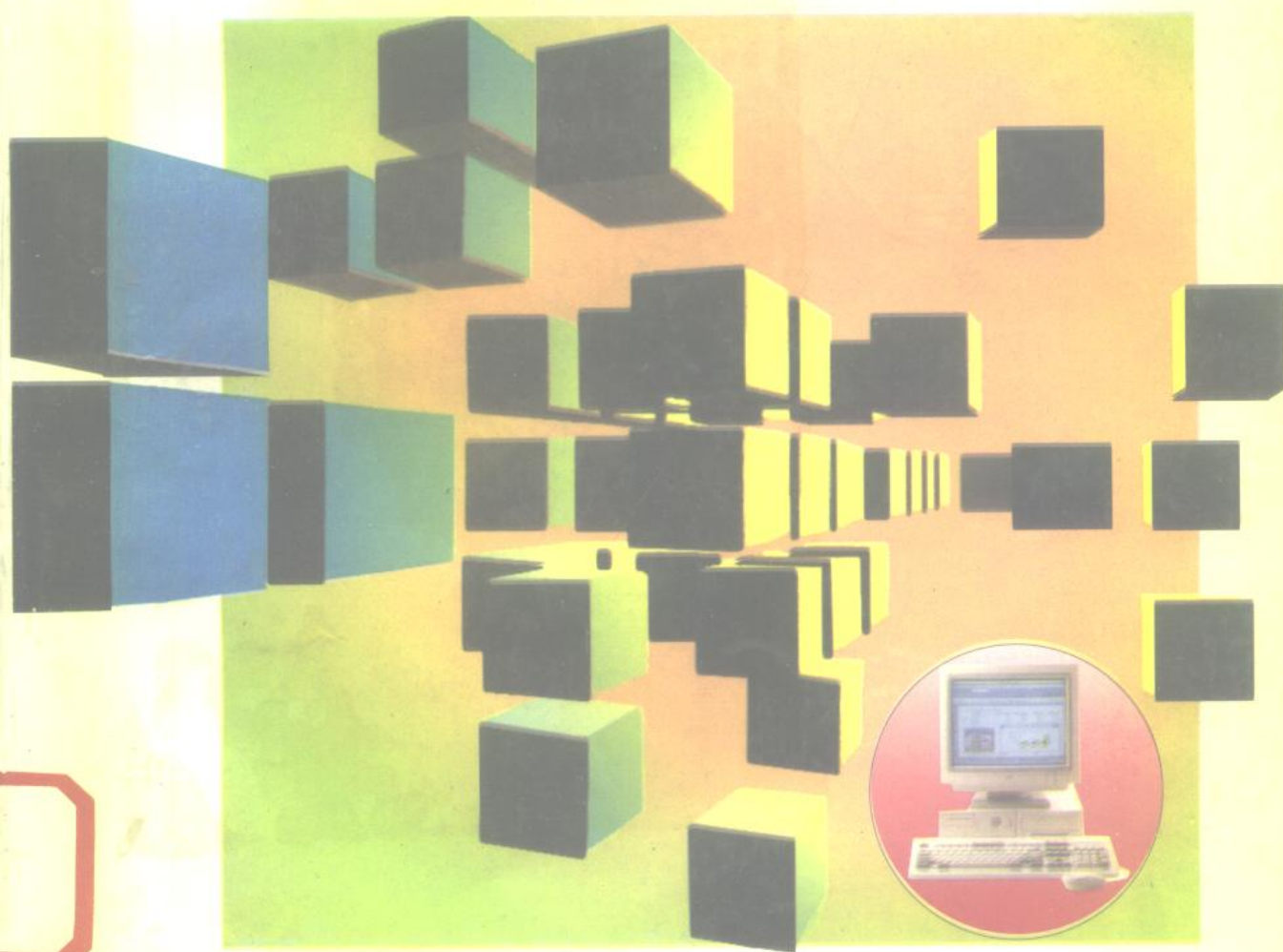


齐秋群 刚寒冰 等

Motorola

单片机实用技巧集萃

(一)



电子工业出版社

PUBLISHING HOUSE OF ELECTRONICS INDUSTRY

Motorola 单片机实用技巧集萃

(一)

齐秋群 刚寒冰等

电子工业出版社

内 容 提 要

本书详细地介绍了几十个实用性很强的 Motorola M68HC05/M6805/M68HC11 单片机应用实例,内容涉及通讯、家用电器、测量/控制/显示系统、仪表、单片机系统设计与系统扩展技术、单片机开发与编程等。每个例子都给出详细的硬件电路和具体软件程序,读者可以直接采用或稍加改动应用到相近的场合或改用其他型号的单片机。

本书实用性强,内容翔实,取材新颖,对开发、应用单片机具有很高的参考价值。本书适用于从事单片机开发与应用的工程技术人员、科研人员和高校师生阅读。

Motorola 单片机实用技巧集萃

(一)

齐秋群 刚寒冰等

责任编辑 郭 晓

*

电子工业出版社出版

北京市海淀区万寿路 173 信箱(100036)

电子工业出版社发行 各地新华书店经销

电子工业部情报所印刷

*

开本: 787×1092 毫米 1/16 印张: 22.25 字数: 570 千字

1996 年 4 月第一版 1996 年 4 月北京第一次印刷

印数: 3500 册 定价: 38.00 元

ISBN7-5053-3334-8/TP·1270

前 言

Motorola M68HC05、M68HC11、M6805 系列是国际上应用最广泛的单片机,具有功能丰富、性能价格比高、功耗低、系统设计简单、使用方便、速度高等特点,在家电、通讯、测控系统、仪器、汽车领域获得了广泛应用。

目前国内 Motorola 单片机用户迅速增加,但目前市场上大都是主要介绍 Motorola 单片机原理或技术手册的图书,工程技术人员在开发、设计、应用单片机时可参考的有关实际例子资料匮乏。我们编写这本书也正是为了弥补这一缺陷。本书详细介绍几十个成功地应用单片机的例子,每个实例都有具体的硬件电路和详细的软件程序,读者可直接采用或进行移植,对广大开发使用单片机的专家与同行无疑具有很高的参考价值。

本书的例子都是从许多应用文章精选出来的,实用价值高,内容翔实、完整,取材新颖,内容涉及家电、通讯、控制与测量系统、仪器仪表单片机系统设计与系统扩展、单片机开发技术等各个领域。

本书主要由齐秋群、刚寒冰编写,参加编写者还有刚砺韬、姜洪福、常安、文州峰、高京斋、姜朋、刘化亮、刘联、郭小吉、李宇仁。

本书不足和错误之处,请读者批评指正(北京理工大学电子工程系,100081)。

作 者

1995. 9.

目 录

1. 具有 128K 字节寻址能力的 M68HC11 系统	1
2. MC68HC11K4 的存储器映象扩展	17
3. M68HC11 浮点运算软件包	25
4. 用 PC 机对 M68HC11 内部或外部 EEPROM 进行编程	57
5. 减小 MCU 中 A/D 转换器的误差	69
6. M68HC11 的自引导模式	77
7. M68HC11 堆栈的使用	109
8. MC68HC68T1 实时时钟的应用	127
9. 用单片机产生脉冲的方法	134
10. 利用单片机的输入捕捉功能检测脉冲宽度	140
11. MC68HC05 SR3 与 MC6805R3 性能比较	146
12. 用 MC68HC705C8A 代替 MC68HC705C8	150
13. MC68HC805B6 EEPROM 单片机编程模块	156
14. MC68HC05F2 DTMF 输出的廉价低压有源滤波器	158
15. 正确选用单片机	160
16. HCMOS 单片机的电磁兼容(EMC)设计	163
17. 用 MC68HC05B4 和 MC14489 测量和显示温度	170
18. MC68HC05T1 的屏幕显示(OSD)在 TV 中的应用	183
19. MC68HC05B6 的 RAM 和 EEPROM1 的串行自引导方式	205
20. MC68HC8085B6 和 MC68HC705B5 串行/并行编程电路	215
21. MC68HC05 E0 EPROM 仿真器	219
22. 用 M6805/M68HC05 驱动 LCD	248
23. 采用 MC68HC805B6 的 MCM2814 编程器	258
24. 由 M68HC11 单片机控制步进电机	269
25. M68HC11 全应答方式并行 I/O 通讯	275
26. 由单片机实现的免校准压力传感器系统	277
27. 用单片机提高压力传感器 A/D 转换分辨率的方法	282
28. 补偿型压力传感器与单片机/数字电路的接口电路	285
29. 能与 MCU 接口的 MPX2000 系列压力传感器频率输出系统	290
30. 半导体压力传感器与单片机的接口方法	294
31. MC68HC05C5 SIOP 与 I ² C 外围器件的接口方法	303
32. 采用 MC6805 单片机的电话拨号技术	316
33. M68HC11 单片机与 M6805 单片机利用 SPI 进行同步串行通讯	329
34. 利用 MC6805R3 MCU 构成的温度控制器	339
35. MC68HC05T3 自引导程序/自引导编程电路	346

1. 具有 128K 字节寻址能力的 M68HC11 系统

M68HC11 系列单片机的最大寻址范围为 64K 字节,这在有些应用场合是不够用的。这里介绍两种存储器分页方法,使 M68HC11 的寻址范围扩大到 128K 字节。这种分页技术可以扩展到对多个 EPROM、RAM 或 EEPROM 存储器进行寻址的场合。

1.1 分页原理

M68HC11 MCU 可寻址 64K 字节连续的地址空间。当需要的地址空间大于 64K 字节时,要用另一个具有相同地址空间存储器块代替这一存储器块,这一技术称为分页(Paging),是扩展地址空间的简单而有效的方法。在这种方法中,有多个数据块(页)重叠,但在某个时刻 CPU 只能访问其中一页。

有两种基本方法:方法 A 只采用软件和一个 I/O 口引脚控制最高位地址 A16;方法 B 采用少量硬件和软件控制最高 3 位地址 A14、A15 和 A16。

在下面的例子中,采用具有非公用地址/数据总线的 MC68HC11G5 说明分页技术。任何其他 M68HC11 器件均可采用类似的方法。

方法 A 的特点是不需要额外的硬件,对软件的限制少,用户码可达 64K 字节并保持在同一页,但中断等待时间长。方法 B 的优点是不影响中断等待时间,有一份向量表。该例中用户码主程序最大长度为 48K 字节,另有 5 页分别为 16K 字节,用于子程序和表格。

1.2 方法 A——软件方法

EPROM 的地址 A16 直接由 M68HC11 的 PD5 控制,如图 1-1 所示,复位后 D 口设置为输入状态。复位后,控制地址 A16 的引脚状态是很重要的,因此,PD5 接一个 10k Ω 的上拉电阻,以强迫复位后 A16 为逻辑高电平状态。应该注意,在数据方向寄存器写入 1 设置为输出之前,必须先向数据寄存器写入 1。

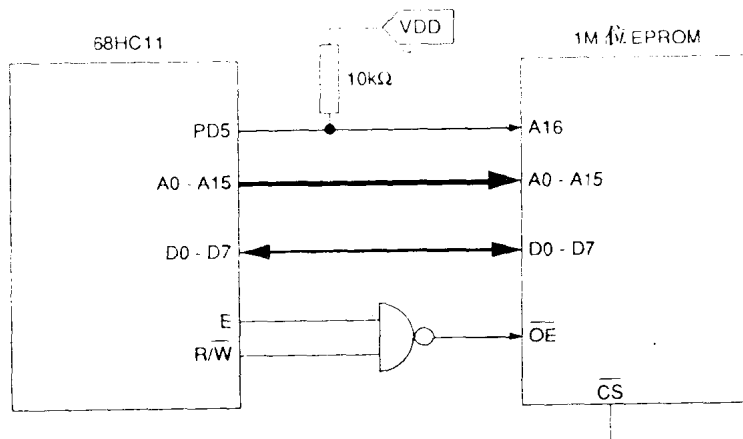


图 1-1 软件分页结构图

这种方法可允许 M68HC11 访问 128K 字节的 EPROM, 该 EPROM 就如同两个均为 64K 字节的存储器, 通过改变 EPROM 的地址线 A16 的状态分页。要确保口时序在地址选通 (MC68HC11G5 的 E 时钟的上升沿) 之前改变引脚状态, 并且满足建立和保持时间。

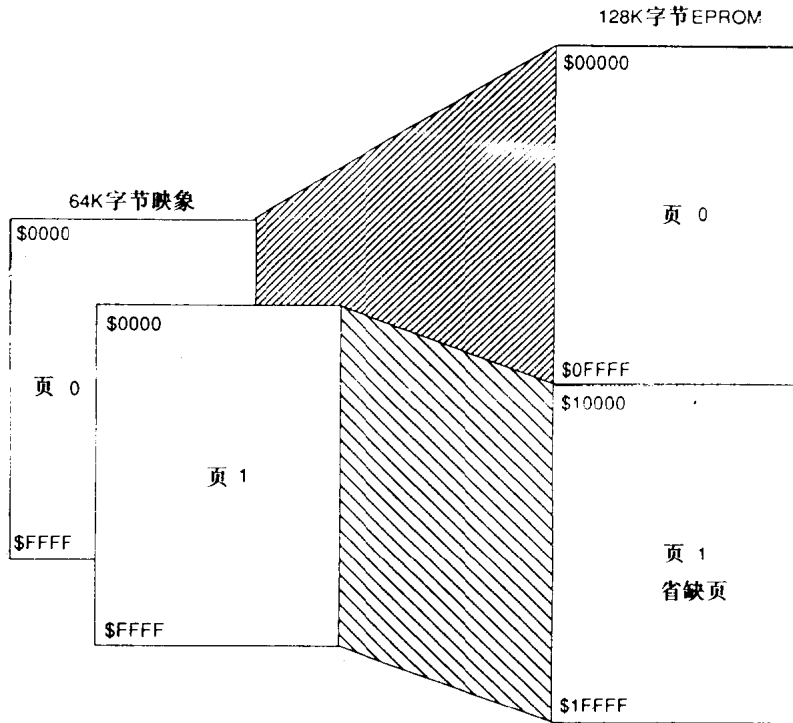


图 1-2 软件分页说明

图 1-2 是这种分页技术的原理图。它不能从一个 64K 页直接跳转到另一个 64K 页。解决该问题有两个方法: 用户码在 RAM 中建立一个程序 (它由两页公用, 因为它位于内部, 不受 PD5 的影响); 或在两页的相同地址具有页转换程序。后面的程序采用后一种方法。

1.2.1 中断程序

在 PD5 清零或置位之前, 页转换程序存储当前页, 而且页转换程序的跳转命令在两个存储器中必须具有相同的地址。因为 PD5 清零或置位将立即改变存储器页, 但程序计数器正常加 1。因此, 从页 0 变为页 1 时, 为保证正确跳转, 变址寄存器 X 必须装入在新的一页要执行的程序的地址, 图 1-3 是改变页时从页 1 变为页 0 时的执行情况。

从中断返回的程序需要在执行中断程序之前先检查含有存储器页的 RAM 地址。然后, 或者立即执行 RTI 命令 (若处于同一页); 或者改变 PD5 的状态, 再在正确的页执行 RTI 命令。注意, 对于 JMP 0, X 指令, RTI 必须在两者的相同地址。CCR 的 I 位 (中断禁止位) 在该期间置位, 以便正确运行, 否则返回页可能变化。在当前中断之前用堆栈保持页号可克服这一问题。

1.2.2 其他程序

利用相同的转换程序可在任何时候从一页转换到另一页, 无需在 RAM 中存储目前页, 因此, 变页程序可在 BCLR 或 BSET 开始, 节省 4 个周期, 可使换页延迟减少到 17 个周期。注意, 不能用该例方法执行 JSR 命令进入其他页, 因为 RTS 不会返回到原来的一页, 但可进行适当

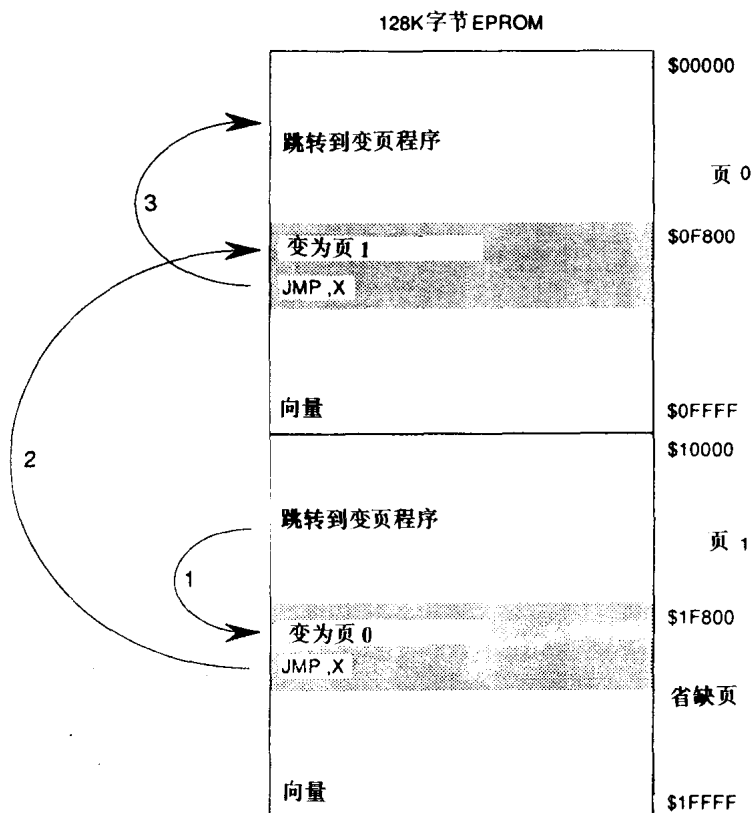


图 1-3 从页 1 变为页 0 的程序流程图

注: 1. 跳转到变页程序 2. 变为页 0 3. 跳转到 X 寄存器的地址 (页 0)

修改。在这种情况下, 应该用堆栈保持正确的返回页, 或将 CCR 的 I 位置位防止中断。

1.2.3 重要条件

控制复位后 A16 的状态是很重要的。该例中 PD5 复位后为输入, 并用上拉电阻强迫 A16 为高。如果使用固定输出脚, 则为逻辑 0 (不需上拉电阻)。设置 I/O 口的初始化程序必须在省缺页, 否则不能正确地控制 A16。类似地, 若用双向 I/O 线, 要有下拉电阻来确定复位后的地址线 A16。

RAM、寄存器和内部 EEPROM 若允许时, 将总是出现在存储器映象中, 因此应避免与这些地址相冲突。也可由改变 INIT 寄存器来改变 RAM 和寄存器的地址。

1.2.4 软件分页方法程序

- * 1M 位 (128 字节) EPROM 分为 $2 \times 64K$ 字节页
- * A16 连至 PD5, 其状态决定访问哪一页, 复位后 PD5=1
- * 该程序以 68HC11G5 编写, 可容易地修改到其他 68HC11 器件

```

PORTA    EQU    $ 00
DDRA     EQU    $ 01
PORTB    EQU    $ 04
    
```

PORTC	EQU	\$ 06
DDRC	EQU	\$ 07
PORTD	EQU	\$ 08
DDRD	EQU	\$ 09
TMSK2	EQU	\$ 24
TFLG2	EQU	\$ 25
RTIH	EQU	\$ 40
RTIF	EQU	\$ 40
PACTL	EQU	\$ 26
DDRA7	EQU	\$ 80
REGS	EQU	\$ 1000

* RAM 定义(从 \$ 0000~\$ 01FF)

	ORG	\$ 0000
PAGE	RMB	1
TIME	RMB	2

*

NPAGE	EQU	\$ 20	PD5 页控制线
ROMBASE	EQU	\$ 0200	
CHANGE	EQU	\$ F800	
VECTORS	EQU	\$ FFCC	

* 主程序开始

* 页 0(EPROM 的第一部分)

ORG	ROMBASE
RESET0 LDX	# RESET
JMP	CHGPAGE0

*

LOOPP0	BSET	PORTA,Y,# \$ 10	位 4 翻转
	BCLR	PORTA,Y,# \$ 10	
	LDX	#LOOPP1	获得页 1 的返回地址
	JMP	CHGPAGE0	转变页程序

* 实时中断服务程序

RTISRV	BRSET	TFLG2,Y,# RTIF,RTISERV
	RTI	

*

若不是正确的中断源则返回，
在页 1 时，因为中断向量只指向
该处，故为 RTI

RTISERV

LDAA	# %01000000	零页中断从此开始
STAA	TFLG2,Y	清 RTI 标志
LDAA	TIME+1	取时间计数器
INCA		
STAA	PORTB+REGS	将时间存贮在 B 口
LDX	TIME	
INX		

STX	TIME	并存入 RAM 中
JMP	RETRTIO	转 RTI 程序

* 改变页程序

* 执行该程序时必须使 I 位置位,以防止中断。否则可能造成错误

* 该程序在两页的相同地址都出现

* 转移程序

ORG	CHANGE	该程序的地址固定
*		(周期)

CHGPAGE0

LDAA	#0	(2)	目前页号置为 0
STAA	PAGE	(2)	存入 PAGE
BSET	PORTD,Y,#NPAGE	(8)	由设置 PD5 改变页
JMP	0,X	(3)	该码在两页中均相同

* 从中断程序返回

RETRTIO

LDAA	PAGE	(2)	获得发生中断的页
CMPA	#1	(2)	是否为页 1?
BEQ	RTIPAGE0	(3)	是,则变页
RTI		(12)	否则,从中断返回

RTIPAGE0

BSET	PORTD,Y,#NPAGE	(8)	变页并从中断返回
RTI		(12)	该码在两页中相同

* 向量

ORG	VECTORS	
FDB	RESET0	EVENT 2
FDB	RESET0	EVENT 1
FDB	RESET0	TIMER OVERFLOW 2
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 6 / OUTPUT COMPARE 7
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 5 / OUTPUT COMPARE 6
FDB	RESET0	SCI
FDB	RESET0	SPI
FDB	RESET0	PULSE ACC INPUT
FDB	RESET0	PULSE ACC OVERFLOW
FDB	RESET0	TIMER OVERFLOW 1
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 4 / OUTPUT COMPARE 5
FDB	RESET0	OUTPUT COMPARE 4
FDB	RESET0	OUTPUT COMPARE 3
FDB	RESET0	OUTPUT COMPARE 2
FDB	RESET0	OUTPUT COMPARE 1
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 3
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 2
FDB	RESET0	INPUT CAPTURE 1
FDB	RTISRV	REAL TIME INTRRUPT
FDB	RESET0	IRQ

FDB	RESET0	XIRQ
FDB	RESET0	SWI
FDB	RESET0	ILLEGAL OPCODE
FDB	RESET0	COP
FDB	RESET0	CLOCK MONITOR
FDB	RESET0	RESET

* 页 1(EPROM 的第二部分)

* 主程序,不在中断控制之下

	ORG ROMBASE	
RESET	LDS # \$01FF	
	JSR SETUP	初始化 RTI 中断和 DDR
LOOP1	LDAA # \$FF	
LOOP	BSET PORTA,Y,# \$08	位 3 翻转
	BCLK PORTA,Y,# \$08	
	LDX #LOOPP0	转向另一页
	JMP CHGPAGE1	
LOOPP1		
	DECA	从另一页的返回点
	BNE LOOP	
	BRA LOOP1	再次开始循环
	* 初始化程序	
SETUP	SEI	
	LDY	# \$1000 寄存器地址偏移量
	LDAA	# \$FF
	STAA	DDRA+REGS 使 A 口均为输出
	STAA	PORTD+REGS 确保 PD5 写入 1
	STAA	DDRD+REGS
LDAA	# %01000000	
	STAA	TFLG2+REGS 清 RTI 标志
	STAA	TMSK2+REGS 允许 RTI 中断
	CLI	
	RTS	
	* Redirect to the Real time interrupt service routine	
	* Page 1 routine for service routine located in page 0	
INTRTI	BRSET TFLG2,Y,#RTIF,GOODINT	
	RTI	若不是正确的中断源则返回
GOODINT		
	LDX #RTISERV	(3 周期)获得页 0 中断进入点
	JMP CHGPAGE1	(3 周期)转换页程序
	* 换页程序	
	* 跳转程序	
	ORG CHANGE	
	*	(周期数)
CHGPAGE1		
	LDAA # \$1	(2)使当前页号置 1

```

        STAA PAGE                                (2)存储页号
        BCLR PORTD,Y,#NPAGE                      (8)清 PD5,变页
        JMP 0,X                                  (3)

* 从中断程序返回
RETRTI1
        LDAA PAGE                                (2)
        CMPA #0                                  (2)
        EBQ RTIPAGE1 -                          (3)
        RTI                                      (12)

RTIPAGE1
        BCLR PORTD,Y,#NPAGE                      (8)
        RTI                                      (12)

* 向量

ORG     VECTORS
FDB     RESET          EVENT 2
FDB     RESET          EVENT 1
FDB     RESET          TIMER OVERFLOW 2
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 6 / OUTPUT COMPARE 7
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 5 / OUTPUT COMPARE 6
FDB     RESET          SCI
FDB     RESET          SPI
FDB     RESET          PULSE ACC INPUT
FDB     RESET          PULSE ACC OVERFLOW
FDB     RESET          TIMER OVERFLOW 1
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 4 / OUTPUT COMPARE 5
FDB     RESET          OUTPUT COMPARE 4
FDB     RESET          OUTPUT COMPARE 3
FDB     RESET          OUTPUT COMPARE 2
FDB     RESET          OUTPUT COMPARE 1
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 3
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 2
FDB     RESET          INPUT CAPTURE 1
FDB     INTRTI         REAL TIME INTRRUPT
FDB     RESET          IRQ
FDB     RESET          XIRQ
FDB     RESET          SWI
FDB     RESET          ILLEGAL OP CODE
FDB     RESET          COP
FDB     RESET          CLOCK MONITOR
FDB     RESET          RESET

*****

END

```

1.3 方法B——软硬件结合的方法

这种方法与前一种方法类似,但用一些硬件取代部分软件。M68HC11 的 A14 和 A15 经

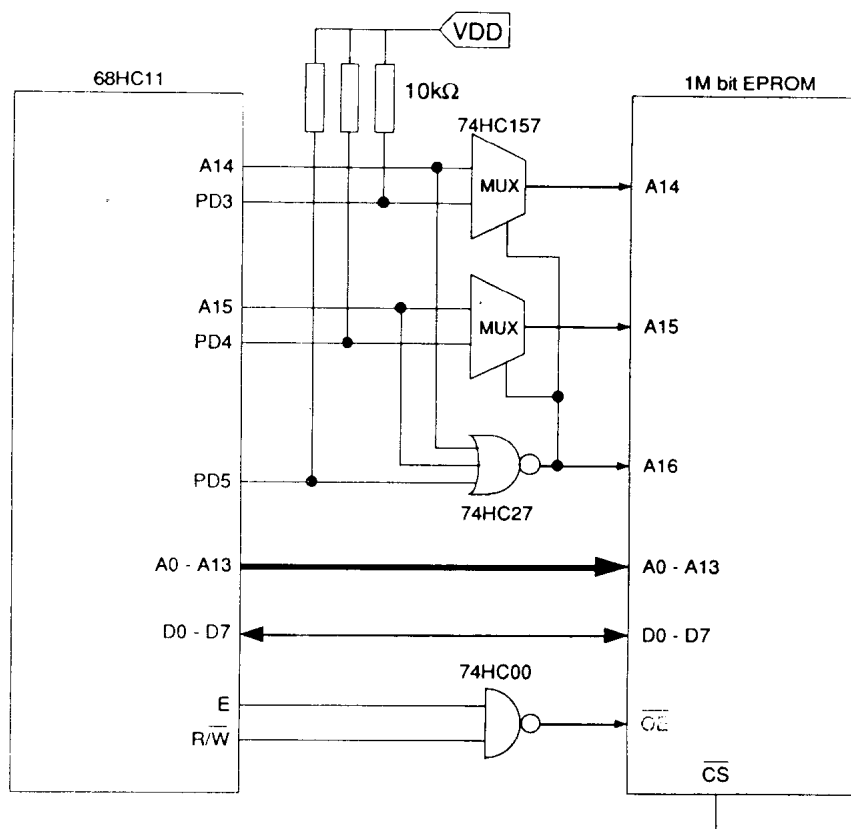


图 1-4 软硬件分页方法

或非后控制 EPROM 的 A16,如图 1-4 所示。它分为一个 48K 字节公共页和 5 个 16K 字节页。

例如,PD3 和 A14 地址线连到二选一多路器,或非门的输出决定这两个信号中哪个信号连到 EPROM 的 A14。类似地,或非门的输出还决定 PD4 和 A15 地址线这两个信号之中哪一个连到 EPROM 的 A15。若 A14 或/和 A15 为 1,则或非门输出(74HC27)为逻辑 0,即 EPROM 的 A16 为 0。这种情况下,HC11 的 A14 和 A15 分别控制 EPROM 的 A14 和 A15。这样,48K 字节主程序部分(EPROM)在任何时间都可在 \$ 4000~\$ FFFF 访问。当 PD5、A14 和 A15 均为 0 时,(地址范围 \$ 0000~\$ 3FFF),PD3 和 PD4 决定 EPROM 的 A14 和 A15(A16=1)。PD3、PD4 共有 4 种组合,即有 4 个 16K 字节页。这种结构共有 5 个 16K 字节页和一个 48K 字节页,该 48K 字节页总是处于存储器映像中,如表 1-1 所示。

因 PD3~PD5 均有上拉电阻,复位后为逻辑高状态(PD 口为输入)故复位后为主程序页和页 0。

1.3.1 C 语言的实现

程序由汇编语言写成,也可由 C 语言编写。后面给出了 C 语言程序和相应的汇编程序。

1.3.2 中断

当中断程序位于主 48K 页时,具有正常的等待时间(latency),因为 CPU 总是可以访问这

48K 字节页,翻页中断程序可造成 25 个周期的延迟。

1.3.3 重要条件

这种方法要求向量必须指向换页程序位于的存储器的 48K 主页。处于其他页的程序只能通过 48K 页才能转移到另一页。

表 1-1 软硬件结合方法的页选择

PD5	A14	A15	A16	存储器页
0	0	0	1	由 PD3 和 PD4 决定页 1~页 4(每页 16K)
	0	1	0	48K 主页
	1	0	0	
	1	1	0	
1	0	0	0	页 0(每页 16K)
	0	1	0	48K 主页
1	0	0		
	1	1	0	

象方法 A 一样, RAM、寄存器以及 EEPROM,都出现在存储器映象中,因此,必须注意避免这些地址,或将 RAM 和寄存器地址移到不同的地址。

图 1-5 是软硬件方法分页示意图

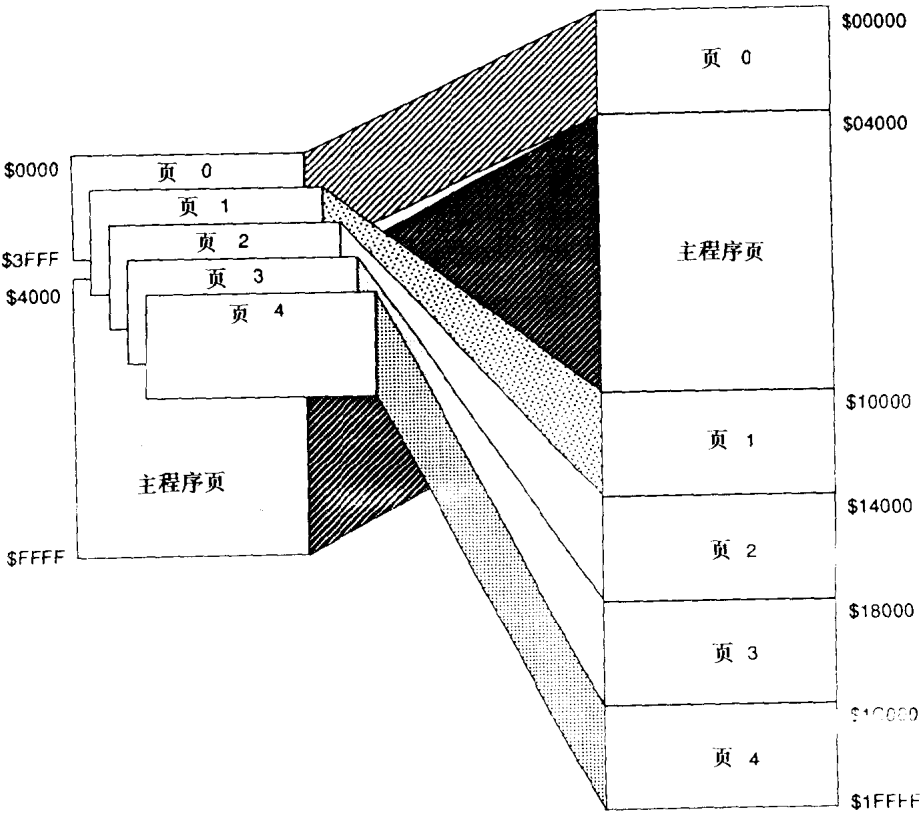


图 1-5 软硬件结合分页方法示意图

可以容易地改变主程序页和各页的大小,以适于不同的应用场合。例如,不用 PD3 控制 E-PROM 的地址线 A14,则主程序页为 32K 字节,另外 3 页也是 32K 字节。类似地,增加 I/O 口

线 PD2 来控制地址线 A13, 则主程序页为 56K 字节, 另有 9 页, 每页为 8K 字节。

1.3.4 软硬件结合分页方法程序清单

* 128K 字节 EPROM 分为 48K 字节公共页 \$4000~\$FFFF 和页 0~页 1

* 复位后 PD3~PD5 均为 1, 为主程序页和页 0

PROTA	EQU	\$ 00	
DDRA	EQU	\$ 01	68HC11G5 only
PORTB	EQU	\$ 04	
PORTC	EQU	\$ 06	
DDRC	EQU	\$ 07	
PORTD	EQU	\$ 08	
DDRD	EQU	\$ 09	
TMSK2	EQU	\$ 24	
TFLG2	EQU	\$ 25	
RTH	EQU	\$ 40	
RTIF	EQU	\$ 40	
PACTL	EQU	\$ 26	
DDRA7	EQU	\$ 80	68HC11E9 only
REGS	EQU	\$ 1000	

* RAM 定义

```

                                ORG $ 0000
TIME                            RMB 2          实时中断程序计数器
*
ROMBASE0 EQU $ 0200  避免 RAM($ 0~$ 1FF)
ROMBASE1 EQU $ 4000
VECTORS EQU SFFCC
*   PAGE 0 = $ 00000~$ 03FFF  (A16=0,A15=0,A14=0)
*   MAIN  = $ 04000~$ 0FFFF  (A16=0)
*   PAGE 1 = $ 10000~$ 13FFF  (A16=1,A15=0,A14=0)
*   PAGE 2 = $ 14000~$ 17FFF  (A16=1,A15=0,A14=1)
*   PAGE 3 = $ 18000~$ 1BFFF  (A16=1,A15=1,A14=0)
*   PAGE 4 = $ 1C000~$ 1FFFF  (A16=1,A15=1,A14=1)
START EQU $ 00
PAGE0 EQU $ 20
PAGE1 EQU $ 00
PAGE2 EQU $ 08
PAGE3 EQU $ 10
PAGE4 EQU $ 18
* 页 0
                                org                                ROMBASE0
LOOPP0 BSET PORTA,Y,# $ 08
                                BCLR                                PORTA,Y,# $ 08          口 A-3 翻转
                                JMP                                MAIN0              返回主程序
* 主程序开始
                                ORG ROMBASE1
RESET LDS # $ 01

```

	JSR SETUP	初始化 RTI 中断和 DDR
LOOP	BSET PORTD,Y,# \$ 40	
	BCLR PORTD,Y,# \$ 40	主程序使 PD2 翻转
	JSR CHGPAGE0	选页 0
	JMP LOOPP0	口 A-3 翻转
MAIN0	JSR CHGPAGE1	选页 1
	JSR LOOPP1	口 A-4 翻转
	JSR CHGPAGE2	选页 2
	JSR LOOPP2	口 A-5 翻转
	JSR CHPAGE3	选页 3
	JMP LOOPP3	口 A-6 翻转
MAIN3	JSR CHGPAGE4	选页 4
	JMP LOOPP4	口 A-7 翻转
MAIN4	BRA LOOP	再次开始循环
* 初始化程序		
SETUP	SEI	
	LDY # \$ 1000	寄存器地址偏移
	LDAA # \$ FF	
	STAA DDRA+REGS	A 口均为输出 (HC11G5)
	STAA DDRD+REGS	D 口均为输出
	CLR TIME	
	CLR TIME+1	
	CLRA	
	STAA PORTA+REGS	
	STAA PORTD+REGS	
	LDAA # %01000000	
	STAA TFLG2+REGS	RTI 标志清零
	STAA TMSK2+REGS	允许 RTI 中断
	CLI	
	RTS	
* 实时中断服务程序		
RTISRV	LDAA # %01000000	
	STAA TFLG2+REGS	RTI 标志清零
	LDAA TIME+1	
	STAA PORTB+REGS	计数器存入 B 口
	LDX TMIE	取时间计数器
	INX	
	STX TIME	计数器值存入 RAM
	RTI	从中断返回
* 换页		
CHGPAGE0	LDAA PORTD+REGS	取 D 口数据
	AND # %11000111	使中间 3 位为低电平
	ADDA # PAGE0	
	STAA PORTD+REGS	写回 D 口 (只有位 3~5 变化)
	RTS	

```

CHGPAGE0
    LDAA    PORTD+REGS
    ANDA    # %11000111
    ADDA    # PAGE0
    STAA    PORTD+REGS
    RTS
CHGPAGE1
    LDAA    PORTD+REGS
    ANDA    # %11000111
    ADDA    # PAGE1
    STAA    PORTD+REGS
    RTS
CHGPAGE2
    LDAA    PORTD+REGS
    ANDA    # %11000111
    ADDA    # PAGE2
    STAA    PORTD+REGS
    RTS
CHGPAGE3
    LDAA    PORTD+REGS
    ANDA    # %11000111
    ADDA    # PAGE3
    STAA    PORTD+REGS
    RTS
CHGPAGE4
    LDAA    PORTD+REGS
    ANDA    # %11000111
    ADDA    # PAGE4
    STAA    PORTD+REGS
    RTS

```

* 向量

```

ORG    VECTORS
FDB    RESET    EVENT 2
FDB    RESET    EVENT 1
FDB    RESET    TIMER OVERFLOW 2
FDB    RESET    INPUT CAPTURE 6 / OUTPUT COMPARE 7
FDB    RESET    INPUT CAPTURE 5 / OUTPUT COMPARE 6
FDB    RESET    SCI
FDB    RESET    SPI
FDB    RESET    PULSE ACC INPUT
FDB    RESET    PULSE ACC OVERFLOW
FDB    RESET    TIMER OVERFLOW 1
FDB    RESET    INPUT CAPTURE 4 / OUTPUT COMPARE 5
FDB    RESET    OUTPUT COMPARE 4
FDB    RESET    OUTPUT COMPARE 3

```