;    //定义 LED3 的引脚 P2.6
sbit LED4 = P2^7;    //定义 LED4 的引脚 P2.7

void INIT_TIMER()    //初始化定时器
{
    TMOD = 0x01;      //设置定时器模式为 16 位定时器
}

void TIM_Delay10Ms(unsigned char cnt) //延时 10ms 函数
{
    TH0 = 0xDC;        //定时器 0 的高八位
    TL0 = 0x00;        //定时器 0 的低八位
    TR0 = 1;           //开始计时

    while(cnt != 0)    //当倒计时还未到 0 时
    {
        if(TF0)        //如果定时器 0 溢出
        {
            TF0 = 0;    //清楚标志
            TH0 = 0xDC;  //定时器 0 的高八位
            TL0 = 0x00;  //定时器 0 的低八位
            TR0 = 1;    //开始计时
            cnt--;      //倒计时递减
        }
    }
}

void LED_RUN()
```

```

{
    static unsigned char status = 0; //函数内部静态变量用来存放状态

    switch(status)
    {
        case 0:
            LED1 = ~LED1; //LED1 取反
            break;
        case 1:
            LED2 = ~LED2; //LED2 取反
            break;
        case 2:
            LED3 = ~LED3; //LED3 取反
            break;
        case 3:
            LED4 = ~LED4; //LED4 取反
            break;
    }

    status++; //状态加 1

    if(status > 3) //如果状态溢出
    {
        status = 0; //重置状态
    }
}

void main()
{
    INIT_TIMER(); //初始化定时器

    while(1) //死循环
    {
        TIM_Delay10Ms(100); //延时 1s
        LED_RUN(); //调用流水灯函数
    }
}

```

第三题:

使用定时器 0 中断，每进一次中断，就让数码管显示的数字加 1。通过调整定时器中断的时间，即对数码管显示的速度进行控制。

```
#include "STC12C5A60S2.h"
```

```

sbit SM_G4 = P2^3;

unsigned char Seg7Disp[10] = {0x03, 0x9F, 0x25, 0x0d, 0x99, 0x49, 0x41,
0x1F, 0x01, 0x09};

void INIT_SEG7()
{
    SM_G4 = 0;        //打开最后一个数码管显示
    P0 = 0xFF;        //数码管熄灭
}

void INIT_TIMER()    //初始化定时器
{
    EA = 1;          //打开中断允许总控制
    ET0 = 1;          //打开定时器 0 中断
    TMOD = 0x01;      //设置定时器模式为 16 位定时器
    TF0 = 0;          //清楚标志
    TH0 = 0xDC;        //定时器 0 的高八位
    TL0 = 0x00;        //定时器 0 的低八位
    TR0 = 1;          //开始计时
}

void Timer0() interrupt 1    //定时器 0 中断
{
    static unsigned char counter = 0;    //静态变量 counter
    static unsigned char i = 0;          //静态变量 i

    TF0 = 0;          //清楚标志
    TH0 = 0xDC;        //定时器 0 的高八位
    TL0 = 0x00;        //定时器 0 的低八位
    TR0 = 1;          //开始计时

    counter++;          //计时器加 1
    if(counter >= 100)    //计数器加到 100
    {
        P0 = Seg7Disp[i];    //点亮七段数码管
        i++;          //i 递增
        if(i >= 10)          //当 i 大于或等于 10 的时候
        {
            i = 0;          //将 i 清零
        }
        counter = 0;          //计数器 counter 清零
    }
}

```

```

    }
}

void main()      //主函数
{
    INIT_SEG7(); //初始化七段数码管
    INIT_TIMER(); //初始化定时器

    while(1)      //死循环
    {

    }

}

```

检查代码无误之后，分别编译、链接、生成 Hex 文件，将 Hex 文件通过串口烧进实验平台中，观察实验现象。

六、实验现象

- (1) 四个 LED 灯以跑马灯的形式循环点亮

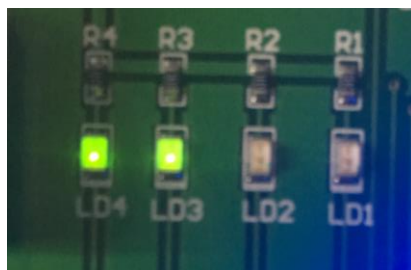


图 6-1

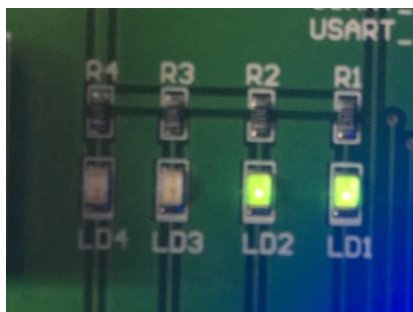


图 6-2

(2) 第四个数码管以 1s 为间隔不断改变显示的数字，可以从 0 一直显示到 9 不断循环。



图 6-3 数码管显示 ‘0’



图 6-4 数码管显示 ‘9’

七、实验结论

通过这次实验的学习，我了解了定时器的使用方法，能够使用定时器的标志位写延时函数，也能够通过定时器中断来完成数码管显示的转变。

指导教师批阅意见：

成绩评定：

指导教师签字：

年 月 日

备注：

注：1、报告内的项目或内容设置，可根据实际情况加以调整和补充。
2、教师批改学生实验报告时间应在学生提交实验报告时间后10日内。