## 第7章

# 常用数字接口电路







## 主要内容:

■ 掌握两种可编程并行接口芯片的应用



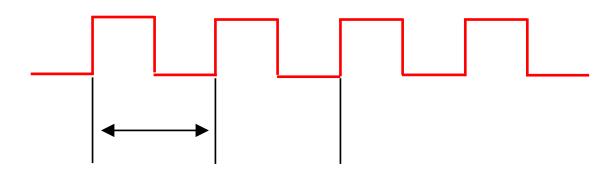
# 可编程定时器8253





## 计数与定时

### 当计数脉冲周期恒定时,计数的同时则实现定时







- 引线功能及计数启动方法
- 6种工作方式及其输出波形
- 应用:
  - 芯片与系统的连接
  - 芯片的初始化编程





### 计数与定时

- 工作基准:
  - 时钟脉冲
- 计数:
  - 加法计数
  - 减法计数
- 定时
  - 计数脉冲为周期恒定时







- 可编程的逻辑器件;
- 非通道型的接口,具有特定功能;
- 可实现计数和定时;
- 工作方式:
  - 减法计数
  - 计数值减为0时输出相应控制信号
  - 输出控制信号的形式可通过软件设置





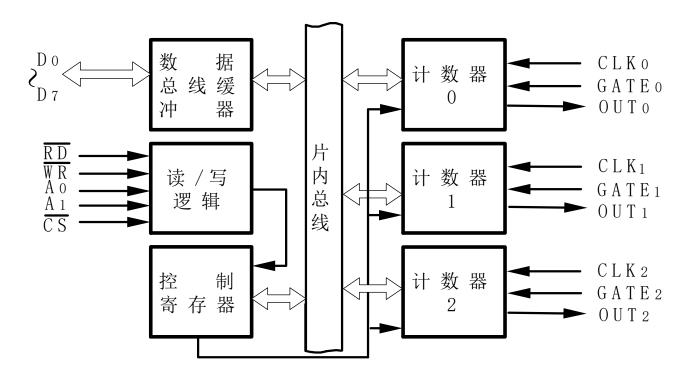
- 连接系统端的主要引线:
  - D0----D7
  - CS
  - RD
  - WR
  - AO, A1
- 连接外设端的主要引线:
  - CLK ----- 时钟脉冲输入
  - GATE ----- 门控信号输入
  - OUT ----- 定时输出

			1	
Do -	8	9		CLKo
D <sub>1</sub>	7	11		GATE0
D2 -	6	10		OUT0
D3 —	5			
D4 -	4	15		CLK1
D5	3	14		GATE1
D6	2	13		OUT1
D7 -	1			
RD —	22	18		CLK2
WR -	23	16		GATE2
A0	19	17		OUT2
A1 -	20	24		Vcc
CS —	21	12		地



## 内部结构特点

■ 具有三个完全相同的、独立的计数/定时器







- 内部3个计数器均为减法计数器 —— 计数初值
  - 根据计数脉冲的频率及需要定时的时间长度确定计数初值
- 每个计数器含 {16位计数寄存器 | 相同端口地址 |

存放计数初值

■ 控制寄存器 — 存放控制命令字



## 外部引线及内部结构

■ 三个可独立工作的16位定时/计数器,一个控制寄存器。共占用4个端口地址,4个端口的地址编码:

<b>A1</b>	<b>A0</b>	
0	0	CNT0
0	1	CNT1
1	0	CNT2
1	1	控制寄存器





### 2. 计数启动方式

由GATE端信号的形式决定

- 软件启动 ——→ GATE端为高电平
- 硬件启动 ——→ GATE端有一个上升沿



### 8253计数/定时器——工作方式

- 方式0——计数结束中断方式
  - 写入0方式工作字
    - OUT变低
  - 写入初值后,CLK经历上升、下降后,才将初值送入计数器执行部件
  - GATE必须为高
  - GATE中途为低,暂时停止计数(维持)
  - 一次性,不重载
  - 装入初值,即启动计数





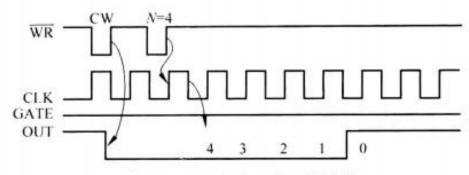
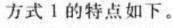


图 7-6 8253 方式 0 的工作波形

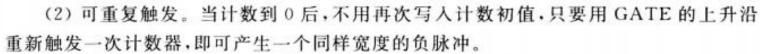
- (1)整个计数过程中,GATE端应始终保持为高电平。若GATE变低,则暂停计数, 直到GATE变高后再接着计数。
- (2) 计数过程中可随时修改计数初值,即使原来的计数过程没有结束,计数器也用新的计数初值重新计数。但如果新的计数初值是 16 位的,则在写入第一个字节后停止原先的计数,写入第二个字节后才开始以新的计数值重新计数。



- 方式1——可重复触发单稳态输出方式
  - 写入工作方式字
    - OUT变高
  - GATE的上升沿才触使初值装入并启动计数,并使OUT 变低
  - 若计数未满,再出现GATE的上升沿,重载初值,延长 计数时间
  - 单稳——在规定的时长内(初值),多个GATE信号, 只被识别一次——多个GATE信号→一个OUT输出周期
  - 一次性,不重载







- (3) 在计数过程中,若写人新的计数值,则本次计数过程的输出不受影响。本次计数结束后再次触发,计数器才开始按新的计数值进行计数,并按新值输出脉冲宽度。
- (4) 若在形成单个负脉冲的计数过程中外部的 GATE 上升沿提前到来,则下一个 CLK 脉冲的上升沿使计数器重新装入计数初值,并紧接着在 CLK 的下降沿重新开始计数。这时的负脉冲宽度将会加宽,宽度为重新触发前的已有的宽度与新一轮计数过程的 宽度之和。方式 1 的波形如图 7-7 所示。

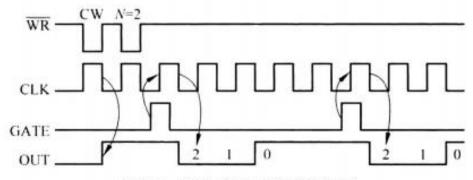


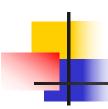
图 7-7 8253 方式 1 的工作波形

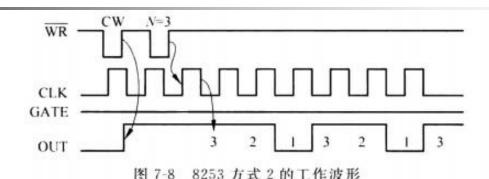


### 8253计数/定时器——工作方式

- 方式2——频率发生器
  - 写入工作方式字
    - OUT变高
  - GATE必须为高
  - OUT在最后一个CLK周期出现与CLK等宽的负脉冲
  - 计数到零,重载初值
  - GATE的上升沿,导致初值重载
  - 软、硬件启动







在方式2中,门控信号 GATE 可被用作控制信号。当 GATE 为低电平时,计数停止,强迫 OUT 输出高电平。当 GATE 变高后的下一个时钟下降沿,计数器又被置入初值从头开始重新计数,之后的过程就和软件启动相同。这个特点可用于实现计数器的硬件同步。

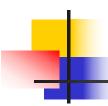
在计数过程中,若重新写入新的计数初值,则不影响当前的计数过程,而是在下一轮 计数过程才按新的计数值进行计数。

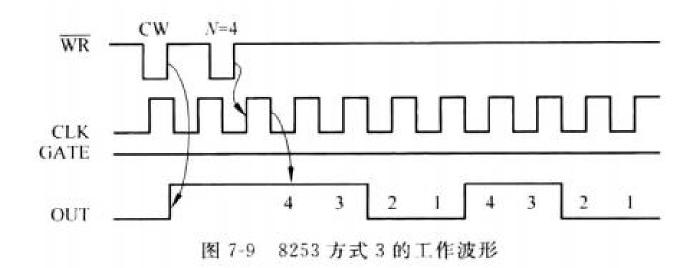
方式 2 中,一个计数周期应包括 OUT 输出的负脉冲所占的那一个时钟周期。

## 8253计数/定时器——工作方式

- 方式3——方波发生器
  - 写入工作方式字
    - OUT变高
  - GATE必须为高,GATE上升沿,重载初值
  - 初值 (n)
    - 偶数—— n/2为高, n/2为低
    - 奇数—— (n+1)/2为高, (n-1)/2为低
  - 计数到零, 重载初值







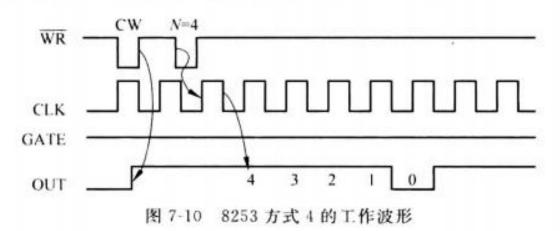


### 8253计数/定时器——工作方式

- 方式4——软件触发单脉冲
  - 写入工作方式字
    - OUT变高
  - GATE必须为高,GATE上升沿重载初值
  - 计数满,OUT输出一个CLK周期的负脉冲
  - 一次性,不重载



方式 4 为软件启动、不自动重复计数的方式。写入方式 4 控制字后,输出 OUT 立即变高电平。若 GATE=1,则装入计数初值后计数立即开始。计数结束时,由 OUT 输出一个 CLK 周期宽的负脉冲。方式 4 的工作波形如图 7-10 所示。



该方式下计数器工作的特点与方式 0 相似。如果在计数过程中装入新的计数值,则 计数器从下一时钟周期开始按新的计数值重新开始计数。

请注意方式 4 与方式 2 下 OUT 端输出波形的不同。



### 8253计数/定时器——工作方式

- 方式5——硬件触发单脉冲
  - 写入工作方式字
    - OUT变高
  - 初值写入后,并不置入计数执行部件
  - 等GATE上升沿后,才启动计数;到零后,输出与 CLK等宽的负脉冲,重载初值,等待GATE。



方式 5 为硬件启动、不自动重复计数的计数方式(与方式 1 相同)。写入方式 5 控制字后,输出 OUT 变高电平。当 GATE 端出现一个上升沿跳变时,启动计数,计数结束时 OUT 端送出一个宽度为  $T_{CLK}$  的负脉冲,之后,OUT 又变高且一直保持到下一次计数结束。方式 5 的工作波形如图 7-11 所示。

为便于读者比较,表 7-2 列出了 8253 计数器 6 种工作方式的特点。

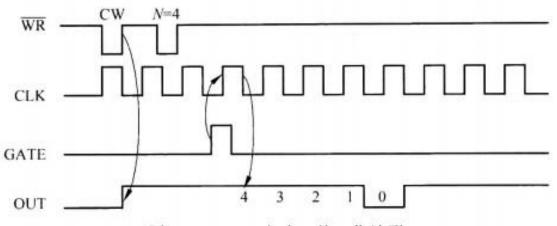


图 7-11 8253 方式 5 的工作波形





表 7-2 8253 计数器工作方式一览表

工作方式	启动计数	中止计数	自动重复	更新初值	输 出 波 形
0	软件	GATE=0	否	立即有效	延时时间可变的上升沿
1	硬件		否	下一轮有效	宽度为 N×T <sub>CLK</sub> 的单一负脉冲
2	软/硬件	GATE=0	是	下一轮有效	周期为 N×Tclk,宽度为 Tclk 的连续负脉冲
3	软/硬件	GATE=0	是	下半轮有效	周期为 N×T <sub>CLK</sub> 的连续方波
4	软件	GATE=0	否	立即有效	宽度为 TCLK 的单一负脉冲
5	硬件	-	否	下一轮有效	宽度为 TCLK 的单一负脉冲



### 3. 工作方式

# 8253可工作于6种工作方式下,不同的工作方式具有不同的计数启动方式和输出波形。

### ■ 方式0

- 软件启动,不自动重复计数;
- 计数结束输出高电平。

### ■ 方式1

- 硬件启动,不自动重复计数;
- 计数开始输出低电平,结束后又变高。



## 工作方式



- 方式2
  - 软、硬件启动,自动重复计数。
  - 计数到最后一个脉冲时输出低电平
- 方式3
  - 软、硬件启动,自动重复计数。
  - 输出对称方波



### 工作方式



### ■ 方式4

- 软件启动,不自动重复计数。
- 计数结束输出一个CLK宽度的低电平

### ■ 方式5

- 硬件启动,不自动重复计数
- 波形与方式4相同





- 需要两个写脉冲 —— 两条0UT指令
  - 第1个写脉冲写入控制字
  - 第2个写脉冲写入计数初值

# 向可编程芯片内写入控制字和计数初值 的工作称为对可编程芯片的初始化





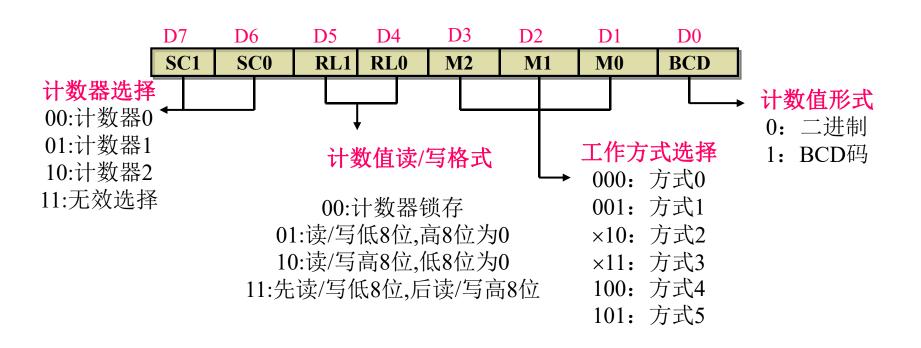
- 用于确定各计数器的工作方式
- 8253的控制字寄存器及初始化
  - 1、写控制字,写入控制寄存器 (A1, A0=11)
  - 2、写入计数值,写到相应的计数器。
  - 3、计数过程中读计数值







### 8253控制字寄存器格式





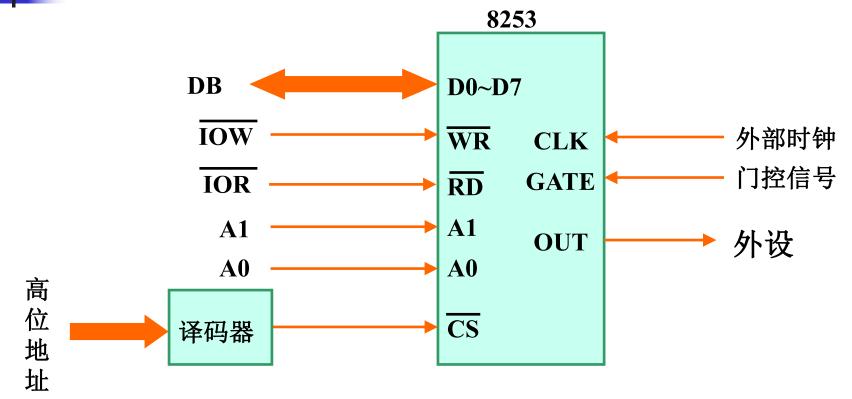


### 5.8253的应用

- ■与系统的连接
- 初始化程序设计
  - ■写入控制字
  - 置计数初值



## 与系统的连接示意





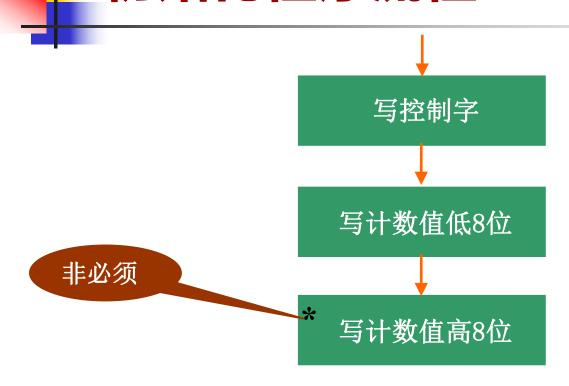
### 应用中的注意点



- 每一次启动计数,需有两次写操作:
  - 写控制字
  - 写计数器初值
    - 如果初值为8位字长,则一次写入;若初值为16位字长,则需两次写入
- 每个计数器的控制命令字均送入控制寄存器
- 各计数器的计数初值送到该计数器的计数寄存器及初值寄存器



## 初始化程序流程

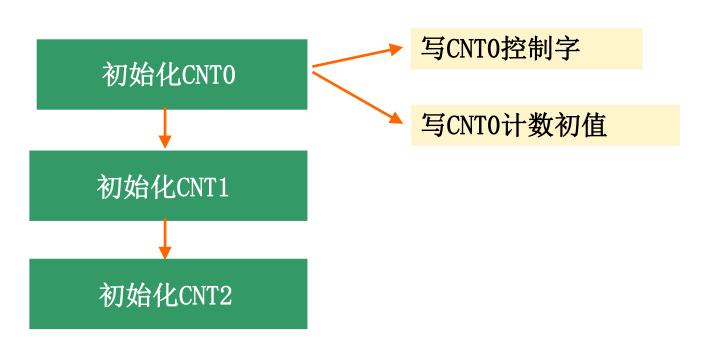




## 初始化程序流程



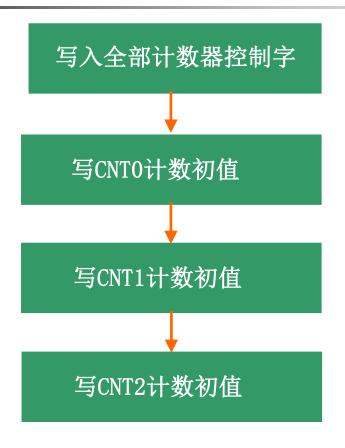
■ 当有两个以上计数器被应用时的初始化程序设计流程:





# 初始化程序流程





### 原则:

- ◆ 先写入控制字
- ◆ 后写入计数初值







■ 时间常数(初值)

定时时间=时钟脉冲周期×预置的计数初值

定时频率=时钟脉冲频率÷预置的计数初值



# 8253应用例一

- 采用8253作定时/计数器, 其接口地址为 0120H~0123H。
- 输入8253的时钟频率为2MH。要求:
  - CNT0每10ms输出一个CLK周期宽的负脉冲
  - CNT1输出10KHz的连续方波信号
  - CNT2在定时5ms后产生输出高电平
- 画线路连接图,并编写初始化程序.





# 8253应用例

输入8253的时钟频率为2MHz。要求:

- ▶ CNTO每10ms输出一个CLK周期宽的负脉冲
- ➤ CNT1输出10KHz的连续方波信号
- ▶ CNT2在定时5ms后产生输出高电平

### ■ 计算计数初值:

CNTO: 10 ms / 0.5 us = 20000

CNT1: 2 MHz/10KHz=200

CNT2: 5ms/0.5us=10000

### ■ 确定控制字:

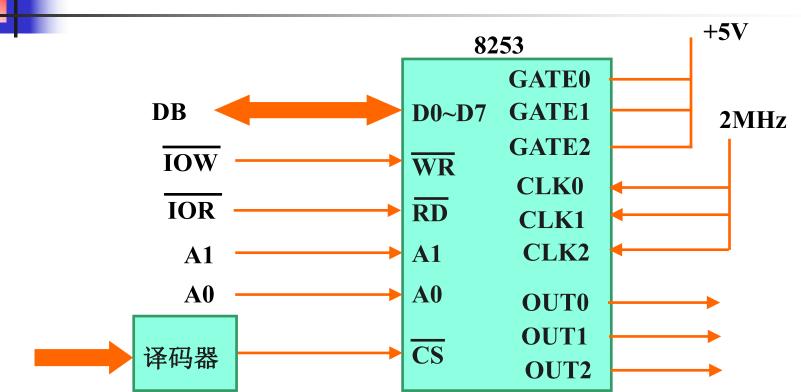
CNTO: 方式2, 16位计数值 — → **00110100** 

CNT1: 方式3, 低8位计数值 ——→ **01010110** 

CNT2: 方式0,16位计数值 — **10110000** 



采用8253作定时/计数器, 其接口地址为0120H~0123H。





# 8253应用例\_

初始化程序

### CNTO:

MOV DX, 0123H MOV AL, 34H OUT DX, AL

;选择寄存器**0123H**,

;0计数器控制字34H

MOV DX, 0120H MOV AX, 20000 OUT DX, AL MOV AL, AH OUT DX, AL

CNT1:

CNT2:

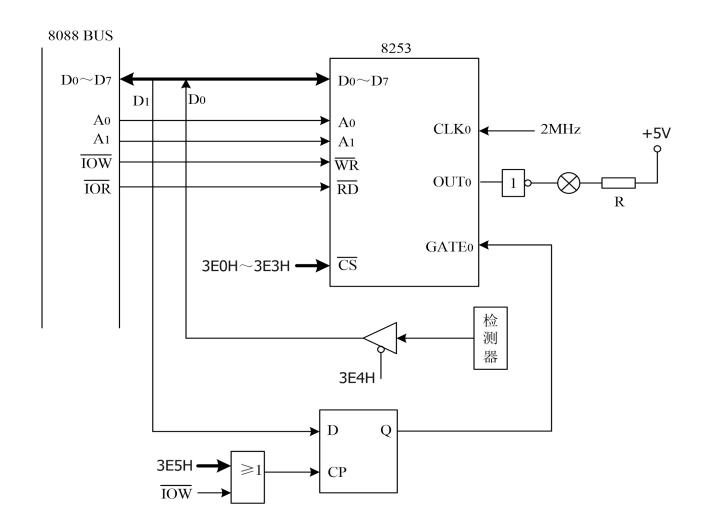
••••



# 例1

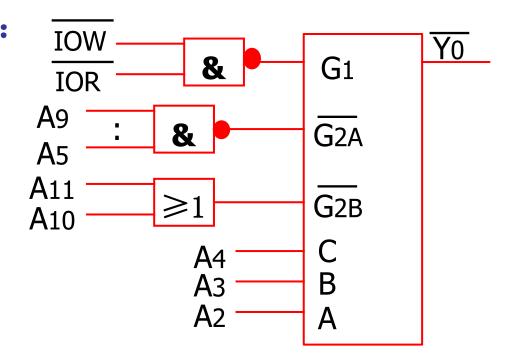
- 安全检测和报警控制系统软硬件设计。系统要求:
  - 系统通过三态门循环读取检测器状态,有异常出现时,检测器输出高电平。
  - 若有异常,通过D触发器的Q端输出高电平,启动8253计数器的通道0输出100Hz的连续方波信号,使报警灯闪烁,直到有任意键按下时则停止报警。
  - 初始状态下,不报警。
- CLKO的输入脉冲为2MHz。

### 系统硬件接口设计:



# 译码电路设计

- 8253地址范围(3E0H~3E3H):
  - 0011 1110 00<mark>00</mark>~0011 1110 00<mark>11</mark>
- 译码电路:







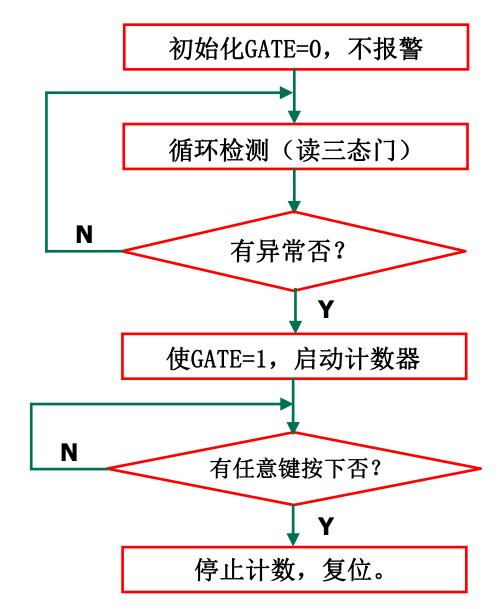
### 系统软件设计

- 8253计数初值:
  - 2MHz/100Hz=20000
- 8253工作方式:
  - 方式3

### ■ 8253初始化程序:

- MOV DX, 3E3H
- MOV AL, 00110110
- OUT DX, AL
- MOV DX, 3E0H
- MOV AX, 20000
- OUT DX, AL
- MOV AL, AH
- OUT DX, AL

### 控制程序设计



# 控制程序

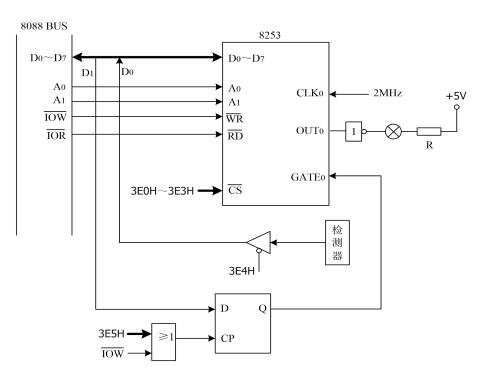
使GATE端为 低电平

XOR AL, AL

MOV DX, 3E5H

OUT DX, AL

MOV DX, 3E4H



NEXT: IN AL, DX

AND AL, 01H

JZ NEXT

MOV DX, 3E5H

MOV AL, 2

OUT DX, AL

GOON: MOV AH, 1

INT 16H

JZ GOON

XOR AL, AL

OUT DX, AL

MOV AH, 4C

INT 21H



以下哪些8253的工作方式的输出会自动重复 (多选)

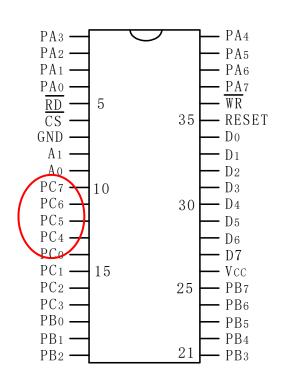
- ·A 方式0
- -₿ 方式1
- ⋅ 方式2
- → 方式3

# 7.3、可编程并行接口8255



# 1. 并行接口8255的特点

- 通道型接口
  - 主要用于数据的输入或输出
- 含3个独立的8位并行输入/输出端口
  - 2个为8位端口(PA, PB);
  - 1个可拆分为两个4位端口(PC口)
- 各端口均具有数据的控制和锁存能力
  - 既可作为输入端口,也可以作输出端口。
- 可通过编程,设置各端口工作在某一确定 状态下。



# 引脚介绍

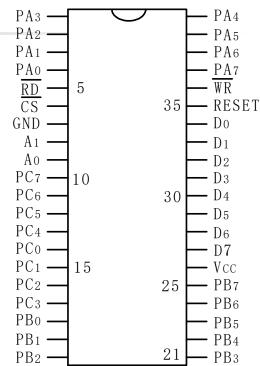


8255 的外部引线如图 7-18 所示,共有 40 个引脚,其功能如下。

- (1) D<sub>0</sub>~D<sub>2</sub>: 双向数据信号线,用来传送数据和控制字。
- (2) RD: 读信号线,低电平有效。RD与其他信号线一起实现对 8255 接口的读操作,通常接系统总线的IOR信号。
- (3) WR: 写信号线, 低电平有效。WR与其他信号一 起实现对 8255 的写操作, 通常接系统总线的IOW。
- (4) CS: 片选信号线,低电平有效。当系统地址信号经 译码产生低电平时选中 8255 芯片,使能够对 8255 进行 操作。
  - (5) A。、A1: 口地址选择信号线。

8255的内部包括 3 个独立的输入输出端口(A 口、B 口和 C 口)以及一个控制寄存器。 A。、A<sub>1</sub> 地址信号经片内译码可产生 4 个有效地址,分别对应 A、B、C 这 3 个口和内部控制寄存器,具体规定如表 7-4 所示。









#### 表 7-4 各地址信号组合功能

$\mathbf{A}_1$	$\Lambda_0$	选择	Ai	$A_{o}$	选择
0	0	АΠ	1	0	СП
0	1	ВП	1	1	控制寄存器

- (1) RESET:复位输入信号。通常接系统的复位 RESET 端。当它为高电平时使 8255 复位。复位后,8255 的 A 口,B 口和 C 口均被预设为输入状态。
- (2) PA<sub>1</sub>~PA<sub>7</sub>: A 口的 8 条输入输出信号线。这 8 条线是工作于输入、输出还是双向(同时为输入或输出)方式可由软件编程来决定。
- (3) PB。~PB: B口的 8 条输入输出信号线。利用软件编程可指定这 8 条线是作输 人还是输出。
- (4) PC<sub>0</sub>~PC<sub>7</sub>, C口的8条线,根据其工作方式可作为数据的输入或输出线,也可以 用作控制信号的输出或状态信号的输入线,具体使用方法将在本节后面做介绍。

#### 2. 结构 A 组 A 组 PA7~PA0 控制 端口A (8)A 组 PC7~PC4 端口C 数据 高4位 DΒ 总线 缓冲 8位内部 器 B 组 数据总线 PC3~PC0 端口C 低4位 RD WR 读/写 B 组 B组 Ao 控制 PB7~PB0 控制 **A**1 逻辑 端口B RESET (8)CS-针对A、B组的 控制字存放在

控制寄存器中





### 连接系统端的主要引线:

- D0----D7
- #CS
- #RD
- #WR
- AO, A1
- REAST

<b>A1</b>	AO	
0	0	A端口
0	1	B端口
1	0	C端口
1	1	控制寄存器



# 引线

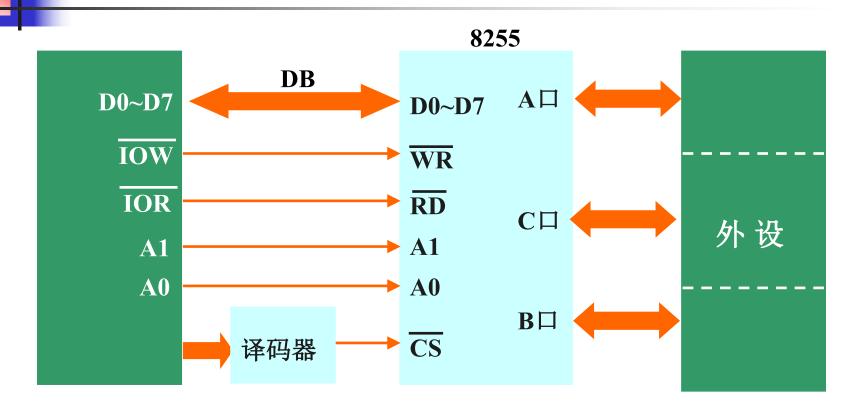
### 连接外设端的引脚:

- PAO —— PA7
- PB0 PB7PC0 PC7

≻分别对应A、B、C三个端口



# 8255与系统的连接示意图





# 4. 工作方式

基本输入/输出方式(方式0) 选通工作方式(方式1) 双向传送方式(方式2)

- ◇方式0:基本输入输出方式
  - ◆适用于无条件传送和查询方式的接口电路
- ◇方式1:选通输入输出方式
  - ◆适用于查询和中断方式的接口电路
- ◇方式2:双向选通传送方式
  - ◆适用于与双向传送数据的外设
  - ◆适用于查询和中断方式的接口电路









◆A组,

◇端□B:

◆B组,

◇端□C:

- ◆ 仅支持
- ◆A组控制
- ◆B组控制

### ■ 端口A: PA0~PA7

- ■常作数据端口,功能最强大
- 端口B: PB0~PB7
  - ■常作数据端口
- 端口C: PC0~PC7
  - ■可作数据、状态和控制端口
  - 分两个4位,每位可独立操作
  - 控制最灵活,最难掌握









# 方式0:

- 相当于三个独立的8位简单接口
- 各端口既可设置为输入口,也可设置为输出口,但不 能同时实现输入及输出
- C端口可以是一个8位的简单接口,也可以分为两个独立的4位端口
- 常用于连接简单外设,适于无条件或查询方式





# 方式0的应用:

### ■ 习惯上:

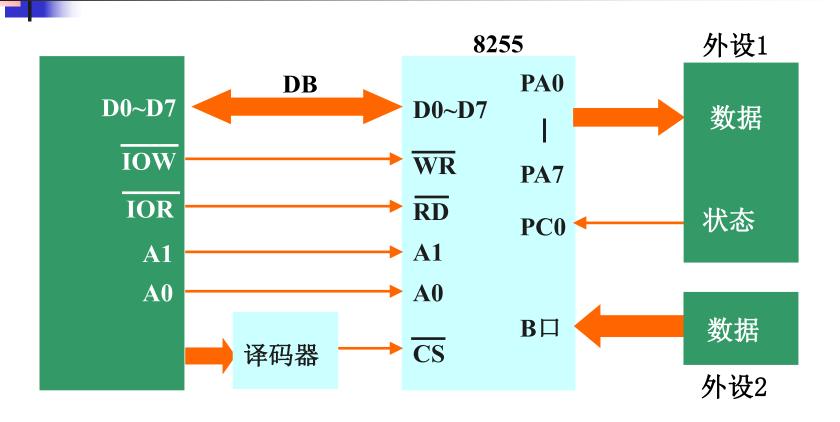
- A端口和B端口作为8位数据的输入或输出口
- C口的某些位作为状态输入

### ■ 注:

■ 若使C端口低4位中某一位作为输入口,则低4位中其他位都应作为输入口。同时可设高4位作为输出。



# 8255工作于方式0的连接示意图





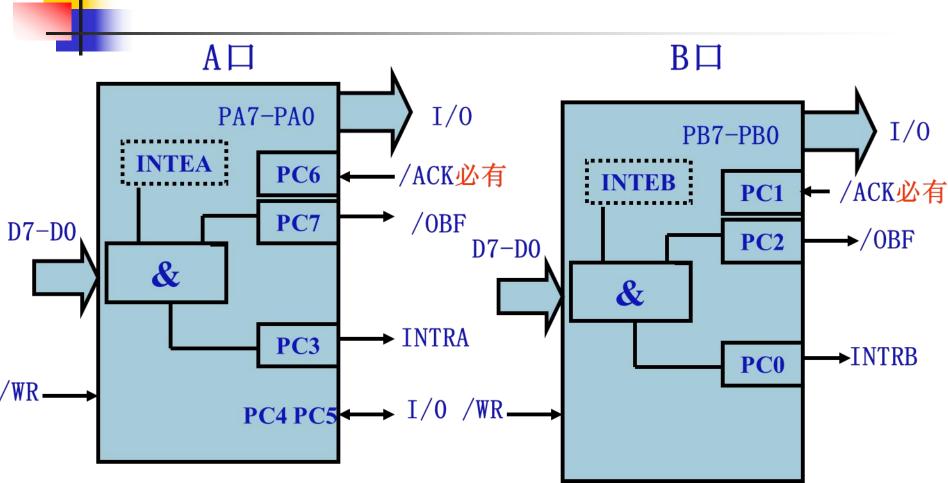
# 方式1:

- 利用一组选通控制信号控制A端口和B端口的数据输入输出
- A口、B口作输入或输出口,C口的部分位用作选通 控制信号
- A口、B口在作为输入和输出时的选通信号不同





### 8255A方式1输出信号定义



#### 8255A方式1输入信号定义 $B\square$ I/0PA7-PA0 I/0PB7-PB0 INTEA PC4 /STA必有 'STB必有 **INTEB** PC2 **IBF** PC5 D7-D0 **IBF** PC<sub>1</sub> D7-D0 & & **INTRA** PC3 **►INTRB** PC<sub>0</sub> /RD $\rightarrow$ I/0 /RD PC7 PC6 ← 66





# 方式1的应用:

- 方式1主要用于中断控制方式下的输入输出
- C口的8位除用作选通信号外,其余位可工作于 方式0下,作为输入或输出口。



# 方式2:

- 双向输入输出方式
  - 可以既作为输入口,又作为输出口。
- 只有A端口可工作在方式2下





## 方式2的应用:

- 可使A端口作为双向端口所有
- 用于中断控制方式
- 当A口工作于方式2时:
  - B口可工作于方式1
    - 此时C口的所有位都用作选通控制信号的输入输出
  - B口也可工作于方式0
    - 此时C口的剩余位也可工作于方式0





# 4. 方式控制字及位控制字

- 方式控制字:
  - 用于确定3个端口的工作方式及数据传送方向;
- 位控制字
  - 仅用于C端口
  - 可设置C口某位的初始状态(为高电平或低电平)
  - 当其工作于方式0下且作为输出口时,一般需要对作 为输出的位设置初始状态(即初始化)

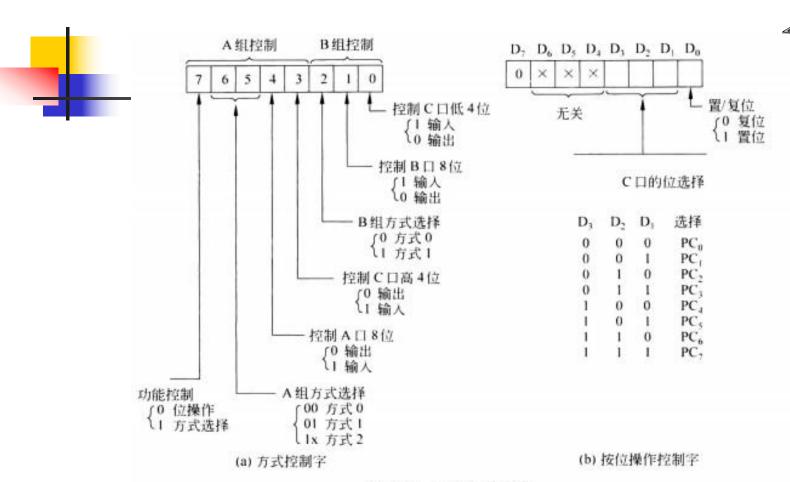


图 7-28 8255 的控制字

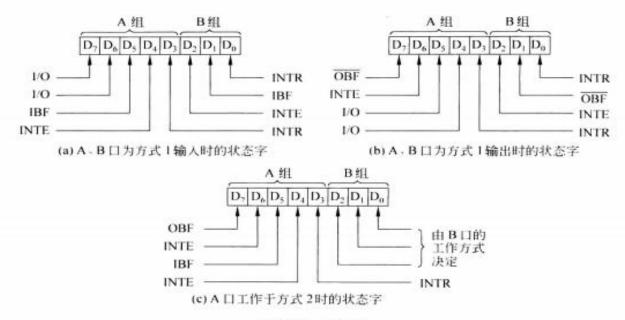
#### 2. 状态字



状态字反映了 C 端口各位当前的状态。当 8255 的 A 口、B 口工作在方式 1 或 A 口工作在方式 2 时,通过读 C 口的状态可以检测 A 口和 B 口当前的工作情况。A、B 口工作在不同方式下的状态字各位的含义分别如图 7-29(a)、(b)和(c)所示,其中低 3 位 D。 $\sim$ D。由 B 口的工作方式来决定。当为方式 1 输入时,其定义如图 7-29(a);当工作在方式 1 输出时,与图 7-29(b)所定义的 D。 $\sim$ D。相同。



需要说明的是,图 7-29(a)和(b)分别表示在方式 1 之下,A 口、B 口同为输入或同为输出的情况。若在此方式下,A 口、B 口各为输入或输出时,状态字为上述两状态字的组合。







## 5.8255芯片的应用

- 芯片与系统的连接
- 芯片的初始化
- 相应的控制程序





# 8255应用要求



- 主要引线功能及结构
- 3种工作方式及其特点
- 应用:
  - 芯片与系统的连接
  - 芯片的初始化编程
  - 数据输入/输出控制程序设计

# 可编程数字接口应用示例

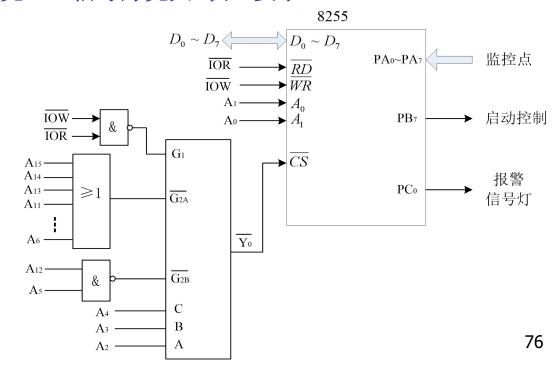
### 例2:

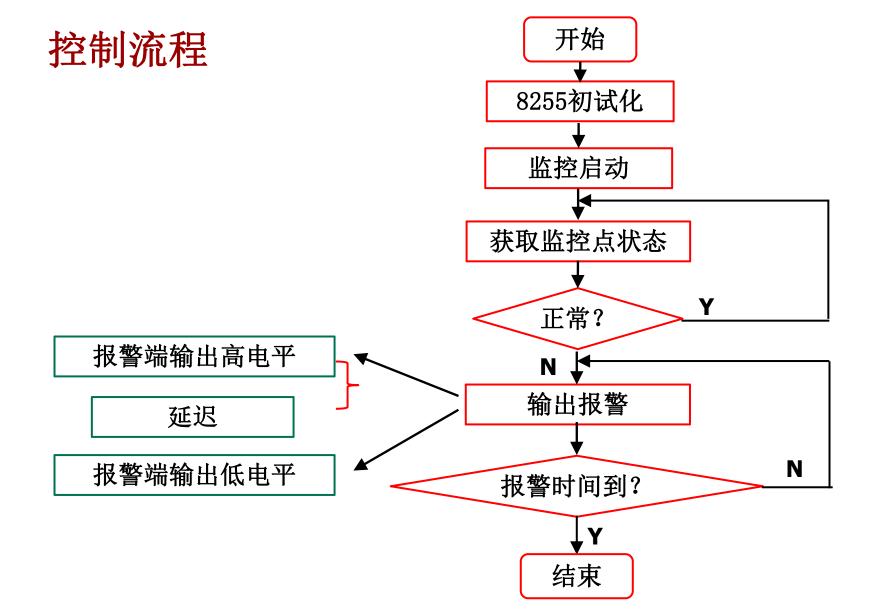
■ 8086CPU通过8255实施监控。8255端口地址为1020H-1023H,启动操作由端口 B的PB7控制(高电平有效),端口A输入8个监控点的状态(每个引脚接一个 监控点),只要其中任一路出现异常情况(高电平),系统就通过与PC0相 连的信号灯报警(高电平灯亮),信号灯亮灭3次。要求:

要求: 138译码器设计译码电路; 编写8255初始化程序及启动、测试和报警控制程序

#### 地址范围:

0001 0000 0010 00 XX







# 控制程序



```
MOV DX, 1023H

MOV AL, 10010000B

OUT DX, AL

MOV AL, 0

OUT DX, AL

MOV DX, 1021H

MOV AL, 80H

OUT DX, AL
```

A: MOV DX, 1020H

JZ A

IN AL, DX

CMP AL, 0

```
MOV CX, 3
  MOV DX, 1022H
 MOV AL. 1
B: OUT DX, AL
 CALL DELAY
  NOT AL
  OUT DX, AL
  CALL DELAY
  LOOP B
  JMP A
```

