■微算機原理與實驗講義

實驗十四

C語言的超音波LCM實驗

一、實驗目的:

- (1) 瞭解如何用C語言撰寫微控器程式
- (2) 瞭解Timer/Counter 工作原理進行距離量測。
- (3) 利用超音波模組實現測距的功能,將超音波反射的概念結合。

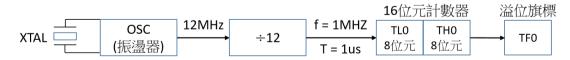
二、實驗內容:

1. <u>Timer/Counter</u>的基本原理:

8051 內部共有兩個計時器(計數器),分別為timer0 和 timerl,透過控 制 TMOD 暫存器裡的 C/T 這個 BIT 可以決定是當作 TIMER 或是 COUNTER 來用。計時器和計數器並不相同,計時器是拿來計時間的,計 數器是用來計算 一個事件發生的次數,以下說明這兩種功能的差別:

- (1) 計時器(TIMER): 利用微控器內部的system clock作為上數計數器的觸發源,每經過 12個 clock 計數值便會自動加一,當計數暫存器overflow之後便會由0 重新開始計數。由計數器overflow的次數或者是目前的計數值便可以得知實際的時間差值。
- (2) 計數器(COUNTER): 利用外部的腳位T0(P3.4)或T1(P3.5)作為上數計數器的觸發源,其餘的功能與計時器完全相同。
- 2. 計時器 0 工作於模式 1(16 位元)工作原理:

(參考單晶片微電腦 8051/8951 原理與應用(C 語言)第二版-蔡朝洋、蔡承佑 編著一書)



- (1) 由課本得知 TMOD 要設為 0x01
- (2) 使用 12MHz 之石英晶體,計時頻率為12MHz÷ 12 = 1MHz,單位為 $1\mu s$,也就是說,計時器被啟動後每隔 $1\mu s$ 計數值就會+1
- (3) 每當計數值由 0xFFFF 再加一,除了會變成 0x0000 之外,也會使溢位 旗標TF0=1

■微算機原理與實驗講義

(4) 我們想使計時器每隔 50ms 就使 TF0 = 1,也就是說50ms ÷ 1 μ s = 50000,因此要設定($2^{16} = 65536$) -50000 = 15536 = 0x3CB0,因此 TH0 = 0x3C,TL0 = 0xB0。亦可由下列方法做計算:

$$TH0 = (65536 - 50000)/256$$

$$TL0 = (65536 - 50000)\%256$$

2. C語言撰寫說明與中斷寫法:

- (1) 需在程式開頭加入#include<reg51.h>或是#include "REG MPC82G516.h"
- (2) 腳位寫法, P1 就寫 P1, P1.2 就寫 P12, 其他功能暫存器或旗標名稱寫 法與本身一模一樣(例如: TMOD、TF0、TR0)
- (3) 16 進位寫法,以 0x 做開頭進行撰寫,例: TMOD=0x01;
- (4) 中斷函數的宣告格式如下所示:

```
void 中斷函數名稱 (void) interrupt 中斷編號
{
中斷服務程式
}
```

說明:

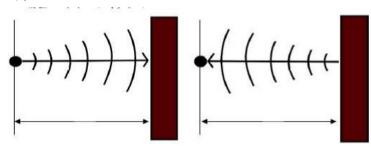
- a. 中斷函數沒有引數也沒有返回值,所以在宣告的格式中,引數及返回值的資料型態都是 void
- b. 中斷函數是在中斷請求產生時由 CPU 自動去執行,其他函數不可 以呼叫中斷函數
- c. 各種中斷源的中斷編號

中斷編號	中斷源名稱	中斷向量位址
0	外部中斷 0	0003Н
1	計時/計數器 0	000BH
2	外部中斷 1	0013H
3	計時/計數器1	001BH
4	串列埠	0023Н
5	計時/計數器2	002BH

3. 超音波模組之工作原理:

在國中的時候,你一定算過如下之題目:

假設一物體不動並向一牆壁發出聲音,經過 5 秒之後聲音經過牆壁反射後物體接收到當初發出的音波,若實驗時的溫度為15°C,試問此物體和 牆壁之間的距離為多少?



■微算機原理與實驗講義

由簡單的溫度和聲音速度的物理公式:

v=331+0.6T (其中 v 為聲音速度, T 為攝氏溫度)

並且我們知道,在溫度為 15° C 空氣傳播聲音的速度大約為 $v = 331 + 0.6 \times 15 = 340 (m/s)$

而聲音在行進其間並沒有經過其他介質,因此其速度將維持固定。 利用此結果我們可以計算出,聲音在傳到牆壁以及反射回物體的過程中,經過同樣的距離 D,所以可以經由速度和距離的關係:

 $v \times t = L$ (其中 v 為聲音速度、t 為經過時間、L 為經過的距離)

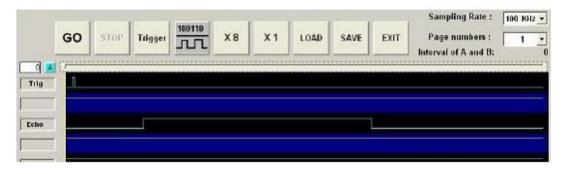
可得到

$$340 \times 5 = 2D \rightarrow D = 850(m)$$

因此物體與牆壁的距離為850÷2=425(m) 好了,我們複習了國中非常基礎的題目,接下來看一下下面這張圖



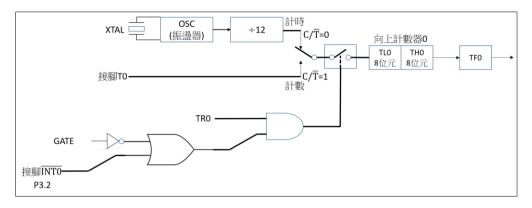
恩,它是一個超音波模組(腳位由左到右分別為 VCC、Trig、Echo、GND),接著看下面這張圖



我們對 Trig 腳位輸入小脈波訊號(使用前面 Lab 所使用的指撥開關,並將 Trig 接到 JP07 左邊數來第二根腳位),過一段時間後 Echo 腳位會變為 high,此時會打出超音波訊號, Echo 腳位的 high 會持續一段時間,直到超音波傳回來,腳位才會從 high 變為 low,因此,我們可以計算整個 Echo 腳位 high 的時間,便能得到聲音來回的時間,接著利用上面物理公式,即可算出距離。

■微算機原理與實驗講義

二、實驗要求



上圖為計時/計數器0工作於模式1之方塊圖,請使用計時器(單位為1μs)的方式計算 Echo腳位的high所持續的時間,並計算出距離顯示在LCM顯示器上。

將TRO設為1,當Echo腳位(此腳位接到P3.2)變為high,計時器會開始計時,接著利用Falling Edge Trigger的方式,當Echo腳位從high變為low時,進入中斷,設TRO為O(暫停計時),將值取出,換算時間,並搭配簡單距離換算公式,即可得到結果。

基本題:

方法:

顯示以公分為單位的距離(要到小數點第一位)。

進階題:

加入按鈕模組,當按下按鈕可以切換成以公尺為單位的距離(要到小數點第三位)。

四、問題與討論:

- 1. 如何用C語言設定某腳位為input-only?
- 2. 在使用C語言時,有RO到R7這些暫存器嗎?
- 3. 如何使用C語言宣告變數,以及有哪些該注意的地方?
- 4. 組語有TABLE,那C語言該怎麼實踐?