# 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:	I/O 口输入/输出,I/O 口八段数码管控制	
学院 <u>:</u>	<u>医学院</u>	
专业:	生物医学工程	
_		
指导教师 <u>:</u>	徐海华、刘昕宇	
报告人: 陈焕鑫	学号 <u>: 2016222042 </u>	班_
实验时间:	2018-10-9	
实验报告提交时间:	2018-10-16	

#### 一、实验目的

- 1. 初步使用汇编语言进行编程,了解单片机内程序运行情况;
- 2. 了解汇编语言的指令结构, IO 口输入输出操作, 跳转, 子程序调用等功能;
- 3. 使用汇编语言实现跑马灯功能

### 二、实验仪器

微机原理实验板

### 三、实验内容

I/O 口输出实验

- a. 让 LED1~4, 以 1->2->3->4->1 的次序轮流点亮,每次点亮中间延时 0.5s~1s
- b.自己设计一种不同于以上运行方式的跑马灯,并写出程序实现。(eg.: A->AB->ABC->ABCD->BCD->CD->D->全灭等等)
- c. 在跑马灯中间,加入蜂鸣器的控制,让跑马灯在运行的同时,蜂鸣器也同时哔-哔的鸣叫。

#### 四、实验原理

从实验平台的原理图中我们可以看到 LED 的负极连接着芯片的引脚为 P2.4、P2.5、P2.6、P2.7, LED 正极连接着高电平,如图 1 所示。所以,当我们使用引脚 P2.4、P2.5、P2.6、P2.7 输出高电平时,由于 LED 的正极也是连接着高电平的,LED 的两端没有电势差,没有电流流过 LED 灯,LED 灯不会被点亮;当我们使用引脚 P2.4、P2.5、P2.6、P2.7 输出低电平时,LED 的负极电势低于 LED 正极的电势,会有电流流过 LED 灯,所以 LED 灯会被点亮。因此,我们就可以通过控制引脚输出的电平值来控制 LED 灯的亮灭。

从图 2 中可以看出,当 J1 排针插上跳线帽时,蜂鸣器的正极与电源相连,也即是处于高电平,蜂鸣器的负极与 GND 之间通过一个 NPN 型三极管相连,三极管在这里充当着开关的作用。三极管的基极连接着芯片上的引脚 P1.0,集电极连接着蜂鸣器的负极,发射集接地,由 NPN 型三极管的特性可知,当我们给三级管的基极输入高电平时,三极管导通,相当于蜂鸣器的负极与地相连接,这样,蜂鸣器就有电流流过,能够发出声响。而当基极的输入是低电平时,三极管作为开关相当于断开,蜂鸣器不发出声响。

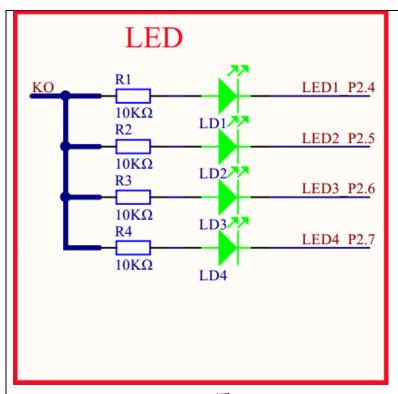


图 1

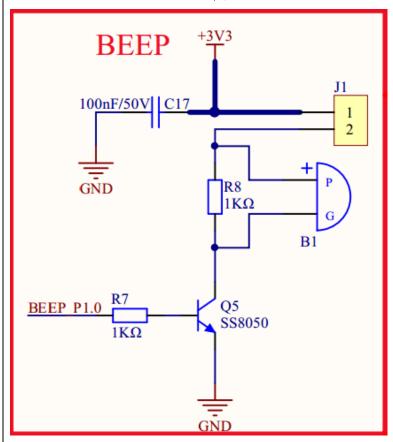


图 2

#### 五、实验方法及步骤

首先,打开 Keil 软件,新建工程名为 Lab1Prj,在工程中添加空的 main.asm 汇编文件和默认的 STC12C5A60S2.h 头文件。

然后,对 main.asm 文件进行修改。先在 main.asm 文件的开头加入"#include <STC12C5A60S2.h>",将头文件包含进来,该头文件包含了一些对8051单片机一些寄存器的定义。之后,结合原理图,我们对两个按键、四个数码管和蜂鸣器的引脚进行定义。

LED1 BIT P2.4 ;将 P2.4 用伪指令命名为 LED1

LED2 BIT P2.5;将 P2.5用伪指令命名为 LED2

LED3 BIT P2.6;将 P2.6用伪指令命名为 LED3

LED4 BIT P2.7;将 P2.7用伪指令命名为 LED4

BEEP BIT P1.0 ;将 P1.0 用伪指令命名为 BEEP

有了这些定义之后我们就可以方便的对引脚进行操作了。进入 main 函数的编写,首先声明用于处理状态的变量 num1、num2 和用于延时的变量 delay,在这里需要注意的是,延时变量 delay 的类型应该是 unsigned long int 型,才可以计数到 50000,否则,如果类型为 int 型甚至更小,则由于单片机内部处理小类型变量的机制,无法计数到 50000 而陷入死循环之中。

结合数码管和蜂鸣器的工作原理。接下来设置蜂鸣器的引脚输出模式为推挽输出,"P1M0 = 0x01;",推挽输出的灌输电流比较大,蜂鸣器的声音才会响亮。

最后,就是在死循环 while(1)中使用 if 语句来控制数码管和蜂鸣器的状态,使数码管显示数字,蜂鸣器间断发声。

具体的代码如下所示:

LED1 BIT P2.4;将 P2.4用伪指令命名为 LED1

LED2 BIT P2.5;将 P2.5用伪指令命名为 LED2

LED3 BIT P2.6;将 P2.6用伪指令命名为 LED3

LED4 BIT P2.7 ;将 P2.7 用伪指令命名为 LED4

BEEP BIT P1.0 ;将 P1.0 用伪指令命名为 BEEP

DelayTimes\_100MS EQU 6FH ;将地址 6FH 用伪指令命名为 DelayTimes\_100MS

 P1M0 EQU 092H
 ;端口配置寄存器

 P1M1 EQU 091H
 ;端口配置寄存器

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

;--主程序开始--

ORG 0000H ;定义起始地址,程序将从此处开始运行

LJMP START ;长跳转,跳转到标号"START"处

```
ORG 0100H ; 定义 START 程序地址
START:
 MOV SP, #70H ;设置堆栈,堆栈空间从 70H 到 7FH, 共 16 个字节
 MOV P1M1, #00H ; 配置为默认
 MOV P1M0,#01H ;配置蜂鸣器端口为推挽输出
 SETB LED1 ;熄灭 LED1
 SETB LED2 ;熄灭 LED2
 SETB LED3 ;熄灭 LED3
 SETB LED4 ;熄灭 LED4
  START1:
  LCALL LEDRUN ;调用跑马灯程序
  LJMP START1 ;跳转回 START1,重新执行以上程序
;以下均为子程序
*************
;-----
 延时 100MS 子程序
; 入口参数: DelayTimes_100MS, 延时多少个100MS
:-----
Delay100MS:
 MOV R7, DelayTimes 100MS
Delay100MS_1: MOV R6,#10
Delay100MS 2: MOV R5,#150
Delay100MS_3: MOV R4,#200
Delay100MS 4: DJNZ R4, Delay100MS 4
     DJNZ R5, Delay100MS_3
     DJNZ R6, Delay100MS 2
    DJNZ R7,Delay100MS_1
RET ;子程序返回
;-----
;跑马灯子程序
;-----
LEDRUN:
 CPL LED1
SETB BEEP
 MOV DelayTimes_100MS,#10 ;设置需要延时多少个100MS
LCALL Delay100MS
              ;调用延时 100MS 子程序
```

CPL LED2
CLR BEEP
MOV DelayTimes\_100MS,#10 ;设置需要延时多少个100MS
LCALL Delay100MS ;调用延时100MS子程序

CPL LED3
SETB BEEP
MOV DelayTimes\_100MS,#10 ;设置需要延时多少个100MS
LCALL Delay100MS ;调用延时100MS子程序

CPL LED4
CLR BEEP
MOV DelayTimes\_100MS,#10 ;设置需要延时多少个100MS
LCALL Delay100MS ;调用延时100MS子程序

RET

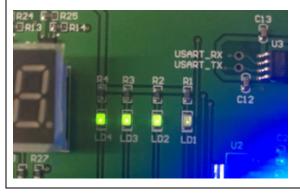
END ;汇编程序结束

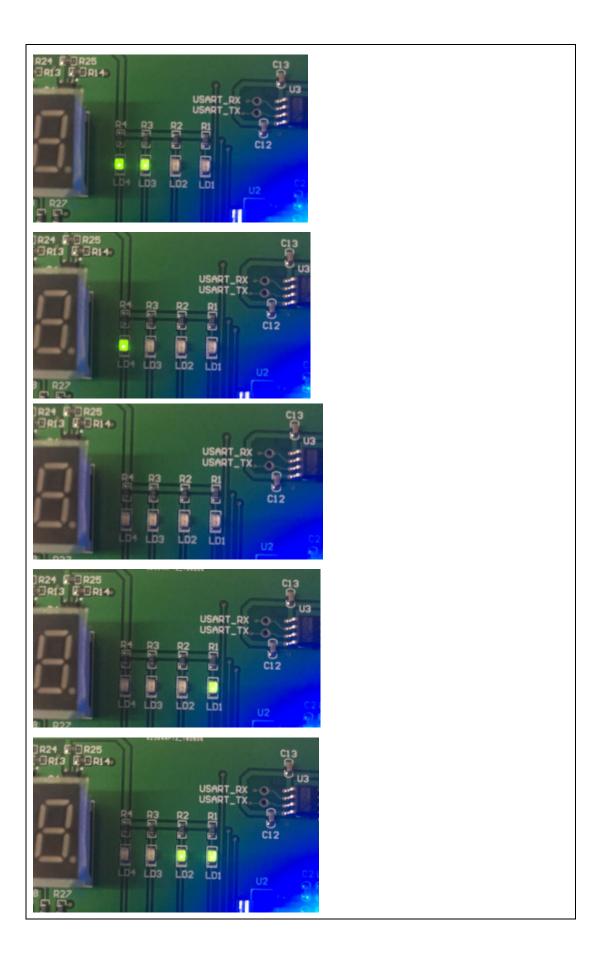
检查代码无误之后,编译、链接、生成 Hex 文件,将 Hex 文件通过串口烧进实验平台

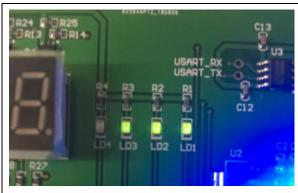
中,观察实验现象。

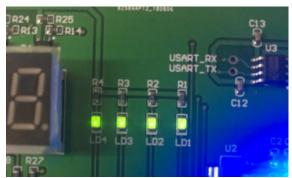
## 六、实验现象











将程序烧进实验平台后,可以看到 LED 灯的状态呈A->AB->ABC->ABCD->BCD->CD->D->全灭的流水状态,并且蜂鸣器间断响,表明程序正确。

# 七、实验结论

通过这次实验我学会了使用汇编语言进行编程,了解单片机内程序运行情况、汇编语言的指令结构,能够使用汇编指令控制 IO 口进行输入输出操作,跳转,子程序调用等功能;最终使用汇编语言实现跑马灯功能。

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。