

▶ 聚焦 EDA

基于 Proteus 的 51 系列单片机 设计与仿真 (第2版)

■ 陈忠平 编著



电子工业出版社

PUBLISHING HOUSE OF ELECTRONICS INDUSTRY

<http://www.phei.com.cn>

■ 聚焦 EDA

基于 Proteus 的 51 系列单片机 设计与仿真 (第2版)

■ 陈忠平 编著

电子工业出版社

Publishing House of Electronics Industry

北京·BEIJING

内 容 简 介

本书以目前流行的软硬件仿真软件 Proteus 为核心,采用现代教学方法,从实验、实践、实用的角度出发,通过丰富的实例详细讲述了 Proteus 软件在 51 单片机课程教学和单片机应用产品开发过程中的应用。

本书以夯实基础,面向应用,理论与实践紧密结合为原则,采用汇编及 C 语言作为系统软件开发平台。全书共 9 章,主要包括 80C51 单片机系统设计相关软件的使用、Proteus7.8 入门、51 系列单片机软件程序设计、51 系列通用 I/O 控制、LED 数码管与键盘的应用、D/A 转换器和 A/D 转换器的应用、显示器的应用、电动机控制,以及综合应用设计。

本书适合从事单片机应用研发的科技人员自学使用,也可作为高等学校单片机课程的教学用书。

未经许可,不得以任何方式复制或抄袭本书之部分或全部内容。

版权所有,侵权必究。

图书在版编目(CIP)数据

基于 Proteus 的 51 系列单片机设计与仿真 / 陈忠平编著. —2 版. —北京:电子工业出版社,2012.5

(聚焦 EDA)

ISBN 978-7-121-16910-6

I. ①基… II. ①陈… III. ①单片微型计算机—系统设计—应用软件 ②单片微型计算机—系统仿真—应用软件 IV. ①TP368.1

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2012)第 084936 号

责任编辑:张 剑(zhang@phei.com.cn)

印 刷:

装 订:三河市双峰印刷装订有限公司

出版发行:电子工业出版社

北京市海淀区万寿路 173 信箱 邮编 100036

开 本:787×1092 1/16 印张:26 字数:666 千字

印 次:2012 年 5 月第 1 次印刷

印 数:4 000 册 定价:59.80 元

凡所购买电子工业出版社图书有缺损问题,请向购买书店调换。若书店售缺,请与本社发行部联系,联系及邮购电话:(010)88254888。

质量投诉请发邮件至 zllts@phei.com.cn,盗版侵权举报请发邮件至 dbqq@phei.com.cn。

服务热线:(010)88258888。

第 2 版前言

单片机又称为单片微处理器，其实质是将一个简单的计算机系统集成在一个芯片上。单片机具有体积小、质量小、价格便宜、控制功能强等特点，在工业控制、智能仪表、家用电器和军事装置等领域都得到了广泛的应用。

本书第 1 版于 2008 年 9 月出版，已被许多学校或培训机构作为单片机课程的实践教材使用，受到众多教师、学生和读者的欢迎。

在坚持第 1 版“由浅入深，循序渐进”、“软硬结合，虚拟仿真”、“C 语言与汇编语言并存”、“淡化原理，注重实用”的编著原则基础上，本书第 2 版根据使用教师和读者的建议进行了修订与补充。

与第 1 版相比，本书第 2 版主要在以下方面进行了修订。

- 删除了第 1 章中的 80C51 单片机应用的设计部分，增加了 STC89 系列单片机下载内容。
- 第 2 章增加了 Keil C51 与 Proteus 的联机调试部分内容。
- 第 3 章至第 8 章采用了汇编语言与 C 语言两种语言编写程序。
- 第 4 章增加了单片机与 PC 的通信部分内容。
- 删除了音乐的应用这一章的内容。
- 将共阴极 LED 和共阳极 LED 的应用这一节的内容，改为一位共阳极 LED 数码管静态显示。
- 在 D/A 转换器和 A/D 转换器的应用这一章中增加了 DAC0832 和 ADC0832 的应用。
- 在显示器的应用这一章中，删除了两个 8×8 点阵滚动显示、两个 16×16 点阵汉字显示、两个 16×16 点阵汉字分批显示；增加了字符式 LCD 静态显示、汉字式 LCD 滚动显示。
- 将工业控制这一章的内容划分为电动机控制和综合应用设计两章。其中电动机控制这一章中，讲解了步进电动机和直流电动机的基本知识；综合应用设计这一章中，讲解了数字电子钟、篮球计分器、DS1302 可调时钟、24C04 开启次数统计、DS18B20 测量温度、按键选播电子音乐等内容。

参加本书修订工作的有湖南工程职业技术学院陈忠平、徐刚强、龚亮、李锐敏、龙晓庆，湖南航天局 7801 研究所刘琼，湖南涉外经济学院侯玉宝、高金定，湖南科技职业技术学院高见芳，湖南三一重工集团王汉其等，全书由湖南工程职业技术学院陈建忠教授主审。在本书的修订过程中，许睿等同志给予了大力支持及帮助，在此深表感谢。

由于作者水平有限，书中难免有错漏之处，恳请读者予以指正或提出修改意见。

编著者

2012 年 3 月

目 录

第 1 章 80C51 单片机系统设计相关软件的使用	1
1.1 Keil C51 的使用	1
1.2 仿真器	11
1.3 编程器	12
1.4 ISP 下载	14
1.5 串行调试软件	16
第 2 章 Proteus7.8 入门	18
2.1 Proteus ISIS 的操作及电路原理图设计	18
2.1.1 Proteus ISIS 编辑环境及参数设置	18
2.1.2 Proteus ISIS 原理图设计	31
2.1.3 Proteus ISIS 元器件制作	39
2.2 Proteus VSM 虚拟系统模型	41
2.2.1 激励源	41
2.2.2 Proteus VSM 虚拟仪器的使用	42
2.2.3 Keil C51 与 Proteus 的联机调试	54
2.3 Proteus AREs 的 PCB 设计	56
2.3.1 Proteus AREs 简介	56
2.3.2 Proteus AREs 参数设置	61
2.3.3 Proteus AREs 中 PCB 制作实例	63
第 3 章 51 系列单片机软件程序设计	68
3.1 清零与置数位程序的设计	68
3.1.1 片内清零程序的设计	68
3.1.2 置数程序的设计	71
3.2 拼字与拆字程序的设计	73
3.2.1 片内拼字程序的设计	73
3.2.2 片内拆字程序的设计	76
3.3 数据块传送与排序程序的设计	78
3.3.1 数据块传送程序的设计	78
3.3.2 数据排序程序的设计	81
第 4 章 51 系列通用 I/O 控制	85
4.1 P1 端口的应用 (一)	85
4.2 P1 端口的应用 (二)	88

4.3	闪烁灯	93
4.4	流水灯	97
4.5	花样灯 (一)	100
4.6	花样灯 (二)	104
4.7	模拟交通灯	109
4.8	定时/计数器的应用 (一)	113
4.9	定时/计数器的应用 (二)	116
4.10	中断系统的应用 (一)	118
4.11	中断系统的应用 (二)	122
4.12	两个单片机之间的串行通信	127
4.13	串行口扩展应用	132
4.14	单片机与 PC 之间的通信	135
第 5 章	LED 数码管与键盘的应用	143
5.1	LED 数码管应用	143
5.1.1	LED 数码管的结构及分类	143
5.1.2	LED 数码管的显示方式	144
5.1.3	一位共阳极 LED 数码管静态显示	145
5.1.4	串行口驱动一位共阴极 LED 数码管显示	148
5.1.5	0~99 计数器的设计	152
5.1.6	59s 计时器的设计	156
5.1.7	8 位 LED 数码管移位显示	160
5.1.8	MAX7219 串行驱动 LED 数码管	166
5.2	键盘的应用	177
5.2.1	键盘工作原理	177
5.2.2	查询式键盘设计	178
5.2.3	矩阵式键盘的识别 (一)	182
5.2.4	矩阵式键盘的识别 (二)	190
第 6 章	D/A 转换器和 A/D 转换器的应用	196
6.1	DAC0832 D/A 转换器的应用	196
6.1.1	DAC0832 输出方波	197
6.1.2	DAC0832 输出三角波	200
6.1.3	DAC0832 输出正弦波	202
6.2	TLC5615 D/A 转换器的应用	205
6.2.1	TLC5615 输出锯齿波	207
6.2.2	TLC5615 输出阶梯波	212
6.3	A/D 转换器的应用	216
6.3.1	ADC0808 数字电压表的设计	217

6.4	ADC0832 A/D 转换器的应用	224
6.4.1	ADC0832 数字电压表的设计	225
第 7 章	显示器的应用	233
7.1	点阵 LED 的应用	233
7.1.1	一个 5×7 点阵字符显示	234
7.1.2	一个 8×8 点阵字符显示	237
7.1.3	两个 8×8 点阵字符显示	241
7.1.4	16×16 点阵汉字显示	247
7.2	LCD 液晶显示器的应用	254
7.2.1	字符式 LCD 字符串显示	260
7.2.2	字符式 LCD 静态显示	265
7.2.3	汉字式 LCD 静态显示	271
7.2.4	汉字式 LCD 滚动显示	291
第 8 章	电动机控制	303
8.1	步进电动机控制	303
8.1.1	步进电动机正转控制	304
8.1.2	步进电动机的起动、停止控制	307
8.1.3	步进电动机正、反转控制	310
8.1.4	步进电动机转速控制	314
8.2	直流电动机控制	317
8.2.1	直流电动机的起动、停止控制	319
8.2.2	直流电动机正、反转控制	322
8.2.3	直流电动机转速控制	326
8.2.4	直流电动机多功控制	329
第 9 章	综合应用设计	333
9.1	数字电子钟的设计	333
9.2	篮球计分器的设计	337
9.3	DS1302 可调时钟的设计	346
9.4	24C04 开启次数统计	368
9.5	DS18B20 测量温度	379
9.6	按键选播电子音乐	389
附录 A	汇编指令速查表	396
附录 B	C51 库函数	400
附录 C	Proteus 常用快捷键	405
参考文献		406


第 1 章 80C51 单片机系统设计相关软件的使用

单片机应用系统是以单片机为核心，同时配以相应的外围电路及软件来完成某些功能的系统。它包括硬件和软件两部分，硬件是系统的躯体，软件是系统的灵魂。本章主要讲述相关软件的使用。

1.1 Keil C51 的使用

单片机的源程序是在哪里进行编写的？是在哪里将其调试并生成.HEX 文件的？其实这些工作在单片机的一些编译软件中就可以完成。单片机程序的编译调试软件比较多，如 51 汇编集成开发环境、伟福仿真软件、Keil 单片机开发系统等。

Keil C51 是当前使用最广泛的基于 80C51 单片机内核的软件开发平台之一，由德国 Keil Software 公司推出。 μ Vision4 是 Keil Software 公司推出的关于 51 系列单片机的开发工具。 μ Vision4 集成开发环境 IDE 是一个基于 Windows 的软件开发平台，集编辑、编译、仿真于一体，支持汇编语言和 C 语言的程序设计。一般来说，Keil 51 和 μ Vision4 指的是 μ Vision4 集成开发环境。

Keil C51 可以从相关网站下载并安装。安装好后，双击桌面上的快捷图标，或者在“开始”菜单中选择“Keil μ Vision4”，即可启动 Keil μ Vision4 集成开发环境，如图 1-1 所示。

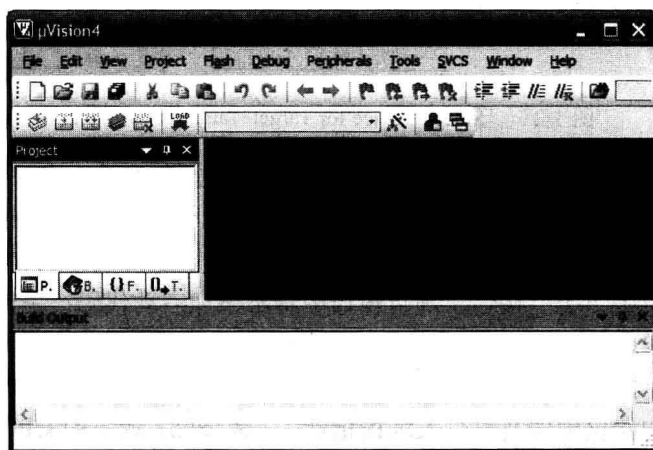


图 1-1 启动 Keil μ Vision4 后画面


1. 创建项目

Keil μ Vision4 中有一个项目管理器，它包含了程序的环境变量和编辑有关的全部信息，为单片机程序的管理带来了很大的方便。



[[创建新项目的操作步骤]]

- (1) 启动 μ Vision4, 创建一个项目文件, 并从元器件数据库中选择一款合适的 CPU。
- (2) 创建一个新的源程序文件, 并把这个源程序文件添加到项目中。
- (3) 设置工具选项, 使之适合目标硬件。
- (4) 编译项目, 并生成一个可供 PROM 编程的 .HEX 文件。

1) 启动 μ Vision4 并创建一个项目文件 μ Vision4 是一个标准的 Windows 应用程序, 直接在桌面上双击图标  就可启动它。在 μ Vision4 中执行菜单命令 “Project” → “New Project”, 弹出 “Create New Project” 对话框, 在此可以输入项目名称。建议每个项目使用一个独立的文件夹。

输入新建项目名后, 单击 “确定” 按钮, 弹出如图 1-2 所示的 “Select Device for Target 'Target 1'” 对话框。在此对话框中根据需求选择合适的单片机型号。执行菜单命令 “Project” → “Select Device for Target” 也会弹出图 1-2 所示的对话框。

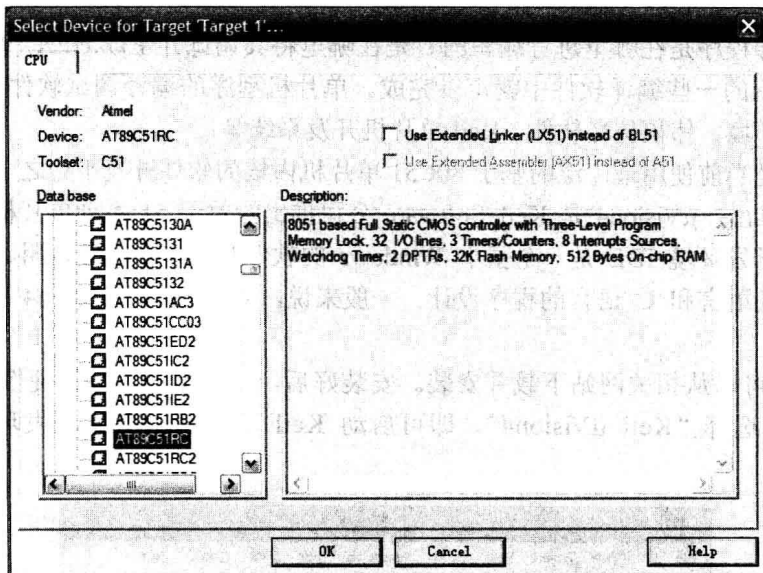


图 1-2 “Select Device for Target 'Target 1'” 对话框

在图 1-2 中, 左边 “Data base” 栏列出了各厂商名及其产品, 右边 “Description” 栏是对该选中单片机的说明。选择了目标器件后, 单击 “OK” 按钮, 将弹出图 1-3 所示的对话框。在此对话框中, 询问用户是否将标准的 8051 启动代码复制到项目文件夹并将该文件添加到项目中。在此单击 “否” 按钮, 项目窗口中将不添加启动代码; 单击 “是” 按钮, 项目窗口中将添加启动代码。二者的区别如图 1-4 所示。

startup.a51 文件是大部分 8051CPU 及其派生产品的启动程序, 启动程序的操作包括清除数据存储内容、初始化硬件及可重入堆栈指针。一些 8051 派生的 CPU 需要初始化代码以使配置符合硬件上的设计。例如, Philips 的 8051RD+ 片内 xdata RAM 需通过在启动程序中的设置才能使用。应按照目标硬件的要求来创建相应的 startup.a51 文件, 或者直接将它从安装路径的 \C51\LIB 文件夹中复制到项目文件中, 并根据需要进行更改。

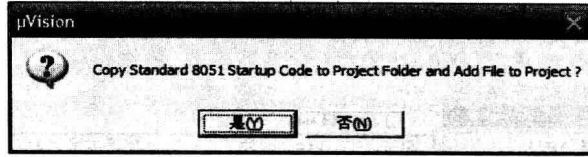
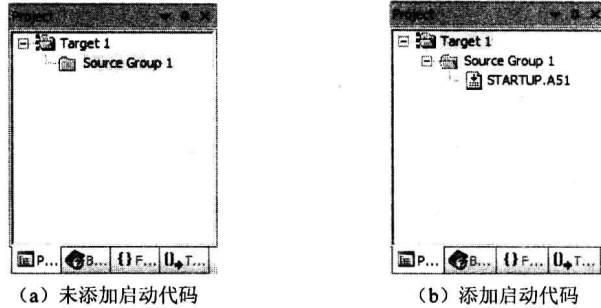



图 1-3 询问是否添加启动代码对话框



(a) 未添加启动代码

(b) 添加启动代码

图 1-4 是否添加启动代码的区别

2) 创建新的源程序文件 单击图标或执行菜单命令“File”→“NEW”，就可以创建一个源程序文件。该命令会打开一个空的编辑器窗口，在编辑窗口中输入源代码，如图 1-5 所示。源代码可以用汇编语言或单片机 C 语言进行书写，源代码输入完成后，执行菜单命令“File”→“Save as...”或“Save”，即可对源程序进行保存。在保存时，文件名只能由字符、字母或数字组成，并且一定要带扩展名（使用汇编语言编写的源程序的扩展名为.A51 或.ASM；使用单片机 C 语言编写的源程序的扩展名为.C）。源程序保存好后，源程序窗口中的关键字呈彩色高亮度显示。

```

01      org 00h          ;程序上电从00h开始
02      ajmp main       ;跳转到主程序
03      org 0030h       ;主程序起始地址
04 main: mov a,#0feh    ;给A赋值成11111110
05 loop: mov p0,a       ;将A送到p0口,发光二极管低电平点亮
06      lcall delay     ;调用延时子程序
07      rl a            ;累加器A循环左移一位
08      ajmp loop       ;重新送P1显示
09 delay:mov r3,#20    ;软件延时
10 d1:  mov r4,#80
11 d2:  mov r5,#248
12      djnz r5,$
13      djnz r4,d2
14      djnz r3,d1
15      ret
16      end

```

图 1-5 源程序编辑窗口

源程序文件创建好后，可以把这个文件添加到项目中。在μVision4 中，添加的方法有多种。如图 1-6 所示，在“Source Group 1”上单击鼠标右键，在弹出的菜单中选择“Add Files to Group 'Source Group 1'”，在弹出的“Add Files to Group 'Source Group 1'”对话框中选择刚才创建的源程序文件即可将其添加到项目中。

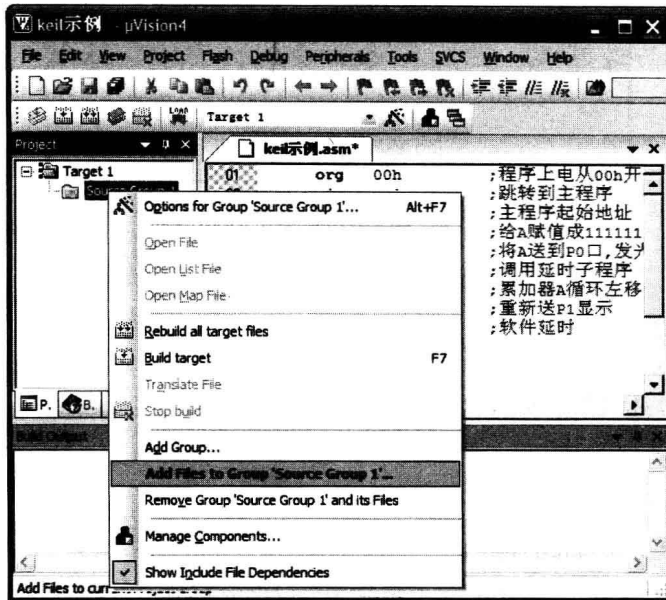


图 1-6 在项目中添加源程序文件



3) 为目标设定工具选项 单击图标  或执行菜单命令“Project”→“Options for Target”，将会出现“Options for Target 'Target 1'”对话框，如图 1-7 所示。在“Target”选项卡中可以对目标硬件及所选器件片内部件进行参数设定。表 1-1 描述了“Target”选项卡的选项说明。

表 1-1 “Target”选项卡的选项说明

选 项	说 明
Xtal	指定器件的 CPU 时钟频率，多数情况下，它的值与 XTAL 的频率相同
Use On-chip ROM	使用片上自带的 ROM 作为程序存储器
Memory Model	指定 C51 编译器的存储模式，在开始编辑新应用时，默认为 Small
Code Rom Size	指定 ROM 存储器的大小
Operating system	操作系统的选择
Off-chip Code memory	指定目标硬件上所有外部地址存储器的地址范围
Off-chip Xdata memory	指定目标硬件上所有外部数据存储器的地址范围
Code Banking	指定 Code Banking 块数

标准的 80C51 的程序存储器空间为 64KB，若程序存储器空间超过 64KB 时，可在“Target”选项卡中对“Code Banking”栏进行设置。Code Banking 为地址复用，可以扩展现有的 CPU 程序存储器寻址空间。复选“Code Banking”栏后，用户根据需求在“Banks”中选择合适的块数。在 Keil C51 中，用户最多能使用 32 块 64KB 的程序存储空间，即 2MB 的空间。

4) 编译项目并创建 HEX 文件 在“Target”选项卡中设置好参数后，就可对源程序进行编译。单击图标  或执行菜单命令“Project”→“Build Target”，可以编译源程序并生成应用。当所编译的程序有语法错误时，μVision4 将会在“Build Output”窗口中显示错误和警告信息，如图 1-8 所示。双击某一条信息，光标将会停留在 μVision4 文本编辑窗口中出现该错误或警告的源程序位置上。

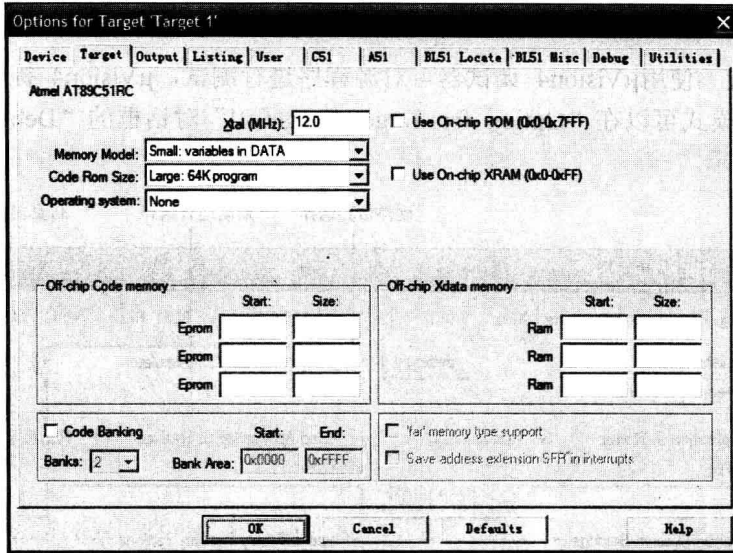


图 1-7 “Options for Target 'Target 1'” 对话框

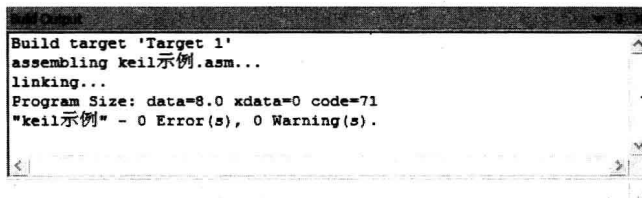


图 1-8 错误和警告信息

若成功创建并编译了应用程序，就可以开始调试。当程序调试好后，要求创建一个 HEX 文件，生成的.HEX 文件可以下载到 EPROM 编程器或模拟器中。

若要创建 HEX 文件，必须将“Options for Target 'Target 1'”对话框中的“Output”选项卡下的“Create HEX File”复选框选中，如图 1-9 所示。

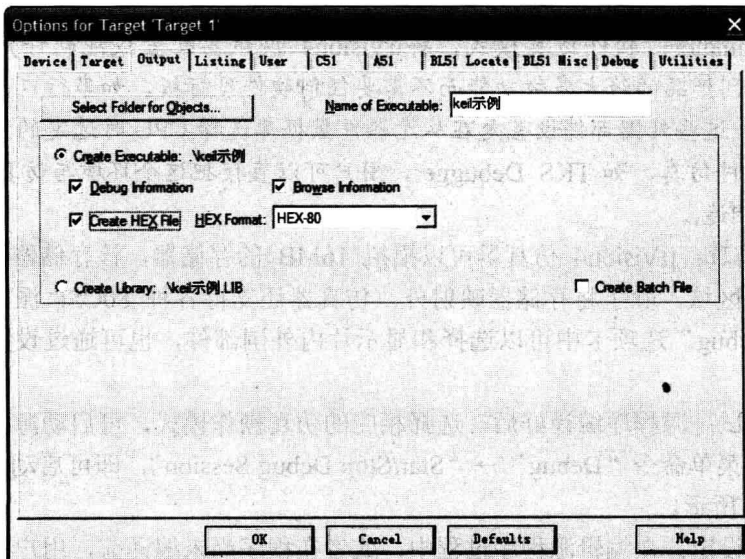
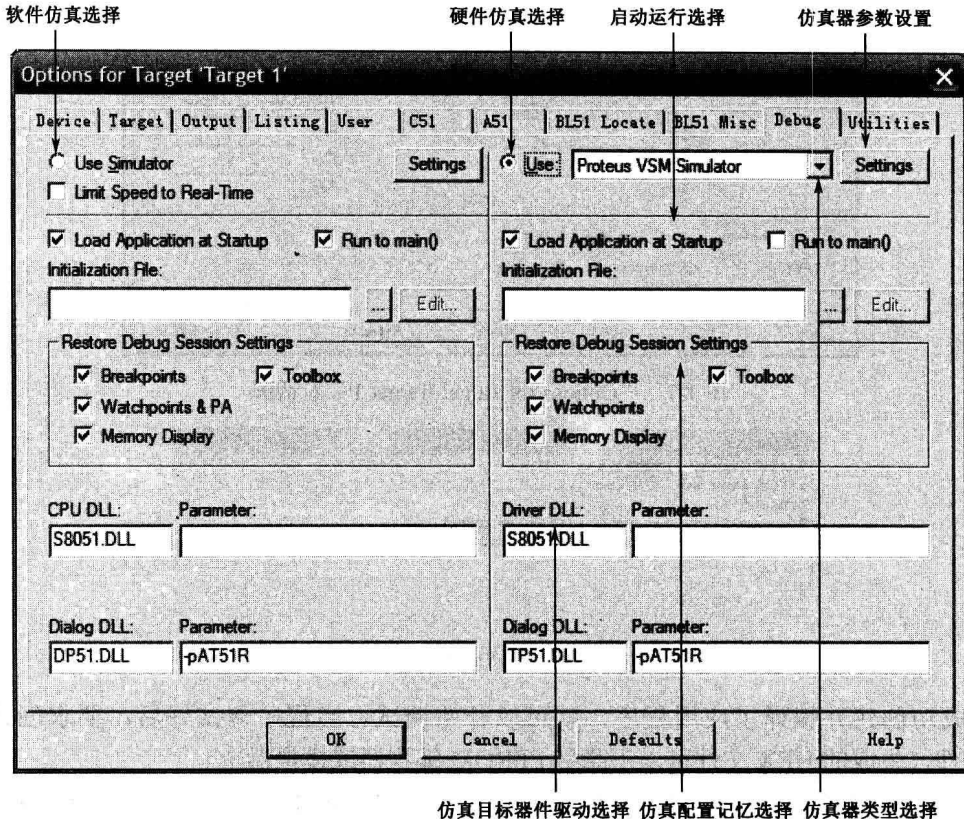


图 1-9 选中“Create HEX File”



2. 仿真设置及窗口介绍

1) 仿真设置 使用 μ Vision4 调试器可对源程序进行测试, μ Vision4 提供了两种操作工作模式, 这两种模式可以在“Option for Target 'Target 1'”对话框的“Debug”选项卡中选择, 如图 1-10 所示。



仿真目标器件驱动选择 仿真配置记忆选择 仿真器类型选择

图 1-10 仿真设置

- ▶ Use Simulator: 软件仿真模式, 将 μ Vision4 调试器配置成纯软件产品, 能够仿真 8051 系列产品的绝大多数功能而不需要任何硬件目标板, 如串行口、外部 I/O 和定时器等, 这些外围部件设置是在从元器件数据库选择 CPU 时选定的。
- ▶ Use: 硬件仿真, 如 TKS Debugger, 用户可以直接把这个环境与仿真程序或 Keil 监控程序相连。

(1) CPU 仿真: μ Vision4 仿真器可以模拟 16MB 的存储器, 该存储器被映射为读、写或代码执行访问区域。除了将存储器映射外, 仿真器还支持各种 80C51 派生产品的集成外围器件。在“Debug”选项卡中可以选择和显示片内外围部件, 也可通过设置其内容来改变各种外设的值。

(2) 启动调试: 源程序编译好后, 选择相应的仿真操作模式, 可启动源程序的调试。单击图标 或执行菜单命令“Debug” → “Star/Stop Debug Session”, 即可启动 μ Vision4 的调试模式, 如图 1-11 所示。

(3) 断点的设定: 在编辑源程序过程中, 或者在程序尚未编译前, 用户可以设置执行断点。 μ Vision4 中可用不同的方法来定义断点。

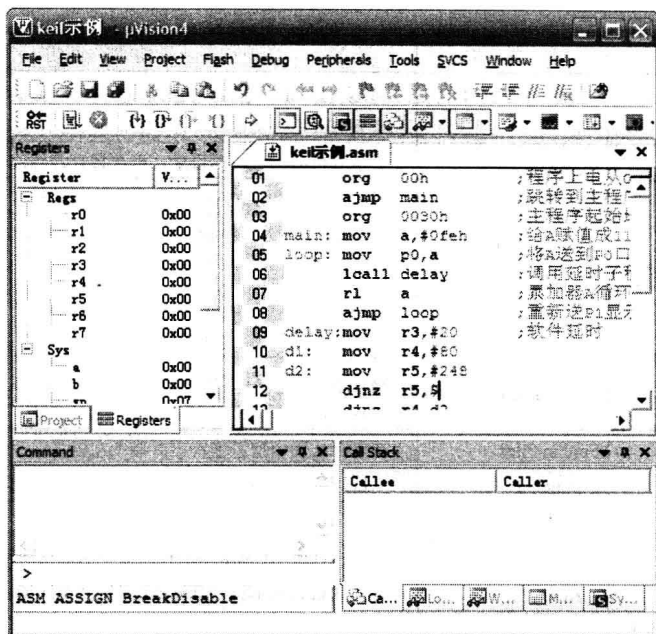




图 1-11 调试界面

- 在文本编辑框中或反汇编窗口中选定所在行，然后单击“File Toolbar”按钮或单击图标.
- 在文本编辑窗口或反汇编窗口本地菜单上单击鼠标右键，打开快捷菜单进行断点设置。
- 执行菜单命令“Debug”→“Breakpoint”，打开“Breakpoint”对话框，在这个对话框中可以查看定义或更改断点的设置。
- 在“Command”窗口中可以使用 BreakSet、BreakKill、BreakList、BreakEnable 和 BreakDisable 等命令。

(4) 目标程序的执行：目标程序的执行可使用以下方法操作：

- 执行菜单命令“Debug”→“Run”，或者直接单击图标.
- 在文本编辑窗口或反汇编窗口单击鼠标右键，在弹出的快捷菜单上选择“Run till Cursor line”命令。
- 在“Command”窗口中可以使用 Go、Ostep、Pstep、Tstep 命令。

2) 主要窗口介绍 在μVision4 中有许多的工作窗口，这些窗口有些是在编译状态下有效，有些是在调试状态下有效，但多数窗口只在调试状态下有效。表 1-2 列出了μVision4 中的主要工作窗口。

表 1-2 μVision4 中的主要工作窗口

窗口名	英文名	功能说明
程序编辑/调试窗口	<文件名>	显示源程序，进行各种编辑操作和调试操作
源程序浏览窗口	Source Browser	显示源文件及调试信息（如当前程序的执行位置、断点等），要求在项目制作时要选中产生
反汇编窗口	Disassembly	显示反汇编代码及调试信息，并可进行在线汇编



续表

窗口名		英文名	功能说明
项目窗口	项目页	Project	显示项目构成(项目、文件组、文件),可修改项目、文件组名,增加或删除其中的文件
	书籍页	Books	显示联机的参考资料目录,可选择打开阅读
	函数页	Functions	显示程序中的函数头和主函数中的块语句头,帮助用户快速查找定位
	模板页	Templates	定义、插入文本模板,可加快文本的录入速度。模板中的文本用“ ”界定
	寄存器页	Registers	可显示、修改寄存器的值,获得程序的运行信息(包括已执行的机器周期数的以秒为单位的时间)
制作输出窗口		Build Output	显示项目处理过程中产生的信息,如警告、出错、数据/代码规模等。双击错误/警告信息可快速定位到它的源
批量文件查找窗口		Find in Files	在多个文件中搜索字符串并显示在该窗口
命令窗口		Command	支持用户输入命令行,并显示系统已执行的命令
存储器窗口	存储器#1	Memory#1	显示、修改 ROM/RAM 存储器中的数据。使用 D:/i:/b:/x:/c:/前缀可分别寻址 data/idata/bdata/xdata/code 中的数据,如 d:0x30,x:0x0100,c:0x0005
	存储器#2	Memory#2	
	存储器#3	Memory#3	
	存储器#4	Memory#4	
监视窗口	局部变量	Local	显示、修改局部变量
	监视#1	Watch#1	用户可设置所要监视的变量和表达式,随程序运行观察其变化
	监视#2	Watch#2	
串行口窗口	串行口#1	UART#1	显示经串行口输出的字符数据和要输入串行口的字符数据,在使用标准 I/O 函数时,需打开该窗口来进行 I/O 操作。软件模拟时,要求对单片机串行口/定时器进行初始化;硬件仿真时,可直接使用标准 I/O 函数
	串行口#2	UART#2	
	串行口#3	UART#3	
	调试(打印)	Debug (print) Viewer	
分析窗口	逻辑分析	Logic Analyzer	对选中信号进行逻辑分析,即记录其逻辑状态的变化
	性能分析	Performance Analyzer	显示所要观察的各函数/模块占用 CPU 工作时的比例
	代码覆盖	Code Coverage	显示各函数/模块被 CPU 执行的几率
外围设备窗口	中断	Peripherals: Interrupt	显示、操作各种外围设备,包括 P0~P3 并口、定时/计数器、中断系统和串行口控制等。其中,中断可显示/设置与各中断源有关的数据;I/O 端口可显示/设置 P0~P3 各端口之值;串行口可显示/设置与串行口有关的数据;定时器可显示/设置与各定时/计数器有关的数据
	I/O 端口	Peripherals: I/O-Port	
	串行口	Peripherals: Serial	
	定时器	Peripherals: Timer	

(1) 反汇编窗口:在进行程序调试及分析时,经常会用到反汇编。反汇编窗口同时显示目标程序、编译的汇编程序和二进制文件,如图 1-12 所示。



在程序调试状态下,执行菜单命令“View”→“Disassembly Window”,即可打开反汇编窗口。当反汇编窗口作为当前活动窗口时,若单步执行指令,所有的程序将按照 CPU 指令(即汇编)来单步执行,而不是 C 语言的单步执行。




(2) CPU 寄存器窗口:在程序调试状态下,执行菜单命令“View”→“Registers Window”,将打开 CPU 寄存器窗口,在此窗口中将显示 CPU 寄存器相关内容,如图 1-13 所示。

(3) 存储器窗口:在程序调试状态下,执行菜单命令“View”→“Memory Window”→“Memory #1”,将打开存储器窗口。存储器窗口最多可以通过 4 个不同的页观察 4 个不同的存储区,每页都能显示存储器中的内容,如图 1-14 所示。



观察的存储单元的起始地址。常用的存储区前缀有“d”或“D”（表示内部 RAM 的直接寻址区）、“i”或“I”（表示内部 RAM 的间接寻址区）、“x”或“X”（表示外部 RAM 区）、“c”或“C”（表示 ROM 区）。由于 P0 端口属于 SFR（特殊功能寄存器），片内 RAM 字节地址为 80H，所以在存储器窗口的上部输入“d:80h”时，可查看 P0 端口的当前运行状态为 FE，如图 1-15 所示。

2) 延时子程序的调试与分析 在源程序编辑状态下，执行菜单命令“Project”→“Options for Target 'Target 1'”，或者在工具栏中单击图标，再在弹出的对话框中选择“Target”选项卡。在“Target”选项卡的“Xtal (MHz):”栏中输入 12，即设置单片机的晶振频率为 12MHz。然后在工具栏中单击图标，对源程序再次进行编译。

执行菜单命令“Debug”→“Start/Stop Debug Session”，或者在工具栏中单击图标，进入调试状态。在调试状态下，单击图标，使光标首次指向 LCALL DELAY 后，项目工作区“Registers”选项卡的 Sys 项中 sec 为 0.00000400，如图 1-16 所示，表示进入首次运行到 LCALL DELAY 时花费了 0.00000400s。再次单击图标，光标指向“RL A”，Sys 项的 sec 为 0.79846900，如图 1-17 所示。因此，DELAY 的延时时间为二者之差，即 0.79846500s，也就是说延时约为 0.8s。

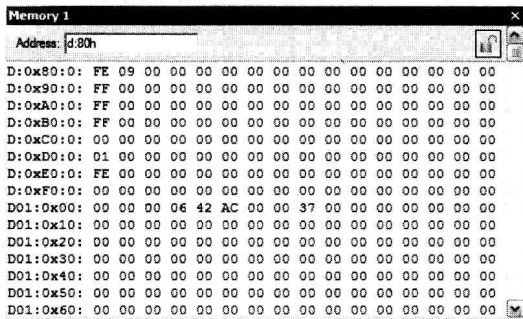


图 1-15 存储器窗口

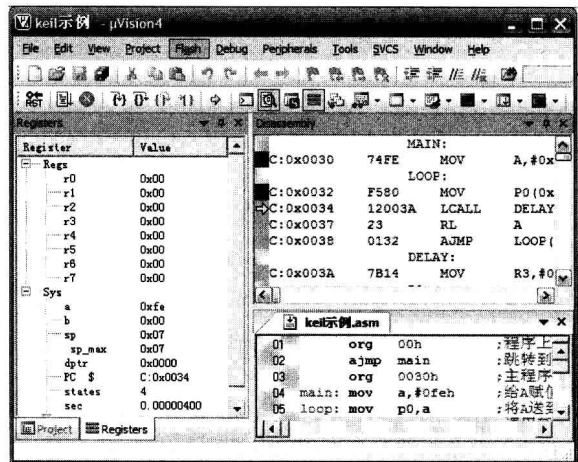


图 1-16 光标首次指向 LCALL DELAY

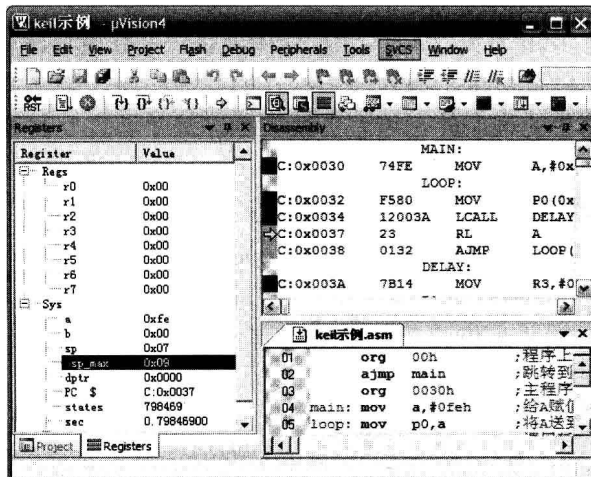


图 1-17 光标首次指向“RL A”