

- 常用函数实现
 - 延时函数
 - 独立按键扫描
 - IIC 函数
- 51知识
 - XBYTE
 - 引脚定义
 - 位运算
 - 循环移位的实现
 - 循环左移(ROL)
 - 循环右移(ROR)
 - 具体实现:
- 数码管代码
- 进制对照表
 - **特殊8位对照表**
 - 一位为0, 其余为1 (7个1 + 1个0)
 - 一位为1, 其余为0 (7个0 + 1个1)
- 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 地址扩展
- DAC7611 SPI
- 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)

- 数字芯片的使用补充
 - 8-3 译码器
 - 3-8译码器
 - 地址锁存器
 -

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;
}
```

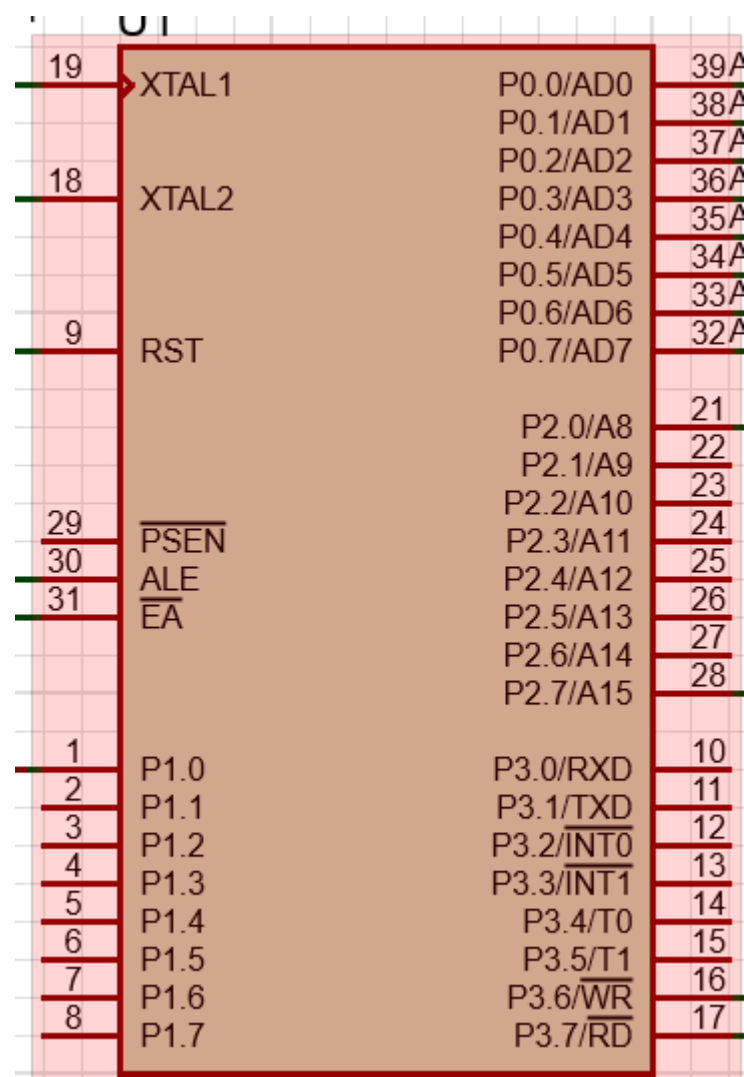
51知识

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）
```

引脚定义



位运算

以下是 C语言中常见的位运算 操作符及其详细用法

运算符	名称	功能	示例
&	按位与	两个位都为1时结果为1	0b1100 & 0b1010 = 0b1000
	按位或	任意一位为1时结果为1	0b1100 0b1010 = 0b1110
^	按位异或	两个位不同时结果为1	0b1100 ^ 0b1010 = 0b0110
~	按位取反	所有位取反 (0变1, 1变0)	~0b1100 = 0b0011 (4位)
<<	左移	所有位向左移动, 低位补0	0b0001 << 2 = 0b0100
>>	右移	所有位向右移动 (逻辑/算术移位)	0b1000 >> 2 = 0b0010

循环移位的实现

循环左移(ROL)

```
原始数据: 1100 1010 (0xCA)
循环左移1位:
  左移1位: 1001 010? → 1001 010x
  右移7位: 0000 0001 (取最高位)
  合并: 1001 010x | 0000 0001 = 1001 0101 (0x95)
```

循环右移(ROR)

```
原始数据: 1100 1010 (0xCA)
循环右移1位:
  右移1位: ?110 0101 → x110 0101
  左移7位: 0000 000? (取最低位) → 0000 000x
  合并: x110 0101 | 0000 000x = 0110 0101 (0x65)
```

具体实现:

数据类型	循环左移实现	循环右移实现
8位	<code>(x<<n)\ (x>>(8-n))</code>	<code>(x>>n)\ (x<<(8-n))</code>
16位	<code>(x<<n)\ (x>>(16-n))</code>	<code>(x>>n)\ (x<<(16-n))</code>
32位	<code>(x<<n)\ (x>>(32-n))</code>	<code>(x>>n)\ (x<<(32-n))</code>
64位	<code>(x<<n)\ (x>>(64-n))</code>	<code>(x>>n)\ (x<<(64-n))</code>

提示: 所有实现都需要先做 `n %= 位数` 确保安全移位

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};

// 共阴数码管0~9的数字段码表
code INT8U SEG_CODE[] = {0x3f,0x06,0x5b,0x4f,0x66,0x6d,0x7d,0x07,0x7f,0x6f};
```

进制对照表

以下是十进制 (Dec)、十六进制 (Hex) 和**4位二进制 (Bin)**的完整对照表，覆盖所有16种可能的值 (0-15)：

十进制 (Dec)	十六进制 (Hex)	二进制 (4位 Bin)
-----------	------------	--------------

十进制 (Dec)	十六进制 (Hex)	二进制 (4位 Bin)
0	0	0000
1	1	0001
2	2	0010
3	3	0011
4	4	0100
5	5	0101
6	6	0110
7	7	0111
8	8	1000
9	9	1001
10	A	1010
11	B	1011
12	C	1100
13	D	1101
14	E	1110
15	F	1111

特殊8位对照表

一位为0，其余为1（7个1 + 1个0）

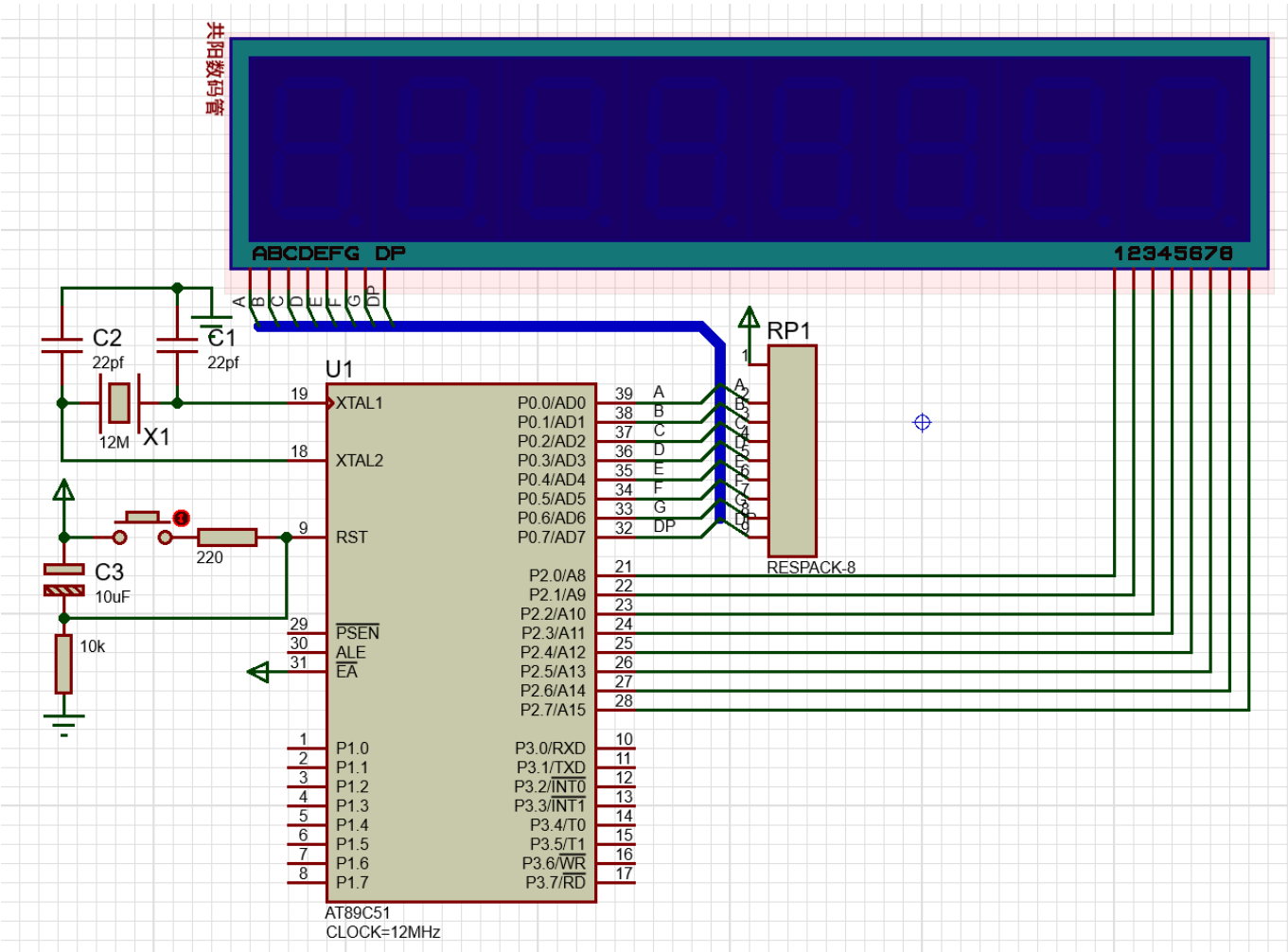
0的位置	二进制	十六进制	十进制
位7 (MSB)	01111111	0x7F	127
位6	10111111	0xBF	191
位5	11011111	0xDF	223
位4	11101111	0xEF	239
位3	11110111	0xF7	247
位2	11111011	0xFB	251
位1	11111101	0xFD	253
位0 (LSB)	11111110	0xFE	254

一位为1，其余为0（7个0 + 1个1）

1的位置	二进制	十六进制	十进制
位7 (MSB)	10000000	0x80	128
位6	01000000	0x40	64
位5	00100000	0x20	32
位4	00010000	0x10	16
位3	00001000	0x08	8
位2	00000100	0x04	4
位1	00000010	0x02	2
位0 (LSB)	00000001	0x01	1

数码管动态扫描C语言版

动态扫描原理图：



```
void main()
{
    INT8U i;
    array[3]=1;
}
```

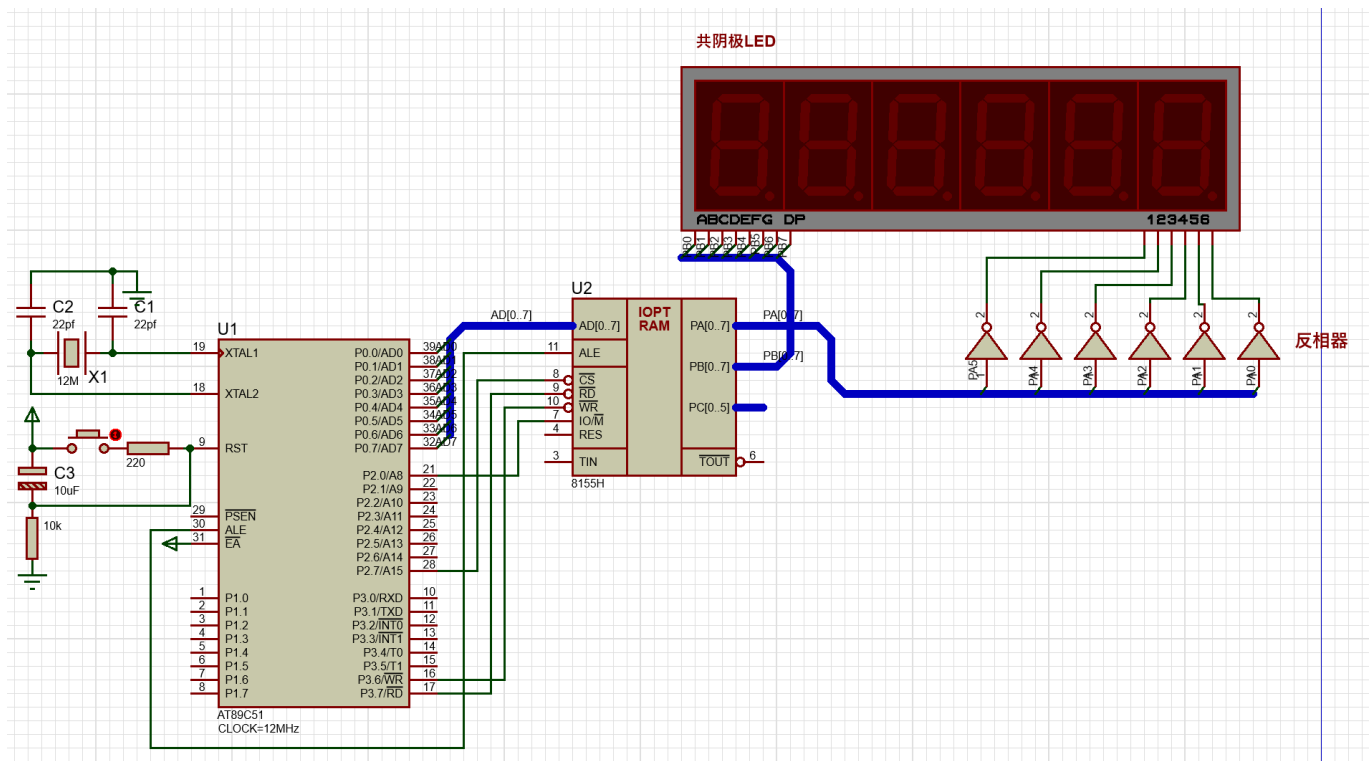
```

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
      //类似于循环移位
      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,

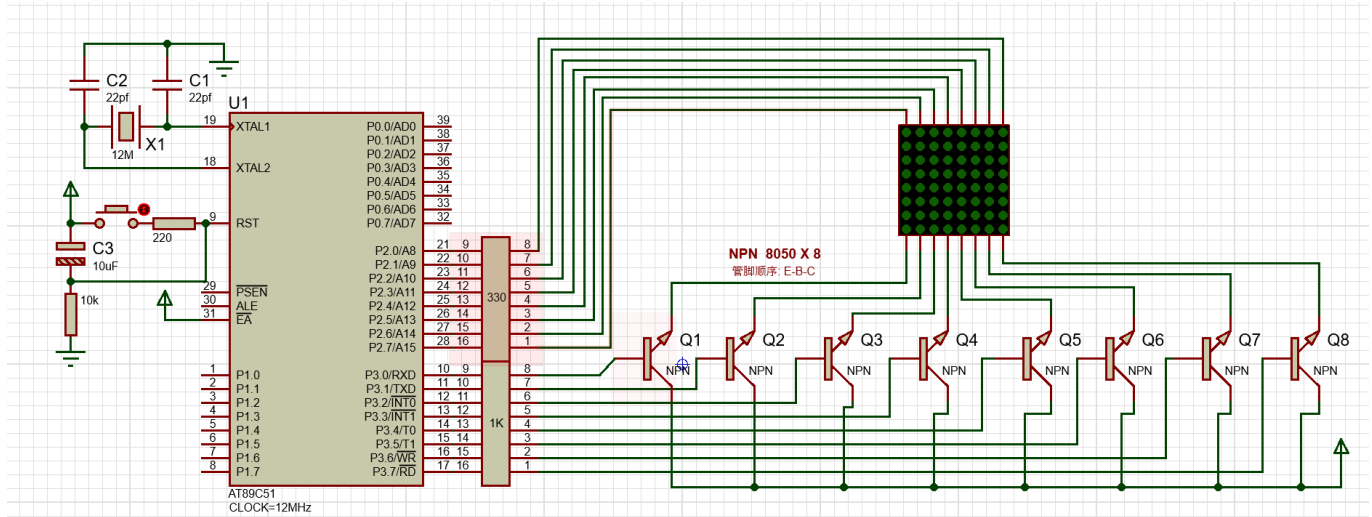
```



```
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)
    {

```

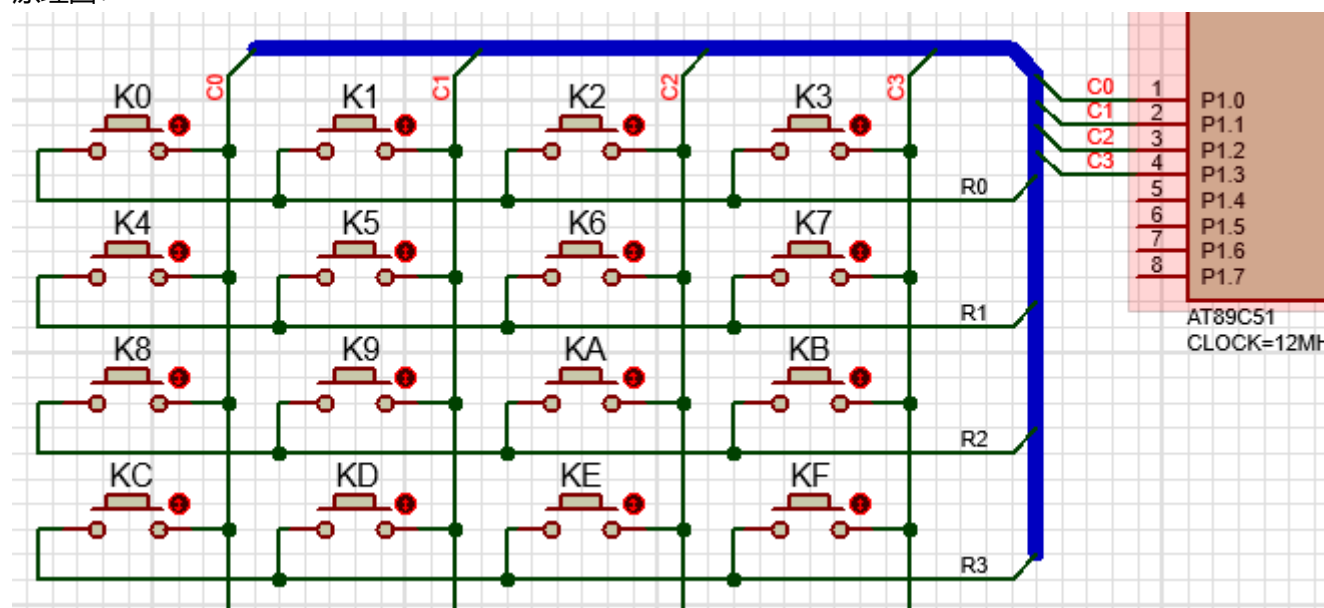
```

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：



```

//-----
// 名称：数码管显示4x4 键盘矩阵按键值
//-----
// 说明：按下任意一按键时，数码管会显示它在键盘矩阵上的序号0 - F，
//        采用的是线反转法
//        扫描程序首先判断按键发生在哪一列，然后根据所发生的行附加
//        不同的值，从而得到键盘按键值。
//
//-----
#include <reg51.h>
#define INT8U    unsigned char
#define INT16U   unsigned int

```

```

//0~F的共阳数码管段码,最后一个是黑屏
const INT8U SEG_CODE[] =
{ 0xC0,0xF9,0xA4,0xB0,0x99,0x92,0x82,0xF8,
  0x80,0x90,0x88,0x83,0xC6,0xA1,0x86,0x8E,0xFF
};

sbit BEEP = P3^0;
//当前按键值,该矩阵中键值范围为0-15,0xFF表示无按键
INT8U keyNo = 0xff;

//-----
// 延时函数
//-----
void delay_ms(INT16U x)
{
    INT8U t; while(x--) for(t = 0; t < 120; t++);
}

//-----
// 键盘矩阵扫描子程序
//-----
void Keys_Scan()
{
    //高四位位置零, 放入四行, 扫描四列
    P1 = 0x0f;
    delay_ms(1);
    if (P1 == 0x0f)
    {
        keyNo = 0xff;
        return; //无按键提前返回
    }

    //按键后00001111将变成0000xxxx,x中一个为0, 三个为1
    //下面判断按键发生于0~3列的那一列
    switch (P1)
    {
        case 0x0e: keyNo = 0; break; //按键在第0列
        case 0x0d: keyNo = 1; break; //按键在第1列
        case 0x0b: keyNo = 2; break; //按键在第2列
        case 0x07: keyNo = 3; break; //按键在第3列
        default: keyNo = 0xff; return ; //无按键返回
    }

    //第四位置零, 放入四列, 扫描四行
    P1 = 0xf0;
    delay_ms(1);
    //按键后11110000将变成xxxx0000, x中一个为0, 三个为1
    //下面判断按键发生于0~3行中的哪一行
    //对于0~3分别附加初值: 0, 4, 8, 12
    switch(P1)
    {
        case 0xe0: keyNo += 0; break; //按键在第0行
        case 0xd0: keyNo += 4; break; //按键在第1行
        case 0xb0: keyNo += 8; break; //按键在第2行
    }
}

```

```

        case 0x70: keyNo += 12; break;      //按键在第3行
        default:   keyNo = 0xff;

    }

}

//-----
// 蜂鸣器子程序
//-----
void Beep()
{
    INT8U i;
    for (i = 0; i < 60; i++)
    {
        delay_ms(1);
        BEEP = ~BEEP;
    }
    BEEP = 1;
}

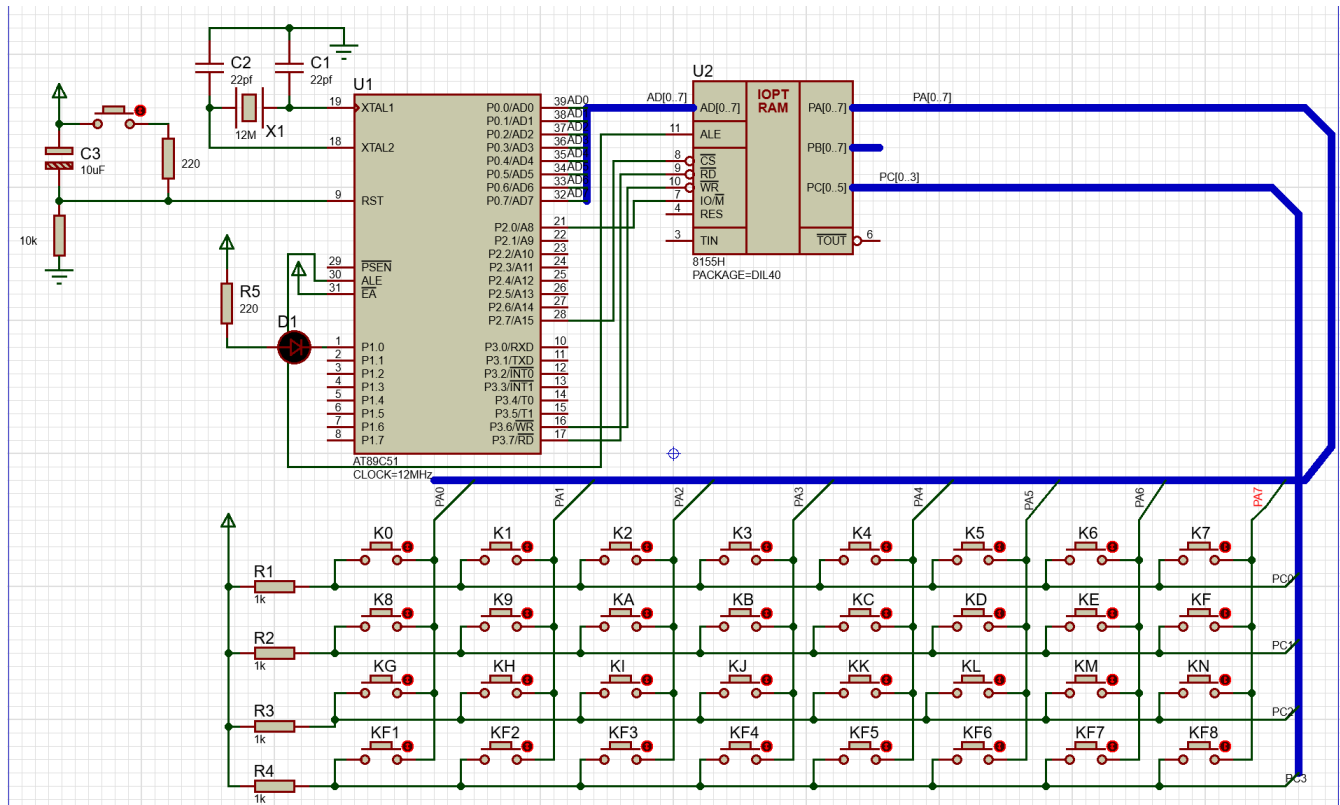
//-----
// 主程序
//-----
void main()
{
    INT8U keyNo_temp;    //在等待键释放前，先把键值暂存在这
    P0 = 0xff;           //数码管初始值黑屏
    while(1)
    {
        Keys_Scan();     //扫描键盘获取键号

        if(keyNo == 0xff) //当无按键时，延时10ms
        {
            delay_ms(10);
            continue;     // 无按键时延时10ms，然后退出这次循环，跳到循环体开头，继续
                            新的一次扫描按键
        }
        // 有按键则继续执行这下面的程序段
        keyNo_temp= keyNo; //在等待键释放前，先把键值暂存在这
        while( Keys_Scan(), keyNo != 0xff); //未释放,等待
        //显示键值并蜂鸣
        P0 = SEG_CODE[keyNo_temp];         // 思考，这里为什么不是用P0 =
        SEG_CODE[keyNo] ?
        Beep();

    }
}

```

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-----
/* 8155键盘扫描函数 (8x4矩阵键盘) */
void key8155()
{
    uchar i; // 循环计数器

    // 第一次预扫描 (检测是否有按键按下)
    scan_data = 0x00; // 所有行线置低电平 (准备检测列线)
    delay_ms(1); // 稳定信号
    if (((~read_data)&0x0f) == 0x00) // 读取列线并取反, 检查低4位
    {
        keyNo = 0xff; // 无按键按下 (0xFF表示无效键值)
        return; // 提前返回
    }

    // 延时去抖动 (10ms是典型机械按键消抖时间)
    delay_ms(10);

    // 第二次确认扫描 (防抖验证)
    scan_data = 0x00; // 再次置低所有行线
    delay_ms(1);
    if (((~read_data)&0x0f) == 0x00) // 再次检查列线
    {
        keyNo = 0xff; // 确认无按键
        return; // 提前返回
    }

    // 逐行扫描 (共8行)
    for(i=0; i<8; i++)
    {
        scan_data = ~(1 << i); // 当前行置低 (其他行高电平), 例如i=0时输出11111110
        delay_ms(1); // 稳定信号

        // 读取列线状态 (低4位有效)
        switch((~read_data)&0x0f)
        {
            case 0x01: // 第1列有按键
                keyNo = 0 + i; // 键值 = 基值 (0/8/16/24) + 行号
                return; // 立即返回 (优先处理第一个检测到的按键)

            case 0x02: // 第2列
                keyNo = 8 + i;

```



```

        return;

    case 0x04:        // 第3列
        keyNo = 16 + i;
        return;

    case 0x08:        // 第4列
        keyNo = 24 + i;
        return;

    case 0x00:        // 当前行无按键
        break;        // 继续扫描下一行
    }
}

// 扫描完成但未检测到有效按键（理论上不会执行到这里，因为前两次检测已过滤）
keyNo = 0xff; // 设置为无效键值
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，16×2显示，5×7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 sidx; //读取音符索引
//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();
}
/* I2C发送字符串函数（实际发送单字节数据）
 * 参数说明：
 *   sla: 从设备地址（7位地址，不含R/W位）
 *   suba: 子地址/寄存器地址
 *   s: 指向包含1个字节数据的数组的指针
 */
void ISendStr(uchar sla, uchar suba, uchar (*s)[1])
{
    Start();           // 发送I2C起始信号
    Write_A_Byte(sla);  // 发送从设备地址（写模式，sla左移1位后最低位为0）
    Write_A_Byte(suba); // 发送子地址/寄存器地址
    Write_A_Byte((*s)[0]); // 发送数据字节
    Stop();             // 发送I2C停止信号
    DelayMS(10);        // 延时10ms（确保设备处理完成）
}

/* I2C接收字符串函数（实际接收单字节数据）
 * 参数说明：
 *   sla: 从设备地址（7位地址）
 *   suba: 子地址/寄存器地址
 *   s: 指向存储接收数据的数组的指针
 */
void IRcvStr(uchar sla, uchar suba, uchar (*s)[1])
{
    // 注释掉的原始实现（非常规I2C读取流程）
    // Start();
    // Write_A_Byte(sla);      // 发送从设备地址（写模式）
    // Write_A_Byte(suba);     // 发送子地址
    // Write_A_Byte(0x43);     // 异常操作（不应在此写入数据）
    // (*s)[0] = Read_A_Byte(); // 读取数据
    // Stop();
    // DelayMS(10);

    // 修正后的实现（更符合I2C标准读取流程）
    Write_IIC(sla, suba); // 先写入目标地址（可能包含内部函数）
    Start();              // 发送重复起始条件（Repeated Start）
    Write_A_Byte(0x43);   // 发送从设备地址+读位（0x43 = sla<<1 | 0x01）
    (*s)[0] = Read_A_Byte(); // 读取数据字节
    Stop();               // 发送停止信号
    DelayMS(10);          // 延时10ms
}

/* 主函数 */
void main()

```



```

{
    // 初始化PCA9554 LED控制器
    buffer1[0] = 0x00;
    ISendStr(PCA9554_LED, 0x03, &buffer1); // 配置寄存器0x03 (方向寄存器, 0=输出)

    buffer1[0] = 0xff;
    ISendStr(PCA9554_LED, 0x01, &buffer1); // 向输出寄存器0x01写入0xFF (LED全灭)

    // 主循环
    while(1)
    {
        // 读取PCA9554按键状态 (从寄存器0x00)
        IRcvStr(PCA9554_KEY, 0x00, &buffer2);

        // 将按键状态直接输出到LED (寄存器0x01)
        ISendStr(PCA9554_LED, 0x01, &buffer2);

        // 效果: 按键按下时对应LED亮起 (需硬件支持低电平点亮LED)
    }
}

```

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);     // 保持使能
    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。           不用80C51的
ALE端二分频后的信号作为0809工作的CLK时钟信号。
#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           第3通道的
地址
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);

//这里插入延时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;
}

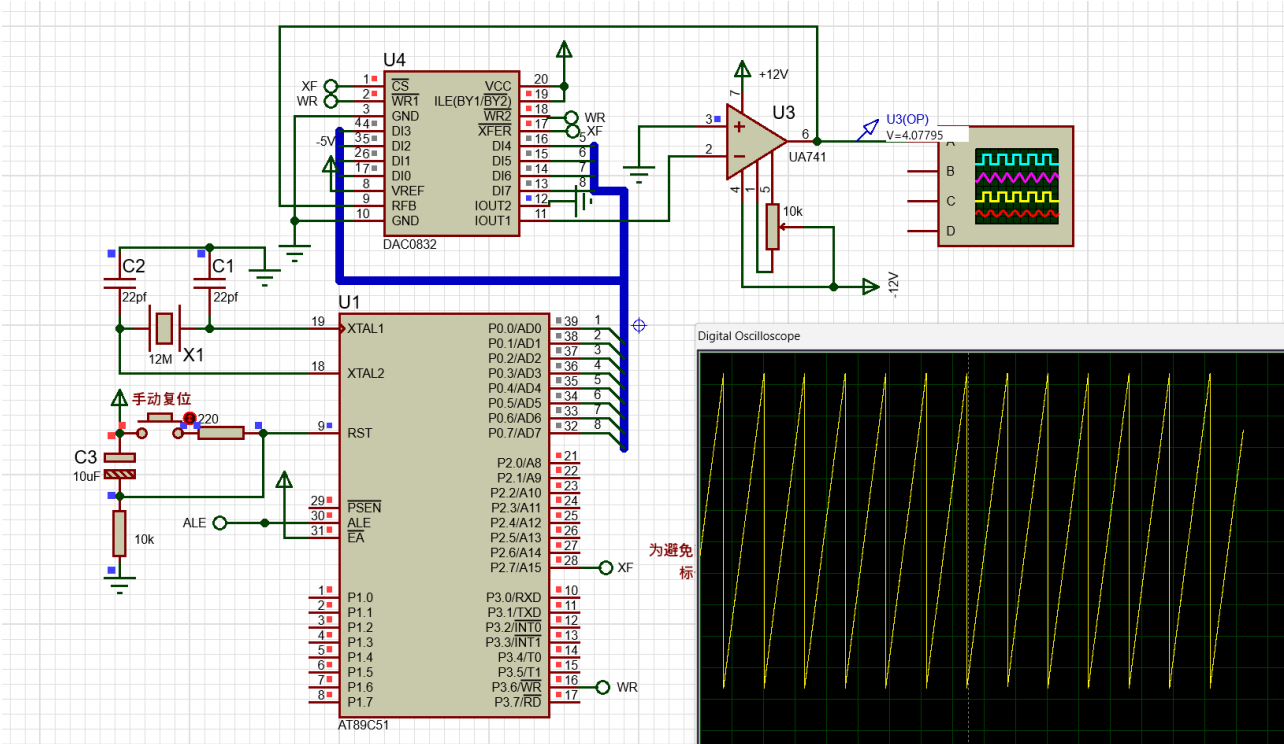
//-----
// T0定时器中断给ADC0809提供时钟信号（周期64us的方波信号）
//-----

void Timer0_INT() interrupt 1
{
    CLK = !CLK;
}
```

DAC0832使用 地址扩展

接线解释：

- 使用的是地址扩展，所以要注意XBYTE的用法
- P0口作为默认数据总线连接
- 地址总线（一般P1为低8位，P2为高8位）
- 使用运放放大信号
- 使用WR单片机写信号
- 地址解码逻辑：代码中 #define OUTDATA XBYTE[0x7FFF] 表示：高8位地址：0x7F（二进制 0111 1111）P2.7（A15）是最高位地址线，此处为0（因为0x7F的二进制最高位是0）当单片机执行 OUTDATA=i 时：P2.7（A15）输出低电平（0）其他地址线组合成0x7FFF 原理图：



```

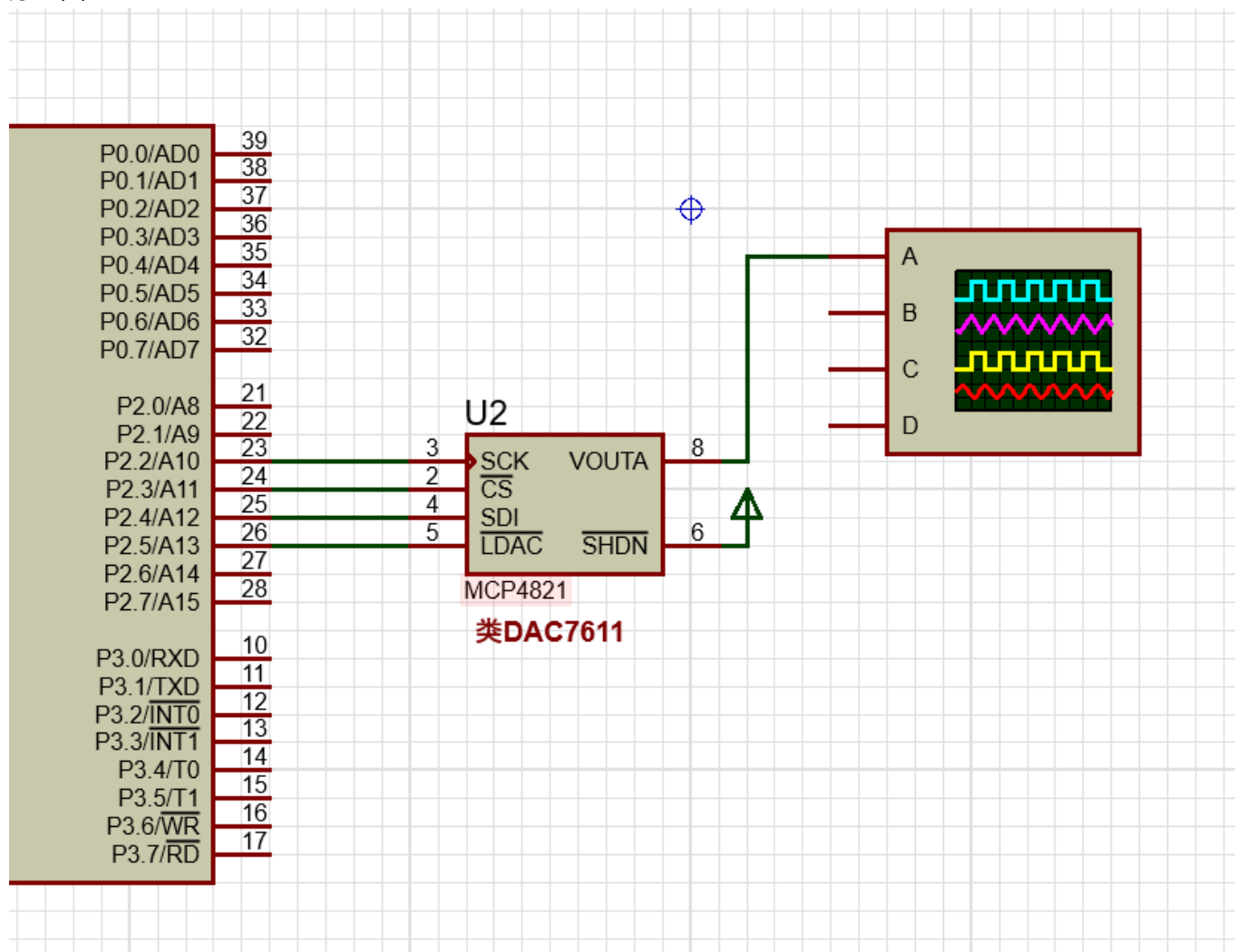
//-----
// 用DAC0832生成锯齿波
//-----
// 本例程序向DAC0832反复输出0x00-0xFF的数字量，经过数/模转
//      换及电流到电压的转换后输出锯齿波。
//
//-----
#include <reg51.h>
#include <absacc.h>
#define INT8U unsigned char
#define INT16U unsigned int
#define OUTDATA XBYTE[0x7FFF] //向0832输出转换数据的地址

//-----
// 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);
        }
    }
}

```

DAC7611 SPI

原理图：



```
//-----
// 名称：用12位SPI串口DAC MCP4821生成锯齿波（可对程序做修改，令输出其它波形）
//-----
//
//-----

#include <reg51.h>
#include <intrins.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int //无符号整形占2个字节
sbit CLK = P2^2; //配置相应的引脚
sbit SDI=P2^4;
sbit LD=P2^5;
sbit CSN =P2^3;

void Init_DA(void) //初始化
{
    LD=1;
    CLK=1; ////////////// 0,1均可
    SDI=0;
    CSN=1;
}

void clock(void) //串行时钟信号
{
    CLK=0;
    _nop_( );
}
```



```

    CLK=1;
    _nop_( );
}

//D/A转换程序, value为要转换的数据
void DAC_4821(uint value)
{
    uint i,temp;
    value = value|0x1000; //根据MCP4821的命令格式(见MCP4821数据手册), 添加
    //最高4位数据为0001, 即设定为激活模式, 两倍增益。
    LD=1;
    CSN=0;
    _nop_( );
    for(i=0;i<16;i++) //循环, 依次传输16位数据
    {
        temp = value;
        SDI = temp & 0x8000; //依次传输最高位的数据
        clock( ); //时钟信号上升沿锁存位数据
        value<<=1; //数据左移1位
    }
    CLK=1;
    _nop_( );
    CSN=1; //数据传输结束, 撤销片选
    LD=0;
    for(i=0;i<15;i++) //15us宽的负脉冲
    {
        _nop_( ); //给转换输出留时间
    }
    LD=1;
}

//-----
// 主程序
//-----
/*以上定义了几个必要的功能函数。
以下是主程序, 调用DAC4821初始化函数, 然后循环调用D/A转换函数。*/
void main( )
{
    uint data1=0 ;
    Init_DA( );
    while(1)
    {
        DAC_4821(data1); data1+=1; data1%=4096; } //
}

```

个人代码

实验一 点阵led显示

```

//-----
// 名称: TIMER0控制8×8LED点阵屏显示数字
//-----
// 说明: 8×8LED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 .... 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-->0) {
        _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：

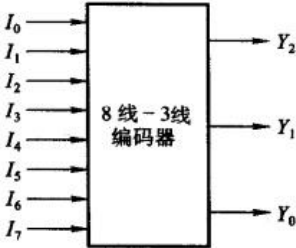
```
// 初始化硬件SPI (STC15)
void SPI_Init_HW() {
    SPCTL = 0xD0; // 使能SPI, 主机模式, MSB先行, 模式0
    SPSTAT = 0xC0; // 清除标志位
}

// 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;
}
```

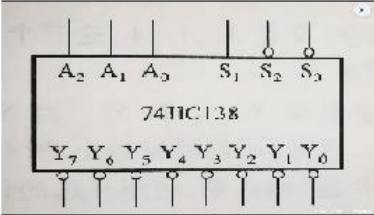
数字芯片的使用补充

8-3 译码器



输 入								输 出		
I ₀	I ₁	I ₂	I ₃	I ₄	I ₅	I ₆	I ₇	Y ₂	Y ₁	Y ₀
1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	0
0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	1
0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	1
0	0	0	0	0	0	1	0	1	1	0
0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1

3-8译码器



输 入					输 出							
S ₁	S ₂ + S ₃	A ₂	A ₁	A ₀	Y ₀	Y ₁	Y ₂	Y ₃	Y ₄	Y ₅	Y ₆	Y ₇
0	x	x	x	x	1	1	1	1	1	1	1	1
x	1	x	x	x	1	1	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
1	0	0	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1
1	0	0	1	0	1	1	0	1	1	1	1	1
1	0	0	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1
1	0	1	0	0	1	1	1	1	0	1	1	1
1	0	1	0	1	1	1	1	1	0	1	1	1
1	0	1	1	0	1	1	1	1	1	0	1	1
1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1

地址锁存器

74LS373

- D7~D0 8位数据输入线
- Q7~Q0 8位数据输出线
- G 数据输入锁存选通信号
 - 高电平 外部数据选通到内部锁存器
 - 负跳变时，数据锁存到锁存器中
- OE 数据输出使能信号

表 74LS373功能表

\overline{OE}	G	D	Q	
0	1	1	1	
0	1	0	0	
0	0	×	不变	
1	×	×	高阻态	