

单片机串行接口技术研究^①

毋茂盛¹, 王 静¹, 张 晖²

(1. 河南师范大学计科系, 河南 新乡 453002 2. 焦作市医药情报站)

摘 要 本文主要讨论了 AT89C2051 的特殊串行接口技术, 包括与数码管显示器 LED 的接口和与 Microchip 公司的串行 EEPROM 24LC04 的接口方法.

关键词 单片机 接口 控制

中图分类号 :TP 368.2

文献标识码 :A

AT89C2051 是美国 ATMEL 公司推出的一种高性能价格比单片机, 指令系统与 MCS - 51 兼容, 采用 20 脚 DIP 封装形式, 片内有 2K Flash Memory 用作程序存储器, 因其具有体积小、功能强等优点特别适用在各种小型智能仪器中, 本文将讨论关于 2051 的几例串行接口方法.

1 2051 与数码显示器的接口

由于 AT89C2051 没有读写控制信号, 通常情况下其串口常工作在方式 0, 通过外接移位寄存器 74LS164 驱动数码管显示, 具体连接如图 1 所示.

1.1 用 IO 线模拟串口驱动数码管显示器

在许多情况下需要通信功能, 这时串口就必须工作在 UART 方式, 如果系统的 IO 口线比较丰富, 这时可以用 IO 线来模拟串口的方式 0, 如图 2 所示. 74LS164 为 8 位串入并出移位寄存器, 引脚 8 的上升沿使 Q0 - Q6 依次向后移一位, 引脚 1 和引脚 2 的与移入 Q0, 引脚 9 的下降沿使所有的触发器清零. 只要给 74LS164 送出合适的信号, 完全可以用 IO 线来驱动数码管, 假设需要显示 25, 采用共阳极数码管时, 2 的段码为 A4H, 5 的段码为 92H, 可用图 2 后面的程序段实现.

```
SET P1.0 ;清除显示为 00
CLR P1.0
SET P1.0
MOV 20H, #092H ;存 5 的段码
MOV 21H, #0A4H ;存 2 的段码
MOV R0, #20H
MOV R1, #2
MOV R7, #8
CLR P1.1 ;
```

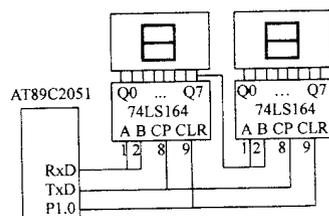


图 1 串口驱动数码管电路

① 收稿日期 :1999 - 11 - 09.

第 1 作者简介 :毋茂盛(1963 ~)男,河南沁阳人,河南师范大学讲师.

```

DISP1 : MOV A , @R0
DISP2 : RRC A 低位在前
MOV P1.2 , C
NOP
SET P1.1 发送 1 Bit
NOP
CLR P1.1
DJNZ R7 , DISP2
INC R0
DJNZ R1 ,DISP1

```

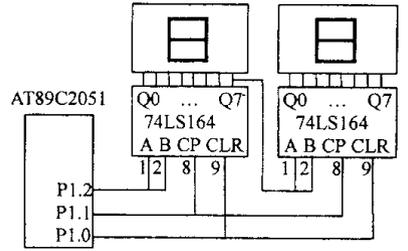


图 2 用 IO 口线驱动数码管电路

1.2 串口复用

因 AT89C2051 只有 20 个引脚 ,IO 线经常是短缺 ,如果只有 1 根 IO 线可使用 ,这时可以复用串口 ,显示时工作在方式 0 ,通信时工作在 UART 方式 ,为了避免通信和显示互相影响 ,可以使用图 3 所示的电路 . 74LS00 为四 2 输入与非门 ,74LS125 为四总线三态缓冲器 ,当其控制端 /G 为高电平时禁止输出 ,P1.0 用于控制切换通信或显示操作 ,当 P1.0 为低电平时 ,74LS125 切断了串口与外通信电路的连接 ,同时将串口与 74LS164 接通 ,这时串口通过编程工作在方式 0 ,实现显示功能 ;当 P1.0 为高电平时 ,74LS125 接通了串口与外通信电路 ,同时使 74LS164 的引脚 CP 始终为低电平 ,这时串口通过编程工作在 UART 方式 ,通信过程不会影响数码管显示 .

2 2051 与串行 EEPROM 的接口

AT89C2051 没有读写控制信号(/RD、/WR) ,也没有 P0 和 P2 口 ,因此无法与静态 RAM 相接口 ,但其片内只有 128 字节 RAM ,实际应用中经常出现 RAM 不够使用的情况 ,这时可以通过外接 EEPROM 来解决 ,EEPROM 分为串行和并行两种 ,并行 EEPROM 速度快、容量大 ,占用口线较多 ,适合保存大量信息的场合 ,串行 EEPROM 容量小 ,占用的口线也少 ,通常采用 SPI 和 I²C 总线接口 ,适合在小系统中使用 .SPI 总线接口需 4 条 IO 线 ,I²C 总线则

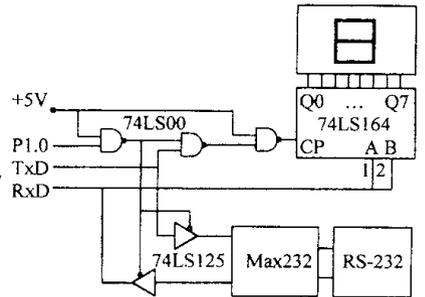


图 3 串行口复用电路

只需 2 条 IO 线 ,因 AT89C201 仅有 P1 和 P3 口 ,以 2051 为核心构成的系统往往 IO 线都比较短缺 ,故使用 I²C 总线接口的 EEPROM 更适合 .采用 EEPROM 的另一个优点是不怕停电 ,系统中的重要参数一般都是存放在 EEPROM 中 .图 4 为 2051 与 Microchip 公司的串行 EEPROM 24LC04C 的接口电路 .

2.1 24LC04C 的操作时序

24LC04 为 8 脚的 DIP 封装 ,采用 I²C 总线接口 ,容量为 2 × 256 × 8Bit , SDA 为数据线 ,因其漏极开路 ,使用时需外接一上拉电阻 ;SCL 为时钟线 ; WP 为写保护端 ,当其为高电平时 ,禁止对芯片进行写操作 .24LC04 的操作时序如图 5 所示 :

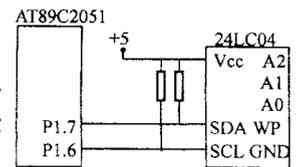


图 4 2051 与 24LC04 接口电路

起始信号 :该信号是以 SCL 为高电平期间 SDA 的下降沿为标志 ,每次操作都是从起始信号开始的 ,如图 5 中的位置 1 所示 .

数据传送 :在 SCL 为低电平期间 ,SDA 数据发生改变 ,SCL 为高电平期间 ,SDA 保持稳定 ,SCL 的下一个下降沿将 SDA 线上数据写入芯片 ,如图 5 中的位置 2 和 3 ,每个位都这样传送 ,直到连续的 8 个位传完

后,如果接收正确,24LC04将在SDA线上送出一个时钟周期的低电平,作为对CPU的应答信号ACK.

结束信号:当全部的数据传送完后,应发操作结束信号,即在SCL为高电平期间,SDA也变为高电平,如图5中的位置4所示,这时24LC04就启动内部写周期,该写周期大约需要2MS时间.

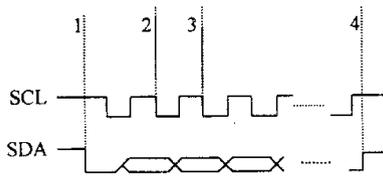


图5 24LC04的操作时序

2.2 对24LC04的编程

24LC04的控制字格式为:



高4位1010为I²C总线的特征码,B₂B₁B₀为操作的块地址,对24LC04仅B₀有意义,当B₀=0时,选中前256字节,当B₀=1时选中后256字节.R/W为读写控制位,当R/W=1,对24LC04进行读操作,当R/W=0时,对24LC04进行写操作.下面的子程序实现将内存中30H--37H单元的内容写入24LC04从40H开始的8个单元中.

若操作成功,位地址00H为0,否则为1

```

PROM:
CLR 00H ;置操作成功标志
MOV R0,#2EH
MOV @R0,#0A0H ;控制字存2EH
INC R0
MOV @R0,#40H ;起始地址存2FH
SETB P1.7 ;发起始信号
SETB P1.6
CLR P1.7
MOV R0,#2EH
MOV R2,#0AH ;发送的总字节数
LBYTE:
CLR P1.6
MOV R7,#8
MOV A,@R0
LBIT:
RLC A ;先送高位
MOV P1.7,C

```

```

SETB P1.6
NOP
CLR P1.6
DJNZ R7,LBIT
INC R0
SETB P1.7
SETB P1.6
JB P1.7,ERREXIT ;如没ACK,转出错误
DJNZ R2,LBYTE
CLR P1.6
CLR P1.7
SETB P1.6 ;发结束信号
SETB P1.7
CALL DEAYL ;延时10MS
RET
ERREXIT:
SETB 00H ;置出错标志
RET

```

以上讨论了AT89C2051与24LC04相接口的方法,如果应用系统需要,2051完全可以和一个大容量的串行EEPROM相连接,容量达64Kbit以上.

3 结 语

AT89C2051因其体积小,功能强在小型智能仪器和微型控制中得到了广泛的应用,本文所讨论的技术被用在某全自动洗衣机的模糊控制中,运行一年多来,工作一直良好.

参 考 文 献

- 1 何立民. 低功耗单片机系统设计[M]. 北京:北京航空航天大学出版社,1994
- 2 张毅刚. MCS-51单片机应用设计[M]. 哈尔滨:哈尔滨工业大学出版社,1990.8
- 3 AT89系列器件技术手册,Atmel Corporation,1994

Use Skills of AT89C2051 Single-Chip Microcomputer

WU Mao-sheng ,WANG Jing

(Department of Computer Science ,Henan Normal University ,Xinxing 453002)

Abstract : Interface technique of AT89C2051 Single Chip Microcomputer was discussed in this paper , consist of interface with LED and series EEPROM 24LC04 made in Microchip company .

Key words : Single-chip Microcomputer ; interface ; control