6.11 实验 2.12: 串行接口 8251A 实验

6.11.1 实验目的

掌握接口和端口的含义,掌握通过编程控制外设的基本方法。熟悉 8251A 的内部结构,外部引脚,和 PC 的连接方式和特点,掌握 8251A 串口通信的工作原理。

6.11.2 实验内容

任务:实现 8251A 的自发自收。通过开关 KEY0-7 设定要传送的数据(即开关闭合/断开的状态),通过 8251 的发送端 TxD 发送出去,然后又通过 8251 的接收端 RxD 接收进来,并在 LED 灯组 LED0-7 上显示出来。观察 LED 灯组的亮/灭情况是否与开关的闭合/断开状态一致,从而验证 8251A 的发送和接收功能正常。

6.11.3 实验原理

图 5.11.1 是 8251A 串口通信实物图。RxD 是接收信号,TxD 是发出信号,图中还有接地引脚和收发时钟引脚。8251A 是一个串行接口,可以接收外设发来的串行数据,并将串行数据转为并行数据发送给 CPU, 也可以将 CPU 发送的并行数据转为串行数据发送给外设。

通过输入缓冲器 74HC373 将 KEY0-7 开关的状态送给 8251A 的 RxD 引脚,用导线将 TxD 与 RxD 相连。通过输出锁存 74HC377 将 TxD 的发出信号发送给 LED 灯.将 LED0-7 灯的亮与不亮作为 8251A 的 TxD 引脚的信号。如果每个 KEY 的状态为 0 (或 1),且相应的 LED 的状态为不亮(或亮),说明 8251A 自发自收成功。



图 5.11.1 8251 串口通信实物图

图 5.11.2 为逻辑开关实物图,逻辑开关 KEY 需要连接输入缓冲器 74HC373。KO-K7 分别连接输入缓冲器 74HC373 的 DO-D7 引脚。



图 5.11.2 逻辑开关实物图

输入缓冲器 74HC373 的 CS 引脚连到地址译码器的 IOY1 上。图 5.11.3 是输入缓冲器 74HC373 的实物图。



图 5.11.3 输入缓冲器 74HC373 实物图

发光二极管 LED 的 LO-L7 接到输出锁存器 74HC377 的 QO-Q7 上。图 5.11.4 是发光二极管的实物图。



图 5.11.4 发光二极管实物图

输出锁存器 74HC377 的 CS 引脚连到地址译码器的 IOY2 引脚上。图 5.11.5 是输出锁存器 74HC377 的实物图。

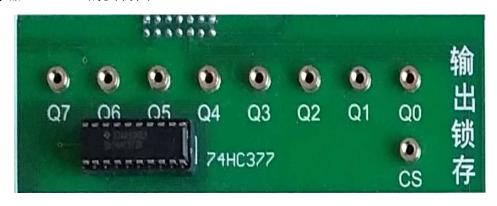


图 5.11.5 输出锁存器 74HC377 的实物图

5.11.3.2 资源的介绍(可选)

8251A的特点:支持异步通信和同步通信;(异步通信)可设定停止位为1位,1位半或2位;(同步通信)可设定同步方式:单同步,双同步或外同步,同步字符可由用户自己设定;可设定奇偶校验方式或不校验,校验位的插入,检出及检错都由芯片本身完成;(异步通信)可设定时钟频率:波特率的1倍,16倍或64倍:可设定波特率:0~19.2K(异步通信),0~64K(同步通信);接收数据,发送数据有分开的缓冲器,可进行全双工通信;提供与外设(MODEM)的联络信号,便于和通信线路相连接。

8251A 方式命令字如下表所示:

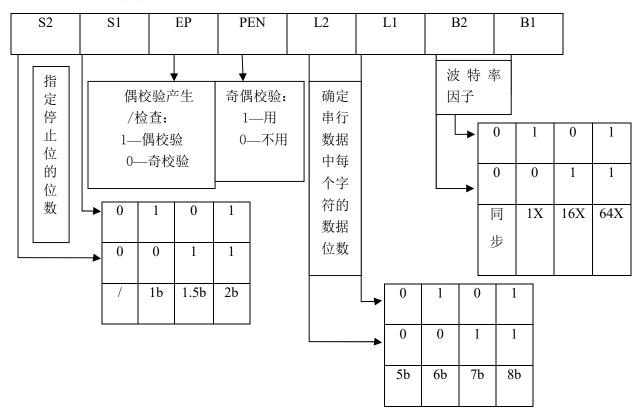


表 5.11.6 8251A 方式命令字表

D5

D3

D4

D2

8251A 的工作命令如下表:

D7

D1 DO ЕН RTS ER DTR IR SBRK RxE TxEN 进入搜索 内部复位 发送请求 错误标志 发中止字 数据终端 发送允许 接收允许 方式 复位 符 准备好

D6

表 5.11.7 8251A 的工作命令表

5.11.3.3 软件流程(可选)

任务:实现8251A的自发自收

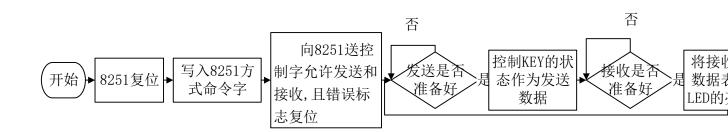


图 5.11.8 实现 8251A 的自发自收流程图

6.11.4 实验步骤

任务:实现8251A的自发自收

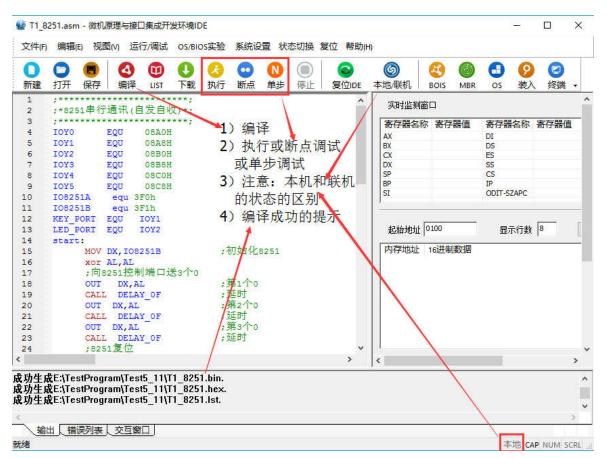
(1) 接线

将逻辑开关 KEYO-7 与输入缓存 74HC373 的 DO-D7 相连,输入缓存 74HC373 的 CS 与 IOY1 相连,8251 串口通信的 RxD 与 TxD 相连,接地引脚接地,输出锁存 74HC377 的 CS 与 IOY2 相连,QO-Q7 与发光二极管 LEDO-7 相连。收发时钟接 1MHZ。

(2) 编写程序并运行

第 1 步: 打开 IDE 集成开发环境按照 5. 11. 3. 3 节所示软件流程进行编写程序或直接拷贝粘贴 5. 11. 5 节任务参考代码加以修改。

第 2 步:编译。选择"运行/调试→编译"菜单或工具栏上的 按钮进行编译。编译成功的话,输出框中显示编译的目标文件。如果编译错误,需要根据错误提示修改源代码,然后重新编译。



第 4 步: 若需要联机运行或调试,需要执行此步骤。先点击菜单"状态切换"或点击工具栏上的本地联机 按钮切换 IDE 状态到联机。再点击菜单"运行/调试一〉下载"或工具栏上下载 按钮下载目标程序到实验箱,最后选"运行/调试->运行"菜单或点击工具栏上 执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试->调试"菜单或点击工具栏上 执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试->调试"菜单或点击工具栏上 执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试->调试"菜单或点击工具栏上 执行 的按钮进行联机调试。注意注意观察实验箱的现

象,验证程序是否工作正常。

第5步:从开关上输入0或1,观察LED灯的亮灭情况是否与开关状态一致、记录并分析实验现象。

6.11.5 参考程序

任务:实现8251A的自发自收

```
;连接方式: KEYO-7 接 74HC373 DO-7, 74HC373 CS 接 IOY1, RxD 接 TxD, 接地—GND,
         收发时钟接 1MHZ, 74HC377 CS 接 IOY2, 74HC377 QO 接 LEDO-7
;结果说明:
; ***********;
;*8251 串行通讯(自发自收)*;
; *********;
IOYO
        EQU
              08A0H
IOY1
        EQU
              08A8H
I0Y2
        EQU
              08B0H
IOY3
        EQU
              08B8H
I0Y4
        EQU
              08C0H
IOY5
        EQU
              08C8H
I08251A
       egu 3F0h
I08251B
       equ 3F1h
KEY_PORT EQU
             IOY1
LED PORT EQU
            IOY2
start:
     MOV DX, I08251B
                         ;初始化 8251
     xor AL, AL
     ;向8251控制端口送3个0
     OUT DX, AL
                           ;第1个0
     CALL DELAY OF
                           ;延时
     OUT DX, AL
                          ;第2个0
     CALL DELAY OF
                           ;延时
     OUT DX, AL
                          ;第3个0
     CALL DELAY OF
                           ;延时
     :8251 复位
                           ;向8251控制端口送40H,使其复位
     MOV
          AL, 040h
     OUT
          DX, AL
     CALL DELAY OF
                          ;延时
```

;设置工作方式: 1 个停止位(01), 无校验(00), 8 个数据位(11), 波特率因子为 16(10)

;4e = 01 00 11 10

MOV AL, 04eh ;1 个停止位(01), 无校验(00),

;8个数据位(11),波特率因子为16(10)

OUT DX, AL

CALL DELAY_OF ;延时

MOV AL, 037h ; 向 8251 送控制字允许其发送和接收, 且错误标志复位

OUT DX, AL

CALL DELAY_OF ;延时

;准备发送的数据: AL=01h,逐步左移用于发送,接收后现在 LED 上

waitToSend:

MOV DX, I08251B

IN AL, DX

TEST AL, 01 ;发送是否准备好: TxRDY 位

JZ waitToSen

MOV DX, KEY_PORT ;AL: 待发送的数据

IN AL, DX

MOV DX, I08251A

OUT DX, AL ;发送 ;CALL DELAY_OF ;延时

waitToReceive:

MOV DX, I08251B

IN AL, DX

TEST AL, 02 ;检查接收是否准备好: RxRDY 位

JZ waitToReceive ;没有,等待

MOV DX, I08251A ;准备好了则接收数据

IN AL, DX

MOV DX, LED PORT :将接收到的字符显示在 LED 上

OUT DX, AL

JMP waitToSend ;再次发送下一个字符

DELAY OF:

PUSH CX

MOV CX, OFh;

here1: LOOP here1

POP CX RET

DELAY_FFF:

PUSH CX

MOV CX, OFFFH;

here2: LOOP here2

POP CX RET

6.11.6 实验拓展提示

设计一个新实验,应用 8255 芯片将开关的状态显示到八段数码管上,用以实现 8251A 的自发自收。

6.11.7 思考题

- (1) 该实验电路中为什么 TxD 要与 RxD 相连?
- (2) 收发时钟应该多少合适?

6.12 实验 2.12: 模数转换实验

6.12.1 实验目的

- (1) 了解 DAC7801 芯片的功能。熟悉 DAC7801 的基本功能,引脚,工作原理。
- (2) 了解外设端口地址的含义。
- (3) 执行数模转换并显示转换过程,完成数模转换实验。

6.12.2 实验内容

(1) 任务 1: 持续数模转换实验

8255 控制 ADC 模数转换器运行,将可调电位器输入的模拟信号转换为数字信号,并转换结果通过 LED 灯显示。

点击工具栏上_执行

學上的按钮进行联机调试。注意注意观察实验箱的现 象,验证程序是否工作正常。

第五步:观察、记录并分析实验现象。补充:实验现象的描述,譬如,程序运 行后能直接观察到什么现象。或者按动什么按钮,产生什么现象。

7.1.5 参考程序

任务: 矩阵键盘实验

```
;结果说明:在键盘阵列上按一个键,数码管上有相应字符显示
IOYO
        EQU
              08A0H
IOY1
        EQU
              08A8H
IOY2
       EQU
              08B0H
I0Y3
        EQU
              08B8H
I0Y4
              08C0H
       EQU
IOY5
       EQU
              08C8H
A74HC373 EQU
              IOY1
A8255_PA EQU
              IOY5
A8255 PB EQU
              IOY5+1
A8255 PC EQU
              I0Y5+2
A8255 CTL
        EQU
              I0Y5+3
         ORG 0100h
;8255 PC0~PC2----ROW0~ROW2
; A74HC373 D0~D3---COL0~COL3 A74HC373 CS---IOY1
;8255_PBO----个位
          MOV DX, A8255 CTL
          MOV AL, 080h
                         ;输出
         OUT DX, AL
PRESS CHECK: ;检查是否有按键被按下
          MOV AX, 0F8H ;C口的PC0,PC1,PC2作为行选择线
          MOV DX, A8255_PC ;1111 1000B
          OUT DX, AL
                     ;写入 C 口内容 00H,即令所有行为低电平
          MOV DX, A74HC373
              AL, DX
          IN
          AND AL, OFH
          CMP AL, OFH
                         ;判定是否有列线为低电平
```

```
;没有,无闭合键,则循环等待
           JΖ
               PRESS CHECK
           MOV AH, O1H
                            ;列检查
           MOV CH, O
                            ;第 CH 列
   COL_CHK: TEST AL, AH
           JΖ
               ROWO
           SHL AH, 1
           ADD CH, 1
           JMP COL CHK
      ROWO: MOV CL, OOH
                                 ;第 CL 行
           MOV AL, OFEH
                                 ;1111 1110B
           JMP
               ROW_CHK
      ROW1:
           MOV CL, O1H
           MOV AL, OFDH
                                 ;1111 1101B
           JMP ROW_CHK
      ROW2:MOV CL, O2H
               DISPLAY
           JMP
   ROW_CHK:MOV DX, A8255_PC
           OUT DX, AL
           MOV DX, A74HC373
           IN
               AL, DX
           AND AL, OFH
           CMP AL, OFH
           JNZ DISPLAY
           CMP CL, 01H
           JВ
               ROW1
           JMP ROW2
DISPLAY:
                  ;显示输出
           MOV AH, CL
           ADD CL, AH
           ADD CL, AH
           ADD CL, AH
           ADD CL, CH
           MOV CH, OOH
               SI, CharTab
           MOV
               DX, A8255_PB
           MOV
           MOV AL, OOH
           OUT DX, AL
                          ;写入 C 口内容
           ADD
               SI, CX
                          ;显示码偏移地址
               AX, 0000H
           MOV
           MOV
               AL, [SI]
```

MOV DX, A8255_PA

OUT DX, AL

CALL DELAY

MOV AH, 4CH INT 21H

;字符显示表 CharTab:0~9, A~F

CharTab: DB 3FH, 06H, 5BH, 4FH, 66H, 6DH, 7DH, 07H, 7FH, 6FH, 77H, 7CH, 39H, 5EH, 79H, 71H

DELAY:

MOV CX, OFFH

BACK: DEC CX

JNZ BACK

RET

7.1.6 实验拓展提示

(1) 在上述实验基础上改写代码,通过 74HC377 输出按键信息,在 LED 灯上以 16 进制显示:按下按键 S0,对应灯 L0 被点亮;按下按键 S2,灯 L1、L2 被点亮。即 LED 上显示的数值为键盘矩阵上编号值加 1。

7.2 实验 3.2:继电器控制实验

7.2.1 实验目的

- (1) 了解继电器工作原理,分析微机控制继电器的方法。
- (2) 了解外设端口地址的含义。
- (3) 完成 8255-继电器控制实验和 74HC377-继电器控制实验

7.2.2 实验内容

(1)任务1:8255-继电器控制实验 通过8255控制,点亮继电器输出回路的LED灯。

(2) 任务 2: 377-继电器控制实验

通过 74HC377 控制, 点亮继电器输出回路的 LED 灯。

7.2.3 实验原理

6.2.3.1 硬件原理(可选)

(1) Intel8255 并口

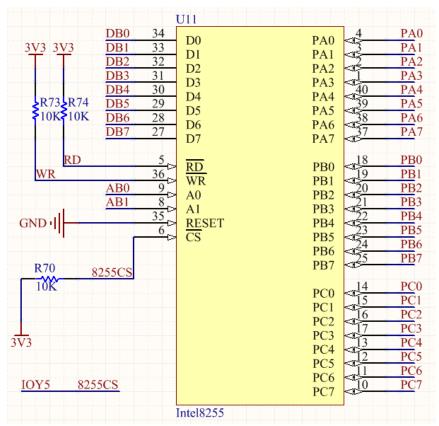


图 3.2.1 Intel8255 原理图

图 3. 2. 1 是 Intel8255 的原理图。原理图中左侧为面向 CPU 引脚。DO^{D7} 引脚通过数据线与 CPU 相连。RESET 引脚接地(逻辑 0)。ABO、AB1 地址线悬空。读写控制 RD、WR 和片选引脚 CS 通过限流电阻连接至 3. 3V(逻辑 1),使得它们始终处于有效状态。因此只要 CPU 通过地址线对 Intel8255 片选即可开始对 Intel8255 进行操作。原理图右侧为 3 组面向外设的 I/O 插孔,PAO^{PA7}, PBO^{PB7}, PCO^{PC7}。

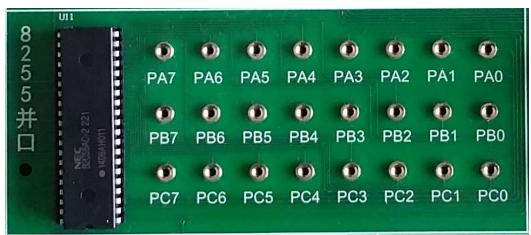


图 3.2.2 Intel8255 实物电路图

Tnte18255 的实物电路图如图 3.2.2 所示。

(2) 电磁继电器

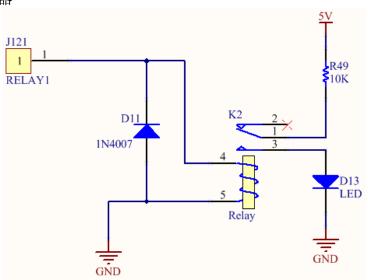


图 3.2.3 电磁继电器原理图

继电器的原理图如图 3. 2. 3 所示, Relay 电磁铁一端通过导线连接至 J121 插孔, 另一端通过导线接地(逻辑 0)。当 J121 插孔输入逻辑 1 时, 电磁铁产生磁场, 使得开关 K2 向下闭合, 电流通过限流电阻 R4 点亮 LED 灯 D13。



图 3.2.4 电磁继电器实物电路图

电磁继电器电路实物图如图 3.2.4 所示。

(3) 输出锁存 74HC377

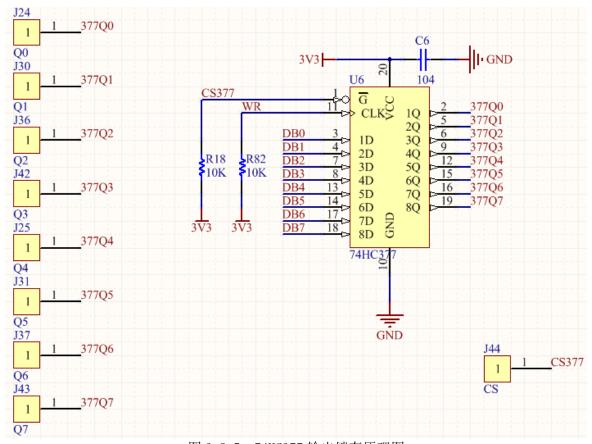


图 3.2.5 74HC377 输出锁存原理图

74HC377 输出锁存模块的原理图如图 3. 2. 5 所示。74HC377 数据输入端 D 已经连接 CPU 数据总线 DB0 $^{\sim}$ 7, 控制端 G 和时钟端 CLK 分别接片选信号 CS377 和 WR 信号。当 CS377 和 WR 都有效的时候,CPU 输出的数据 DB 被锁存到 Q 端。

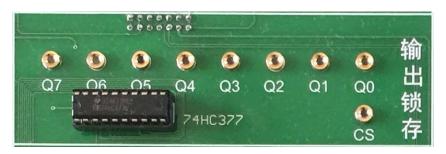


图 3.2.6 74HC377 输出锁存实物图

74HC377 输出锁存模块的实物如图 3. 2. 6 所示。通过导线连接图 3. 2. 674HC377 的 Q 端到图 3. 2. 4 继电器的 RELAY 端,实现程序控制继电器的工作与否。

6.2.3.2 资源的介绍(可选)

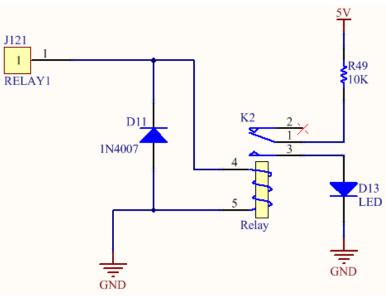


图 3.2.7 电磁继电器电路原理图

电磁继电器的构造:如图 3.2.7 所示,Relay 是电磁铁,1 是动触点,2、3 是静触点。电磁继电器工作电路可分为低压控制电路和高压工作电路组成。控制电路是由电磁铁 Relay、低压电源和开关组成;工作电路是由小灯泡 L、5V 电源和相当于开关的静触点、动触点组成。连接好工作电路,在常态时,1、3 间未连通,工作电路

断开。当插孔 J121 输入逻辑 1, Relay 有电流时,弹片被电磁铁吸下来,动触点与静触点接触,工作电路被接通,小灯泡 L 发光。插孔 J121 输入逻辑 0,电磁铁 Relay 没有电流通过,失去磁性,对衔铁无吸引力。弹片弹回到原来的位置,动触点与静触点分开,工作电路被切断,小灯泡 L 不发光。

6.2.3.3 软件流程(可选)

(1) 任务 1: 8255-继电器控制实验

通过过 8255 输出一个字节数据,控制继电器进入工作状态。软件流程图如图 3.2.8 所示

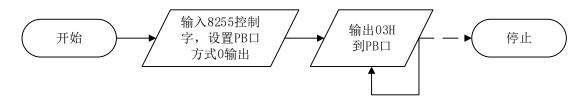


图 3.2.8 8255-继电器控制程序流程

(2) 任务 2: 74HC377-继电器控制实验

通过 74HC377 输出锁存信号,控制继电器进入工作状态。软件流程图如图 3.2.9 所示。

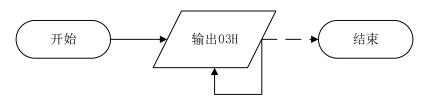


图 3.2.9 74HC377-继电器控制程序流程

7.2.4 实验步骤

任务 1:8255-继电器控制实验

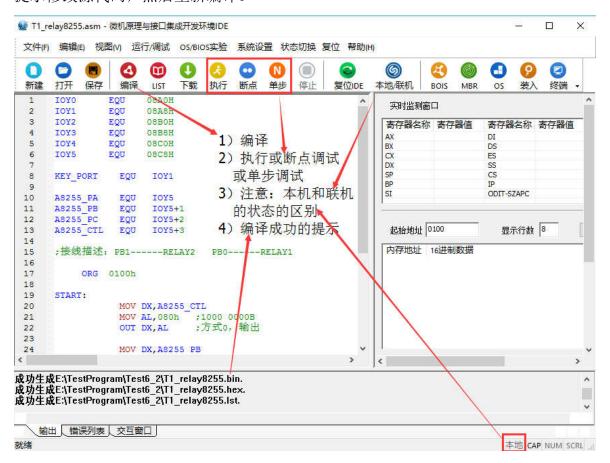
(1) 接线

将 8255 并口模块的 PB0、PB1 2 个插孔 (位于 D2E2 处) 分别连接 2 个继电器控制模块 RELAY1、RELAY2 2 个插孔 (位于 F2 处)。

(2) 编写程序并运行

第 1 步: 打开 IDE 集成开发环境按照 6. 2. 3. 3 节图 3. 2. 8 所示软件流程进行编写程序或直接拷贝粘贴 6. 2. 5 节任务 1 参考代码加以修改。

第 2 步:编译。选择"运行/调试→编译"菜单或工具栏上的 按钮进行编译。编译成功的话,输出框中显示编译的目标文件。如果编译错误,需要根据错误提示修改源代码,然后重新编译。



第3步:若需要脱机运行或调试,需要执行此步骤。选"运行/调试->运行"菜

去工具栏上<u>执行 断点 单步 停止</u>的按钮进行脱机调试。

第 4 步: 若需要联机运行或调试,需要执行此步骤。先点击菜单"状态切换"

或点击工具栏上的 本地联机 按钮切换 IDE 状态到联机。再点击菜单"运行/调试—>

下载"或工具栏上下载按钮下载目标程序到实验箱,最后选"运行/调试->运行"菜

点击工具栏上 执行 断点 单步 停止 的按钮进行联机调试。注意注意观察实验箱的现象,验证程序是否工作正常。

第五步:观察、记录并分析实验现象。<u>补充:实验现象的描述,譬如,程序运</u> 行后能直接观察到什么现象。或者按动什么按钮,产生什么现象。

任务 2: 74HC377-继电器控制实验

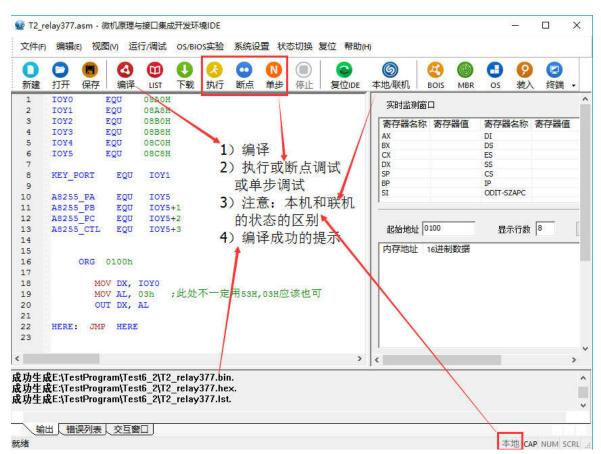
(1) 接线

将 74HC377 输出锁存模块中 Q0、Q1 2 个插孔(位于 B6C6 处)依次用导线连接继电器控制模块中 RELAY1、RELAY2 2 个插孔(位于 F2 处)。将 74HC377 输出锁存模块中 CS 片选插孔(位于 B6C6 处)用导线连接 I/O 地址译码器模块的 IOYO 引脚。

(2) 编写程序并运行

第 1 步: 打开 IDE 集成开发环境按照 6. 2. 3. 3 节图 3. 2. 9 所示软件流程进行编写程序或直接拷贝粘贴 6. 2. 5 节任务 2 参考代码加以修改。

第 2 步:编译。选择"运行/调试→编译"菜单或工具栏上的 按钮进行编译。编译成功的话,输出框中显示编译的目标文件。如果编译错误,需要根据错误提示修改源代码,然后重新编译。



第 4 步: 若需要联机运行或调试,需要执行此步骤。先点击菜单"状态切换"或点击工具栏上的本地联机 按钮切换 IDE 状态到联机。再点击菜单"运行/调试一〉下载"或工具栏上下载按钮下载目标程序到实验箱,最后选"运行/调试一〉运行"菜单或点击工具栏上,执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试一〉调试"菜单或点击工具栏上,执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试一〉调试"菜单或点击工具栏上,执行 的按钮进行联机运行,或选择"运行/调试一〉调试"菜单或点击工具栏上,执行 的按钮进行联机调试。注意注意观察实验箱的现