

- 常用函数实现
  - 延时函数
  - 独立按键扫描
  - IIC 函数
- 51知识
  - XBYTE
- 数码管代码
  - 数码管动态扫描汇编版
  - 数码管动态扫描C语言版
- 8155扩展,数码管显示
  - C语言代码
- 点阵屏幕显示C代码
- 独立连接键盘C代码
- 矩阵键盘 (线反转法)
- 8155扩展按键, 使用行扫描法
- LCD 1602字符液晶工作代码
- 24C04使用 (IIC)
- PCA9544 使用
- ADC0809读取,LCD1602显示显示
  - IO输入时序
  - 定时器输入时序
- DAC0832使用
- 个人代码
  - 实验一 点阵led显示
  - 实验一 多段led显示
  - SPI历程 (软件SPI)
    - 1. 硬件连接示意图
    - 2. 完整代码示例
    - 3. 关键代码解析
      - (1) SPI时序控制
      - (2) 字节传输逻辑
    - 4. 扩展功能示例
      - (1) 写入SPI Flash一页数据
      - (2) 读取SPI Flash数据
    - 5. 注意事项
    - 6. 硬件SPI扩展 (以STC15系列为例)
- 汇编
  - 一、51汇编语法基础
    - 1. 指令格式
    - 2. 常用伪指令
  - 二、核心指令集
    - 1. 数据传送指令
    - 2. 算术运算指令
    - 3. 逻辑与位操作
    - 4. 控制转移指令
  - 三、寻址方式

- **四、开发方案与技巧**
  - **1. 程序结构模板**
  - **2. 常用代码片段**
  - **3. 调试技巧**
- **五、注意事项**

## 常用函数实现

---

### 延时函数

```
void delay_ms(INT16U x)
{
    INT8U t; while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}
```

### 独立按键扫描

```
uchar keybd()
{
    P1=0xFF;
    if(~P1)
    {
        i=(~P1)&0x3F;
        delay_ms(10);           //去抖动
        if(((~P1)&0x3F)==i)
        switch(i){
            case 0x01:i=0;
                while(~P1);      //等待键释放，下同
                break;
            case 0x02:i=0;while(~P1);break;
            case 0x04:i=1;while(~P1);break;
            case 0x08:i=2;while(~P1);break;
            case 0x10:i=3;while(~P1);break;
            case 0x20:i=4;while(~P1);break;
            case 0x40:i=5;while(~P1);break;
        }
    }
    return i;
}
```

### IIC 函数

```
//在IIC上产生起始信号
void Start()
{
    SDA=1;
    SCL=1;
    NOP4();    //执行四次NOP（空操作），延时，下同
    SDA=0;
    NOP4();
    SCL=0;
}
//在IIC上产生停止信号
void Stop()
{
    SDA=0;
    SCL=0;
    NOP4();
    SCL=1;
    NOP4();
    SDA=1;
}
//读取应答
void RACK()
{
    SDA=1;
    NOP4();
    SCL=1;
    NOP4();
    SCL=0;
}
//发送非应答信号
void NO_ACK()
{
    SDA=1;
    SCL=1;
    NOP4();
    SCL=0;
    SDA=0;
}
```

## 51知识

---

### XBYTE

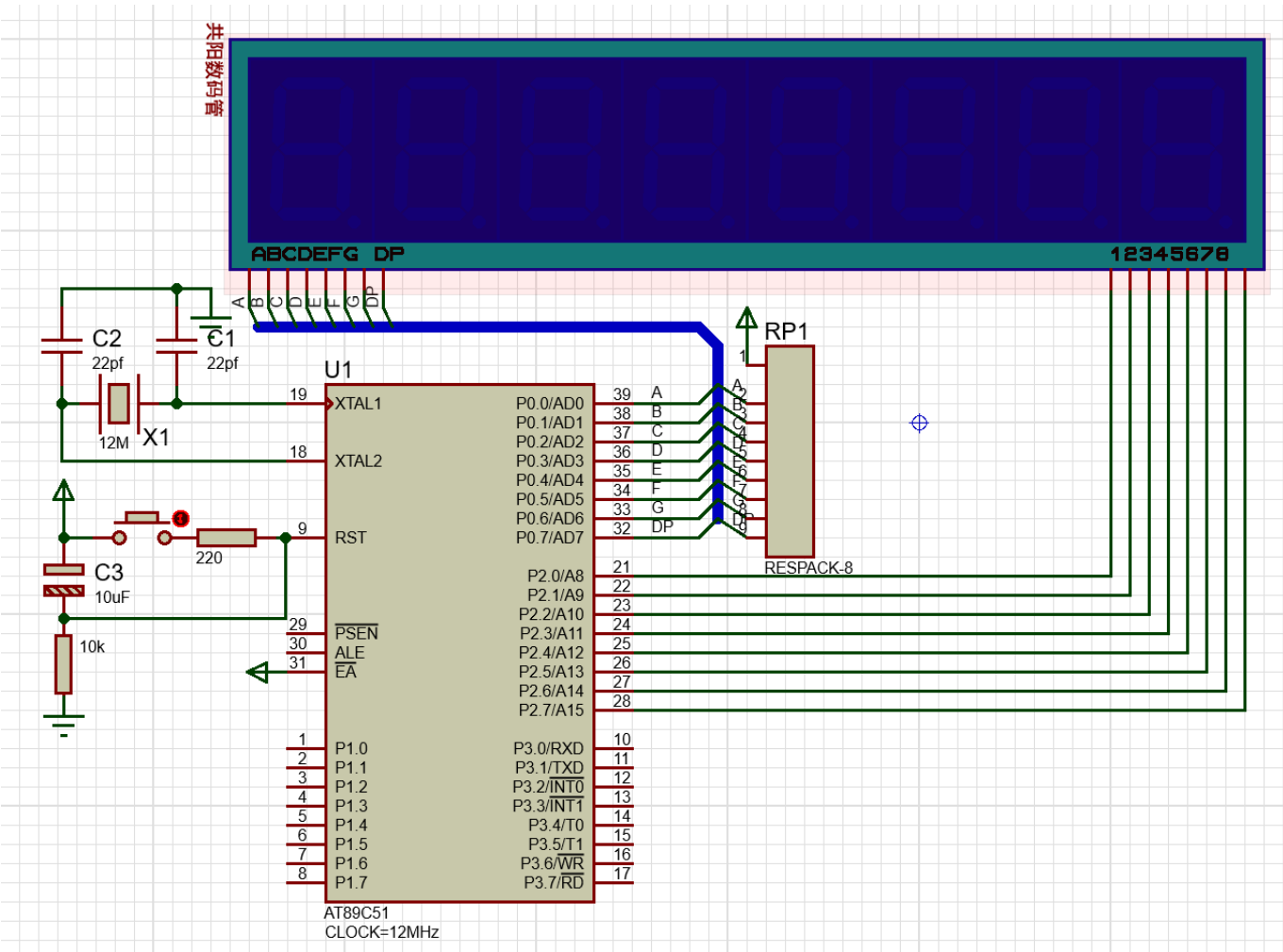
XBYTE 是Keil C51编译器提供的扩展关键字，属于absacc.h头文件中的宏，用于直接访问8051的外部数据存储器空间（XDATA）。其底层实现为：`#define XBYTE ((unsigned char volatile xdata *) 0)` 作用：将外部存储器的16位地址映射为指针，通过数组形式访问 寻址范围：0x0000~0xFFFF（共64KB）

## 数码管代码

---

```
//共阳数码管0~9的数字段码表
code INT8U SEG_CODE[] = {0xC0,0xF9,0xA4,0xB0,0x99,0x92,0x82,0xF8,0x80,0x90};
```

动态扫描原理图：



数码管动态扫描汇编版

```
MAIN:
    MOV    70H,  #02H           ;将单片机RAM地址70H - 77H设置为缓存单元，填入显示的内
容，比如20200312
    MOV    71H,  #00H
    MOV    72H,  #02H
    MOV    73H,  #00H
    MOV    74H,  #00H
    MOV    75H,  #03H
    MOV    76H,  #01H
    MOV    77H,  #02H

AGAIN:ACALL  DISP1 ;
    SJMP   AGAIN ;主程序末尾应跳转至再次刷新显示或原地等待

;-----显示子程序-----
DISP1:MOV    R0,  #77H           ;R0作显示缓存区的指针，初始指向77H单元，初始选中最右LED
```

```

MOV R2, #10000000B ;R2存放位选码, 初始选中KED最右位
LOOP:MOV A, #00H
MOV P2, A ;先关闭所有位
MOV A, @R0
MOV DPTR, #PTRN
MOVC A, @A+DPTR ;查段选码PTRN, 将显示缓存单元的数字代码转换为对应的段选
码
MOV P0, A ;输出段选码
MOV P2, R2 ;
CALL D1MS
DEC R0
MOV A, R2
CLR C
RRC A
JC PASS ;判断是否8位都已经显示完毕, 是就转到PASS
MOV R2, A ;还没显示完, 就继续循环
AJMP LOOP
PASS: MOV A, #00H
MOV P2, A ;退出子程序前, 关闭所有位
RET
;-----延时1ms子程序-----
D1MS:MOV R7, #02H
DMS:MOV R6, #0FFH
DJNZ R6, $
DJNZ R7, DMS
RET

;-----共阳极段码表-----
PTRN:DB 0C0H, 0F9H, 0A4H, 0B0H, 99H
DB 92H, 82H, 0F8H, 80H, 90H

;-----共阴极段码表-----
PTRNC:DB 3FH, 06H, 5BH, 4FH, 66H
DB 6DH, 7DH, 07H, 7FH, 6FH

END

```

## 数码管动态扫描C语言版

```

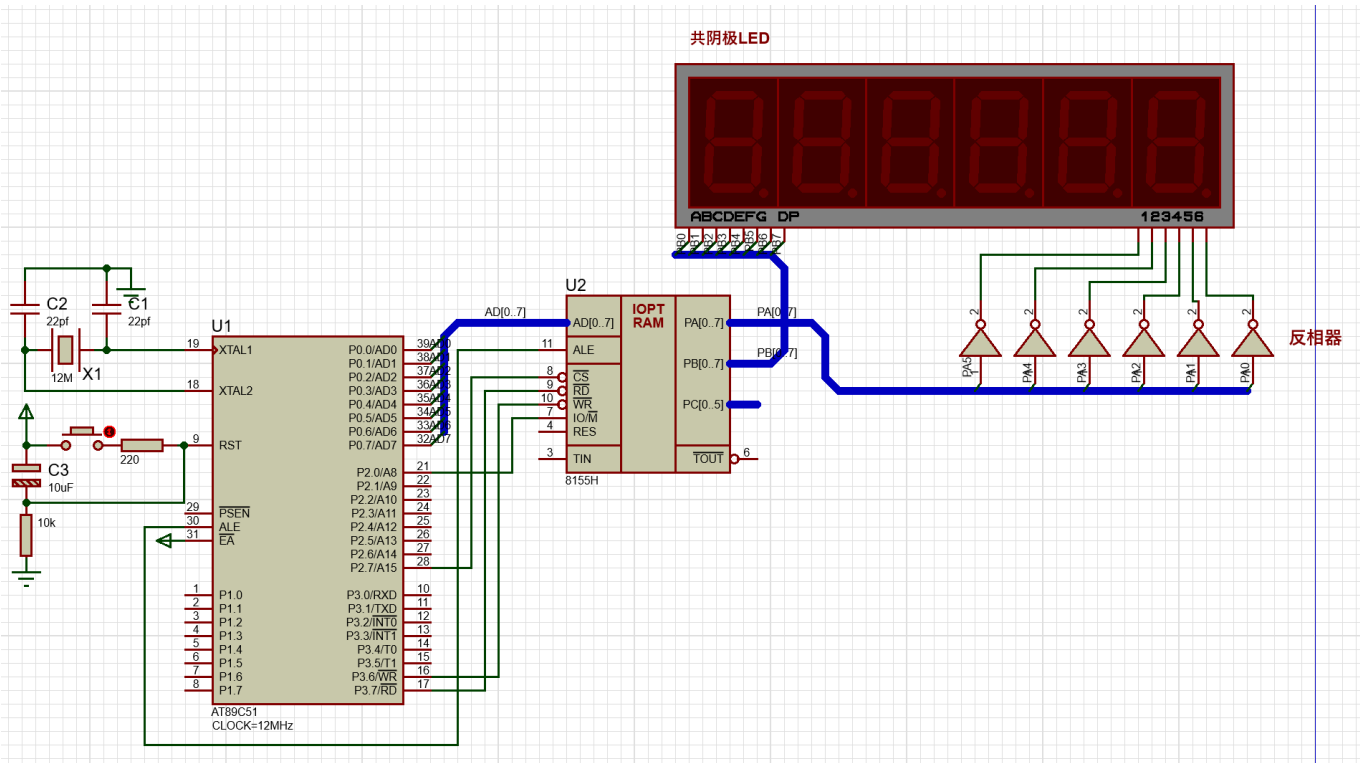
void main()
{
    INT8U i;
    array[3]=1;
    while (1)
    {
        for ( i=0; i<8; i++ ) //扫描显示8位数码管
        { P0= 0xff; //段码口输出全1, 即先关闭
          P2=1 << i; //输出位选码 00000001 00000010 00000100
          .... 10000000
          P0=SEG_CODE[array[i]]; //输出段选码
        }
    }
}

```

```
        delay_ms(4);
    }
}
}
```

# 8155扩展,数码管显示

原理图如下:



## C语言代码

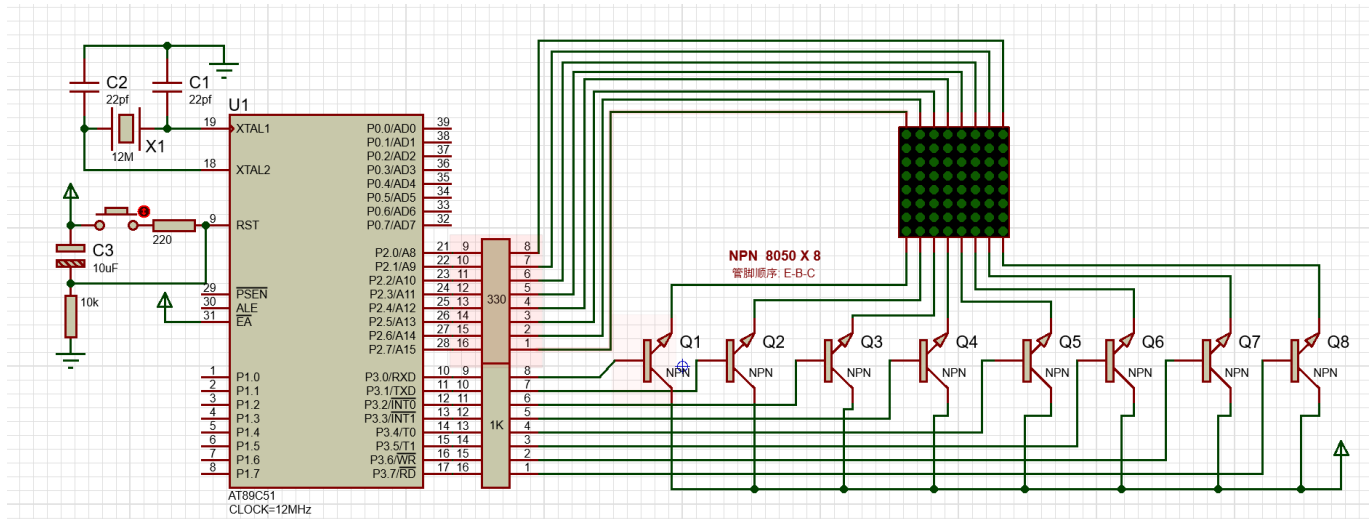
```
#include<reg52.h>
#include<absacc.h>
#include <intrins.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int
#define dula_data XBYTE[0x7f02] //8155 PB口地址
#define wela_data XBYTE[0x7f01] //8155 PA口地址
#define dispcom XBYTE[0x7f00] //8155命令寄存器地址
uchar code table[]={
0x3f,0x06,0x5b,0x4f,
0x66,0x6d,0x7d,0x07,
0x7f,0x6f,0x77,0x7c,
0x39,0x5e,0x79,0x71,
0x76,0x38};
void delay(uint x)
{
    uint i,j;
    for(i=x;i>0;i--)
        for(j=11;j>0;j--);
}
```

```
}  
void main()  
{  
    dispcom=0x03;  
    //使用8155前别忘了应先对其初始化,  
    //设置其口的工作方式、输出输入方向!  
    //这里设置PA口, PB口为基本输出方式, 为输出口。  
    while(1)  
    {  
        wela_data=0x20;  
        dula_data=table[5];  
        delay(5);  
  
        wela_data=0x10;  
        dula_data=table[4];  
        delay(5);  
  
        wela_data=0x08;  
        dula_data=table[3];  
        delay(5);  
  
        wela_data=0x04;  
        dula_data=table[2];  
        delay(5);  
  
        wela_data=0x02;  
        dula_data=table[1];  
        delay(5);  
  
        wela_data=0x01;  
        dula_data=table[0];  
        delay(5);  
    }  
}
```

## 点阵屏幕显示C代码

---

原理图如下：



// 名称：TIMER0控制8×8LED点阵屏显示数字

```
#include <reg51.h>
#include <intrins.h>
#define INT8U    unsigned char
#define INT16U   unsigned int
//-----
// 数字点阵
//-----
INT8U code DotMatrix[] =
{
    0x00,0x3E,0x41,0x41,0x41,0x3E,0x00,0x00,    //0 的点阵码
    0x00,0x00,0x00,0x21,0x7F,0x01,0x00,0x00,    //1 的点阵码
    0x00,0x27,0x45,0x45,0x45,0x39,0x00,0x00,    //2 的点阵码
    0x00,0x22,0x49,0x49,0x49,0x36,0x00,0x00,    //3 的点阵码
    0x00,0x0C,0x14,0x24,0x7F,0x04,0x00,0x00,    //4 的点阵码
    0x00,0x72,0x51,0x51,0x51,0x4E,0x00,0x00,    //5 的点阵码
    0x00,0x3E,0x49,0x49,0x49,0x26,0x00,0x00,    //6 的点阵码
    0x00,0x40,0x40,0x40,0x4F,0x70,0x00,0x00,    //7 的点阵码
    0x00,0x36,0x49,0x49,0x49,0x36,0x00,0x00,    //8 的点阵码
    0x00,0x32,0x49,0x49,0x49,0x3E,0x00,0x00,    //9 的点阵码
};
INT8U i=0,t=0,Num_Index,cs;

//-----
// 主程序
//-----
void main()
{
    //P3=0x80;        //列选码初值1000000B，经左移1位，根据连线图可知最先选C0列
    cs=0x80;
    Num_Index=0;      //从“0”开始显示
    TMOD=0x00;        //T0 工作在方式 0 、作13位的定时器
    TH0=(8192-2000)/32; //求定时 2ms的初值，高8位放TH0，
    TL0=(8192-2000)%32; //初值低5位放TL0 (2^13=8192, 2^5=32)
    IE=0x82;          //开T0中断和总中断
    TR0=1;             //启动 T0
```



```

while(1);    //无限循环, (每当定时时间到, 则执行中断函数一次)
}

//-----
// T0定时器溢出中断函数控制LED点阵屏刷新显示
//-----
void LED_Screen_Refresh() interrupt 1
{
    TH0=(8192-2000)/32;    //重置初值
    TL0=(8192-2000)%32;

    // P2=0xff;    //输出点阵码
    P3=0x00;
    P2=~DotMatrix[Num_Index*8+i]; //因LED是共阳极故取反
    cs=_crol_(cs,1);
    P3=cs;
    //P3=_crol_(P3,1); //P3值循环左移1位, 调整列选码并输出
    if(++i==8) i=0;    //每个数字的点阵码有 8 个字节
    if(++t==250)    //每个数字刷新显示一段时间(执行该函数250次
                    //即约250×2ms后调整指针Num_Index显示下一个
    {
        t=0;
        if(++Num_Index==10) Num_Index=0; //偏移量加1, 显示
        //下一个数字,若偏移量加1后=10, 则重置为从0开始
    }
}

```

## 独立连接键盘C代码

```

#include <reg52.h>
#define uchar    unsigned char
#define uint    unsigned int
//0~9的共阴数码管段码表
code uchar SEG_CODE[] = { 0x3F,0x06,0x5B,0x4F,0x66,0x6D,0x7D,0x07,0x7F,0x6F,0x40};
uchar keybd();
uchar i=10;    //初始显示短横线
void delay_ms(uchar x) {
    uchar t; while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}

void main()
{
    while(1){
        P2= SEG_CODE[keybd()] ;
    }
}
uchar keybd()
{
    P1=0xFF;

```

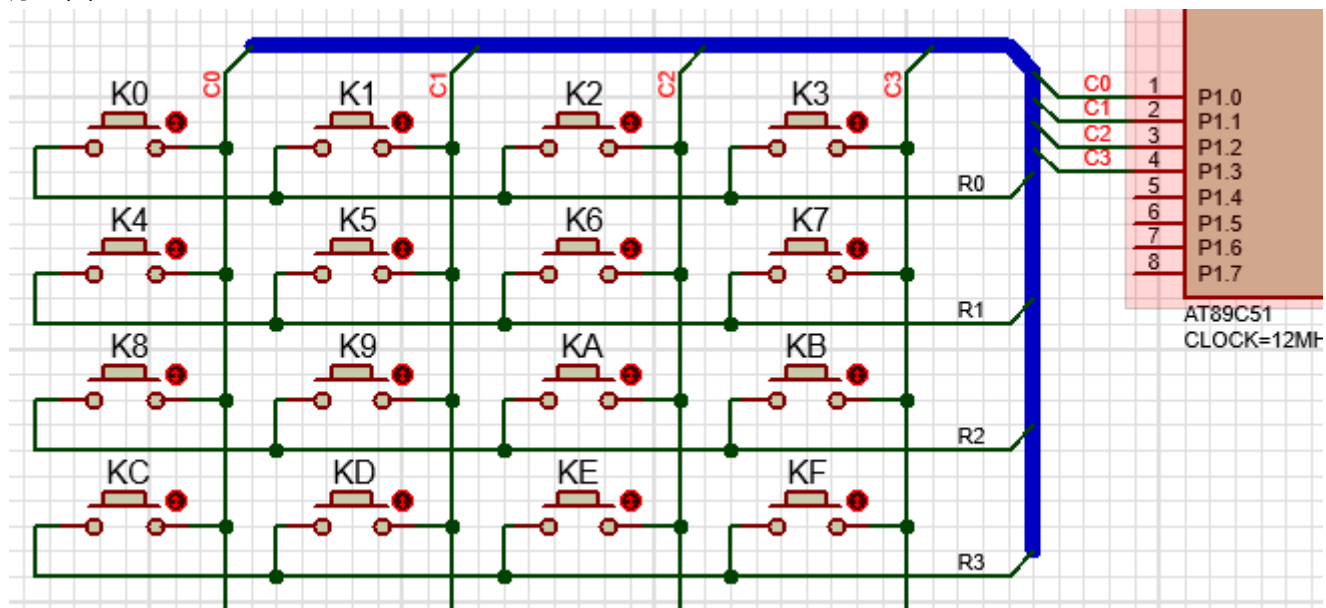
```

    if(~P1)
    {
        i=(~P1)&0x3F;
        delay_ms(10);                //去抖动
        if(((~P1)&0x3F)==i)
        switch(i){
            case 0x01:i=0;
                while(~P1);           //等待键释放，下同
                break;
            case 0x02:i=1;while(~P1);break;
            case 0x04:i=2;while(~P1);break;
            case 0x08:i=3;while(~P1);break;
            case 0x10:i=4;while(~P1);break;
            case 0x20:i=5;while(~P1);break;
        }
    }
    return i;
}

```

## 矩阵键盘（线反转法）

原理图：



```

// 键盘扫描函数（4x4矩阵键盘）
void Keys_Scan()
{
    P3 = 0x00;    // 列输出低电平
    P1 = 0x0f;    // 行输入带上拉
    delay_ms(1);

    if (P1 == 0x0f) // 无按键
    {
        keyNo = 0xff;
    }
}

```

```

        return;
    }

    // 检测按键所在的列
    switch (P1)
    {
        case 0x0e: keyNo = 0; break; // 第0列
        case 0x0d: keyNo = 1; break; // 第1列
        case 0x0b: keyNo = 2; break; // 第2列
        case 0x07: keyNo = 3; break; // 第3列
        default:   keyNo = 0xff; return;
    }

    // 检测按键所在的行
    P1 = 0x00; // 行输出低电平
    P3 = 0xff; // 列输入带上拉
    delay_ms(1);

    if (P3 == 0xff) // 无按键
    {
        keyNo = 0xff;
        return;
    }

    switch(P3)
    {
        case 0xfe: keyNo += 0; break; // 第0行
        case 0xfd: keyNo += 4; break; // 第1行
        case 0xfb: keyNo += 8; break; // 第2行
        case 0xf7: keyNo += 12; break; // 第3行
        default:   keyNo = 0xff;
    }
}

```

## 8155扩展按键，使用行扫描法

```

#include<reg52.h>
#include<absacc.h>
#include <intrins.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int
#define dula_data XBYTE[0x7f02] //8155 PB口地址
#define scan_data XBYTE[0x7f01] //8155 PA口地址 扫描口
#define read_data XBYTE[0x7f03] //8155 PC口地址 回扫口
#define dispcom XBYTE[0x7f00] //8155命令寄存器地址
sbit LED = P1^0;
uchar code table[]={
    0x3f,0x06,0x5b,0x4f,
    0x66,0x6d,0x7d,0x07,
    0x7f,0x6f,0x77,0x7c,

```

```

0x39,0x5e,0x79,0x71,
0x76,0x38};
uchar keyNo = 0xff;
void key8155();
void delay_ms(uint x)
{
    uchar t;
    while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}
//-----主程序-----
-----
void main()
{
    uchar keyNo_temp = 0xff;
    dispcom=0x01;          // 使用8155前应先对其初始化设置其口的工作方式、输出输入
    方向! A口基本输出方式, C口为输入方式
    while(1)
    {
        key8155();
        if(keyNo==0xff) {delay_ms(10);continue;}
        keyNo_temp= keyNo;          //有按键
        while(key8155(), keyNo!= 0xff);      // 等键释放
        LED = ~LED;
        DBYTE[0x70]= keyNo_temp;
    }
}
//-----键盘接口子程序-----
-----
void key8155()
{
    uchar i;
    scan_data = 0x00 ;
    delay_ms(1);
    if (((~read_data)&0x0f) == 0x00)
    {
        keyNo = 0xff;
        return;          //无按键提前返回
    }
    delay_ms(10);          //去抖动
    scan_data = 0x00 ;
    delay_ms(1);
    if (((~read_data)&0x0f) == 0x00)
    {
        keyNo = 0xff;
        return;          //无按键提前返回
    }
    for(i=0; i<8; i++)
    {
        scan_data =~(1 << i);
        delay_ms(1);

        switch((~read_data)&0x0f)
        {
            case 0x01:keyNo=0+i; return;          //赋值键号=首行键号+列号; 返回
            case 0x02:keyNo=8+i; return;
            case 0x04:keyNo=16+i; return;
            case 0x08:keyNo=24+i; return;
            case 0x00:break;          //不是此列有按键。 break, 扫描下一列
        }
    }
}

```

```

    }

}

    keyNo = 0xff;
    return;
}

```

## LCD 1602字符液晶工作代码

```

#include <reg51.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int
uchar code table1[]="I LOVE MCU!";           //第一行显示的字符,共11个
uchar code table2[]="WWW.YNMEC.COM";         //第二行显示的字符,共13个
sbit RS=P2^5;                                //单片机端口定义
sbit RW=P2^6;
sbit E=P2^7;
uchar num;
void delay(uint xms)                          //-----延时子函数-----
{
    uint i,j;
    for(i=xms;i>0;i--)
        for(j=125;j>0;j--);
}

void write_com(uchar com)                     //-----写命令子函数-----
{
    RS=0;                                     //写命令
    RW=0;                                     //写模式
    P0=com;                                  //将命令字送到数据线上
    delay(5);                               //稍延时
    E=1;  //给E一个高脉冲将命令字送入液晶控制器,完成写操作
    delay(5);
    E=0;
}

void write_data(uchar date)                  //-----写数据子函数-----
{
    RS=1;                                    //写数据
    RW=0;                                    //写模式
    P0 = date;                              //将要写的数据送到数据线上
    delay(5);                               //稍延时
    E=1;  //给E一个高脉冲将命令字送入液晶控制器,完成写操作
    delay(5);
    E=0;
}

void LCD1602_init()                          //-----LCD1602初始化设置-----
{
    E=0;
    write_com(0x38);                        //设置8位数据接口,16x2显示,5x7点阵
}

```

```

    write_com(0x0c);    //设置开显示，光标不显示
    write_com(0x06);    //写一个字符后地址指针自动加上
    write_com(0x01);    //清屏，数据指针清0
}

//-----主函数-----
void main()
{
    LCD1602_init();
    write_com(0x80);    //DDRAM数据指针定位在第一行第一个字符处
    for(num=0;num<11;num++) //写第一行要显示的信息
    {
        write_data(table1[num]);
        delay(5);    //每两个字符间稍延时
    }
    write_com(0x80+0x40); // 数据指针定位在第二行首字符处
    for(num=0;num<13;num++) //写第二行要显示的信息
    {
        write_data(table2[num]);
        delay(5);
    }
    while(1);
}

```

## 24C04使用 (IIC)

```

#include<reg51.h>
#include<intrins.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int
#define NOP4() {_nop();_nop();_nop();_nop();}
sbit SCL=P1^0;
sbit SDA=P1^1;
sbit SPK=P3^0;    //蜂鸣器输出端
//标准音阶频率对应的定时初值表    按照1234567和高音的1234567存放，共14个音符，即数组第
0~6对应音符1234567，第7~13对应高音音符1234567。
uchar code HI_LIST[]={226,229,232,233,236,238,240,241,242,244,245,246,247,248}; //
依次对应1234567和高音的1234567的T0高位定时初值
uchar code LO_LIST[]={4,13,10,20,3,8,6,2,23,5,26,1,4,3};    //依次对应1234567和高音
的1234567的T0低位定时初值
//待写入24C04的音符
uchar code Song_24C04[]={0,1,2,0,0,1,2,0,2,3,4,4,2,3,4,4}; //1234567音符分别对应上面
数组的0123456位置，所以要把简谱里的音符号要减1后存入
//uchar code Song2_24C04[]={
{0,0,4,4,5,5,4,4,3,3,2,2,1,1,0,0,4,4,3,3,2,2,1,1,4,4,3,3,2,2,1,1,0,0,4,4,5,5,4,4,3
,3,2,2,1,1,0,0}; //小星星
uchar idx;    //读取音符索引
//延时
void DelayMS(uint ms)
{
    uchar i;

```

```

        while(ms--) for(i=0;i<120;i++);
    }
    //在IIC上产生起始信号
    void Start()
    {
        SDA=1;
        SCL=1;
        NOP4();    //执行四次NOP（空操作），延时，下同
        SDA=0;
        NOP4();
        SCL=0;
    }
    //在IIC上产生停止信号
    void Stop()
    {
        SDA=0;
        SCL=0;
        NOP4();
        SCL=1;
        NOP4();
        SDA=1;
    }
    //读取应答
    void RACK()
    {
        SDA=1;
        NOP4();
        SCL=1;
        NOP4();
        SCL=0;
    }
    //发送非应答信号
    void NO_ACK()
    {
        SDA=1;
        SCL=1;
        NOP4();
        SCL=0;
        SDA=0;
    }
    //向24C04中写一个字节数据
    void Write_A_Byte(uchar b)
    {
        uchar i;
        for(i=0;i<8;i++)
        {
            b<<=1;    //将要传输的字节左移一位,最高一位移到了进位位C中，（CY就是表示进位
            位c)
            SDA=CY;
            _nop_();
            SCL=1;
            NOP4();
            SCL=0;
        }
    }

```

```

    RACK();          //接收从机的应答信号
}
//向指定地址写数据
void Write_IIC(uchar addr,uchar dat)
{
    Start();
    Write_A_Byte(0xa0);
    Write_A_Byte(addr);
    Write_A_Byte(dat);
    Stop();
    DelayMS(10);
}
//从24C04中读一个字节数据
uchar Read_A_Byte()
{
    uchar i,b;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        SCL=1;
        b<<=1;          //当前b左移1位——各位往高位移1位，最低位变为0
        b|=SDA;          //b的最低位与SDA线上的值相“或”，“或”后结果放b的最低位，就等价于将
        读取到的当前位数据放进b中最低位（之后经多次移位，移到对应的数据位上）
        SCL=0;
    }
    return b;          //返回值b中内容就是读到的一个字节
}
//从当前地址读取数据
uchar Read_Current()
{
    uchar d;
    Start();
    Write_A_Byte(0xa1);
    d=Read_A_Byte();    //读取到的字节数据放d中
    NO_ACK();
    Stop();
    return d;
}
//从任意地址读取数据
uchar Random_Read(uchar addr)
{
    Start();
    Write_A_Byte(0xa0);
    Write_A_Byte(addr);
    Stop();
    return Read_Current();
}
//定时器0中断
void T0_INT() interrupt 1
{
    SPK=~SPK;          // P3.0电平反转一次
    TH0=HI_LIST[sidx];
    TL0=LO_LIST[sidx];
}
//主程序

```



```

void main()
{
    uint i;
    IE=0x82;
    TMOD=0x00;           //设置定时器 T0为13位定时器
    for(i=0;i<16;i++)     //将存放在Song_24C04[]的乐谱写入24C04。其实实际上
    该写入步骤并不是在主函数执行。实际应是预先将多首歌曲乐谱存入24C04，掉电不会丢失，
                           //而单片机在程序中只需要对24c04进行读操作，依次取出
    并播放
    {
        Write_IIC(i,Song_24C04[i]);
    }

    /*      for(i=0;i<48;i++)      //将存放在Song2_24C04[]的乐谱写入24C04。其实实际
    上该写入步骤并不是在主函数执行。实际应是预先将多首歌曲乐谱存入24C04，掉电不会丢失，
                           //而单片机在程序中只需要对24c04进行读操作，依次取出
    并播放
    {
        Write_IIC(i,Song2_24C04[i]);
    }
    */

    while(1)              //读取一个音符并播放，重复16次
    {
        for(i=0;i<16;i++) //从24C04中读取第1首
        /*      for(i=0;i<48;i++)      //从24C04中读取第2首      */
        {
            sidx=Random_Read(i); //从指定地址读取
            TH0=HI_LIST[sidx];
            TL0=LO_LIST[sidx];
            TR0=1;                //启动定时器，让播放
            DelayMS(350);         //该延时控制每个音符播放的时长，该延时短则体现出乐
            曲节拍快，反之节拍慢
        }
    }
}

```

## PCA9544 使用

```

#include<reg51.h>
#include<intrins.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int
#define NOP4() {_nop();_nop();_nop();_nop();}
sbit SCL=P0^0;
sbit SDA=P0^1;
#define PCA9554_LED 0x40
#define PCA9554_KEY 0x42
uchar buffer1[1];

```

```
uchar buffer2[1];
//延时
void DelayMS(uint ms)
{
    uchar i;
    while(ms-->0) for(i=0;i<120;i++);
}
//在IIC上产生起始信号
void Start()
{
    SDA=1;
    SCL=1;
    NOP4();    //执行四次NOP（空操作），延时，下同
    SDA=0;
    NOP4();
    SCL=0;
}
//在IIC上产生停止信号
void Stop()
{
    SDA=0;
    SCL=0;
    NOP4();
    SCL=1;
    NOP4();
    SDA=1;
}
//读取应答
void RACK()
{
    SDA=1;
    NOP4();
    SCL=1;
    NOP4();
    SCL=0;
}
//发送非应答信号
void NO_ACK()
{
    SDA=1;
    SCL=1;
    NOP4();
    SCL=0;
    SDA=0;
}
//向24C04中写一个字节数据
void Write_A_Byte(uchar b)
{
    uchar i;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        b<<=1;    //将要传输的字节左移一位,最高一位移到了进位位C中,（CY就是表示进位
        位c)
        SDA=CY;
```

```

        _nop_();
        SCL=1;
        NOP4();
        SCL=0;
    }
    RACK();          //接收从机的应答信号
}
//向指定地址写数据
void Write_IIC(uchar addr,uchar dat)
{
    Start();
    Write_A_Byte(0xa0);
    Write_A_Byte(addr);
    Write_A_Byte(dat);
    Stop();
    DelayMS(10);
}
//从中读一个字节数据
uchar Read_A_Byte()
{
    uchar i,b;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        SCL=1;
        b<<=1;      //当前b左移1位——各位往高位移1位，最低位变为0
        b|=SDA;      //b的最低位与SDA线上的值相“或”，“或”后结果放b的最低位，就等价于将
        读取到的当前位数据放进b中最低位（之后经多次移位，移到对应的数据位上）
        SCL=0;
    }
    return b;        //返回值b中内容就是读到的一个字节
}
//从当前地址读取数据
uchar Read_Current()
{
    uchar d;
    Start();
    Write_A_Byte(0xa1);
    d=Read_A_Byte(); //读取到的字节数据放d中
    NO_ACK();
    Stop();
    return d;
}
//从任意地址读取数据
uchar Random_Read(uchar addr)
{
    Start();
    Write_A_Byte(0xa0);
    Write_A_Byte(addr);
    Stop();
    return Read_Current();
}
}
void ISendStr(uchar sla,uchar suba,uchar (*s)[1])
{
    Start();

```

```

        Write_A_Byte(sla);
        Write_A_Byte(suba);
        Write_A_Byte((*s)[0]);
        Stop();
        DelayMS(10);
    }
    void IRcvStr(uchar sla,uchar suba,uchar (*s)[1])
    {
        //      Start();
        //      Write_A_Byte(sla);
        //      Write_A_Byte(suba);
        //      Write_A_Byte(0x43);
        //      (*s)[0]=Read_A_Byte();
        //      Stop();
        //      DelayMS(10);
        Write_IIC(sla,suba);
        Start();
        Write_A_Byte(0x43);
        (*s)[0]=Read_A_Byte();
        Stop();
        DelayMS(10);
    }
    void main()
    {
        buffer1[0]=0x00;
        ISendStr(PCA9554_LED,0x03,&buffer1);
        buffer1[0]=0xff;
        ISendStr(PCA9554_LED,0x01,&buffer1);//初始输出全1，LED全灭。
        while(1)
        {
            IRcvStr(PCA9554_KEY,0x00,&buffer2);
            ISendStr(PCA9554_LED,0x01,&buffer2);
        }

    }

```

## ADC0809读取,LCD1602显示显示

### IO输入时序

```

#include <reg51.h>          // 8051标准头文件
#include <intrins.h>        // 内联函数库 (包含_nop())
#define uchar unsigned char // 定义无符号字符类型简写
#define uint unsigned int   // 定义无符号整型简写

```

```

#define NOP4() {_nop();_nop();_nop();_nop();} // 4个空指令延时宏

// I2C通信引脚定义 (用于PCA9554通信)
sbit SCL = P0^0; // I2C时钟线
sbit SDA = P0^1; // I2C数据线

// PCA9554器件地址定义 (用于LCD数据线控制)
#define PCA9554_LCD 0x40 // 器件地址: A0A1A2=000 (二进制01000000)

// ADC0809引脚定义
sbit OE = P1^0; // 输出使能 (高电平有效)
<!-- @import "[TOC]" {cmd="toc" depthFrom=1 depthTo=6 orderedList=false} -->

sbit EOC = P1^1; // 转换结束标志 (低电平表示转换中)
sbit ST = P1^2; // 启动转换信号 (上升沿触发)
sbit CLK = P1^3; // 时钟输入 (典型频率500kHz)

// LCD1602控制引脚定义
sbit RS = P2^0; // 寄存器选择 (0=指令寄存器, 1=数据寄存器)
sbit RW = P2^1; // 读写控制 (0=写, 1=读)
sbit E = P2^2; // 使能信号 (下降沿执行命令)

// 全局变量
uchar adc_raw; // 存储ADC原始值 (0-255)

// 通道3选择参数 (对应ADC0809的IN3通道)
const uchar channel_three[3] = {0, 0, 1}; // 二进制011选择IN3

// 函数声明
void DelayMS(uint ms); // 毫秒级延时
void I2C_Start(); // I2C起始信号
void I2C_Stop(); // I2C停止信号
void I2C_SendByte(uchar dat); // I2C发送单字节
void PCA9554_Write(uchar addr, uchar reg, uchar dat); // PCA9554写操作
void ADC_Init(); // ADC初始化
uchar ADC_Read(); // ADC读取数据
void LCD_Init(); // LCD初始化
void LCD_Cmd(uchar cmd); // 发送LCD指令
void LCD_Data(uchar dat); // 发送LCD数据
void Timer0_Init(); // 定时器0初始化 (用于ADC时钟)
void Display_Voltage(uint voltage); // 电压显示函数

// 定时器0中断服务函数 (为ADC0809提供时钟)
void Timer0_ISR() interrupt 1 { // 中断号1对应定时器0
    CLK = !CLK; // 翻转时钟信号 (产生方波)
}

// 主函数
void main() {
    uint voltage; // 存储计算后的电压值 (单位: mV)

    Timer0_Init(); // 初始化定时器 (用于ADC时钟)
    ADC_Init(); // 初始化ADC0809
    PCA9554_Write(PCA9554_LCD, 0x03, 0x00); // 配置PCA9554的PORT0为输出模式

```

```
LCD_Init();    // 初始化LCD1602

while(1) {
    adc_raw = ADC_Read(); // 读取ADC值 (通道3)
    // 将ADC值转换为电压 (0-5V对应0-5000mV)
    voltage = (uint)adc_raw * 5000UL / 255;
    Display_Voltage(voltage); // LCD显示电压
    DelayMS(100);            // 采样间隔100ms
}
}

// 定时器0初始化 (模式2, 自动重载)
void Timer0_Init() {
    TMOD = 0x02;    // 设置定时器模式2 (8位自动重载)
    TH0 = TL0 = 230; // 定时初值 (12MHz晶振下约52μs周期)
    ET0 = 1;        // 使能定时器0中断
    EA = 1;         // 开启总中断
    TR0 = 1;        // 启动定时器0
}

// ADC0809初始化
void ADC_Init() {
    P1 = 0x3F;    // 初始化P1口 (高两位保留, 低6位用于ADC控制)
    OE = 0;       // 输出使能置低
    ST = 0;       // 转换启动信号置低
    CLK = 0;      // 时钟初始低电平
}

// 读取ADC值 (通道3)
uchar ADC_Read() {
    uchar result;
    ST = 0;       // 确保ST初始低电平
    ST = 1;       // 产生上升沿启动转换
    ST = 0;
    while(EOC == 0); // 等待转换完成 (EOC变高)
    _nop_(); _nop_(); // 短暂延时确保稳定
    OE = 1;       // 允许输出数据
    result = P3;   // 从P3口读取转换结果
    OE = 0;       // 关闭输出
    return result;
}

// LCD1602初始化
void LCD_Init() {
    PCA9554_Write(PCA9554_LCD, 0x01, 0x00); // 初始化PCA9554输出寄存器
    LCD_Cmd(0x38); // 功能设置: 8位总线, 2行显示, 5x8点阵
    LCD_Cmd(0x0C); // 显示控制: 开显示, 关光标
    LCD_Cmd(0x06); // 输入模式: 地址递增, 不移屏
    LCD_Cmd(0x01); // 清屏
    DelayMS(5);    // 等待清屏完成
}

// 发送LCD指令
void LCD_Cmd(uchar cmd) {
```

```
RS = 0;          // 选择指令寄存器
RW = 0;          // 设置为写模式
PCA9554_Write(PCA9554_LCD, 0x01, cmd); // 通过PCA9554发送指令
E = 1;          // 使能信号高电平
DelayMS(2);     // 保持使能
E = 0;          // 下降沿执行指令
DelayMS(2);     // 指令执行时间
}

// 发送LCD数据
void LCD_Data(uchar dat) {
    RS = 1;      // 选择数据寄存器
    RW = 0;      // 设置为写模式
    PCA9554_Write(PCA9554_LCD, 0x01, dat); // 通过PCA9554发送数据
    E = 1;      // 使能信号高电平
    DelayMS(2);
    E = 0;      // 下降沿写入数据
    DelayMS(2);
}

// 在LCD显示电压值 (格式: X.XXV)
void Display_Voltage(uint voltage) {
    uchar str[6]; // 显示缓冲区
    uchar i;
    // 电压分解: 整数部分+两位小数
    uchar integer_part = voltage / 1000; // 提取整数位 (0-5)
    uchar fractional = (voltage % 1000) / 10; // 提取小数部分 (0-99)
    uchar decimal1 = fractional / 10; // 十位小数
    uchar decimal2 = fractional % 10; // 个位小数

    // 构建显示字符串
    str[0] = integer_part + '0'; // 整数转ASCII
    str[1] = '.'; // 小数点
    str[2] = decimal1 + '0'; // 十位小数转ASCII
    str[3] = decimal2 + '0'; // 个位小数转ASCII
    str[4] = 'V'; // 单位符号
    str[5] = '\0'; // 字符串结束符

    LCD_Cmd(0x80); // 设置光标到第一行首
    for(i = 0; i < 5; i++) {
        LCD_Data(str[i]); // 逐个字符显示
    }
}

// I2C起始信号 (SCL高时SDA下降沿)
void I2C_Start() {
    SDA = 1; // 确保SDA高
    SCL = 1; // SCL高电平
    NOP4(); // 保持时间
    SDA = 0; // SDA下降沿
    NOP4();
    SCL = 0; // 准备数据传输
}
```

```

// I2C停止信号 (SCL高时SDA上升沿)
void I2C_Stop() {
    SDA = 0; // 确保SDA低
    SCL = 0; // SCL低电平
    NOP4();
    SCL = 1; // SCL上升沿
    NOP4();
    SDA = 1; // SDA上升沿
}

// I2C发送单字节 (MSB first)
void I2C_SendByte(uchar dat) {
    uchar i;
    for(i = 0; i < 8; i++) {
        SDA = (dat & 0x80) ? 1 : 0; // 取出最高位
        dat <<= 1; // 左移准备下一位
        SCL = 1; // 时钟上升沿
        NOP4(); // 保持时间
        SCL = 0; // 时钟下降沿
    }
    SDA = 1; // 释放SDA线 (等待ACK)
    SCL = 1; // 第9个时钟脉冲
    NOP4();
    SCL = 0;
}

// PCA9554写操作 (三步: 地址+寄存器+数据)
void PCA9554_Write(uchar addr, uchar reg, uchar dat) {
    I2C_Start(); // 起始信号
    I2C_SendByte(addr); // 发送器件地址 (写模式)
    I2C_SendByte(reg); // 发送寄存器地址
    I2C_SendByte(dat); // 发送数据
    I2C_Stop(); // 停止信号
}

// 毫秒级延时 (12MHz晶振下近似延时)
void DelayMS(uint ms) {
    uint i, j;
    for(i = 0; i < ms; i++)
        for(j = 0; j < 125; j++); // 内循环约1ms
}

```

## 定时器输入时序

//本例是用80C51的定时器0产生周期方波来作为0809工作的CLK时钟信号。  
ALE端二分频后的信号作为0809工作的CLK时钟信号。

不用80C51的

```

#include <reg51.h>
#include<absacc.h>
#include <intrins.h>
#define INT8U unsigned char

```



```

#define INT16U  unsigned int
#define ADCADD XBYTE[0x7FF3]  //对ADC0809的读写地址
地址                                     第3通道的
sbit EOC = P1^7;           //状态信号引脚
sbit CLK = P1^0;           //提供的时钟输出引脚
//-----
// 主程序
//-----
void main()
{
    TMOD = 0x02; //定时方式2, 8位可重装初值定时器
    TL0 = 240;   //256-240=16 又单片机接6MHz晶振, 即定时16*2us=32us。
    TH0 = 240;
    IE = 0x82;
    TR0 = 1;     //启动定时器0

    while(1)
    {   ADCADD = 0x00;                                     //随便输出一
        个值, 只是为了产生启动信号
        while(EOC == 0);

        1~2ms函数, 即延时1~2ms再读结果, 确保新的转换结果已送到0809内的三态门输出
        DBYTE[0x50] = ADCADD;                             //这里插入延时
        入内存50h单元里                                     //转换结果放
    }

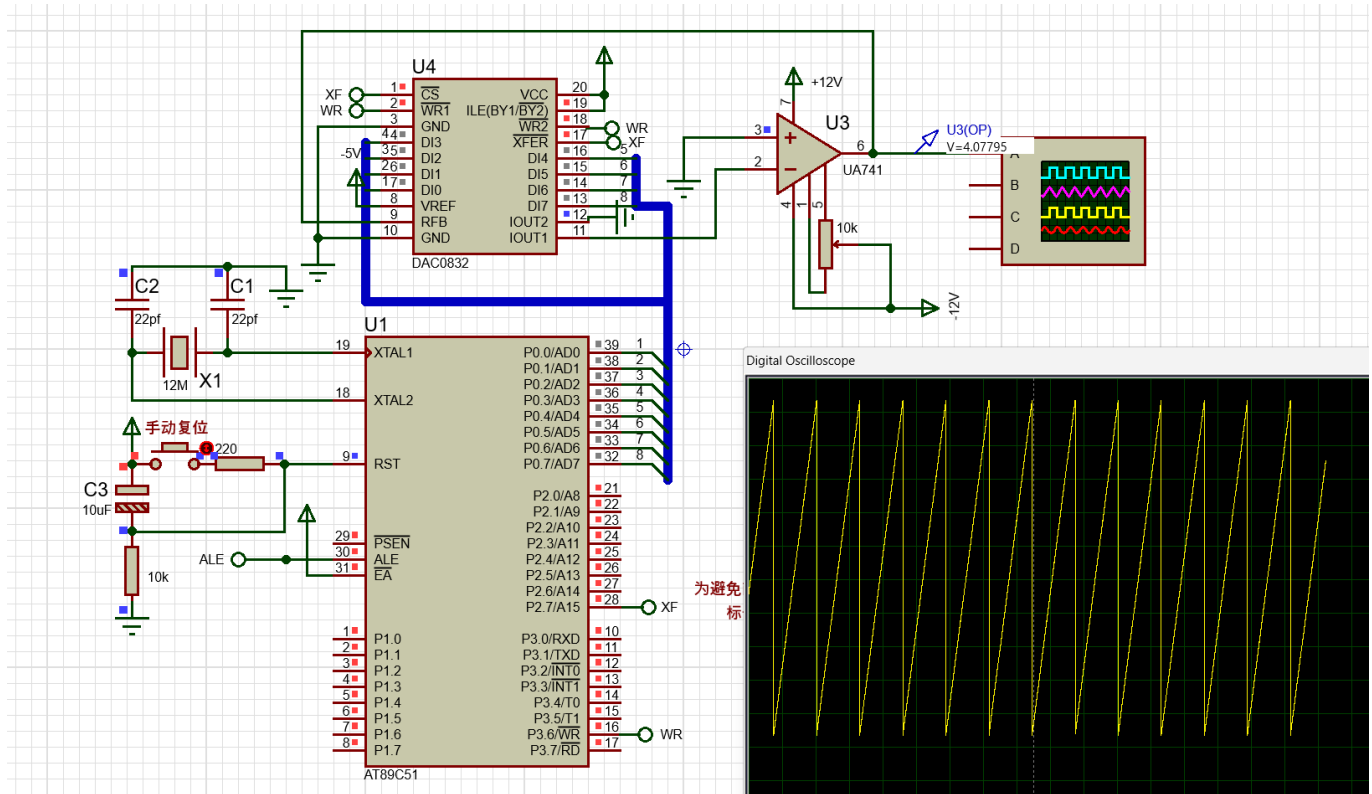
    //-----
    // T0定时器中断给ADC0809提供时钟信号 (周期64us的方波信号)
    //-----
    void Timer0_INT() interrupt 1
    {
        CLK = !CLK;
    }
}

```

## DAC0832使用

---

原理图：



```
//-----
// 用DAC0832生成锯齿波
//-----
// 本例程序向DAC0832反复输出0x00-0xFF的数字量，经过数/模转
// 换及电流到电压的转换后输出锯齿波。
//
//-----

#include <reg51.h>
#include <absacc.h>
#define INT8U unsigned char
#define INT16U unsigned int
#define OUTDATA XBYTE[0x7FFF] //向0832输出转换数据的地址

//-----
// 延时子程序 如果晶振是6M，则这里表示延时2倍的x毫秒，如果晶振12M，则是延时x毫秒
//-----
void delay_ms(INT16U x)
{
    INT8U t;
    while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}
//-----
// 主程序
//-----
void main()
{
    INT8U i;
    while(1)
    { for(i=0; i<256; i++)
        { OUTDATA=i;
```

```

        delay_ms(1);
    }
}

```

## 个人代码

### 实验一 点阵led显示

```

//-----
// 名称: TIMER0控制8x8LED点阵屏显示数字
//-----
// 说明: 8x8LED点阵屏循环显示数字0-9,刷新过程由T0定时器溢出中断完成.
//
//-----
#include <reg51.h>
#include <intrins.h>
#define INT8U    unsigned char
#define INT16U   unsigned int
//-----
// 数字点阵
//-----
INT8U code DotMatrix[] =
{
    0x00,0x00,0x00,0x21,0x7F,0x01,0x00,0x00,    //1 的点阵码
    0x00,0x00,0x00,0x21,0x7F,0x01,0x00,0x00,    //1 的点阵码
    0x00,0x27,0x45,0x45,0x45,0x39,0x00,0x00,    //2 的点阵码
    0x00,0x27,0x45,0x45,0x45,0x39,0x00,0x00,    //2 的点阵码
    0x00,0x3E,0x41,0x41,0x41,0x3E,0x00,0x00,    //0 的点阵码
    0x00,0x3E,0x41,0x41,0x41,0x3E,0x00,0x00,    //0 的点阵码
    0x00,0x27,0x45,0x45,0x45,0x39,0x00,0x00,    //2 的点阵码
    0x00,0x22,0x49,0x49,0x49,0x36,0x00,0x00,    //3 的点阵码
    0x00,0x27,0x45,0x45,0x45,0x39,0x00,0x00,    //2 的点阵码

    0x93,0x96,0x9c,0xfd,0x9e,0x93,0x13,0x00,
    0x38,0x00,0x3e,0xc2,0x02,0x26,0x10,0x00,
    0x44,0x4c,0xde,0x52,0x62,0x42,0x02,0x00,
    0xa6,0x1e,0x62,0x52,0x46,0xfe,0x42,0x00,

    0x10,0xFE,0x92,0x92,0xFE,0x92,0x10,0x10 //zhong
};
INT8U i=0,t=0,Num_Index,cs;

//-----
// 主程序
//-----
void main()
{

```

```

//P3=0x80;          //列选码初值1000000B, 经左移1位, 根据连线图可知最先选C0列
cs=0x80;
Num_Index=0;        //从“0”开始显示
TMOD=0x00;          //T0 工作在方式 0、作13位的定时器
TH0=(8192-2000)/32;  //求定时 2ms的初值, 高8位放TH0,
TL0=(8192-2000)%32;  //初值低5位放TL0 (2^13=8192, 2^5=32)
IE=0x82;             //开T0中断和总中断
TR0=1;              //启动 T0
while(1);            //无限循环, (每当定时时间到, 则执行中断函数一次)
}

//-----
// T0定时器溢出中断函数控制LED点阵屏刷新显示
//-----
void LED_Screen_Refresh() interrupt 1
{
    TH0=(8192-2000)/32;      //重置初值
    TL0=(8192-2000)%32;

    // P2=0xff;             //输出点阵码
    P3=0x00;
    P2=~DotMatrix[Num_Index*8+i]; //因LED是共阳极故取反
    cs=_crol_(cs,1);
    P3=cs;
    //P3=_crol_(P3,1); //P3值循环左移1位, 调整列选码并输出
    if(++i==8) i=0;         //每个数字的点阵码有 8 个字节
    if(++t==250)             //每个数字刷新显示一段时间(执行该函数250次
                            //即约250×2ms后调整指针Num_Index显示下一个
    {
        t=0;
        if(++Num_Index==13) Num_Index=0; //偏移量加1, 显示
        //下一个数字,若偏移量加1后=10, 则重置为从0开始
    }
}

}

```

## 实验一 多段led显示

```

//-----
// 名称：集成式数码管动态扫描显示
//-----
// 说明：本例使用动态扫描显示方法在8位数码管上显示指定数组内容
//
//-----
#include <reg51.h>
#define INT8U    unsigned char
#define INT16U   unsigned int

```

```
//共阳数码管0~9的数字段码表
code INT8U SEG_CODE[] = {
    0xC0, // 0
    0xF9, // 1
    0xA4, // 2
    0xB0, // 3
    0x99, // 4
    0x92, // 5
    0x82, // 6
    0xF8, // 7
    0x80, // 8
    0x90, // 9
    0x88, // A (?: A,B,C,E,F,G)
    0x83, // b (?: C,D,E,F,G)
    0xA7, // c (?: D,E,G)
    0xA1, // d (?: B,C,D,E,G)
    0x86, // E (?: A,D,E,F,G)
    0x8E  // F (?: A,E,F,G)
};

//待显示到数码管的8个数字
INT8U array[] = {1,2,3,10,11,12,13,14} ;    //显示缓存          可更新显示内容: 如
array[i]=keyno;
//-----
// 延时函数
//-----
void delay_ms(INT16U x)
{
    INT8U t; while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}

//-----
// 主程序
//-----
void main()
{
    INT8U i;
    while (1)
    {
        for ( i=0; i<6; i++ ) //扫描显示8位数码管
        { P0= 0xff;           //段码口输出全1, 即先关闭
          P2=1 << i;         //输出位选码      00000001      00000010      00000100
....    10000000
          P0=SEG_CODE[array[i]]; //输出段选码
          delay_ms(4);
        }
    }
}
```

## SPI历程 (软件SPI)

以下是一个完整的51单片机（如STC89C52）使用SPI接口的示例代码，包含详细注释和硬件连接说明。这里以模拟SPI（软件SPI）为例，因为标准51单片机通常没有硬件SPI模块。

## 1. 硬件连接示意图

51单片机	SPI设备 (如Flash/W25Q64)
P1.5 (MOSI)	---> DI (数据输入)
P1.6 (MISO)	<--- DO (数据输出)
P1.7 (SCLK)	---> CLK (时钟)
P2.0 (CS)	---> CS (片选, 低有效)

## 2. 完整代码示例

```
#include <reg52.h>
#include <intrins.h> // 包含_nop_()函数

// 定义SPI引脚 (根据实际电路修改)
sbit SPI_SCLK = P1^7; // SPI时钟线
sbit SPI_MOSI = P1^5; // 主机输出从机输入
sbit SPI_MISO = P1^6; // 主机输入从机输出
sbit SPI_CS   = P2^0; // 片选信号

// 延时函数 (12MHz晶振下约1μs)
void DelayUS(unsigned int us) {
    while(us--) {
        _nop_(); _nop_(); _nop_(); _nop_();
    }
}

// SPI初始化 (设置引脚初始状态)
void SPI_Init() {
    SPI_CS = 1; // 默认不选中设备
    SPI_SCLK = 0; // 时钟初始低电平
    SPI_MOSI = 1; // MOSI初始高电平
}

// SPI发送/接收一个字节 (全双工)
unsigned char SPI_Transfer(unsigned char dat) {
    unsigned char i, recv = 0;

    for(i = 0; i < 8; i++) {
        // 设置MOSI (高位先行)
        SPI_MOSI = (dat & 0x80) ? 1 : 0;
        dat <<= 1;

        // 上升沿发送数据
        SPI_SCLK = 1;
        DelayUS(1);
```

```

        // 读取MISO (从机输出)
        recv <<= 1;
        if(SPI_MISO) recv |= 0x01;

        // 下降沿准备下一位
        SPI_SCLK = 0;
        DelayUS(1);
    }
    return recv;
}

// 示例: 读取SPI Flash的ID (W25Q64的ID指令为0x90)
unsigned int SPI_ReadID() {
    unsigned int id;
    SPI_CS = 0;          // 选中设备

    SPI_Transfer(0x90);   // 发送指令
    SPI_Transfer(0x00);   // 发送3字节地址 (0)
    SPI_Transfer(0x00);
    SPI_Transfer(0x00);

    id = SPI_Transfer(0xFF) << 8; // 读取高字节
    id |= SPI_Transfer(0xFF);      // 读取低字节

    SPI_CS = 1;          // 释放片选
    return id;
}

void main() {
    unsigned int flash_id;

    SPI_Init();          // 初始化SPI
    flash_id = SPI_ReadID(); // 读取设备ID

    while(1) {
        // 在此添加其他操作 (如通过串口打印ID)
    }
}

```

### 3. 关键代码解析

#### (1) SPI时序控制

```

// 典型SPI模式0时序 (CPOL=0, CPHA=0)
SPI_MOSI = 数据位; // 在时钟上升沿前设置数据
SPI_SCLK = 1;       // 上升沿从机采样
SPI_SCLK = 0;       // 下降沿主机准备下一位

```

## (2) 字节传输逻辑

```
for(i = 0; i < 8; i++) {
    SPI_MOSI = (dat & 0x80) ? 1 : 0; // 取最高位
    dat <<= 1;                       // 左移准备下一位
    // ...时钟操作...
    recv <<= 1;                       // 接收数据移位
    if(SPI_MISO) recv |= 0x01;        // 读取位
}
```

---

## 4. 扩展功能示例

### (1) 写入SPI Flash一页数据

```
void SPI_WritePage(unsigned long addr, unsigned char *buf) {
    SPI_CS = 0;
    SPI_Transfer(0x02);           // 页编程指令
    SPI_Transfer(addr >> 16);     // 发送24位地址
    SPI_Transfer(addr >> 8);
    SPI_Transfer(addr & 0xFF);

    for(int i = 0; i < 256; i++) // 写入256字节
        SPI_Transfer(buf[i]);

    SPI_CS = 1;
    // 需等待写入完成（可轮询BUSY位）
}
```

### (2) 读取SPI Flash数据

```
void SPI_ReadData(unsigned long addr, unsigned char *buf, unsigned int len) {
    SPI_CS = 0;
    SPI_Transfer(0x03);           // 读数据指令
    SPI_Transfer(addr >> 16);     // 地址
    SPI_Transfer(addr >> 8);
    SPI_Transfer(addr & 0xFF);

    for(int i = 0; i < len; i++)
        buf[i] = SPI_Transfer(0xFF); // 读数据时发送哑元数据

    SPI_CS = 1;
}
```

---

## 5. 注意事项



- 1. **时钟速度**：软件SPI速度较慢（通常<1MHz），高速场景需用硬件SPI或增强型51（如STC15系列）。
- 2. **模式兼容性**：确保SPI设备与代码时序模式（CPOL/CPHA）匹配。
- 3. **片选管理**：操作前后正确控制 **CS** 信号。
- 4. **中断处理**：若在中断中使用SPI，需避免嵌套调用。

6. 硬件SPI扩展（以STC15系列为例）

若使用带硬件SPI的51单片机：

```
// 初始化硬件SPI (STC15)
void SPI_Init_HW() {
    SPCTL = 0xD0; // 使能SPI,主机模式,MSB先行,模式0
    SPSTAT = 0xC0; // 清除标志位
}

// 硬件SPI传输
unsigned char SPI_Transfer_HW(unsigned char dat) {
    SPDAT = dat;
    while(!(SPSTAT & 0x80)); // 等待传输完成
    SPSTAT |= 0x80;          // 清除标志
    return SPDAT;
}
```

通过上述代码，您可以快速实现51单片机与SPI设备的通信。实际开发时请根据具体器件手册调整指令和时序。

汇编

以下是针对 **51单片机（8051架构）汇编语言** 的详细精简版总结，包含核心语法、常用指令和实用开发方案：

一、51汇编语法基础

1. 指令格式

```
[标号:] 操作码 [操作数1][, 操作数2][, 操作数3] [;注释]
```

- **标号**：可选，代表地址（如 **LOOP:**）。
- **操作码**：指令助记符（如 **MOV, ADD**）。
- **操作数**：立即数、寄存器或地址（最多3个）。
- **注释**：以 **;** 开头。

2. 常用伪指令

伪指令	作用	示例
-----	----	----

伪指令	作用	示例
ORG	设置程序起始地址	ORG 0000H
END	程序结束标记	END
EQU	定义符号常量	COUNT EQU 30H
DB/DW	定义字节/字数据	TAB: DB 01H, 02H
DS	保留存储空间	BUF: DS 10

## 二、核心指令集

### 1. 数据传送指令

指令	功能	示例
MOV A, #data	立即数→A	MOV A, #55H
MOV Rn, A	A→寄存器Rn (R0-R7)	MOV R1, A
MOV @Ri, A	A→间接寻址 (Ri=R0/R1)	MOV @R0, A
MOVX A, @DPTR	外部RAM→A (16位地址)	MOVX A, @DPTR

### 2. 算术运算指令

指令	功能	示例
ADD A, #data	A + 立即数→A	ADD A, #10H
SUBB A, Rn	A - Rn - CY→A (带借位)	SUBB A, R2
INC DPTR	DPTR + 1→DPTR	INC DPTR

### 3. 逻辑与位操作

指令	功能	示例
ANL A, #data	A AND 立即数→A	ANL A, #0FH
ORL P1, A	P1 OR A→P1	ORL P1, A
SETB bit	位置1	SETB P1.0
CLR C	清进位CY	CLR C

### 4. 控制转移指令

指令	功能	示例
LJMP addr16	长跳转 (64KB范围)	LJMP MAIN
AJMP addr11	绝对跳转 (2KB页内)	AJMP LOOP

指令	功能	示例
DJNZ Rn, rel	Rn减1, 非零跳转	DJNZ R3, DELAY
CJNE A, #data, rel	A≠data则跳转	CJNE A, #00H, ERROR

### 三、寻址方式

寻址方式	示例	说明
立即寻址	MOV A, #30H	操作数为立即数
寄存器寻址	MOV A, R0	操作数为寄存器
直接寻址	MOV A, 40H	操作数为RAM地址
间接寻址	MOV A, @R0	R0/R1指向RAM地址
变址寻址	MOVC A, @A+DPTR	A+DPTR指向ROM地址

### 四、开发方案与技巧

#### 1. 程序结构模板

```
ORG 0000H      ; 程序起始地址
LJMP MAIN      ; 跳转到主程序

ORG 0030H      ; 主程序避开中断向量区
MAIN:
    MOV SP, #60H ; 设置堆栈指针
    ; 用户代码...
LOOP:
    NOP
    SJMP LOOP    ; 无限循环

ORG 0100H      ; 子程序/数据区
DELAY:
    MOV R7, #255
    DJNZ R7, $
    RET

END
```

#### 2. 常用代码片段

- 软件延时:

```
DELAY_MS:      ; 1ms延时 (12MHz晶振)
    MOV R6, #7
```

```
D1: MOV R7, #250
D2: DJNZ R7, D2
    DJNZ R6, D1
    RET
```

- **查表法 (ROM访问) :**

```
MOV DPTR, #TABLE    ; 表首地址
MOV A, #2            ; 索引号
MOVC A, @A+DPTR      ; 读取表中第2个数据
TABLE: DB 10H, 20H, 30H
```

3. 调试技巧

- **单步执行:** 利用Keil μVision的仿真器逐步检查寄存器变化。
- **端口监控:** 通过 `MOV P1, A` 输出调试信号。
- **断点设置:** 在关键代码行插入 `NOP` 或设置硬件断点。

---

五、注意事项

- 1. **资源限制:**
  - 内部RAM: 128字节 (52系列为256字节) 。
  - 使用 `MOVX` 指令访问外部RAM (需外扩芯片) 。
- 2. **中断向量:**
  - 中断入口地址固定 (如 `ORG 0003H` 对应外部中断0) 。
- 3. **位操作优势:**
  - 直接操作位地址 (如 `SETB 20H.0`) 提升效率。

---

掌握这些核心语法和方案后，可高效开发51单片机的中小规模嵌入式应用（如传感器控制、LED显示等）。