

# HỆ NHÚNG

Ngô Lam Trung Bộ môn Kỹ thuật Máy tính Viện CNTT&TT- ĐHBK HN

#### Chương 3: Ghép nối ngoại vi

- 2.1 Ghép nối cổng vào ra song song
- 2.2 Ghép nối ngắt ngoài
- 2.3 Ghép nối nút bấm, bàn phím

# Ghép nối cổng vào ra song song

- 8051 có 4 cổng vào ra GPIO (mỗi cổng 8 bit): P0,
   P1, P2, P3
- Sau khi reset, các cổng ở chế độ mặc định là cổng ra (output)
- Để các cổng/chân làm việc ở chế độ cổng/chân vào (input) phải tiến hành ghi các bit 1 ra các cổng/chân tương ứng

```
    Ví dụ: MOV P1,#0FF; Cổng 1 thành cổng vào
    SETB P1.0 ; Chân P1.0 làm chân vào
    MOV P1,#03 ; Chân P1.0 và P1.1 làm chân vào
    ; các chân còn lại làm chân ra
```

### Xuất dữ liệu ra cổng/chân

Xuất dữ liệu ra cổng ra
 MOV tên\_cổng, giá trị

• Ví dụ:

**✓** MOV

P1, #55h

- Xuất dữ liệu ra từng chân
  - Đưa chân cổng lên mức cao:

**SETB** 

bit

Ví du: SETB

P1.0

• Đưa chân cổng xuống mức thấp:

**CLR** 

bit

<u>Ví dụ:</u> CLR

P1.0

### Đọc dữ liệu từ cổng vào

Bước 1: Thiết lập cổng làm việc ở chế độ input

Bước 2: Đọc dữ liệu từ chân cổng

Ví dụ:

MOV P1, #0FFh

MOV A, P1; Đọc giá trị tại

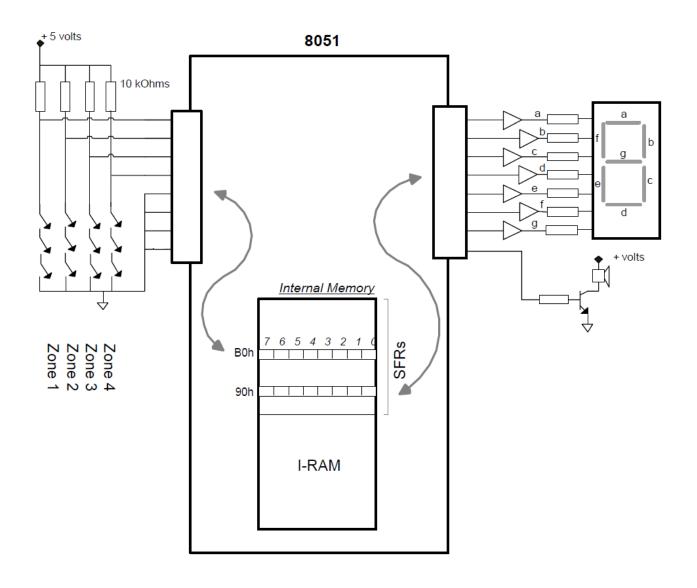
; cổng P1, lưu vào A

MOV P2, A; Xuất ra cổng P2

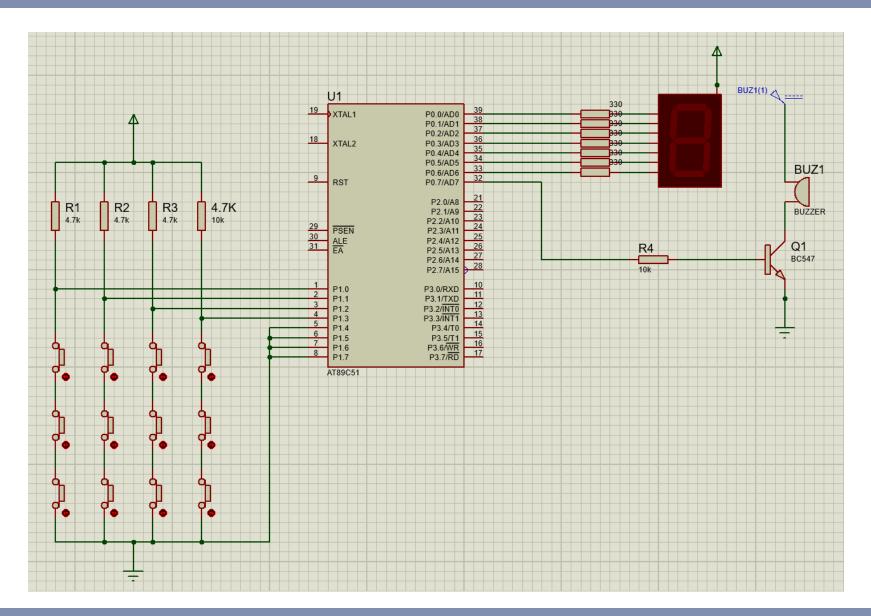
#### Ví dụ 1

- Thiết kế mạch phát hiện đột nhập dùng công tắc đóng/mở
  - Nhà có 4 khu vực, mỗi khu vực có 3 công tắc lắp nối tiếp.
  - Tủ trung tâm lắp 1 chuông báo động, và một đèn
     LED 7 thanh báo vị trí khu vực phát hiện đột nhập

# Sơ đồ khối



#### **Mach Proteus**



#### Code version 1: phát hiện đột nhập

```
ORG 0000h
```

MOV P1, #0ffh

MOV P0, #00

;set P1 as input

;initialize P0

#### POLL:

MOV A, P1

CJNE A, #00h, ALARM

LJMP POLL

;read sensors

;fire alarm if detected

;otherwise polling sensor

#### **ALARM:**

**SETB P0.7** 

turn on buzzer;

END\_LOOP:

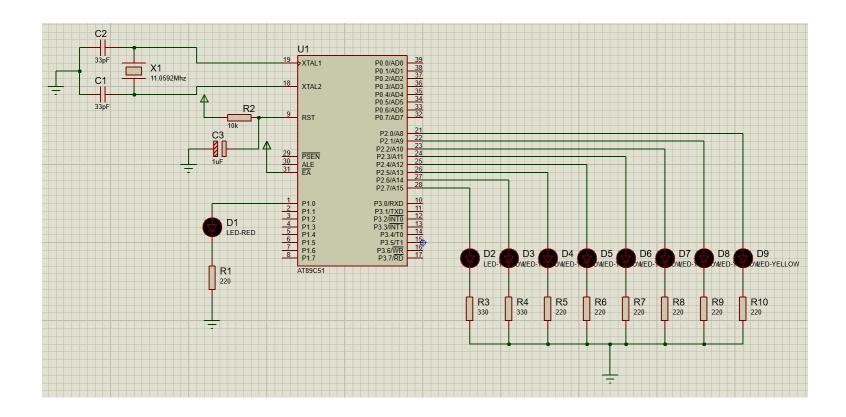
LJMP END\_LOOP

;final endless loop

**END** 

# Bài tập: Hiển thị vị trí có đột nhập

 Lập trình cho dãy đèn LED sáng lần từ trái sang phải



#### Code version 1: Delay 1ms routine

```
ONE MILLI SUB:
      PUSH 07h
                                  ; save R7 to stack
      MOV R7, #250d
LOOP_1_MILLI:
                                  ; loops 250 times
                                  ; two NOPs
      NOP
      NOP
      DJNZ R7, LOOP_1_MILLI
                                  ; loop until zero
      POP 07h
                                  ; restore R7
      RET
                                  ; return to caller
```

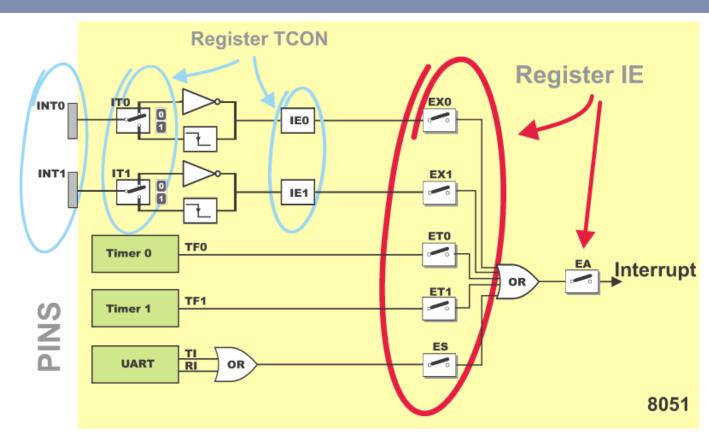
#### Bài tập: tính thời gian delay chinh xác

- CPU 8051 chạy ở tần số 12 MHz
  - → Chu kỳ lệnh là 1us

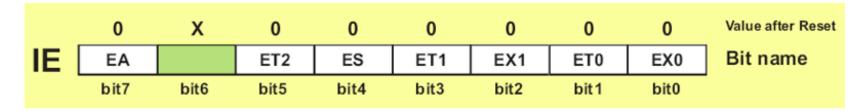
# Bài tập: điều khiển LED

# 3.2. Lập trình ngắt với 8051

8051 có 5 nguồn ngắt lập trình được (INTO, INT1, TFO, TF1, TI, RI)



Cấu hình ngắt sử dụng thanh ghi IE (Interrupt Enable)



# Các ngắt của 8051

- Các nguồn ngắt lập trình được
  - 2 ngắt cho bộ đếm và định thời
  - 2 ngắt ngoài (INT0, INT1)
  - 1 ngắt cho bộ truyền thông nối tiếp UART
- Bảng vector ngắt của 8051

Ngắt	Địa chỉ ROM (Hexa)	Chân		
RESET	0000	9		
Ngắt phần cứng ngoài (INT0)	0003	12 (P3.2)		
Ngắt bộ Timer 0 (TF0)	000B			
Ngắt phần cứng ngoài 1 (INT1)	0013	13 (P3.3)		
Ngắt bộ Timer 1 (TF1)	001B			
Ngắt COM nối tiếp (RI và TI)	0023			

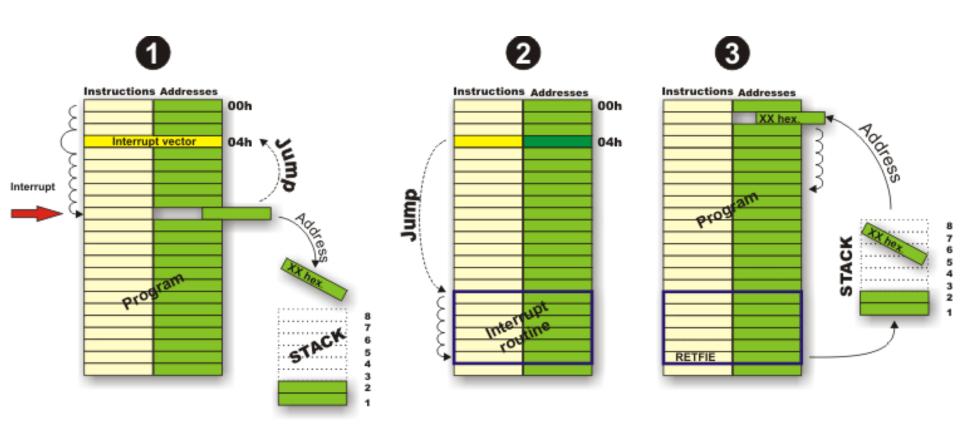
# Lập trình xử lý ngắt

- Trình phục vụ ngắt:
  - Mỗi ngắt luôn có một trình phục vụ ngắt
  - Khi một ngắt được kích hoạt thì vi điều khiển thực thi trình phục vụ ngắt
  - Trình phục vụ ngắt của mỗi ngắt có một vị trí cố định trong bộ nhớ
  - Tập hợp các ô nhớ lưu giữ địa chỉ của tất cả các trình phục vụ ngắt gọi là bảng vector ngắt (Interrupt Table)

# Trình tự phục vụ ngắt của 8051

- 1. Kết thúc lệnh hiện tại, lưu địa chỉ của lệnh kế tiếp (PC) vào ngăn xếp
- 2. Nhảy đến vị trí cố định trong bảng vector ngắt
- 3. Nhận địa chỉ của trình phục vụ ngắt, nhảy tới địa chỉ đó và bắt đầu thực thi chương trình con phục vụ ngắt cho đến lệnh cuối cùng là lệnh RETI
- 4. Kết thúc chương trình con phục vụ ngắt, bộ vi điều khiển trở về thực thi tiếp lệnh nơi nó đã bị ngắt

# Trình tự phục vụ ngắt



# Nguồn ngắt ngoài

- Ngắt phần cứng ngoài (0 và 1)
  - Tín hiệu yêu cầu ngắt được gửi đến chân INT0 (P3\_2) và chân INT1 (P3\_3)
  - 8051 có thể nhận ngắt theo 2 kiểu
    - ✓ Ngắt theo mức thấp: ngắt được kích hoạt khi có tín hiệu mức thấp đưa đến chân ngắt (Đây là chế độ mặc định)
    - ✓ Ngắt theo sườn âm: ngắt được kích hoạt khi có sườn âm (chuyển từ mức cao xuống mức thấp) đưa đến chân ngắt
  - Thiết lập chế độ kích hoạt ngắt qua thanh ghi TCON (bit ITO cho INTO và IT1 cho INT1)

# Thanh ghi TCON

	D7							D0	
	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0	-
TF1 TCON.7			Cờ tràn của Timer 1, được thiết lập bởi phần cứng khi bộ đếm/bộ định thời 1 tràn, và được xoá bởi phần cứng khi bộ xử lý nhảy đến trình phục vụ ngắt.						
T	TR1 TCON.6 Bit di			á bởi phần mềm để bật/tắt bộ đếm/bộ định thời 1.					
T	FO TO	CON.5	Tương tự như TF1 nhưng là cho Timer 0.						
T	RO TO	CON.4	Tương tự như TR1 nhưng là cho Timer 0.						
IE	E1 TO	CON.3	Cờ ngắt ngoài 1 kích phát sườn, được CPU thiết lập khi						
			phát hiện có sườn xuống ngắt ngoài và được CPU xóa						
			khi ngắt được xử lý.						
			Lưu ý: Cờ này không chốt ngắt kích phát mức thấp.					c thấp.	
I	T1 T0	CON.2	Bit điều	khiển kiể	u ngắt 1 (	Interrrup	t 1 Type (	Control Bit)	$\bigcap$
			được thi	ết lập và x	koá bởi pl	nần mềm	để xác đị	nh kiểu ngắt	
			ngoài kí	ch phát su	rờn xuống	g hay mức	c thấp.		
II	EO TO	CON.1	Tương tự	r như IE1	nhưng là	cho ngắt	ngoài 0.		
I	TO TO	CON.0	Tương tự	r như bit	IT1 nhưn	g là cho n	ıgất ngoài	i 0.	

# Lập trình với ngắt ngoài

```
;Interrupt table
ORG 0000h
                           ; entry address for 8051 RESET
         LJMP MAIN
                           ; move MAIN away from interrupt vector table
ORG 0003h
                           ; vector address for interrupt 0
         LJMP ISR0
                           ; jump to ISR0
ORG 0013h
                           ; vector address for interrupt 1
                           ; jump to ISR1
         LJMP ISR1
ORG 0100h
                                              ; MAIN starts here
MAIN:
         MOV IE, #10000101B
                                    ; enable external interrupts IE0, IE1
         SETB ITO
                                    ; negative edge trigger for interrupt 0
         SETB IT1
                                    ; negative edge trigger for interrupt 1
                                    ; LED ON
         SETB P1.0
LOOP:
LIMP LOOP
                                    ; end loop
```

# Lập trình với ngắt ngoài (tiếp)

```
; ISR0
ISR0:
         SETB P1.0
                                              ; LED ON
         RETI
                                              ; return from interrupt
; ISR1
ISR1:
         CLR P1.0
                                               ; LED OFF
                                               ; return from interrupt
         RETI
                                               ; end of program
END
```