# 實驗六 中斷 (Interrupt)

## 1. 學習重點

- 認識 8051 的中斷源以及與中斷相關之暫存器,並熟悉中斷流程。
- 分別用負緣觸發以及低準位觸發,兩種方式觸發中斷。

## 2. 材料清單

數量 器材名稱 AT89S51 1 12MHz 石英震盪器 1 LED 二極體 8 按壓開關 3 1kΩ 10 電阻  $10k\Omega$ 1 20pF 2 電容 1 10μF

表 6-1、材料清單

## 3. 元件原理

### 中斷 Interrupt 與輪詢 Polling

MCU 服務周邊裝置的方法有兩種。一種是中斷 (Interrupt )·當中斷訊號產生時,主程式會暫停執行,並跳去執行中斷服務程式 (ISR · Interrupt Service Routines )·若同時有很多中斷訊號產生,則會依照優先權決定順序;另一種是輪詢 (Polling )·程式不斷詢問某個條件是否達成,當條件達成,就去執行使用者需求。

### 中斷之基本流程

中斷發生時 PC 值會被 push 進 stack 並會被設成相對應的中斷向量位址。 當進入中斷服務程式後,依照應用情況,必要時會將主程式的資料 push 進 stack (例 如:PSW、ACC 等)。若中斷服務程式中會使用到同樣的暫存器,也會在進入中斷服務程式後切換暫存器庫。結束中斷服務程式前,須將原本主程式的狀態從 stack 中 pop 出來。最後會執行 RETI 來結束中斷服務程,此時 return address 會被從 stack 中 pop 到 PC 並繼續執行中斷前的主程式。

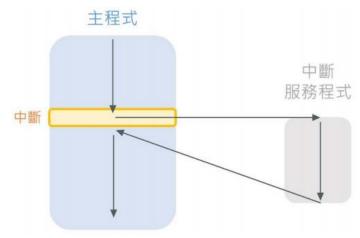


圖 6-1、中斷之基本流程

### 8051 的中斷源

8051 單晶片中提供 5 個中斷源,分別為:

• INTO:外部中斷,由 8051 單晶片 Pin 12 輸入。

• Timer0:計時/計數器中斷。

• INT1:外部中斷,由 8051 單晶片 Pin 13 輸入。

• Timer1:計時/計數器中斷。

• UART:串列埠中斷。

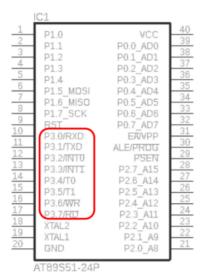


圖 6-2、8051 的中斷源

### 中斷向量

中斷源在 8051 中都有相對應的旗標,當中斷條件產生時,中斷源就會使其相對應的旗標值設定為 1。8051 的 CPU 會在每一個 machine cycle 檢查這些旗標的狀態,若系統允許相對的中斷源產生中斷,且該中斷相對應的旗標值亦為1時,則 CPU 會在執行完目前正在執行的指令後,將程式在記憶體中的位址存入堆疊中,並產生中斷服務副程式的呼叫,跳到該中斷所對應之中斷向量位址去執行,CPU 執行該中斷服務副程式,直到「RETI」指令後才結束中斷副程式,再從堆疊中取出先前存入的位址值繼續執行被中斷的程式。

表 6-2、8051 的中斷向量與中斷相關暫存器

中斷源	中斷向量	旗標	所屬暫存器	
INT0	03H	IEO	TCON.1	
Timer0	ОВН	TFO TO		
INT1	13H	IE1	TCON.3	
Timer1	1BH	TF1	TCON.7	
UART ( TXD )	( TXD ) 23H TI		SCON.1	
UART ( RXD )	UART ( RXD ) 23H		SCON.0	

## 中斷致能暫存器(IE 暫存器)

IE 暫存器為一個 8 位元的定址暫存器,其中各位元如下表格所示:

表 6-3、IE 暫存器

 7
 6
 5
 4
 3
 2
 1
 0

 IE
 EA
 ET2
 ES
 ET1
 EX1
 ET0
 EX0

• IE.0: INTO 之中斷開關。

EX0=1 時, 啟用 INTO 中斷功能。

EX0=0 時, 停用 INTO 中斷功能。

• IE.1:TFO 之中斷開關。

ET0=1 時, 啟用 TF0 中斷功能。

ET0=0 時, 停用 TF0 中斷功能。

• IE.2: INT1 之中斷開關。

EX1=1 時, 啟用 INT1 中斷功能。

EX1=0 時, 停用 INT1 中斷功能。

• IE.3:TF1 之中斷開關。

ET1=1 時, 啟用 TF1 中斷功能。

ET1=0 時, 停用 TF1 中斷功能。

• IE.4: 串列埠之中斷開關。

ES=1 時, 啟用串列埠中斷功能。

ES=0 時,停用串列埠中斷功能。

• IE.5 (8052 才有 ): TF2 之中斷開關。

ET2=1 時, 啟用 TF2 中斷功能。

ET2=0 時,停用 TF2 中斷功能。

• IE.6 :保留。

• IE.7:中斷總開關。

EA=1 時, 啟用所有中斷功能。

EA=0 時,停用所有中斷功能。

### 外部中斷

8051 的訊號的採樣方式可分為低準位觸發以及負緣觸發(每一個 machine cycle 採樣一次)。進入中斷服務程式後·IEO(TCON.1)與 IE1(TCON.3)的值會被 CPU 清除。

準位觸發 (level-triggered ),又分為高準位觸發 (high level-triggered )以及低準位觸發 (low level-triggered )。

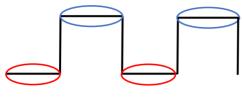
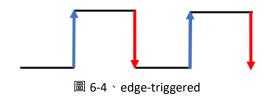
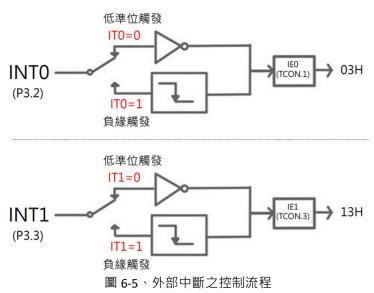


圖 6-3 \ level-triggered

邊緣觸發(edge-triggered),又分為正緣觸發(rising edge-triggered)與負緣觸發(falling edge-triggered)。



CPU 會透過 INTO、INT1 接腳來接受外部中斷需求。INTO 接腳 (Pin12,與Port3.2 共用) 接收到 low level 或 falling edge 訊號時,IEO 會被 CPU 自動設為 1,產生外部中斷;INT1 接腳 (Pin13,與 Port3.3 共用)接收到 low level 或 falling edge 訊號時,IE1 會被 CPU 自動設為 1,產生外部中斷。控制流程如下:



### 計時/計數器控制暫存器(TCON 暫存器)

計時器控制為 CPU 將計數內部的時鐘脈波·提出中斷;計數器控制為 CPU 將計數外部的脈波·提出中斷。

TCON 暫存器為一個 8 位元的定址暫存器,其中各位元如下表格所示:

表 6-4、TCON 暫存器

	7	6	5	4	3	2	1	0
TCON	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0

• TCON.0: INTO 之信號種類。

IT0=1 時, 負緣觸發。

IT0=0 時,低準位動作。

• TCON.1: INTO 之中斷旗標。

INTO 中斷時, CPU 設定 IEO=1。

INTO 中斷結束時, CPU 設定 IEO=O。

• TCON.2:INT1 之信號種類。

IT1=1 時,負緣觸發。

IT1=0 時,低準位動作。

• TCON.3: INT1 之中斷旗標。

INT1 中斷時, CPU 設定 IE1=1。

INT1 中斷結束時, CPU 設定 IE1=0。

• TCON.4~7:計時/計數器功能(實驗七詳細說明)。

#### 串列埠中斷(UART)

CPU 透過 RXD、TXD 接腳接受或傳送中斷需求。RXD 接腳(Pin10,與 Port3.0 共用),其對應旗標為 RI(Receive Interrupt),接受中斷需求;TXD 接腳(Pin11,與 Port3.1 共用),其對應旗標為 TI(Transfer Interrupt),傳送中斷需求。

當其對應旗標 TI 或 RI 設定為 1 後,中斷服務程式將會執行。RXD 與 TXD 共用一個向量,ISR 必須自己判斷是 TI 或 RI 造成中斷。TI 變成 1 表示資料傳完;RI 變成 1 表示接收到資料,且 CPU 不會自動清除 TI 與 RI。

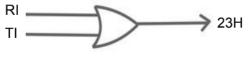


圖 6-6 \ UART 中斷

## 中斷優先等級暫存器(IP暫存器)

IP 暫存器為一個 8 位元的定址暫存器,其中各位元如下表格所示:

表 6-5、IP 暫存器

	7	6	5	4	3	2	1	0
IP	-	-	PT2	PS	PT1	PX1	PT0	PX0

• IP.0: INTO 之中斷優先等級。

PX0=1 時, INT0 具高優先等級。

PX0=0 時, INTO 不具高優先等級。

• IP.1: TFO 之中斷優先等級。

PT0=1 時,TF0 具高優先等級。

PT0=0 時,TF0 不具高優先等級。

• IP.2: INT1 之中斷優先等級。

PX1=1 時, INT1 具高優先等級。

PX1=0 時, INT1 不具高優先等級。

• IP.3:TF1 之中斷優先等級。

PT1=1 時, TF1 具高優先等級。

PT1=0 時, TF1 不具高優先等級。

• IP.4: 串列埠之中斷優先等級。

PS=1 時,串列埠具高優先等級。

PS=0 時, 串列埠不具高優先等級。

• IP.5 (8052 才有): TF2 之中斷優先等級。

PT2=1 時, TF2 具高優先等級。

PT2=0 時, TF2 不具高優先等級。

• IP.6、IP.7:保留。

Reset 後 IP 值均為 0,代表為相同的低層次優先權,若設定為 1 則會 變為高層次優先權。相同層次仍有預設優先順序:INTO>TFO>INT1>TF1>RI/TI 。且 IP 暫存器為可位元定址 (bit addressable )。

### 中斷的應用

#### 設置中斷向量

8051 的中斷向量為上述表格之介紹,各中斷向量之間只有 8 個位址的記憶體空間,一般來說不會在這短短的 8 個位址中撰寫副程式,通常會以 JMP 之指令跳至特定的中斷副程式。

#### 中斷的設定

• 開啟中斷開關(即設定 IE 暫存器)

範例:

要開啟總開關、INTO 開關可使用以下指令:

MOV IE, #10000001B

或使用以下指令:

SETB IE.7

SETB IE.O

若不清楚位置,也可使用直接指定開關名稱的方式使用以下指令:

SETB EA

**SETB** EXO

• 設定中斷優先等級(即設定 IP 暫存器)

範例:

要把 INTO 中斷的優先等級提高可使用以下指令設定中斷信號(即設定 TCON 暫存器):

SETB PX1

• 設定中斷信號(即設定 TCON 暫存器)

範例:

要 INTO 採負緣觸發可使用以下指令:

**SETB** ITO

### • 設定新的堆疊位置

程式的預設堆疊指標是指向 07H 位置(從 08H 開始存放資料)·而 08H 為暫存器庫 1(即 RB1)的位置,為避免衝突,會將堆疊指標改至其他地方。 範例:

要把堆疊移到 30H 可使用以下指令:

**MOV SP, #30H** 

### 中斷副程式

跟其他副程式之差異為,其結尾要使用 RETI。

## 4. 實驗內容

利用一顆外接按鈕實現外部中斷,並藉由 LED 之閃爍呈現結果。

## 5. 實驗電路圖

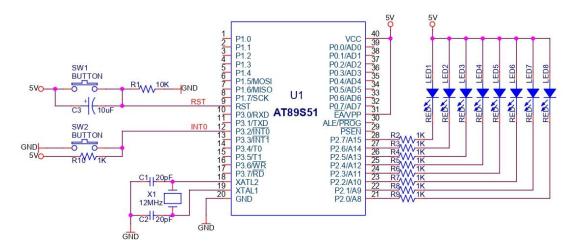


圖 6-7、實驗六基礎題參考電路圖

# 6. 軟體流程圖

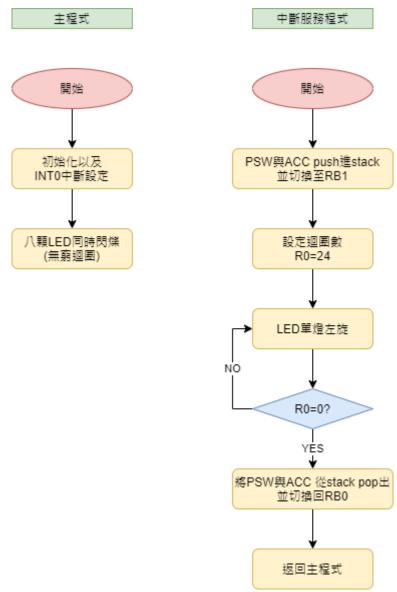


圖 6-8、實驗六基礎題參考軟體流程圖

## 7. 範例程式碼

```
1
                  ORG 00H
                                          ; code start from 000h
 2
                  SJMP MAIN
                                          ; jump to MAIN
 3
                  ORG 03H
                                          ; vector address for INTO
 4
                  SJMP INTO_ISR
                                          ; jump to INTO_ISR
 5
                                          ;after vector table space
                  ORG 030H
 6
   MAIN:
                                          ; enable EA and EXO
                  MOV IE, #10000001B
 7
                  MOV SP, #30H
                                          ; stack start from #30H
 8
                  SETB ITO
                                          ; falling edge-triggered
                  MOV A, #00000000B
 9
                                          ; set ACC as 0000000B
10
    LOOP:
                  MOV P2, A
                                          ; P1 = A(LED output)
11
                  CALL DELAY
                                          ; call delay function
12
                                          ; reverse A
                  CPL A
13
                  SJMP LOOP
                                          ; infinite loop
14
    INTO ISR:
                  PUSH PSW
                                          ; push PSW into stack
15
                  PUSH ACC
                                          ; push ACC into stack
16
                  SETB RSO
                                          ; switch to RB1
                                          ; set ACC as 11111110B
17
                  MOV A, #11111110B
18
                  MOV R0,#24
                                          ; loop counter = 24
    ROTATE L:
                                          ; P1 = A(LED output)
19
                  MOV P2, A
20
                  CALL DELAY
                                          ; call delay function
21
                  RLA
                                          ; rotate left
22
                  DJNZ RO, ROTATE_L
                                          ; loop until RO is O
23
                  POP ACC
                                          ; pop out ACC from stack
24
                  POP PSW
                                          ; pop out PSW from stack
25
                  RETI
                                          ; return from ISR
                  MOV R7, #200
26
   DELAY:
27
    D1:
                  MOV R6, #250
28
                  DJNZ R6, $
29
                  DJNZ R7, D1
30
                  RET
                                          ; return
                  END
                                          ; end the code
```

## 8. 整理的題目,選擇/是非題