- 鬼影现象如何消除:
 - 。 本质是由于数据没有清空,将P0设置为0XFF。然后在进行刷新。
- 加一闪烁:
 - 。 该改变任务等级
- 中断寄存器IE
 - 。 EA为时能端
 - 。 ET0为开中断
 - 这两个参数是一次性用品,需要放在while中不断循环
 - 。 从哪里进入中断,则从哪里恢复中断
 - 。 中断条件达到,则自动进入中断
 - 。 硬件会自动将溢出标记为TF0清零
 - 。 中断函数后面的数字计算方法:

断函数编号	中断名称	中断标志位	中断时能位	中断向量地址	默认优先级
外部中断	IE0	EX0	0X0003	1(最高)	
ТО	TF0	ET0	0X000B	2	
外部中断	IE1	EX1	0X0013	3	
T1	TF1	ET1	0X001B	4	
UART	T1/R1	ES 1	0X0023	5	
T2	TF2/EXF2	ET2	0X002B	6	

- X*8+3==中断向量地址
- 例如:
 - T0的中断, X = 1;
 - 1*8+3 == 11
 - 即11 == 0X000B
- 默认中断优先级
 - 按照中断函数编号进行排序,但缺点是不会打断当前的中断去执行优先级高的中断
- 抢占优先级
 - 高级别可以直接打断低级别的中断
- 计时器不会占据CPU的时间,是并行运行
- 独立按键
 - KeyOut = 0;
 - KeyIn = 1;
- 串口通信
 - 。 串行通信
 - 传送二进制速率,成为比特率。
 - 收发双方必须提前约定比特率。
 - 当没有通信的时候,维持高电平
 - 最起始添加一个0,最为起始位,还需要一个高电位的1作为停止位
 - 。 CSON 串行控制寄存器
 - SM0 SM1 SM2 REN TB8 RB8 T1 R1

51.md 9/21/2021

- SM0 和 SM1共同决定串口通信的模式,基本上使用模式1
- SM2 多机通信控制位(极少用)
- REN 使能串行接收。由软件置位使能接收,软件清零禁止接收
- TB8 模式2
- RB8 模式2
- TI 发送中断标志位,当发送电路发送到停止位的中间位置时,软件清零
- RI接收终端标志位,当接收电路发送到停止位的中间位置时,软件清零
- 波特率发射器
 - 计算公式: TH1=TL1=256-晶振值/12/2/16/波特率
- 。 两个模块同样的名字 SBUF 单片机自己判断
- 串口通信程序的基本步骤
 - 1. 配置串口为模式1
 - 2. 配置定时器T1为模式2, 即自动重装模式
 - 3. 根据波特率计算TH1和TL1的初值,如果有需要可以使用PCON进行波特率加倍。
 - 4. 打开定时器控制寄存器TR1, 让定时器跑起来。