

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 B。
- 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 B。
- 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 D。
- 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 C 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。
- 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 B。
- 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 C。
- A. (A)=73H B. (A)=0DBH 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 B。
- 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 C。
- 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 B。
- 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 C。
- 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 B。
- A. 0000H B. 0003H C. 000BH D. 0013H
13. 启动定时器 1 工作的指令是使 TCON 的 B。
- 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 A。（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 C。
- 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 D。
- 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__C__。
- 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__A__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__C__。
- 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__D__。
- 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__工作寄存器区__、__位寻址区__和__用户 RAM 区__三个区域。
2. 微机中的存储器通常采用__哈佛__和普林斯顿两种基本结构形式，采用的两种指令集体系是__复杂指令集计算机（CISC）__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__堆栈保护__、__切换工作寄存器组保护__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) = __37H__；(C) = __1__；(P) = __1__。
5. 按照数据传输方向，串口通信可分__单工__、__半双工__和__全双工__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__查询__、__中断__。

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。

CPU 由运算器和控制器两大部分组成。运算器是用来对数据进行算术运算和逻辑操作的执行部件,控制器是用来统一指挥和管理微控制器工作的部件。其组成结构如图 2-4 所示。

1. 控制器

控制器是 CPU 的大脑中枢。其功能是从 ROM 中逐条读取指令,进行指令译码,并通过定时和控制电路,在规定的时刻发出执行指令操作所需的控制信号,使各部分按照一定的节拍协调工作,实现指令规定的功能。

控制器由指令部件、时序部件和操作控制部件三部分组成。

2. 运算器

运算器的任务是数据的处理和加工。8051 MCU 中,除有 8 位运算器和处理电路外,为了提高位操作能力,还有布尔(位)处理器和位处理逻辑电路,因此使 8051 MCU 具有强大的位处理能力。

运算器由算术逻辑运算部件 ALU (Arithmetic Logic Unit)、位处理器、累加器 A (Accumulator)、暂存寄存器、程序状态字寄存器 PSW (Program Status Word)和 BCD 码运算调整电路等组成。

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？

访问的存储器区域不同

MOV 访问内部 RAM，MOVC 访问程序存储器，主要用于查表，MOVX 访问外部 RAM 或者 IO 端口。

3. 简述中断的概念。

关。在微控制器执行程序过程中,由于内部或者外部的某种原因,要求 MCU 尽快停止正在运行的程序,而转去执行相应的处理程序,待处理结束后,再回来继续执行被打断的原程序。这种程序在执行过程中,由于外界的原因而被中间打断的情况称为“中断”。

4. 串行异步通信有哪些特点？其数据帧由哪几部分组成？

异步通信是以字符(数据帧)为单位进行传输的,帧与帧之间的时间间隔可任意,但每个数据帧中的各位要以固定间隔传送,即帧与帧之间是异步的,通过起始位控制通信双方正确收发。但同一数据帧内的各位是同步的,通信双方通过设置相同的波特率,控制数据帧收发的同步。

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：按照压缩的 BCD 码表示的十进制数对累加器 A 的值加 99 (3 分)。
- (2) 如果 A=56H，该子程序调用结束后，A= 55 H；
如果 A=23H，该子程序调用结束后，A= 22 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：将内部 RAM 30H 开始的 8 个操作数移动到内部 RAM 50H 开始的存储器空间 (2 分)。
- (2) 该子程序运行结束后，(R0)= 38 H, (R1)= 58 H, (R3)= 00 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:    MOVX A, @DPTR

        INC DPTR

        CLR C

        CJNE A, 00H, testC

testC:    JC NEXT

        MOV 00H, A

NEXT:    DJNZ R1, LOOP

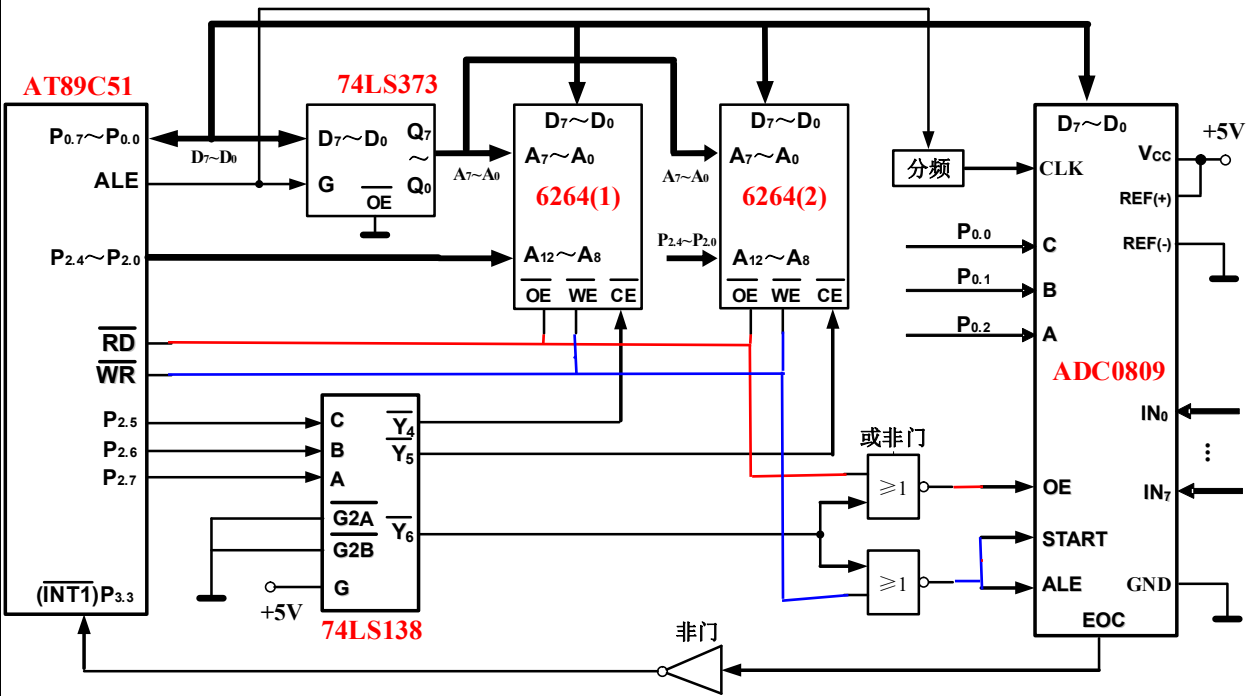
        RET
```

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： 2000H~3FFFH ；（2 分）
- (3) 数据存储器 6264(2)的地址范围为： A000H~BFFFH ；（2 分）
- (4) ADC0809 的 IN0~IN7 地址范围为： 7F00H~7F07H ；（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
    LJMP MAIN (1分)

ORG 0013H
    LJMP ADINT (1分)

ORG 0100H
MAIN: SETB IT1 ; 置外部中断 1 为下降沿触发 (1分)
      SETB EX1 ; 允许外部中断 1 (1分)
      SETB EA ; 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
      MOV A, #00H ; 指向 IN0 通道 (1分)
      MOV DPTR, #7F00H ; 建立地址指针 (1分)
```

```
START: CLR F0 ; 清除中断发生标志 F0
        MOVX @DPTR, A ; 启动 ADC0809 (1分)

LOOP: JNB F0, LOOP ; 判断中断发生标志, 不为 1, 则等待
        DJNZ R0, START ; 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
        MOVX A, @DPTR ; 读 A/D 转换结果 (1分)
        MOV @R0, A ; 存放转换数据 (1分)
        INC R0 ; 指向下一个地址单元 (1分)
        POP ACC
        INC A ; 指向下一个通道 (1分)
        SETB F0 ; 置位中断标志
        RETI ; 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	$(direct) \leftrightarrow (A)$	2	1
C6,C7	XCH A,@Ri	$((Ri)) \leftrightarrow (A)$	1	1
D6,D7	XCHD A,@Ri	$((Ri))3 \sim 0 \leftrightarrow (A)3 \sim 0$	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	$(A) \leftarrow (A) + (direct)$	2	1
26,27	ADD A,@Ri	$(A) \leftarrow (A) + ((Ri))$	1	1
24	ADD A,#data	$(A) \leftarrow (A) + data$	2	1
38~3F	ADDC A,Rn	$(A) \leftarrow (A) + (Rn) + Cy$	1	1
35	ADDC A,direct	$(A) \leftarrow (A) + (direct) + Cy$	2	1
36,37	ADDC A,@Ri	$(A) \leftarrow (A) + ((Ri)) + Cy$	1	1
34	ADDC A,#data	$(A) \leftarrow (A) + data + Cy$	2	1
98~9F	SUBB A,Rn	$(A) \leftarrow (A) - (Rn) - Cy$	1	1
95	SUBB A,direct	$(A) \leftarrow (A) - (direct) - Cy$	2	1
96,97	SUBB A,@Ri	$(A) \leftarrow (A) - ((Ri)) - Cy$	1	1
94	SUBB A,#data	$(A) \leftarrow (A) - data - Cy$	2	1
04	INC A	$(A) \leftarrow (A) + 1$	1	1
08~0F	INC Rn	$(Rn) \leftarrow (Rn) + 1$	1	1
05	INC direct	$(direct) \leftarrow (direct) + 1$	2	1
06,07	INC @Ri	$((Ri)) \leftarrow ((Ri)) + 1$	1	1
A3	INC DPTR	$(DPTR) \leftarrow (DPTR) + 1$	1	2
14	DEC A	$(A) \leftarrow (A) - 1$	1	1
18~1F	DEC Rn	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$	1	1
15	DEC direct	$(direct) \leftarrow (direct) - 1$	2	1
16,17	DEC @Ri	$((Ri)) \leftarrow ((Ri)) - 1$	1	1
A4	MUL AB	$(BA) \leftarrow (A) \cdot (B)$	1	4
84	DIV AB	$(A) \leftarrow (A) / (B) \text{的商}, (B) \leftarrow \text{余数}$	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	$(A) \leftarrow (A) \wedge (direct)$	2	1
56, 57	ANL A @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \wedge ((Ri))$	1	1
54	ANL A, #data	$(A) \leftarrow (A) \wedge data$	2	1
52	ANL direct, A	$(direct) \leftarrow (direct) \wedge (A)$	2	1
53	ANL direct, #data	$(direct) \leftarrow (direct) \wedge data$	3	2
48~4F	ORL A, Rn	$(A) \leftarrow (A) \vee (Rn)$	1	1
45	ORL A, direct	$(A) \leftarrow (A) \vee (direct)$	2	1
46, 47	ORL A @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \vee ((Ri))$	1	1
44	ORL A, #data	$(A) \leftarrow (A) \vee data$	2	1
42	ORL direct, A	$(direct) \leftarrow (direct) \vee (A)$	2	1
43	ORL direct, #data	$(direct) \leftarrow (direct) \vee data$	3	2
68~6F	XRL A, Rn	$(A) \leftarrow (A) \oplus (Rn)$	1	1
65	XRL A, direct	$(A) \leftarrow (A) \oplus (direct)$	2	1
66, 67	XRL A @ Ri	$(A) \leftarrow (A) \oplus ((Ri))$	1	1
64	XRL A, #data	$(A) \leftarrow (A) \oplus data$	2	1
62	XRL direct, A	$(direct) \leftarrow (direct) \oplus (A)$	2	1
63	XRL direct, #data	$(direct) \leftarrow (direct) \oplus data$	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	$(PC) \leftarrow addr16$	3	2
*1	AJMP addr11	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(PC_{10-0}) \leftarrow addr11$	2	2
80	SJMP rel	$(PC) \leftarrow (PC) + 2, (PC) \leftarrow (PC) + rel$	2	2
73	JMP @ A+DPTR	$(PC) \leftarrow (A) + (DPTR)$	1	2
60	JZ rel	$(A) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + rel$ $(A) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
70	JNZ rel	$(A) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + rel$ $(A) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
B5	CJNE A, direct, rel	$(A) = (direct)$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(A) > (direct)$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 0$ $(A) < (direct)$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B4	CJNE A, #data, rel	$(A) = data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(A) > data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 0$ $(A) < data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B8~BF	CJNE Rn, #data, rel	$(Rn) = data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(Rn) > data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 0$ $(Rn) < data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
B6~B7	CJNE @ Ri, #data, rel	$((Ri)) = data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $((Ri)) > data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 0$ $((Ri)) < data$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel, (Cy) \leftarrow 1$	3	2
D8~DF	DJNZ Rn, rel	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$ $(Rn) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + rel$ $(Rn) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
D5	DJNZ direct, rel	$(direct) \leftarrow (direct) - 1$ $(direct) \neq 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3 + rel$ $(direct) = 0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 3$	3	2
12	LCALL addr16	$(PC) \leftarrow (PC) + 3$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCL)$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCH)$ $(PC) \leftarrow addr16$; 实现子程序调用	3	2
*1	ACALL addr11	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCL)$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1, ((SP)) \leftarrow (PCH)$ $(PC_{10-0}) \leftarrow addr11$; 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	$(Cy) \leftarrow (bit)$	2	1
92	MOV bit, C	$(bit) \leftarrow (Cy)$	2	2
C3	CLR C	$(Cy) \leftarrow 0$	1	1
C2	CLR bit	$(bit) \leftarrow 0$	2	1
D3	SETB C	$(Cy) \leftarrow 1$	1	1
D2	SETB bit	$(bit) \leftarrow 1$	2	1
B3	CPL C	$(Cy) \leftarrow \overline{(Cy)}$	1	1
B2	CPL bit	$(bit) \leftarrow \overline{(bit)}$	2	1
82	ANL C, bit	$(Cy) \leftarrow (bit) \wedge (Cy)$	2	2
B0	ANL C, /bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \wedge \overline{(bit)}$	2	2
72	ORL C, bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \vee (bit)$	2	2
A0	ORL C, /bit	$(Cy) \leftarrow (Cy) \vee \overline{(bit)}$	2	2
40	JC rel	$(C)=1$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + rel$ $(C)=0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
50	JNC rel	$(C)=0$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2 + rel$ $(C)=1$, 则 $(PC) \leftarrow (PC) + 2$	2	2
20	JB bit, rel	$(bit)=1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + rel$ $(bit)=0$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3$	3	2
30	JNB bit, rel	$(bit)=0$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + rel$ $(bit)=1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3$	3	2
10	JBC bit, rel	$(bit)=1$, 则 $PC \leftarrow (PC) + 3 + rel, (bit) \leftarrow 0$ $(bit)=0$, 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、MOVX 指令有什区别？分别用在哪些场合?为什么？

答：

3. 简述中断的概念。

答：

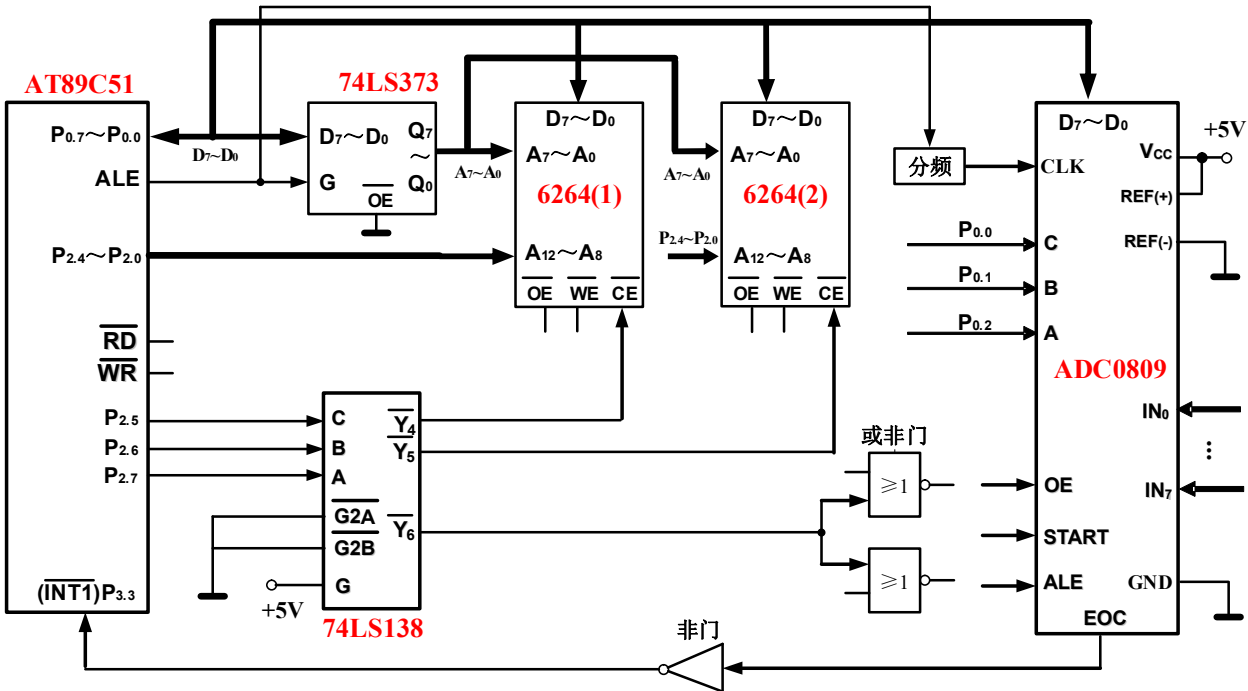
4. 串行异步通信有哪些特点?其数据帧由哪几部分组成?

答:

五、程序阅读题（每题 5 分，共 15 分）

1. (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. (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. (1) _____ (2) _____ (3) _____ (4) _____ (5) _____

六、综合题（共 20 分）



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; (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（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
```