Registradores do 8051 para programar a comunicação Serial

Controle da Serial:

SCON – Serial Control									
SM0	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI		

SMO – Combinado com SM1, configura um dos 4 modos de operação.

SM1 – Combinado com SM0, configura um dos 4 modos de operação.

SM2 – Utilizado para multiprocessamento para os modos 2 e 3.

REN – Inicia a recepção de dados.

TB8 – Transmissão de um nono bit junto com cada byte transmitido.

RB8 – Recepção de um novo bit junto com cada byte transmitido.

TI – Flag de interrupção para transmissão.

RI – Flag de interrupção para recepção.

Modo	SM0	SM1	Comunicação	Tamanho	Baud-Rate	
0	0	0	Síncrona	8 bits	F _{clock} /12	
1	0	1	Assíncrona	8 bits	Dado por Timer1	
2	1	0	Assíncrona	9 bits	F _{clock} /32 ou /64	
3	1	1	Assíncrona	9 bits	Dado por Timer1	

Power Control Register

PCON – Serial Control								
SMOD	-	-	-	GF1	GF0	PD	IDL	

SMOD – Dobra relação de divisão de frequência na Serial.

GF1 - Bit de uso geral

GF0 - Bit de uso geral

PD – Bit de Power-Down, onde o microcontrolador suspende suas atividades

IDL – Bit de Idle, onde o microcontrolador suspende suas atividades

Exemplo de cálculo de baud-rate (para modos 1 e 3):

Equação para Cálculo do Baud Rate é data por

Baud Rate =
$$\left(\frac{2^{SMOD}}{32}\right) \times (taxa\ de\ overflow\ do\ timer1)$$

Supondo que deseja-se um baud-rate de 9600, com o bit SMOD setado e um cristal oscilador externo de 11,059MHz

$$\left[\frac{1}{\left(\frac{2^{SMOD}}{32}\right)}\right] \times (Baud\ Rate) = \left[\frac{1}{\left(\frac{2^{SMOD}}{32}\right)}\right] \times \left(\frac{2^{SMOD}}{32}\right) \times (frequência\ de\ ovf\ do\ timer1)$$

$$(frequência\ de\ ovf\ do\ timer1) = \frac{(Baud\ Rate)}{\left(\frac{2^{SMOD}}{32}\right)}$$

Aplicando-se os valores

frequência de ovf do timer 1 =
$$\frac{9600}{\left(\frac{2^1}{32}\right)}$$

frequência de ovf do timer1 = 153600Hz

Número de contagens

Número de Contagens =
$$\frac{11059000}{12} \times \frac{1}{153600}$$

Número de Contagens =
$$5.9998 \approx 6$$

Valor a ser carregado no Timer1:

$$Carga\ do\ Timer1 = 256d - 6d = 250d\ ou\ FAh$$