STC8G-8H 系列函数库说明

介绍

STC8G-H-SOFTWARE-LIB 开发人员工具包是一个完整的固件和软件包，包含大部分硬件接口的范例程序。本函数库适用于 STC8G 系列、STC8H 系列芯片，具体的 MCU 资源，请参考用户手册中对应的章节。

目录

1. 函数库目录结构

```
|----App (应用程序目录)
|      |----inc (应用程序头文件目录)
|      |----src (应用程序源代码目录)
|----Driver (硬件驱动程序目录)
|      |----inc (驱动程序头文件目录)
|      |----isr (驱动中断程序目录)
|      |----src (驱动程序源代码目录)
|----RVMDK (项目及输出文件目录)
|      |----list (编译输出文件目录)
|----User (用户程序及配置文件目录)
```

1.1 应用程序模块

文件	描述
APP (.h .c)	应用程序公用变量、函数声明
APP_AD_UART2 (.h .c)	多路 ADC 查询采样，通过串口 2 发送例程
APP_INT_UART1 (.h .c)	INT0~INT4 五个唤醒源将 MCU 从休眠唤醒例程
APP_Lamp (.h .c)	使用 P6 口来演示跑马灯例程
APP_ RTC (.h .c)	硬件 I2C 读写 RTC(PCF8563)例程
APP_I2C_PS (.h .c)	软件模拟 I2C 与硬件 I2C 自发自收例程
APP_SPI_PS (.h .c)	通过串口发送数据给 MCU1，MCU1 将接收到的数据由 SPI 发送给 MCU2，MCU2 再通过串口发送的透传例程
APP_WDT (.h .c)	看门狗复位使用例程
APP_EEPROM (.h .c)	通过串口对 STC 内部自带的 EEPROM(FLASH)进行读写例程
APP_PWM.h	8H 系列高级 PWM 应用程序头文件
APP_PWMA_Output.c	8H 系列高级 PWM1，2，3，4 输出呼吸灯效果例程
APP_PWMB_Output.c	8H 系列高级 PWM5，6，7，8 输出呼吸灯效果例程
APP_PCA.h	8G 系列高级 PCA 应用程序头文件
APP_PCA_PWM.c	8G 系列 PCA 输出 7，8，10 位 PWM 呼吸灯效果例程
APP_PCA_Capture.c	8G 系列 PCA1 捕获 PCA0(8 位 PWM)，PCA2(16 位软件定时)例程
APP_PWM15bit (.h .c)	8G 系列 15 位增强型 PWM 例程

1.2 驱动程序模块

文件	描述
STC8G_H_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Compare (.h .c)	比较器模块初始化相关函数库
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_EEPROM (.h .c)	内部 EEPROM(Flash)模块初始化及应用相关函数库

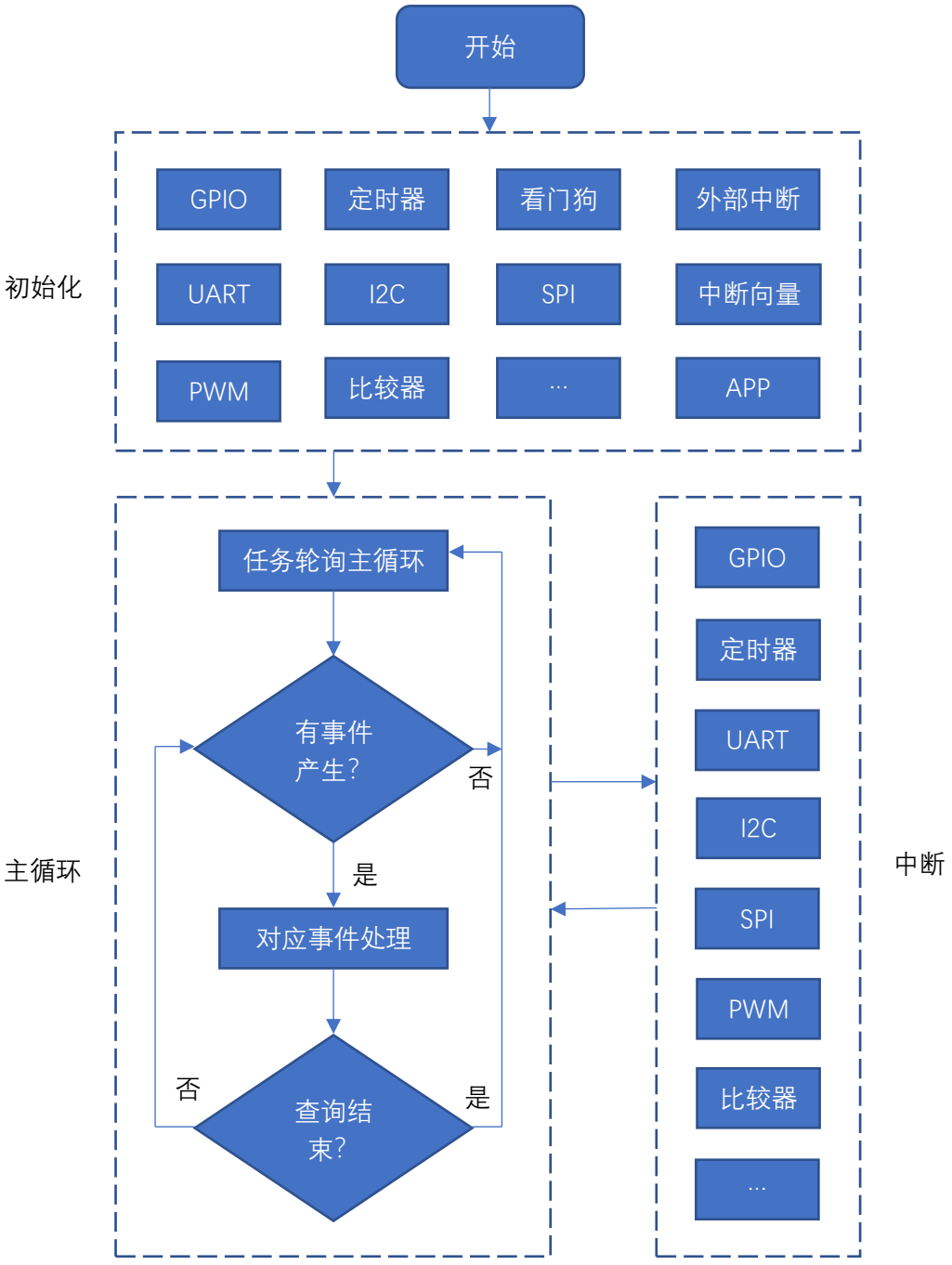
STC8G_H_Exti (.h .c)	外部中断初始化相关函数库
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_I2C (.h .c)	I2C 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_Soft_I2C (.h .c)	软件模拟 I2C 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Soft_UART (.h .c)	软件模拟 UART 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_SPI (.h .c)	SPI 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_WDT (.h .c)	看门狗初始化及应用相关函数库
STC8G_PCA (.h .c)	8G 系列 PCA 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_PWM15bit (.h .c)	8G 系列 15 位增强型 PWM 模块初始化及应用相关函数库
STC8H_PWM (.h .c)	8H 系列高级 PWM 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
STC8G_H_ADC_Isr.c	ADC 模块中断函数库
STC8G_H_Compare_Isr.c	比较器模块中断函数库
STC8G_H_Exti_Isr.c	外部中断模块中断函数库
STC8G_H_GPIO_Isr.c	IO 口中断函数库
STC8G_H_I2C_Isr.c	I2C 模块中断函数库
STC8G_H_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC8G_H_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_PCA_Isr.c	8G 系列 PCA 模块中断函数库
STC8G_PWM15bit_Isr.c	8G 系列 15 位增强型 PWM 模块中断函数库
STC8H_PWM_Isr.c	8H 系列高级 PWM 模块中断函数库

1.3 用户程序及配置文件

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
Main.c	主函数文件
STC8xxxx.H	STC8G，STC8H 系列单片机寄存器定义头文件
System_init (.h .c)	系统初始化配置文件
Task (.h .c)	任务调度配置文件
Type_def.h	数据类型定义文件

2. 系统流程

2.1 系统流程图



2.2 初始化程序

“system_init.c”文件里存放系统初始化函数，执行全局初始化：

```
//=========================================================================
//                                系统初始化
//=========================================================================
void  SYS_Init(void)
{
//  GPIO_config();
  Timer_config();
//  ADC_config();
//  UART_config();
//  Exti_config();
//  I2C_config();
//  SPI_config();
//  CMP_config();
  Switch_config();
  EA = 1;

  APP_config();
}
```

2.3 任务调度主循环

系统通过定时器 0 设定 1ms 的时间作为各个任务分时调度的基准时钟。
在任务组件数组里面定义每个任务的状态、计数器、周期、执行函数：

```
static TASK_COMPONENTS Task_Comps[]=
{
//状态  计数  周期  函数
  {0, 250, 250, Sample_Lamp},        /* task 1 Period:  250ms */
  {0, 500, 500, Sample_ADtoUART},    /* task 2 Period:  500ms */
//  {0, 20, 20, Sample_INTtoUART},     /* task 3 Period:  20ms */
//  {0, 1, 1, Sample_RTC},             /* task 4 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_I2C_PS},          /* task 5 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_SPI_PS},          /* task 6 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_EEPROM},          /* task 7 Period:  1ms */
//  {0, 100, 100, Sample_WDT},         /* task 8 Period:  100ms */
//  {0, 1, 1, Sample_PWMA_Output},     /* task 9 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_PWMB_Output},     /* task 9 Period:  1ms */
//  {0, 10, 10, Sample_PCA_PWM},       /* task 10 Period:  10ms */
//  {0, 1, 1, Sample_PCA_Capture},     /* task 11 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_PWM15bit},        /* task 12 Period:  1ms */
  /* Add new task here */
};
```

计数器每毫秒减 1，为 0 时设置状态位，并将周期时间重载到计数器里。任务处理回调函数检查每个任务的状态，如果置位的话则执行对应的函数程序：

```
//=========================================================================
// 函数: Task_Pro_Handler_Callback
// 描述: 任务处理回调函数.
// 参数: None.
// 返回: None.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//=========================================================================
void Task_Pro_Handler_Callback(void)
{
  u8 i;
  for(i=0; i<Tasks_Max; i++)
  {
    if(Task_Comps[i].Run) /* If task can be run */
    {
      Task_Comps[i].Run = 0;    /* Flag clear 0 */
      Task_Comps[i].TaskHook();  /* Run task */
    }
  }
}
```

执行应用范例程序，在开启任务后需要在“APP.c”文件里启动对应的初始化代码：

```
//=========================================================================
// 函数: APP_config
// 描述: 用户应用程序初始化.
// 参数: None.
// 返回: None.
// 版本: V1.0, 2020-09-24
//=========================================================================
void APP_config(void)
{
  Lamp_init();
  ADtoUART_init();
//  INTtoUART_init();
//  RTC_init();
//  I2C_PS_init();
//  SPI_PS_init();
//  WDT_init();
//  EEPROM_init();
//  PWMA_Output_init();
//  PWMB_Output_init();
//  PCA_PWM_init();
//  PCA_Capture_init();
//  PWM15bit_init();
}
```

用户可根据需要编写各种应用模块，在任务组件数组里面设定时间进行分时调度。

3. 公共宏定义

“config.h”文件进行系统时钟设置（用户可根据需要自行添加）：

```
#define MAIN_Fosc        22118400L   //定义主时钟
//#define MAIN_Fosc      12000000L   //定义主时钟
//#define MAIN_Fosc      11059200L   //定义主时钟
//#define MAIN_Fosc       5529600L   //定义主时钟
//#define MAIN_Fosc      24000000L   //定义主时钟
```

4. API 参考

4.1 STC8G_H_ADC

宏定义

#define ADC_RES_12BIT　　1

设置 MCU 的 ADC 位数，0 表示 MCU 为 10 位 ADC；　1 表示 MCU 为 12 位 ADC。

ADC 初始化函数

函数名	void ADC_Inilize(ADC_InitTypeDef *ADCx)
功能描述	ADC 初始化程序
参数	ADCx: 结构参数
返回	无

ADCx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   ADC_SMPduty;
    u8   ADC_Speed;
    u8   ADC_AdjResult;
    u8   ADC_CsSetup;
    u8   ADC_CsHold;
} ADC_InitTypeDef;
```

ADC_SMPduty: ADC 模拟信号采样时间控制，设置值 0~31（注意：SMPDUTY 一定不能设置小于 10）。

ADC_Speed: 设置 ADC 工作时钟频率

参数	功能描述
ADC_SPEED_2X1T	SYSclk/2/1
ADC_SPEED_2X2T	SYSclk/2/2
ADC_SPEED_2X3T	SYSclk/2/3
ADC_SPEED_2X4T	SYSclk/2/4
ADC_SPEED_2X5T	SYSclk/2/5
ADC_SPEED_2X6T	SYSclk/2/6
ADC_SPEED_2X7T	SYSclk/2/7
ADC_SPEED_2X8T	SYSclk/2/8
ADC_SPEED_2X9T	SYSclk/2/9
ADC_SPEED_2X10T	SYSclk/2/10
ADC_SPEED_2X11T	SYSclk/2/11
ADC_SPEED_2X12T	SYSclk/2/12
ADC_SPEED_2X13T	SYSclk/2/13

ADC_SPEED_2X14T	SYSclk/2/14
ADC_SPEED_2X15T	SYSclk/2/15
ADC_SPEED_2X16T	SYSclk/2/16

ADC_AdjResult: ADC 转换结果调整

参数	功能描述
ADC_LEFT_JUSTIFIED	转换结果左对齐
ADC_RIGHT_JUSTIFIED	转换结果右对齐

ADC_CsSetup: ADC 通道选择时间控制，取值 0(默认), 1

ADC_CsHold: ADC 通道选择保持时间控制，取值 0, 1(默认), 2, 3

ADC 电源控制

函数名	void ADC_PowerControl(u8 pwr)
功能描述	ADC 电源控制程序
参数	pwr: 电源控制,ENABLE 或 DISABLE.
返回	无

pwr: 电源控制

参数	功能描述
ENABLE	开启 ADC 模块电源
DISABLE	关闭 ADC 模块电源

查询法读取 ADC 转换结果

函数名	u16 Get_ADCResult(u8 channel)
功能描述	查询法读一次 ADC 结果
参数	channel: 选择要转换的 ADC 通道
返回	ADC 转换结果。返回值如果等于 4096，表示发生错误。

channel: 设置 0~15，分别表示 ADC0~ADC15.

4.2 STC8G_H_Compare

比较器初始化函数

函数名	void CMP_Inilize(CMP_InitDefine *CMPx)
功能描述	比较器初始化程序
参数	CMPx: 结构参数
返回	无

CMPx: 结构参数定义：

typedef struct

```
{
    u8  CMP_EN;
    u8  CMP_P_Select;
    u8  CMP_N_Select;
    u8  CMP_Outpt_En;
    u8  CMP_InvCMPO;
    u8  CMP_100nsFilter;
    u8  CMP_OutDelayDuty;
} CMP_InitDefine;
```

CMP_EN: 比较器使能设置

参数	功能描述
ENABLE	比较器使能
DISABLE	比较器禁止

CMP_P_Select: 比较器输入正极性选择

参数	功能描述
CMP_P_P37	选择外部端口 P3.7 做比较器正极输入源
CMP_P_ADC	由 ADC_CHS 所选择的 ADC 输入端做正极输入源

CMP_N_Select: 比较器输入负极性选择

参数	功能描述
CMP_N_GAP	选择内部 BandGap 经过 OP 后的电压做负极输入源
CMP_N_P36	选择外部端口 P3.6 做比较器负极输入源

CMP_Outpt_En: 比较结果输出设置

参数	功能描述
ENABLE	使能比较器结果输出，比较器结果输出到 P3.4 或者 P4.1
DISABLE	禁止比较器结果输出

CMP_InvCMPO: 比较器输出取反设置

参数	功能描述
ENABLE	使能比较器输出取反
DISABLE	禁止比较器输出取反

CMP_100nsFilter: 比较器内部 0.1us 滤波设置

参数	功能描述
ENABLE	使能内部 0.1us 滤波
DISABLE	禁止内部 0.1us 滤波

CMP_OutDelayDuty: 比较结果变化延时周期数，取值 0~63。

4.3 STC8G_H_Delay

延时函数

函数名	void　delay_ms(unsigned char ms)
功能描述	延时函数
参数	ms: 要延时的毫秒数，这里只支持 1~255ms。自动适应主时钟。
返回	无

4.4 STC8G_H_EEPROM

EEPROM 读取函数

函数名	void EEPROM_read_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
功能描述	从指定 EEPROM 首地址读取若干个字节放指定的缓冲
参数 1	EE_address:　读取 EEPROM 的首地址
参数 2	DataAddress: 读取数据存放缓冲区的首地址
参数 3	number:　　读取的字节长度
返回	无

EEPROM 写入函数

函数名	Void EEPROM_write_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
功能描述	把缓冲区的若干个字节写入指定首地址的 EEPROM
参数 1	EE_address:　写入 EEPROM 的首地址
参数 2	DataAddress: 写入数据源缓冲区的首地址
参数 3	number:　　写入的字节长度
返回	无

EEPROM 擦除函数

函数名	void EEPROM_SectorErase(u16 EE_address)
功能描述	把指定地址的 EEPROM 扇区擦除
参数	EE_address:　要擦除的扇区 EEPROM 的地址
返回	无

4.5 STC8G_H_Exti

外部中断初始化函数

函数名	u8　Ext_Inilize(u8 EXT, EXTI_InitTypeDef *INTx)
功能描述	外部中断初始化程序
参数 1	EXT: 外部中断号。只有 INT0，INT1 可设置中断模式，其它默认下降沿中断。

参数 2	INTx: 结构参数
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INTx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   EXTI_Mode;
} EXTI_InitTypeDef;
```

EXTI_Mode: 中断模式设置

参数	功能描述
EXT_MODE_RiseFall	上升沿+下降沿（边沿）中断
EXT_MODE_Fall	下降沿中断

4.6 STC8G_H_GPIO

IO 口初始化函数

函数名	u8 GPIO_Inilize(u8 GPIO, GPIO_InitTypeDef *GPIOx)
功能描述	初始化 IO 口
参数 1	GPIO: IO 口组号，取值 GPIO_P0~GPIO_P7
参数 2	GPIOx: 结构参数
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

GPIOx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   Mode;
    u8   Pin;
} GPIO_InitTypeDef;
```

Mode: IO 模式设置

参数	功能描述
GPIO_PullUp	准双向口，内部弱上拉，可输入/输出，当输入时要先写 1
GPIO_HighZ	高阻输入，只能做输入
GPIO_OUT_OD	开漏输出，可输入/输出，输入/输出 1 时需要接上拉电阻
GPIO_OUT_PP	推挽输出，只能做输出，根据需要串接限流电阻

Pin: 要设置的端口

参数	功能描述
GPIO_Pin_0	IO 引脚 Px.0
GPIO_Pin_1	IO 引脚 Px.1
GPIO_Pin_2	IO 引脚 Px.2

GPIO_Pin_3	IO 引脚 Px.3
GPIO_Pin_4	IO 引脚 Px.4
GPIO_Pin_5	IO 引脚 Px.5
GPIO_Pin_6	IO 引脚 Px.6
GPIO_Pin_7	IO 引脚 Px.7
GPIO_Pin_LOW	Px 整组 IO 低 4 位引脚
GPIO_Pin_HIGH	Px 整组 IO 高 4 位引脚
GPIO_Pin_All	Px 整组 IO 8 位引脚

以上参数可以使用或运算，比如：

GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1 | GPIO_Pin_7;

宏定义方式（参数参考上表）：

1. 准双向口设置

```
P0_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P0.x 口为准双向口
P1_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P1.x 口为准双向口
P2_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P2.x 口为准双向口
P3_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P3.x 口为准双向口
P4_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P4.x 口为准双向口
P5_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P5.x 口为准双向口
P6_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P6.x 口为准双向口
P7_MODE_IO_PU（Pin）;    //设置 P7.x 口为准双向口
```

2. 高阻输入设置

```
P0_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P0.x 口为高阻输入
P1_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P1.x 口为高阻输入
P2_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P2.x 口为高阻输入
P3_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P3.x 口为高阻输入
P4_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P4.x 口为高阻输入
P5_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P5.x 口为高阻输入
P6_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P6.x 口为高阻输入
P7_MODE_IN_HIZ（Pin）;    //设置 P7.x 口为高阻输入
```

3. 开漏输出设置

```
P0_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P0.x 口为开漏输出
P1_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P1.x 口为开漏输出
P2_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P2.x 口为开漏输出
P3_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P3.x 口为开漏输出
P4_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P4.x 口为开漏输出
P5_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P5.x 口为开漏输出
P6_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P6.x 口为开漏输出
P7_MODE_OUT_OD（Pin）; //设置 P7.x 口为开漏输出
```

4. 推挽输出设置

```
P0_MODE_OUT_PP（Pin）; //设置 P0.x 口为推挽输出
P1_MODE_OUT_PP（Pin）; //设置 P1.x 口为推挽输出
P2_MODE_OUT_PP（Pin）; //设置 P2.x 口为推挽输出
P3_MODE_OUT_PP（Pin）; //设置 P3.x 口为推挽输出
```

```
P4_MODE_OUT_PP（Pin）；//设置 P4.x 口为推挽输出
P5_MODE_OUT_PP（Pin）；//设置 P5.x 口为推挽输出
P6_MODE_OUT_PP（Pin）；//设置 P6.x 口为推挽输出
P7_MODE_OUT_PP（Pin）；//设置 P7.x 口为推挽输出
```

5. 内部 4.1K 上拉设置

```
P0_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P0.x 内部 4.1K 上拉
P1_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P1.x 内部 4.1K 上拉
P2_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P2.x 内部 4.1K 上拉
P3_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P3.x 内部 4.1K 上拉
P4_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P4.x 内部 4.1K 上拉
P5_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P5.x 内部 4.1K 上拉
P6_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P6.x 内部 4.1K 上拉
P7_PULL_UP_ENABLE（Pin）；//使能 P7.x 内部 4.1K 上拉

P0_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P0.x 内部 4.1K 上拉
P1_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P1.x 内部 4.1K 上拉
P2_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P2.x 内部 4.1K 上拉
P3_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P3.x 内部 4.1K 上拉
P4_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P4.x 内部 4.1K 上拉
P5_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P5.x 内部 4.1K 上拉
P6_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P6.x 内部 4.1K 上拉
P7_PULL_UP_DISABLE（Pin）；//禁止 P7.x 内部 4.1K 上拉
```

6. 施密特触发设置

```
P0_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P0.x 施密特触发
P1_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P1.x 施密特触发
P2_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P2.x 施密特触发
P3_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P3.x 施密特触发
P4_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P4.x 施密特触发
P5_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P5.x 施密特触发
P6_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P6.x 施密特触发
P7_ST_ENABLE（Pin）；      //使能 P7.x 施密特触发

P0_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P0.x 施密特触发
P1_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P1.x 施密特触发
P2_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P2.x 施密特触发
P3_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P3.x 施密特触发
P4_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P4.x 施密特触发
P5_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P5.x 施密特触发
P6_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P6.x 施密特触发
P7_ST_DISABLE（Pin）；     //禁止 P7.x 施密特触发
```

7. 端口电平转换速度设置

```
P0_SPEED_LOW（Pin）；      // P0.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P1_SPEED_LOW（Pin）；      // P1.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P2_SPEED_LOW（Pin）；      // P2.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
```

```
P3_SPEED_LOW（Pin）;      // P3.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P4_SPEED_LOW（Pin）;      // P4.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P5_SPEED_LOW（Pin）;      // P5.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P6_SPEED_LOW（Pin）;      // P6.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小
P7_SPEED_LOW（Pin）;      // P7.x 电平转换慢速，相应的上下冲比较小

P0_SPEED_HIGH（Pin）;     // P0.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P1_SPEED_HIGH（Pin）;     // P1.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P2_SPEED_HIGH（Pin）;     // P2.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P3_SPEED_HIGH（Pin）;     // P3.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P4_SPEED_HIGH（Pin）;     // P4.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P5_SPEED_HIGH（Pin）;     // P5.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P6_SPEED_HIGH（Pin）;     // P6.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
P7_SPEED_HIGH（Pin）;     // P7.x 电平转换快速，相应的上下冲比较大
```

8. 端口驱动电流控制设置

```
P0_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P0.x 一般驱动能力
P1_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P1.x 一般驱动能力
P2_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P2.x 一般驱动能力
P3_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P3.x 一般驱动能力
P4_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P4.x 一般驱动能力
P5_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P5.x 一般驱动能力
P6_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P6.x 一般驱动能力
P7_DRIVE_MEDIUM（Pin）; // 设置 P7.x 一般驱动能力

P0_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P0.x 增强驱动能力
P1_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P1.x 增强驱动能力
P2_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P2.x 增强驱动能力
P3_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P3.x 增强驱动能力
P4_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P4.x 增强驱动能力
P5_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P5.x 增强驱动能力
P6_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P6.x 增强驱动能力
P7_DRIVE_HIGH（Pin）;     // 设置 P7.x 增强驱动能力
```

9. 端口数字信号输入使能

```
P0_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P0.x 数字信号输入
P1_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P1.x 数字信号输入
P2_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P2.x 数字信号输入
P3_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P3.x 数字信号输入
P4_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P4.x 数字信号输入
P5_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P5.x 数字信号输入
P6_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P6.x 数字信号输入
P7_DIGIT_IN_ENABLE（Pin）;     // 使能 P7.x 数字信号输入

P0_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;    // 禁止 P0.x 数字信号输入
P1_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;    // 禁止 P1.x 数字信号输入
```

```
P2_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P2.x 数字信号输入
P3_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P3.x 数字信号输入
P4_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P4.x 数字信号输入
P5_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P5.x 数字信号输入
P6_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P6.x 数字信号输入
P7_DIGIT_IN_DISABLE（Pin）;     // 禁止 P7.x 数字信号输入
```

4.7 STC8G_H_I2C

宏定义

```
#define I2C_BUF_LENTH     8    //设置 I2C 数据缓冲区大小。
#define SLAW       0xA2        //设置 I2C 设备写地址
#define SLAR       0xA3        //设置 I2C 设备读地址
```

I2C 初始化函数

函数名	void I2C_Init(I2C_InitTypeDef *I2Cx)
功能描述	I2C 初始化程序
参数	I2Cx: 结构参数
返回	无

I2Cx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   I2C_Speed;
    u8   I2C_Enable
    u8   I2C_Mode;
    u8   I2C_MS_WDTA;
    u8   I2C_SL_ADR;
    u8   I2C_SL_MA;
} I2C_InitTypeDef;
```

I2C_Speed: 总线速度设置，取值 0~63。总线速度=Fosc/2/(Speed*2+4)。

I2C_Enable: 功能使能

参数	功能描述
ENABLE	使能 I2C 功能
DISABLE	禁止 I2C 功能

I2C_Mode: 主从模式选择

参数	功能描述
I2C_Mode_Master	设置为主机模式
I2C_Mode_Slave	设置为从机模式

I2C_MS_WDTA: 主机自动发送设置

参数	功能描述
ENABLE	使能主机自动发送
DISABLE	禁止主机自动发送

I2C_SL_ADR: 从机设备地址，取值 0~127。

I2C_SL_MA: 从机设备地址比较设置

参数	功能描述
ENABLE	使能从机设备地址比较
DISABLE	禁止从机设备地址比较

I2C 写入数据函数

函数名	void I2C_WriteNbyte(u8 addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	I2C 写入若干数据程序
参数 1	addr: 指定地址
参数 2	*p: 写入数据存储位置
参数 3	number: 写入数据个数
返回	无

I2C 读取数据函数

函数名	void I2C_ReadNbyte(u8 addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	I2C 读取若干数据程序
参数 1	addr: 指定地址
参数 2	*p: 读取数据存储位置
参数 3	number: 读取数据个数
返回	无

4.8 STC8G_H_Timer

定时器初始化函数

函数名	u8 Timer_Inilize(u8 TIM, TIM_InitTypeDef *TIMx)
功能描述	定时器初始化程序
参数 1	TIM: 定时器通道，取值 Timer0, Timer1, Timer2, Timer3, Timer4
参数 2	TIMx: 结构参数
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

TIMx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8  TIM_Mode;
```

```
    u8   TIM_ClkSource;
    u8   TIM_ClkOut;
    u16  TIM_Value;
    u8   TIM_Run;
} TIM_InitTypeDef;
```

TIM_Mode: 工作模式设置

参数	功能描述
TIM_16BitAutoReload	配置成 16 位自动重载模式
TIM_16Bit	配置成 16 位（手动重载）模式
TIM_8BitAutoReload	配置成 8 位自动重载模式
TIM_16BitAutoReloadNoMask	配置成 16 位自动重载模式，中断自动打开，不可屏蔽

TIM_ClkSource: 时钟源设置

参数	功能描述
TIM_CLOCK_1T	配置成 1T 模式
TIM_CLOCK_12T	配置成 12T 模式
TIM_CLOCK_Ext	配置成外部信号计数器模式

TIM_ClkOut: 可编程时钟输出设置

参数	功能描述
ENABLE	使能可编程时钟输出
DISABLE	禁止可编程时钟输出

TIM_Value: 装载定时/计数器初值。

TIM_Run: 是否运行设置

参数	功能描述
ENABLE	使能定时器
DISABLE	停止定时器

4.9 STC8G_H_UART

宏定义

```
#define UART1    1
#define UART2    2
#define UART3    3
#define UART4    4
```

启用对应的 UART 通道，如果不使用该通道的 UART，就屏蔽对应的定义，减少系统开销。

```
#define COM_TX1_Lenth    128       //设置串口 1 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX1_Lenth    128       //设置串口 1 数据接收缓冲区大小。
```

```
#define COM_TX2_Lenth    16        //设置串口 2 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX2_Lenth    16        //设置串口 2 数据接收缓冲区大小。
#define COM_TX3_Lenth    64        //设置串口 3 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX3_Lenth    64        //设置串口 3 数据接收缓冲区大小。
#define COM_TX4_Lenth    32        //设置串口 4 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX4_Lenth    32        //设置串口 4 数据接收缓冲区大小。

#define  TimeOutSet1     5         //设置串口 1 数据接收超时时间。
#define  TimeOutSet2     5         //设置串口 2 数据接收超时时间。
#define  TimeOutSet3     5         //设置串口 3 数据接收超时时间。
#define  TimeOutSet4     5         //设置串口 4 数据接收超时时间。
```

TimeOutSet 毫秒超时没收到新的数据说明一段数据接收完成。

UART 初始化函数

函数名	u8 UART_Configuration(u8 UARTx, COMx_InitDefine *COMx)
功能描述	UART 初始化程序
参数 1	UARTx: UART 设置通道，取值 UART1, UART2, UART3, UART4
参数 2	COMx: 结构参数
返回	无

COMx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   UART_Mode;
    u8   UART_BRT_Use;
    u32  UART_BaudRate;
    u8   Morecommunicate;
    u8   UART_RxEnable;
    u8   BaudRateDouble;
} COMx_InitDefine;
```

UART_Mode: 模式设置

参数	功能描述
UART_ShiftRight	串口工作于同步输出方式，仅用于 UART1
UART_8bit_BRTx	串口工作于 8 位数据，可变波特率
UART_9bit	串口工作于 9 位数据，固定波特率
UART_9bit_BRTx	串口工作于 9 位数据，可变波特率

UART_BRT_Use: 波特率发生器设置

参数	功能描述
BRT_Timer1	使用 Timer1 作为波特率发生器，适用于 UART1
BRT_Timer2	使用 Timer2 作为波特率发生器，适用于 UART1，UART2，UART3，UART4
BRT_Timer3	使用 Timer3 作为波特率发生器，适用于 UART3
BRT_Timer4	使用 Timer4 作为波特率发生器，适用于 UART4

UART_BaudRate: 波特率设置，一般设为 110 ~ 115200。

Morecommunicate: 多机通讯设置

参数	功能描述
ENABLE	使能多机通讯
DISABLE	禁止多机通讯

UART_RxEnable: 允许接收设置

参数	功能描述
ENABLE	使能接收
DISABLE	禁止接收

BaudRateDouble: 波特率加倍设置(仅用于 UART1)

参数	功能描述
ENABLE	使能波特率加倍
DISABLE	禁止波特率加倍

UART 发送字节函数

函数名	void TX1_write2buff(u8 dat) void TX2_write2buff(u8 dat) void TX3_write2buff(u8 dat) void TX4_write2buff(u8 dat)
功能描述	UART 发送一个字节数据
参数	dat: 待发送数据
返回	无

UART 发送字符串函数

函数名	void PrintString1(u8 *puts) void PrintString2(u8 *puts) void PrintString3(u8 *puts) void PrintString4(u8 *puts)
功能描述	UART 发送一串数据，遇到停止符 0 结束
参数	*puts: 待发送数据缓冲区指针
返回	无

4.10 STC8G_H_SPI

宏定义

```
#define SPI_BUF_LENTH    128        //设置 SPI 数据缓冲区大小。
```

SPI 初始化函数

函数名	void SPI_Init(SPI_InitTypeDef *SPIx)

功能描述	SPI 初始化程序
参数	SPIx: 结构参数
返回	无

COMx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8  SPI_Enable;
    u8  SPI_SSIG;
    u8  SPI_FirstBit;
    u8  SPI_Mode;
    u8  SPI_CPOL;
    u8  SPI_CPHA;
    u8  SPI_Speed;
} SPI_InitTypeDef;
```

SPI_Enable: 功能使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 SPI 功能
DISABLE	禁用 SPI 功能

SPI_SSIG: 片选位设置

参数	功能描述
ENABLE	忽略 SS 引脚功能，使用 MSTR 确定器件是主机还是从机
DISABLE	SS 引脚确定器件是主机还是从机

SPI_FirstBit: 数据发送/接收顺序设置

参数	功能描述
SPI_MSB	先发送/接收数据的高位（MSB）
SPI_LSB	先发送/接收数据的低位（LSB）

SPI_Mode: 主从模式设置

参数	功能描述
SPI_Mode_Master	设置为主机模式
SPI_Mode_Slave	设置为从机模式

SPI_CPOL: SPI 时钟极性设置

参数	功能描述
SPI_CPOL_Low	SCLK 空闲时为低电平
SPI_CPOL_High	SCLK 空闲时为高电平

SPI_CPHA: SPI 时钟相位设置

参数	功能描述

SPI_CPHA_1Edge	数据在 SCLK 的后时钟沿驱动，前时钟沿采样（必须 SSIG=0）
SPI_CPHA_2Edge	数据在 SCLK 的前时钟沿驱动，后时钟沿采样

SPI_Speed: SPI 时钟频率设置

参数	功能描述
SPI_Speed_4	SCLK 频率=SYSclk/4
SPI_Speed_16	SCLK 频率=SYSclk/16
SPI_Speed_64	SCLK 频率=SYSclk/64
SPI_Speed_128	SCLK 频率=SYSclk/128

SPI 模式设置

函数名	void SPI_SetMode(u8 mode)
功能描述	SPI 设置主从模式函数
参数	mode: 指定模式，取值 SPI_Mode_Master 或 SPI_Mode_Slave
返回	无

SPI 发送一个字节数据

函数名	void SPI_WriteByte(u8 dat)
功能描述	SPI 发送一个字节数据函数
参数	dat: 要发送的数据
返回	无

4.11 STC8G_H_Soft_I2C

宏定义

```
#define SLAW    0x5A       //设置模拟 I2C 设备写地址
#define SLAR    0x5B       //设置模拟 I2C 设备读地址

sbit    SDA = P0^1;        //定义模拟 I2C 的 SDA 脚
sbit    SCL = P0^0;        //定义模拟 I2C 的 SCL 脚
```

软件模拟 I2C 发送一串数据

函数名	void SI2C_WriteNbyte(u8 addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	软件模拟 I2C 发送一串数据函数
参数 1	addr: 指定地址
参数 2	*p: 发送数据存储位置
参数 3	number: 发送数据个数
返回	无

软件模拟 I2C 读取一串数据

函数名	void SI2C_ReadNbyte(u8 addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	软件模拟 I2C 读取一串数据函数

参数 1	addr: 指定地址
参数 2	*p: 读取数据存储位置
参数 3	number: 读取数据个数
返回	无

4.12 STC8G_H_Soft_UART

宏定义

```
sbit    P_TXD = P3^1;    //定义模拟串口发送端,可以是任意 IO
```

软件模拟 UART 发送一个字节数据

函数名	void TxSend(u8 dat)
功能描述	模拟串口发送程序，可作为测试监控用。固定串口参数: 9600,8,n,1。为避免中断影响，发送时关闭总中断。
参数	dat: 待发送的字节
返回	无

软件模拟 UART 发送一串数据

函数名	void PrintString(unsigned char code *puts)
功能描述	模拟串口发送一串字符串
参数	*puts: 要发送的字符指针
返回	无

4.13 STC8G_H_WDT

看门狗初始化

函数名	void WDT_Inilize(WDT_InitTypeDef *WDT)
功能描述	看门狗初始化程序
参数	WDT: 结构参数
返回	无

WDT: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   WDT_Enable;
    u8   WDT_IDLE_Mode;
    u8   WDT_PS;
} WDT_InitTypeDef;
```

WDT_Enable: 看门狗使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能看门狗
DISABLE	禁止看门狗

WDT_IDLE_Mode: IDLE 模式停止计数设置

参数	功能描述
WDT_IDLE_STOP	IDLE 模式停止计数
WDT_IDLE_RUN	IDLE 模式继续计数

WDT_PS: 看门狗定时器时钟分频系数

参数	功能描述
WDT_SCALE_2	系统时钟 2 分频
WDT_SCALE_4	系统时钟 4 分频
WDT_SCALE_8	系统时钟 8 分频
WDT_SCALE_16	系统时钟 16 分频
WDT_SCALE_32	系统时钟 32 分频
WDT_SCALE_64	系统时钟 64 分频
WDT_SCALE_128	系统时钟 128 分频
WDT_SCALE_256	系统时钟 256 分频

清看门狗

函数名	void WDT_Clear (void)
功能描述	看门狗喂狗程序
参数	无
返回	无

4.14 STC8G_PCA

PCA 初始化

函数名	void PCA_Init(u8 PCA_id, PCA_InitTypeDef *PCAx)
功能描述	PCA 初始化程序
参数 1	PCA_id: PCA 序号，取值 PCA0,PCA1,PCA2,PCA_Counter
参数 2	PCAx: 结构参数
返回	无

PCAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   PCA_Clock;
    u8   PCA_PWM_Wide;
    u16  PCA_Value;
    u8   PCA_RUN;
```

} PCA_InitTypeDef;

PCA_Clock: PCA 输入时钟源设置

参数	功能描述
PCA_Clock_12T	系统时钟/12
PCA_Clock_2T	系统时钟/2
PCA_Clock_Timer0_OF	定时器 0 的溢出脉冲
PCA_Clock_ECI	ECI 脚的外部输入时钟
PCA_Clock_1T	系统时钟
PCA_Clock_4T	系统时钟/4
PCA_Clock_6T	系统时钟/6
PCA_Clock_8T	系统时钟/8

PCA_PWM_Wide: PCA 模块的 PWM 位数设置

参数	功能描述
PCA_PWM_8bit	8 位 PWM
PCA_PWM_7bit	7 位 PWM
PCA_PWM_6bit	6 位 PWM
PCA_PWM_10bit	10 位 PWM

PCA_Value: PCA 模块的 PWM 重载值/比较值。

PCA_RUN: PCA 计数器使能设置

参数	功能描述
ENABLE	启动 PCA 计数
DISABLE	停止 PCA 计数

更新 PWM 值

函数名	void UpdatePcaPwm(u8 PCA_id, u16 pwm_value)
功能描述	更新 PCA 模块的 PWM 值
参数 1	PCA_id: PCA 序号，取值 PCA0,PCA1,PCA2,PCA_Counter
参数 2	pwm_value: 这个值是输出低电平的时间
返回	无

4.15 STC8G_PWM15bit

15 位增强型 PWM 初始化

函数名	u8 PWM15_Init(u8 PWM_id, PWM15_InitTypeDef *PWMx)
功能描述	15 位增强型 PWM 初始化程序
参数 1	PWM_id: PWM 组号，取值 PWM0,PWM1,PWM2,PWM3,PWM4,PWM5
参数 2	PWMx: 结构参数
返回	无

PWMx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   PWM_Enable;
    u8   PWM_Counter;
    u8   PWM_CInt;
    u8   PWM_Clock_Sel;
    u8   PWM_Clock_PS;
    u16  PWM_Period;
} PWM15_InitTypeDef;
```

PWM_Enable: PWM 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 PWM
DISABLE	关闭 PWM

PWM_Counter: PWM 计数器使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 PWM 计数器
DISABLE	关闭 PWM 计数器

PWM_CInt: PWM 计数器归零中断使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 PWM 计数器归零中断
DISABLE	关闭 PWM 计数器归零中断

PWM_Clock_Sel: PWM 时钟源选择设置

参数	功能描述
PWMn_CLK_SYS	时钟源为系统时钟分频后的时钟
PWMn_CLK_TM2	时钟源为定时器 2 的溢出脉冲

PWM_Clock_PS: 系统时钟分频参数，取值 0~15，PWM 输入时钟源频率=SYSclk/(x+1)。

PWM_Period: PWM 周期，取值 0~0x7fff。

PWM 通道控制寄存器设置

函数名	u8 PWMChannelCtrl(u8 PWM_id, u8 pwm_eno, u8 pwm_ini, u8 pwm_eni, u8 pwm_ent2i, u8 pwm_ent1i)
功能描述	PWM 通道控制寄存器设置
参数 1	PWM_id: PWM 通道序号. 取值 0~57
参数 2	pwm_eno: pwm 输出使能, 0 设为 GPIO, 1 设为 PWM 输出
参数 3	pwm_ini: pwm 输出端的初始电平, 0 为低电平, 1 为高电平
参数 4	pwm_eni: pwm 通道中断使能控制, 0 为关闭 PWM 中断, 1 为使能 PWM 中断

参数 5	pwm_ent2i: pwm 通道第二个触发点中断使能控制, 0 为关闭 PWM 第二个触发点中断, 1 为使能 PWM 第二个触发点中断
参数 6	pwm_ent1i: pwm 通道第一个触发点中断使能控制, 0 为关闭 PWM 第一个触发点中断, 1 为使能 PWM 第一个触发点中断
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

PWM 占空比设置

函数名	u8 PWM15Duty(u8 PWM_id, u16 dutyL, u16 dutyH)
功能描述	PWM 占空比设置
参数 1	PWM_id: PWM 通道序号. 取值 0~57
参数 2	dutyL: pwm 输出低电平位置, 取值 0~0x7fff
参数 3	dutyH: pwm 输出高电平位置, 取值 0~0x7fff
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

PWM 通道控制

函数名	u8 PWMLevelSet(u8 PWM_id, u8 pwm_hldl, u8 pwm_hldh)
功能描述	PWM 通道控制寄存器设置
参数 1	PWM_id: PWM 通道序号. 取值 0~57
参数 2	pwm_hldl: pwm 强制输出低电平控制位, 0 正常输出, 1 强制输出低电平
参数 3	pwm_hldh: pwm 强制输出高电平控制位, 0 正常输出, 1 强制输出高电平
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

4.16 STC8H_PWM

PWM 初始化

函数名	u8 PWM_Configuration(u8 PWM, PWMx_InitDefine *PWMx)
功能描述	16 位高级 PWM 初始化程序
参数 1	PWM: PWM 通道, 取值 PWM1~PWM8,PWMA,PWMB
参数 2	PWMx: 结构参数
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

PWMx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8   PWM_Mode;
    u16  PWM_Period;
    u16  PWM_Duty;
    u8   PWM_DeadTime;
    u8   PWM_EnoSelect;
    u8   PWM_CEN_Enable;
    u8   PWM_MainOutEnable;
} PWMx_InitDefine;
```

PWM_Mode: PWM 模式设置

参数	功能描述
CCMRn_FREEZE	冻结
CCMRn_MATCH_VALID	匹配时设置通道 n 的输出为有效电平
CCMRn_MATCH_INVALID	匹配时设置通道 n 的输出为无效电平
CCMRn_ROLLOVER	翻转
CCMRn_FORCE_INVALID	强制为无效电平
CCMRn_FORCE_VALID	强制为有效电平
CCMRn_PWM_MODE1	PWM 模式 1
CCMRn_PWM_MODE2	PWM 模式 2

PWM_Period: 周期时间，取值 0~65535。

PWM_Duty: 占空比时间，取值 0~ PWM_Period。

PWM_DeadTime: 死区发生器设置，取值 0~ 255。

PWM_EnoSelect: PWM 输出通道选择

参数		功能描述
PWMA	ENO1P	选择 PWM1P 输出
	ENO1N	选择 PWM1N 输出
	ENO2P	选择 PWM2P 输出
	ENO2N	选择 PWM2N 输出
	ENO3P	选择 PWM3P 输出
	ENO3N	选择 PWM3N 输出
	ENO4P	选择 PWM4P 输出
	ENO4N	选择 PWM4N 输出
PWMB	ENO5P	选择 PWM5P 输出
	ENO6P	选择 PWM6P 输出
	ENO7P	选择 PWM7P 输出
	ENO8P	选择 PWM8P 输出

以上参数同组可以使用或运算，比如：

```
PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect    = ENO1P | ENO1N;
```

PWM_CEN_Enable: PWM 计数器使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能计数器
DISABLE	禁止计数器

PWM_MainOutEnable: PWM 主输出使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能主输出

DISABLE	禁止主输出

更新 PWM 值

函数名	void UpdatePwm(u8 PWM, PWMx_Duty *PWMx)
功能描述	更新 PWM 占空比值
参数 1	PWM: PWM 通道，取值 PWM1~PWM8,PWMA,PWMB
参数 2	PWMx: 结构参数
返回	无

PWMx_Duty: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u16 PWM1_Duty;          //PWM1 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM2_Duty;          //PWM2 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM3_Duty;          //PWM3 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM4_Duty;          //PWM4 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM5_Duty;          //PWM5 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM6_Duty;          //PWM6 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM7_Duty;          //PWM7 占空比时间, 0~Period
    u16 PWM8_Duty;          //PWM8 占空比时间, 0~Period
} PWMx_Duty;
```

4.17 STC8G_H_NVIC

宏定义

```
#define  FALLING_EDGE       1       //产生下降沿中断
#define  RISING_EDGE        2       //产生上升沿中断
```

State: 中断使能状态

参数	功能描述
ENABLE	使能中断
DISABLE	禁止中断

Priority: 中断优先级

参数	功能描述
Polity_0	中断优先级为 0 级（最低级）
Polity_1	中断优先级为 1 级（较低级）
Polity_2	中断优先级为 2 级（较高级）
Polity_3	中断优先级为 3 级（最高级）

Timer0 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_Timer0_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	Timer0 嵌套向量中断控制器初始化

参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

Timer1 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_Timer1_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	Timer1 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

Timer2 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_Timer2_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	Timer2 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

Timer3 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_Timer3_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	Timer3 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

Timer4 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_Timer4_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	Timer4 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INT0 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_INT0_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	INT0 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INT1 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_INT1_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	INT1 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE

参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INT2 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_INT2_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	INT2 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INT3 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_INT3_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	INT3 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

INT4 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_INT4_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	INT4 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

ADC 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_ADC_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	ADC 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

CMP 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_CMP_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	比较器嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, RISING_EDGE/FALLING_EDGE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

State: 中断使能状态

参数	功能描述
DISABLE	禁止中断
RISING_EDGE	使能上升沿中断
FALLING_EDGE	使能下降沿中断

I2C 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_I2C_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	I2C 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, I2C_Mode_Master: ENABLE/DISABLE I2C_Mode_Slave: I2C_ESTAI/I2C_ERXI/I2C_ETXI/I2C_ESTOI/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

State: 中断使能状态

参数		功能描述
主机模式	ENABLE	使能中断
	DISABLE	禁止中断
从机模式	I2C_ESTAI	从机接收 START 信号中断
	I2C_ERXI	从机接收 1 字节数据中断
	I2C_ETXI	从机发送 1 字节数据中断
	I2C_ESTOI	从机接收 STOP 信号中断
	DISABLE	禁止中断

UART1 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_UART1_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	UART1 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

UART2 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_UART2_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	UART2 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

UART3 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_UART3_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	UART3 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State: 中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

UART4 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_UART4_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	UART4 嵌套向量中断控制器初始化

参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

SPI 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_SPI_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	SPI 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	State:　中断使能状态, ENABLE/DISABLE
参数 2	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

PWM 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_PWM_Init(u8 Channel, u8 State, u8 Priority)
功能描述	PWM 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	Channel:　通道, PWM1/PWM2/PWM3/PWM4/PWM5/PWM6/PWM7/PWM8
参数 2	State:　中断使能状态, PWM_BIE/PWM_TIE/PWM_COMIE/PWM_CC8IE ~ PWM_CC1IE/PWM_UIE/DISABLE
参数 3	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

State: 中断使能状态

参数	功能描述
DISABLE	禁止中断
PWM_BIE	允许刹车中断
PWM_TIE	允许触发中断
PWM_COMIE	允许 COM 中断
PWM_CC1IE ~PWM_CC8IE	允许捕获/比较 1~8 中断
PWM_UIE	允许更新中断

PCA 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_PCA_Init(u8 Channel, u8 State, u8 Priority)
功能描述	PCA 嵌套向量中断控制器初始化
参数 1	Channel:　通道, PCA0/PCA1/PCA2/PCA_Counter
参数 2	State:　中断使能状态, PCA_ECOM/PCA_CCAPP/PCA_CCAPN/PCA_MAT/ PCA_TOG/PCA_PWM/PCA_ECCF/DISABLE
参数 3	Priority: 中断优先级, Polity_0,Polity_1,Polity_2,Polity_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

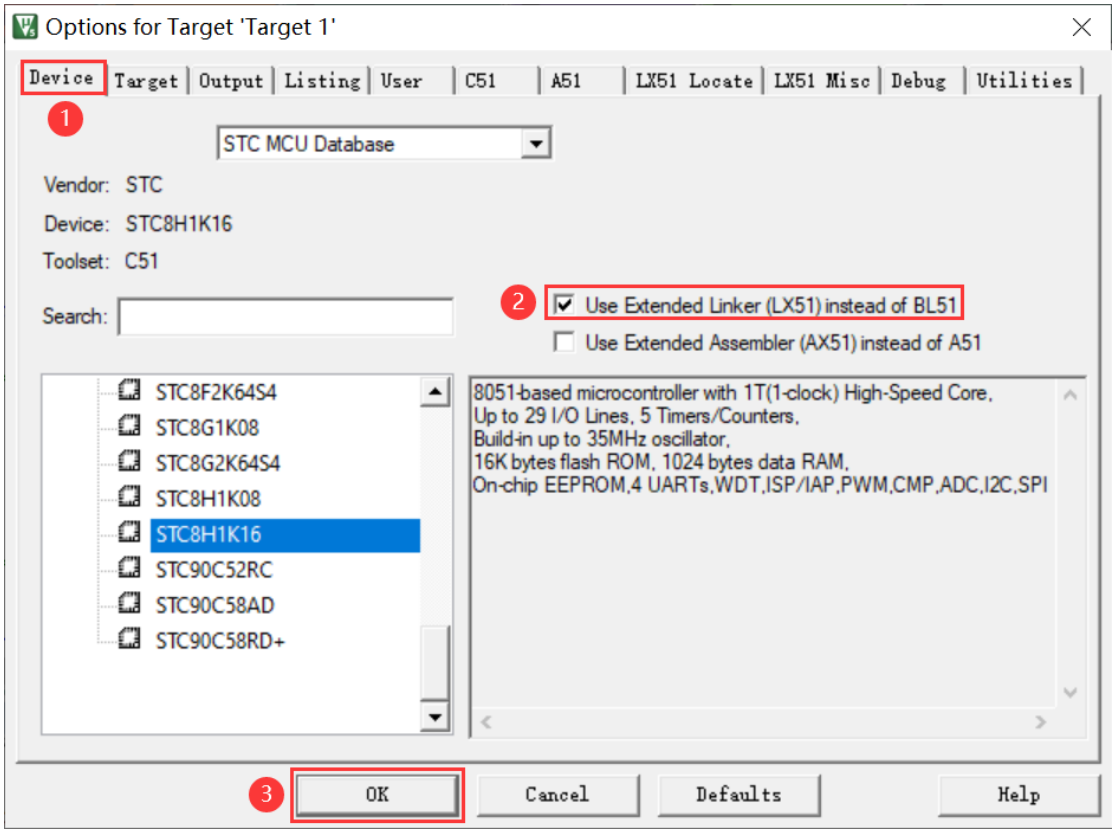
State: 中断使能状态

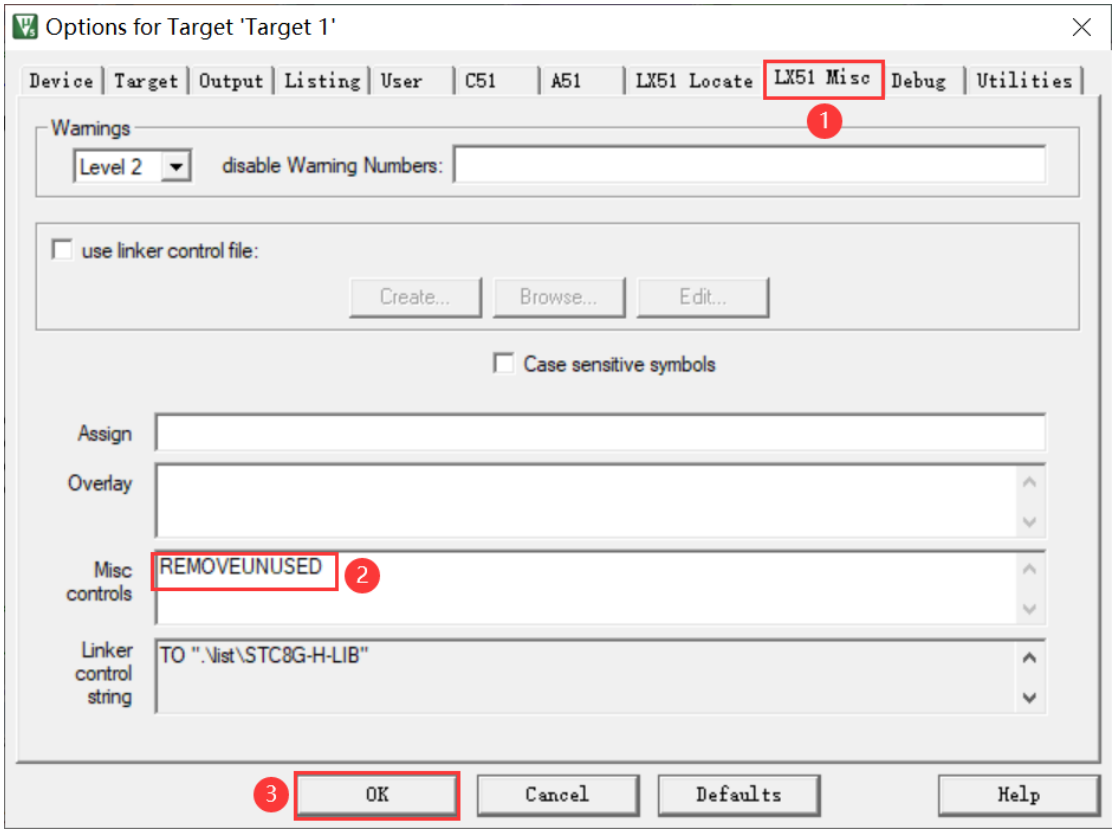
参数	功能描述
DISABLE	禁止中断
PCA_ECOM	允许 PCA 模块的比较功能
PCA_CCAPP	允许 PCA 模块进行上升沿捕获

PCA_CCAPN	允许 PCA 模块进行下降沿捕获
PCA_MAT	允许 PCA 模块的匹配功能
PCA_TOG	允许 PCA 模块的高速脉冲输出功能
PCA_PWM	允许 PCA 模块的脉宽调制输出功能
PCA_ECCF	允许 PCA 模块的匹配/捕获中断

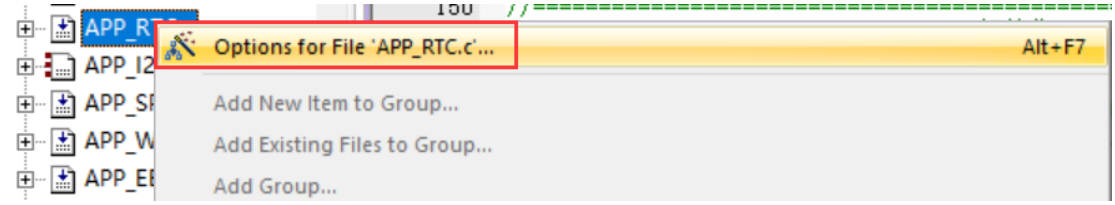
5. 平台配置

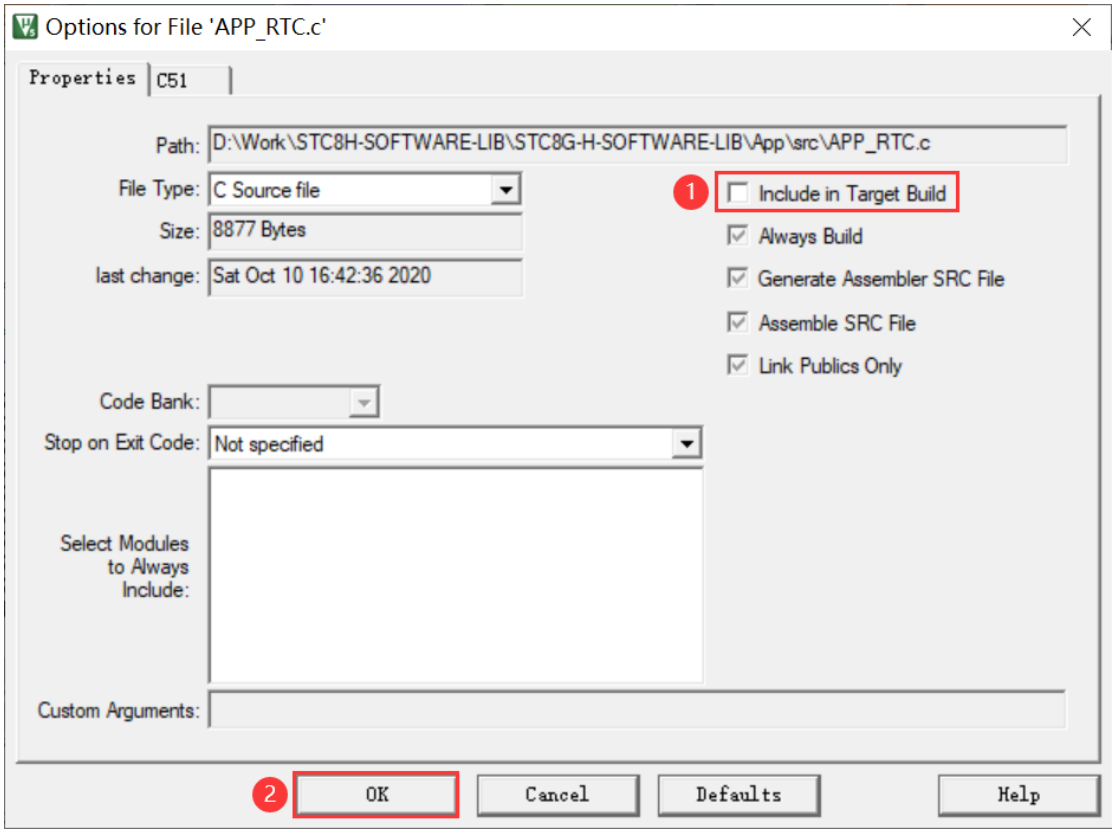
Keil 使用 LX51 替代 BL51，勾选后 BL51 选项卡就变成 LX51，在 LX51 Misc 选项卡 Misc controls 输入框里面添加参数 REMOVEUNUSED（不区分大小写），编译时将不会包含未调用的函数。





此外，还可以手动将一些没用到的文件设置为不参与编译，进一步降低资源消耗：




Options for File 'APP_RTC.c'
Properties
C51
Path:
D:\Work\STC8H-SOFTWARE-LIB\STC8G-H-SOFTWARE-LIB\App\src\APP_RTC.c
File Type:
C Source file
Size:
8877 Bytes
last change:
Sat Oct 10 16:42:36 2020
1
Include in Target Build
Always Build
Generate Assembler SRC File
Assemble SRC File
Link Publics Only
Code Bank:
Stop on Exit Code:
Not specified
Select Modules to Always Include:
Custom Arguments:
2
OK
Cancel
Defaults
Help