

实验记录,

(一) 嵌入式处理器 UART 通讯

1. 设计完成从 PC 机键盘将字符输入到 ARM 上并通过串口输出。

(1) UART 模块初始化设置。

```
void SerialInit(void) {
```

```
    GPDR1 |= 0x80; // 设置 34 号引脚输入, 39 号引脚输出。
```

```
    GAFR1-L |= 0x8010; // 34 号复用输入功能 1 (FFRXD), 39 号复用  
                        // 输出功能 2 (FFTXD)。
```

```
    FFLCR = 0x3; // 通信控制 8 位长, 1 位停止。
```

```
    FFFCR = 0x0;
```

```
    FFIER = 0x40;
```

```
    // 设置波特率。
```

```
    FFLCR = 0x80; // 选择访问 FFDLL 和 FFDLH。
```

```
    FFDLL = 0x8;
```

```
    FFDLH = 0x0; // 当 Divisor 设置为 8 时, 得波特率为 115200。
```

```
    // 小组任务将超级终端波特率改为 4800, 则将 FFDLL 改为 0xC0;
```

```
    FFLCR |= 0x7F; // 设置访问 FFRBR, FFTHR, FFIER。
```

```
    while (!(FFLSR & 0x40));
```

```
    // 当 THR 寄存器为空时, 初始化结束, 开始实验。
```

```
    return;
```

```
}
```

(2) 设置字节传入与传出。

```
void SerialOutputByte (const char c) {
```

```
    while ((FFLSR & 0x20) == 0); // 当 THR 寄存器有数据时, 才进行后续操作。
```

```
    FFTHR = ((unsigned char)c & 0xFF); // 处理数据放入缓冲区中。
```

```
    if (c == '\n') SerialOutputByte('\r');
```

```
}
```

```
void SerialInputByte (char *c) {
```

```
    if ((FFLSR & 0x1) == 0) return 0; // 若无数据则返回。
```

```
    else {
```

```
        *c = FFRBR; return 1; } // 否则提取输入缓冲区数据。
```



13) 设置将输入字符通过串口输出。

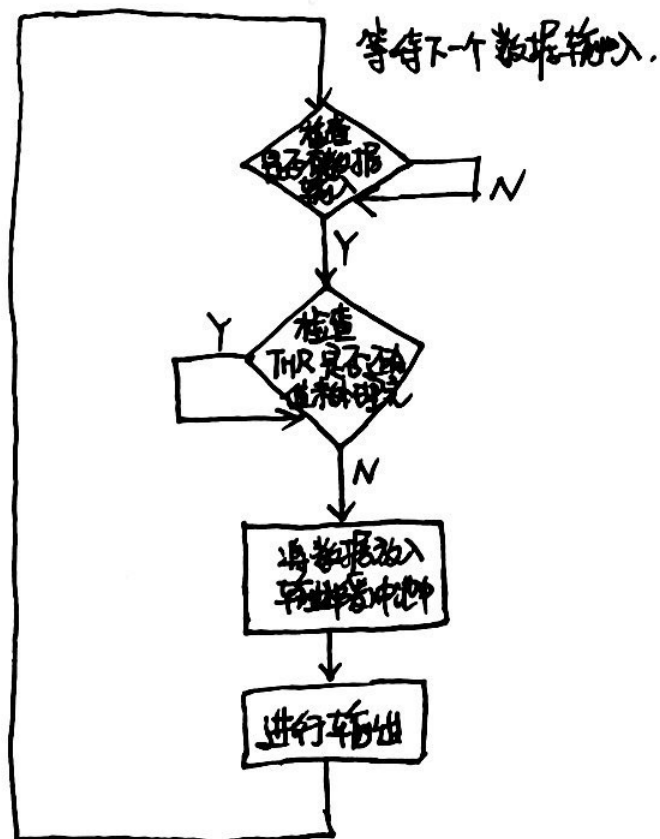
```
int main() {  
    char cc;  
    SerialInit();  
    while(1) {  
        if (SerialInputByte(&cc))  
            SerialOutputByte(cc);    // 若存在输入数据, 将其输出。  
    }  
    return 0;  
}
```

2. 如果超级终端波特率改为“4800”, 要想PC与ARM平台还正常通信, 如何修改程序?

由 $BaudRate = \frac{14.7456MHz}{16 \times Divisor}$, 将 $BaudRate = 4800$ 代入得:

$Divisor = 192 = 0x00C0$. 改将 $DL = 0x00$, $DLM = 0x00$ 即可。

3. 使用LSR方法中的程序执行框架。



(二) 嵌入式处理器的中断控制器

1. 键盘作为中断源, 编写中断处理程序完成功能: 键盘上 5、8 对应 led 灯, 对应数码管, D 余数, 实现 $8\%5$ 的结果。

(1) 编写中断初始化程序。

```
mov r1, CPSR
```

```
bic r1, r1, #0x80
```

```
msr CPSR_c, r1
```

// 将状态寄存器 IRQ 控制位清零, 其他位不变, 使 ARM 可以响应中断。

```
ldr r1, =ICMR
```

```
ldr r2, =init-ICMR.0.0: 将 4 位置 1, 响应 key 请求。
```

```
str r2, [r1]
```

// 设置屏蔽寄存器 ICMR, 设置允许键盘中断源请求。

(2) 编写 boot.s 中的异常向量表, 将预设的 IRQ-Fuction 框架注释掉。

(3) 编写中断服务子程序。

```
-- irq void IRQ_Handler(void)
{
```

```
    char key_value;
```

```
    key_value = KPAS-VALUE;
```

```
    switch (key_value) {
```

```
        case 0x20: // key-press 8
```

```
            LED_Addr = (0xFF << 7) - 1; // 让第 8 个灯亮。
```

```
            LED_CS3 = 0x00FF; // 数码管右边第一个显示数字 8
```

```
        case 0x10: // key-press 5
```

```
            LED_Addr = (0xFF << 4) - 1; // 第 5 个灯亮。
```

```
            LED_CS3 = 0x12FF; // 数码管显示数字 5。
```

```
        case 0x56: // key-press D (8%5)
```

```
            LED_Addr = (0xFF << 2) - 1; // 第 3 个灯亮。
```

```
            LED_CS3 = 0x30FF; // 显示数字 3。
```

