

杭州电子科技大学学生考试卷 模拟卷

考试课程	微机原理与接口技术	考试日期	年 月 日	成绩	
课程号	A0601660	教师号		任课教师姓名	
考生姓名		学号(8 位)		年级	专业

一、判断题（每题 1 分，共 10 分）

1. 8051 微控制器存储结构 RAM、ROM 分开编址。

()
2. 存储器的容量与其地址线数量有关,地址线越多,容量越大。

()
3. 8051 微控制器中工作寄存器 R7 的实际物理地址与 PSW 中的内容有关。

()
4. MOV SP, #5FH 指令是将堆栈空间设置到内部 RAM 60H 单元开始。

()
5. 只有对十进制加法和减法运算,才能进行十进制调整。

()
6. NOP 不会使微控制器产生任何操作,因此属于伪指令。

()
7. END 表示程序指令执行到此结束。

()
8. 总中断允许位 EA 被置成“1”后,所有的中断都处于允许状态。

()
9. 8051 微控制器中串行口的中断标志 RI, TI, 只能用软件进行清零。

()
10. 8051 中的定时器/计数器,其工作方式 2 不存在定时误差。

()

二、选择题（每题 1 分，共 20 分）

1. 若 FEH 是有符号数，其代表的数值是_____。

A. -1 B. -2 C. -254 D. -127
2. 在 8051MCU 中，反映程序运行状态或反映运算结果特征的特殊功能寄存器是_____。

A. PCB B. PSW C. A D. SP
3. 已知 A 的值为 98H，将其与 0FAH 相加，标志位 Cy，AC，OV，P 的值分别是_____。

A. 0,0,0,1 B. 1,0,1,0 C. 1,1,1,1 D. 1,1,0,1
4. 指令系统中的寻址方式就是_____的方式。

A.查找指令操作码 B.查找指令
C.查找指令操作数 D.查找指令操作数与操作码

5. 执行 PUSH A 指令，8051 微控制器完成的操作是_____。

A. (SP)+1→(SP), (A)→((SP)) B. (A)→((SP)), (SP)-1→(SP)
C. (SP)-1→(SP), (A)→(SP)) D. (A)→((SP), (SP)+1→(SP)
6. 下列指令中，没有用到 8051 微控制器堆栈区的是_____。

A. LCALL B. ADD C. PUSH D. RET
7. 已知(A)=0DBH, (R4)=73H, (C)=1，执行指令 SUBB A, R4 后的结果是_____。

A. (A)=73H B. (A)=ODBH C. (A)=67H D. 以上都不对
8. 处于同一级别的 5 个中断源同时请求中断时，CPU 响应中断的次序为_____。

A. 串行口、T1、INT1、T0、INT0 B. INT0、T0、INT1、T1、串行口
C. 串行口、INT1、T1、INT0、T0 D. T0、INT0、T1、INT1、串行口
9. 进行 BCD 码加法运算时，对加法结果进行十进制调整的指令是_____。

A. ADD B. ADDC C. DAA D. 由实际程序确定
10. 8051 MCU 的中断源和中断标志位的个数分别为_____。

A. 5、5 B. 5、6 C. 6、6 D. 6、5
11. 微控制器响应中断时，保护现场的工作_____。

A. 由 CPU 自动完成 B. 在中断响应时完成
C. 由中断服务程序完成 D. 在主程序中完成
12. 当 8051 微控制器响应外部中断 0 后，PC 的值是_____。

A. 0000H B. 0003H C. 000BH D. 0013H
13. 启动定时器 1 工作的指令是使 TCON 的_____。

A. TF1 位置 1 B. TR1 位置 1 C. TR1 位置 0 D. TR0 位置 0
14. 当 T0 工作在定时工作方式 1 时，其最长定时时间为_____。（晶振频率 12MHz）

A. 65536μs B. 4096μs C. 16384μs D. 8192μs
15. 假设晶振频率为 12MHz, 要实现 50ms 的定时，定时器 0 的工作方式为 1，则初值为_____。

A. TH0=0CH, TL0=78H B. TH0=0ECH, TL0=78H
C. TH0=3CH, TL0=B0H D. TH0=B0H, TL0=3CH
16. 8051 微控制器中，定时器/计数器的位数是_____。

A. 8 位 B. 16 位 C. 13 位 D. 由工作方式决定的

17. 异步串行通信中，收发双方必须保持_____。
- A. 收发时钟相同 B. 系统晶振相同
- C. 数据帧格式和波特率相同 D. 以上都正确
18. 设某 12 位 D/A 转换满量程输出电压为 5V，此转换器的电压分辨率为_____mV。
- A. 1.22 B. 2.44 C. 4.88 D. 19.6
19. 对于数据采集系统，应根据被测量信号的频率，选择 ADC 的_____。
- A. 分辨率 B. 转换精度 C. 转换时间 D. 线性度
20. 利用 8051 微控制器的 UART 扩展 I/O 接口时，应选择工作于_____。
- A. 并行通信方式 B. 10 位异步通信方式
- C. 11 位异步通信方式 D. 同步移位寄存器输入/输出方式

三、填空题（每空格 1 分，共 15 分）

1. 按使用功能，通常将内部 RAM 区划分为_(1)_、_(2)_和_(3)_三个区域。
2. 微机中的存储器通常采用_(4)_和普林斯顿两种基本结构形式，采用的两种指令集体系是_(5)_和精简指令集计算机(RISC)。
3. 在中断程序中，保护工作寄存器的方法有_(6)_、_(7)_和存储器保护。
4. 设(A) = 56H，(B) = 81H，请写出执行下述指令后的结果
- ADD A, B
- DA A
- (A) =_(8)_；(C) =_(9)_；(P) =_(10)_。
5. 按照数据传输方向，串口通信可分_(11)_、_(12)_和_(13)_三种基本传送方式。
6. CPU 和外设进行数据交换时，常用的两种方式为_(14)_、_(15)_。

四、简答题（每题 5 分，共 20 分）

1. 简述 CPU 的主要组成部分以及各部分的功能。
2. 8051 单片机中 MOV、MOVC、MOVX 指令有何区别？分别用在哪些场合？为什么？
3. 简述中断的概念。
4. 串行异步通信有哪些特点？其数据帧由哪几部分组成？

五、程序阅读题（每题 5 分，共 15 分）

1. 阅读下面的子程序段

```
SUB1:  ADD A, #99H
      DAA
      RET
```

- (1) 该子程序的主要功能：_____（3 分）。
- (2) 如果 A=56H，该子程序调用结束后，A=_____H；
- 如果 A=23H，该子程序调用结束后，A=_____H。（2 分）

2. 阅读下面的子程序段

```
SUB1:  MOV R0, #30H

      MOV R1, #50H

      MOV R3, #08H

LOOP:  MOV A, @R0

      MOV @R1, A

      INC R0

      INC R1

      DJNZ R3, LOOP

      RET
```

- (1) 该子程序段的主要功能：_____（2 分）。
- (2) 该子程序运行结束后，(R0)= _____H，(R1)= _____H，(R3)= _____H。（3 分）

3. 阅读程序并填空，代码功能为找到 DPTR 所指向外部 RAM 数组中最大的值，数组长度记录在 R1 中。（每空 1 分）

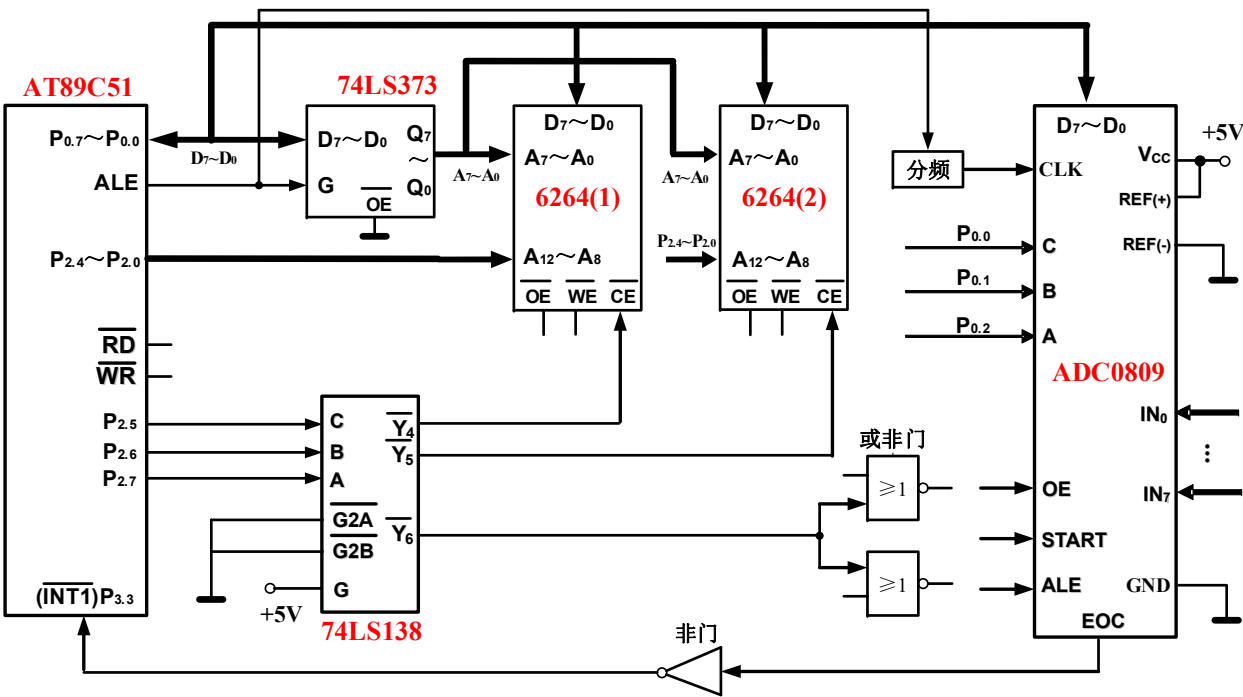
```
SUB3:  MOV 00H, #00H
LOOP:  ____ (1) ____ A, @DPTR
        ____ (2) ____ DPTR
        CLR ____ (3) ____
        CJNE A, 00H, testC
testC:  ____ (4) ____ NEXT
        MOV 00H, A
NEXT:   DJNZ ____ (5) ____, LOOP
        RET
```

六、综合题（共 20 分）

AT89C51 单片机与 RAM 芯片 6264、ADC0809 组成一个数据采集系统。对 8 路模拟通道的数据分别采集一次，数据存入内部 RAM 40H~47H 单元中。采用中断方式，每次转换结束向 MCU 请求 INT1 中断，在中断服务程序中读取转换结果。设外部中断 1 采用边沿触发方式。（要求：对于 6264：未用地址均用 ‘0’ 表示；对于 ADC0809：高 8 位未用地址用 ‘1’ 表示，低 8 位未用地址用 ‘0’ 表示）

1. 完善连线及相关地址信息。请将图中 AT89C51 与两个 RAM 芯片和 ADC0809 尚未连接好的引脚连接好，并根据电路接线图，指出各芯片的地址及其范围（要求对于 6264：未用地址均用‘0’表示；对 ADC0809：高 8 位未用地址用‘1’表示，低 8 位未用地址用‘0’表示）：

- (1) 完善图中尚未连接好的引脚连接（在答题卷上画线）；（4 分）
- (2) 数据存储器 6264(1) 的地址范围为：_____；（2 分）
- (3) 数据存储器 6264(2) 的地址范围为：_____；（2 分）
- (4) ADC0809 的 IN0~IN7 地址范围为：_____；（2 分）



2. 请根据注释编写未完成的程序（请在答题卷上答题）（每空 1 分，最多 10 分）。

```
(1)主程序
ORG 0000H
_____ (1 分)
ORG 0013H
_____ (1 分)
ORG 0100H
MAIN: _____；置外部中断 1 为下降沿触发（1 分）
        _____；允许外部中断 1（1 分）
        _____；开总中断（1 分）
        MOV R2, #08H；通道数设置
        MOV R0, #40H；数据存储初始地址
        _____；指向 IN0 通道（1 分）
        _____；建立地址指针（1 分）
```

```

START:CLR  F0          ; 清除中断发生标志 F0

          _____; 启动 ADC0809 (1 分)

LOOP: JNB  F0,   LOOP   ; 判断中断发生标志, 不为 1, 则等待

          _____; 8 个通道转换没有结束, 则循环 (1 分)

      CLR  EX1          ; 全部转换结束, 关闭中断

      SJMP $

```

2) 中断服务子程序:

```

ADINT: PUSH ACC

          _____; 读 A/D 转换结果 (1 分)

          _____; 存放转换数据 (1 分)

          _____; 指向下一个地址单元 (1 分)

      POP ACC

          _____; 指向下一个通道 (1 分)

      SETB F0          ; 置位中断标志

          _____; 中断返回 (1 分)

      END

```

附录 4

8051 微控制器指令表

指令操作码	指令助记符	指令功能	字节数	周期数
数据传送类指令				
E8~EF	MOV A,Rn	$(A) \leftarrow (Rn)$	1	1
E5	MOV A,direct	$(A) \leftarrow (direct)$	2	1
E6,E7	MOV A,@ Ri	$(A) \leftarrow ((Ri))$	1	1
74	MOV A,# data	$(A) \leftarrow data$	2	1
F8~FF	MOV Rn,A	$(Rn) \leftarrow (A)$	1	1
A8~AF	MOV Rn,direct	$(Rn) \leftarrow (direct)$	2	2
78~7F	MOV Rn,# data	$(Rn) \leftarrow data$	2	1
F5	MOV direct,A	$(direct) \leftarrow (A)$	2	1
88~8F	MOV direct,Rn	$(direct) \leftarrow (Rn)$	2	2
85	MOV direct2,direct1	$(direct2) \leftarrow (direct1)$	3	2
86,87	MOV direct,@ Ri	$(direct) \leftarrow ((Ri))$	2	2
75	MOV direct,# data	$(direct) \leftarrow data$	3	2
F6,F7	MOV @ Ri,A	$((Ri)) \leftarrow (A)$	1	1
A6,A7	MOV @ Ri,direct	$((Ri)) \leftarrow (direct)$	2	2
76,77	MOV @ Ri,# data	$((Ri)) \leftarrow data$	2	1
90	MOV DPTP,# data16	$(DPTP) \leftarrow data16$	3	2
93	MOVC A,@ A+DPTR	$(A) \leftarrow ((A) + (DPTR))$	1	2
83	MOVC A,@ A+PC	$(PC) \leftarrow (PC) + 1, (A) \leftarrow ((A) + (PC))$	1	2
E2,E3	MOVX A,@ Ri	$(A) \leftarrow ((Ri))$	1	2
E0	MOVX A,@ DPTR	$(A) \leftarrow ((DPTR))$	1	2
F2,F3	MOVX @ Ri,A	$((Ri)) \leftarrow (A)$	1	2
F0	MOVX @ DPTR,A	$((DPTR)) \leftarrow (A)$	1	2
C0	PUSH direct	$(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (direct)$	2	2
D0	POP direct	$(direct) \leftarrow ((SP)), (SP) \leftarrow (SP) - 1$	2	2
C8~CF	XCH A,Rn	$(Rn) \leftrightarrow (A)$	1	1

附录4 8051 微控制器指令表

399

续表				
指令操作码	指令助记符	指令功能	字节数	周期数
C5	XCH A, direct	$(\text{direct}) \leftrightarrow (A)$	2	1
C6, C7	XCH A, @ Ri	$((\text{Ri})) \leftrightarrow (A)$	1	1
D6, D7	XCHD A, @ Ri	$((\text{Ri}))3 \sim 0 \leftrightarrow (A)3 \sim 0$	1	1
C4	SWAP A	$(A)7 \sim 4 \leftrightarrow (A)3 \sim 0$	1	1
算术运算类指令				
28~2F	ADD A, Rn	$(A) \leftarrow (A) + (Rn)$	1	1
25	ADD A, direct	$(A) \leftarrow (A) + (\text{direct})$	2	1
26, 27	ADD A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) + ((\text{Ri}))$	1	1
24	ADD A, # data	$(A) \leftarrow (A) + \text{data}$	2	1
38~3F	ADDC A, Rn	$(A) \leftarrow (A) + (Rn) + Cy$	1	1
35	ADDC A, direct	$(A) \leftarrow (A) + (\text{direct}) + Cy$	2	1
36, 37	ADDC A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) + ((\text{Ri})) + Cy$	1	1
34	ADDC A, # data	$(A) \leftarrow (A) + \text{data} + Cy$	2	1
98~9F	SUBB A, Rn	$(A) \leftarrow (A) - (Rn) - Cy$	1	1
95	SUBB A, direct	$(A) \leftarrow (A) - (\text{direct}) - Cy$	2	1
96, 97	SUBB A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) - ((\text{Ri})) - Cy$	1	1
94	SUBB A, # data	$(A) \leftarrow (A) - \text{data} - Cy$	2	1
04	INC A	$(A) \leftarrow (A) + 1$	1	1
08~0F	INC Rn	$(Rn) \leftarrow (Rn) + 1$	1	1
05	INC direct	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) + 1$	2	1
06, 07	INC @ Ri	$((\text{Ri})) \leftarrow ((\text{Ri})) + 1$	1	1
A3	INC DPTR	$(\text{DPTR}) \leftarrow (\text{DPTR}) + 1$	1	2
14	DEC A	$(A) \leftarrow (A) - 1$	1	1
18~1F	DEC Rn	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$	1	1
15	DEC direct	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) - 1$	2	1
16, 17	DEC @ Ri	$((\text{Ri})) \leftarrow ((\text{Ri})) - 1$	1	1
A4	MUL AB	$(BA) \leftarrow (A) \cdot (B)$	1	4
84	DIV AB	$(A) \leftarrow (A) / (B)$ 的商, $(B) \leftarrow$ 余数	1	4
D4	DA A	对(A)进行十进制调整	1	1

400

微机原理与接口技术

续表				
指令操作码	指令助记符	指令功能	字节数	周期数
逻辑操作类指令				
58~5F	ANL A, Rn	$(A) \leftarrow (A) \wedge (Rn)$	1	1
55	ANL A, direct	$(A) \leftarrow (A) \wedge (\text{direct})$	2	1
56, 57	ANL A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \wedge ((\text{Ri}))$	1	1
54	ANL A, # data	$(A) \leftarrow (A) \wedge \text{data}$	2	1
52	ANL direct, A	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \wedge (A)$	2	1
53	ANL direct, # data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \wedge \text{data}$	3	2
48~4F	ORL A, Rn	$(A) \leftarrow (A) \vee (Rn)$	1	1
45	ORL A, direct	$(A) \leftarrow (A) \vee (\text{direct})$	2	1
46, 47	ORL A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \vee ((\text{Ri}))$	1	1
44	ORL A, # data	$(A) \leftarrow (A) \vee \text{data}$	2	1
42	ORL direct, A	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \vee (A)$	2	1
43	ORL direct, # data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \vee \text{data}$	3	2
68~6F	XRL A, Rn	$(A) \leftarrow (A) \oplus (Rn)$	1	1
65	XRL A, direct	$(A) \leftarrow (A) \oplus (\text{direct})$	2	1
66, 67	XRL A, @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \oplus ((\text{Ri}))$	1	1
64	XRL A, # data	$(A) \leftarrow (A) \oplus \text{data}$	2	1
62	XRL direct, A	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \oplus (A)$	2	1
63	XRL direct, # data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \oplus \text{data}$	3	2
E4	CLR A	$(A) \leftarrow 0$	1	1
F4	CPL A	$(A) \leftarrow \overline{(A)}$	1	1
23	RL A	(A)循环左移1位	1	1
33	RLC A	(A)带进位标志C的循环左移1位	1	1
03	RR A	(A)循环右移1位	1	1
13	RRC A	(A)带进位标志C的循环右移1位	1	1

附录4 8051 微控制器指令表

401

续表				
指令操作码	指令助记符	指令功能	字节数	周期数
控制转移类指令				
02	LJMP addr16	$(PC) \leftarrow \text{addr16}$	3	2
* 1	AJMP addr11	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(PC_{10 \sim 0}) \leftarrow \text{addr11}$	2	2
80	SJMP rel	$(PC) \leftarrow (PC) + 2, (PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	2	2
73	JMP @ A+DPTR	$(PC) \leftarrow (A) + (DPTR)$	1	2
60	JZ rel	$(A) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + \text{rel}$ $(A) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
70	JNZ rel	$(A) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + \text{rel}$ $(A) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
B5	CJNE A, direct, rel	$(A) = (\text{direct})$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(A) > (\text{direct})$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 0$ $(A) < (\text{direct})$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B4	CJNE A, #data, rel	$(A) = \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(A) > \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 0$ $(A) < \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B8~BF	CJNE Rn, #data, rel	$(Rn) = \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(Rn) > \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 0$ $(Rn) < \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B6~B7	CJNE @ Ri, #data, rel	$((Ri)) = \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $((Ri)) > \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 0$ $((Ri)) < \text{data}$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
D8~DF	DJNZ Rn, rel	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$ $(Rn) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + \text{rel}$ $(Rn) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
D5	DJNZ direct, rel	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) - 1$ $(\text{direct}) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}$ $(\text{direct}) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$	3	2
12	LCALL addr16	$(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCL)$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCH)$ $(PC) \leftarrow \text{addr16}$; 实现子程序调用	3	2
* 1	ACALL addr11	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCL)$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCH)$ $(PC_{10 \sim 0}) \leftarrow \text{addr11}$; 实现子程序调用	2	2

402

微机原理与接口技术

续表

指令操作码	指令助记符	指令功能	字节数	周期数
22	RET	$(PCH) \leftarrow ((SP)), (SP) \leftarrow (SP) - 1$, $(PCL) \leftarrow ((SP)), (SP) \leftarrow (SP) - 1$, 从子程序返回	1	2
32	RETI	$(PCH) \leftarrow ((SP)), (SP) \leftarrow (SP) - 1$, $(PCL) \leftarrow ((SP)), (SP) \leftarrow (SP) - 1$, 从中断程序返回	1	2
00	NOP	空操作	1	1
位操作类指令				
A2	MOV C, bit	$(Cy) \leftarrow (\text{bit})$	2	1
92	MOV bit, C	$(\text{bit}) \leftarrow (Cy)$	2	2
C3	CLR C	$(Cy) \leftarrow 0$	1	1
C2	CLR bit	$(\text{bit}) \leftarrow 0$	2	1
D3	SETB C	$(Cy) \leftarrow 1$	1	1
D2	SETB bit	$(\text{bit}) \leftarrow 1$	2	1
B3	CPL C	$(Cy) \leftarrow \overline{(Cy)}$	1	1
B2	CPL bit	$(\text{bit}) \leftarrow \overline{(\text{bit})}$	2	1
82	ANL C, bit	$(Cy) \leftarrow (\text{bit}) \wedge (Cy)$	2	2
B0	ANL C, /bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \wedge \overline{(\text{bit})}$	2	2
72	ORL C, bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \vee (\text{bit})$	2	2
A0	ORL C, /bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \vee \overline{(\text{bit})}$	2	2
40	JC rel	$(C) = 1$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + \text{rel}$ $(C) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
50	JNC rel	$(C) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + \text{rel}$ $(C) = 1$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
20	JB bit, rel	$(\text{bit}) = 1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}$ $(\text{bit}) = 0$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3$	3	2
30	JNB bit, rel	$(\text{bit}) = 0$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}$ $(\text{bit}) = 1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3$	3	2
10	JBC bit, rel	$(\text{bit}) = 1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + \text{rel}, (\text{bit}) \leftarrow 0$ $(\text{bit}) = 0$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3$	3	2

杭州电子科技大学学生考试卷 模拟卷 答题卷

考试课程	微机原理与接口技术	考试日期	年 月 日	成 绩	
课程号	A0601660	教师号		任课教师姓名	
考生姓名		学号(8 位)		年 级	专 业

分数统计表

题 目	一、判断题	二、选择题	三、填空题	四、简答题	五、阅读题	六、综合题
分 数						

一、判断题（每题 1 分，共 10 分）

题目	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
答题										

二、选择题（每题 1 分，共 20 分）

题目	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
答题										

题目	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
答题										

三、填空题（每空格 1 分，共 15 分）

1. (1) _____ (2) _____ (3) _____ 2. (4) _____ (5) _____
3. (6) _____ (7) _____ 4. (8) _____ (9) _____ (10) _____
5. (11) _____ (12) _____ (13) _____
6. (14) _____ (15) _____

四、简答题（每题 5 分，共 20 分）

1. 简述 CPU 的要组成部分以及各部分的功能。

答：

2. 8051 单片机中 MOV、MOVC、MOVB 指令有何区别？分别用在哪些场合？为什么？

答：

3. 简述中断的概念。

答：

2. 请根据注释编写未完成的程序（每空 1 分, 最多 10 分）。

(1)主程序

```
ORG 0000H
_____

ORG 0013H
_____

ORG 0100H

MAIN: _____; 置外部中断 1 为下降沿触发
_____ ; 允许外部中断 1
_____ ; 开总中断

MOV R2, #08H ; 通道数设置
MOV R0, #40H ; 数据存储初始地址
_____ ; 指向 IN0 通道
_____ ; 建立地址指针

START:CLR F0 ; 清除中断发生标志 F0
_____ ; 启动 ADC0809

LOOP: JNB F0, LOOP ; 判断中断发生标志, 不为 1, 则等待
_____ ; 8 个通道转换没有结束, 则循环

CLR EX1 ; 全部转换结束, 关闭中断
SJMP $
```

2) 中断服务子程序:

```
ADINT: _____; 读 A/D 转换结果
_____ ; 存放转换数据
_____ ; 指向下一个地址单元
_____ ; 指向下一个通道

SETB F0 ; 置位中断标志
_____ ; 中断返回

END
```