

译文专辑

# 国外微处理机应用

上海市仪表电讯工业局科技情报研究所

# 目 录

一、怎样使用微处理机.....	( 2 )
二、微处理机应用：通仪设计.....	( 9 )
三、采用微处理器的景象磁带编辑系统.....	( 20 )
四、微处理机在生物医学上的应用.....	( 24 )
五、微处理机控制系统.....	( 34 )
六、以微处理器为基础的智能仪四——电容、电压监控四.....	( 40 )
七、微处理机在小型计标机系统中的应用.....	( 50 )
八、采用微处理机来减少测试时间.....	( 54 )
九、印制电路板自动插装中元件的检测.....	( 58 )
十、绕线机的自动调节.....	( 61 )
十一、导线自动绕接机.....	( 64 )
十二、采用以微处理器为基础的智能仪与温度监控四进行热效应研究.....	( 68 )
十三、以微处理器为基础的半导体测温系统.....	( 93 )
十四、采用专用微处理机的交流汽轮发电机数字励磁控制.....	( 102 )
十五、采用微处理机的数字式石英滤波器控制四.....	( 105 )
十六、微型计标机控制的播种机.....	( 108 )
十七、4位微型计标机在电视机中的应用.....	( 111 )
十八、微型计标机在交通信号灯控制四中的应用.....	( 121 )
十九、肺功能检查装置.....	( 128 )
二十、微处理机控制的拖膜检测与维修系统.....	( 137 )

## 怎样使用微处理机\*

本文对怎样使用微处理机这个问题作了概述。文章开始，首先对某些术语的定义进行了讨论。本文对一些在使用微处理机时能起指导作用的因素也作了探讨。接着，文章对微处理机的结构设计作了规定，并讨论了所需的硬件和软件要求。本文还论述了如何为一个系统选择合适的微处理机。

### 微处理机专用名词(图1)

象已经下的定义那样，微处理机是一片芯片或芯片组，它能执行类似小型计算机那样的功能。不过，比起小型计算机来，它的速度较慢且字长较短。图1说明了单块微处理机是一个单芯片的微型计算机，它包含的功能元件有：存储器、算术逻辑单元(ALU)、控制单元和输入/输出单元。

单片式微处理机
含有存储器、算术逻辑单元、控制单元和输入/输出单元的单片微计算机
微程序设计
用户以基本的寄存器转换级来进行操作
微指令级
用户规定的指令组
宏指令级
由几条微指令组成
基准程序
用来估计微处理机性能的标准程序
图1 微处理机专用名词

另一个将给以定义的名词是微程序设计。一个可编微程序的处理机允许使用者以基本的寄存器转换级来进行操作。有了微程序设计，使用者就能以微指令级来进行程序设计。这种微指令级有时亦称作为“使用者规定的指令组”。也就是说，指令集不是固定的，而可以由使用者来规定。

寄存器转换级的基本操作是典型地构成固定指令组之宏指令的单元，该定义规定，一个固定指令组是由一些宏指令组成。而每条宏指令又由几条微指令组成。

基准程序只不过是一种用来对各种微处理机的性能进行比较的标准程序。

### 微处理机一使用与否(图2)

图2所列的这些情况特别适合于微处理机的应用。如果需要30片或更多的TTL芯片，则应当用微处理机。同样，如果需要程序设计来适应所期望的系统结构变换，则微处理机是

\* "How to Use Microprocessor", from "The Microprocessor Handbook", Prepared by The Texas Instruments Learning Center, 1975, pp.94-110. 于国雄译, 谢官校。

有竞争力的。如果需要复杂的逻辑技术功能也应使用微处理机，因为对微处理机来说，为一系列技术或逻辑功能设计程序比起企图建立硬线逻辑来要简单得多。

不使用微处理机的一些规定也在图2中。在商业市场上，微处理机并没有达到速度上的极限。一个硬线ECL或肖特基控制CPU-处理机的执行时间为20~150毫微秒。这比大多数微处理机要快一个甚至二个数量级。拿字长来说，这是微处理机的第二个极限。对单片式微处理机来讲尤其如此。目前是以32位以上的字长作为极限。第三方面，如果存储器容量很大，有时甚至超过64K字节，那未采用微处理机就不合适了。

### 理解微处理机的关键(图3)

对于有效的微处理机设计来说有两个关键因素，即结构格式和指令组。微处理机的结构格式涉及到构成处理机的部件特性以及这些部件组合起来进行工作的方式。

另一个因素，指令组，可以决定这些基本部件怎样按制造者的预定用途来一起工作。指令组能告诉机器做什么。当指令变为一种顺序去执行特定的操作，那就是程序。通常来说，处理机能够对此作出反应的指令愈多，则机器的功能就愈强。

为了对格式结构和指令组这两方面有更深的理解，必须考虑微处理机在系统环境中是怎样操作的。微处理机在系统中通常能以二种方式操作，即查询和中断。

### 查询操作(图4)

微处理机的查询操作示于图4。这个方法涉及相对较慢的处理过程或能等待得到服务的处理过程。采用这种方法，微处理机能简单地“依次”查询网络以探查必须给以服务的装置，当探查到一个装置需要服务时，工作就完成，同时处理机重新进行探查。

### 中断操作(图5)

微处理机操作的第二种方法是中断操作。在此情况下，在继续执行其下一条指令前，

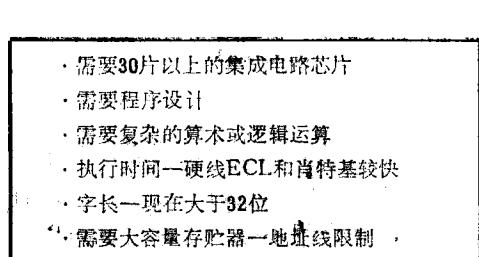


图2 微处理机一使用与否

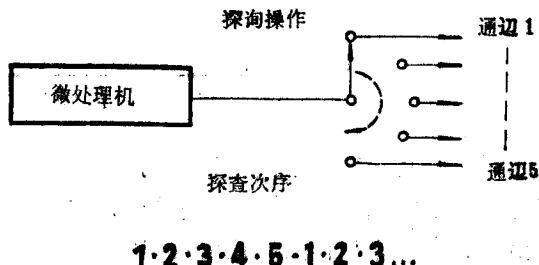


图4 查询操作

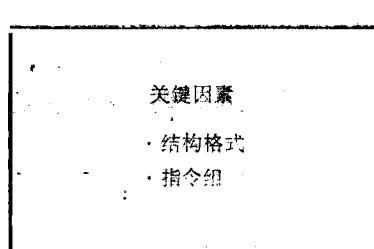


图3 理解处理机的关键

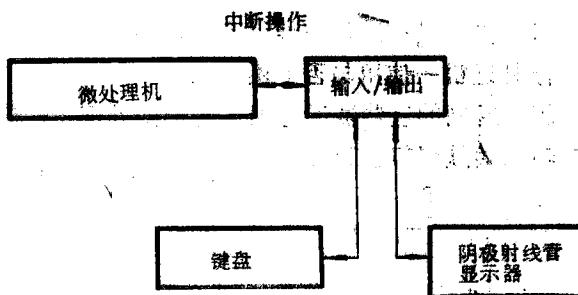


图5 中断操作

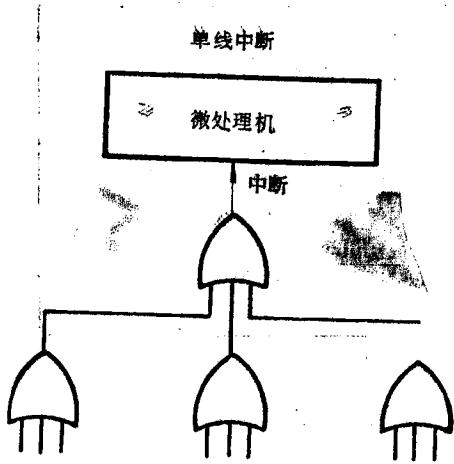


图 6 单线中断

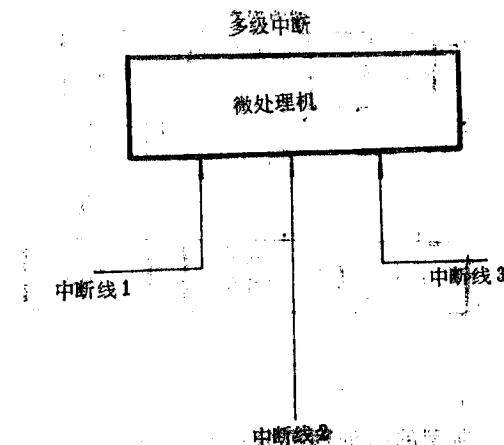


图 7 多段中断

CPU 被中断去进行其它特殊的操作。如图 5 所示，中断操作典型地用在需要实时处理的地方，如视频显示终端。如果操作者希望正好在微处理机必须更新存贮器以使显示器继续操作的时候从键盘输入数据，显示器就中断键盘操作。然后，微处理机就指出它跟键盘程序有关的地方，并为显示器服务。在显示服务以后，处理机返回到键盘操作。

当前在微处理机中采用的基本中断方式有三种，即单线中断、多级中断和向量中断。所有这三种方式都能使微处理机保存程序计数器的内容、转入中断程序、完成并返回到原程序步。

#### 单线中断（图 6）

从图 6 所示的单线中断中可以看到，有一条中断线，多个器件必须以“或”的形式连接到那根线上。至“或”门的每个输入均来自输入/输出器件，当一个器件要求服务时，它能对“或”门的输入端送一个信号，这就产生中断信号使微处理机不再继续工作而去为输入/输出服务。但是，一旦收到中断信号，微处理机就必须对网络进行探测，以确定究竟哪一个装置需要服务。

#### 多级中断（图 7）

使用如图 7 所示的多级中断，可以直接识别请求服务的装置，因为微处理机知道是哪一根线请求中断，因此它不必去探测请求中断的那个装置。

#### 向量中断（图 8）

中断操作最快的方式是采用图 8 所示的向量中断。在这种情况下，装置不仅请求服务，而且它的中断还引起程序的直接分支去完成所需的中断。这种中断的一个例子是预期的电源故障。临界寄存器的内容要保存在非易失性存储器里，向量中断立即分支到被要求完成这项工作的那个程序。

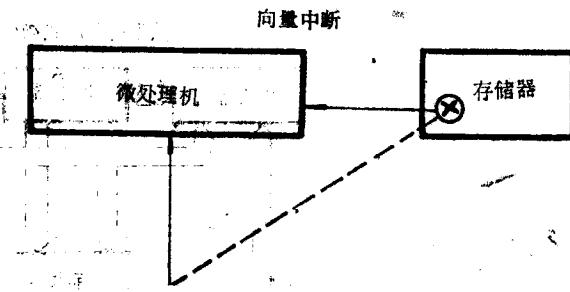


图 8 向量中断

#### 典型的数字系统（图 9）

图 9 通过硬件方框图来考虑结构格式，通过程序设计来考虑指令组软件。包括 ALU、

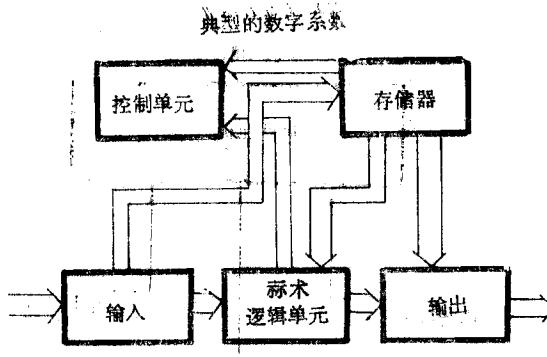


图9 典型的数字系统

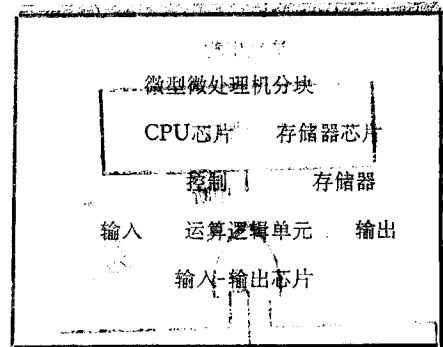


图10 典型的微处理器块

控制、存贮和输入/输出部件的一般化逻辑方框图也适用于微处理器。

### 典型的微处理器块(图10)

不同的结构格式可以用不同的方法来计划典型系统的组件。图10示出的是目前用来划分微处理器最流行的方法之一。

### 简化的数据流程(图11)

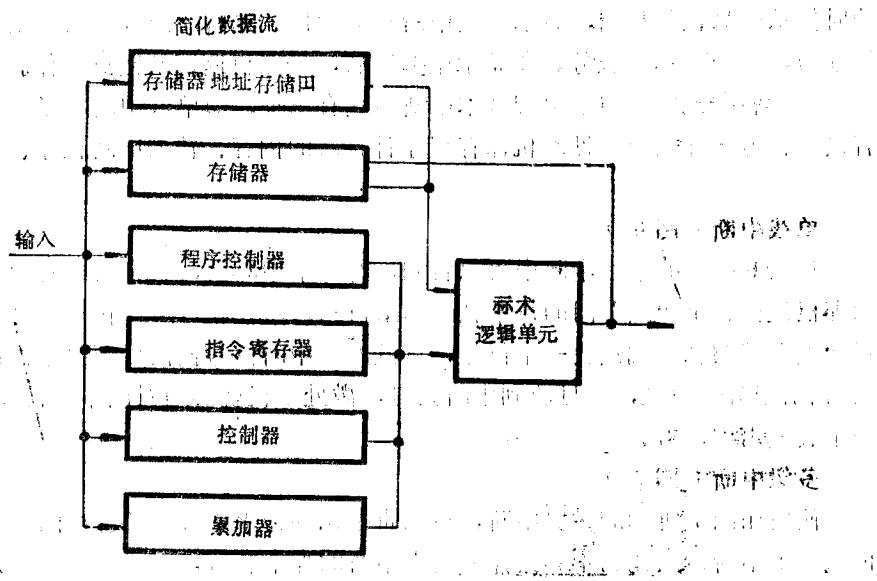


图11 简化的数据流程

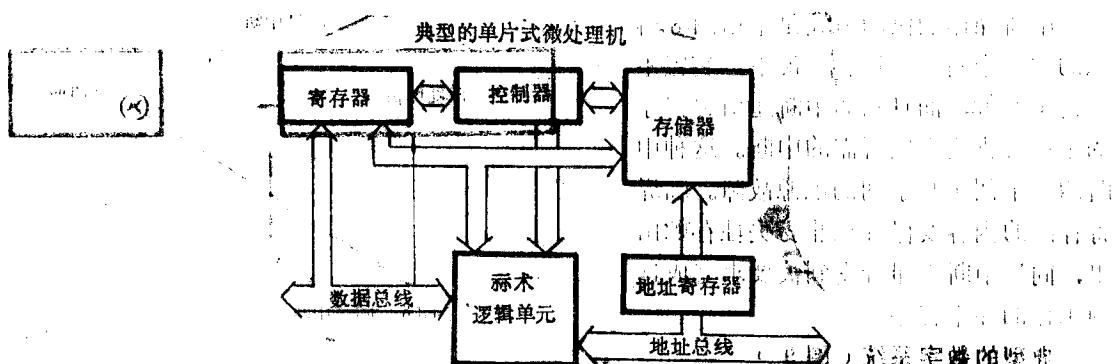


图12 典型的单片微处理器图13增加字长的缓冲区上层总线和下层总线

图11所示的数据流程是用图象来表示系统的另一种方法。这是一台相当复杂的处理机，但是为了使对每个组件需要什么的分析实现简单化，就可以分析数据是如何流动的。例如，软入位号往何处送？软出到哪里去？为什么要存入存储田？在这种情况下，研究可以集中到4条总线结构上去：软入、软出、存贮田与指令。该图并不代表通用的结构图，但通过数据流方法，它应有助于使观文结构格式方框图的第二种方法具体化。

### 典型的单片微处理器机（图12）

为了使结构格式更加明确化，图12示出了一种典型单片微处理器机的硬件结构。简单的单片微处理器机可以采取图中所示的形式，它由ALU、存贮田、控制单元、地址寄存田，有的可能还有与其它的寄存田有关的两条总线所组成。大的微处理器机芯片组可以用这种相同的基本方框图来表示，只有当确有新的要求，或受到前述的诸如速度、大容量存贮田以及字长等因素的局限时，才会改变这种基本的结构框图。

### 增加字长的缓冲（图13）

较复杂的系统若需要比基本微处理器所能提供的字长更长字长的话，则字长可按图13和图14的方式来构成。图13示出了8位字长的微处理器机扩展成24位的一个例子，它用具有足够长度的寄存田来缓冲软入和软出。在本例中，进入该寄存田的软出，一次为8位，这样就会使操作减小，因为需要多次循环（本例是3次）来处理任何给定的操作。

### 位片式微处理器机（图14）

获得较长字长的第二种方法是利用如图14所示的新型的可扩展位片结构来组成系统。这些微处理器机通常采用2位或4位，是完全的并行结构。在这种操作中，用4个并行的4位微处理器机来进行16位字操作。因为任一微处理器机只取一定的位数，并按此位数操作，故称此为位片。同时余下的位数则由其它微处理器机来完成。

### 微处理器机软件的产生（图15）

图15开始讨论设计中剩下的关键因素，即指令组或软件。该图示出了产生微处理器机软件的三种方法。

10至100步的简单程序可以由0和1组合而成，这可以按照微处理器机程序设计手册来进行编制，并通过寄存田和开关传送入。这种方法直接使用机口码，用1和0进行程序设计，并软入到微处理器机中。这种方法是三种方式中最费力的一种。

而较为复杂的程序呈现出的问题有所不同。需要用一种解题或过程语言而不用机器语言来提供指令，这就需要有从程序设计语

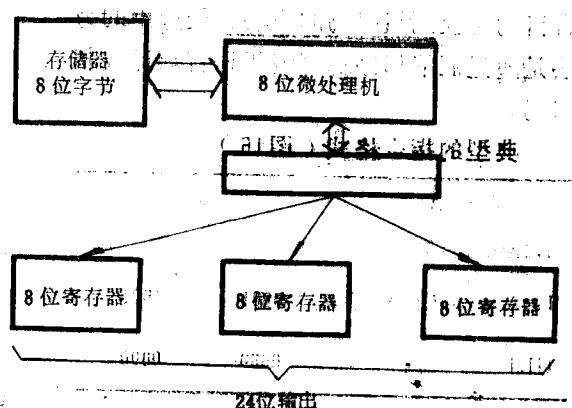


图13 增加字长的缓冲

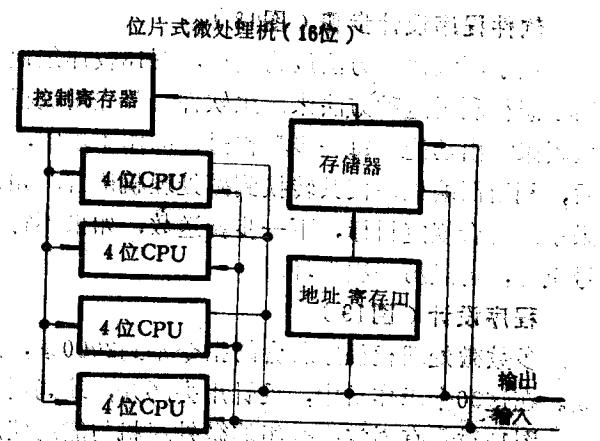


图14 位片式微处理器机

言自动转换到机口码的方法。最通用的方法是通过汇编程序把汇编级语言翻译成机口码。

#### 典型的指令格式(图16)

汇编级语言		机器码	
助记符号	功能	指令	地址
LDA	输入到A寄存器	0001	1001
HLT	停止循环	0000	0000

图16 典型的指令格式

对程序设计者来说，用汇编级语言要更容易些，因为它对指令采用了字母助记符号来代替1和0(如图16所示)。字母助记符号表明汇编级语言中的功能，汇编程序把它转换为机口码。

#### 微处理器软件的产生(图15)(跟图15相同，故略)

软件产生的最后一条途径，就是利用高级语言来进行程序设计。给定型号的微处理器可以在不同的机口设计中应用，因为每种机口不一定要使用同样的语言。

程序设计的高级语言表明，程序设计是用解题或过程语言来完成的。然而，要把高级语言转换成机口码需要外加的操作。除了汇编程序以外还必须采用一种称为编译程序的专用程序来获得机口码。

现在只有有限数目的微处理器允许采用这种方法。

#### 软件程序设计步骤(图18)

由于汇编语言方法最为流行，图18较详细地给出了怎样利用这种方法来产生软件。首先用流程方框图来标出功能。每一步骤和过程都作了规定，以便使程序设计者能对该功能写出代码。然后，利用汇编程序使其转换到微处理器语言。如果程序很复杂，就在数字机上模拟程序。如果系统符合规定目标，下一步就送数；如果不符，通过编辑和调试而返回，根据需要用符号重写，再经历一次循环。

#### 程序设计(图19)

多数微处理器程序所含的指令不到2000条，这样规模的程序要用20到30个工作日来完成。在这30个工作日中，设计用去30%，编码用去20%，调试软件用去50%。

图19对具有固定指令组的微处理器与能用使用者选定的指令组即称作“用户规定概念”操作的微处理器作了比较。今天市场上，大多数微处理器采用固定指令组。用户不能存取微

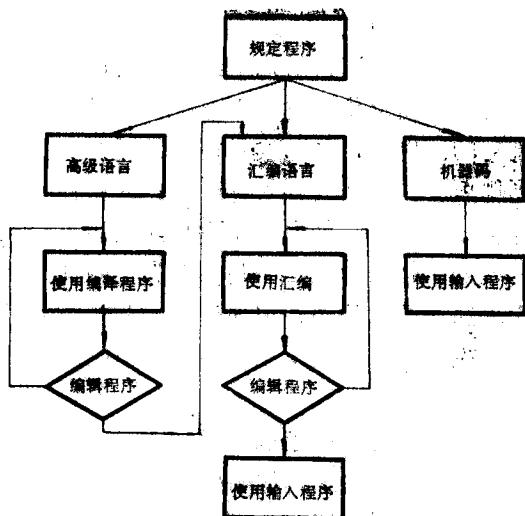


图15 微处理软件的产生

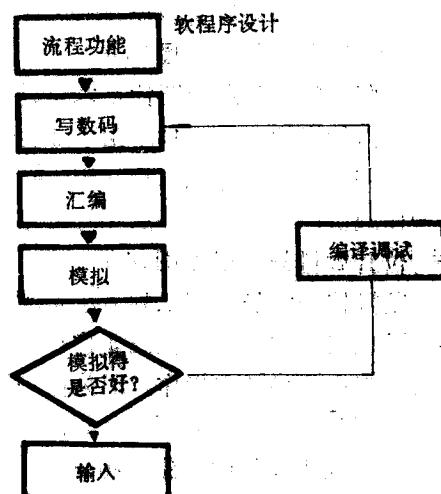


图18 软件程序设计步骤

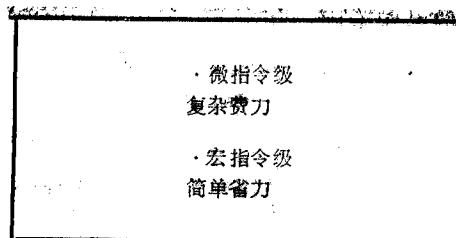


图19 程序设计

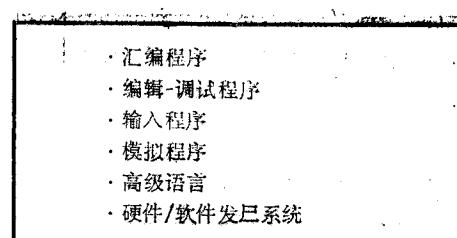


图20 软件支持选择因素

指令，只能存取宏指令。但是，也有一些微处理机能够通过微程序设计来改变。这样，用户就能按特定的需要来规定最佳指令组。

这一点的重要性在于考虑到了当设计规定时可取的时间和能力。用户确定的程序设计在工程技巧和时间方面的需要是否行得通呢？如果不这样的话，应选择具有固定指令组的微处理机，以满足有限的程序设计技巧。对于设计者一方来说，只要花较少的力气来进行程序设计，而大量的软件支持则可由制造厂家来提供。

#### 软件支持选择因素（图20）

正如前面已讨论过的那样，软件是很重要的。在微处理机元件设计之前不对软件作仔细考虑是不妥当的。为了有助于对过程的评价，图20综合了几个软件因素。如果特定的微处理机系统满足一定的需要，则就可确定这些软件因素。这些因素的全部或一部分对每种应用都是需要的。

#### 典型的单片式微处理机（图21）

现有的产品可分类供选择。市场上分为四类，第一类是图21所示的齐全的单片式微处理机，典型地应用于程序控制、计数、以及那些程序设计有限及速度要求不那么复杂的场合。一般说来，这些处理机采用掩模级程序设计，具有ROM能力，但RAM能力有限。这是使用微处理机最有效的方法，因为这种设计的许多方面是由制造厂来完成的。

#### 典型的分片式微处理机（图22）（与图10相同，故略）。

市场上另一类微处理机是芯片式的（如图22所示见图10）。这是一种具有ROM、RAM和输入/输出部件的更为通用的处理机，这种处理机可用分隔开的芯片来构成。采用这些芯片式微处理机，接口问题也得到了解决。一般说来，制造厂家也将为芯片式装置提供在硬件和软件方面的支持。

#### 位片式微处理机（图23）（与图14相同，故略）

另一种更高级的微处理机是图32（见图14）所示的位片式微处理机。利用这些位片，制造厂就能提供完全并行的处理机。因为，高速型的单片在制造中其复杂性受到限制，所以位片式微处理机还处于研制阶段。由于程序设计和接口是很复杂的，所以在使用这些片子时，需要小型计算机的程序。

一般来讲，制造厂提供的这类机是不齐全的，因为它在设计上更有通用性，而且事实上也不可能满足每一种可能的设计要求。

典型的微处理机分块

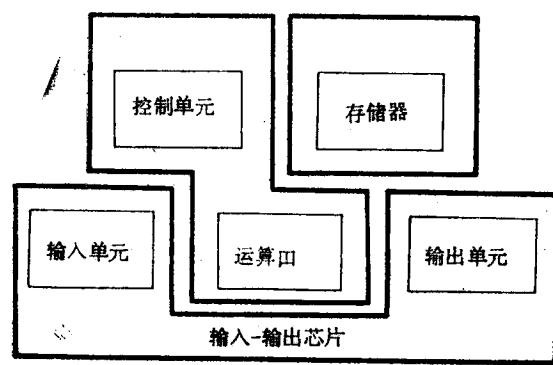


图21 典型的单片式微处理机

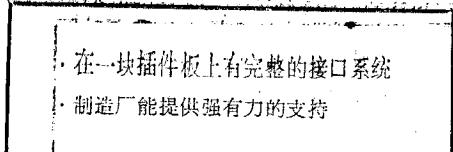


图24 完整的微系统

字长	堆栈尺寸
存贮器容量	制造厂的支持
指令组	辅助芯片
执行时间	封装尺寸
CPU寄存器	环境因素
寻址方式	第二来源
中断	价格
DMA能力	

图25 微处理机选择指导

执行时间是难以估计的，但是基准程序能确定某一给定的微处理机选择多长时间来执行一特定程序。这样就能选择合适的器件以供应用。

CPU寄存器是与执行速度有关的因素。如果数据能暂时存放在寄存里而不必返回存贮器，那末就能有较高的执行速度。

寻址方式是与程序设计多用性有关的另一个因素，可利用的方式越多，系统的多用性就越好。

当需要中断时，允许选择系统的不同部分来服务。

直接存贮器存取(DMA)能力与数据或程序转换速率有关。在任何有意义的数据转换应用中，这种能力则是很理想的。在诸如阴极射线管(CRT)显示终端这样的成批处理应用中，DMA是很能胜任的。

堆栈容量是与执行速度和简易程序有关的另一个因素。一个容量大的通用堆栈允许不受限制的子程序嵌套，并且有更大程度的程序设计自由。

制造厂的支持，所需的辅助芯片，封装尺寸，环境考虑，第二来源和价格的折衷选择等是本身就能说明问题的一些因素。由制造厂提供足够的软件支持，这对系统设计者的成功与否来说是很重要的。对于仅有固定指令组的装置尤其如此。随着单片变得越来越复杂，这一点将变得更为重要。

### 完整的系统(图24)

现有的第四类微处理机是完整的微系统(图24)。制造厂在一块底板上提供完整的系统和接口，可进行操作，并提供有包括操作程序在内的有力支持。通常，还提供有驻留汇编程序、编辑程序和调试程序。

### 微处理机选择指导(图25)

图25概要地示出了在选择微处理机时需要考虑的各种因素。第一个因素是字长，字长仅与数据的容易或要求的精度有关。

存贮器存贮能力受地址总线的位数所限制，除非采用某些复杂的多循环寻址技术来扩展存贮器。

指令组是微处理机多用性的标记。

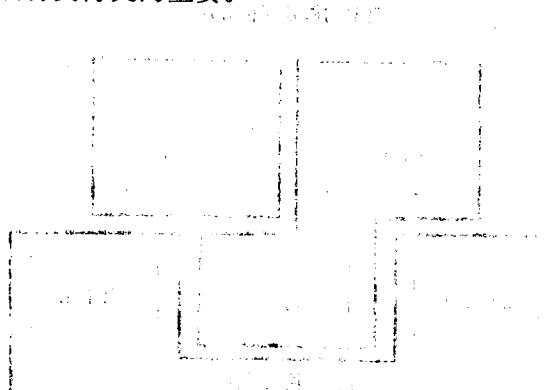


图25 微处理机选择指导

八、微处理机

微处理机是微电子学的一个分支，它研究的是如何把计算机的功能装进一个或几个小的、低功耗的、低成本的、高可靠性的集成电路中去。微处理机是微电子学的一个重要组成部分，它的发展对整个微电子学领域产生了深远的影响。微处理机的应用范围非常广泛，几乎涉及到所有的电子设备领域，如家用电器、汽车电子、工业控制、通信、航空航天、军事等领域。微处理机的核心是微处理器，它是微处理机的灵魂，它的性能直接影响到整个系统的性能。微处理器是由一片或几片大规模集成电路组成的，具有很强的计算能力和数据处理能力。微处理器的主要特点是体积小、功耗低、成本低、可靠性高、易于使用。微处理器的出现，使得微型计算机得到了迅速发展，极大地促进了信息时代的到来。微处理机的发展趋势是向着更高的集成度、更高的运算速度、更大的存储容量、更低的成本方向发展。微处理机的应用前景十分广阔，未来将会有更多的应用领域出现。

# 微处理器应用：通仪设计\*

本文讨论了微处理器另一个潜在的广泛应用领域：把微处理器用作为通仪处理机。本文还对通仪处理机的效果作了分析，并对在完成这样的一个系统过程中所遇到的许多问题作了简述。文章最后还探讨了通仪处理机的设计。

## 要求远程通仪的计算机系统应用（图1）

今天，通仪是计标机工业发展最快的部门之一。其原因在于已有许多计标机系统研制了出来，使用户能从图1所列的那些应用中充分利用计标机所具有的巨大能力。所有这些系统均要求在远距离终端和主计标机之间能具有高效的远程通仪能力。信息则通过远程终端和主计标机之间的远程通仪系统来传送，而并非只要简单地把远程终端接插入计标机软盘驱动器就完事了。

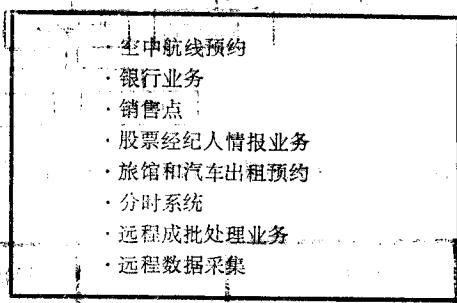


图1 告诉远程通信的计算机系统应用

## （图2）

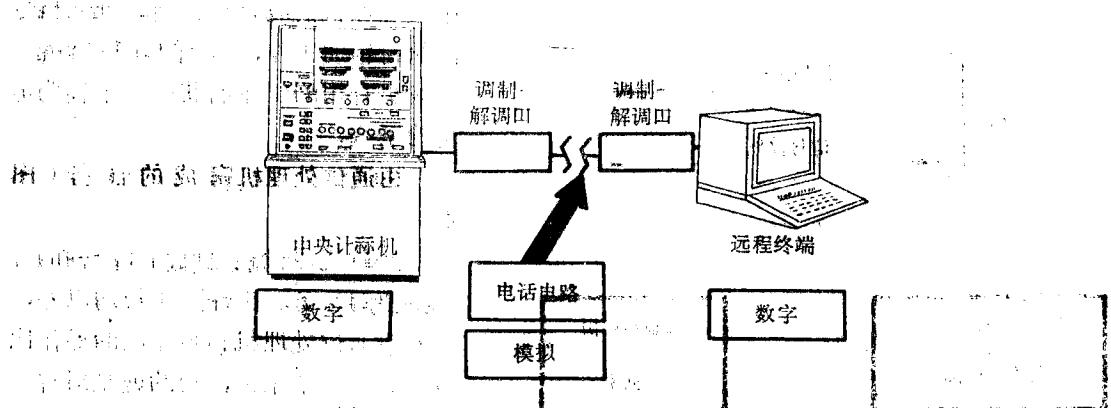


图2 远程终端和主计算机之间的典型远程通信系统

如图2所示，远程终端和主计标机间的远程通仪是一个困难的问题，其主要原因是：在远程终端和主计标机之间通常是使用电话电路来传送信息的。电话电路是模拟的，而计标机电路却是数字的。

若要用模拟电话电路来处理数字信号的话，这些数字信号必须在传臓线的一端把数字信号转换为模拟信号。然后在传臓线的一端再把模拟信号转换为数字信号。执行这样的数模转换，就要使用调制解调器（MODEM）。

## 在中央计标机和调制解调器之间采用通仪处理机的基本系统（图3）

在用调制解调器进行远程通仪处理中，大部分时间并不是用在数据转换而是用在辅助工作上：查询、控制、线路换向、错误检测和回传。这些任务一般并不需要计标机的CPU计标

\* "Microprocessor Applications: Communications Design", from "The Microprocessor Handbook", Prepared by the Texas Instruments Learning Center, 1976, pp.50~57. (手稿译, 谢昌永校)

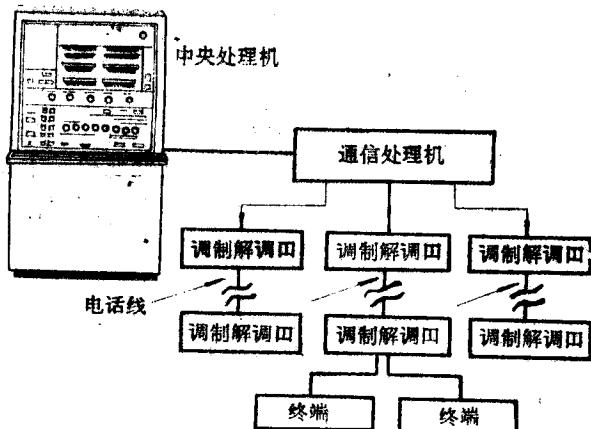


图3 在中央计算机和调制解调器之间采用通信处理机的基本系统

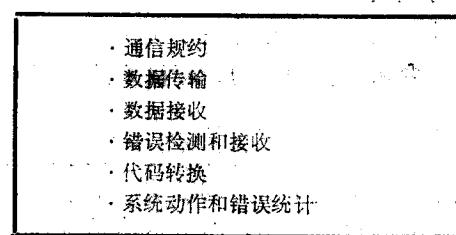


图4 由通信处理机完成的任务

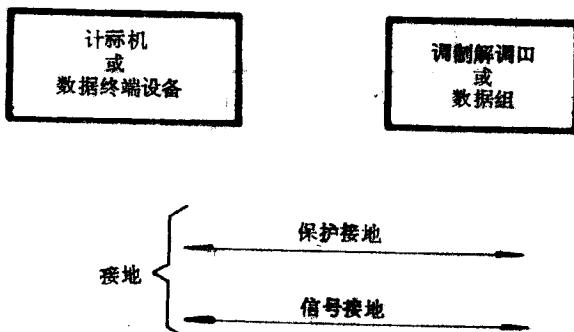


图5 接地

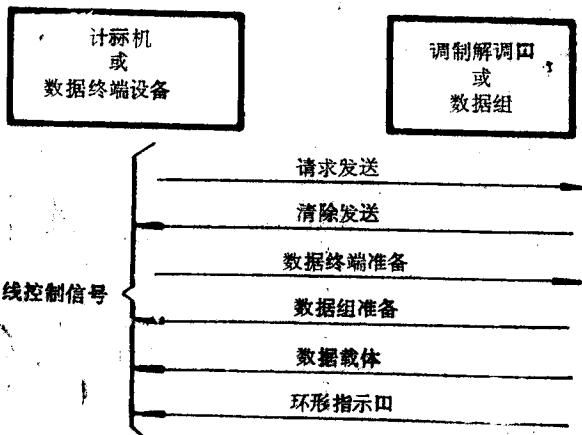


图6 控制信号

20种位号。

#### 接地(图5)

如图5所示，保护接地是调制解调器外壳接地。位号接地为所有的接口电路确定了公共

功能。但是，如果由CPU来执行这些任务的话，则CPU可用来处理来自终端之位息的时间就要少得多了。所以，如图3所示，最好的办法是在中央处理机前放置一台通仪处理机专门执行辅助工作，这样CPU就能去完成更有用的工作而获得一个较为廉价的系统。

#### 由通仪处理机完成的任务(图4)

通仪处理机能完成图4所列的许多重要的任务。也许除了规约以外，大家对通仪处理机必须完成的操作比较熟悉。简单来说，规约就是对计标机和调制解调器之间的操作所规定的顺序。对于设计者来说，幸运的是在计标机和通仪网络间的接口有标准规定，即EIA标准RS232C。这个标准适用于由开关控制者专用电话线路的异步同步和传送，以及单工、半双工、双工的电极通仪。

各种位号规范可分为4种不同的类别：接地，控制位号，时间位号和数据。在RS232技术说明中规定有

的接地-参考电位。

### 控制信号(图6)

图6列出了控制信号。请求发送(RTS)信号由数据终端装置产生，它能告诉调制解调器，计算机有一些数据要发送。清除发送(CTS)信号表示终端能发送它的数据。数据终端准备(DTR)信号用来控制数据通信装置的开关。数据集准备(DSR)信号表示局域网装置(调制解调器)已和通仪连接，并且不在对话、测试、或拨号。数据载体检测(DCD)信号由调制解调器产生，它表示正在接收的信号含有有效数据。由调制解调器产生的环形指示信号表示环形信号已经收到。

数据，这是信号规范中的最后一种，它由装置产生并被传送到调制解调器。

处理机必须能识别或产生/监控所有这些信号，以确保它们能在规定的时间内以精确的次序产生。除了正规线路规约外，通仪处理机必须能够回答电话和控制自动拨号。

### 基本的终端网络系统(图7)

通仪处理机的另一个重要的功能是对网络中的各站台进行查询(见图7)。由于在一条信号路线中尽可能多地连有许多终端，因此需要进行查询，以便使网络具有更佳的性能价格比。但在网络中，一次仅允许一个终端可以对话。

查询允许控制口控制每个终端与计算机的对话。在我们例子中特有的这种查询称之为滚转-呼叫查询，它是查询类型中最通用的。在这种滚转-呼叫查询中有二种基本的查询类型，即“读出”查询和“写入”查询。

### “读出”查询中的事件(图8)

如图8所示，“读出”查询能询问终端是否有任何信号需要发送。如果没有，则终端通过发出一个NAK信号来表示；如果终端有信息要发送，它就发出该信息。如果处理机正确无误地接收到这个信息，它就发出一个ACK信号给终端。如果传送有错误，处理机就送出一个NAK信号给终端，而终端就重新发送该数据。

### “写入”查询中的事件(图9)

如图9所示，“写入”查询被用来选择终端，并询问该终端是否能接收由通仪处理机发给它的信息。它是通过发送EOT-ID-STX来查询终端的。如果终端没有准备好而不能接收

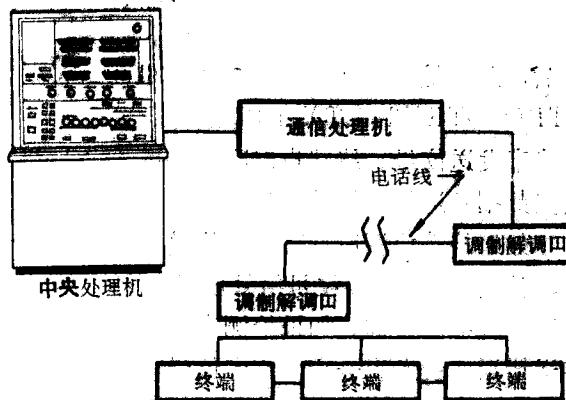


图7 基本的终端网络系统

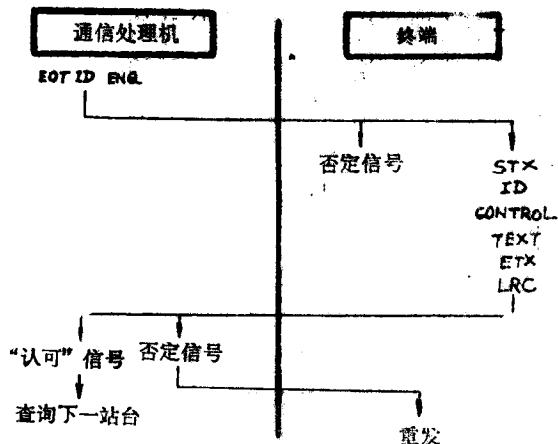


图8 “读出”查询中的事件

信息，它就发回 NAK 信号。如果终端已准备好，它就发回 ACK 信号。然后，通仪处理机就按 STX-ID-CONTROL-TEXT-ETX-LRC 这样的格式来发送信号。终端也以同样的格式把数据发送给通仪处理机。

如果终端检测后没有发现传送错误，就发一个 ACK 信号给处理机，处理机就继续查询。如果检测出一个传送错误，就发出一个 NAK 信号，处理机就按予先确定的次数重新传送，并通知操作者传软线暂停。

### 垂向和横向奇偶性传送错误的校验（图10）

一个终端对传送错误进行校验的最通用方法之一就是用垂直和水平的奇偶校验。回顾前节的讨论，可以看到横向检验符号称之为 LRC 或叫做纵向冗余检验。如图10所示，通仪处理机的工作就是为每个字符位组计数其奇偶位。终端收到数据后重新计数这些奇偶位，并且一旦发现任何差错终端，就要求重新传递位组。

#### 通仪路线必须变换代码（11图）

除了计数和增加对数据的奇偶校验外，通仪处理机还必须把代码变成终端能用的形式，或把来自终端的代码变成计数机能用的形式。举例来说，在图11所示的系统中，计数机可以发送给通仪处理机 8 位扩尾的二进制交换码。然后，处理机必须把它转换成终端能用的偶数奇偶校验的 5 位博多码（多路通仪用）。

处理机必须校验的另一类错误是“时间到”错误。例如，调制解调器必须在请求发送信号出现后的 150 毫秒内给出清除发送信号，否则处理机就必须通知操作者。同样，终端也必须在规定的时间内作出应答。处理机的一个非常重要的工作就是对这些错误和每一终端的系统动作进行过程累计。这在分离故障

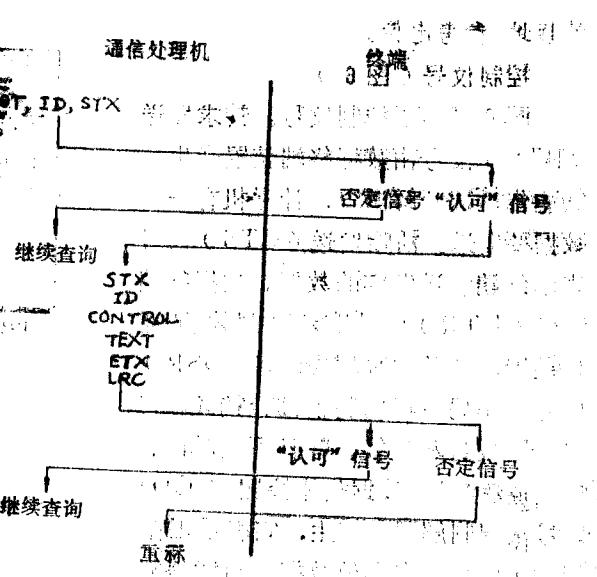


图9 “写入”查询中的事件

字符		字符		
1 2 3		N R (偶数横向奇偶校验)		
位	1	2	3	
1	1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1	0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 1	0 1 0 1 1 0 0 0 0 1 0 0	1 1 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1
2	0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 1	1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 0	1 0 1 0 1 0 0 1 0 1 0 1	1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 1 0
3	0 1 0 1 1 0 0 0 0 1 0 0	0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 1	0 0 1 0 1 0 0 0 1 0 0 1	0 1 1 0 0 0 1 1 1 0 0 1
4	1 0 0 0 0 0 0 1 1 0 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 1 0	1 0 1 0 1 0 0 1 0 1 0 1	1 1 0 0 1 1 1 1 0 0 1 0
5	1 0 1 0 1 0 0 1 0 1 0 1	0 0 0 0 0 0 0 1 1 0 0 1	0 0 0 1 0 1 0 0 1 0 0 1	0 1 1 0 0 0 1 1 1 0 0 1
偶数纵向奇偶校验		帕本基		

图10 垂向和横向奇偶性传送错误的校验

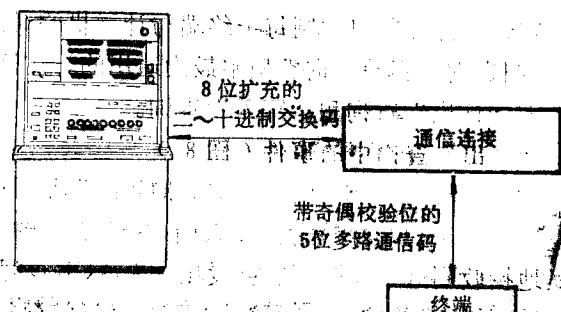


图11 通信线路必须变换代码

- 前端计算机
- 通过DMA进行数据传送
- 每条线路的缓冲存储器
- 代码转换
- 程序可选波特速率
- 自动回答

图12 通信处理机的基本要求

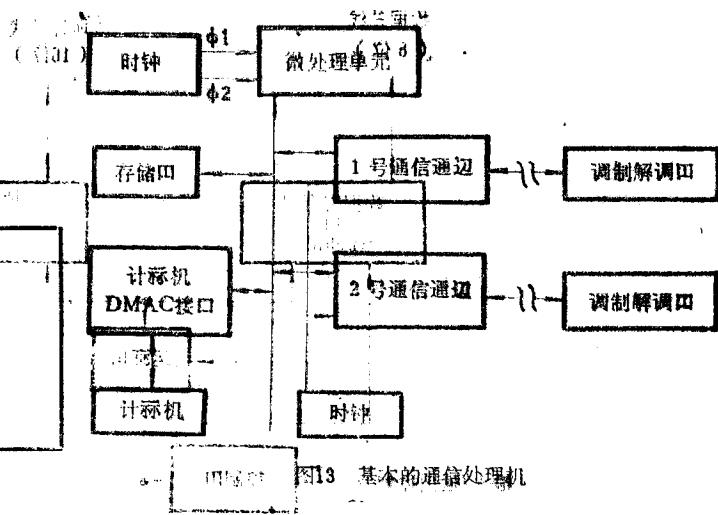


图13 基本的通信处理机

#### 微处理器应具有:

- 完整的多用途芯片组
- 多路输入/输出通道
- 中断能力
- 合理尺寸的存储器
- 微处理器不需要:
- 很强的算术和逻辑运算能力
- 完善而复杂的软件

- 8位并行处理
- 双向数据总线
- 16位地址总线…65k字节
- 72条指令
- 4个中断级
- 6个内寄存器

图14 用于通信处理机的微处理器要求

图15 MC6800微处理器规范

和安排预防措施时是非常重要的。

#### 通仪处理机的基本要求(图12)

当设计一台采用微处理器的通仪处理机时，第一步就是确定一下该装置将要做的工作。通仪处理机设计的基本要求示于图12。

#### 基本的通仪处理机(图13)

图13所示的设计可分为4个逻辑部分：微处理器及其时钟发生器；存储器；处理机跟计数机之间的接口；通仪通边及其时钟。

#### 用于通仪处理机的微处理器要求(图14)

把该方框图的参数变换成微处理器要求的方式列于图14。一个能很好适应这些要求的微处理器系列就是Motorola公司的MC6800微处理器系列。

#### MC6800微处理器规范(图15)

微处理器是通仪处理机的心脏和灵魂。MC6800的规范列于图15中。MC6800是一个N沟道的8位MOS微处理器，与TTL完全兼容，而且其需要的外部电源只有8位并行处理器和8位数据总线能控制在单字节中所遇到的全部公共数据码。16位地址总线的适速能够高达65K字节的存储器。由于软入软出可以象存储器地址一样来处理，因此将不存在软入软出通边溢出的问题。72条可变长指令、可变长堆栈和程序中的跳转使操作系统的程序设计较为容易。

MC6800也有7种寻址方式。堆栈由一个在芯片上的指示口和不在芯片上的存储器来控制。它也有矢量中断级和6个内寄存器。

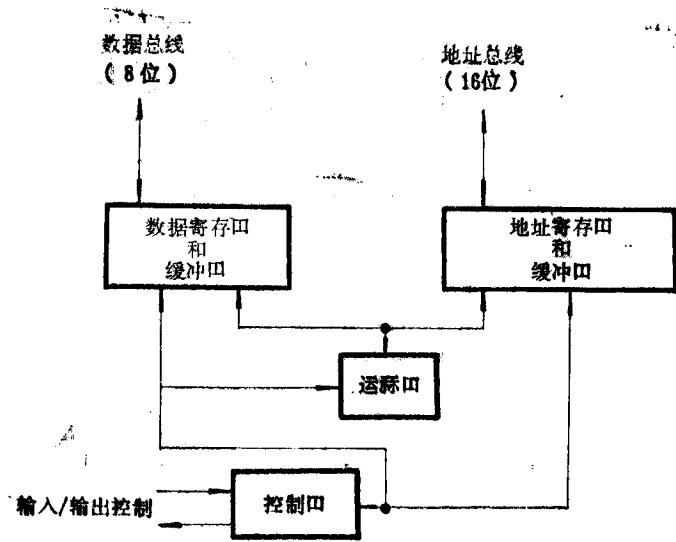


图16 MC6800微处理机方框图

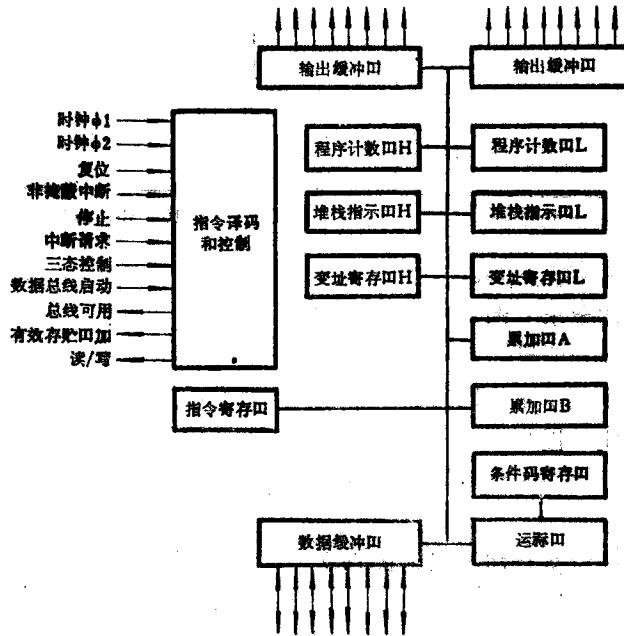


图17 MC6800中的寄存器和数据通路方框图

### MC6800微处理机的结构方框图(图16)

图16示出的简单方框图提供了芯片结构的概貌。该结构可以划分成4个子分：数据寄存和缓冲区、地址寄存和缓冲区、ALU、以及控制子分。

### MC6800中的寄存器和数据通路方框图(图17)

从图17中可以看到，这里有6个内寄存器，其中包括二个8位累加器，一个16位变址寄存器，一个16位程序计数器，一个16位堆栈指示器和一个8位条件码寄存器。所有这些部件对程序使用都是用得着的。

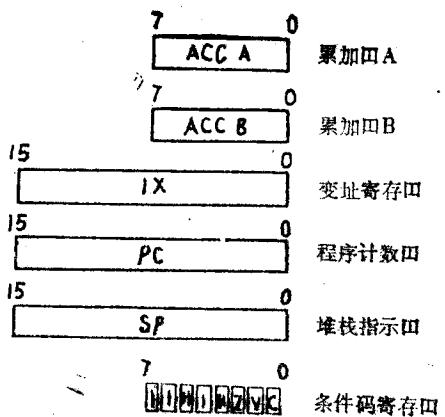


图18 MC6800中寄存器的有关细节

矢量 MS LS	说明
FFFF FFFF	再启动
FFFC FFFD	非掩蔽中断
FFFA FFEB	软件中断
FFF8 FFF9	中断请求

图19 MC6800矢量中断的典型使用

### MC6800中寄存器的有关细节(图18)

图18示出的程序计数器是一个2字节16位寄存器，它能指示现程序地址。在执行每条指令后，它的内容就增1或减1。

堆栈指示器是一个2字节寄存器，它含有在外下推/上推堆栈中的下一个有效单元的地址。这种堆栈通常是一个随机存取读/写存储器，它可以含有任何适当的存储单元。

变址寄存器是一个2字节寄存器。在存储器寻址的变址方式中，它可以用来存储一个16位的存储地址。

MPU含有两个8位累加器，可以用来保存来自ALU的操作数和结果。

条件码寄存器的这些位对于条件分支指令来说可以作为可检测条件来使用。

### MC6800矢量中断的典型使用(图19)

MC6800有4个矢量中断，可用于再启动和中断控制，如图19所示。

### 通仪处理机的基本存储器(图20)

对一个通仪处理机来说，它的存储器必须适应各种要求。象图20所示的那样，它由6个不同的功能区构成。ROM(只读存储器)在存储器的上端。它含有前述的中断矢量和引导指令程序。引导指令程序和中断矢量置于ROM中，因而一旦电源中断，它们也不会丢失。

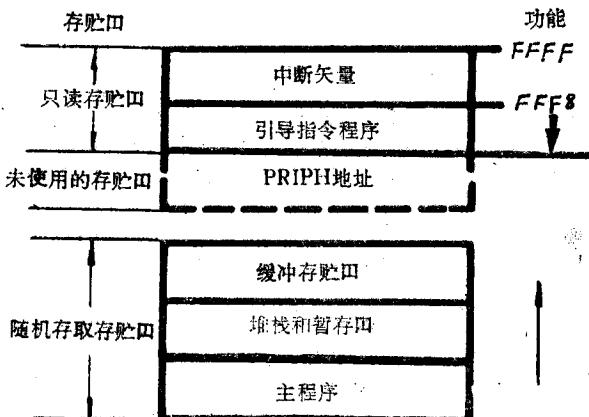


图20 通信处理机的基本存储器