

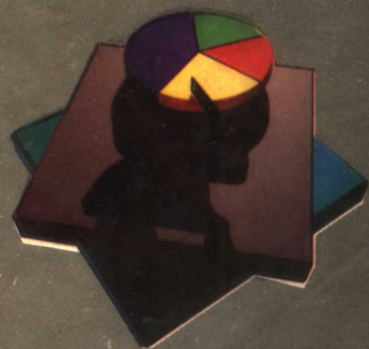
计算机硬件技术系列丛书

MCS48、MCS51、MCS96

常用单片机软硬件 接口技术的设计与实例

周绥平
杨继斌
邱晓红
章文彬
宋建国

编写



学苑出版社

计算机硬件技术系列丛书

MCS48、MCS51、MCS96

**常用单片机软硬件接口
技术的设计与实例**

(京)新登字 151 号

内 容 提 要

MCS48、MCS51 和 MCS96 单片机在我国有着广泛的应用,在工业、仪器、消费品、制导和控制、数据处理、通讯和交通等方面,MCS 系列单片机正起着越来越重要的作用。其中的 MCS96 具备 16 位强有力的 CPU,有高速数字处理能力以及高速输入/输出通道,是复杂的马达控制、轴向控制系统的理想控制器。MCS96 还具有 10 位 A/D 转换器,在数据采集和闭环模拟控制器中用途广泛,使大系统在单块芯片将模拟及数字输入/输出过程结合起来,实现系统集成。

MCS 系列单片机可以和 PC 连接,构成一个小型、实用的控制系统,可以和仪器相连,通过 A/D 和 D/A 转换控制机械操作,达到智能控制的效果。

本书根据 Intel 公司的微控制器手册编写而成,介绍 MCS48、MCS51 和 MCS96 的硬件结构,及所有各个组成部分的硬件参数,并讨论 MCS 系列单片机上开发软硬件接口的设计方法,并给出了例子。

欲购本书的用户,请直接与北京 8721 信箱联系,电话 2562329,邮码 100080。

计算机硬件技术系列丛书

MCS48、MCS51、MCS96

常用单片机软硬件接口技术的设计与实例

编 写:周绥平 杨继斌 邱晓红

章文彬 宋建国

审 校:文 枫

责任编辑:甄国宪

出版发行:学苑出版社 邮政编码:100036

社 址:北京市海淀区万寿路西街 11 号

印 刷:双青印刷厂

开 本:787×1092 1/16

印 张:37.625 字 数:892 千字

印 数:1~4000 册

版 次:1994 年 3 月北京第 1 版第 1 次

ISBN7-5077-0822-5/TP·20

本册定价:25.00 元

学苑版图书印、装错误可随时退换

前 言

MCS48、MCS51 和 MCS96 单片机在我国有着广泛的应用，在工业、仪器、消费品、制导和控制、数据处理、通讯和交通等方面，MCS 系列单片机正起着越来越重要的作用。其中的 MCS96 具备 16 位强有力的 CPU，有高速数字处理能力以及高速输入/输出通道，是复杂的马达控制、轴向控制系统的理想控制器。MCS96 还具有 10 位 A/D 转换器，在数据采集和闭环模拟控制器中用途广泛，使大系统在单块芯片将模拟及数字输入/输出过程结合起来，实现系统综合。

MCS 系列单片机可以和 PC 连接，构成一个小型的实用的控制系统，可以和仪器相连，通过 A/D 和 D/A 转换，控制机械操作，达到智能控制的效果。

本书根据 Intel 公司的微控制器的手册编写而成，介绍 MCS48、MCS51 和 MCS96 的硬件结构，介绍了所有各个组成部分的硬件参数，并讨论 MCS 系列单片机上开发软硬件接口的设计方法，并给出了例子。

编者

目 录

前言

第一章 MCS-96 系列介绍	1
1.0 单片机的发展变革趋势	1
1.1 MCS-96 简介	1
1.2 MCS-96 的应用	2
1.3 MCS-96 系列开发支持工具	4
1.3.1 MCS-96 软件开发程序包	4
1.3.2 ASM-96 宏汇编程序	4
1.3.3 PL/M-96	4
1.3.4 硬件开发支持 ISBE-96	4
1.3.5 MCS-96 工作	4
1.3.6 内部库	5
1.4 MCS-96 系列产品	5
第二章 结构概貌	6
2.0 简介	6
2.1 CPU 操作	6
2.1.1 CPU 总线	6
2.1.2 CPU 寄存器阵列(RF)	6
2.1.3 RALU 控制	6
2.1.4 RALU	7
2.2 基本时序	8
2.2.1 内部时序	8
2.3 存储空间	9
2.3.1 寄存器阵列(RF)空间	9
2.3.2 保留存储器空间	10
2.3.3 片内 ROM	10
2.3.4 存储控制器	10
2.3.5 系统总线	11
2.3.6 就绪控制	11
2.4 RAM 空间	12
2.4.1 专用寄存器(SFRS)	12
2.4.2 掉电保护存储单元	14
2.5 中断结构	15
2.5.1 中断源	15
2.5.2 中断控制	16
2.5.3 中断优先级编程	17

2.5.4	中断时序	18
2.6	定时器	18
2.6.1	定时器 1	18
2.6.2	定量器 2	19
2.6.3	定时器中断	19
2.6.4	定时器关联部件	19
2.7	高速输入单元(HSI)	20
2.7.1	HSI 工作方式	20
2.7.2	HSI 队列 (HSI FIFO)	20
2.7.3	HSI 中断	21
2.7.4	HSI 状态	22
2.8	高速输出单元	22
2.8.1	高速输入输出共用引脚	22
2.8.2	HSO CMA 阵列	22
2.8.3	HSO 状态	23
2.8.4	HSO 的清除	24
2.8.5	软件定时器	24
2.9	模拟输入	24
2.9.1	A/D 转换精度	24
2.9.2	A/D 命令	25
2.9.3	A/D 结果	25
2.10	脉冲宽度调制输出(PWM)	26
2.11	串行口	26
2.11.1	串行口方式	27
2.11.2	多机通信	28
2.11.3	串行口控制	29
2.11.4	波特率确定	29
2.12	输入/输出口 0~4	30
2.12.1	P0 口	30
2.12.2	P1 口	30
2.12.3	P2 口	30
2.12.4	P3 和 P4 口	30
2.13	状态和控制寄存器	31
2.13.1	I/O 控制寄存器	31
2.13.2	I/O 控制寄存器 0(IOC0)	31
2.13.3	I/O 控制寄存器 1 (IOC1)	31
2.13.4	I/O 状态寄存器 0(ISO0)	32
2.13.5	I/O 状态寄存器 1(ISO1)	32
2.14	监视定时器(WDT)	33
2.14.1	禁止监视定时器	33

2.15	复位	33
2.15.1	复位信号	33
2.15.2	复位状态	34
2.15.3	复位同步方式	35
1.16	引脚功能	35
2.17	引脚列表	37
第三章	MCS-96 软件设计知识	38
3.0	简介	38
3.1	操作数类型	38
3.1.1	字节 BYTE	38
3.1.2	字 Word	38
3.1.3	短整型数 short-integer	39
3.1.4	整型数 Integer	39
3.1.5	位 Bit	39
3.1.6	双字 Double Word	39
3.1.7	长整型数 Long-Integer	39
3.2	操作数寻址	39
3.2.1	寄存器直接寻址	40
3.2.2	间接寻址	40
3.2.3	自动增量间接寻址	40
3.2.4	立即寻址	40
3.2.5	短变址寻址	41
3.2.6	长变址寻址	41
3.2.7	零寄存器寻址	41
3.2.8	栈指针寄存器寻址	41
3.2.9	汇编语言寻址方式	41
3.3	程序状态字 PSW	42
3.3.1	中断标志	42
3.3.2	条件标志	42
3.4	指令系统	43
3.5	软件标准和约定	49
3.5.1	寄存器应用	49
3.5.2	寻址 32 位操作数	49
3.5.3	子程序连接	49
3.6	中断系统的使用	50
3.6.1	总控制	50
3.6.2	中断悬挂寄存器	51
3.6.3	中断屏蔽寄存器	51
3.6.4	中断向量	51
3.6.5	应急区	53

3.7 I/O 编程考虑	53
3.7.1 编程各 I/O 端口	54
3.7.2 读取 I/O 状态寄存器 1	54
3.7.3 向 HSO 单元发送命令	55
3.7.4 高速 I/O 中断	55
3.7.5 访问寄存器映像 I/O	56
3.8 实例 1 编程串行 I/O 通道	56
3.9 实例 2 用 HSO 单元生成 PWM	57
3.10 实例 3 用 HSI 单元测量脉冲宽度	58
3.11 实例 4 扫描 A/D 通道	59
3.12 实例 5 查表和插值	60
3.12 示例 5 表查找和插入	61
3.13 指令系统详述	61
3.13.1 ADD(双操作数)——字相加	62
3.13.2 ADD(3 操作数)——字相加	63
3.13.3 ADDB(双操作数)——字节相加	63
3.13.4 ADDB(3 操作数)——字节相加	63
3.13.5 ADDC——带进位的字相加	64
3.13.6 ADDCB——带进位的字节相加	64
3.13.7 AND——(逻辑与)	64
3.13.8 AND(3 操作数)——字逻辑与	65
3.13.9 ANDB(双操作数)——字节逻辑与	65
3.13.10 ANDB(3 操作数)——字节逻辑与	65
3.13.11 BR(间接)——间接转移	66
3.13.12 CLR——清除字	66
3.13.13 CLRB——清除字节	66
3.13.14 CLRC——清除进位标志	66
3.13.15 CLRVT——清除溢出陷阱标志	67
3.13.16 CMP——字比较	67
3.13.17 CMPB——字节比较	67
3.13.18 DEC——字减 1	68
3.13.19 DECB——字节减 1	68
3.13.20 DI——禁止中断	68
3.13.21 DIV——整型数除	68
3.13.22 DIVB——短整型数相除	69
3.13.23 DIVU——字型数除	69
3.13.24 DIVUB——字节型数除	70
3.13.25 DJNZ——减 1 非零转	70
3.13.26 EI——允许中断	70
3.13.27 EXT——整型数符号扩展为长型整数	71

3.13.28	EXTB——短整型数符号扩展为整型数	71
3.13.29	INC——字加 1	71
3.13.30	INCB——字节加 1	72
3.13.31	JBC——位清除跳转	72
3.13.32	JBS——位置 1 跳转	72
3.13.33	JC——进位标志为 1 跳转	73
3.13.34	JE——相等跳转	73
3.13.35	JGE——大于或等于带符号数跳转	73
3.13.36	JGT——大于带符号数跳转	74
3.13.37	JH——高于(无符号数)跳转	74
3.13.38	JLE——小于或等于带符号数跳转	75
3.13.39	JLT——小于带符号数跳转	75
3.13.40	JNC——进位标志为 0 跳转	75
3.13.41	JNE——不相等跳转	76
3.13.42	JNH——不高于(无符号数)跳转	76
3.13.43	JNST——粘着位为 0 跳转	76
3.13.44	JNV——溢出标志为 0 跳转	77
3.13.45	JNVT——溢出陷阱标志为 0 跳转	77
3.13.46	JST——粘着位标志为 1 跳转	78
3.13.47	JV——溢出标志为 1 跳转	78
3.13.48	JVT——溢出陷阱标志为 1 跳转	78
3.13.49	LCALL——长调用	79
3.13.50	LD——装载字	79
3.13.51	LDB——装载字节	79
3.13.52	LDBSE——把短整型数装入整型数	80
3.13.53	LDBZE——把字节装入字	80
3.13.54	LJMP——长跳转	80
3.13.55	MUL(双操作数)——整型数相乘	81
3.13.56	MUL(三操作数)——整型数相乘	81
3.13.57	MUL(双操作数)——短整型数相乘	81
3.13.58	MULB(3 操作数)——短整型数相乘	82
3.13.59	MULB(双操作数)——字型数乘	82
3.13.60	MULU(3 操作数)——字型数乘	82
3.13.61	MULUB(双操作数)——字节相乘	83
3.13.62	MULUB(3 操作数)——字节型数相乘	83
3.13.63	NEG——整型数求补	83
3.13.64	NEGB——短整型数求补	84
3.13.65	NOP——空操作	84
3.13.66	NORML——长整型数规格	84
3.13.67	NOT——字型数求反	85

3.13.68	NOTB——字节型数求反	85
3.13.69	OR——字型数逻辑或	85
3.13.70	ORB——字节型数逻辑或	85
3.13.71	POP——字退栈	86
3.13.72	POPF——标志退栈	86
3.13.73	字进栈	86
3.13.74	PVSHF——标志进栈	87
3.13.75	RET——子程序返回	87
3.13.76	RST——系统复位	87
3.13.77	SCALL——短调用	88
3.13.78	SETC——进位标志置1	88
3.13.79	SHL——字左移	88
3.13.80	SHLB——字节左移	89
3.13.81	SHLL——双字左移	89
3.13.82	SHR——字逻辑右移	90
3.13.83	SHRA——字算术右移	90
3.13.84	SHRAB——字节算术右移	91
3.13.85	SHRAL——双字算术右移	92
3.13.86	SHRB——字节逻辑右移	92
3.13.87	SHRL——双字逻辑右移	93
3.13.88	SJMP——短跳转	93
3.13.89	SKIP——双字节空操作	94
3.13.90	ST——存字	94
3.13.91	STB——存字节	94
3.13.92	SUB(双操作数)——字相减	95
3.13.93	SUB(3 操作数)——字相减	95
3.13.94	SUBB(双操作数)——字节相减	95
3.13.95	SUBB(3 操作数)——字节相减	95
3.13.96	SUBC——字带借位减	96
3.13.97	SUBCB——字节带借位减	96
3.13.98	TRAP——软件陷阱	96
3.13.99	XOR——字逻辑异或	97
3.13.100	XORB——字节逻辑异或	97
第四章	硬件设计信息	98
4.0	硬件连接概述	98
4.1	硬件连接要求	98
4.1.1	电源	98
4.1.2	其它连接要求	98
4.1.3	振荡器	99
4.1.4	复位	100

4.1.5	同步方式	101
4.1.6	禁止监控定时器	101
4.1.7	掉电路	103
4.2	驱动和接口电平	103
4.2.1	准双向口	103
4.2.2	准双向端口的硬件连接	104
4.2.3	模拟和数字输入端口	105
4.2.4	漏极开路端口	105
4.2.5	HSO 引脚、控制输出端和总线引脚	106
4.3	模拟接口	106
4.3.1	模拟输入量	106
4.3.2	模拟量输出建议	107
4.4	I/O 时序	108
4.4.1	HSO 输出	108
4.4.2	HSI 采样输入	108
4.4.3	标准 I/O 端口引脚	108
4.5	串行口时序	108
4.5.1	方式 0	109
4.5.2	方式 1 时序	109
4.5.3	方式 2 和 3 的时序	110
4.6	总线时序和存储器接口	110
4.6.1	总线功能	110
4.6.2	时钟参数	110
4.6.3	READY 线的使用	112
4.6.4	INS 线的使用	113
4.6.5	地地译码	113
4.6.6	系统校验实例	113
4.6.7	I/O 端口重构	117
4.7	噪声防护	118
4.8	封装引脚及环境	118
第五章	MCS-96 数据表	119
第六章	MCS-51 结构	130
6.0	引言	130
6.1	存储器配置	131
6.2	振荡器和时钟电路	133
6.3	CPU 时序	134
6.4	端口的结构和操作	134
6.4.1	I/O 构成	137
6.4.2	端口的写操作	137
6.4.3	端口的负载及接口	139

6.4.4 读——修改——写	139
6.5 外部存贮器访问	139
6.5.1 PSEN	140
6.5.2 ALE	140
6.5.3 外部程序存贮器和外部数据存贮器的地址重叠	140
6.6 定时器/计数器	141
6.6.1 定时器 0 和定时器 1	142
6.6.2 定时器/计数器 2	145
6.7 串行接口	147
6.7.1 多处理器通信	147
6.7.2 串行口控制寄存器	148
6.7.3 波特率	148
6.7.4 再谈谈模式 0	150
6.7.5 再谈谈模式 1	152
6.7.6 再讨论一下模式 2 和 3	154
6.8 中断	157
6.8.1 中断优先级结构	158
6.8.2 中断的处理	159
6.8.3 外部中断	160
6.8.4 中断响应时间	160
6.9 单步操作	161
6.10 复位	161
6.11 低功耗操作模式	162
6.11.1 HMOS 掉电操作模式	163
6.11.2 CHMOS 低功耗模式	163
6.12 8751H	164
6.12.1 EPROM 的编程	164
6.12.2 程序的验证	165
6.12.3 程序存贮器的加密	165
6.12.4 擦除特性	165
6.13 再讨论片内振荡器	166
6.13.1 HMOS	166
6.13.2 CHMOS	168
6.14 MCS-51 的引脚描述	169
第七章 MCS-51 存贮器配置 寻址方式和布尔处理器	171
7.0 引言	171
7.1 存贮器配置	171
7.2 寻址方式	173
7.3 布尔处理器	175
第八章 MCS-51 指令系统	177

8.0	引言	177
8.1	功能分类	177
8.1.1	数据传送类指令	177
8.1.2	算术操作类指令	178
8.1.3	逻辑操作类指令	179
8.1.4	控制转移指令	179
8.2	指令说明	180
第九章	MCS-51 应用举例	218
9.0	8051 编程技术	218
9.0.1	计数进制转换程序	218
9.0.2	多精度算术运算	219
9.0.3	查表程序	220
9.0.4	中断处理时 CPU 状态的保留	221
9.0.5	通过堆栈传递参数	222
9.0.6	N 个分支的转移程序	223
9.0.7	在程序运行过程中计算分支的目的地址	225
9.0.8	通过联机代码来传递参数	226
9.1	外围接口技术	227
9.1.1	I/O 端口重新配置(第一种方法)	227
9.1.2	I/O 端口配置(第二种方法)	228
9.1.3	8243 接口	229
9.1.4	软件延迟定时	230
9.1.5	串行口与定时器配置	230
9.1.6	简单串行 I/O 驱动程序	231
9.1.7	发送串行端口字符串	232
9.1.8	特殊情况的识别和处理	233
9.1.9	定时器溢出的同步	233
9.1.10	定时器/计数器的实时读	234
9.2	外围接口举例	234
第十章	不降低速度的 CMOS 微型控制器	241
第十一章	MCS51 数据	247
	31AH/8051AH 片脚说明	248
	8032AH/8052AH 单片的 8 位微型计算机	260
	8751H	273
第十二章	使用 CHMOS 的设计注意事项	289
12.0	什么是 CHMOS	289
12.1	噪音干扰	290
12.2	锁存	290
12.3	电源的考虑	291
12.4	最小功耗	292

12.5	CHMOS 输入/输出结构	293
12.5.1	作为一个输出引脚	294
12.5.2	作为一个输入引脚	294
12.5.3	CHMOS 和其它逻辑系列之间的接口	295
	大规模集成电路(LSI)的发展	296
	使用 CMOS 系统设计的主要优点是低功耗	296
	功耗的重要性	297
	CMOS 基本操作	297
	CMOS 工艺	300
	防止锁死	300
	逻辑门结构	301
	静态结构工艺	301
	CMOS 展望	302
	一种 CMOS 单片机: Intel80C51	303
	看一下 CMOS 动态存储器	304
	存储器设备结构	304
	功耗	305
	高速应用	306
	可用速度	306
	高可靠性	307
第十三章	MCS-48 系列单片机	309
13.0	简介	309
13.1	体系结构	309
13.1.1	运算部分	309
13.1.2	程序存储器	311
13.1.3	数据内存	312
13.1.4	输入/输出	313
13.1.5	测试和 INT 输入端	314
13.1.6	程序计数器和堆栈	315
13.1.7	程序状态字	316
13.1.8	条件转移逻辑	316
13.1.9	中断	317
13.1.10	计时器/计数器	317
13.1.11	时钟和计时电路	320
13.1.12	复位	321
13.1.13	单步	323
13.1.14	掉电工作方式(8048AH, 8049AH, 8050AH, 8039AHL, 8035AHL, 8040AHL)	325
13.1.15	外部访问方式	325
13.1.16	同步方式	326

13.1.17 闲置方式·····	326
13.2 引脚说明·····	326
13.3 EPROM 的编程, 验证和擦除·····	327
13.3.1 编程/验证·····	328
第十四章 MCS-48 系统的扩展·····	333
14.0 简介·····	333
14.1 程序存贮器的扩展·····	333
14.1.1 取指令周期(外部)·····	333
14.1.2 扩展程序存贮器的寻址(2K 以上)·····	334
14.1.3 恢复 I/O 端口的信息·····	335
14.1.4 扩展举例·····	335
14.2 数据存贮器的扩展·····	336
14.2.1 读/写周期·····	336
14.2.2 寻址外部数据存贮器·····	336
14.2.3 数据存贮器扩展举例·····	337
14.3 输入/输出的扩展·····	337
14.3.1 I/O 扩展器件·····	338
14.3.2 用标准外围设备进行 I/O 扩展·····	339
14.3.3 组合存贮器及 I/O 扩展器·····	340
14.4 多片 MCS-48 系统·····	341
14.5 存贮器体选择·····	342
14.6 控制信号小结·····	343
14.7 端口特性·····	344
14.7.1 总线端口操作·····	344
14.7.2 端口 2 操作·····	344
第十五章 MCS-48 指令系统·····	346
15.0 引言·····	346
15.0.1 数据传送·····	346
15.0.2 累加器操作·····	347
15.0.3 寄存器操作·····	347
15.0.4 标志·····	347
15.0.5 分支指令·····	348
15.0.6 子程序·····	348
15.0.7 定时器指令·····	349
15.0.8 控制指令·····	349
15.0.9 输入/输出指令·····	349
15.1 指令系统说明·····	350
第十六章 MCS-48 数据表·····	376
8243 MCS-48 输入/输出扩展器·····	376
8048AH/8748AH/8035AHL/8049AH·····	382

8749H/8039AHL/8050AH/8040AHL HMOS 单片 8 位微处理器	382
单片八位微型计算机	396
80C49-7/80C39-7 CHMOS 单片八位微型计算机	400
第十七章 RUP1-44 系列: 芯片通信控制器的单片微机	410
17.0 简介	410
17.1 结构	410
17.2 HDLC/SDLC 规约	412
17.2.1 HDLC/SDLC 优于异步通信规约	412
17.2.2 HDLC/SDLC 网络	412
17.2.3 帧	413
17.2.4 零位插入和删除	414
17.2.5 非旧零取反(NRII)技术	414
17.2.6 参考文献	414
17.3 RUP1-44 设计支持	414
17.3.1 设计工具支持	415
17.3.2 8051 讨论会	416
第十八章 8044 的体系结构	417
18.0 概述	417
18.1 存储器组织简介	417
18.1.1 专用寄存器	419
18.1.2 中断控制寄存器	420
18.2 存储器组织详细说明	421
18.2.1 操作数寻址	424
18.2.2 寄存器寻址	424
18.2.3 直接寻址	427
18.3 复位	427
18.4 RUP1-44 系列引脚说明	428
第十九章 8044 串行接口部件	431
19.0 串行接口	431
19.1 数据链路结构	431
19.2 同步方式	431
19.3 数据率	435
19.4 运行方式	435
19.4.1 自动应答模式	436
19.4.2 灵活方式	436
19.5 8044 的帧格式	438
19.5.1 标准 SDLC 格式	439
19.5.2 无控制域帧(非缓冲模式)	439
19.5.3 无控制域和地址域帧	439
19.5.4 无 FCS 域	439

19.6	HDL	439
19.7	SIU 特殊功能寄存器	440
19.7.1	控制与状态寄存器	440
19.7.2	参数寄存器	442
19.7.3	ICE 支持寄存器	443
19.8	操作	444
19.8.1	初始化	444
19.8.2	自动方式	445
19.8.3	非自动方式	458
19.8.4	8044 数据链路摘要	462
19.8.5	定时问题	462
19.9	SIU 硬件更详细的内容	462
19.9.1	位处理机	463
19.9.2	字节处理机	465
19.10	诊断	465
第二十章	8044 应用实例	469
20.0	8044 应用实例	469
20.1	8044 与微处理机接口	469
附录 B	软件模块清单	479
20.2	使用 8044 的高性能网络	502
20.2.1	引言	502
20.2.2	硬件	502
20.2.3	SDLC 基本命令表	504
20.2.4	采用自动方式的从站驱动程序	505
20.2.5	应用模块; 与 SDLC 协议转换器保持异步	515
20.2.6	主站	520
附录 A	8044 软件流程图	524
第二十一章	RUPI 数据表	545
第二十二章	AR-307 具有片内高性能通讯接口的微型控制器	578