# Lab 9

# 旋轉LED

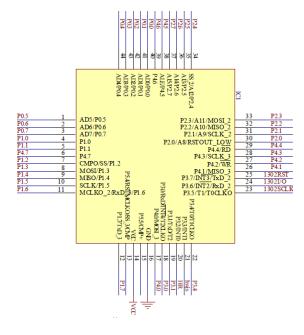
# 一、實驗目的

了解外部中斷原理與大型TABLE之讀取,並基於外部中斷準確控制LED畫面顯示。

## 二、實驗內容

### A. 旋轉LED模組

該模組中自帶微控器STC15F2K32S2,屬於8051系列,所以控制方法與其他實驗課程中所使用的MCS-51開發板雷同,最大的差異之處在該控制器共包含5個I/O PORT,詳細規格且參考「STC15F2K32S2 datasheet」,STC15F2K32S2腳位如圖1所示。模組外觀如圖2所示。



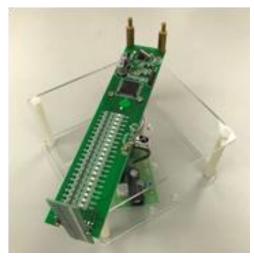


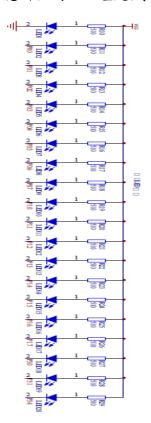
圖1、STC15F2K32S2 腳位圖

圖2、旋轉LED模組圖

本實驗共使用四個I/O PORT, PO與P1用於控制水平的LED, 電路圖如圖3所示; P2與P4用於控制垂直的LED, 電路圖如圖4所示。其中,水平與垂直的LED皆為共陽極電路,當給予低電位時,相對應腳位的LED發亮,而當給予高電位時,

■微算機原理與實驗講義

相對應腳位的LED燈熄滅。



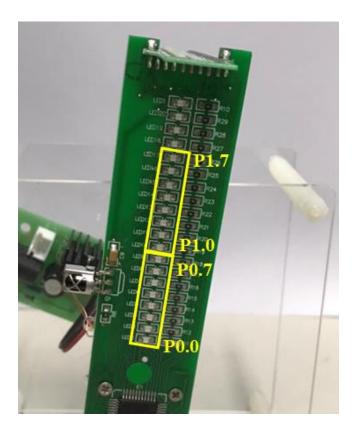
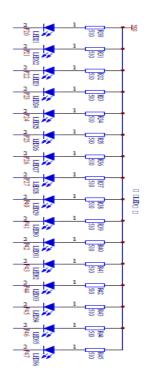


圖3、旋轉LED模組-水平的LED電路圖



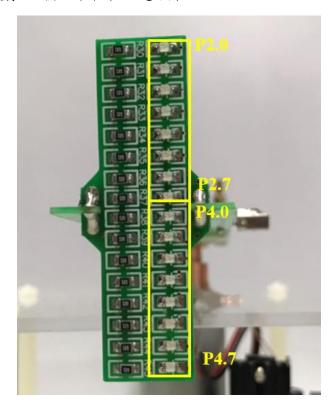


圖3、旋轉LED模組-垂直的LED電路圖

■微算機原理與實驗講義

本實驗中,將利用視覺暫留的原理,在短時間內讓不同的LED閃爍,並基於 外部中斷的使用,準確控制顯示畫面的起始位置,讓文字固定的呈現在旋轉屏幕 上。下為Delay time的範例程式與TABLE,在範例中,將呈現「別當我」三個字, 字型大小16\*16。請注意TABLE的擺放方式,第一個Byte輸出至P2,第二個Byte 輸出至P4,讀取TABLE的方式與搖搖棒實驗相同,請自行參閱講義。 ;=====Delay time for image or word leave on the screen====== DELAY: MOV R7,#10 DELAY1: MOV R6,#40 DELAY2: DJNZ R6,DELAY2 DJNZ R7, DELAY1 RET ;别 0FFH,07FH,0C1H,0BFH,0DDH,0CFH,05DH,0F0H, 0DDH,0BDH,0DDH,07DH,0DDH,0BDH,0C1H,0C1H, 0FFH,0FFH,0FFH,007H,0F0H,0FFH,0BFH, 0FFH,07FH,000H,080H,0FFH,0FFH,0FFH,0FFH ;當 0DFH,0FFH,0E7H,0FFH,0F7H,003H,015H,0AAH, 0D3H,0AAH,0D7H,0AAH,0D7H,0AAH,0D0H,082H,

:我

### **Microcomputer Systems and Lab**

0D7H,0AAH,0D7H,0AAH,0D3H,0AAH,015H,0AAH,

0F7H,003H,0D7H,0FFH,0E7H,0FFH,0FFH,0FFH,

■微算機原理與實驗講義

0DFH,0FFH,0DBH,0F7H,0DBH,0B7H,0DBH,07BH,

001H,080H,0DCH,0FDH,0DDH,0BEH,0DFH,0BFH,

0DFH,0DFH,000H,0ECH,0DFH,0F3H,0DDH,0EBH,

0D3H,0DDH,05FH,0BEH,0DFH,007H,0FFH,0FFH,

#### **B. NOTE**

- (1) 外部中斷請使用「負緣觸發」。
- (2) 在原設定中,Keil無法辨認P4,因此在寫程式時,P4要寫成記憶體位址的形式,記憶體位址為OCOH。
- (3) 旋轉LED的旋轉方向為逆時針,請各位在讀取TABLE時要考慮進去,否則 將會影響結果。

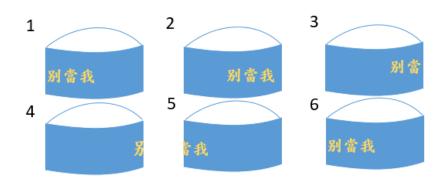
# 三、實驗要求

### A. 基本題

請自行決定三個字顯示在側邊的LED,每次旋轉的顯示位置需固定。平面 LED需在未進入中斷時亮PO所有的LED,P1則全關;進入中斷後相反。

### B. 進階題

延續基本題,用基本題的字做出向右移動的效果,需要作出隱沒的效果,並且重複顯示,如下圖所示:



### C. 加分題

於實驗課公布

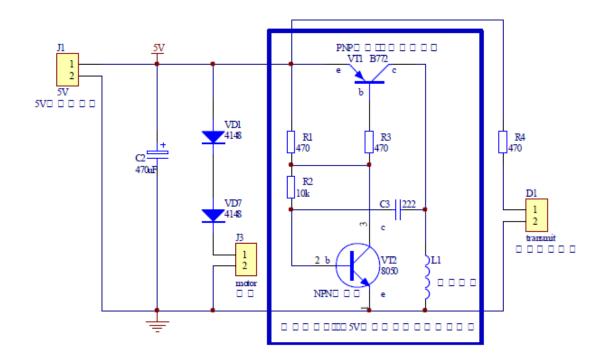
■微算機原理與實驗講義

# 四、問題與討論:

(1) 顯示字數超過8字以上,TABLE將會儲存超過255 bytes,若使用讀TABLE的範例程式,一個暫存器將會沒辦法讓DPTR使用到TABLE內所有的資料,請問該如何克服,請盡可能描述你的想法。

### P.S.實驗結報中,可不必附上TABLE部分。

## 五、附錄 旋轉LED模組電路圖:



J1: 5V 电源输入端 J

J3: 电机接入端

Ll:初级线圈接入端

D1: 红外发光管接入端

注: 底盒上的红外发光二极管,需对准旋转主板的红外接收管,红外发光二极管点亮后可通过摄像头看是否发光判 断是否正常运行。

旋转 LED 主控板

