

汇编部分

1 个字(word)是 2 个字节(byte), 1 个字节是 8 位(bit)

8086 的常用寄存器

AH/AL	AX	数据寄存器	通用寄存器
BH/BL	BX		
CH/CL	CX		
DH/DI	DX		
SP	堆栈指针	指针寄存器	
BP	基址指针		
SI	源地址	变址寄存器	
DI	目的地址		
IP	指令指针	控制寄存器	
FLAGS	标志寄存器		
CS	代码段	段寄存器	
DS	数据段		
SS	堆栈段		
ES	附加段		

8086 的标志寄存器 FLAGS

最低字节就是最低的 byte, 只看最后 8 位;

一共 8 位的结果看全部 8 位, 一共 16 位的结果看后 8 位;

状态标志	含义
进位标志 CF	当 无符号整数 加减运算的最高有效位进位(加法)或借位(减法)时 CF = 1, 否则 CF = 0;
奇偶标志 PF	当运算结果的 最低字节 中, 1 的个数为零或偶数时 PF = 1; 否则 PF = 0;
辅助进位标志 AF	当运算结果的 最低字节 (同 PF)中低位的一半向高位(看最后 8 位的低 4 位向高 4 位)有进位或借位时, AF=1; 该标志与操作数长度无关, 只看最低字节中间那两位就行;
零标志 ZF	若运算结果为 0 则 ZF = 1, 否则 ZF = 0;
符号标志 SF	若运算结果最高位为 1 则 SF = 1, 否则 SF = 0;
溢出标志 OF	当 有符号整数 加减结果有溢出则 OF = 1, 否则 OF = 0; 对于程序员, 无符号数关心进位, 有符号数关心溢出, 相同符号数相加后符号相反(如正+正=负), 则有溢出; 对于处理器硬件判断, 最高位和次高位同时进位或不进位, 则无溢出; 反之则有溢出;
方向标志	仅用于串操作指令, 控制地址的变化方向:

状态标志	含义
DF	1. 设置 DF = 0, 每次串操作后的存储器地址就自动增加, 即从低向高地址处理数据串; 2. 设置 DF = 1, 每次串操作后的存储器地址就自动减少, 即从高向低地址处理数据串; 3. 可以执行 CLD 指令设置 DF = 0; 执行 STD 指令设置 DF = 1;
中断允许标志 IF	主要针对外中断中可屏蔽中断的开放或禁止: 1. 当 IF=1 时, CPU 允许响应可屏蔽中断, 中断当前程序, 转去执行中断处理程序; 2. 当 IF = 0 时, 则不允许响应可屏蔽中断; 3. 可以执行 STI 指令设置 IF=1; 执行 CLI 指令设置 IF=0;
追踪标志 TF	用于单步调试程序: 1. 当 TF=1 时, 在执行完一条指令后, 产生单步中断; 这在 DEBUG 调试程序状态下, 可以使指令单步运行, 可逐一检查各寄存器内容, 标志状态、存储器的检查或修改等; 2. 追踪标志 TF=1 时为调试程序时所用, 当程序调试成功后让 TF=0, CPU 正常工作不产生单步中断;

8086 存储器的组织

分段方式, 20 位的物理地址由 16 位的段地址和 16 位的偏移地址形成, 每个段的最大寻址空间为 64KB;

课件把“存储单元的内容”记为存储地址加括号() 编程时用 [];
X 单元中存放着 Y, 而 Y 是另一个存储单元的地址, 则 Y 单元的内容表示为 (Y) = ((X));

例: 存储单元的地址

已知:

(0004H) = 5678H

字地址 字内容

(0004H) = 78H

字节地址 字节内容

问:

((0004H)) = ?

地址的地址 字或字节内容

78H	0004H
56H	0005H
34H	0006H
12H	0007H
1EH	5678H
2FH	5679H

8086 缺省段 + 偏移寻址组合

记偏移寄存器→段寄存器方向;

段寄存器	偏移寄存器	用途
CS 代码段	IP	指令寻址
DS 数据段	BX, DI, SI 或 16 位数	数据寻址
SS 堆栈段	SP 或 BP	堆栈寻址
ES 附加段	DI	目标串寻址

操作数寻址总结

做题注意一下哪边是高地址，哪边是低地址

- 立即数寻址 MOV AX , 3069H
- 寄存器寻址 MOV AL , BH
- 直接寻址 MOV AX , [2000H]
- 寄存器间接寻址 MOV AX , [BX]
- 寄存器相对寻址 MOV AX , NUM [SI]
- 基址变址寻址 MOV AX , [BP][DI]
- 有效地址 = $\begin{pmatrix} (BX) \\ (BP) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} (SI) \\ (DI) \end{pmatrix}$ 段地址在数据段DS 段地址在堆栈段SS
- 相对基址变址寻址 MOV AX , MASK [BX][SI]

8086 的伪指令

段定义伪操作 SEGMENT, ENDS

程序由 4 个逻辑段组成：数据段 DATA、堆栈段 STACK、附加段 EXTRA 和代码段 CODE；

指定段地址伪指令 ASSUME（给程序员看的）

伪指令的格式：ASSUME <段寄存器名>:<段名>

程序结束伪操作 END

```
code segment      ; 定义代码段
    assume cs:code, ds:data, es:extra
start:
    mov ax, data
    mov ds, ax      ; 段地址 -> 段寄存器
    ...
code ends
end start
```

数据定义及存储器分配伪操作 DB、DW、DD、DQ、DT

分别定义字节、字、双字、8 字节、10 字节

复制操作符 DUP，表示操作数重复若干次

例：DB 2 DUP (0,2 DUP(1,2),3)
= 2 DUP (0, 1, 2, 1, 2, 3)
= (0, 1, 2, 1, 2, 3, 0, 1, 2, 1, 2, 3)

表达式赋值伪操作 EQU

=可以对一个符号重复定义，EQU 不能对同一个符号重复定义

地址计数器与对准伪操作 \$

在数据段等于地址计数器的当前值，在代码段等于当前正在汇编的指令的地址

```
BUF2 DW 1,2,3,4,5
CNT2 EQU ($-BUF2)/2 ; (/2 后等于数组元素个数)
ORG $+8 ; 跳过 8 个字节的存储区
JNE $+6 ; 转向地址是 JNE 的地址 +6
JMP $+2 ; 转向下一条指令
```

表达式操作符

主要是对常量进行运算

运算符类型	运算符及说明
算术运算符	+, -, *, /、MOD (取余数)
逻辑运算符	AND (与)、OR (或)、XOR (异或)、NOT (非)
位移运算符	SHL (逻辑左移)、SHR (逻辑右移)

运算符类型	运算符及说明
关系运算符	EQ (=)、NE (!=)、GT (>)、LT (<)、GE (>=)、LE (<=)

数值回送操作符 OFFSET、SEG、LENGTH、SIZE

OFFSET 取变量的偏地址，SEG 取变量段地址

```
MOV DX, SEG FUNC
```

LENGTH 取由 DUP 定义的变量的单元数（其他情况等于 1）

SIZE 取由 DUP 定义的变量的字节数（其他情况等于 1）

属性修改伪指令 PTR

新属性 PTR（旧属性的）表达式，用于暂时改变内存变量或标号的原有属性，BYTE PTR 表示字节，WORD PTR 表示字

程序段前缀结构 FAR

把整个程序定义成一个 FAR 型过程（或子程序），该过程能够让其它汇编文件中的段来调用（near 不能）

```
NAME PROC [TYPE]
; ...
NAME ENDP
```

8086 的指令系统

传送指令 MOV

寄存器 REG: AX, AH, AL, DI, SI, BP, SP 等
段寄存器 SREG: DS, ES, SS
存储器 memory: [BX], [BX+SI+7], 变量等;
立即数 immediate: 5, -24, 3Fh, 10001101b 等

注意：CS 只能作为操作源，MOV CS,AX 会报错 MOV AX,CS 可以

数据交换指令 XCHG

XCHG OPR1, OPR2 操作是交换 OPR1 和 OPR2 的值

规定实施必须有一个在寄存器中

换码/查表指令 XLAT 或 XLAT OPR

这两个指令默认了操作数，执行操作：(AL) ← (BX + AL)

```
MOV BX, OFFSET TABLE ; 令 BX=0040H
MOV AL, 3
XLAT TABLE ; 指令执行后：(AL)=33H
```

地址传送指令 LEA、LDS、LES

LEA REG, SRC 是把 SRC 的有效地址 EA 送到 REG

LDS REG, SRC 是把源操作数存放的地址指针段基址:偏移地址的低 16 位送入目标寄存器，高 16 位送入 DS 段寄存器

LES REG, SRC 是把源操作数存放的地址指针段基址:偏移地址的低 16 位送入目标寄存器，高 16 位送入 ES 段寄存器

标志寄存器传送指令 LAHF、SAHF、PUSHF、POPF

分别是标志位低字节送 AH 指令，AH 送标志位低字节，标志位 2 字节进栈，栈顶 2 字节送标志位

加法指令：ADD、ADC、INC

分别是加法，带进位加法，+=1

减法指令：SUB、SBB、DEC、NEG

分别是减法，带借位减法，-=1，求补码

比较指令 CMP

CMP OPR1, OPR2 执行的是 (OPR1) - (OPR2), 但不保存结果只影响标志位, 配合条件跳转指令使用

乘法指令 MUL、IMUL SRC / 除法指令 DIV、IDIV

执行操作:

字节操作数 (AX) ← (AL) * (SRC)

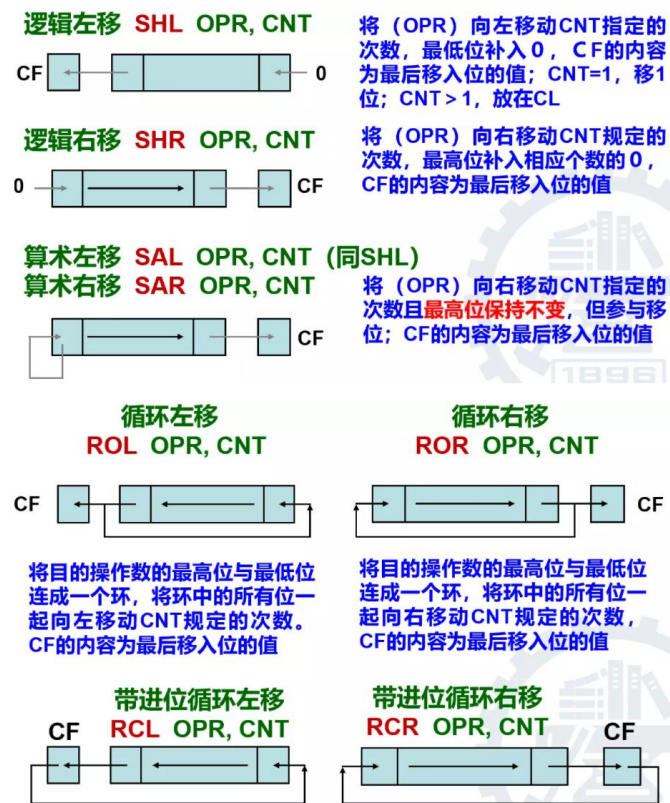
字操作数 (DX, AX) ← (AX) * (SRC)

逻辑运算指令 AND、OR、NOT、XOR、TEST

TEST 是取两个操作符按位与, 配合条件跳转指令

移位指令 SHL、SHR、SAL、SAR、ROL、ROR、RCL、RCR

不能用立即数寻址



无条件转移指令 JMP

条件转移指令 JZ/JNZ、JE/JNE、JS/JNS、JO/JNO、JP/JNP、JB/JNB、JL/JNL、JBE/JNBE、JLE/JNLE、JCXZ

指令名	转移条件	说明
JZ/JE	ZF=1	相等/为零转移(=)
JNZ/JNE	ZF=0	不相等/不为零转移(≠)
JS	SF=1	为负转移
JNS	SF=0	为正转移
JO	OF=1	溢出转移
JNO	OF=0	不溢出转移
JP/JPE	PF=1	偶数个 1 转移
JNP/JPO	PF=0	奇数个 1 转移
JB/JBAE/JC	CF=1	低于转移(<)
JNB/JAE/JNC	CF=0	不低于转移(≥)
JBE/JNA	CF=1 或 ZF=1	不高于转移(≤)
JNBE/JA	CF=0 且 ZF=0	高于转移(>)
JL/JNGE	SF≠OF	小于转移(<)
JNL/JGE	SF=OF	不小于转移(≥)
JLE/JNG	(SF≠OF) 且 ZF=1	不大于转移(≤)
JNLE/JG	(SF=OF) 且 ZF=0	大于转移(>)

无符号数
A: 高于
B: 低于
E: 等于

有符号数
G: 大于
L: 小于
E: 等于

循环指令 LOOP、LOOPZ/LOOPE、LOOPNZ/LOOPNE

共同前提 CX≠0, 分别是循环, 为 0 或相等时循环, 不为零不相等时循环;

子程序调用和返回指令

段内直接调用: CALL DST, 其中 DST 为子程序名

执行操作:

(SP) ← (SP) - 2 ; 断点压入堆栈

((SP)+1, (SP)) ← (IP) ; 主程序地址压栈

(IP) ← (IP) + 16 位位移量

注意: IP 为 Call 指令的下一条指令的地址, 其与 DST 子程序的地址间的相对地址或位移量是固定的

段内间接调用: CALL DST, 其中 DST 为寄存器如 BX, 或存储器地址 WORD PTR [BX]

执行操作:

(SP) ← (SP) - 2

((SP)+1, (SP)) ← (IP)

(IP) ← (EA) (DST 为内存地址)

段内近返回: RET

功能: 将堆栈中保存的 2 字节断点的偏移地址恢复到 IP

执行操作: (IP) ← ((SP)+1, (SP)) (SP) ← (SP) + 2

段内带立即数近返回: RET EXP

功能: EXP 表示, 弹出断点之后, 使 SP 内容再回退 EXP 个字节单元, 作用是使断点之后的 EXP 个字节单元数据失效

中断与中断返回指令 INT、INTO、IRET

分别是调用中断号, 溢出中断, 中断返回

几个常用的 BIOS 和 DOS 中断

中断号	调用参数	功能
INT 16H	AH=00H	从键盘读一字符, AL=字符码, AH=扫描码 (对应键盘的物理按键情况)
	AH=01H	读键盘缓冲区字符, 若 ZF=0, AL=字符码, AH=扫描码; 若 ZF=1, 缓冲区空
	AH=02H	读键盘, AL=键盘状态字节
INT 21H	AH=01H	从键盘输入一个字符并回显在屏幕上, AL=字符
	AH=06H DL=0FFH	若有字符可取, AL=字符, ZF=0 若无字符可取, AL=0, ZF=1
	AH=07H	从键盘输入一个字符不回显, AL=字符
	AH=08H	从键盘输入一个字符不回显, AL=字符
	AH=0AH	输入字符串, DS:DX=缓冲区首址
	AH=0BH	读键盘状态, AL=0FFH 有键入, AL=00 无键入
	AH=4CH	返回操作系统
	AH=02H	显示字符, DL=待显示字符
	AH=06H	显示字符, DL=待显示字符
	AH=09H	显示字符串, DS:DX=串地址, 串必须以 \$ 结束
	AH=35H	读中断向量, AL=向量号, ES:BX=中断向量
	AH=25H	写入中断向量, AL=向量号, DS:DX=中断向量

接口部分

IN 指令: 从 I/O 端口向 AL(8 位数据)或 AX (16 位数据) 输入字节(字)

OUT 指令: 从 AL(8 位数据)或 AX (16 位数据) 向 I/O 端口输出字节(字)

I/O 指令使用格式

```
out8 macro port, val
    mov dx, port
    mov al, val
    out dx, al
endm
```

```
in8 macro val, port
    mov dx, port
    in al, dx
    mov val, al
endm
```

I/O 端口地址固定式译码设计

例: 设计一个地址为2F8H的地址译码电路

分析: 这是一个单端口的地址译码电路, 不需要产生片选CS, 采用全译码方法

表8.4 单端口地址2F8H的地址线取值

地址线	0	0	A ₉	A ₈	A ₇	A ₆	A ₅	A ₄	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀
二进制	0	0	1	0	1	1	1	1	1	0	0	0
十六进制	2				F				8			

例: 使用74LS138 (3-8译码器) 设计一个系统板上的地址译码电路, 每个接口芯片内部的端口数目为32个, 每个芯片的基址为00H、20H、40H、60H、80H、A0H、C0H、E0H。(只有A9-A0参与译码, 其余地址线为0)。

分析: 系统板上的I/O地址分配在000~0FFH范围内, 故只使用低8位地址, 则A9和A8应赋0值。为了实现每个接口芯片内部拥有32个端口, 只要留出5根低位地址线不参加译码, 即地址线低5位作为芯片内部端口译码 $32=2^5$, 其余的高位地址线作为74LS138输入线参加译码, 或作为控制线控制译码是否有效即可。其控制/译码线与地址线的分配如下:

地址线	0	0	A ₉	A ₈	A ₇	A ₆	A ₅	A ₄	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀
用途	控制		片选			片内端口寻址						
十六进制	0H		0~7H			0~1FH						

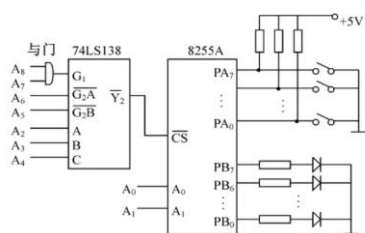
例: 留有 2 个地址线, 可以片内寻址 4 个

使能端确定 A8-A5=1100, ABC=010

范围 188H-18BH

A ₉	A ₈	A ₇	A ₆	A ₅	A ₄	A ₃	A ₂	A ₁	A ₀
0	1	1	0	0	0	1	0	x	x

2、一个系统的地址译码使用74LS138实现,除图中的地址线外,其余地址线为0电平,请问8255的端口地址是多少?



可编程并行接口芯片 82C55A

外部特性: 端口地址依次为: A 口, B 口, C 口, 命令口

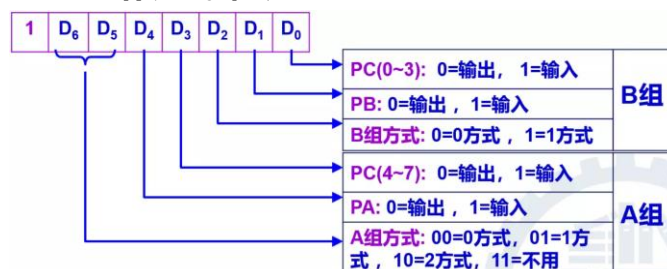
- D₀~D₇: 双向数据线, 用于 CPU 向 8255A 发送命令、数据和 8255A 向 CPU 回送状态、数据等。
- \overline{CS} : 片选信号, 低电平有效。
- A₁, A₀: 片内端口地址信号可以形成 4 个端口地址。
- \overline{RD} : 读信号, 低电平有效。
- \overline{WR} : 写信号, 低电平有效。
- RESET: 复位信号, 高电平有效。它清除控制寄存器, 并将 8255A 的 A、B、C 三个 8 位端口均置为 0 方式输入, 直到在初始化程序段中用方式命令才能改变, 使其进入用户所选的状态。

8255 的工作方式

(只讲过) 方式 0: 基本输入/输出方式

- 单向 I/O, 一次初始化只能指定端口 (PA、PB 和 PC) 作输入或输出, 不能指定端口同时又输入又输出
- 适用于无条件或查询方式传送, 不能用中断方式交换数据
- A 端口: 数据端口, 8 位并行
- B 端口: 数据端口, 8 位并行
- C 端口: 数据端口, 4 位并行(分高 4 位和低 4 位), 或作位控, 按位输出高/低电平

8255 工作方式命令



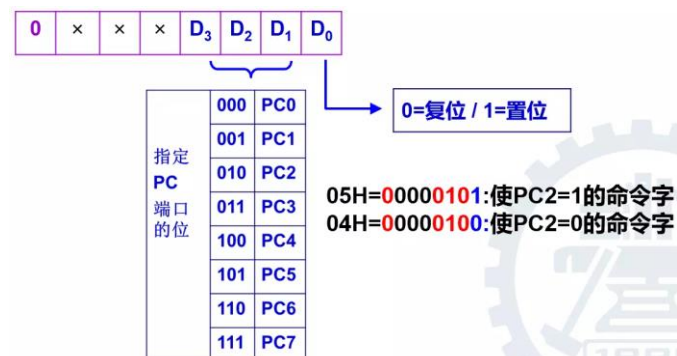
例: 把 A 口指定为 1 方式, 输入, C 口上半部为输出; B 口指定为 0 方式, 输出, C 口下半部定为输入, 则工作方式命令代码是: 10110001B=B1H

MOV DX, 303H ; 8255A 命令口地址(假设)

MOV AL, 0B1H ; 初始化命令

OUT DX, AL ; 送到命令口

8255 的 C 端口按位置位/复位命令



05H=00000101:使PC2=1的命令字
04H=00000100:使PC2=0的命令字

可编程定时/计数器 82C54A

外部特性：8254 是 8253 的升级版，端口地址依次为通道 0，通道 1，通道 2，命令寄存器

- 数据线：D0-D7
- 地址线：片选 \overline{CS} ，片内地址 A0、A1
- 控制线： \overline{WR} 、 \overline{RD}
- 时钟信号：CLK0-CLK2
- 门控信号：GATE0-GATE2
- 输出信号：OUT0-OUT2

8254 的命令字：使用同一个端口，按方式命令在先，其它命令在后的顺序写入端口

8254 方式命令

初始化 82C54A，包括选定计数通道、设定工作方式、确定字节读写顺序以及计数值码制

D ₇	D ₆	D ₅	D ₄	D ₃	D ₂	D ₁	D ₀
计数器选择		读写字节数		工作方式		码制	

位数	功能和取值
D7-D6	计数器选择 D7D6=00，选择 0 号计数器； D7D6=01，选择 1 号计数器； D7D6=10，选择 2 号计数器； D7D6=11，无效；
D5-D4	设置读写字节数 D5D4=00，锁存命令 计数器值复制到锁存器，D3~0 无效； D5D4=01，仅读/写一低字节，高字节为 0 D5D4=10，仅读/写一高字节，低字节为 0 D5D4=11，一次读/写 2 个字节，先低字节，后高字节
D3-D1	工作方式 D3D2D1=000，选择 0 方式； D3D2D1=001，选择 1 方式； D3D2D1=X10，选择 2 方式； D3D2D1=X11，选择 3 方式； D3D2D1=100，选择 4 方式； D3D2D1=101，选择 5 方式；
D0	码制 D0=0，选择二进制计数； D0=1，选择十进制 BCD 计数；

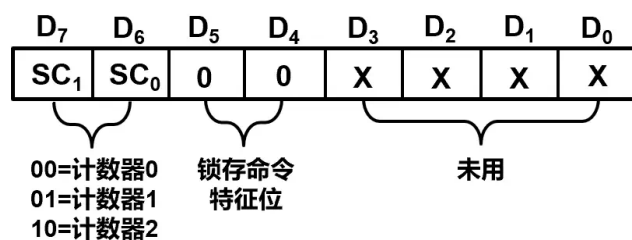
计数码制：用二进制计数，直接写十进制值不加 H

；计数初值设为 10

out8 command_addr, 00110100B

out16 cn0, 10

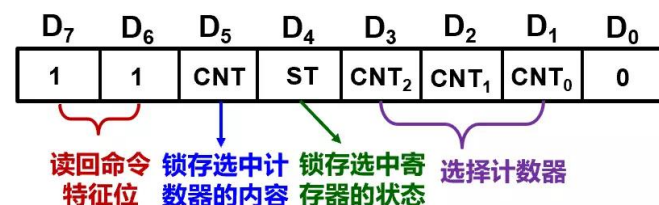
8254 锁存命令



Q：读当前计数值为什么要先锁存计数值？

A：减 1 计数器是 16 位的，而定时器的数据线是 8 位的，必须读两次才能读出 16 位数据，在两次读操作时可能使减 1 计数器的内容发生变化

8254 读回命令



注意：读回命令只是一个锁存的功能，读还要发一条读命令

D3-D1 用于选择 3 个计数器 1：选中，0：未选中；

D5-D4 用于选择读当前状态还是当前计数值 0：读取，1：不读取

8254 的 6 种工作方式

	方式0	方式1	方式2	方式3	方式4	方式5
OUT输出状态	写入控制字后变0，计数结束变1，并维持至重写控制字或计数初值	写入控制字后变1，GATE上升沿触发变0，开始计数，计数结束变1	写入控制字后变1，计数到1变0，维持一个CLK变1，重装初值继续计数	写入控制字后变1，装入初值且GATE=1则OUT变1，计数到变0，重装初值继续计数，计数到则反向	写入控制字后变1，计数结束变0，维持一个CLK变1	写入控制字后变1，GATE上升沿触发开始计数，计数结束输出一个CLK的负脉冲
初值自动重装	无	无	计数到0重装	根据初值奇偶分别重装	无	无
计数过程中改变初值	立即有效	GATE触发后有效	计数到1或GATE触发后有效	计数结束或GATE触发后有效	立即有效	GATE触发后有效
GATE	0	禁止计数	无影响	禁止计数	禁止计数	无影响
	下降沿	暂停计数	无影响	停止计数	停止计数	无影响
	上升沿	继续计数	从初值开始重新计数	从初值开始重新计数	从初值开始重新计数	从初值开始重新计数
	1	允许计数	无影响	允许计数	允许计数	无影响

计数初值换算方法如下：

产生时间间隔 τ 的时间常数 T_c ：

$$T_c = \frac{\text{要求定时的时间}}{\text{时钟脉冲周期}} = \frac{\tau}{1/\text{CLK}} = \tau \times \text{CLK}$$

产生频率为 f 的信号波形的时间常数 T_c

$$T_c = \frac{\text{时钟脉冲的频率}}{\text{要求的波形频率}} = \frac{\text{CLK}}{f}$$

例：8254 初始化，要求选择 2 号计数器工作在 3 方式，计数初值为 533H（2 个字节）二进制计数

```
MOV DX, 307H ; 命令口
MOV AL, 10110110B ; 2 号计数器的方式命令字
OUT DX, AL
MOV DX, 306H ; 2 号计数器数据口
MOV AX, 533H ; 计数初值
OUT DX, AL ; 先送低字节到 2 号计数器
MOV AL, AH ; 取高字节送 AL
OUT DX, AL ; 后送高字节到 2 号计数器
```

8259 中断实验例程

中断向量指针：指出中断向量存放在中断向量表的地址

中断类型号 $\times 4$ = 中断向量最低字节的指针

中断号 $\times 4$ = 偏移地址 IP

中断号 $\times 4 + 2$ = 段基址 CS

；设置中断向量地址

```
setint macro intno, handler
```

```
    push ds
```

```
    mov ax, 0
```

```
    mov ds, ax ; 数据段定位到 0
```

```
    mov di, intno * 4
```

```
    cli
```

```
    mov bx, offset handler
```

```
    mov [di], bx
```

```
    add di, 2
```

```
    mov bx, seg handler
```

```
    mov [di], bx
```

```
    pop ds
```

```
endm
```

；代码段开始，MIRQ3 的新中断程序

```
twinkle1 proc far
```

```
    push ax
```

```
    cli
```

```
    xor light, 1
```

```
    out8 PA, light
```

```
    inc si
```

```
    out8 M8259, 20h
```

```
    sti
```

```
    pop ax
```

```
    iret
```

```
endp
```

```
start:
```

；定位 DS 到数据段

```
mov ax, data
```

```
mov ds, ax
```

；设置 8255 工作命令

```
out8 cmd, 10000000b
```

；设置中断向量指向新中断程序

```
setint MIRQ3, twinkle1
```

```
setint SIRQ10, twinkle2
```

；分别设置主片和从片的中断屏蔽字

```
mask M8259+1, 11110011b
```

```
mask S8259+1, 11111011b
```

```
...
```

中断控制器 82C59A

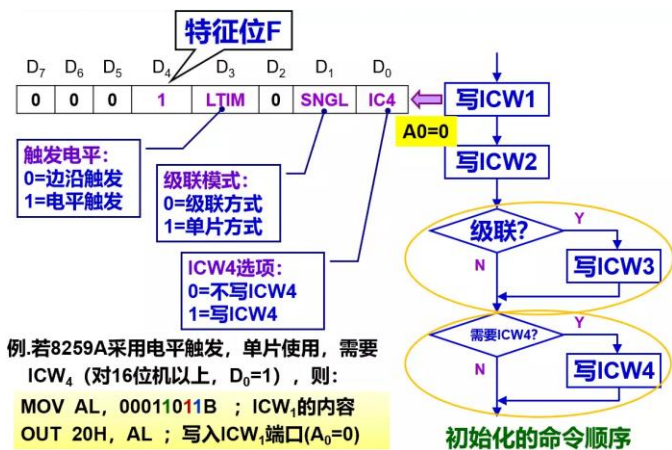
实验箱主片端口地址：20H 和 21H

从片端口地址：0A0H 和 0A1H

8259A 有两类编程命令，初始化命令字 ICW（不允许用户设置）

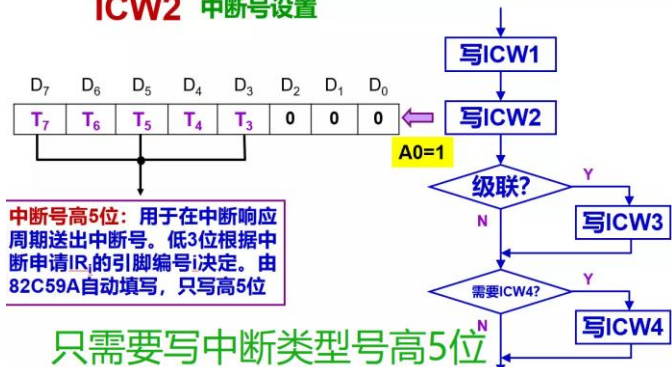
和操作命令字 OCW

ICW1：进行中断触发和单片/多片设置



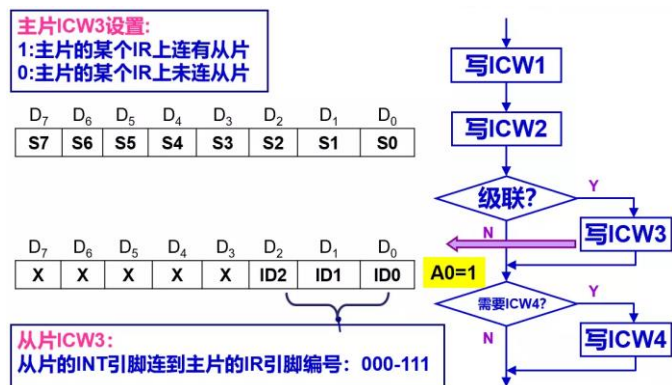
ICW2：进行中断号设置

ICW2 中断号设置



例：中断号 0DH(00001101B)，只需要写 00001000B

ICW3：进行级联设置



例：从片 A 和从片 B 的请求线 INT 连到主片的 IR3 和 IR6

；主片的 ICW3=01001000B=48H

```
MOV AL, 48H ; 主片的 ICW3
```

```
OUT 21H, AL
```

；从片 A 的 ICW3=00000011B=03H

```
MOV AL, 03H ; 从片 A 的 ICW3, 写入 3
```

```
OUT 0A1H, AL
```

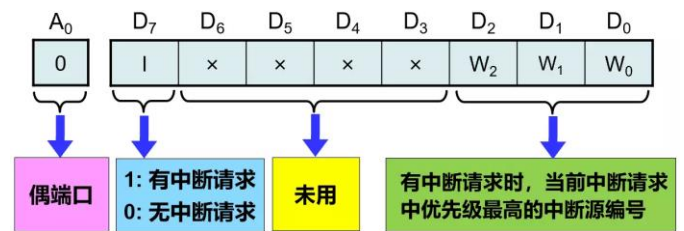
；从片 B 的 ICW3=00000110B=06H

```
MOV AL, 06H ; 从片 B 的 ICW3, 写入 6
```

```
OUT 0A1H, AL
```

ICW4：进行优先级和结束方式设置，一般选红色的

8259 查询字的格式



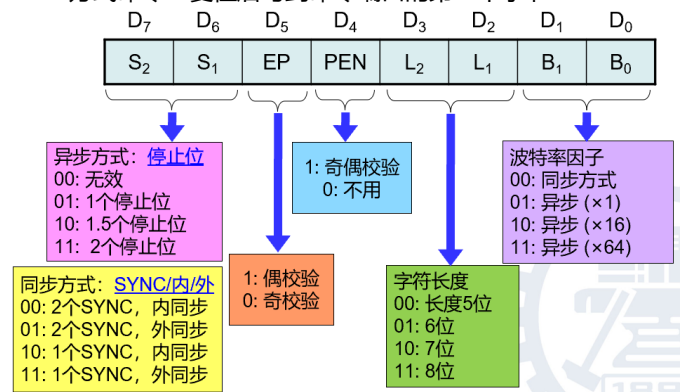
多通道 A/D 转换器 ADC0809

AD 是 0809 的 CS 接的地址

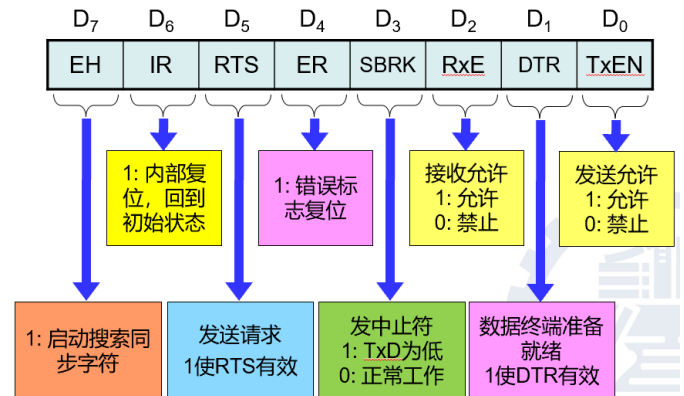
out8 AD, 0 ; 进行假写操作, 使 AD0809 启动转换
in8 buf[di], AD ; 读取 AD0809 转换的数据

通用同步/异步接收发送器 8251A

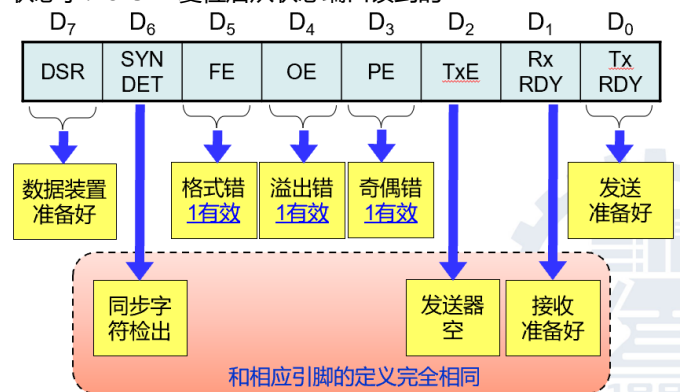
8251 方式命令: 复位后写到命令端口的第一个字节



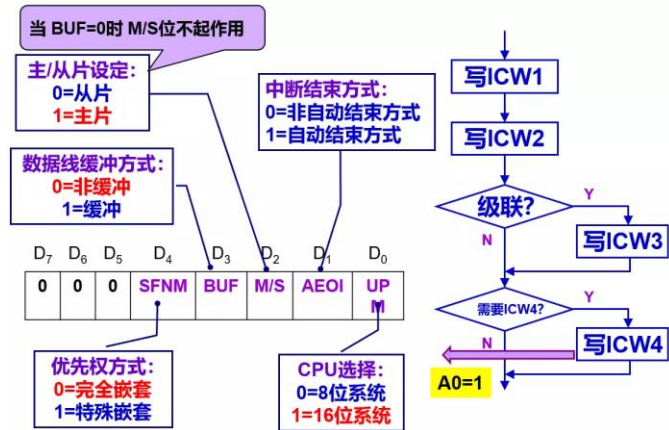
8251 工作命令: 复位后写到命令端口的第二个字节;



状态字: 8251A 复位后从状态端口读到的

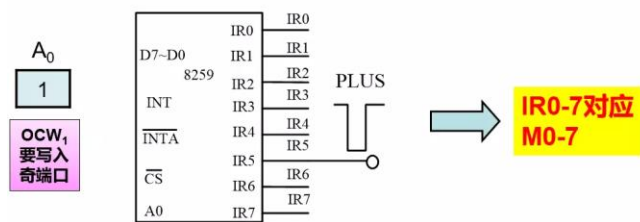
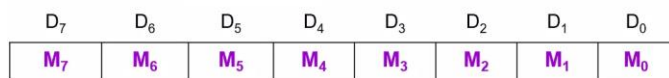


和相应引脚的定义完全相同



OCW1: 进行常规的屏蔽开放操作

0=开放, 1=屏蔽



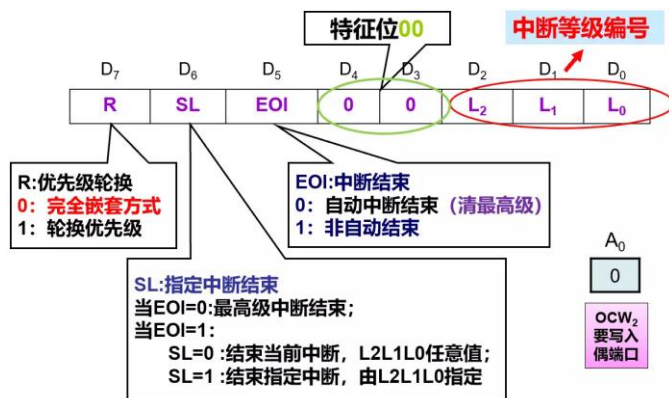
例: 要使中断源 IR3 开放, 其余被屏蔽;

IN AL, 21H ; 回读 21H 端口的内容
AND AL, 11110111B
OUT 21H, AL

OCW2: 进行中断结束和优先级轮换排队操作

用来发中断结束 EOI 命令

out8 M8259, 20h ; 主片最高级非自动结束
out8 S8259, 62h ; 从片指定 IR2 结束



OCW3: 设定屏蔽方式和读取状态

