# **2006年**

1. **填空题**
2. **-128~+127**
3. **10000100 01111011**
4. **01111100**
5. **11001010 无**
6. **PC 16 不是**
7. **64k**
8. **07H 120**
9. **P0 P2**
10. **2 4 TMOD FB FB**
11. **TCON 电平方式 脉冲方式**
12. **10**
13. **异步通信 同步通信**
14. **SCON**
15. **9 focs/32 focs/64 同步移位 focs/12**
16. **2 3**
17. **要完成以下的数据传送，请用一条或数条MCS-51的指令来实现。**
18. **MOV A,R**

**MOV R0,A**

1. **MOV DPTR,#1000H**

**MOVX A,@DPTR**

**MOV 10H,A**

1. **MOV A,R1**

**MOV DPTR,#1000H**

**MOVC @DPTR,A**

1. **MOV A,#1000H**

**MOV DPTR,#1000H**

**MOVC A,@A+DPTR**

**MOV 10H,A**

1. **MOV A,#00H**

**MOV DPTR,#2000H**

**MOVC A,@A+DPTR**

**MOV DPTR,#2020H**

**MOVX @DPTR,A**

**三、回答问题**

# **2007年**

1. 填空题

1.21

2.10001100 01110011 01110100

3.00000101 10101111 10101010

4.0000H 07H

5.ADC0809 DAC0832

1. 0
2. 电平或脉冲
3. INT0 T0 INT1 T1 串口
4. 16 8
5. 可编程I/0 译码器
6. 2 FEH FEH  
   12.120

13.2048

1. 动态RAM和静态RAM
2. 16 2
3. 判断题

1-5 ×√××√ 6-10×√×√×

1. **若要完成一下的数据传送........**
2. **MOV R1,#20H**

**MOVX A,@R1**

**MOV R0,A**

1. **MOV R1,#20H**

**MOVX A,@R1**

**MOV 20H,A**

1. **MOV DPTR,#1000H**

**MOVX A,@DPTR**

**MOV 20H,A**

1. **MOV A,#01H**

**MOV DPTR,#1FFFH**

**MOVC A,@A+DPTR**

**MOV R0,A**

1. **MOV A,#01H**

**MOV DPTR,#1FFFH**

**MOVC A,@A+DPTR**

**MOV 20H,A**

1. **MOV A,#00H**

**MOV DPTR,#1000H**

**MOVC A,@A+DPTR**

**MOV R0,#10H**

**MOVX @R0,A**

1. **已知内部RAM30H和31H........**

**ORG 0000H**

**STMP START**

**ORG 0030H**

**START:MOV A,30H**

**CTNE A,31H,NEXT**

**STMP WAIT**

**NEXT: JC YD**

**JNC ZD**

**YD:MOV A,31H**

**MOV 32H,A**

**SJMP WAIT**

**ZD:MOV A,30H**

**MOV 32H,A**

**WAIT:SJMP $**

1. **一个班20个同学......**

**ORG 0000H**

**STMP START**

**ORG 0030H**

**START: MOV RO,#10H**

**MOV R2,#19**

**MOV R3,#0**

**MOV A,@R0**

**MAIN:INC R0**

**ADD A,@R0**

**DA A**

**JNC NEXT**

**CLR C**

**INC R3**

**NEXT: DJNZ R2.MAIN**

**MOV 41H,R3**

**MOV 40H,A**

**END**

1. **如果MCS-51 单片机........**

**ORG 0000H**

**SJMP START**

**ORG 000BH**

**SJMP INTT0**

**ORG 0030H**

**START:MOV TMOD,#00H**

**MOV TH0,#0F8H**

**MOV TL0,#06H**

**SETB EA**

**SETB ET0**

**SETB TR0**

**SETB P1.1**

**WAIT: SJMP $**

**INTT0:MOV TH0,#0F8H**

**MOV TL0,#06H**

**CPL P1.1**

**RETI**

# 2008年

1. 选择题
2. D C
3. C
4. E B
5. B D
6. B
7. D B C
8. D F E
9. D
10. 填空题
11. -128~+127
12. 85 55H
13. 10001010 01110101 01110110
14. P0 P0 P2
15. **电平 脉冲**
16. **1**
17. **8**
18. **高 低**

# **2019年**

**一、填空题**

**1.10111110 10111111  
2.脉冲 计数器 定时器**

1. **异步 4**
2. **T0 波特率发生器**
3. **3 8**
4. **08~0FH**
5. **并行 P0 低8位 数据总线 高8位**
6. **外部**
7. **脉冲方式 低电平**
8. **单项选择**

**CABBC AACDA**

1. **硬件电路**
2. **简答题**
3. **程序设计题**

**六、单片机应用系统设计**

# 2020年

1. 填空题

1.11111111 0

1. 先进后出 30H~7FH SP
2. 2 16
3. 4 SCON
4. 3 8
5. 数据 程序
6. MOVX 寄存器间接
7. EA
8. 动态 静态
9. 伪指令
10. 单项选择

1-5：CABBC 6-10:ACAAD

1. 硬件电路
2. 简答题

1.

2.

1. 程序设计

1.

ORG 0000H

LJMP START

ORG 000BH

LJMP INTT0

ORG 0030H

START:MOV TMOD,#01H

MOV THO,#3CH

MOV TL0,#0B0H

MOV R7,#50

SETB EA

SETB ET0

SETB TR0

SETB P1.0

SJMP $

INTT0:MOV TH,#3CH

MOV TL,#0B0H

DJNZ R7,EXIT

CPL P1.0

MOV R7,#50

EXTI:RETI

1. ORG 000H

LJMP START

ORG 0030H

START:MOV DPTR,#2000H

MOV R7,#100H

LOOP:MOVX A,@DPTR

INC DPTR

CJNE A,#41H,NEXT

MOV 30H,DPH

MOV 31H,DPL

LJMP EXIT

NEXT:DJNZ R7,LOOP

EXTI:END

1. ORG 0000H

LJMP START

ORG 0030H

START:MOV R0,#40H

LOOP:MOV A,@R0

ANI A,#0FH

MOV @R0,A

INC R0

CJNE RO,#47H,LOOP

1. ORG 0000H

LJMP START

ORG 0030H

START: MOV DPTR,#3000H

LOOP:MOV DPH,#30H

MOV A,#0

MOVC A,@A+DPTR

MOV DPH,#20H

MOVX @DPTR,A

INC DPTR

MOV R1,DPL

CJNR R1,#20H,LOOP

END

1. **单片机应用系统设计**

# 2021年

1. 填空题
2. 查询
3. CPU 控制器 RAM ROM 控制总线
4. 8位并行 P0 P1-P3
5. **5 2**
6. **低**
7. **T0 8**
8. **直接 寄存器 变址**
9. **补**
10. **内部程序存储器 外部数据存储器**
11. **单项选择**

**1-5：AADDD 6-10:CBBBC**

1. **硬件电路**
2. **简答题**

**1.**

**2.**

1. **程序设计**
2. **单片机应用系统设计**