



I/O接口系统综合设计示例详解I

1/0数字接口



■ 设某8253的端口地址范围为FFE8H—FFEBH,输入该芯片的时钟频率为2MHz。

■要求

◆ 设计芯片与系统的接线图,并编写程序实现在OUT1产生周期为1s的 连续方波。

- 题目分析:
 - ◆ 工作时钟频率: 2MHz。
 - ◆ 8253端口地址: FFE8H—FFEBH

端口地址范围: 1111 1111 1110 10 XX

A15

◆ 8253 OUT1端输出周期为1s的连续方波

■ 计数初值: 1s/0.5us=2000000

超出16bit计数器 可存储的最大值 需要2个计算 通道级联实现

00~11

可以选择将外部时钟信号接入通道0的CLK0,其OUT0输出接入CLK1,作为通道1的时钟信号。

OUTO输出连续方波,工作频率设置为1KHz。

原则: 两通道计算初值乘积=2000000

CLKo: 2MHz

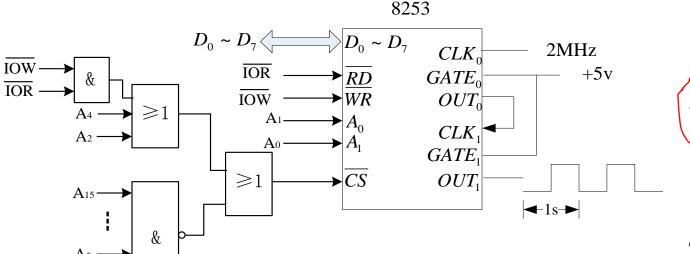
OUTo: 1KHz

CNTo 计数初值=2000

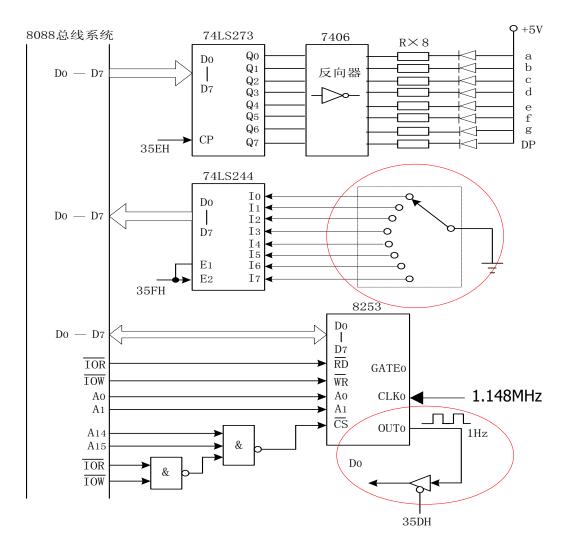
CLK1: 1KHz

OUT1: 1Hz

CNT1计数初值=1000



- ■通过三态门循环检测OUT0 端的状态
 - ◆ 若为低电平,则等待
 - ◆若为高电平,则读取拨段开 关的当前位置,并将开关的 当前位置状态用七段数码管 显示出来。
- 有任意键按下时,工作结 束。



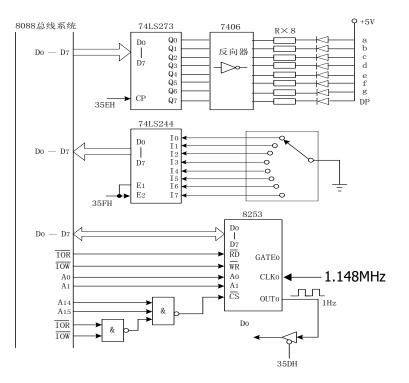
赤例2

■ 分析:

- ◆ 由给定条件得8255 CNT0的计数初值:
 - 1.148MHz/1Hz=1148000>65536
- ◆ 需要两级分频。可利用CNT1实现。

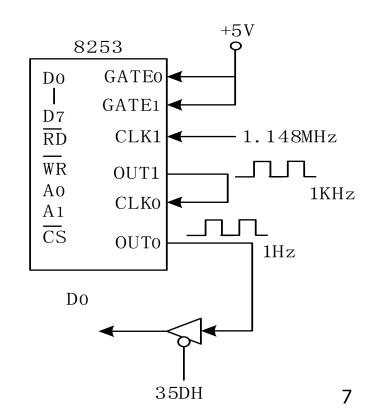
■ 由图得7段数码管编码:





赤例2

- 8253输出端连接图:
- CNT1的输出脉冲频率设置的原则:
 - ◆ 使两级分频时的计数初值在允许范围内。



8253初始化程序:

```
MOV DX, 0C003H
8253 INIT PROC
                                     MOV AL, 36H
    PUSH DX
                                     OUT DX, AL
    PUSH AX
                                     MOV DX, 0C000H
    MOV DX, 0C003H
                                     MOV AX, 1000
                                                             CNT<sub>0</sub>
    MOV AL, 76H
                                     OUT DX, AL
    OUT DX, AL
                                     MOV AL, AH
   MOV DX, 0C001H
                                     OUT DX, AL
                         CNT<sub>1</sub>
                                     POP AX
   MOV AX, 1148
                                     POP DX
   OUT DX, AL
                                     RET
   MOV AL, AH
                                 8253 INIT ENDP
   OUT DX, AL
```

```
DATA SEGMENT
        SEG7 DB 3FH, 06H, 5BH, 4FH, 66H, 6DH, 7DH, 07H
I/O
        DATA ENDS
        CODE SEGMENT
             ASSUME CS: CODE, DS: DATA
        START: MOV AX, DATA
制
               MOV DS, AX
               LEA SI, SEG7
              XOR CX, CX
               CALL 8253 INIT
        AGAIN: MOV DX, 35DH ; 读OUT0状态
        WATT: IN AL, DX
              AND AL, 01H
              JZ WATT
              MOV DX, 35FH ; 读开关状态
              IN AL, DX
         NEXT: SHR AL, 1 ; 通过判断CF状态确定开关臂位置
              INC CX
              JC NEXT
```

DEC CX — 最终的移动次数即为开关位置

ADD SI, CX ; 得到开关位置编码 MOV AL, [SI] MOV DX, 35EH OUT DX, AL MOVAH, 1 **INT 16H** JZ AGAIN MOV AH, 4CH INT 21H CODE ENDS **END START**

