

微算機實驗報告

系級: 資工 114

姓名:洪巧芸

Lab #10

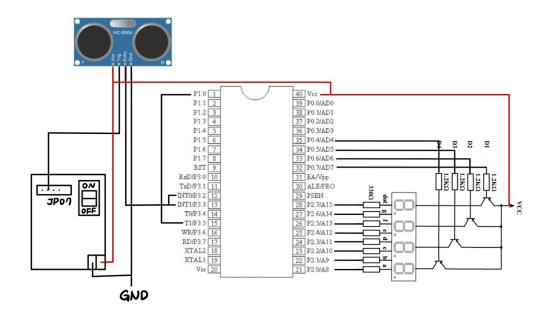
學號:110550143

上課時間:2023/12/12

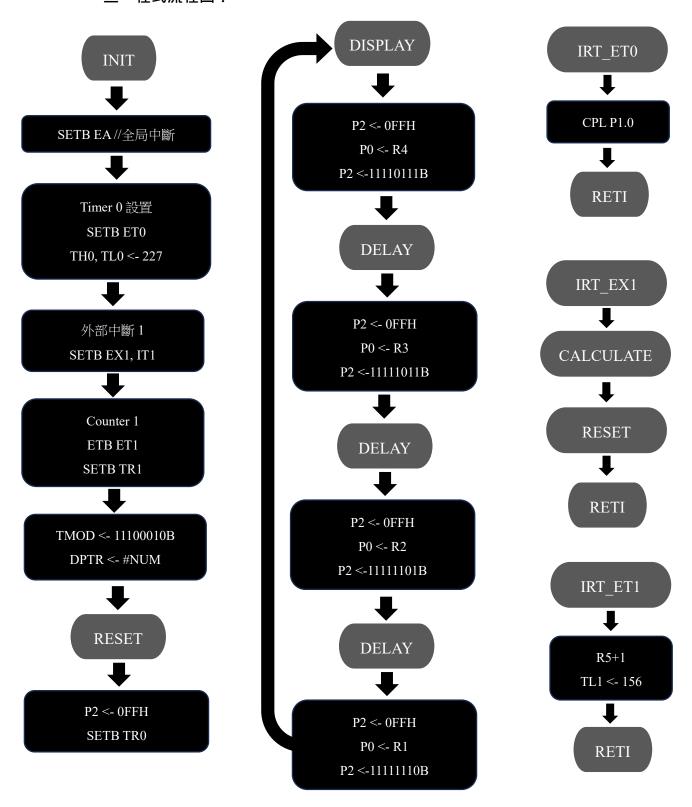
一、實驗目的:

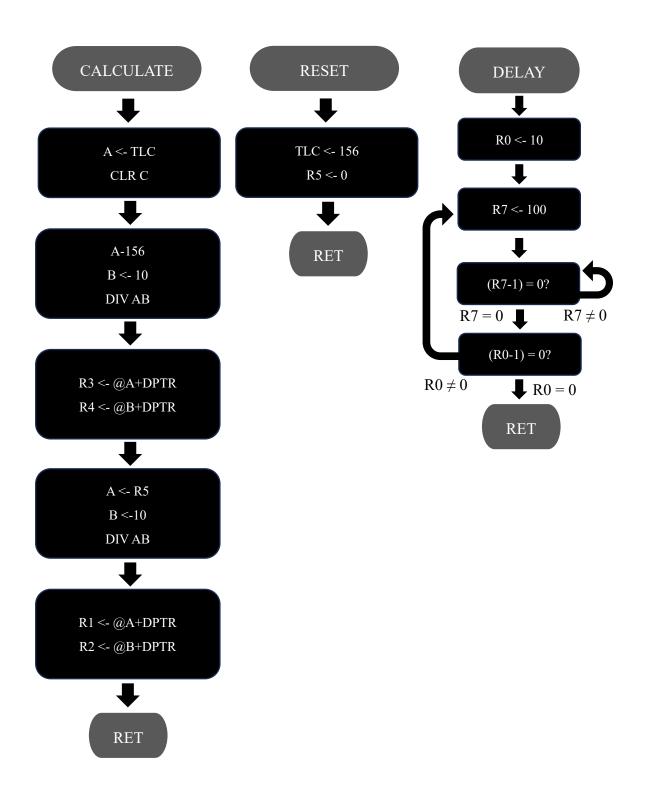
了解 Timer/Counter 工作原理以及相關的控制方法,並將其應用於超音波模組,以音速行徑兩公分所需要的時間為一個 Timer,並在發射音波之後開始計時,並搭配 Counter 來得知直到接收前經過多少個 Timer 來實現測距功能。

二、硬體架構:



三、程式流程圖:





四、問題與討論:

- (1) 有哪些因素會造成頻率計算結果之誤差?
 - <i>Timer 以整數重設,導致時間上的小誤差
 - <ii> Timer 輸出方波和清除旗標的指令執行時延遲
 - <iii> 系統石英震盪器的固有誤差 (ex.製造缺陷和溫度影)
 - <iv>Counter 可能在兩次 Timer 觸發間結束計數
 - (小於一個 Timer 周期的誤差)
- (2) 如果要增加頻率計算的範圍或是計算結果的解析度可以怎樣來設計?
 - <i> 減少 Timer 週期長度以降低 ECHO 結束時間點的誤差 (但會增加頻率計算的下限)
 - <ii>增加 Counter 的紀錄長度,例如使用一個額外的暫存器記錄 TH overflow 次數 (這樣的話資料記錄長度就會變成 24bits),也可以對最高 8bits 的暫存器紀錄溢位次數,進一步增加記錄範圍。

五、程式碼與註解:

45

46

MOV

LCALL

P2, #11110111B

DELAY

```
ORG
            0000H
                      // 程式起始位置
                      // 跳轉至初始化子程序
 2
     LJMP
            INIT
 3
     ORG
            000BH
                      // 定位至 Timer 0 中斷服務程序
                         // 跳轉至 Timer 0 中斷服務程序 (MODE 2)
 4
     LJMP
            ITR_ET0
 5
     ORG
            0013H
                      // 定位至外部中斷 1 中斷服務程序
 6
     LJMP
            ITR EX1
                         // 跳轉至外部中斷 1 中斷服務程序
 7
                      // 定位至計數器 1 中斷服務程序
     ORG
            001BH
 8
            ITR_ET1
     LJMP
                         // 跳轉至計數器 1 中斷服務程序 (MODE 2)
 9
     ORG
            0050H
                      // 其他程式碼存放位置
10
11
     INIT:
12
        //全局中斷
13
                          // 啟用
        SETB
               EΑ
14
        //Timer0中斷設置
15
16
        SETB
               ET0
                          // 啟用
17
        MOV
               TH0, #227
                          // 高位計數器初始值=58ms
18
        MOV
               TL0, #227
                          // 低位計數器初始值=58ms
19
20
        //外部中斷1(回音信號中斷處理)
21
        SETB
               EX1
                          // 啟用
22
                          // 下降沿觸發
        SETB DSP 1
23
24
        //計數器1中斷
                          // 啟用
25
        ETB
               ET1
               TR1
                          // 啟動
26
        SETB
27
        MOV
               TMOD, #11100010B // 配置計時器/計數器模式
28
29
               DPTR, #NUM
        MOV
                           // 設定數碼管顯示表的資料指針
30
31
        LCALL
               RESET
                          // 調用重置子程序
32
        MOV
               P2, #0FFH
                           // 初始化 P2(高電位)
33
        SETB
               TR0
                          // 啟動 Timer 0
     /*顯示循環,逐一更新四個數碼管顯示
36
      (R4->D1, R3->D2, R2->D3, R1->D4)
37
      Step1: 先將P2設定為高電位
38
      Step2: 將要調用的暫存器數值輸出到P0
39
      Step3: 顯示在要顯示的位置(D1-D4)
40
      Step4: 延遲*/
41
     DISPLAY:
42
        //R4->D1
43
        MOV
               P2, #0FFH
                           // P2 高電位
               P0, R4
44
        MOV
```

```
48
         //R3->D2
49
         MOV
                 P2, #0FFH
                             // P2 高電位
50
         MOV
                 P0, R3
51
         MOV
                 P2, #11111011B
52
         LCALL
                DELAY
53
54
         //R2->D3
         MOV
55
                 P2, #0FFH
                             // P2 高電位
56
                 P0, R2
         MOV
57
         MOV
                 P2, #11111101B
                DELAY
58
         LCALL
59
60
         //R1->D4
61
         MOV
                P2, #0FFH
                             // P2 高電位
                P0, R1
62
         MOV
63
         MOV
                 P2, #11111110B
64
         LCALL
                DELAY
65
66
         LJMP
                DISPLAY
                           // 跳回至 DISPLAY
67
68
     ITR_ET0:
69
         CPL
                 P1.0
                            // 反轉 P1.0 的狀態
70
                            // 返回中斷
         RETI
71
72
     ITR_EX1:
73
                            // 調用計算子程序
         LCALL
                CALCULATE
                            // 調用重置子程序
74
         LCALL
                 RESET
75
         RETI
                            // 返回中斷
76
77
     ITR_ET1:
78
         INC
                 R5
                             // R5+1
79
                 TL1, #156
                             // 設定計數器1的閥值
         MOV
80
         RETI
                             // 返回中斷
```

```
82
     /*利用DIV更新A,B的數值後再輸入暫存器
83
     DIV AB \rightarrow A/B = (new)A ...(new)B*/
84
     CALCULATE:
85
         MOV
                A, TL1
86
         CLR
                C
                            // 清除進位標誌
87
88
         //A=A-156, B=10計算(A/B)的商和餘數
         SUBB
89
                A, #156
90
         MOV
                B, #10
91
         DIV
                 AB
92
93
         /*把計算出來的數值對應到Table的相對位置取出
94
         商 -> 放入R3, 餘數 -> 放入R4*/
                A, @A+DPTR
95
         MOVC
96
         MOV
                R3, A
97
         MOV
                A, B
98
         MOVC
                A, @A+DPTR
99
         MOV
                R4, A
```

```
101
          //A=R5, B=10重新計算(A/B)的商和餘數
102
                  A, R5
          MOV
                  B, #10
103
          MOV
                  ΑB
104
          DIV
105
106
          /*把計算出來的數值對應到Table的相對位置取出
107
          商 -> 放入R1, 餘數 -> 放入R2*/
                  A, @A+DPTR
108
          MOVC
          MOV
                  R1, A
109
110
          MOV
                  A, B
111
          MOVC
                  A, @A+DPTR
112
          MOV
                  R2, A
113
          RET
                              // 返回
114
115
      //重新設置
116
      RESET:
117
          MOV
                  TL1, #156
                              // 重置計數器1的閥值
                              // R5歸0
                  R5, #0
118
          MOV
119
          RET
                             // 返回
120
      //延遲
121
122
      DELAY:
123
                  R0, #10
          MOV
124
      DELAY2:
125
          MOV
                  R7, #100
126
      DELAY1:
127
          DJNZ
                  R7, DELAY1
128
          DJNZ
                  R0, DELAY2
129
          RET
130
131
      NUM:
132
          DB 0C0H,0F9H,0A4H,0B0H,099H,092H,082H,0F8H,080H,090H //0-9
133
          END
```

六、心得:

1. 對於上課內容的心得感想:

在看到 Spec 的時候覺得超音波模組很熟悉,之前在電子實驗的時候有接觸過,但當初只是配合電路板使用,並不需要加入程式碼去計算相較精確的數值,因此也沒有想過只是單存的距離測量卻牽扯到 pluse 數量的計算與花費時間。

2. 對於實驗內容的心得感想:

這次的實驗相比之前的我覺得有很大程度的提升,除了對於 Timer 跟 Counter 兩者分別的紀錄數據及功能要有明確的認知外,還需要知道兩者之間的 相互作用,如此一來才能夠順利地計算出距離。在計算完距離後又需要面臨另外一個難題,也就是數字的顯示,需要進行拆分才能夠送入七段顯示器輸出數值,是一次很考驗邏輯的實驗。