



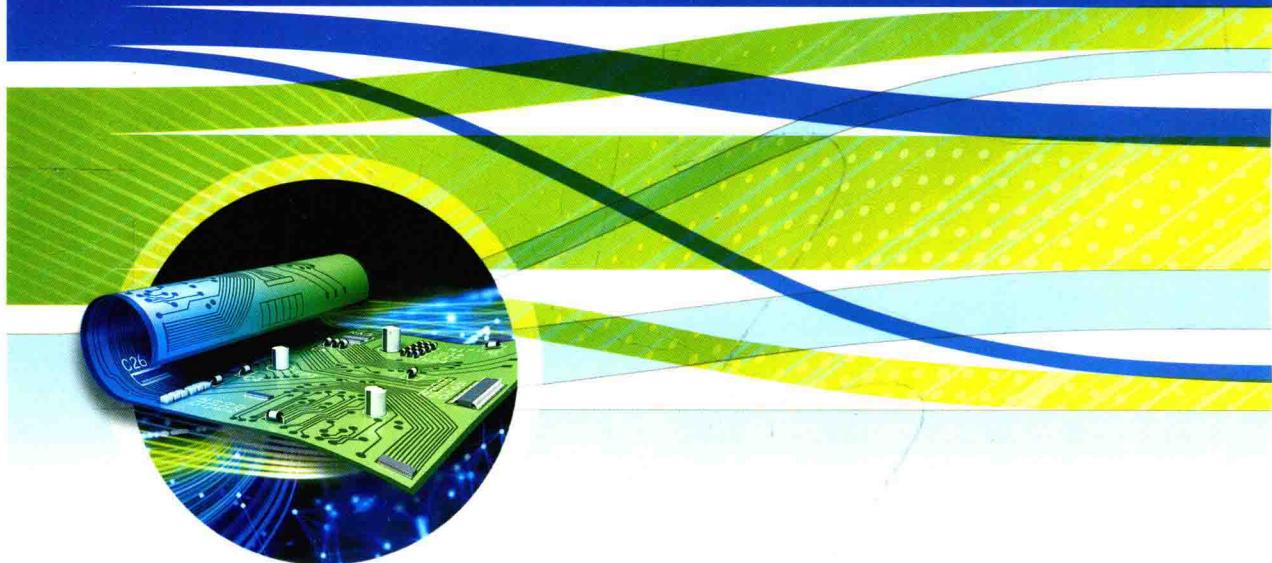
“十二五”普通高等教育本科国家级规划教材
全国电子信息类优秀教材一等奖
电子信息科学与工程类专业规划教材

单片机原理及应用

——基于Proteus和Keil C

(第4版)

◎ 林立 张俊亮 编著



中国工信出版集团



电子工业出版社
PUBLISHING HOUSE OF ELECTRONICS INDUSTRY
<http://www.phei.com.cn>



• 课程网站 •

“十二五”普通高等教育本科国家级规划教材
电子信息科学与工程类专业规划教材

单片机原理及应用

——基于 Proteus 和 Keil C (第 4 版)

林 立 张俊亮 编著



电子工业出版社

Publishing House of Electronics Industry

北京 · BEIJING

内 容 简 介

本书以 MCS-51 系列单片机 80C51 为例介绍单片机的工作原理、基本应用与开发技术。主要内容包括单片机基础知识、内外系统结构、汇编与 C51 语言、中断与定时/计数器、串口通信、系统接口、应用系统设计等。

本书在单片机传统教学体系的基础上进行了较大改进，以 C51 编程语言作为贯穿全书各章节的主线，并将单片机仿真软件 Proteus 和 C51 编译软件 Keil 的用法与之紧密衔接。为方便读者学习，每章都有小结和习题，书末附有与教学进度相呼应的 8 个实验指导及相关阅读材料。

本书可作为高等工科院校机械类、电气与电子信息类、计算机类各专业 48~64 学时要求的教材，也可作为从事嵌入式应用系统设计、生产从业人员的岗位培训教材及自学参考书。

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

单片机原理及应用：基于 Proteus 和 Keil C/林立，张俊亮编著.—4 版.—北京：电子工业出版社，2018.1
电子信息科学与工程类专业规划教材

ISBN 978-7-121-33247-0

I. ①单... II. ①林... ②张... III. ①单片微型计算机—高等学校—教材 IV. ①TP368.1

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2017)第 307985 号

责任编辑：凌 毅

印 刷：北京京师印务有限公司

装 订：北京京师印务有限公司

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：19.5 字数：525 千字

版 次：2009 年 7 月第 1 版

2018 年 1 月第 4 版

印 次：2018 年 6 月第 2 次印刷

定 价：45.00 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, 88258888。

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

本书咨询联系方式：(010)88254528, lingyi@phei.com.cn。

第4版前言

本书于 2009 年出版，2012 年出版第 2 版，2014 年出版第 3 版。每次出版后都得到了广大读者的好评与支持，被许多学校选为教材用书。2014 年本书入选“十二五”普通高等教育本科国家级规划教材，还被评为全国电子信息类优秀教材一等奖。目前本书已重印 20 余次，成为常年畅销教科书。不少读者和任课教师对本书寄予厚望，以各种方式提出了许多宝贵意见。正因如此，作者更加感到责任重大，决心及时修正本书存在的问题，用更完善的教材回馈读者。

1. 改版解决的问题

(1) 关于教材配套习题问题

本书以往的习题内容与教材内容在衔接上不够密切，教学辅助环节的作用发挥不够理想，这是前 3 版中一直存在的老问题，也是许多教师和读者反馈意见较为集中的地方。为此，本书对这块内容进行了较大改进，具体做法如下：

根据教材内容重新编排和编写了课后习题，加强了习题与教材内容的呼应性，其中许多新增习题都是针对本书教学知识点设计的，也有许多是针对书中应用实例的要点编写的。每章习题都设有单项选择和问答思考两种题型，各有 20 余题可供选做。考虑到读者自学需要，单项选择题附有标准答案，问答思考题附有参考提示（答案和提示都放在本书的课程网站里供选用）。

(2) 关于立体化教学资源问题

为配合第 4 版教材内容，我们对已有课程网站进行了全面升级，采用了新的网页结构，添加了新的课件内容，尤其是新增了与电脑版并行的手机版课程网站。读者只需使用相同网址 <http://www.51mcu.cn>，系统就能区分上网设备并自动切换到相应版本网站，以获得最佳浏览效果。目前，课程网站可提供多种立体化教学资源，包括 PPT 讲义、仿真实例课件、阅读材料、实验指南、教学小结、仿真视频、习题及答案、单片机学习软件等内容（其中，课件下载仅能通过电脑登录课程网站进行，文件解压密码为 cmeec3871）。华信教育资源网 www.hxedu.com.cn 也有本书部分配套课件可供读者注册后下载。

我们还在第 4 版中加入了课程网站二维码信息。通过手机扫描本书封面二维码，读者就能快捷地打开课程网站页面；扫描书中二维码，则可以打开相应课程仿真视频页面，实现随时随地查阅教学资料的要求。

衷心希望上述改进能为读者带来更好的学习效果。

2. 本书主要特色

(1) 从工程实用性角度出发，将 C51 定位为单片机教材的基本编程语言，汇编语言只作简单介绍，从而解决了以往汇编语言学习后仍难以开展工程应用的问题。为降低 C51 作为基本编程语言的教学难度，本教材采取了 4 项优化措施：一是将与标准 C 语言差别最大的 C51 数据结构内容作为重点内容介绍；二是将中断函数等难点内容分散到单片机相关原理章节中介绍；三是结合应用实例进行编程原理介绍；四是借助软件仿真调试进行实践操作介绍。这些改进措施降低了 C51 语言学习难度，教与学的效果都有显著改善。

(2) 将单片机仿真软件 Proteus 和 Keil 的内容引入教材并与传统知识有机融合，使得单片机教材难教、难学的问题得到显著改善。通过仿真调试和运行，不仅可加深对语法的理解，也可使枯燥抽象的编程学习变得生动有趣。

(3) 教材中全部电路图都采用仿真软件绘制，确保清晰规范，所有教学实例程序都通过了编译调试，确保零差错。

(4) 特别设计了一组与教学内容配套的仿真实验大纲和相应阅读材料。仿真实验以其功能全、效率高、成本低等特点开始取代沿用多年的实物实验。仿真实验不受实际仪器的限制，可根据教学需要随意设计实验，没有课堂学时限制，无须考虑元器件损坏问题，可大胆进行电路设计、软件编程和系统开发训练，在虚拟环境下提高实践动手能力。

(5) 设有与教材内容相呼应的课后习题，许多习题都是针对本书教学知识点设计的，也有许多是针对书中应用实例的要点编写的。每章习题都设有单项选择和问答思考两种题型（习题答案和提示放在本书的课程教学网站里，供读者参考）。

(6) 配套教学网站 (<http://www.51mcu.cn>) 可提供与教材配套的 PPT 讲义、实例课件、仿真视频、要点复习、实验指南、阅读材料、习题解答等电子材料。

此次再版工作由林立和张俊亮共同完成。本书再版期间，汪洋和林一树承担了全书的习题设计与解答工作，田堃和林泽群承担了教材配套网站的设计开发，李杨芳负责全书仿真实例的更新与校核。本书再版过程中又一次得到了电子工业出版社的大力支持和帮助，特别是高等教育分社的凌毅编辑，对本书的再版做了大量细致的工作，在此谨致以诚挚的谢意。

再版后的教材一定还有许多不妥之处，书中漏误在所难免，殷切地期望读者给予批评指正（请发邮件至 cmee0@163.com）。

作者

2017 年 11 月

目 录

| | |
|-----------------------------------|----|
| 第 1 章 单片机基础知识概述 | 1 |
| 1.1 单片机概述 | 1 |
| 1.1.1 单片机及其发展概况 | 1 |
| 1.1.2 单片机的特点和应用 | 2 |
| 1.1.3 单片机的发展趋势 | 3 |
| 1.1.4 MCS-51 单片机的学习 | 3 |
| 1.2 单片机学习的预备知识 | 3 |
| 1.2.1 数制及其转换 | 4 |
| 1.2.2 有符号数的表示方法 | 5 |
| 1.2.3 位、字节和字 | 6 |
| 1.2.4 BCD 码 | 6 |
| 1.2.5 ASCII 码 | 7 |
| 1.2.6 基本逻辑门电路 | 7 |
| 1.3 Proteus 应用简介 | 8 |
| 1.3.1 ISIS 模块应用举例 | 9 |
| 1.3.2 ARES 模块应用举例 | 12 |
| 本章小结 | 15 |
| 思考与练习题 1 | 16 |
| 第 2 章 MCS-51 单片机的结构及原理 | 18 |
| 2.1 MCS-51 单片机的结构 | 18 |
| 2.1.1 MCS-51 单片机的内部结构 | 18 |
| 2.1.2 MCS-51 外部引脚及功能 | 20 |
| 2.2 MCS-51 的存储器结构 | 22 |
| 2.2.1 存储器划分方法 | 22 |
| 2.2.2 程序存储器 | 23 |
| 2.2.3 数据存储器 | 24 |
| 2.3 单片机的复位、时钟与时序 | 26 |
| 2.3.1 复位与复位电路 | 26 |
| 2.3.2 时钟电路 | 27 |
| 2.3.3 单片机时序 | 28 |
| 2.4 并行 I/O 口 | 30 |
| 2.4.1 P1 口 | 32 |
| 2.4.2 P3 口 | 33 |
| 2.4.3 P0 口 | 33 |
| 2.4.4 P2 口 | 34 |
| 本章小结 | 35 |
| 思考与练习题 2 | 35 |
| 第 3 章 单片机的汇编语言与程序设计 | 38 |
| 3.1 汇编语言概述 | 38 |
| 3.1.1 汇编语言指令格式 | 38 |
| 3.1.2 描述操作数的简记符号 | 39 |
| 3.2 MCS-51 指令系统简介 | 40 |
| 3.2.1 数据传送与交换类指令 | 40 |
| 3.2.2 算术运算类指令 | 43 |
| 3.2.3 逻辑运算及移位类指令 | 46 |
| 3.2.4 控制转移类指令 | 49 |
| 3.2.5 寻址方法 | 52 |
| 3.2.6 伪指令 | 53 |
| 3.3 汇编语言的编程方法 | 53 |
| 3.3.1 汇编语言程序设计步骤 | 53 |
| 3.3.2 汇编程序应用举例 | 54 |
| 本章小结 | 57 |
| 思考与练习题 3 | 57 |
| 第 4 章 单片机的 C51 语言 | 60 |
| 4.1 C51 的程序结构 | 60 |
| 4.1.1 C51 语言概述 | 60 |
| 4.1.2 C51 的程序结构 | 60 |
| 4.2 C51 的数据结构 | 62 |
| 4.2.1 C51 的变量 | 62 |
| 4.2.2 C51 的指针 | 67 |
| 4.3 C51 与汇编语言的混合编程 | 68 |
| 4.3.1 在 C51 中调用汇编程序 | 68 |
| 4.3.2 在 C51 中嵌入汇编代码 | 70 |
| 4.4 C51 仿真开发环境 | 71 |
| 4.4.1 Keil 的编译环境 μVision3 | 71 |
| 4.4.2 基于 Proteus 和 Keil C 的程序开发过程 | 72 |

| | | | |
|-------------------------|------------|---------------------------------|------------|
| 4.5 C51 应用编程初步 | 74 | 7.5 串行工作方式 2 及其应用 | 146 |
| 4.5.1 I/O 端口的简单应用 | 74 | 7.6 串行工作方式 3 及其应用 | 149 |
| 4.5.2 I/O 端口的进阶实践 | 83 | 本章小结 | 154 |
| 本章小结 | 88 | 思考与练习题 7 | 155 |
| 思考与练习题 4 | 89 | | |
| 第 5 章 单片机的中断系统 | 92 | 第 8 章 单片机接口技术 | 158 |
| 5.1 中断的概念 | 92 | 8.1 单片机的系统总线 | 158 |
| 5.2 中断控制系统 | 95 | 8.1.1 三总线结构 | 158 |
| 5.2.1 中断系统的结构 | 95 | 8.1.2 地址锁存原理及实现 | 159 |
| 5.2.2 中断控制 | 96 | 8.2 简单并行 I/O 口扩展 | 161 |
| 5.3 中断处理过程 | 100 | 8.2.1 访问扩展端口的软件方法 | 161 |
| 5.4 中断的编程和应用举例 | 101 | 8.2.2 简单并行输出接口的扩展 | 163 |
| 5.4.1 中断程序设计举例 | 101 | 8.2.3 简单并行输入接口的扩展 | 165 |
| 5.4.2 扩充外部中断源 | 108 | 8.3 可编程并行 I/O 口扩展 | 167 |
| 本章小结 | 109 | 8.3.1 8255A 的内部结构、引脚 及地址 | 167 |
| 思考与练习题 5 | 110 | 8.3.2 8255A 的控制字 | 169 |
| 第 6 章 单片机的定时/计数器 | 113 | 8.4 D/A 转换与 DAC0832 应用 | 172 |
| 6.1 定时/计数器的结构与工作 原理 | 113 | 8.4.1 DAC0832 的工作原理 | 173 |
| 6.1.1 定时/计数器的基本原理 | 113 | 8.4.2 DAC0832 与单片机的接口 及编程 | 174 |
| 6.1.2 定时/计数器的结构 | 114 | 8.5 A/D 转换与 ADC0809 应用 | 179 |
| 6.2 定时/计数器的控制 | 115 | 8.5.1 逐次逼近式模数转换器的 工作原理 | 179 |
| 6.2.1 TMOD 寄存器 | 115 | 8.5.2 ADC0809 与单片机的接口 及编程 | 180 |
| 6.2.2 TCON 寄存器 | 116 | 8.6 开关量功率接口技术 | 183 |
| 6.3 定时/计数器的工作方式 | 117 | 8.6.1 开关量功率驱动接口 | 183 |
| 6.3.1 方式 1 | 117 | 8.6.2 开关量功率驱动接口应用 举例 | 186 |
| 6.3.2 方式 2 | 120 | 本章小结 | 190 |
| 6.3.3 方式 0 | 123 | 思考与练习题 8 | 191 |
| 6.3.4 方式 3 | 124 | | |
| 6.4 定时/计数器的编程和应用 | 125 | | |
| 本章小结 | 133 | | |
| 思考与练习题 6 | 133 | | |
| 第 7 章 单片机的串行口及应用 | 136 | 第 9 章 单片机应用系统的设计与 开发 | 194 |
| 7.1 串行通信概述 | 136 | 9.1 单片机系统的设计开发过程 | 194 |
| 7.2 MCS-51 的串行口控制器 | 138 | 9.1.1 单片机典型应用系统 | 194 |
| 7.2.1 串行口内部结构 | 138 | 9.1.2 单片机应用系统的开发 过程 | 195 |
| 7.2.2 串行口控制寄存器 | 139 | 9.2 单片机系统的可靠性技术 | 200 |
| 7.3 串行工作方式 0 及其应用 | 140 | 9.2.1 硬件抗干扰技术概述 | 200 |
| 7.4 串行工作方式 1 及其应用 | 143 | | |

| | | | |
|---|-----|----------------------------|-----|
| 9.2.2 软件抗干扰技术概述 | 201 | 【阅读材料 1】 ISIS 模块的电路绘图 | |
| 9.3 单片机系统设计开发应用 | | 与仿真运行方法 | 243 |
| 举例——智能仪器 | 202 | 实验 2 指示灯/开关控制器 | 253 |
| 9.3.1 功能概述 | 202 | 【阅读材料 2】 ISIS 模块的汇编程序 | |
| 9.3.2 硬件电路设计 | 203 | 创建与调试方法 | 254 |
| 9.3.3 软件系统设计 | 203 | 实验 3 指示灯循环控制 | 257 |
| 9.3.4 仿真开发过程 | 207 | 【阅读材料 3】 在 μVision3 中创建 | |
| 9.4 单片机串行扩展单元介绍 | 214 | C51 程序的方法 | 259 |
| 9.4.1 串行 A/D 转换芯片 MAX124X 及应用 | 214 | 实验 4 指示灯/数码管的中断控制 | 267 |
| 9.4.2 串行 D/A 转换芯片 LTC145X 及应用 | 217 | 【阅读材料 4】 C51 程序调试方法 | 268 |
| 9.4.3 串行 E ² PROM 存储器 AT24CXX 及应用 | 221 | 实验 5 电子秒表显示器 | 273 |
| 9.4.4 字符型液晶显示模块 LM1602 及应用 | 226 | 【阅读材料 5】 μVision3 与 ISIS 的 | |
| 9.4.5 串行日历时钟芯片 DS1302 及应用 | 229 | 联合仿真 | 275 |
| 本章小结 | 238 | 实验 6 双机通信及 PCB 设计 | 278 |
| 思考与练习题 9 | 238 | 【阅读材料 6】 基于 ARES 模块的 | |
| 附录 A 实验指导 | 242 | PCB 设计方法 | 280 |
| 实验 1 计数显示器 | 242 | 实验 7 直流数字电压表设计 | 293 |
| | | 【阅读材料 7】 ISIS 中的虚拟信号 | |
| | | 发生器 | 295 |
| | | 实验 8 步进电机控制设计 | 300 |
| | | 【阅读材料 8】 步进电机控制方法 | 301 |
| | | 参考文献 | 303 |

第1章 单片机基础知识概述

内容概述：

本章主要介绍单片机的定义、发展历史，单片机分类方法、应用领域及发展趋势，单片机中数的表示和运算方法，基本逻辑门电路，以及与单片机系统仿真工具 Proteus 相关的内容。

教学目标：

- 了解单片机的概念及特点；
- 掌握单片机中数的表示和运算方法及基本逻辑门电路；
- 初步了解 Proteus 软件的功能。

1.1 单片机概述

1.1.1 单片机及其发展概况

1. 什么是单片机

单片机（Single-Chip-Microcomputer）又称为单片微计算机，它的结构特点是将微型计算机的基本功能部件（如中央处理器（CPU）、存储器、输入接口、输出接口、定时/计数器及终端系统等）全部集成在一个半导体芯片上。

虽然单片机只是一个芯片，但无论从组成还是从逻辑功能上来看，都具有微机系统的特性。与通用微型计算机相比，单片机体积小巧，可以嵌入到应用系统中作为指挥决策中心，使应用系统实现智能化。

2. 单片机的发展

1976 年，Intel 公司推出 MCS-48 系列单片机，以体积小、功能全、价格低等优点，得到了广泛的应用，成为单片机发展过程中一个重要标志。

由于 MCS-48 系列成功，单片机系列及单片机应用技术迅速发展。到目前为止，世界各地厂商已经相继研制出大约 50 个系列 300 多个品种的单片机产品。代表产品有 Intel 公司的 MCS-51 系列单片机（8 位机）、Motorola 公司的 MC6801 系列机、Zilog 公司的 Z-8 系列机等。单片机应用领域不断扩大，除了在工业控制、智能仪表、通信、家用电器等领域应用外，在智能化、高档电子玩具产品中也大量采用单片机作为核心控制部件。

在 8 位单片机的基础上，又推出超 8 位单片机，其功能进一步加强。同时 16 位单片机也相继产生，其代表产品有 Intel 公司的 MCS-96 系列。

然而，由于各应用领域大量需要的仍是 8 位单片机，因此各大公司纷纷推出高性能、大容量、多功能的新型 8 位单片机。

目前，单片机正朝着高性能和多品种发展，但由于 MCS-51 系列 8 位单片机仍能满足绝大多数应用领域的需要，可以肯定，以 MCS-51 系列为主的 8 位单片机，在当前及以后的相当一段时间内仍将占据单片机应用的主导地位。

1.1.2 单片机的特点和应用

一块单片机芯片就是一台具有一定规模的微型计算机，再加上必要的外围器件，就可以构成一个完整的计算机硬件系统。单片机的应用正在使传统的控制技术发生巨大的变化，它是对传统控制技术的一场革命。

1. 单片机的特点

① 集成度高，体积小，抗干扰能力强，可靠性高。单片机把各功能部件集成在一块芯片内且内部采用总线结构，从而减少了各芯片之间的连线，大大提高了单片机的可靠性与抗干扰能力。

② 开发性能好，开发周期短，控制功能强。在开发过程中利用汇编或 C 语言进行编程，缩短了开发周期，同时，单片机的逻辑控制功能及运行速度均高于同一档次的微型计算机，这满足工业控制的要求。

③ 低功耗、低电压，具有掉电保护功能，广泛应用于各类智能仪器仪表中。

④ 通用性和灵活性好。系统扩展和配置较典型、规范，容易构成各种规模的应用系统。

⑤ 具有良好的性能价格比。

2. 单片机的应用领域

单片机是一种集成度很高的微型计算机，在一块小芯片内就集成了一台计算机所具备的功能。与巨大体积和高成本的通用计算机相比，单片机以其体积小、结构紧凑、高可靠性以及高抗干扰能力和高性能价格比等特点，广泛应用于人们生产生活的各个领域，成为现代电子系统中最重要的智能化工具。它主要应用于以下领域：

① 工业自动化控制。如工业过程控制、过程监测、工业控制器及机电一体化控制系统等。这些系统除一些小型工控机之外，许多都是以单片机为核心的单机或多机网络系统，如工业机器人的控制系统是由中央控制器、感觉系统、行走系统、抓取系统等结点构成的多机网络系统。在这种集机械、微电子和计算机技术为一体的综合技术中，单片机发挥着非常重要的作用。

② 智能仪器仪表。单片机广泛应用于各种仪器仪表中，使仪器仪表智能化，并可以提高测量的自动化程度和精度，大大促进仪器仪表向数字化、智能化、多功能化、综合化和柔性化方向发展，提高其性能价格比。

③ 通信设备。单片机具有很强的多机通信能力，如多机系统（各种网络）中的各计算机之间的通信联系、计算机与其外围设备（键盘、打印机、传真机及复印机等）之间的协作都有单片机的参与。另外，随着 Internet 技术的发展，对于一些将单片机作为测控核心的智能装置或家用电器，如果将它们与 Internet 连接起来，进行网络通信，则既能充分利用现有的 Internet 技术和资源，又能使人们远程获得这些电子设备的信息并控制它们的运行。

④ 汽车电子与航空航天电子系统。通常这些系统中的集中显示系统、动力监测控制系统、自动驾驶系统、通信系统及运行监视器（黑匣子）等，都是将单片机嵌入其中实现系统功能。

⑤ 家用电器。单片机应用到消费类产品之中，能大大提高它们的性价比，提高产品在市场上的竞争力。目前家用电器几乎都是单片机控制的产品，例如，空调、冰箱、洗衣机、微波炉、彩电、音响、家庭报警器及电子玩具等。

单片机的应用从根本上改变了传统控制系统的设计思想和设计方法。过去必须用模拟电路、数字电路及继电器控制电路实现的大部分功能，现在已能用单片机并通过软件方法实现。由于软件技术的飞速发展和各种软件系列产品的大量涌现，可以极大地简化硬件电路。这种以软件取代硬件并能提高系统性能的控制技术，称为微控制技术。微控制技术标志着一种全新概念的出现，是对传统控制技术的一次革命。

1.1.3 单片机的发展趋势

自单片机问世以来，经过 30 多年的发展，已从最初的 4 位机发展到 32 位机，同时体积更小，集成度更高，功能更强大。如今，单片机正朝多功能、多选择、高速度、低功耗、低价格以及大存储容量、强 I/O 功能及结构兼容方向发展。预计，今后单片机会在以下几个方面快速发展：

① 高集成度。单片机会将各种功能的 I/O 口和一些典型的外围电路集成在芯片内，使其功能更加强大。

② 高性能。单片机从单 CPU 向多 CPU 方向发展，因而具有了并行处理的能力，如 Rockwell 公司的单片机 6500/21 和 R65C29 采用了双 CPU 结构，其中每一个 CPU 都是增强型的 6502。为了提高速度和执行效率，在单片机中开始使用 RISC、流水线和 DSP 等设计技术，因而具有极高的运算速度。这类单片机的运算速度要比标准的单片机高出 10 倍以上，适合于进行数字信号处理，如德州仪器公司的 TMS320 系列信号处理单片机和 NEC 公司的 μPD-7720 系列单片机等。

③ 低功耗。目前，市场上有一半以上的单片机产品已 CHMOS 化，这类单片机具有功耗小的优点，许多单片机已可以在 2.2V 电压下运行，有的能在 1.2V 或 0.9V 电压下工作，功耗为 μW 级。

④ 高性价比。随着单片机的应用越来越广泛，各单片机厂家会进一步改进单片机的性能，从而增强产品的竞争力。同时，价格也是各厂家竞争的一个重要方面。所以，更高性价比的单片机会逐渐进入市场。

1.1.4 MCS-51 单片机的学习

单片机问世至今已有 30 余年了，在各个领域都发挥了极其重要的作用。单片机与应用系统相结合极大地提高了应用系统的功能和性能。实践表明，单片机技术开发的主力军是有具体工程背景的专业人员，而非计算机专业人员。单片机技术门槛较低，是一种适合大众掌握的先进技术。学习单片机只需要具备基本的电子基础和初中以上文化程度，因而在我国许多本科院校、职业高中、大专学校、职业技术学校都设有“单片机原理及应用”的课程。

在单片机的学习中应特别强调的是理论与实践相结合的学习方法，然而实验器材的限制常常很难使每个学习者都得到充分的练习机会。近年来出现的单片机仿真设计软件 Proteus 正在克服这种限制。Proteus 不仅可以作为单片机应用的重要开发工具，也可以充当一种非常高效的辅助教学手段。用户只需在 PC 上即可获得接近全真环境下的单片机技能培训，为学习者提供了极大的便利。

为此，本书在编排上特别采用了将 Proteus 仿真设计方法与 51 单片机传统内容有机结合起来的做法，以使读者能真正掌握单片机的实用开发技术，并收到事半功倍的效果。

1.2 单片机学习的预备知识

与通用数字计算机一样，单片机也采用二进制数工作原理，学习者也需具备必要的数制转换和逻辑门关系等基础知识。为此，本节仅从单片机学习需要的角度出发，对二进制数和逻辑门关系进行简单介绍，以便为未具备这一条件的读者补充预备知识。如果读者已经掌握了这方面的知识，可跳过本节直接进行下节的学习。

1.2.1 数制及其转换

1. 数制

计算机中常用的表达整数的数制有以下几种。

(1) 十进制数, N_D

符号集：0、1、2、3、4、5、6、7、8、9；规则：逢十进一；十进制数的后缀为D，可省略；十进制数可用加权展开式表示。例如：

$$1234 = 1 \times 10^3 + 2 \times 10^2 + 3 \times 10^1 + 4 \times 10^0$$

其中，10 为基数，10 的幂次方称为十进制数的加权数，其一般表达式为：

$$N_D = d_{n-1} \cdot 10^{n-1} + d_{n-2} \cdot 10^{n-2} + \dots + d_1 \cdot 10^1 + d_0 \cdot 10^0$$

(2) 二进制数, N_B

符号集: 0、1; 规则: 逢二进一; 二进制数的后缀为 B 且不可省略; 二进制数可用加权展开式表示。例如:

$$1101_2 = 1 \times 2^3 + 1 \times 2^2 + 0 \times 2^1 + 1 \times 2^0$$

其中，2 为基数，2 的幂次方称为二进制数的加权数，其一般表达式为：

$$N_B = b_{n-1} \cdot 2^{n-1} + b_{n-2} \cdot 2^{n-2} + \dots + b_1 \cdot 2^1 + b_0 \cdot 2^0$$

(3) 十六进制数, N_H

符号集：0~9、A~F；规则：逢十六进一；十六进制数的后缀为 H 且不可省略；十六进制数可用加权展开式表示。例如：

$$DEC8H = 13 \times 16^3 + 15 \times 16^2 + 12 \times 16^1 + 8 \times 16^0$$

其中，16 为基数，16 的幂次方称为十六进制数的加权数，其一般表达式为：

$$N_H = h_{n-1} \cdot 16^{n-1} + h_{n-2} \cdot 16^{n-2} + \dots + h_1 \cdot 16^1 + h_0 \cdot 16^0$$

注意：C51 编程语言中是用前缀 `0x` 表示十六进制数的（习惯上用小写字母）。例如，普通十六进制数 `DFC8H`，在 C51 语言中是用 `0xdfc8` 表示的。

2. 数制之间的转换

(1) 二、十六进制数转换成十进制数

方法是按进制的加权展开式展开，然后按照十进制数运算求和。例如：

$$1011B \equiv 1 \times 2^3 + 1 \times 2^1 + 1 \times 2^0 \equiv 11$$

$$DFC8H = 13 \times 16^3 + 15 \times 16^2 + 12 \times 16^1 + 8 \times 16^0 = 57288$$

(2) 二进制数与十六进制数之间的转换

因为 $2^4=16$, 所以从低位起, 从右到左, 每 4 位 (最后一组不足时左边添 0 凑齐 4 位) 二进制数对应一位十六进制数。例如:

$$3AF2H = \underline{0011}_3 \underline{1010}_A \underline{1111}_E \underline{0010}_2 = 11\ 1010\ 1111\ 0010B$$

$$1111101B = \underline{0111} \underline{1101} = 7DH$$

7 D

因为二进制数与十六进制数之间的转换特别简单，且十六进制数书写时要简单得多，所以在教科书中及进行汇编语言编程时，都会用十六进制数来代替二进制数进行书写。

(3) 十进制整数转换成二、十六进制整数

转换规则：“除基取余”。十进制整数不断除以转换进制基数，直至商为 0。每除一次取一个余数，从低位排向高位。例如：

39 转换成二进制数

$$39=100111B$$

| | |
|------|---------------------|
| 2 39 | 1 (b ₀) |
| 2 19 | 1 (b ₁) |
| 2 9 | 1 (b ₂) |
| 2 4 | 0 (b ₃) |
| 2 2 | 0 (b ₄) |
| 2 1 | 1 (b ₅) |
| 0 | 0 |

208 转换成十六进制数

$$208=D0H$$

| | |
|--------|--------|
| 16 208 | 余 0 |
| 16 13 | 余 13=D |

1.2.2 有符号数的表示方法

实用数据有正数和负数之分，在计算机里是用一位二进制数来区分的，即以 0 代表符号“+”，以 1 代表符号“-”。通常这位数放在二进制数里的最高位，称为符号位，符号位后面为数值部分。这种二进制形式的数称为有符号数。

有符号数对应的真实数值称为真值。因为符号位占了一位，故它的形式值不一定等于其真值。例如，有符号数 0111 1011B（形式值为 123）的真值为 +123，但有符号数 1111 1011B（形式值为 251）的真值却为 -123。

有符号数具有原码、反码和补码 3 种表示法。

① 原码。原码是有符号数的原始表示法，即最高位为符号位，“0”表示正，“1”表示负，其余位为数值部分。8 位二进制原码的表示范围为 1111 1111B~0111 1111B (-127~+127)。其中，原码 0000 0000B 与 1000 0000B 的数值部分相同但符号位相反，它们分别表示 +0 和 -0。

② 反码。正数的反码与其原码相同；负数的反码为：符号位不变，原码的数值部分各位取反。例如，原码 0000 0100B 的反码仍为 0000 0100B，而原码 1000 0100B 的反码为 1111 1011B。
+0 和 -0 的反码分别为 0000 0000B 和 1111 1111B。

③ 补码。正数的补码与其原码相同；负数的补码为：符号位不变，原码的数值部分各位取反，末位加 1（即反码加 1）。例如，原码 0000 0100B 的补码仍为 0000 0100B，而原码 1000 0100B 的补码为 1111 1100B。

负数的补码还可通过“模”计算得到，即负数 X 的补码等于模与 X 绝对值的差值：

$$[X]_{\text{补}} = \text{模} - |X|$$

其中，“模”是指一个计量系统的计数范围，是计量器产生“溢出”的量。例如，时钟的计量范围是 0~11，模为 12，所以 4 点与 8 点互为补码关系。同理，8 位二进制数的模为 $2^8=256$ ，因而 -4 的补码为：

$$[-4]_{\text{补}} = 256 - 4 = 252 = 1111 1100B$$

根据补码计算规则，+0 和 -0 的补码都为 0000 0000B。为了充分利用计算资源，人为规定：+0 的补码代表 0，-0 的补码代表 -128。故 8 位二进制补码的表示范围是 1000 0000B~0111 1111B (-128~+127)。

总之，正数的原码、反码和补码都是相同的，而负数的原码、反码和补码各有不同。

当有符号数用补码表示时，可以把减法运算转换为加法运算。例如：

$$123 - 125 = [123]_{\text{补}} + [-125]_{\text{补}}$$

用补码计算：01111011B + 10000011B = 11111110B → 10000010B (-2)

补码运算的结果仍为补码，故结果还需再求补才能得到原码结果。

由于减法可转为加法运算，CPU 中便无须设置硬件减法器，从而可简化其硬件结构。

若上述二进制数中的最高位不是作为符号位，而是作为数值位，则称其为无符号数。8 位无符号二进制数的表示范围为 0000 0000B~1111 1111B (0~255)。

1.2.3 位、字节和字

① 位 (bit): 音译为“比特”，表示二进制数中的 1 位，是计算机内部数据存储的最小单位。1 个二进制位只可以表示 0 和 1 两种状态。

② 字节 (Byte): 音译为“拜特”，1 字节由 8 个二进制位构成 (1Byte=8bit)。字节是计算机数据处理的基本单位，使用时需要注意：

- 可以用大写字母 B 作为汉字“字节”的代用词，例如，“256 字节”可以表示为“256B”。但要注意不可与二进制数的表示相混淆。例如，不应将二进制数“1010B”理解为“1010 字节”。

- 千字节的表示为“KB”， $1KB = 1024B$ 。例如， $64KB = 1024B \times 64 = 65536B$ 。

- 有时还会用到半字节 (nibble) 概念，半字节是 4 位一组的数据类型，它由 4 个二进制位构成。例如，在 BCD 码中常用半字节表示 1 位十进制数。

③ 字 (Word): 计算机一次存取、加工和传送的数据长度称为字，不同计算机的字的长度是不同的。例如，80286 微机的字由 2 字节组成，字长为 16。80486 微机的字由 4 字节组成，字长为 32。MCS-51 单片机的字由双字节组成，字长为 16。

1.2.4 BCD 码

计算机中的数据处理都是以二进制数运算法则进行的。但由于二进制数对操作人员来说不直观，易出错，因此在计算机的输入、输出环节，最好能以十进制数形式进行操作。由于十进制数共有 0~9 十个数码，因此，至少需要 4 位二进制码来表示 1 位十进制数。这种以二进制数表示的十进制数称为 BCD 码 (Binary-Coded Decimal)，亦称“二进码十进数”或“二/十进制代码”。

由于 4 位二进制码共有 $2^4=16$ 种组合关系，如果任选 10 种来表示 10 个十进制数码，则编码方案将有数千种之多。目前最常用的是按 8421 规则组合的 BCD 码 (见表 1.1)。

可以看出，8421 BCD 码和 4 位自然二进制数相似，由高到低各位的权值分别为 8、4、2、1，但它只选用了 4 位二进制码中的前 10 组代码，即用 0000B~1001B 分别代表它所对应的十进制数，余下的 6 组代码不用。

由于用 4 位二进制代码表示十进制的 1 位数，故 1 字节可以表示 2 个十进制数，这种 BCD 码称为压缩的 BCD 码，如 1000 0111 表示十进制数的 87。也可以用 1 字节只表示 1 位十进制数，这种 BCD 码称为非压缩的 BCD 码，如 0000 0111 表示十进制数的 7。

表 1.1 8421BCD 码

| 十进制数 | BCD 码 | 二进制数 |
|------|-------|-------|
| 0 | 0000B | 0000B |
| 1 | 0001B | 0001B |
| 2 | 0010B | 0010B |
| 3 | 0011B | 0011B |
| 4 | 0100B | 0100B |
| 5 | 0101B | 0101B |
| 6 | 0110B | 0110B |
| 7 | 0111B | 0111B |
| 8 | 1000B | 1000B |
| 9 | 1001B | 1001B |
| 10 | 无意义 | 1010B |
| 11 | 无意义 | 1011B |
| 12 | 无意义 | 1100B |
| 13 | 无意义 | 1101B |
| 14 | 无意义 | 1110B |
| 15 | 无意义 | 1111B |

1.2.5 ASCII 码

由于计算机中使用的是二进制数，因此计算机中使用的字母、字符也要用特定的二进制数表示。目前普遍采用的是 ASCII 码(American Standard Code for Information Interchange)。它采用 7 位二进制编码表示 128 个字符，其中包括数码 0~9 及英文字母等可打印的字符，如表 1.2 所示。在计算机中一个字节可以表示一个英文字母。如从表 1.2 中可以查到“6”的 ASCII 码为“36H”；“R”的 ASCII 码为“52H”。

目前也有国际标准的汉字计算机编码表——汉码表，但由于单个的汉字太多，因此要用两字节才能表示一个汉字。

表 1.2 ASCII 码表

| | 列 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 |
|---|------------|-----|-----|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 行 | 位 654 3210 | 000 | 001 | 010 | 011 | 100 | 101 | 110 | 111 |
| 0 | 0000 | NUL | DLE | SPACE | 0 | @ | P | 、 | p |
| 1 | 0001 | SOH | DC1 | ! | 1 | A | Q | a | q |
| 2 | 0010 | STX | DC2 | " | 2 | B | R | b | r |
| 3 | 0011 | ETX | DC3 | # | 3 | C | S | c | s |
| 4 | 0100 | EOT | DC4 | \$ | 4 | D | T | d | t |
| 5 | 0101 | END | NAK | % | 5 | E | U | e | u |
| 6 | 0110 | ACK | SYN | & | 6 | F | V | f | v |
| 7 | 0111 | BEL | ETB | , | 7 | G | W | g | w |
| 8 | 1000 | BS | CAN | (| 8 | H | X | h | x |
| 9 | 1001 | HT | EM |) | 9 | I | Y | i | y |
| A | 1010 | LF | SUB | * | : | J | Z | j | z |
| B | 1011 | VT | FSC | + | : | K | [| k | { |
| C | 1100 | FF | FS | , | < | L | \ | l | |
| D | 1101 | CR | GS | - | = | M |] | m | } |
| E | 1110 | SO | RS | • | > | N | ^ | n | ~ |
| F | 1111 | SI | US | / | ? | O | - | o | DEL |

1.2.6 基本逻辑门电路

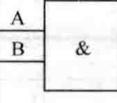
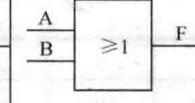
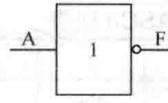
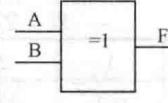
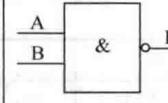
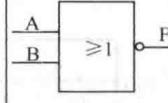
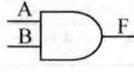
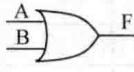
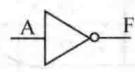
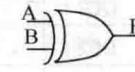
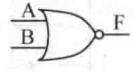
计算机是由若干逻辑门电路组成的，所以计算机对于人们给出的二进制数识别、运算要靠基本逻辑门电路来实现。在逻辑门电路中，输入和输出只有两种状态：高电平和低电平。我们用 1 和 0 分别来表示逻辑门电路中的高、低电平。

常用基本逻辑门电路的有关信息汇总于表 1.3 中。

表 1.3 基本逻辑门电路的有关信息

| 名称 | 与 门 | 或 门 | 非 门 | 异 或 门 | 与 非 门 | 或 非 门 |
|-------|-----------------|-----------------|-----------------|------------------|----------------------------|------------------------|
| 逻辑功能 | 逻辑乘运算的多端输入、单端输出 | 逻辑加运算的多端输入、单端输出 | 逻辑非运算的单端输入、单端输出 | 逻辑异或运算多端输入、单端输出 | 逻辑与非运算多端输入、单端输出 | 逻辑或非运算的多端输入、单端输出 |
| 逻辑表达式 | $A \cdot B = F$ | $A + B = F$ | $\bar{A} = F$ | $A \oplus B = F$ | $\overline{A \cdot B} = F$ | $\overline{A + B} = F$ |

续表

| 名称 | 与门 | 或门 | 非门 | 异或门 | 与非门 | 或非门 |
|-----|---|---|---|---|--|---|
| 真值表 | A B F 0 0 0 0 1 0 1 0 0 1 1 1 | A B F 0 0 0 0 1 1 1 0 1 1 1 1 | A F 0 1 1 0 | A B F 0 0 0 0 1 1 1 0 1 1 1 0 | A B F 0 0 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 | A B F 0 0 1 0 1 0 1 0 0 1 1 0 |
| | 全1为1 其余为0 | 全0为0 其余为1 | 单端运算 永远取反 | 相同为0 相异为1 | 全1为0 其余为1 | 全0为1 其余为0 |
| |  |  |  |  |  |  |
| |  |  |  |  |  |  |
| | 74LS08 74LS11 | 74LS32 | 74LS06 74LS07 | 74LS86 74LS136 | 74LS00 74LS10 | 74LS02 74LS27 |

1.3 Proteus 应用简介

Proteus 是英国 Labcenter 公司开发的电路及单片机系统设计与仿真软件。Proteus 可以实现数字电路、模拟电路及微控制器系统与外设的混合电路系统的电路仿真、软件仿真、系统协同仿真和 PCB 设计等功能。Proteus 是目前唯一能对多种微处理器进行实时仿真、调试与测试的 EDA 工具，真正实现了在没有目标原型时就可对系统进行调试、测试和验证。Proteus 软件大大提高了企业的产品开发效率，降低了开发风险。由于 Proteus 软件逼真的协同仿真功能，它也特别适合作为配合单片机课堂教学和实验的学习工具。

Proteus 软件提供了 30 多个元器件库、7000 余种元器件。元器件涉及电阻、电容、二极管、三极管、变压器、继电器、各种放大器、各种激励源、各种微控制器、各种门电路和各种终端等。Proteus 软件中还提供有交直流电压表、逻辑分析仪、示波器、定时/计数器和信号发生器等虚拟测试信号工具。

Proteus 主要由两个设计平台组成：

- ① ISIS (Intelligent Schematic Input System) —— 原理图设计与仿真平台，它用于电路原理图的设计以及交互式仿真；
- ② ARES (Advanced Routing and Editing Software) —— 高级布线和编辑软件平台，它用于印制电路板的设计，并产生光绘输出文件。

本节通过一个 MCS-51 单片机具体应用实例介绍在 Proteus 平台上进行设计与开发的主要过程，该软件的具体用法在本书附录 A 中将结合实验内容详细介绍。

1.3.1 ISIS 模块应用举例

图 1.1 是一个基于 80C51 单片机的计数显示器电路原理图, 其功能是可对按键 BUT 的按压次数进行计数, 并将结果显示在两位数码显示管上。下面介绍利用 ISIS 进行电路设计与程序调试的主要步骤。

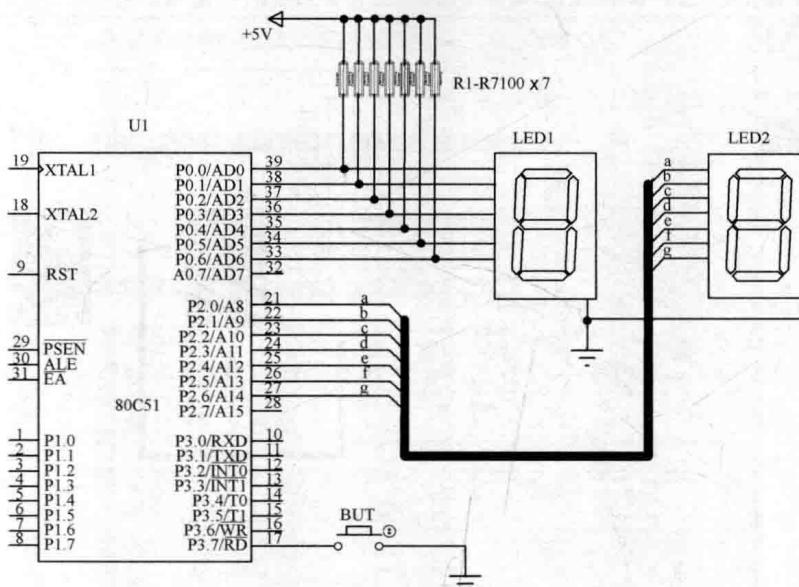


图 1.1 计数显示器电路图

(1) 启动 ISIS

启动 ISIS 后可打开如图 1.2 所示的 ISIS 工作界面。

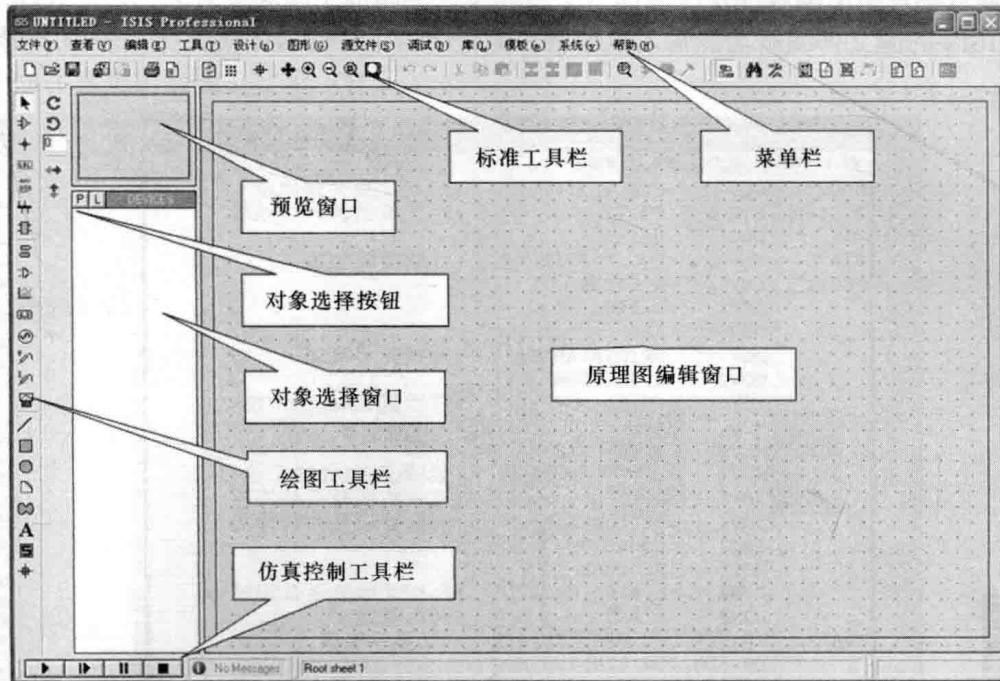


图 1.2 ISIS 工作界面

可以看出，ISIS 的工作界面完全是 Windows 软件风格，主要包括标题栏、菜单栏、工具栏、状态栏、仿真控制工具栏、对象选择窗口、原理图编辑窗口和预览窗口等。