STC32G 系列单片机
技术参考手册

STC32 系列是 32 位 8051
也是优秀的 16 位机
更是兼容 8 位机的最强悍的 1 位机

STCMCU

- 10 个 32 位累加器
- 16 个 16 位累加器
- 16 个 8 位累加器
- 32 位加减指令
- 16 位乘除指令
- 32 位乘除运算（MDU32）
- 32 位算术比较指令
- 所有的 SFR（80H~FFH）均支持位寻址
- ebdata（20H~7FH）全部支持位寻址
- 单时钟 32/16/8 位数据读写（edata）
- 单时钟端口读写
- 堆栈理论深度可达 64K（实际取决于 edata）
- FreeRTOS for STC32G12K128：STC 官方移植的高效稳定版已发布
- 编译器：KEIL C251 编译器

技术支持网站：www.STCAI.com
官方技术论坛：www.STCAIMCU.com
资料更新日期：**2023/7/31**

目录

1 单片机基础概述 1
1.1 数制与编码 1
1.1.1 数制转换 1
1.1.2 原码、反码及补码 5
1.1.3 常用编码 5
1.2 几种常用的逻辑运算及其图形符号 6
1.3 STC32G 单片机性能概述 9
1.4 STC32G 单片机产品线 10
2 特性、价格及管脚 11
2.1 STC32G12K128-LQFP/QFN-64/48/32、TSSOP20 11
2.1.1 特性及价格 11
2.1.2 STC32G12K128 系列内部结构图 14
2.1.3 管脚图，最小系统 15
2.1.4 管脚说明 19
2.2 STC32G8K64-LQFP48/LQFP32/PDIP40、TSSOP20 27
2.2.1 特性及价格 27
2.2.2 管脚图，最小系统 30
2.2.3 管脚说明 33
2.3 STC32F12K60-LQFP48/LQFP32/PDIP40 40
2.3.1 特性及价格 40
2.3.2 管脚图，最小系统 43
2.3.3 管脚说明 46
3 功能脚切换 54
3.1 功能脚切换相关寄存器 54
3.1.1 外设端口切换控制寄存器 1（P_SW1） 54
3.1.2 外设端口切换控制寄存器 2（P_SW2） 55
3.1.3 外设端口切换控制寄存器 3（P_SW3） 55
3.1.4 时钟选择寄存器（MCLKOCR） 56
3.1.5 T3/T4 选择寄存器（T3T4PIN） 56
3.1.6 高级 PWM 选择寄存器（PWMn_PS） 57
3.1.7 高级 PWM 功能脚选择寄存器（PWMx_ETRPS） 58
3.2 范例程序 59
3.2.1 串口 1 切换 59
3.2.2 串口 2 切换 59
3.2.3 串口 3 切换 60
3.2.4 串口 4 切换 60
3.2.5 SPI 切换 61
3.2.6 I2C 切换 62
3.2.7 比较器输出切换 62
3.2.8 主时钟输出切换 63

4 封装尺寸图 65
4.1 TSSOP20 封装尺寸图 65
4.2 QFN20 封装尺寸图（3mm*3mm） 66
4.3 LQFP32 封装尺寸图（9mm*9mm） 67
4.4 QFN32 封装尺寸图（4mm*4mm） 68
4.5 LQFP48 封装尺寸图（9mm*9mm） 69
4.6 QFN48 封装尺寸图（6mm*6mm） 70
4.7 LQFP64 封装尺寸图（12mm*12mm） 71
4.8 QFN64 封装尺寸图（8mm*8mm） 72
4.9 STC32G 系列单片机命名规则 73
5 编译、仿真开发环境的建立与 ISP 下载 74
5.1 安装 Keil 74
5.1.1 安装 C251 编译环境 74
5.1.2 如何同时安装 Keil 的 C51、C251 和 MDK 77
5.2 添加型号和头文件到 Keil 78
5.3 新建与设置超 64K 程序代码的项目（Source 模式） 80
5.3.1 设置项目路径和项目名称 80
5.3.2 选择目标单片机型号（STC32G12K128） 81
5.3.3 添加源代码文件到项目 82
5.3.4 设置项目 1（“CPU Mode”选择 Source 模式） 83
5.3.5 设置项目 2（“Memory Model”选择 XSmall 模式） 84
5.3.6 设置项目 3（“Code Rom Size”选择 Large 或者 Huge 模式） 87
5.3.7 设置项目 4（超 64K 代码的相关设置） 88
5.3.8 设置项目 5（HEX 文件格式设置） 89
5.4 Keil 中基于 STC32G 系列的汇编代码编写 90
5.4.1 代码大小在 64K 以内的汇编程序编写方法 90
5.4.2 代码大小超过 64K 的汇编程序编写方法 91
5.5 STC8H 系列项目转为 STC32G 系列 93
5.6 STC32G 系列项目转为 STC8H 系列 95
5.7 Keil 软件中获取帮助的简单方法 97
5.8 在 Keil 中建立多文件项目的方法 100
5.9 关于中断号大于 31 在 Keil 中编译出错的处理 104
5.9.1 使用网上流行的中断号拓展工具 104
5.9.2 使用保留中断号进行中转 106
5.10 程序超 64K 时如何设置保留 EEPROM 空间 116
5.11 使用 STC-USB Link1D 仿真 STC32G 系列步骤 118
5.12 STC-USB Link1D 工具使用注意事项 129
5.12.1 工具接口说明 129
5.12.2 STC-USB Link1D 实际应用 130
5.12.3 工具正确识别 132
5.12.4 工具固件自动升级 133
5.12.5 进入更新固件的方法 133
5.12.6 STC-USB Link1D 驱动安装步骤 134
5.13 ISP 下载相关硬件选项的说明 140

5.14 用户程序复位到系统区进行 USB 模式 ISP 下载的方法（不停电）.....141
5.15 ISP 下载流程及典型应用线路图.....144
5.15.1 ISP 下载流程图.....144
5.15.2 使用 STC-USB Link1D 工具下载，支持在线和脱机下载.....145
5.15.3 硬件 USB 直接 ISP 下载（5V 系统）.....147
5.15.4 硬件 USB 直接 ISP 下载（3.3V 系统）.....149
5.15.5 使用一箭双雕之 USB 转串口工具下载.....150
5.15.6 使用 USB 转双串口/TTL 下载（有外部晶振）.....152
5.15.7 使用 USB 转双串口/TTL 下载（无外部晶振）.....153
5.15.8 使用 USB 转双串口/TTL 下载（自动停电/上电）.....155
5.15.9 使用 USB 转双串口/RS485 下载（5.0V）.....156
5.15.10 使用 USB 转双串口/RS485 下载（3.3V）.....156
5.15.11 使用 USB 转双串口/RS232 下载（5.0V）.....158
5.15.12 使用 USB 转双串口/RS232 下载（3.3V）.....158
5.15.13 使用 U8-Mini 工具下载，支持 ISP 在线和脱机下载.....159
5.15.14 使用 U8W 工具下载，支持 ISP 在线和脱机下载.....161
5.15.15 U8W 直通模式，可用于仿真、串口通信.....163
5.15.16 使用 PL2303-GL 下载.....164
5.16 STC-ISP 下载软件高级应用.....165
5.16.1 发布项目程序.....165
5.16.2 程序加密后传输（防烧录时串口分析出程序）.....169
5.16.3 发布项目程序+程序加密后传输结合使用.....173
5.16.4 用户自定义下载（实现不停电下载）.....175
6 时钟管理.....179
6.1 系统时钟控制.....179
6.2 相关寄存器.....180
6.2.1 USB 时钟控制寄存器（USBCLK）.....180
6.2.2 系统时钟选择寄存器（CLKSEL）.....182
6.2.3 时钟分频寄存器（CLKDIV）.....182
6.2.4 内部高速高精度 IRC 控制寄存器（HIRCCR）.....182
6.2.5 外部振荡器控制寄存器（XOSCCR）.....183
6.2.6 内部低速 IRC 控制寄存器（IRC32KCR）.....184
6.2.7 主时钟输出控制寄存器（MCLKOCR）.....185
6.2.8 高速振荡器稳定时间控制寄存器（IRCDB）.....185
6.2.9 内部 48MHz 高速 IRC 控制寄存器（IRC48MCR）.....185
6.2.10 外部 32K 振荡器控制寄存器（X32KCR）.....186
6.2.11 高速时钟分频寄存器（HSCLKDIV）.....186
6.3 STC32G 系列内部 IRC 频率调整.....187
6.3.1 IRC 频段选择寄存器（IRCBAND）.....187
6.3.2 内部 IRC 频率调整寄存器（IRTRIM）.....187
6.3.3 内部 IRC 频率微调寄存器（LIRTRIM）.....188
6.3.4 时钟分频寄存器（CLKDIV）.....188
6.4 外部晶振及外部时钟电路.....189
6.4.1 外部晶振输入电路.....189

6.4.2 外部时钟输入电路（P1.6 为高阻输入模式，可当输入口使用）.....189
6.5 范例程序.....190
6.5.1 选择内部高速 IRC（HIRC）作为系统时钟源.....190
6.5.2 选择内部 IRC（IRC32K）作为系统时钟源.....190
6.5.3 选择内部 48M 的 IRC（IRC48M）作为系统时钟源.....191
6.5.4 选择外部高速晶振（XOSC）作为系统时钟源.....192
6.5.5 选择外部低速晶振（X32K）作为系统时钟源.....192
6.5.6 选择内部 PLL 作为系统时钟源.....193
6.5.7 选择主时钟（MCLK）作为高速外设时钟源.....194
6.5.8 选择内部 PLL 时钟作为高速外设时钟源.....195
6.5.9 选择系统时钟（SYSCLK）作为 USB 时钟源.....195
6.5.10 选择内部 PLL 时钟作为 USB 时钟源.....196
6.5.11 选择内部 USB 专用 48M 的 IRC 作为 USB 时钟源.....197
6.5.12 主时钟分频输出.....198
7 自动频率校准，自动追频（CRE）.....199
7.1 相关寄存器.....199
7.1.1 CRE 控制寄存器（CRECR）.....199
7.1.2 CRE 校准计数值寄存器（CRECNT）.....200
7.1.3 CRE 校准误差值寄存器（CRERES）.....200
7.2 范例程序.....201
7.2.1 自动校准内部高速 IRC（HIRC）.....201
8 复位、看门狗、掉电唤醒专用定时器与电源管理.....203
8.1 系统复位.....203
8.1.1 看门狗控制寄存器（WDT_CONTR）.....203
8.1.2 IAP 控制寄存器（IAP_CONTR）.....204
8.1.3 复位配置寄存器（RSTCFG）.....204
8.1.4 复位标志寄存器（RSTFLAG）.....205
8.1.5 复位控制寄存器（RSTCRx）.....206
8.1.6 低电平上电复位参考电路（一般不需要）.....207
8.1.7 低电平按键复位参考电路.....207
8.1.8 传统 8051 高电平上电复位参考电路.....208
8.2 系统电源管理.....209
8.2.1 电源控制寄存器（PCON）.....209
8.3 掉电唤醒定时器.....210
8.3.1 掉电唤醒定时器计数寄存器（WKTCL，WKTCH）.....210
8.4 范例程序.....212
8.4.1 看门狗定时器应用.....212
8.4.2 软复位实现自定义下载.....212
8.4.3 低压检测.....213
8.4.4 省电模式.....214
8.4.5 使用 INT0/INT1/INT2/INT3/INT4 管脚中断唤醒省电模式.....215
8.4.6 使用 T0/T1/T2/T3/T4 管脚中断唤醒省电模式.....216
8.4.7 使用 RxD/RxD2/RxD3/RxD4 管脚中断唤醒省电模式.....218
8.4.8 使用 I2C 的 SDA 脚唤醒 MCU 省电模式.....220

8.4.9 使用掉电唤醒定时器唤醒省电模式 221
8.4.10 LVD 中断唤醒省电模式，建议配合使用掉电唤醒定时器 221
8.4.11 比较器中断唤醒省电模式，建议配合使用掉电唤醒定时器 223
8.4.12 使用 LVD 功能检测工作电压（电池电压） 224
9 存储器（32 位访问，16 位访问，8 位访问） 227
9.1 程序存储器 228
9.1.1 程序读取等待控制寄存器（WTST） 229
9.2 数据存储器（32 位访问，16 位访问，8 位访问） 230
9.2.1 Keil 选项 Memory Model 设置 231
9.2.2 内部 edata-RAM（C 语言声明关键字为 edata） 233
9.2.3 程序状态寄存器（PSW） 234
9.2.4 程序状态寄存器 1（PSW1） 234
9.2.5 内部 xdata-RAM（C 语言声明关键字为 xdata） 235
9.2.6 辅助寄存器（AUXR） 236
9.2.7 片外用户自己扩展的外部 XRAM/xdata 236
9.2.8 片外用户扩展 RAM 的总线速度控制寄存器（BUS_SPEED） 236
9.2.9 片内 MCU 扩展 RAM 数据总线时钟控制寄存器（CKCON） 238
9.2.10 片外扩展 RAM 地址总线扩展寄存器（MXAX） 238
9.2.11 程序存储器高速缓存控制寄存器（ICHECR） 239
9.2.12 STC32G 系列单片机中可位寻址的数据存储器 241
9.2.13 扩展 SFR 使能寄存器 EAXFR 的使用说明 243
9.3 只读特殊功能寄存器中存储的唯一 ID 号和重要参数（CHIPID） 244
9.3.1 CHIP 之全球唯一 ID 号解读 246
9.3.2 CHIP 之内部参考信号源解读 246
9.3.3 CHIP 之内部 32K 的 IRC 振荡频率解读 246
9.3.4 CHIP 之高精度 IRC 参数解读 248
9.3.5 CHIP 之测试时间参数解读 249
9.3.6 CHIP 之芯片封装形式编号解读 249
9.4 范例程序 250
9.4.1 读取内部 1.19V 参考信号源值（BGV） 250
9.4.2 读取全球唯一 ID 号 251
9.4.3 读取 32K 掉电唤醒定时器的频率 252
9.4.4 用户自定义内部 IRC 频率 254
9.4.5 读写片外扩展 RAM 256
10 特殊功能寄存器（SFR、XFR） 258
10.1 STC32G12K128 系列 258
10.2 STC32G8K64 系列 260
10.3 STC32F12K60 系列 262
10.4 特殊功能寄存器列表（SFR：0x80-0xFF） 264
10.5 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFE00-0x7EFEFF） 267
10.6 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFD00-0x7EFDFF） 272
10.7 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFB00-0x7EFBFF） 275
10.8 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFA00-0x7EFAFF） 275
11 I/O 口 280

11.1 I/O 口相关寄存器.....280
11.1.1 端口数据寄存器（Px）.....283
11.1.2 端口模式配置寄存器（PxM0，PxM1）.....283
11.1.3 端口上拉电阻控制寄存器（PxPU）.....284
11.1.4 端口施密特触发控制寄存器（PxNCS）.....284
11.1.5 端口电平转换速度控制寄存器（PxSR）.....284
11.1.6 端口驱动电流控制寄存器（PxDR）.....285
11.1.7 端口数字信号输入使能控制寄存器（PxIE）.....285
11.1.8 端口下拉电阻控制寄存器（PxPD）.....285
11.2 配置 I/O 口.....287
11.3 I/O 的结构图.....288
11.3.1 准双向口（弱上拉）.....288
11.3.2 推挽输出.....288
11.3.3 高阻输入.....289
11.3.4 开漏输出.....289
11.3.5 新增 4.1K 上拉电阻和 10K 下拉电阻.....290
11.3.6 如何设置 I/O 口对外输出速度.....291
11.3.7 如何设置 I/O 口电流驱动能力.....292
11.3.8 如何降低 I/O 口对外辐射.....292
11.4 STC-ISP | I/O 口配置工具.....293
11.4.1 普通配置模式.....293
11.4.2 高级配置模式.....294
11.5 范例程序.....295
11.5.1 端口模式设置（适用于所有的 I/O）.....295
11.5.2 双向口读写操作（适用于所有的 I/O）.....295
11.5.3 打开 I/O 口内部上拉电阻（适用于所有的 I/O）.....296
11.6 一种典型三极管控制电路.....298
11.7 典型发光二极管控制电路.....299
11.8 混合电压供电系统 3V/5V 器件 I/O 口互连.....299
11.9 如何让 I/O 口上电复位时为低电平.....300
11.10 利用 74HC595 驱动 8 个数码管(串行扩展,3 根线)的线路图.....301
12 中断系统.....302
12.1 STC32G 系列中断源.....302
12.2 STC32G 中断结构图.....304
12.3 STC32G 系列中断列表.....305
12.4 中断相关寄存器.....309
12.4.1 中断使能寄存器（中断允许位）.....311
12.4.2 中断请求寄存器（中断标志位）.....320
12.4.3 中断优先级寄存器.....325
12.5 范例程序.....333
12.5.1 INT0 中断（上升沿和下降沿），可同时支持上升沿和下降沿.....333
12.5.2 INT0 中断（下降沿）.....334
12.5.3 INT1 中断（上升沿和下降沿），可同时支持上升沿和下降沿.....334
12.5.4 INT1 中断（下降沿）.....335

12.5.5 INT2 中断（下降沿），只支持下降沿中断.....336
12.5.6 INT3 中断（下降沿），只支持下降沿中断.....337
12.5.7 INT4 中断（下降沿），只支持下降沿中断.....337
12.5.8 定时器 0 中断.....338
12.5.9 定时器 1 中断.....339
12.5.10 定时器 2 中断.....340
12.5.11 定时器 3 中断.....341
12.5.12 定时器 4 中断.....341
12.5.13 UART1 中断.....342
12.5.14 UART2 中断.....343
12.5.15 UART3 中断.....344
12.5.16 UART4 中断.....345
12.5.17 ADC 中断.....346
12.5.18 LVD 中断.....347
12.5.19 比较器中断.....348
12.5.20 SPI 中断.....348
12.5.21 I2C 中断.....349
13 普通 I/O 口均可中断，不是传统外部中断.....351
13.1 I/O 口中断相关寄存器.....351
13.1.1 端口中断使能寄存器（PxINTE）.....352
13.1.2 端口中断标志寄存器（PxINTF）.....352
13.1.3 端口中断模式配置寄存器（PxIM0，PxIM1）.....353
13.1.4 端口中断优先级控制寄存器（PINIPL，PINIPH）.....353
13.1.5 端口中断掉电唤醒使能寄存器（PxWKUE）.....354
13.2 范例程序.....355
13.2.1 P0 口下降沿中断.....355
13.2.2 P1 口上升沿中断.....356
13.2.3 P2 口低电平中断.....358
13.2.4 P3 口高电平中断.....359
14 定时器/计数器（24 位定时器，8 位预分频+16 位自动重装载）.....362
14.1 定时器的相关寄存器.....362
14.2 定时器 0/1.....364
14.2.1 定时器 0/1 控制寄存器（TCON）.....364
14.2.2 定时器 0/1 模式寄存器（TMOD）.....364
14.2.3 定时器 0 模式 0（16 位自动重装载模式）.....365
14.2.4 定时器 0 模式 1（16 位不可重装载模式）.....366
14.2.5 定时器 0 模式 2（8 位自动重装载模式）.....367
14.2.6 定时器 0 模式 3（不可屏蔽中断 16 位自动重装载，实时操作系统节拍器）.....367
14.2.7 定时器 1 模式 0（16 位自动重装载模式）.....368
14.2.8 定时器 1 模式 1（16 位不可重装载模式）.....369
14.2.9 定时器 1 模式 2（8 位自动重装载模式）.....370
14.2.10 定时器 0 计数寄存器（TL0，TH0）.....370
14.2.11 定时器 1 计数寄存器（TL1，TH1）.....370
14.2.12 辅助寄存器 1（AUXR）.....371

14.2.13 中断与时钟输出控制寄存器（INTCLKO）.....371
14.2.14 定时器 0 的 8 位预分频寄存器（TM0PS）.....371
14.2.15 定时器 1 的 8 位预分频寄存器（TM1PS）.....371
14.2.16 定时器 0 计算公式.....372
14.2.17 定时器 1 计算公式.....372
14.3 定时器 2.....373
14.3.1 辅助寄存器 1（AUXR）.....373
14.3.2 中断与时钟输出控制寄存器（INTCLKO）.....373
14.3.3 定时器 2 计数寄存器（T2L，T2H）.....373
14.3.4 定时器 2 的 8 位预分频寄存器（TM2PS）.....373
14.3.5 定时器 2 工作模式.....374
14.3.6 定时器 2 计算公式.....374
14.4 定时器 3/4.....375
14.4.1 定时器 3/4 功能脚切换.....375
14.4.2 定时器 4/3 控制寄存器（T4T3M）.....375
14.4.3 定时器 3 计数寄存器（T3L，T3H）.....375
14.4.4 定时器 4 计数寄存器（T4L，T4H）.....376
14.4.5 定时器 3 的 8 位预分频寄存器（TM3PS）.....376
14.4.6 定时器 4 的 8 位预分频寄存器（TM4PS）.....376
14.4.7 定时器 3 工作模式.....376
14.4.8 定时器 4 工作模式.....377
14.4.9 定时器 3 计算公式.....378
14.4.10 定时器 4 计算公式.....378
14.5 STC-ISP | 定时器计算器工具.....379
14.6 范例程序.....380
14.6.1 定时器 0（模式 0－16 位自动重载），用作定时.....380
14.6.2 定时器 0（模式 1－16 位不自动重载），用作定时.....380
14.6.3 定时器 0（模式 2－8 位自动重载），用作定时.....381
14.6.4 定时器 0（模式 3－16 位自动重载不可屏蔽中断），用作定时.....382
14.6.5 定时器 0（外部计数－扩展 T0 为外部下降沿中断）.....383
14.6.6 定时器 0（测量脉宽－INT0 高电平宽度）.....384
14.6.7 定时器 0（模式 0），时钟分频输出.....385
14.6.8 定时器 1（模式 0－16 位自动重载），用作定时.....385
14.6.9 定时器 1（模式 1－16 位不自动重载），用作定时.....386
14.6.10 定时器 1（模式 2－8 位自动重载），用作定时.....387
14.6.11 定时器 1（外部计数－扩展 T1 为外部下降沿中断）.....388
14.6.12 定时器 1（测量脉宽－INT1 高电平宽度）.....388
14.6.13 定时器 1（模式 0），时钟分频输出.....389
14.6.14 定时器 1（模式 0）做串口 1 波特率发生器.....390
14.6.15 定时器 1（模式 2）做串口 1 波特率发生器.....392
14.6.16 定时器 2（16 位自动重载），用作定时.....393
14.6.17 定时器 2（外部计数－扩展 T2 为外部下降沿中断）.....394
14.6.18 定时器 2，时钟分频输出.....395
14.6.19 定时器 2 做串口 1 波特率发生器.....396

14.6.20 定时器 2 做串口 2 波特率发生器 397
14.6.21 定时器 2 做串口 3 波特率发生器 399
14.6.22 定时器 2 做串口 4 波特率发生器 401
14.6.23 定时器 3（16 位自动重载），用作定时 402
14.6.24 定时器 3（外部计数－扩展 T3 为外部下降沿中断） 403
14.6.25 定时器 3，时钟分频输出 404
14.6.26 定时器 3 做串口 3 波特率发生器 405
14.6.27 定时器 4（16 位自动重载），用作定时 407
14.6.28 定时器 4（外部计数－扩展 T4 为外部下降沿中断） 407
14.6.29 定时器 4，时钟分频输出 408
14.6.30 定时器 4 做串口 4 波特率发生器 409
15 超级简单的 STC USB-CDC 虚拟串口应用 412
15.1 USB-CDC 虚拟串口概述 412
15.2 新建 Keil 项目并加入 CDC 模块 413
15.3 USB-CDC 虚拟串口与电脑进行数据传输 421
15.4 STC USB-CDC 虚拟串口实现不停电自动 ISP 下载 422
16 同步/异步串口通信（USART1、USART2） 423
16.1 串口功能脚切换 423
16.2 串口相关寄存器 424
16.3 串口 1（同步/异步串口 USART） 426
16.3.1 串口 1 控制寄存器（SCON） 426
16.3.2 串口 1 数据寄存器（SBUF） 426
16.3.3 电源管理寄存器（PCON） 427
16.3.4 辅助寄存器 1（AUXR） 427
16.3.5 串口 1 模式 0，模式 0 波特率计算公式 427
16.3.6 串口 1 模式 1，模式 1 波特率计算公式 428
16.3.7 串口 1 模式 2，模式 2 波特率计算公式 431
16.3.8 串口 1 模式 3，模式 3 波特率计算公式 432
16.3.9 自动地址识别 432
16.3.10 串口 1 从机地址控制寄存器（SADDR，SADEN） 432
16.3.11 串口 1 同步模式控制寄存器 1（USARTCR1） 433
16.3.12 串口 1 同步模式控制寄存器 2（USARTCR2） 434
16.3.13 串口 1 同步模式控制寄存器 3（USARTCR3） 435
16.3.14 串口 1 同步模式控制寄存器 4（USARTCR4） 435
16.3.15 串口 1 同步模式控制寄存器 5（USARTCR5） 435
16.3.16 串口 1 同步模式保护时间寄存器（USARTGTR） 436
16.3.17 串口 1 同步模式波特率寄存器（USARTBR） 436
16.3.18 串口 1 接收超时控制寄存器（UR1TOCR） 436
16.3.19 串口 1 超时状态寄存器（UR1TOSR） 437
16.3.20 串口 1 超时长度控制寄存器（UR1TOTH/L） 437
16.4 串口 2（同步/异步串口 USART2） 438
16.4.1 串口 2 控制寄存器（S2CON） 438
16.4.2 串口 2 数据寄存器（S2BUF） 438
16.4.3 串口 2 配置寄存器（S2CFG） 439

16.4.4 串口 2 模式 0，模式 0 波特率计算公式 439
16.4.5 串口 2 模式 1，模式 1 波特率计算公式 440
16.4.6 串口 2 模式 2，模式 2 波特率计算公式 442
16.4.7 串口 2 模式 3，模式 3 波特率计算公式 443
16.4.8 串口 2 自动地址识别 444
16.4.9 串口 2 从机地址控制寄存器（S2ADDR，S2ADEN） 444
16.4.10 串口 2 同步模式控制寄存器 1（USART2CR1） 445
16.4.11 串口 2 同步模式控制寄存器 2（USART2CR2） 446
16.4.12 串口 2 同步模式控制寄存器 3（USART2CR3） 446
16.4.13 串口 2 同步模式控制寄存器 4（USART2CR4） 447
16.4.14 串口 2 同步模式控制寄存器 5（USART2CR5） 447
16.4.15 串口 2 同步模式保护时间寄存器（USART2GTR） 448
16.4.16 串口 2 同步模式波特率寄存器（USART2BR） 448
16.4.17 串口 2 接收超时控制寄存器（UR2TOCR） 448
16.4.18 串口 2 超时状态寄存器（UR2TOSR） 448
16.4.19 串口 2 超时长度控制寄存器（UR2TOTH/L） 449
16.5 STC-ISP | 串口波特率计算器工具 450
16.6 STC-ISP | 串口助手/USB-CDC 451
16.7 范例程序 455
16.7.1 串口 1 使用定时器 2 做波特率发生器 455
16.7.2 串口 1 使用定时器 1（模式 0）做波特率发生器 456
16.7.3 串口 1 使用定时器 1（模式 2）做波特率发生器 458
16.7.4 串口 2 使用定时器 2 做波特率发生器 460
16.7.5 使用 USART1 的 SPI 接口访问串行 FLASH（DMA 方式） 461
16.7.6 USART1 和 USART2 的 SPI 接口相互传输数据（中断方式） 466
17 异步串口通信（UART3、UART4） 471
17.1 串口功能脚切换 471
17.2 串口相关寄存器 471
17.3 串口 3（异步串口 UART3） 473
17.3.1 串口 3 控制寄存器（S3CON） 473
17.3.2 串口 3 数据寄存器（S3BUF） 473
17.3.3 串口 3 接收超时控制寄存器（UR3TOCR） 474
17.3.4 串口 3 超时状态寄存器（UR3TOSR） 474
17.3.5 串口 3 超时长度控制寄存器（UR3TOTH/L） 474
17.3.6 串口 3 模式 0，模式 0 波特率计算公式 474
17.3.7 串口 3 模式 1，模式 1 波特率计算公式 475
17.4 串口 4（异步串口 UART4） 477
17.4.1 串口 4 控制寄存器（S4CON） 477
17.4.2 串口 4 数据寄存器（S4BUF） 477
17.4.3 串口 4 接收超时控制寄存器（UR4TOCR） 477
17.4.4 串口 4 超时状态寄存器（UR4TOSR） 478
17.4.5 串口 4 超时长度控制寄存器（UR4TOTH/L） 478
17.4.6 串口 4 模式 0，模式 0 波特率计算公式 478
17.4.7 串口 4 模式 1，模式 1 波特率计算公式 479

17.5 串口注意事项 480
17.6 范例程序 482
17.6.1 串口 3 使用定时器 2 做波特率发生器 482
17.6.2 串口 3 使用定时器 3 做波特率发生器 483
17.6.3 串口 4 使用定时器 2 做波特率发生器 485
17.6.4 串口 4 使用定时器 4 做波特率发生器 487
18 比较器，掉电检测，内部固定比较电压 489
18.1 比较器内部结构图 489
18.2 比较器功能脚切换 489
18.3 比较器相关的寄存器 491
18.3.1 比较器控制寄存器 1（CMPCR1） 491
18.3.2 比较器控制寄存器 2（CMPCR2） 491
18.3.3 比较器扩展配置寄存器（CMPEXCFG） 492
18.4 范例程序 493
18.4.1 比较器的使用（中断方式） 493
18.4.2 比较器的使用（查询方式） 494
18.4.3 比较器的多路复用应用（比较器+ADC 输入通道） 495
18.4.4 比较器作外部掉电检测（掉电过程中应及时保存用户数据到 EEPROM 中） 496
18.4.5 比较器检测工作电压（电池电压） 497
19 IAP/EEPROM 500
19.1 EEPROM 操作时间 500
19.2 EEPROM 相关的寄存器 500
19.2.1 EEPROM 数据寄存器（IAP_DATA） 501
19.2.2 EEPROM 地址寄存器（IAP_ADDR） 501
19.2.3 EEPROM 命令寄存器（IAP_CMD） 501
19.2.4 EEPROM 触发寄存器（IAP_TRIG） 502
19.2.5 EEPROM 控制寄存器（IAP_CONTR） 502
19.2.6 EEPROM 擦除等待时间控制寄存器（IAP_TPS） 502
19.3 EEPROM 大小及地址 503
19.4 范例程序 505
19.4.1 EEPROM 基本操作 505
19.4.2 使用 MOV 读取 EEPROM 506
19.4.3 使用串口送出 EEPROM 数据 508
19.4.4 串口 1 读写 EEPROM-带 MOV 读 510
19.4.5 口令擦除写入-多扇区备份-串口 1 操作 517
20 ADC 模数转换、传统 DAC 实现 527
20.1 ADC 相关的寄存器 527
20.1.1 ADC 控制寄存器（ADC_CONTR），PWM 触发 ADC 控制 527
20.1.2 ADC 配置寄存器（ADCCFG） 528
20.1.3 ADC 转换结果寄存器（ADC_RES，ADC_RESL） 529
20.1.4 ADC 时序控制寄存器（ADCTIM） 529
20.2 ADC 静态特性 531
20.3 ADC 相关计算公式 531
20.3.1 ADC 速度计算公式 531

20.3.2 ADC 转换结果计算公式.....531
20.3.3 反推 ADC 输入电压计算公式.....531
20.3.4 反推工作电压计算公式.....532
20.4 ADC 应用参考线路图.....533
20.4.1 一般精度 ADC 参考线路图.....533
20.4.2 高精度 ADC 参考线路图.....534
20.5 STC-ISP | ADC 转换速度计算器工具.....535
20.6 范例程序.....536
20.6.1 ADC 基本操作（查询方式）.....536
20.6.2 ADC 基本操作（中断方式）.....536
20.6.3 格式化 ADC 转换结果.....537
20.6.4 利用 ADC 第 15 通道（内部 1.19V 参考信号源-BGV）测量外部电压或电池电压..538
20.6.5 ADC 作按键扫描应用线路图.....541
20.6.6 检测负电压参考线路图.....543
20.6.7 常用加法电路在 ADC 中的应用.....544
20.7 使用 I/O 和 R-2R 电阻分压实现 DAC 的经典线路图.....545
20.8 利用 PWM 实现 16 位 DAC 的参考线路图.....546
21 同步串行外设接口（SPI）.....547
21.1 SPI 功能脚切换.....547
21.2 SPI 相关的寄存器.....548
21.2.1 SPI 状态寄存器（SPSTAT）.....548
21.2.2 SPI 控制寄存器（SPCTL），SPI 速度控制.....548
21.2.3 SPI 数据寄存器（SPDAT）.....549
21.2.4 SPI 从机超时控制寄存器（SPITOCR）.....549
21.2.5 SPI 从机超时状态寄存器（SPITOSR）.....549
21.2.6 SPI 从机超时长度控制寄存器（SPITOTH/L）.....550
21.3 SPI 通信方式.....551
21.3.1 单主单从.....551
21.3.2 互为主从.....551
21.3.3 单主多从.....552
21.4 配置 SPI.....553
21.5 数据模式.....555
21.6 范例程序.....556
21.6.1 SPI 单主单从系统主机程序（中断方式）.....556
21.6.2 SPI 单主单从系统从机程序（中断方式）.....557
21.6.3 SPI 单主单从系统主机程序（查询方式）.....557
21.6.4 SPI 单主单从系统从机程序（查询方式）.....558
21.6.5 SPI 互为主从系统程序（中断方式）.....559
21.6.6 SPI 互为主从系统程序（查询方式）.....560
22 高速 SPI（HSSPI）.....562
22.1 相关寄存器.....562
22.1.1 高速 SPI 配置寄存器（HSSPI_CFG）.....562
22.1.2 高速 SPI 配置寄存器 2（HSSPI_CFG2）.....562
22.1.3 高速 SPI 状态寄存器（HSSPI_STA）.....563

22.2 范例程序 564
22.2.1 使能 SPI 的高速模式 564
23 I2C 总线 566
23.1 I2C 功能脚切换 566
23.2 I2C 相关的寄存器 566
23.3 I2C 主机模式 567
23.3.1 I2C 配置寄存器（I2CCFG），总线速度控制 567
23.3.2 I2C 主机控制寄存器（I2CMSCR） 569
23.3.3 I2C 主机辅助控制寄存器（I2CMSAUX） 570
23.3.4 I2C 主机状态寄存器（I2CMSST） 570
23.4 I2C 从机模式 572
23.4.1 I2C 从机控制寄存器（I2CSLCR） 572
23.4.2 I2C 从机状态寄存器（I2CSLST） 572
23.4.3 I2C 从机地址寄存器（I2CSLADR） 573
23.4.4 I2C 数据寄存器（I2CTXD，I2CRXD） 574
23.4.5 I2C 从机超时控制寄存器（I2CTOCR） 574
23.4.6 I2C 从机超时状态寄存器（I2CTOSR） 574
23.4.7 I2C 从机超时长度控制寄存器（I2CTOTH/L） 574
23.5 范例程序 576
23.5.1 I2C 主机模式访问 AT24C256（中断方式） 576
23.5.2 I2C 主机模式访问 AT24C256（查询方式） 578
23.5.3 I2C 主机模式访问 PCF8563 580
23.5.4 I2C 从机模式（中断方式） 583
23.5.5 I2C 从机模式（查询方式） 585
23.5.6 测试 I2C 从机模式代码的主机代码 586
24 高级 PWM 589
24.1 简介 592
24.2 主要特性 592
24.3 时基单元 593
24.3.1 读写 16 位计数器 594
24.3.2 16 位 PWMA_ARR 寄存器的写操作 594
24.3.3 预分频器 594
24.3.4 向上计数模式 595
24.3.5 向下计数模式 596
24.3.6 中间对齐模式（向上/向下计数） 598
24.3.7 重复计数器 600
24.4 时钟/触发控制器 601
24.4.1 预分频时钟（CK_PSC） 601
24.4.2 内部时钟源（fMASTER） 602
24.4.3 外部时钟源模式 1 602
24.4.4 外部时钟源模式 2 603
24.4.5 触发同步 604
24.4.6 与 PWMB 同步 607
24.5 捕获/比较通道 610

24.5.1 16 位 PWMA_CCRi 寄存器的写流程 612
24.5.2 输入模块 612
24.5.3 输入捕获模式 612
24.5.4 输出模块 615
24.5.5 强制输出模式 616
24.5.6 输出比较模式 616
24.5.7 PWM 模式 617
24.5.8 使用刹车功能（PWMFLT） 623
24.5.9 在外部事件发生时清除 OCiREF 信号 625
24.5.10 编码器接口模式 626
24.6 中断 628
24.7 PWMA/PWMB 寄存器描述 629
24.7.1 功能脚切换（PWMx_PS） 629
24.7.2 高级 PWM 功能脚选择寄存器（PWMx_ETRPS） 630
24.7.3 输出使能寄存器（PWMx_ENO） 630
24.7.4 输出附加使能寄存器（PWMx_IOAUX） 631
24.7.5 控制寄存器 1（PWMx_CR1） 632
24.7.6 控制寄存器 2（PWMx_CR2），及实时触发 ADC 633
24.7.7 从模式控制寄存器(PWMx_SMCR) 635
24.7.8 外部触发寄存器(PWMx_ETR) 637
24.7.9 中断使能寄存器(PWMx_IER) 637
24.7.10 状态寄存器 1(PWMx_SR1) 638
24.7.11 状态寄存器 2(PWMx_SR2) 639
24.7.12 事件产生寄存器（PWMx_EGR） 639
24.7.13 捕获/比较模式寄存器 1（PWMx_CCMR1） 640
24.7.14 捕获/比较模式寄存器 2（PWMx_CCMR2） 643
24.7.15 捕获/比较模式寄存器 3（PWMx_CCMR3） 644
24.7.16 捕获/比较模式寄存器 4（PWMx_CCMR4） 645
24.7.17 捕获/比较使能寄存器 1（PWMx_CCER1） 646
24.7.18 捕获/比较使能寄存器 2（PWMx_CCER2） 648
24.7.19 计数器高 8 位（PWMx_CNTRH） 648
24.7.20 计数器低 8 位（PWMx_CNTRL） 648
24.7.21 预分频器高 8 位（PWMx_PSCRH），输出频率计算公式 648
24.7.22 预分频器低 8 位（PWMx_PSCRL） 649
24.7.23 自动重装载寄存器高 8 位（PWMx_ARRH） 649
24.7.24 自动重装载寄存器低 8 位（PWMx_ARRL） 649
24.7.25 重复计数器寄存器（PWMx_RCR） 649
24.7.26 捕获/比较寄存器 1/5 高 8 位（PWMx_CCR1H） 650
24.7.27 捕获/比较寄存器 1/5 低 8 位（PWMx_CCR1L） 650
24.7.28 捕获/比较寄存器 2/6 高 8 位（PWMx_CCR2H） 650
24.7.29 捕获/比较寄存器 2/6 低 8 位（PWMx_CCR2L） 650
24.7.30 捕获/比较寄存器 3/7 高 8 位（PWMx_CCR3H） 650
24.7.31 捕获/比较寄存器 3/7 低 8 位（PWMx_CCR3L） 651
24.7.32 捕获/比较寄存器 4/8 高 8 位（PWMx_CCR4H） 651

24.7.33 捕获/比较寄存器 4/8 低 8 位（PWMx_CCR4L）.....651
24.7.34 刹车寄存器（PWMx_BKR）.....651
24.7.35 死区寄存器（PWMx_DTR）.....652
24.7.36 输出空闲状态寄存器（PWMx_OISR）.....653
24.8 范例程序.....654
24.8.1 BLDC 无刷直流马达(带 HALL).....654
24.8.2 BLDC 无刷直流电机驱动(无 HALL).....664
24.8.3 使用高级 PWM 实现编码器.....672
24.8.4 正交编码器模式.....675
24.8.5 单脉冲模式（触发控制脉冲输出）.....676
24.8.6 门控模式（输入电平使能计数器）.....677
24.8.7 外部时钟模式.....679
24.8.8 输入捕获模式测量脉冲周期（捕获上升沿到上升沿或者下降沿到下降沿）.....681
24.8.9 输入捕获模式测量脉冲高电平宽度（捕获上升沿到下降沿）.....683
24.8.10 输入捕获模式测量脉冲低电平宽度（捕获下降沿到上升沿）.....685
24.8.11 输入捕获模式同时测量脉冲周期和占空比.....687
24.8.12 同时捕获 4 路输入信号的周期和占空比.....689
24.8.13 输出占空比为 100%和 0%的 PWM 波形的方法（以 PWM1P 为例）.....695
24.8.14 带死区控制的 PWM 互补输出.....696
24.8.15 PWM 端口做外部中断（下降沿中断或者上升沿中断）.....697
24.8.16 输出任意周期和任意占空比的波形.....698
24.8.17 使用 PWM 的 CEN 启动 PWMA 定时器，实时触发 ADC.....699
24.8.18 PWM 周期重复触发 ADC.....700
24.8.19 利用 PWM 实现 16 位 DAC 的参考线路图.....701
24.8.20 利用 PWM 实现互补 SPWM.....701
24.8.21 高级 PWM 输出-频率可调-脉冲计数（软件方式）.....704
24.8.22 高级 PWM 输出-频率可调-脉冲计数（硬件方式）.....707
24.8.23 产生 3 路相位差 120 度的互补 PWM 波形（网友提供）.....711
24.8.24 高级 PWM 时钟输出应用（系统时钟 2 分频输出）.....713
25 高速高级 PWM（HSPWM）.....714
25.1 相关寄存器.....714
25.1.1 HSPWM 配置寄存器（HSPWMn_CFG）.....714
25.1.2 HSPWM 地址寄存器（HSPWMn_AD）.....715
25.1.3 HSPWM 数据寄存器（HSPWMn_DAT）.....715
25.2 范例程序.....716
25.2.1 使能高级 PWM 的高速模式（异步模式）.....716
26 USB 通用串行总线.....719
26.1 USB 相关的寄存器.....719
26.1.1 USB 控制寄存器（USBCON）.....719
26.1.2 USB 时钟控制寄存器（USBCLK）.....720
26.1.3 USB 间址地址寄存器（USBADR）.....721
26.1.4 USB 间址数据寄存器（USBDAT）.....721
26.2 USB 控制器寄存器（SIE）.....721
26.2.1 USB 功能地址寄存器（FADDR）.....722

26.2.2 USB 电源控制寄存器（POWER）.....722
26.2.3 USB 端点 IN 中断标志位（INTRIN1）.....723
26.2.4 USB 端点 OUT 中断标志位（INTROUT1）.....724
26.2.5 USB 电源中断标志（INTRUSB）.....724
26.2.6 USB 端点 IN 中断允许寄存器（INTRIN1E）.....724
26.2.7 USB 端点 OUT 中断允许寄存器（INTROUT1E）.....725
26.2.8 USB 电源中断允许寄存器（INTRUSBE）.....725
26.2.9 USB 数据帧号寄存器（FRAMEn）.....726
26.2.10 USB 端点索引寄存器（INDEX）.....726
26.2.11 IN 端点的最大数据包大小（INMAXP）.....726
26.2.12 USB 端点 0 控制状态寄存器（CSR0）.....726
26.2.13 IN 端点控制状态寄存器 1（INCSR1）.....727
26.2.14 IN 端点控制状态寄存器 2（INCSR2）.....728
26.2.15 OUT 端点的最大数据包大小（OUTMAXP）.....728
26.2.16 OUT 端点控制状态寄存器 1（OUTCSR1）.....729
26.2.17 OUT 端点控制状态寄存器 2（OUTCSR2）.....729
26.2.18 USB 端点 0 的 OUT 长度（COUNT0）.....730
26.2.19 USB 端点的 OUT 长度（OUTCOUNTn）.....730
26.2.20 USB 端点的 FIFO 数据访问寄存器（FIFOn）.....730
26.2.21 USB 跟踪控制寄存器（UTRKCTL）.....730
26.2.22 USB 跟踪状态寄存器（UTRKSTS）.....731
26.3 USB 产品开发注意事项.....731
26.4 范例程序.....733
26.4.1 HID 人机接口设备范例.....733
26.4.2 HID(Human Interface Device)协议范例.....744
26.4.3 CDC(Communication Device Class)协议范例.....744
26.4.4 基于 HID 协议的 USB 键盘范例.....744
26.4.5 基于 HID 协议的 USB 鼠标范例.....744
26.4.6 基于 HID 协议的 USB 鼠标+键盘二合一范例.....745
26.4.7 基于 WINUSB 协议的范例.....745
26.4.8 MSC(Mass Storage Class)协议范例.....745
27 RTC 实时时钟.....746
27.1 RTC 相关的寄存器.....746
27.1.1 RTC 控制寄存器（RTCCR）.....748
27.1.2 RTC 配置寄存器（RTCCFG）.....748
27.1.3 RTC 中断使能寄存器（RTCIEN）.....748
27.1.4 RTC 中断请求寄存器（RTCIF）.....749
27.1.5 RTC 闹钟设置寄存器.....749
27.1.6 RTC 实时时钟初始值设置寄存器.....750
27.1.7 RTC 实时时钟计数寄存器.....750
27.2 RTC 实战线路图.....752
27.3 范例程序.....753
27.3.1 串口打印 RTC 时钟范例.....753
27.3.2 利用 ISP 软件的用户接口实现不停电下载保持 RTC 参数.....756

27.3.3 内部 RTC 时钟低功耗休眠唤醒-比较器检测电压程序 762
28 LCM 接口（8/16 位彩屏模块 I8080/M6800 接口） 767
28.1 LCM 接口功能脚切换 767
28.2 LCM 相关的寄存器 767
28.2.1 LCM 接口配置寄存器（LCMIFCFG） 768
28.2.2 LCM 接口配置寄存器 2（LCMIFCFG2） 768
28.2.3 LCM 接口控制寄存器（LCMIFCR） 769
28.2.4 LCM 接口状态寄存器（LCMIFSTA） 769
28.2.5 LCM 接口数据寄存器（LCMIFDATL，LCMIFDATH） 769
28.3 I8080/M6800 模式 LCM 接口时序图 770
28.3.1 I8080 模式 770
28.3.2 M6800 模式 771
29 DMA（批量数据传输） 772
29.1 DMA 相关的寄存器 772
29.2 存储器与存储器之间的数据读写（M2M_DMA） 777
29.2.1 M2M_DMA 配置寄存器（DMA_M2M_CFG） 777
29.2.2 M2M_DMA 控制寄存器（DMA_M2M_CR） 777
29.2.3 M2M_DMA 状态寄存器（DMA_M2M_STA） 777
29.2.4 M2M_DMA 传输总字节寄存器（DMA_M2M_AMT） 778
29.2.5 M2M_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_M2M_DONE） 778
29.2.6 M2M_DMA 发送地址寄存器（DMA_M2M_TXAx） 778
29.2.7 M2M_DMA 接收地址寄存器（DMA_M2M_RXAx） 778
29.3 ADC 数据自动存储（ADC_DMA） 779
29.3.1 ADC_DMA 配置寄存器（DMA_ADC_CFG） 779
29.3.2 ADC_DMA 控制寄存器（DMA_ADC_CR） 779
29.3.3 ADC_DMA 状态寄存器（DMA_ADC_STA） 779
29.3.4 ADC_DMA 接收地址寄存器（DMA_ADC_RXAx） 779
29.3.5 ADC_DMA 配置寄存器 2（DMA_ADC_CFG2） 780
29.3.6 ADC_DMA 通道使能寄存器（DMA_ADC_CHSWx） 780
29.3.7 ADC_DMA 的数据存储格式 781
29.4 SPI 与存储器之间的数据交换（SPI_DMA） 783
29.4.1 SPI_DMA 配置寄存器（DMA_SPI_CFG） 783
29.4.2 SPI_DMA 控制寄存器（DMA_SPI_CR） 783
29.4.3 SPI_DMA 状态寄存器（DMA_SPI_STA） 784
29.4.4 SPI_DMA 传输总字节寄存器（DMA_SPI_AMT） 784
29.4.5 SPI_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_SPI_DONE） 784
29.4.6 SPI_DMA 发送地址寄存器（DMA_SPI_TXAx） 784
29.4.7 SPI_DMA 接收地址寄存器（DMA_SPI_RXAx） 784
29.4.8 SPI_DMA 配置寄存器 2（DMA_SPI_CFG2） 785
29.5 串口 1 与存储器之间的数据交换（UR1T_DMA，UR1R_DMA） 786
29.5.1 UR1T_DMA 配置寄存器（DMA_UR1T_CFG） 786
29.5.2 UR1T_DMA 控制寄存器（DMA_UR1T_CR） 786
29.5.3 UR1T_DMA 状态寄存器（DMA_UR1T_STA） 786
29.5.4 UR1T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR1T_AMT） 787

29.5.5 UR1T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR1T_DONE）.....787
29.5.6 UR1T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR1T_TXAx）.....787
29.5.7 UR1R_DMA 配置寄存器（DMA_UR1R_CFG）.....787
29.5.8 UR1R_DMA 控制寄存器（DMA_UR1R_CR）.....788
29.5.9 UR1R_DMA 状态寄存器（DMA_UR1R_STA）.....788
29.5.10 UR1R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR1R_AMT）.....788
29.5.11 UR1R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR1R_DONE）.....788
29.5.12 UR1R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR1R_RXAx）.....788
29.6 串口 2 与存储器之间的数据交换（UR2T_DMA，UR2R_DMA）.....790
29.6.1 UR2T_DMA 配置寄存器（DMA_UR2T_CFG）.....790
29.6.2 UR2T_DMA 控制寄存器（DMA_UR2T_CR）.....790
29.6.3 UR2T_DMA 状态寄存器（DMA_UR2T_STA）.....790
29.6.4 UR2T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR2T_AMT）.....791
29.6.5 UR2T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR2T_DONE）.....791
29.6.6 UR2T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR2T_TXAx）.....791
29.6.7 UR2R_DMA 配置寄存器（DMA_UR2R_CFG）.....791
29.6.8 UR2R_DMA 控制寄存器（DMA_UR2R_CR）.....792
29.6.9 UR2R_DMA 状态寄存器（DMA_UR2R_STA）.....792
29.6.10 UR2R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR2R_AMT）.....792
29.6.11 UR2R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR2R_DONE）.....792
29.6.12 UR2R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR2R_RXAx）.....792
29.7 串口 3 与存储器之间的数据交换（UR3T_DMA，UR3R_DMA）.....794
29.7.1 UR3T_DMA 配置寄存器（DMA_UR3T_CFG）.....794
29.7.2 UR3T_DMA 控制寄存器（DMA_UR3T_CR）.....794
29.7.3 UR3T_DMA 状态寄存器（DMA_UR3T_STA）.....794
29.7.4 UR3T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR3T_AMT）.....795
29.7.5 UR3T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR3T_DONE）.....795
29.7.6 UR3T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR3T_TXAx）.....795
29.7.7 UR3R_DMA 配置寄存器（DMA_UR3R_CFG）.....795
29.7.8 UR3R_DMA 控制寄存器（DMA_UR3R_CR）.....796
29.7.9 UR3R_DMA 状态寄存器（DMA_UR3R_STA）.....796
29.7.10 UR3R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR3R_AMT）.....796
29.7.11 UR3R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR3R_DONE）.....796
29.7.12 UR3R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR3R_RXAx）.....796
29.8 串口 4 与存储器之间的数据交换（UR4T_DMA，UR4R_DMA）.....798
29.8.1 UR4T_DMA 配置寄存器（DMA_UR4T_CFG）.....798
29.8.2 UR4T_DMA 控制寄存器（DMA_UR4T_CR）.....798
29.8.3 UR4T_DMA 状态寄存器（DMA_UR4T_STA）.....798
29.8.4 UR4T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR4T_AMT）.....799
29.8.5 UR4T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR4T_DONE）.....799
29.8.6 UR4T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR4T_TXAx）.....799
29.8.7 UR4R_DMA 配置寄存器（DMA_UR4R_CFG）.....799
29.8.8 UR4R_DMA 控制寄存器（DMA_UR4R_CR）.....800
29.8.9 UR4R_DMA 状态寄存器（DMA_UR4R_STA）.....800

29.8.10 UR4R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR4R_AMT）.....800
29.8.11 UR4R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR4R_DONE）.....800
29.8.12 UR4R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR4R_RXAx）.....800
29.9 LCM 与存储器之间的数据读写（LCM_DMA）.....802
29.9.1 LCM_DMA 配置寄存器（DMA_LCM_CFG）.....802
29.9.2 LCM_DMA 控制寄存器（DMA_LCM_CR）.....802
29.9.3 LCM_DMA 状态寄存器（DMA_LCM_STA）.....802
29.9.4 LCM_DMA 传输总字节寄存器（DMA_LCM_AMT）.....803
29.9.5 LCM_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_LCM_DONE）.....803
29.9.6 LCM_DMA 发送地址寄存器（DMA_LCM_TXAx）.....803
29.9.7 LCM_DMA 接收地址寄存器（DMA_LCM_RXAx）.....803
29.10 I2C 与存储器之间的数据交换（I2CT_DMA，I2CR_DMA）.....804
29.10.1 I2CT_DMA 配置寄存器（DMA_I2CT_CFG）.....804
29.10.2 I2CT_DMA 控制寄存器（DMA_I2CT_CR）.....804
29.10.3 I2CT_DMA 状态寄存器（DMA_I2CT_STA）.....804
29.10.4 I2CT_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2CT_AMT）.....804
29.10.5 I2CT_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2CT_DONE）.....805
29.10.6 I2CT_DMA 发送地址寄存器（DMA_I2CT_TXAx）.....805
29.10.7 I2CR_DMA 配置寄存器（DMA_I2CR_CFG）.....805
29.10.8 I2CR_DMA 控制寄存器（DMA_I2CR_CR）.....805
29.10.9 I2CR_DMA 状态寄存器（DMA_I2CR_STA）.....806
29.10.10 I2CR_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2CR_AMT）.....806
29.10.11 I2CR_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2CR_DONE）.....806
29.10.12 I2CR_DMA 接收地址寄存器（DMA_I2CR_RXAx）.....806
29.10.13 I2C_DMA 控制寄存器（DMA_I2C_CR）.....806
29.10.14 I2C_DMA 状态寄存器（DMA_I2C_ST）.....807
29.11 I2S 与存储器之间的数据交换（I2ST_DMA，I2SR_DMA）.....808
29.11.1 I2ST_DMA 配置寄存器（DMA_I2ST_CFG）.....808
29.11.2 I2ST_DMA 控制寄存器（DMA_I2ST_CR）.....808
29.11.3 I2ST_DMA 状态寄存器（DMA_I2ST_STA）.....808
29.11.4 I2ST_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2ST_AMT）.....808
29.11.5 I2ST_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2ST_DONE）.....809
29.11.6 I2ST_DMA 发送地址寄存器（DMA_I2ST_TXAx）.....809
29.11.7 I2SR_DMA 配置寄存器（DMA_I2SR_CFG）.....809
29.11.8 I2SR_DMA 控制寄存器（DMA_I2SR_CR）.....809
29.11.9 I2SR_DMA 状态寄存器（DMA_I2SR_STA）.....810
29.11.10 I2SR_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2SR_AMT）.....810
29.11.11 I2SR_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2SR_DONE）.....810
29.11.12 I2SR_DMA 接收地址寄存器（DMA_I2SR_RXAx）.....810
29.12 范例程序.....811
29.12.1 串口 1 中断模式与电脑收发测试 - DMA 接收超时中断.....811
29.12.2 串口 1 中断模式与电脑收发测试 - DMA 数据校验.....816
29.12.3 使用 SPI_DMA+LCM_DMA 双缓冲对 TFT 刷屏.....823
30 CAN 总线.....831

30.1 CAN 功能脚切换 831
30.2 CAN 相关的寄存器 831
30.2.1 辅助寄存器 2（AUXR2） 832
30.2.2 CAN 总线中断控制寄存器（CANICR） 832
30.2.3 CAN 总线地址寄存器（CANAR） 832
30.2.4 CAN 总线数据寄存器（CANDR） 833
30.3 CAN 内部功能寄存器 833
30.3.1 CAN 模式寄存器（MR） 834
30.3.2 CAN 命令寄存器（CMR） 834
30.3.3 CAN 状态寄存器（SR） 835
30.3.4 CAN 中断/应答寄存器（ISR/IACK） 835
30.3.5 CAN 中断寄存器（IMR） 836
30.3.6 CAN 数据帧接收计数器（RMC） 836
30.3.7 CAN 总线时钟寄存器 0（BTR0） 837
30.3.8 CAN 总线时钟寄存器 1（BTR1） 837
30.3.9 CAN 总线数据帧发送缓存（TXBUFn） 837
30.3.10 CAN 总线数据帧接收缓存（RXBUFn） 837
30.3.11 CAN 总线验收代码寄存器（ACRn） 838
30.3.12 CAN 总线验收屏蔽寄存器（AMRn） 838
30.3.13 CAN 总线错误信息寄存器（ECC） 841
30.3.14 CAN 总线接收错误计数器（RXERR） 841
30.3.15 CAN 总线发送错误计数器（TXERR） 841
30.3.16 CAN 总线仲裁丢失寄存器（ALC） 842
30.4 STC-ISP | CAN 波特率计算器工具 843
30.5 STC-ISP | CAN 助手 844
30.6 范例程序 846
30.6.1 CAN 总线帧格式 846
30.6.2 CAN 总线标准帧收发范例 847
30.6.3 CAN 总线扩展帧收发范例 850
30.6.4 CAN 总线标准帧收发测试（汇编） 853
31 LIN 总线 863
31.1 LIN 功能脚切换 863
31.2 LIN 相关的寄存器 863
31.2.1 辅助寄存器 2（AUXR2） 863
31.2.2 LIN 总线中断控制寄存器（LINICR） 864
31.2.3 LIN 总线地址寄存器（LINAR） 864
31.2.4 LIN 总线数据寄存器（LINDR） 864
31.3 LIN 内部功能寄存器 864
31.3.1 LIN 数据寄存器（LBUF） 865
31.3.2 LIN 数据地址寄存器（LSEL） 865
31.3.3 LIN 帧 ID 寄存器（LID） 865
31.3.4 LIN 错误寄存器（LER） 865
31.3.5 LIN 中断使能寄存器（LIE） 866
31.3.6 LIN 状态寄存器（只读寄存器）（LSR） 866

31.3.7 LIN 控制寄存器（只写寄存器）（LCR）.....866
31.3.8 LIN 波特率寄存器（DLL/DLH）.....867
31.3.9 LIN 帧头延时计数寄存器（HDRL/HDRH）.....867
31.3.10 LIN 帧头延时分频寄存器（HDP）.....867
31.4 范例程序.....868
31.4.1 LIN 总线主机收发范例.....868
31.4.2 LIN 总线从机收发范例.....872
31.4.3 使用串口模拟 LIN 总线范例.....876
31.4.4 LIN 总线时序介绍.....881
32 I2S 音频总线.....884
32.1 I2S 功能脚切换.....884
32.2 I2S 相关的寄存器.....884
32.2.1 I2S 控制寄存器（I2SCR）.....884
32.2.2 I2S 状态寄存器（I2SSR）.....885
32.2.3 I2S 数据寄存器（I2SDRH、I2SDRL）.....885
32.2.4 I2S 分频寄存器高字节（I2SPRH）.....885
32.2.5 I2S 分频寄存器低字节（I2SPRL）.....886
32.2.6 I2S 配置寄存器高字节（I2SCFGH）.....886
32.2.7 I2S 分频寄存器低字节（I2SCFGL）.....886
32.2.8 I2S 从模式控制寄存器（I2SMD）.....887
32.3 范例程序.....888
32.3.1 输出 2 路三角波.....888
32.3.2 输出 2 路正弦波.....891
33 32 位硬件乘除单元（MDU32）.....894
33.1 相关的特殊功能寄存器.....894
33.2 运算执行时间表.....894
33.3 MDU32 算术运算.....896
33.3.1 32 位乘法.....896
33.3.2 32 位无符号除法.....896
33.3.3 32 位有符号除法.....896
33.4 范例程序.....897
34 单精度浮点运算器（FPMU）.....900
34.1 FPMU 浮点运算器简介.....900
34.2 相关的特殊功能寄存器.....900
34.3 运算执行时间表.....900
34.4 FPMU 基本算术运算.....902
34.4.1 浮点数加法（+）.....902
34.4.2 浮点数减法（－）.....902
34.4.3 浮点数乘法（×）.....902
34.4.4 浮点数除法（÷）.....902
34.4.5 浮点数开方/平方根（sqrt）.....903
34.4.6 浮点数比较（comp）.....903
34.4.7 浮点数检测（check）.....903
34.5 FPMU 三角函数.....905

34.5.1 正弦函数（sin）.....905
34.5.2 余弦函数（cos）.....905
34.5.3 正切函数（tan）.....905
34.5.4 反正切函数（arctan）.....905
34.6 FPMU 数据转换操作.....906
34.6.1 浮点数转 8 位整数（float → char）.....906
34.6.2 浮点数转 16 位整数（float → short）.....906
34.6.3 浮点数转 32 位整数（float → long）.....906
34.6.4 8 位整数转浮点数（char → float）.....906
34.6.5 16 位整数转浮点数（short → float）.....906
34.6.6 32 位整数转浮点数（long → float）.....907
34.7 FPMU 协处理器控制操作.....908
34.7.1 初始化协处理器.....908
34.7.2 清除异常.....908
34.7.3 读状态寄存器.....908
34.7.4 写状态寄存器.....908
34.7.5 读控制寄存器.....908
34.7.6 写控制寄存器.....908
34.8 范例程序.....909
35 STC32 库函数使用说明.....912
35.1 简介.....912
35.2 例程包下载.....912
35.3 环境搭建.....913
35.3.1 编译器安装.....913
35.3.2 添加型号和头文件到 Keil.....916
35.3.3 Keil 中断向量号拓展插件使用说明.....917
35.3.4 新建 Keil 项目.....918
35.3.5 项目设置.....923
35.3.6 项目编译.....927
36 库函数源文件介绍.....929
36.1 STC32G_GPIO.....929
36.1.1 相关文件.....929
36.1.2 IO 口初始化函数.....929
36.1.3 宏定义方式.....930
36.2 STC32G_NVIC 中断系统.....933
36.2.1 相关文件.....933
36.2.2 Timer0 嵌套向量中断.....933
36.2.3 Timer1 嵌套向量中断.....933
36.2.4 Timer2 嵌套向量中断.....933
36.2.5 Timer3 嵌套向量中断.....934
36.2.6 Timer4 嵌套向量中断.....934
36.2.7 INT0 嵌套向量中断.....934
36.2.8 INT1 嵌套向量中断.....934
36.2.9 INT2 嵌套向量中断.....934

36.2.10 INT3 嵌套向量中断 935
36.2.11 INT4 嵌套向量中断 935
36.2.12 ADC 嵌套向量中断 935
36.2.13 CMP 嵌套向量中断 935
36.2.14 I2C 嵌套向量中断 935
36.2.15 UART1 嵌套向量中断 936
36.2.16 UART2 嵌套向量中断 936
36.2.17 UART3 嵌套向量中断 936
36.2.18 UART4 嵌套向量中断 936
36.2.19 SPI 嵌套向量中断 937
36.2.20 DMA ADC 嵌套向量中断 937
36.2.21 DMA M2M 嵌套向量中断 937
36.2.22 DMA SPI 嵌套向量中断 937
36.2.23 DMA UART1 Tx 嵌套向量中断 937
36.2.24 DMA UART1 Rx 嵌套向量中断 938
36.2.25 DMA UART2 Tx 嵌套向量中断 938
36.2.26 DMA UART2 Rx 嵌套向量中断 938
36.2.27 DMA UART3 Tx 嵌套向量中断 938
36.2.28 DMA UART3 Rx 嵌套向量中断 938
36.2.29 DMA UART4 Tx 嵌套向量中断 939
36.2.30 DMA UART4 Rx 嵌套向量中断 939
36.2.31 DMA LCM 嵌套向量中断 939
36.2.32 LCM 嵌套向量中断 939
36.3 STC32G_Exti 外部中断 939
36.3.1 相关文件 939
36.3.2 外部中断初始化函数 940
36.3.3 外部中断的中断函数 940
36.4 STC32G_Timer 941
36.4.1 相关文件 941
36.4.2 定时器初始化函数 941
36.4.3 定时器中断函数 942
36.5 STC32G_WDT 看门狗 943
36.5.1 相关文件 943
36.5.2 看门狗初始化函数 943
36.5.3 清看门狗 944
36.6 STC32G_ADC 944
36.6.1 相关文件 944
36.6.2 ADC 初始化函数 944
36.6.3 ADC 电源控制 945
36.6.4 查询法读取 ADC 转换结果 945
36.6.5 ADC 中断函数 946
36.7 STC32G_Compare 比较器 946
36.7.1 相关文件 946
36.7.2 比较器初始化函数 946

36.7.3 比较器中断函数 947
36.8 STC32G_UART 948
36.8.1 相关文件 948
36.8.2 UART 初始化函数 948
36.8.3 UART 发送字节函数 949
36.8.4 UART 发送字符串函数 950
36.8.5 UART 中断函数 950
36.9 STC32G_SPI 951
36.9.1 相关文件 951
36.9.2 SPI 初始化函数 951
36.9.3 SPI 模式设置 953
36.9.4 SPI 发送一个字节数据 953
36.9.5 SPI 中断函数 953
36.10 STC32G_I2C 953
36.10.1 相关文件 954
36.10.2 I2C 初始化函数 954
36.10.3 I2C 写入数据函数 955
36.10.4 I2C 读取数据函数 955
36.10.5 I2C 中断函数 955
36.11 STC32G_PWM 957
36.11.1 相关文件 957
36.11.2 PWM 初始化 957
36.11.3 更新 PWM 占空比值 958
36.11.4 高速 PWM 初始化 959
36.11.5 更新高速 PWM 占空比值 960
36.11.6 PWMA 中断函数 961
36.11.7 PWMB 中断函数 962
36.12 STC32G_PWM (网友提供) 963
36.12.1 相关文件 963
36.12.2 PWMA 反初始化 963
36.12.3 初始化 PWMA 时基单元值 963
36.12.4 初始化 PWMA 通道 1 964
36.12.5 初始化 PWMA 通道 2 965
36.12.6 初始化 PWMA 通道 3 965
36.12.7 初始化 PWMA 通道 4 966
36.12.8 PWMA 刹车死区功能配置 967
36.12.9 PWMA 输入捕获初始化 967
36.12.10 PWMA 输入捕获配置 968
36.12.11 启用或禁用 PWMA 968
36.12.12 启用或禁用 PWMA 设备主输出 968
36.12.13 启用或禁用指定的 PWMA 中断 968
36.12.14 配置 PWMA 内部时钟 969
36.12.15 配置 PWMA 外部时钟模式 1 969
36.12.16 配置 PWMA 外部时钟模式 2 970

36.12.17 配置 PWMA 外部触发器.....970
36.12.18 将 PWMA 触发器配置为外部时钟.....971
36.12.19 配置 PWMA 输入触发源.....971
36.12.20 启用或禁用 PWMA Update 事件.....972
36.12.21 配置 PWMA 更新请求中断源.....972
36.12.22 启用或禁用 PWMA 霍尔传感器.....972
36.12.23 选择 PWMA 单脉冲模式.....972
36.12.24 选择 PWMA 触发器输出模式.....973
36.12.25 选择 PWMA 从模式.....973
36.12.26 设置 PWMA 主/从模式.....974
36.12.27 配置 PWMA 编码器接口.....974
36.12.28 配置 PWMA 预分频器.....974
36.12.29 指定要使用的 PWMA 计数器模式.....975
36.12.30 强制 PWMA 通道 1 输出高低电平.....975
36.12.31 强制 PWMA 通道 2 输出高低电平.....975
36.12.32 强制 PWMA 通道 3 输出高低电平.....976
36.12.33 强制 PWMA 通道 4 输出高低电平.....976
36.12.34 启用或禁用 ARR 上的 PWMA 预加载寄存器.....976
36.12.35 选择 PWMA com 事件.....976
36.12.36 设置 PWMA 外围设备捕获比较预加载控制位.....977
36.12.37 设置 CCR1 上的 PWMA 预加载寄存器.....977
36.12.38 设置 CCR2 上的 PWMA 预加载寄存器.....977
36.12.39 设置 CCR3 上的 PWMA 预加载寄存器.....977
36.12.40 设置 CCR4 上的 PWMA 预加载寄存器.....977
36.12.41 配置 PWMA 捕获比较 1 快速使能.....978
36.12.42 配置 PWMA 捕获比较 2 快速使能.....978
36.12.43 配置 PWMA 捕获比较 3 快速使能.....978
36.12.44 配置 PWMA 捕获比较 4 快速使能.....978
36.12.45 配置要由软件生成的 PWMA 事件.....978
36.12.46 配置 PWMA 通道 1 极性.....979
36.12.47 配置 PWMA 通道 2 极性.....979
36.12.48 配置 PWMA 通道 3 极性.....979
36.12.49 配置 PWMA 通道 4 极性.....980
36.12.50 配置 PWMA 通道 1N 极性.....980
36.12.51 配置 PWMA 通道 2N 极性.....980
36.12.52 配置 PWMA 通道 3N 极性.....980
36.12.53 配置 PWMA 通道 4N 极性.....981
36.12.54 启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 P.....981
36.12.55 启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 N.....981
36.12.56 配置 PWMA 输出比较模式.....982
36.12.57 设置 PWMA 计数器寄存器值.....982
36.12.58 设置 PWMA 自动重新加载寄存器值.....982
36.12.59 设置 PWMA 捕获比较器 1 寄存器值.....983
36.12.60 设置 PWMA 捕获比较器 2 寄存器值.....983

36.12.61 设置 PWMA 捕获比较器 3 寄存器值.....983
36.12.62 设置 PWMA 捕获比较器 4 寄存器值.....983
36.12.63 设置 PWMA 输入捕获 1 预分频器.....983
36.12.64 设置 PWMA 输入捕获 2 预分频器.....984
36.12.65 设置 PWMA 输入捕获 3 预分频器.....984
36.12.66 设置 PWMA 输入捕获 4 预分频器.....984
36.12.67 获取 PWMA 输入捕获 1 的值.....985
36.12.68 获取 PWMA 输入捕获 2 的值.....985
36.12.69 获取 PWMA 输入捕获 3 的值.....985
36.12.70 获取 PWMA 输入捕获 4 的值.....985
36.12.71 获取 PWMA 计数器值.....985
36.12.72 获取 PWMA 预分频器值.....985
36.12.73 获取指定的 PWMA 标志.....986
36.12.74 清除 PWMA 挂起标志.....986
36.12.75 检查 PWMA 中断是否发生.....987
36.12.76 清除 PWMA 的中断挂起位.....987
36.12.77 将 TI1 配置为输入.....987
36.12.78 将 TI2 配置为输入.....988
36.12.79 将 TI3 配置为输入.....988
36.12.80 将 TI4 配置为输入.....989
36.12.81 PWMB 反初始化.....989
36.12.82 初始化 PWMB 时基单元值.....989
36.12.83 初始化 PWMB 通道 5.....990
36.12.84 初始化 PWMB 通道 6.....991
36.12.85 初始化 PWMB 通道 7.....991
36.12.86 初始化 PWMB 通道 8.....992
36.12.87 PWMB 输入捕获初始化.....993
36.12.88 PWMB 输入捕获配置.....993
36.12.89 启用或禁用 PWMB.....994
36.12.90 启用或禁用 PWMB 设备主输出.....994
36.12.91 启用或禁用指定的 PWMB 中断.....994
36.12.92 配置 PWMB 内部时钟.....995
36.12.93 配置 PWMB 外部时钟模式 1.....995
36.12.94 配置 PWMB 外部时钟模式 2.....995
36.12.95 配置 PWMB 外部触发器.....996
36.12.96 将 PWMB 触发器配置为外部时钟.....997
36.12.97 配置 PWMB 输入触发源.....997
36.12.98 启用或禁用 PWMB Update 事件.....997
36.12.99 配置 PWMB 更新请求中断源.....998
36.12.100 启用或禁用 PWMB 霍尔传感器.....998
36.12.101 选择 PWMB 单脉冲模式.....998
36.12.102 选择 PWMB 触发器输出模式.....998
36.12.103 选择 PWMB 从模式.....999
36.12.104 设置 PWMB 主/从模式.....999

36.12.105 配置 PWMB 编码器接口 999
36.12.106 配置 PWMB 预分频器 1000
36.12.107 指定要使用的 PWMB 计数器模式 1000
36.12.108 强制 PWMB 通道 5 输出高低电平 1001
36.12.109 强制 PWMB 通道 6 输出高低电平 1001
36.12.110 强制 PWMB 通道 7 输出高低电平 1001
36.12.111 强制 PWMB 通道 8 输出高低电平 1002
36.12.112 启用或禁用 ARR 上的 PWMB 预加载寄存器 1002
36.12.113 选择 PWMB com 事件 1002
36.12.114 设置 PWMB 外围设备捕获比较预加载控制位 1002
36.12.115 设置 CCR5 上的 PWMB 预加载寄存器 1002
36.12.116 设置 CCR6 上的 PWMB 预加载寄存器 1003
36.12.117 设置 CCR7 上的 PWMB 预加载寄存器 1003
36.12.118 设置 CCR8 上的 PWMB 预加载寄存器 1003
36.12.119 配置 PWMB 捕获比较 1 快速使能 1003
36.12.120 配置 PWMB 捕获比较 2 快速使能 1003
36.12.121 配置 PWMB 捕获比较 3 快速使能 1004
36.12.122 配置 PWMB 捕获比较 4 快速使能 1004
36.12.123 配置要由软件生成的 PWMB 事件 1004
36.12.124 配置 PWMB 通道 5 极性 1004
36.12.125 配置 PWMB 通道 6 极性 1005
36.12.126 配置 PWMB 通道 7 极性 1005
36.12.127 配置 PWMB 通道 8 极性 1005
36.12.128 配置 PWMB 通道 5N 极性 1006
36.12.129 配置 PWMB 通道 6N 极性 1006
36.12.130 配置 PWMB 通道 7N 极性 1006
36.12.131 配置 PWMB 通道 8N 极性 1006
36.12.132 启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 P 1007
36.12.133 启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 N 1007
36.12.134 配置 PWMB 输出比较模式 1007
36.12.135 设置 PWMB 计数器寄存器值 1008
36.12.136 设置 PWMB 自动重新加载寄存器值 1008
36.12.137 设置 PWMB 捕获比较器 5 寄存器值 1008
36.12.138 设置 PWMB 捕获比较器 6 寄存器值 1008
36.12.139 设置 PWMB 捕获比较器 7 寄存器值 1009
36.12.140 设置 PWMB 捕获比较器 8 寄存器值 1009
36.12.141 设置 PWMB 输入捕获 5 预分频器 1009
36.12.142 设置 PWMB 输入捕获 6 预分频器 1009
36.12.143 设置 PWMB 输入捕获 7 预分频器 1010
36.12.144 设置 PWMB 输入捕获 8 预分频器 1010
36.12.145 获取 PWMB 输入捕获 5 的值 1010
36.12.146 获取 PWMB 输入捕获 6 的值 1010
36.12.147 获取 PWMB 输入捕获 7 的值 1011
36.12.148 获取 PWMB 输入捕获 8 的值 1011

36.12.149 获取 PWMB 计数器值 1011
36.12.150 获取 PWMB 预分频器值 1011
36.12.151 获取指定的 PWMB 标志 1011
36.12.152 清除 PWMB 挂起标志 1012
36.12.153 检查 PWMB 中断是否发生 1012
36.12.154 清除 PWMB 的中断挂起位 1013
36.12.155 将 TI5 配置为输入 1013
36.12.156 将 TI6 配置为输入 1013
36.12.157 将 TI7 配置为输入 1014
36.12.158 将 TI8 配置为输入 1014
36.13 STC32G_EEPROM 1015
36.13.1 相关文件 1015
36.13.2 EEPROM 读取函数 1015
36.13.3 EEPROM 写入函数 1015
36.13.4 EEPROM 擦除函数 1015
36.14 STC32G_LCM TFT-I8080/M6800 1016
36.14.1 相关文件 1016
36.14.2 LCM 初始化 1016
36.14.3 LCM 中断函数 1017
36.15 STC32G_DMA 1017
36.15.1 相关文件 1017
36.15.2 ADC DMA 初始化 1017
36.15.3 M2M DMA 初始化 1018
36.15.4 UART DMA 初始化 1019
36.15.5 SPI DMA 初始化 1020
36.15.6 LCM DMA 初始化 1021
36.15.7 I2C DMA 初始化 1022
36.15.8 ADC DMA 中断函数 1022
36.15.9 M2M DMA 中断函数 1023
36.15.10 UART1 Tx DMA 中断函数 1023
36.15.11 UART1 Rx DMA 中断函数 1024
36.15.12 UART2 Tx DMA 中断函数 1024
36.15.13 UART2 Rx DMA 中断函数 1025
36.15.14 UART3 Tx DMA 中断函数 1025
36.15.15 UART3 Rx DMA 中断函数 1026
36.15.16 UART4 Tx DMA 中断函数 1026
36.15.17 UART4 Rx DMA 中断函数 1027
36.15.18 SPI DMA 中断函数 1027
36.15.19 I2C DMA 发送完成中断函数 1028
36.15.20 I2C DMA 接收完成中断函数 1028
36.15.21 LCM DMA 中断函数 1029
36.16 STC32G_Clock 1029
36.16.1 相关文件 1029
36.16.2 高速 IRC 时钟初始化函数 1029

36.16.3 外部晶振时钟初始化函数 1029
36.16.4 低速 32K IRC 时钟初始化函数 1030
36.16.5 高速 IO 时钟初始化函数 1030
36.17 STC32G_CAN 1030
36.17.1 相关文件 1030
36.17.2 CAN 功能寄存器读取函数 1030
36.17.3 CAN 功能寄存器配置函数 1031
36.17.4 CAN 初始化函数 1031
36.17.5 读取 CAN 缓冲区数据函数 1035
36.17.6 CAN 接收数据函数 1036
36.17.7 CAN 发送标准帧函数 1036
36.18 STC32G_LIN 1036
36.18.1 相关文件 1036
36.18.2 Lin 功能寄存器读取函数 1036
36.18.3 Lin 功能寄存器配置函数 1036
36.18.4 Lin 从机发送应答数据 1036
36.18.5 Lin 从机接收数据帧函数 1037
36.18.6 Lin 主机发送完整帧函数 1037
36.18.7 Lin 主机发送帧头，接收从机应答数据 1037
36.18.8 Lin 总线波特率设置函数 1037
36.18.9 LIN 初始化程序 1037
36.19 STC32G_USART_LIN 1038
36.19.1 相关文件 1038
36.19.2 USART LIN 初始化程序 1038
36.19.3 USART LIN 发送数据函数 1039
36.19.4 USART LIN 计算校验码并发送函数 1039
36.19.5 USART LIN 主机发送帧头函数 1039
36.19.6 USART LIN 主机发送完整帧函数 1040
36.20 STC32G_Delay 1040
36.20.1 相关文件 1040
36.20.2 延时函数 1040
36.21 STC32G_Soft_I2C 1040
36.21.1 相关文件 1040
36.21.2 IO 口模拟模拟 I2C 发送一串数据 1040
36.21.3 IO 口模拟 I2C 读取一串数据 1041
36.22 STC32G_Soft_UART 1041
36.22.1 相关文件 1041
36.22.2 IO 口模拟 UART 发送一个字节数据 1041
36.22.3 IO 口模拟 UART 发送一串数据 1041
36.23 独立例程使用说明 1042
36.24 IO 口使用-跑马灯 1042
36.24.1 项目文件 1042
36.24.2 程序框架 1042
36.25 定时器使用-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4 测试程序 1044

36.25.1 项目文件 1044
36.25.2 程序框架 1044
36.26 外中断 INT0-INT1-INT2-INT3- INT4 测试 1046
36.26.1 项目文件 1046
36.26.2 程序框架 1047
36.27 看门狗复位测试程序 1050
36.27.1 项目文件 1050
36.27.2 程序框架 1051
36.28 串口中断模式与电脑收发 1053
36.28.1 项目文件 1053
36.28.2 程序框架 1053
36.29 ADC 转换 1057
36.29.1 项目文件 1057
36.29.2 程序框架 1057
36.30 EEPROM 读写 1060
36.30.1 项目文件 1060
36.30.2 程序框架 1061
36.31 比较器使用 1065
36.31.1 项目文件 1065
36.31.2 程序框架 1065
36.32 PWM 输出 1068
36.32.1 项目文件 1068
36.32.2 程序框架 1068
36.33 高速 PWM 输出 1073
36.33.1 项目文件 1073
36.33.2 程序框架 1073
36.34 SPI 主从收发 1079
36.34.1 项目文件 1079
36.34.2 程序框架 1079
36.35 高速 SPI 访问 Flash 芯片 1082
36.35.1 项目文件 1083
36.35.2 程序框架 1083
36.36 I2C 主从收发 1089
36.36.1 项目文件 1089
36.36.2 程序框架 1090
36.37 内部 RTC 时钟 1093
36.37.1 项目文件 1093
36.37.2 程序框架 1093
36.38 DMA-ADC 数据自动存储 1099
36.38.1 项目文件 1099
36.38.2 程序框架 1099
36.39 DMA-M2M 存储器之间数据交换 1106
36.39.1 项目文件 1106
36.39.2 程序框架 1106

36.40 DMA-UART 收发数据自动存入存储器 1113
36.40.1 项目文件 1113
36.40.2 程序框架 1113
36.41 DMA-UART-M2M-SPI 综合演示 1120
36.41.1 项目文件 1120
36.41.2 程序框架 1120
36.42 DMA-LCM 液晶屏接口 1126
36.42.1 项目文件 1126
36.42.2 程序框架 1126
36.43 DMA-I2C 接口 1131
36.43.1 项目文件 1131
36.43.2 程序框架 1131
36.44 CAN 总线接口 1138
36.44.1 项目文件 1138
36.44.2 程序框架 1138
36.44.3 CAN 总线帧格式 1145
36.45 LIN 总线接口 1146
36.45.1 项目文件 1146
36.45.2 程序框架 1146
36.45.3 LIN 总线时序介绍 1153
36.46 USART 接口 LIN 总线 1156
36.46.1 项目文件 1156
36.46.2 程序框架 1156
36.47 综合例程使用说明 1164
36.47.1 函数库目录结构 1164
36.47.2 应用程序模块 1164
36.47.3 驱动程序模块 1165
36.47.4 用户程序及配置文件 1165
36.47.5 系统流程 1166
36.47.6 系统流程图 1166
36.47.7 初始化程序 1167
36.47.8 任务调度主循环 1167
36.47.9 公共宏定义 1168
37 增强型双数据指针 1169
37.1 相关的特殊功能寄存器 1169
37.1.1 第 1 组 16 位数据指针寄存器（DPTR0） 1169
37.1.2 数据指针控制寄存器（DPS） 1169
37.1.3 数据指针控制寄存器（TA） 1171
37.2 范例程序 1172
37.2.1 示例代码 1 1172
37.2.2 示例代码 2 1173
附录 A 指令集 1175
A.1 指令集简介 1175
A.1.1 BINARY 模式和 SOURCE 模式 1175

A.1.2 指令集标记 1175
A.1.3 指令表（功能排序） 1176
A.1.4 指令表（机器码排序） 1183
A.2 指令详解 1187
附录 B 逻辑代数的基础 1269
B.1 数制与编码 1269
B.1.1 数制转换 1269
B.1.2 原码、反码及补码 1273
B.1.3 常用编码 1273
B.2 几种常用的逻辑运算及其图形符号 1274
附录 C 单片机电源系统最简易自我保护电路 1277
附录 D 使用第三方 MCU 对 STC32G 系列单片机进行 ISP 下载范例程序 1278
D.1 电源控制参考电路 1278
D.2 通信协议流程图 1279
D.3 参考代码（C 语言） 1282
附录 E STC-ISP 下载软件高级应用 1289
E.1 发布项目程序 1289
E.2 程序加密后传输（防烧录时串口分析出程序） 1293
E.3 发布项目程序+程序加密后传输结合使用 1298
E.4 用户自定义下载（实现不停电下载） 1299
附录 F 串口中断收发－MODBUS 协议 1303
附录 G 关于回流焊前是否要烘烤 1313
附录 H 如何使用万用表检测芯片 I/O 口好坏 1314
附录 I 大批量生产，如何省去专门的烧录人员，如何无烧录环节 1315
附录 J 关于 Keil 软件中 0xFD 问题的说明 1316
附录 K STC-USB Link1 工具使用注意事项 1317
K.1 工具正确识别 1317
K.2 工具固件自动升级 1318
K.3 进入更新固件的方法 1318
K.4 进入更新固件的方法 2 1319
K.5 STC-USB Link1 工作指示灯说明 1320
附录 L 如何使用 STC-ISP 下载软件制作和编辑 EEPROM 文件 1321
附录 M STC32 系列头文件定义 1322
附录 N 应用注意事项 1351
N.1 关于 STC32G/F 系列 EUSB 寄存器的注意事项 1351
附录 O 电气特性 1352
附录 P STC32G 系列和 Intel-80251 内部结构图对比 1356
附录 Q 更新记录 1358

1 单片机基础概述

——无微机原理的用户请从本章开始学习

这一章主要讲述的内容有：①在数字设备中进行算术运算的基本知识——数制和编码；②数字电路中一些常用逻辑运算及其图形符号。它们是学习单片机这门课程的基础。对于没有微机原理基础的用户和同学，请从这章开始学习。

1.1 数制与编码

数制是人们利用符号进行计数的科学方法。

数制有很多种，常用的数制有：二进制，十进制和十六进制。

进位计数制是把数划分为不同的位数，逐位累加，加到一定数量之后，再从零开始，同时向高位进位。进位计数制有三个要素：数码符号、进位规律和计数基数。下表是各常用数制的总体介绍。

常用的数制	表示符号	数码符号	进制规律	计数基数
二进制	B	0、1	逢二进一	2
十进制	D	0、1、2、3、4、5、6、7、8、9	逢十进一	10
十六进制	H	0、1、2、3、4、5、6、7、8、9、A、B、C、D、E、F	逢十六进一	16

我们日常生活中计数一般采用十进制。计算机中采用的是二进制，因为二进制具有运算简单，易实现且可靠，为逻辑设计提供了有利的途径、节省设备等优点。为区别于其它进制数，二进制数的书写通常在数的右下方注上基数 2，或加后面加 B 表示。二进制数中每一位仅有 0 和 1 两个可能的数码，所以计数基数为 2。二进制数的加法和乘法运算如下：

0 + 0 = 0　　0 + 1 = 1 + 0 = 1　　1 + 1 = 10

0 × 0 = 0　　0 × 1 = 1 × 0 =0　　1 × 1 = 1

由于二进制数在使用中位数太长,不容易记忆，为了便于描述，又常用十六进制作为二进制的缩写。十六进制通常在表示时用尾部标志 H 或下标 16 以示区别。

1.1.1 数制转换

现在我们来介绍这些常用数制之间的转换。

一：二进制 — 十进制转换

方法：将二进制数按权(如下式)展开，然后将各项的数值按十进制数相加，就得到相应的等值十进制数。

例如：N=(1101.101)B，那么 N 所对应的十进制数时多少呢？

按权展开 $N=1\times2^3+1\times2^2+0\times2^1+1\times2^0+1\times2^{-1}+0\times2^{-2}+1\times2^{-3}=8+4+0+1+0.5+0+0.125=(13.625)D$

二：十进制 — 二进制转换

方法：分两部分进行即整数部分和小数部分。

①整数部分转换(基数除法)：

★把我们要转换的数除以二进制的基数(二进制的基数为 2)，把余数作为二进制的最低位；

★把上一次得的商在除以二进制基数(即 2)，把余数作为二进制的次低位；

★继续上一步,直到最后的商为零,这时的余数就是二进制的最高位.

②小数部分转换(基数乘法)：

★把要转换数的小数部分乘以二进制的基数(二进制的基数为 2)，把得到的整数部分作为二进制小数部分的最高位；

★把上一步得的小数部分再乘以二进制的基数(即 2)，把整数部分作为二进制小数部分的次高位；

★继续上一步，直到小数部分变成零为止。或者达到预定的要求也可以。

STC MCU

例如：将$(213.8125)_{10}$化为二进制数可按如下进行：
先化整数部分：

2	213	余数=1=k_0
2	106	余数=0=k_1
2	53	余数=1=k_2
2	26	余数=0=k_3
2	13	余数=1=k_4
2	6	余数=0=k_5
2	3	余数=1=k_6
2	1	余数=1=k_7
	0	

于是整数部分$(213)_{10}=(11010101)_2$

再化小数部分：

0.8125 × 2 = 1.6250 ---------- 整数部分=1=k_{-1}

0.6250 × 2 = 1.2500 ---------- 整数部分=1=k_{-2}

0.2500 × 2 = 0.5000 ---------- 整数部分=0=k_{-3}

0.5000 × 2 = 1.0000 ---------- 整数部分=1=k_{-4}

于是小数部分$(0.8125)_{10}=(0.1101)_2$

综上所述，十进制数 $213.8125=(11010101.1101)_2=(11010101.1101)B$

STC MCU

三：二进制 — 十六进制转换

方法：二进制和十六进制之间满足 24 的关系，因此把要转换的二进制从低位到高位每 4 位一组，高位不足时在有效位前面添“0”，然后把每组二进制数转换成十六进制即可。

例如，将(010111011110.11010010)B 转换为十六进制数：

(0101 1101 1110 . 1101 0010)B
↓ ↓ ↓ ↓ ↓
= (5 D E B 2)H

于是，(010111011110.11010010)B=(5DE.B2)H

四：十六进制 — 二进制转换

方法：十六进制转换为二进制时，把上面二进制转换十六进制的过程逆过来，即转换时只需将十六进制的每一位用等值的 4 位二进制代替就行了。

例如：将(C1B.C6)H 转换为二进制数：

(C 1 B . C 6)H
↓ ↓ ↓ ↓ ↓
= (1100 0001 1011 1100 0110)B

于是，(C1B.C6)H=(110000011011.11000110)B

五：十六进制 — 十进制转换

方法：将十六进制数按权(如下式)展开，然后将各项的数值按十进制数相加，就得到相应的等值十进制数。

例如：N=(2A.7F)H，那么 N 所对应的十进制数时多少呢？
按权展开 $N=2\times16^{1}+10\times16^{0}+7\times16^{-1}+15\times16^{-2}=32+10+0.4375+0.05859375=(42.49609375)D$
于是，(2A.7F)H =(42.49609375)D

六：十进制 — 十六进制转换

方法：将十进制数转换为十六进制数时，可以先将十进制数转换为二进制数，然后再将得到的二进制数转换为等值的十六进制数。

1.1.2 原码、反码及补码

在生活中,数有正负之分,在计算机中是怎样表示数的正负符号呢?

在生活中表示数的时候一般都是把正数前面加一个“+”，负数前面加一个“-”，但是计算机是不认识这些的，通常在二进制数前面增加一位符号位。符号位为“0”表示“+”，符号位为“1”表示“-”。这种形式的二进制数称为原码。如果原码为正数，则原码的反码和补码都与原码相同。如果原码为负数，则将原码(除符号位外)按位取反，所得的新二进制数称为原码的反码，反码加 1 为其补码。

原码、反码、补码这三种形式的总结如下表所示：

	真值	原码	反码	补码
正数	+N	0N	0N	0N
负数	-N	1N	$(2^n-1)+N$	2^n+N

例 1：求+18 和-18 八位原码、反码、补码形式。

真值	原码	反码	补码
+18	00010010	00010010	00010010
-18	10010010	11101101	11101110

1.1.3 常用编码

指定某一组二进制数去代表某一指定的信息，就称为编码。

一：十进制编码

用二进制码表示的十进制数，称为十进制编码。它具有二进制的形式，还具有十进制的特点它可作为人们与数字系统的联系的一种间表示。十进制编码有很多种，最常用的一种是 BCD 码，又称 8421 码。

下面我们用表列出几种常见的十进制编码:

编码种类 / 十进制数	8421 码（BCD 码）	余 3 码	2421 码	5211 码	7321 码
0	0000	0011	0000	0000	0000
1	0001	0100	0001	0001	0001
2	0010	0101	0010	0100	0010
3	0011	0110	0011	0101	0011
4	0100	0111	0100	0111	0101
5	0101	1000	1011	1000	0110
6	0110	1001	1100	1001	0111
7	0111	1010	1101	1100	1000
8	1000	1011	1110	1101	1001
9	1001	1100	1111	1111	1010
权	8421		2421	5211	7321

十进制编码分为有权和无权编码。有权编码码是指每一位十进制数符均用一组四位二进制码来表示，而且二进制码的每一位都有固定权值。无权编码码是指二进制码中每一位都没有固 定的权值。上表中 8421 码(即 BCD 码)、2421 码、5211 码、7321 码都是有权编码，而余 3 码是无权编码。

二：奇偶校验码

在数据的存取、运算和传送过程中，难免会发生错误，把“1”错成“0”或把“0”错成“1”。奇偶校验码是一种能检验这种错误的代码。它分为两部分；信息位和奇偶校验位。有奇数个“1”称为奇校验，有偶数个“1”则称为偶校验。

1.2 几种常用的逻辑运算及其图形符号

逻辑代数中常用的运算有：与(AND)、或(OR)、非(NOT)、与非(NAND)、或非(NOR)、与或非(AND-NOR)、异或(EXCLUSIVE OR)、同或(EXCLUSIVE NOR)等。其中与(AND)、或(OR)、非(NOT)运算时三种最基本的运算。

一：与运算及与门

与运算：决定事件结果的全部条件同时具备时，事件才发生。
逻辑变量 A 和 B 进行与运算时可写成：Y=A・B

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

与门：实行与逻辑运算的单元电路。
与门图形符号：

二：或运算及或门

或运算：决定事件结果的各条件中只要有任何一个满足，事件就会发生。
逻辑变量 A 和 B 进行或运算时可写成：Y=A+B

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

或门：实行或逻辑运算的单元电路。
或门图形符号：

三：非运算及非门

非运算：条件具备时，事件不会发生；条件不具备时，事件才会发生。
逻辑变量 A 进行非运算时可写成：Y=A′

真值表	
A	Y
0	1
1	0

非门：实行非逻辑运算的单元电路。
非门图形符号：

四：与非运算及与非图形符号

与非运算：先进行与运算，然后将结果求反，最后得到的即为与非运算结果。
逻辑变量 A 和 B 进行与非运算时可写成：Y=(A・B)′

真值表

A	B	Y
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0

与非图形符号：

五：或非运算及或非图形符号

或非运算：先进行或运算，然后将结果求反，最后得到的即为或非运算结果。
逻辑变量 A 和 B 进行或非运算时可写成：Y=(A+B)′

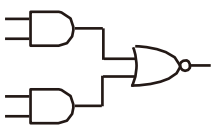
真值表		
A	B	Y
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0

或非图形符号：

六：与或非运算及与或非图形符号

与或非运算：在与或非逻辑运算中有 4 个逻辑变量 A、B、C、D。假设 A 和 B 为一组，C 和 D 为一 组，A、B 之间以及 C、D 之间都是与的关系，只要 A、B 或 C、D 任何一组同时为 1， 输出 Y 就是 0。只有当每一组输入都不全是 1 时，输出 Y 才是 1。
逻辑变量 A 和 B 进行或非运算时可写成：Y=(A • B+C • D)′

真值表				
A	B	C	D	Y
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	0
0	1	0	0	1
0	1	0	1	1
0	1	1	0	1
0	1	1	1	0
1	0	0	0	1
1	0	0	1	1
1	0	1	0	1
1	0	1	1	0
1	1	0	0	0
1	1	0	1	0
1	1	1	0	0
1	1	1	1	0

与或非图形符号：

七：异或运算及异或图形符号

异或运算：当 A、B 不同时，输出 Y 为 1；而当 A、B 相同时，输出 Y 为 0。 逻辑变量 A 和 B 进行异或运算时可写成：Y = A⊕B = (A • B′) + (A′ • B)

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

异或图形符号：

八：同或运算及同或图形符号

同或运算：当 A、B 不同时，输出 Y 为 0；而当 A、B 相同时，输出 Y 为 1。 逻辑变量 A 和 B 进行同或运算时可写成：$Y = A \odot B = (A \cdot B)+(A' \cdot B')$

真值表		
A	B	Y
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	1

同或图形符号：

STC MCU

1.3 STC32G 单片机性能概述

STC32G 系列单片机是不需要外部晶振和外部复位的单片机，是以超强抗干扰/超低价/高速/低功耗为目标的 32 位 8051 单片机，在相同的工作频率下，STC32G 系列单片机比传统的 8051 约快 70 倍。

STC32G 系列单片机是 STC 生产的单时钟(1T)的单片机，是宽电压/高速/高可靠/低功耗/强抗静电/较强抗干扰的新一代 32 位 8051 单片机，超级加密。

MCU 内部集成高精度 R/C 时钟(±0.3%，常温下+25℃)，−0.88%~+1.05%温飘(-20℃~+65℃)，−1.38%~+1.42%温飘(-40℃~+85℃)，−3%~+3%温飘(-40℃~+125℃)。ISP 编程时工作频率设置，可彻底省掉外部昂贵的晶振和外部复位电路(内部已集成高可靠复位电路，ISP 编程时 4 级复位门槛电压可选)。

MCU 内部有 4 个可选时钟源：内部高精度 IRC 时钟（可 ISP 编程时调整频率）、内部 32KHz 的低速 IRC、外部 4M~33M 晶振或外部时钟信号以及内部 PLL 输出时钟。用户代码中可自由选择时钟源，时钟源选定后可再经过 8-bit 的分频器分频后再将时钟信号提供给 CPU 和各个外设（如定时器、串口、SPI 等）。

MCU 提供两种低功耗模式：IDLE 模式和 STOP 模式。IDLE 模式下，MCU 停止给 CPU 提供时钟，CPU 无时钟，CPU 停止执行指令，但所有的外设仍处于工作状态，此时功耗约为 1.3mA（6MHz 工作频率）。STOP 模式即为主时钟停振模式，即传统的掉电模式/停电模式/停机模式，此时 CPU 和全部外 设都停止工作，功耗可降低到 1uA 以下。

MCU 提供了丰富的数字外设（4 个串口、5 个定时器、2 组针对三相电机控制能够输出互补/对称/带死区控制信号的 16 位高级 PWM 定时器以及 I2C、SPI、USB、CAN、LIN）接口与模拟外设（超高速 12 位 ADC、比较器），可满足广大用户的设计需求。

STC32G 系列单片机有 268 条强大的指令，包含 32 位加减法指令和 16 位乘除法指令。硬件扩充了 32 位硬件乘除单元 MDU32（包含 32 位除以 32 位和 32 位乘以 32 位）。

STC32G 系列单片机内部集成了增强型的双数据指针。通过程序控制, 可实现数据指针自动递增或递减功能以及两组数据指针的自动切换功能。

STC MCU

1.4 STC32G 单片机产品线

产品线	端口	异步串口 UART	同步串口 USART	定时器	ADC	高级 PWM	比较器	SPI	I2C	I2S	USB	CAN	LIN	RTC	DMA	彩屏驱动	I/O 中断	MDU32	FPM
STC32G12K128 系列	60	2	2	5	15_{CH}*12_{B}	●	●	●	●		●	2	●	●	●	●	●	●	
STC32G8K64 系列	45	2	2	5	15_{CH}*12_{B}	●	●	●	●	●		2	●	●	●	●	●	●	
STC32F12K60 系列	45	2	2	5	15_{CH}*12_{B}	●	●	●	●	●	●	2	●	●	●	●	●	●	●

STC MCU

2 特性、价格及管脚

2.1 STC32G12K128-LQFP/QFN-64/48/32、TSSOP20

2.1.1 特性及价格

➢ 选型价格（不需要外部晶振、不需要外部复位，12 位 ADC，15 通道）

单片机型号	工作电压（V）	Flash 程序存储器 10 万次 字节	edata 内部扩展 DATA RAM 可做堆栈或变量 字节	xdata 内部大容量扩展 SRAM 可做变量 字节	EEPROM 10 万次 字节	I/O 口最多数量	传统 I/O 中断（INT0/INT1/INT2/INT3/INT4）并可掉电唤醒	所有的 I/O 口均支持中断并可掉电唤醒	DMA 8080/6800 接口 LCM 模块驱动(8 位和 16 位)	RTC 实时时钟	DMA UART 异步串口并可掉电唤醒	DMA USART 同步/异步串口并可掉电唤醒	CAN 总线	LIN 总线	全速 USB	DMA SPI 并可掉电唤醒	DMA I²C 并可掉电唤醒	MDU32 硬件 32 位乘除法器	定时器/计数器（T0/T1/T2/T3/T4 外部管脚也可掉电唤醒）	16 位高级 PWM 定时器 互补对称死区控制	掉电唤醒专用定时器	DMA 15 路高速 ADC（8 路 PWM 可当 8 路 D/A 使用）	比较器（可当 1 路 A/D，可作外部掉电检测）	内部低压检测中断并可掉电唤醒	看门狗 复位定时器	内部高可靠复位（可选复位门槛电压）	内部高精准时钟（35MHz 以下可调）追频	可对外输出时钟及复位	程序加密后传输（防拦截）	可设置下次更新程序需口令	支持 RS485 下载	支持硬件 USB 直接下载和硬件 USB 仿真	本身就可在线仿真	价格及封装				供货信息
																																					LQFP64 <12mm*12mm>	LQFP48 <9mm*9mm>	LQFP32 <9mm*9mm>	TSSOP20	
STC32G12K64	1.9-5.5	64K	4K	8K	64K	60	有	有	有	有	2	2	2	3	有	3	有	有	5	8	有	12 位	有	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	√	√	√	√	现货
STC32G12K128	1.9-5.5	128K	4K	8K	IAP	60	有	有	有	有	2	2	2	3	有	3	有	有	5	8	有	12 位	有	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	¥4.0	¥3.7	¥3.7	¥3.5	

➢ **内核**

- ✓ 超高速 32 位 8051 内核（1T），比传统 8051 约快 70 倍以上
- ✓ 49 个中断源，4 级中断优先级
- ✓ 支持在线仿真

➢ **工作电压**

- ✓ 1.9V~5.5V（当工作温度低于-40℃时，工作电压不得低于 3.0V）

➢ **工作温度**

- ✓ -40℃~85℃（内部高速 IRC 温漂±1.3%）
- ✓ -40℃~125℃（内部高速 IRC 温漂±3%，当温度高于 85℃时请使用外部 24MHz 及以下的耐高温晶振）

➢ **Flash 存储器**

- ✓ 最大 128K 字节 FLASH 程序存储器（ROM），用于存储用户代码
- ✓ 支持用户配置 EEPROM 大小，512 字节单页擦除，擦写次数可达 10 万次以上
- ✓ 支持硬件 USB 直接下载和普通串口下载
- ✓ 支持硬件 SWD 实时仿真，P3.0/P3.1（需 STC-USB Link1D 工具）

➢ **SRAM，共 12K 字节**

- ✓ 4K 字节内部 SRAM（edata）
- ✓ 8K 字节内部扩展 RAM（内部 xdata）
- ✓ 使用注意：（强烈建议不要使用 **idata** 和 **pdata** 声明变量）

➢ **时钟控制**

✓ 内部高精度 IRC（35MHz 及以下，ISP 编程时选择或手动输入 ISP 编程时可进行上下调整）

⊕ 误差±0.3%（常温下 25℃）

⊕ -0.76%~+0.98%温漂（温度范围，-20℃~65℃，以 25℃为中心点）

⊕ -1.35%~+1.30%温漂（温度范围，-40℃~85℃，以 25℃为中心点）

⊕ -3%~+3%温漂（温度范围，-40℃~125℃，以 42.5℃为中心点）

✓ 内部 32KHz 低速 IRC（误差较大）

✓ 外部晶振（35MHz 及以下）和外部时钟，有专门的外部时钟干扰内部电路，可软件启动

✓ 内部 PLL 输出时钟（注：PLL 输出的 96MHz/144MHz 可独立作为高速 PWM 和高速 SPI 的时钟源）
用户可自由选择上面的 4 种时钟源

➢ **复位**

✓ 硬件复位

⊕ 上电复位，复位电压值为 1.7V~1.9V。（在芯片未使能低压复位功能时有效）

⊕ 复位脚复位，出厂时 P5.4 默认为 I/O 口，ISP 下载时可将 P5.4 管脚设置为复位脚（注意：当设置 P5.4 管脚为复位脚时，复位电平为低电平）

⊕ 看门狗溢出复位

⊕ 低压检测复位，提供 4 级低压检测电压：2.0V、2.4V、2.7V、3.0V。

✓ 软件复位

⊕ 软件方式写复位触发寄存器

➢ **中断**

✓ 提供 49 个中断源：INT0、INT1、INT2、INT3、INT4、定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4、USART1、USART2、UART3、UART4、ADC 模数转换、LVD 低压检测、SPI、I^2C、比较器、PWMA、PWMB、USB、CAN、CAN2、LIN、LCMIF 彩屏接口中断、RTC 实时时钟、所有的 I/O 中断（8 组）、串口 1 的 DMA 接收和发送中断、串口 2 的 DMA 接收和发送中断、串口 3 的 DMA 接收和发送中断、串口 4 的 DMA 接收和发送中断、I2C 的 DMA 接收和发送中断、SPI 的 DMA 中断、ADC 的 DMA 中断、LCD 驱动的 DMA 中断以及存储器到存储器的 DMA 中断。

✓ 提供 4 级中断优先级

➢ **数字外设**

✓ 5 个 16 位定时器：定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4，其中定时器 0 的模式 3 具有 NMI（不可屏蔽中断）功能，定时器 0 和定时器 1 的模式 0 为 16 位自动重载模式

✓ 2 个高速同步/异步串口：串口 1（USART1）、串口 2（USART2），波特率时钟源最快可为 FOSC/4。支持同步串口模式、异步串口模式、SPI 模式、LIN 模式、红外模式（IrDA）、智能卡模式（ISO7816）

✓ 2 个高速异步串口：串口 3、串口 4，波特率时钟源最快可为 FOSC/4

✓ 2 组高级 PWM，可实现 8 通道（4 组互补对称）带死区的控制的 PWM，并支持外部异常检测功能

✓ SPI：3 组硬件 SPI（一组独立 SPI，两组 USART 的 SPI 模式）支持主机模式和从机模式以及主机/从机自动切换（注：3 组 SPI 均支持 DMA）

✓ I^2C：支持主机模式和从机模式

✓ ICE：硬件支持仿真

✓ RTC：支持年、月、日、时、分、秒、次秒（1/128 秒），并支持时钟中断和一组闹钟

✓ USB：USB2.0/USB1.1 兼容全速 USB，6 个双向端点，支持 4 种端点传输模式（控制传输、中断传输、批量传输和同步传输），每个端点拥有 64 字节的缓冲区

✓ CAN：两个独立的 CAN 2.0 控制单元

✓ LIN：3 组硬件 LIN（一组独立 LIN，两组 USART 的 LIN 模式）一个独立的 LIN 控制单元（支持 1.3 和 2.1 版本）

- ✓ MDU32：硬件 32 位乘除法器（包含 32 位除以 32 位、32 位乘以 32 位）
- ✓ I/O 口中断：所有的 I/O 均支持中断，每组 I/O 中断有独立的中断入口地址，所有的 I/O 中断可支持 4 种中断模式：高电平中断、低电平中断、上升沿中断、下降沿中断。I/O 口中断可以进行掉电唤醒，且有 4 级中断优先级。
- ✓ LCD 驱动模块：支持 8080 和 6800 两种接口以及 8 位和 16 位数据宽度
- ✓ DMA：支持 SPI 移位接收数据到存储器、SPI 移位发送存储器的数据、I2C 发送存储器的数据、I2C 接收数据到存储器、串口 1/2/3/4 接收数据到的存储器、串口 1/2/3/4 发送存储器的数据、ADC 自动采样数据到存储器（同时计算平均值）、LCD 驱动发送存储器的数据、以及存储器到存储器的数据复制
- ✓ 硬件数字 ID：支持 32 字节

➢ 模拟外设

- ✓ ADC：超高速 ADC，支持 12 位高精度 15 通道（通道 0~通道 14）的模数转换，ADC 的通道 15 用于测试内部参考电压（芯片在出厂时，内部参考电压调整为 1.19V，误差±1%）
- ✓ 比较器：一组比较器

➢ GPIO

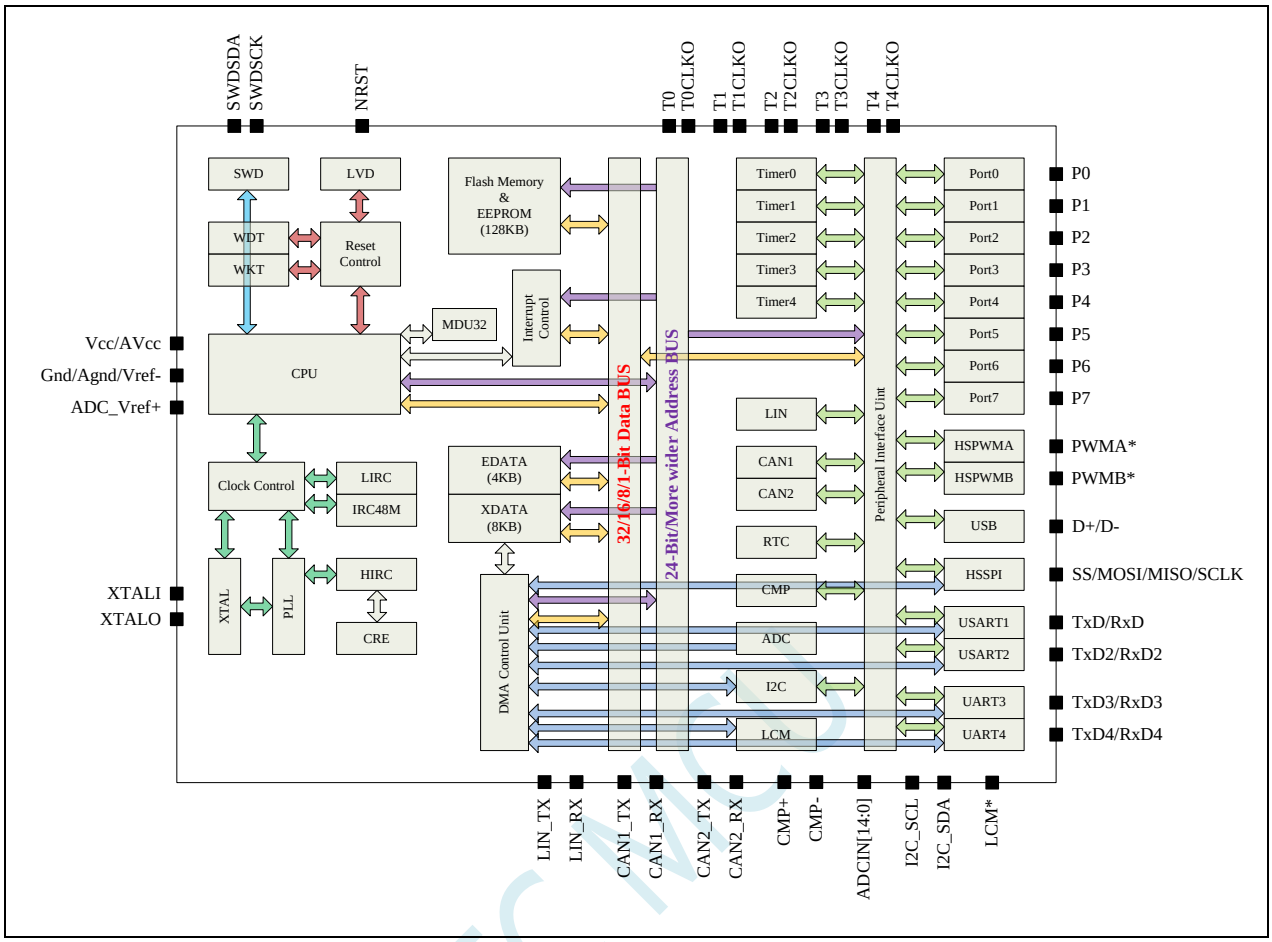
- ✓ 最多可达 60 个 GPIO：P0.0~P0.7、P1.0~ P1.7（无 P1.2）、P2.0~P2.7、P3.0~P3.7、P4.0~P4.7、P5.0~P5.4、P6.0~P6.7、P7.0~P7.7
- ✓ 所有的 GPIO 均支持如下 4 种模式：准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式、高阻输入模式
- ✓ 除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口时必须先设置 IO 口模式
- ✓ 另外每个 I/O 均可独立使能内部 4K 上拉电阻

➢ **封装**

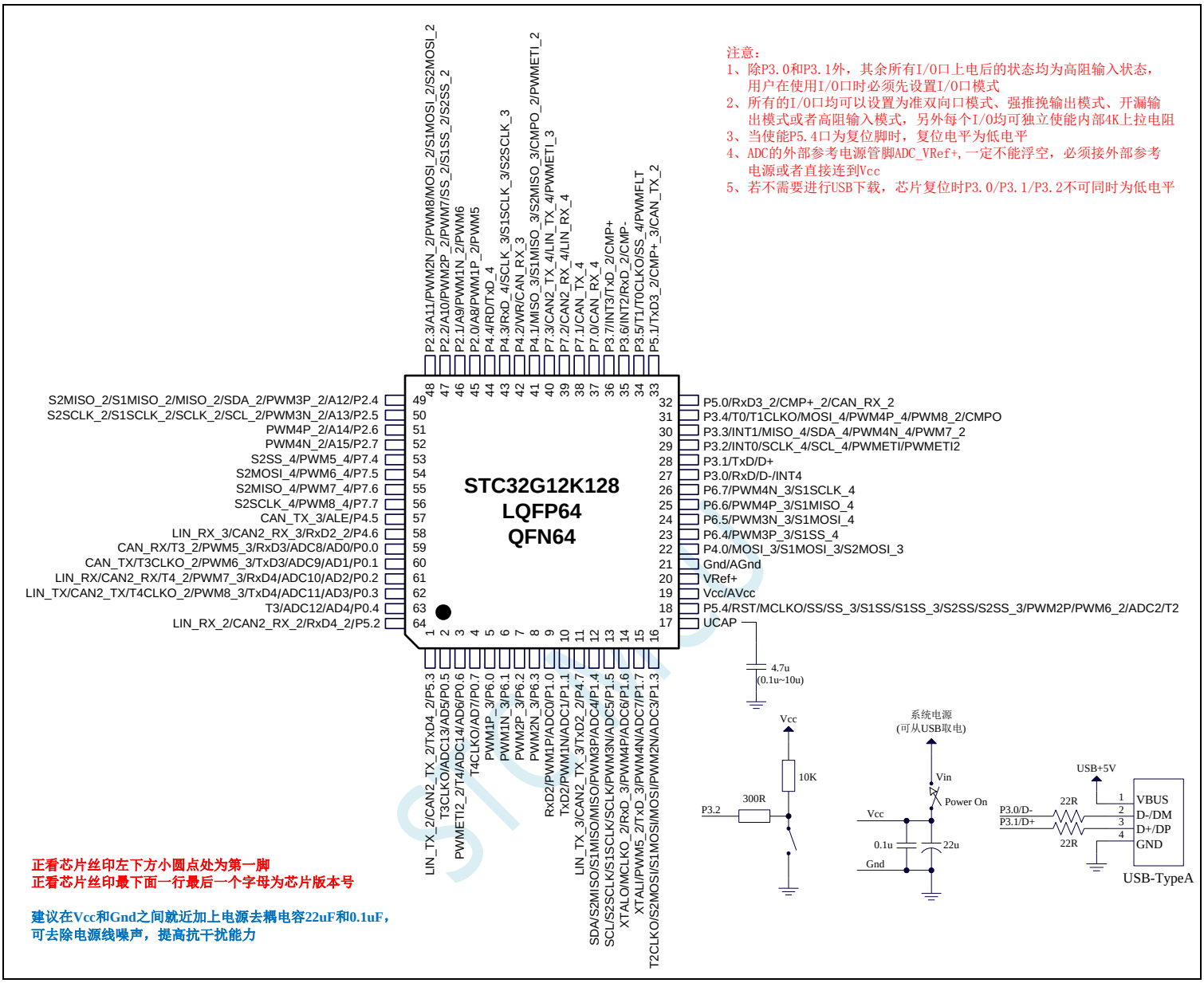
- ✓ LQFP64、LQFP48、LQFP32、QFN64、QFN48、QFN32、PDIP40、TSSOP20

STCMCU

2.1.2 STC32G12K128 系列内部结构图



2.1.3 管脚图，最小系统



现在 STC 的带硬件 USB 的 MCU 支持用硬件 USB 下载，因为用的是 USB-HID 通信协议，不需要安装任何驱动。STC 打狗棒、降龙棍、开天斧、屠龙刀核心板以及 STC 开源示波器、STC 实验箱在 D-/P3.0, D+/P3.1 与 PC-USB 端口连接好的状况下，USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电

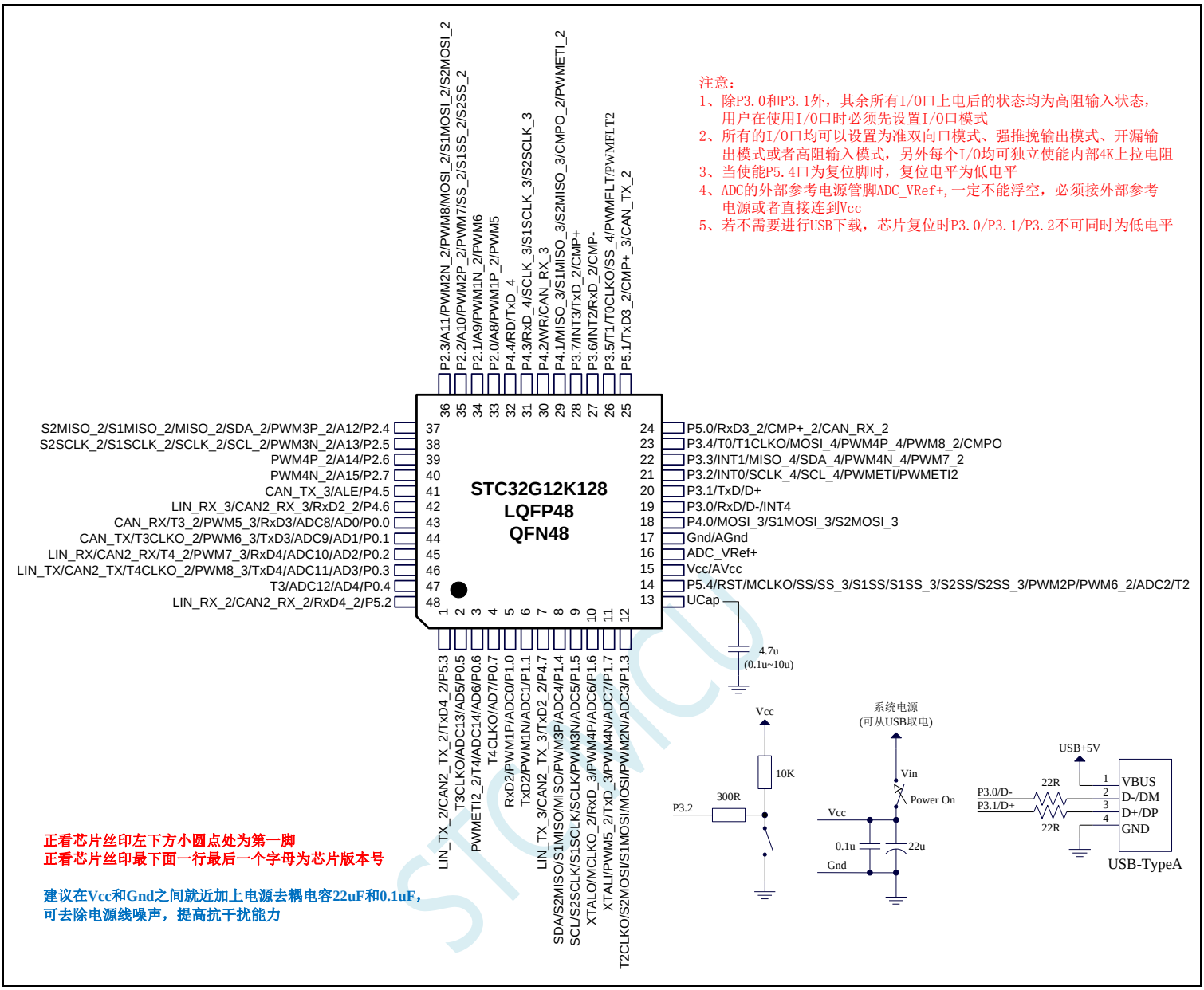
等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）

下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。



现在 STC 的带硬件 USB 的 MCU 支持用硬件 USB 下载，因为用的是 USB-HID 通信协议，不需要安装任何驱动。STC 打狗棒、降龙棍、开天斧、屠龙刀核心板以及 STC 开源示波器、STC 实验箱在 D-/P3.0, D+/P3.1 与 PC-USB 端口连接好的状况下，USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电

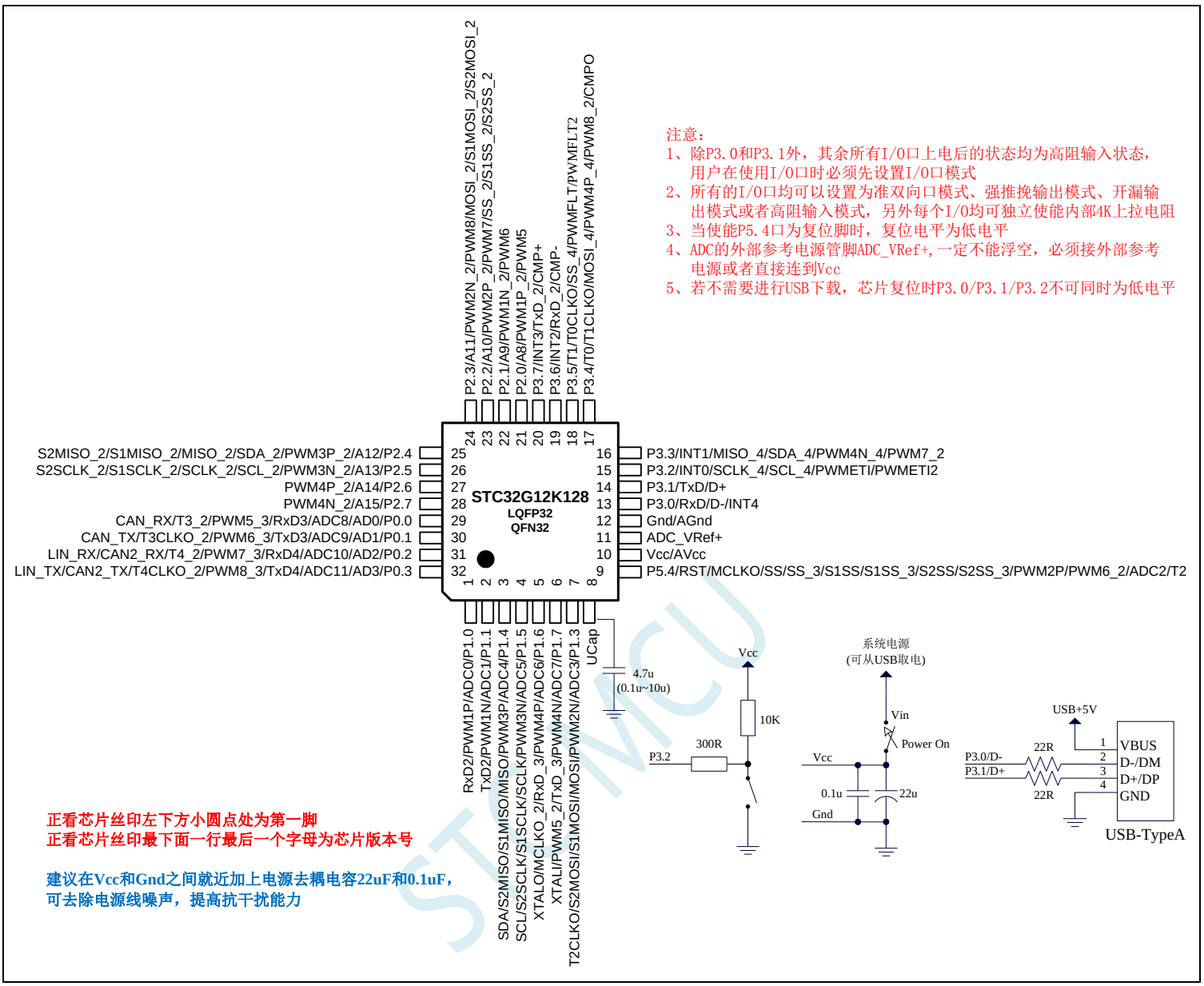
等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）

下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。



现在 STC 的带硬件 USB 的 MCU 支持用硬件 USB 下载，因为用的是 USB-HID 通信协议，不需要安装任何驱动。STC 打狗棒、降龙棍、开天斧、屠龙刀核心板以及 STC 开源示波器、STC 实验箱在 D-/P3.0, D+/P3.1 与 PC-USB 端口连接好的状况下，USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电

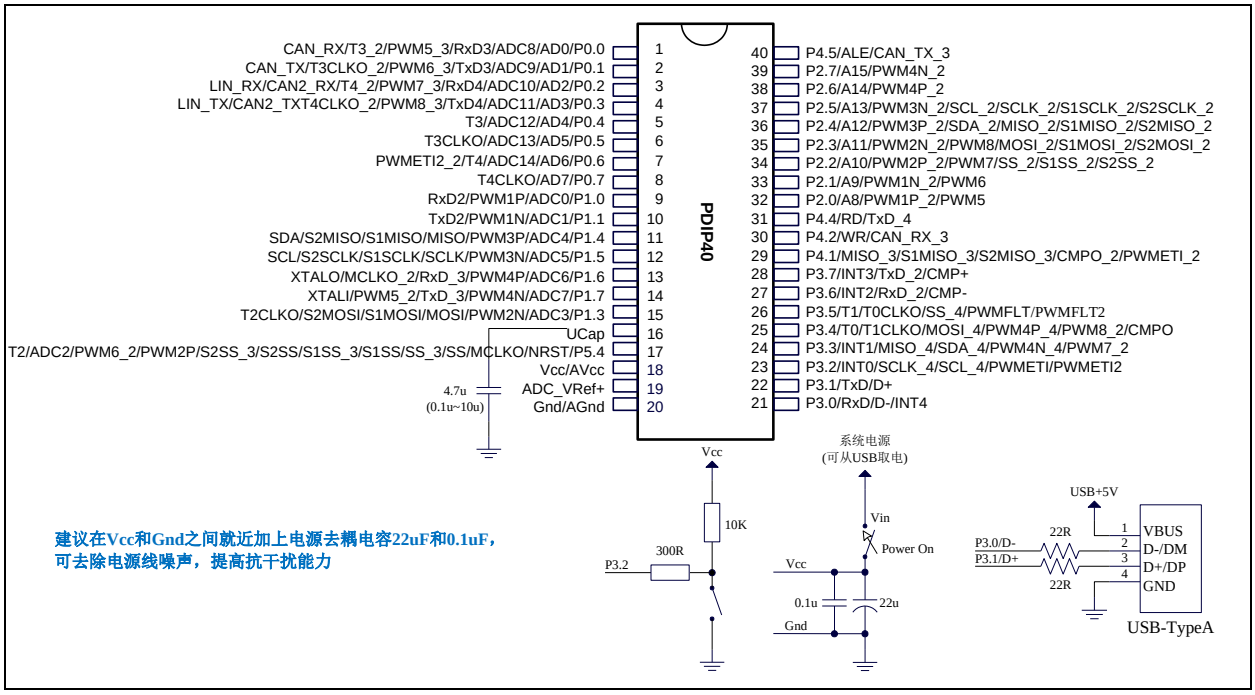
等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）

下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。



现在 STC 的带硬件 USB 的 MCU 支持用硬件 USB 下载，因为用的是 USB-HID 通信协议，不需要安装任何驱动。STC 打狗棒、降龙棍、开天斧、屠龙刀核心板以及 STC 开源示波器、STC 实验箱在 D-/P3.0, D+/P3.1 与 PC-USB 端口连接好的状况下，USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电

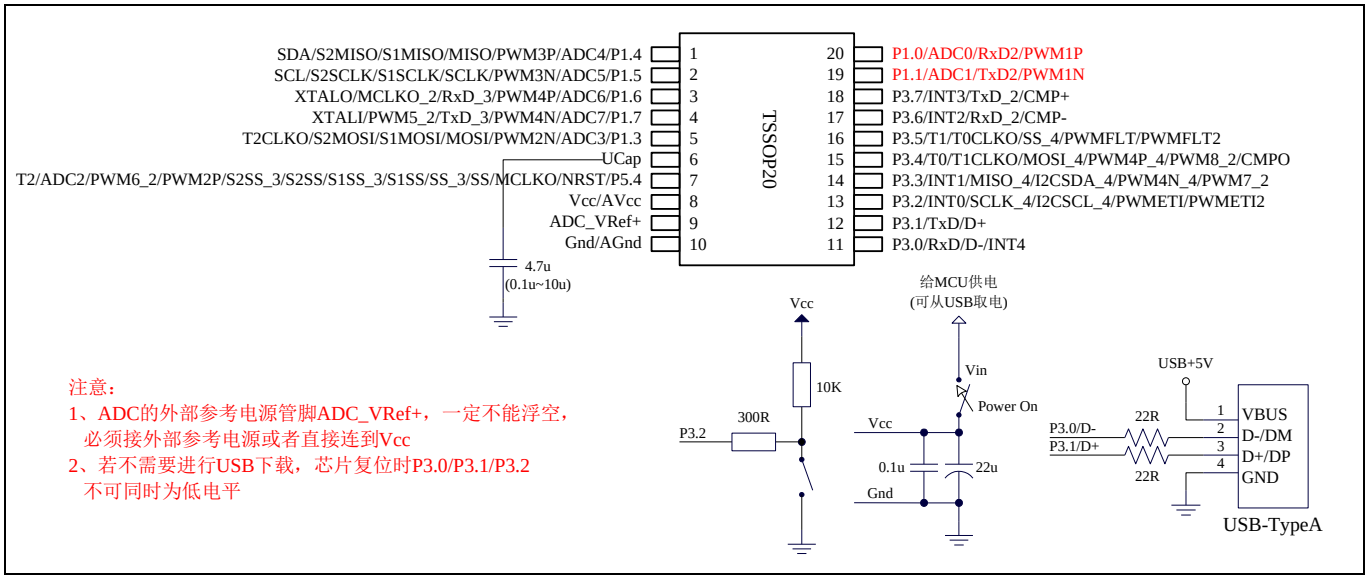
等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）

下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。



2.1.4 管脚说明

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
1	1				P5.3	I/O	标准 IO 口
					TxD4_2	O	串口 4 的发送脚
					CAN2_TX_2	O	CAN2 总线发送脚
					LIN_TX_2	O	LIN 总线发送脚
2	2		6		P0.5	I/O	标准 IO 口
					AD5	I/O	地址/数据总线
					ADC13	I	ADC 模拟输入通道 13
					T3CLKO	O	定时器 3 时钟分频输出
3	3		7		P0.6	I/O	标准 IO 口
					AD6	I/O	地址/数据总线
					ADC14	I	ADC 模拟输入通道 14
					T4	I	定时器 4 外部时钟输入
					PWMFLT2_2	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
4	4		8		P0.7	I/O	标准 IO 口
					AD7	I/O	地址/数据总线
					T4CLKO	O	定时器 4 时钟分频输出
5					P6.0	I/O	标准 IO 口
					PWM1P_3	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
6					P6.1	I/O	标准 IO 口
					PWM1N_3	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
7					P6.2	I/O	标准 IO 口
					PWM2P_3	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
8					P6.3	I/O	标准 IO 口
					PWM2N_3	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
9	5	1	9	20	P1.0	I/O	标准 IO 口
					ADC0	I	ADC 模拟输入通道 0
					PWM1P	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
					RxD2	I	串口 2 的接收脚
10	6	2	10	19	P1.1	I/O	标准 IO 口
					ADC1	I	ADC 模拟输入通道 1
					PWM1N	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
					TxD2	I	串口 2 的发送脚

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
11	7				P4.7	I/O	标准 IO 口
					TxD2_2	I	串口 2 的发送脚
					CAN2_TX_3	O	CAN2 总线发送脚
					LIN_TX_3	O	LIN 总线发送脚
12	8	3	11	1	P1.4	I/O	标准 IO 口
					ADC4	I	ADC 模拟输入通道 4
					PWM3P	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
					MISO	I/O	SPI 主机输入从机输出
					S1MISO	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
					S2MISO	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
					SDA	I/O	I2C 接口的数据线
13	9	4	12	2	P1.5	I/O	标准 IO 口
					ADC5	I	ADC 模拟输入通道 5
					PWM3N	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
					SCLK	I/O	SPI 的时钟脚
					S1SCLK	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
					S2SCLK	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
					SCL	I/O	I2C 的时钟线
14	10	5	13	3	P1.6	I/O	标准 IO 口
					ADC6	I	ADC 模拟输入通道 6
					RxD_3	I	串口 1 的接收脚
					PWM4P	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
					MCLKO_2	O	主时钟分频输出
					XTALO	O	外部晶振的输出脚
15	11	6	14	4	P1.7	I/O	标准 IO 口
					ADC7	I	ADC 模拟输入通道 7
					TxD_3	O	串口 1 的发送脚
					PWM4N	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
					PWM5_2	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
					XTALI	I	外部晶振/外部时钟的输入脚
16	12	7	15	5	P1.3	I/O	标准 IO 口
					ADC3	I	ADC 模拟输入通道 3
					MOSI	I/O	SPI 主机输出从机输入
					S1MOSI	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
					S2MOSI	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
					PWM2N	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
					T2CLKO	O	定时器 2 时钟分频输出
17	13	8	16	6	UCAP	I	USB 内核电源稳压脚

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
18	14	9	17	7	P5.4	I/O	标准 IO 口
					RST	I	复位引脚
					MCLKO	O	主时钟分频输出
					SS_3	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					SS	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S1SS_3	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S1SS	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S2SS_3	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S2SS	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					PWM2P	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
					PWM6_2	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
					T2	I	定时器 2 外部时钟输入
					ADC2	I	ADC 模拟输入通道 2
19	15	10	18	8	Vcc	VCC	电源脚
					AVcc	VCC	ADC 电源脚
20	16	11	19	9	Vref+	I	ADC 的参考电压脚
21	17	12	20	10	Gnd	GND	地线
					Agnd	GND	ADC 地线
					Vref-	I	ADC 的参考电压地线
22	18				P4.0	I/O	标准 IO 口
					MOSI_3	I/O	SPI 主机输出从机输入
					S1MOSI_3	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
					S2MOSI_3	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
23					P6.4	I/O	标准 IO 口
					PWM3P_3	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
					S1SS_4	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
24					P6.5	I/O	标准 IO 口
					PWM3N_3	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
					S1MOSI_4	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
25					P6.6	I/O	标准 IO 口
					PWM4P_3	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
					S1MISO_4	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
26					P6.7	I/O	标准 IO 口
					PWM4N_3	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
					S1SCLK_4	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
27	19	13	21	11	P3.0	I/O	标准 IO 口
					D-	I/O	USB 数据口
					RxD	I	串口 1 的接收脚
					INT4	I	外部中断 4

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
28	20	14	22	12	P3.1	I/O	标准 IO 口
					D+	I/O	USB 数据口
					TxD	O	串口 1 的发送脚
29	21	15	23	13	P3.2	I/O	标准 IO 口
					INT0	I	外部中断 0
					SCLK_4	I/O	SPI 的时钟脚
					SCL_4	I/O	I2C 的时钟线
					PWMETI	I	PWM 外部触发输入脚
					PWMETI2	I	PWM 外部触发输入脚 2
30	22	16	24	14	P3.3	I/O	标准 IO 口
					INT1	I	外部中断 1
					MISO_4	I/O	SPI 主机输入从机输出
					SDA_4	I/O	I2C 接口的数据线
					PWM4N_4	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
					PWM7_2	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
31	23	17	25	15	P3.4	I/O	标准 IO 口
					T0	I	定时器 0 外部时钟输入
					T1CLKO	O	定时器 1 时钟分频输出
					MOSI_4	I/O	SPI 主机输出从机输入
					PWM4P_4	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
					PWM8_2	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
					CMPO	O	比较器输出
32	24				P5.0	I/O	标准 IO 口
					RxD3_2	I	串口 3 的接收脚
					CMP+_2	I	比较器正极输入
					CAN_RX_2	I	CAN 总线接收脚
33	25				P5.1	I/O	标准 IO 口
					TxD3_2	O	串口 3 的发送脚
					CMP+_3	I	比较器正极输入
					CAN_TX_2	O	CAN 总线发送脚
34	26	18	26	16	P3.5	I/O	标准 IO 口
					T1	I	定时器 1 外部时钟输入
					T0CLKO	O	定时器 0 时钟分频输出
					SS_4	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					PWMFLT	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
35	27	19	27	17	P3.6	I/O	标准 IO 口
					INT2	I	外部中断 2
					RxD_2	I	串口 1 的接收脚
					CMP-	I	比较器负极输入

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
36	28	20	28	18	P3.7	I/O	标准 IO 口
					INT3	I	外部中断 3
					TxD_2	O	串口 1 的发送脚
					CMP+	I	比较器正极输入
37					P7.0	I/O	标准 IO 口
					CAN_RX_4	I	CAN 总线接收脚
38					P7.1	I/O	标准 IO 口
					CAN_TX_4	O	CAN 总线发送脚
39					P7.2	I/O	标准 IO 口
					CAN2_RX_4	I	CAN2 总线接收脚
					LIN_RX_4	I	LIN 总线接收脚
40					P7.3	I/O	标准 IO 口
					CAN2_TX_4	O	CAN2 总线发送脚
					LIN_TX_4	O	LIN 总线发送脚
					PWMETI_3	I	PWM 外部触发输入脚
41	29		29		P4.1	I/O	标准 IO 口
					MISO_3	I/O	SPI 主机输入从机输出
					S1MISO_3	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
					S2MISO_3	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
					CMPO_2	O	比较器输出
					PWMETI_3	I	PWM 外部触发输入脚
42	30		30		P4.2	I/O	标准 IO 口
					WR	O	外部总线的写信号线
					CAN_RX_3	I	CAN 总线接收脚
43	31				P4.3	I/O	标准 IO 口
					RxD_4	I	串口 1 的接收脚
					SCLK_3	I/O	SPI 的时钟脚
					S1SCLK_3	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
					S2SCLK_3	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
44	32		31		P4.4	I/O	标准 IO 口
					RD	O	外部总线的读信号线
					TxD_4	O	串口 1 的发送脚
45	33	21	32		P2.0	I/O	标准 IO 口
					A8	O	地址总线
					PWM1P_2	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
					PWM5	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
46	34	22	33		P2.1	I/O	标准 IO 口
					A9	O	地址总线
					PWM1N_2	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
					PWM6	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
47	35	23	34		P2.2	I/O	标准 IO 口
					A10	O	地址总线
					SS_2	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S1SS_2	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					S2SS_2	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
					PWM2P_2	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
					PWM7	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
48	36	24	356		P2.3	I/O	标准 IO 口
					A11	O	地址总线
					MOSI_2	I/O	SPI 主机输出从机输入
					S1MOSI_2	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
					S2MOSI_2	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
					PWM2N_2	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
					PWM8	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
49	37	25	36		P2.4	I/O	标准 IO 口
					A12	O	地址总线
					MISO_2	I/O	SPI 主机输入从机输出
					S1MISO_2	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
					S2MISO_2	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
					SDA_2	I/O	I2C 接口的数据线
					PWM3P_2	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
50	38	26	37		P2.5	I/O	标准 IO 口
					A13	O	地址总线
					SCLK_2	I/O	SPI 的时钟脚
					S1SCLK_2	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
					S2SCLK_2	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
					SCL_2	I/O	I2C 的时钟线
					PWM3N_2	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
51	39	27	38		P2.6	I/O	标准 IO 口
					A14	O	地址总线
					PWM4P_2	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
52	40	28	39		P2.7	I/O	标准 IO 口
					A15	O	地址总线
					PWM4N_2	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
53					P7.4	I/O	标准 IO 口
					PWM5_4	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
					S2SS_4	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
54					P7.5	I/O	标准 IO 口
					PWM6_4	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
					S2MOSI_4	I/O	USART2－SPI 从机输入主机输出
55					P7.6	I/O	标准 IO 口
					PWM7_4	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
					S2MISO_4	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
56					P7.7	I/O	标准 IO 口
					PWM8_4	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
					S2SCLK_4	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
57	41		40		P4.5	I/O	标准 IO 口
					ALE	O	地址锁存信号
					CAN_TX_3	O	CAN 总线发送脚
58	42				P4.6	I/O	标准 IO 口
					RxD2_2	I	串口 2 的接收脚
					CAN2_RX_3	I	CAN2 总线接收脚
					LIN_RX_3	I	LIN 总线接收脚
59	43	29	1		P0.0	I/O	标准 IO 口
					AD0	I/O	地址/数据总线
					ADC8	I	ADC 模拟输入通道 8
					RxD3	I	串口 3 的接收脚
					PWM5_3	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
					T3_2	I	定时器 3 外部时钟输入
					CAN_RX	I	CAN 总线接收脚

编号					名称	类型	说明
LQFP64	LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
60	44	30	2		P0.1	I/O	标准 IO 口
					AD1	I/O	地址/数据总线
					ADC9	I	ADC 模拟输入通道 9
					TxD3	O	串口 3 的发送脚
					PWM6_3	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
					T3CLKO_2	O	定时器 3 时钟分频输出
					CAN_TX	O	CAN 总线发送脚
61	45	31	3		P0.2	I/O	标准 IO 口
					AD2	I/O	地址/数据总线
					ADC10	I	ADC 模拟输入通道 10
					RxD4	I	串口 4 的接收脚
					PWM7_3	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
					T4_2	I	定时器 4 外部时钟输入
					CAN2_RX	I	CAN2 总线接收脚
					LIN_RX	I	LIN 总线接收脚
62	46	32	4		P0.3	I/O	标准 IO 口
					AD3	I/O	地址/数据总线
					ADC11	I	ADC 模拟输入通道 11
					TxD4	O	串口 4 的发送脚
					PWM8_3	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
					T4CLKO_2	O	定时器 4 时钟分频输出
					CAN2_TX	O	CAN2 总线发送脚
					LIN_TX	O	LIN 总线发送脚
63	47		5		P0.4	I/O	标准 IO 口
					AD4	I/O	地址/数据总线
					ADC12	I	ADC 模拟输入通道 12
					T3	I	定时器 3 外部时钟输入
64	48				P5.2	I/O	标准 IO 口
					RxD4_2	I	串口 4 的接收脚
					CAN2_RX_2	I	CAN2 总线接收脚
					LIN_RX_2	I	LIN 总线接收脚

2.2 STC32G8K64-LQFP48/LQFP32/PDIP40、TSSOP20

2.2.1 特性及价格

➢ 选型价格（不需要外部晶振、不需要外部复位，12 位 ADC，15 通道）

单片机型号	工作电压（V）	Flash 程序存储器 10 万次 字节	edata 内部扩展 DATA RAM 可做堆栈或变量 字节	xdata 内部大容量扩展 SRAM 可做变量 字节	EEPROM 10 万次 字节	I/O 口最多数量	传统 I/O 中断（INT0/INT1/INT2/INT3/INT4）并可掉电唤醒	所有的 I/O 口均支持中断并可掉电唤醒	DMA 8080/6800 接口 LCM 模块驱动(8 位和 16 位)	RTC 实时时钟	DMA UART 异步串口并可掉电唤醒	DMA USART 同步/异步串口并可掉电唤醒	CAN 总线	LIN 总线	DMA SPI 并可掉电唤醒	I^2S 音频总线	DMA I^2C 并可掉电唤醒	MDU32 硬件 32 位乘除法器	定时器/计数器（T0/T1/T2/T3/T4 外部管脚也可掉电唤醒）	16 位高级 PWM 定时器 互补对称死区控制	掉电唤醒专用定时器	DMA 15 路高速 ADC（8 路 PWM 可当 8 路 D/A 使用）	比较器（可当 1 路 A/D，可作外部掉电检测）	内部低压检测中断并可掉电唤醒	看门狗 复位定时器	内部高可靠复位（可选复位门槛电压）	内部高精准时钟（42MHz 以下可调）追频	可对外输出时钟及复位	程序加密后传输（防拦截）	可设置下次更新程序需口令	支持 RS485 下载	支持软件模拟硬件 USB 直接下载	本身就可在线仿真	价格及封装				供货信息
																																				LQFP48 <9mm*9mm>	QFN48 <6mm*6mm>	LQFP32<9mm*9mm>	TSSOP20	
STC32G8K48	1.9-5.5	48K	2K	6K	48K	45	有	有	有	有	2	2	2	有	有	有	有	有	5	8	有	12 位	有	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	√	√	√	√	现货
STC32G8K64	1.9-5.5	64K	2K	6K	IAP	45	有	有	有	有	2	2	2	有	有	有	有	有	5	8	有	12 位	有	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	¥2.7	¥2.7	¥2.6	¥2.5	

➢ 内核

✓ 超高速 32 位 8051 内核（1T），比传统 8051 约快 70 倍以上

✓ 48 个中断源，4 级中断优先级

✓ 支持在线仿真

➢ 工作电压

✓ 1.9V~5.5V（当工作温度低于-40℃时，工作电压不得低于 3.0V）

➢ 工作温度

✓ -40℃~85℃（内部高速 IRC 温漂±1.3%）

✓ -40℃~125℃（内部高速 IRC 温漂±3%，当温度高于 85℃时请使用外部 24MHz 及以下的耐高温晶振）

➢ Flash 存储器

✓ 最大 64K 字节 FLASH 程序存储器（ROM），用于存储用户代码

✓ 支持用户配置 EEPROM 大小，512 字节单页擦除，擦写次数可达 10 万次以上

✓ 支持硬件 USB 直接下载和普通串口下载

✓ 支持硬件 SWD 实时仿真，P3.0/P3.1（需 STC-USB Link1D 工具）

➢ SRAM，共 6K 字节

✓ 2K 字节内部 SRAM（edata）

✓ 6K 字节内部扩展 RAM（内部 xdata）

✓ 使用注意：（强烈建议不要使用 **idata** 和 **pdata** 声明变量）

➢ 时钟控制

✓ 内部高精度 IRC（42MHz 及以下，ISP 编程时选择或手动输入）

- ⊕ 误差±0.3%（常温下 25℃）
- ⊕ -0.76%~+0.98%温漂（温度范围，-20℃~65℃，以 25℃为中心点）
- ⊕ -1.35%~+1.30%温漂（温度范围，-40℃~85℃，以 25℃为中心点）
- ⊕ -3%~+3%温漂（温度范围，-40℃~125℃，以 42.5℃为中心点）

✓ 内部 32KHz 低速 IRC（误差较大）

✓ 外部晶振（42MHz 及以下）和外部时钟

✓ 内部 PLL 输出时钟（注：PLL 输出的 96MHz/144MHz 可独立作为高速 PWM 和高速 SPI 的时钟源）

用户可自由选择上面的 4 种时钟源

➢ **复位**

✓ 硬件复位

- ⊕ 上电复位，复位电压值为 1.7V~1.9V。（在芯片未使能低压复位功能时有效）
- ⊕ 复位脚复位，出厂时 P5.4 默认为 I/O 口，ISP 下载时可将 P5.4 管脚设置为复位脚（注意：当设置 P5.4 管脚为复位脚时，复位电平为低电平）
- ⊕ 看门狗溢出复位
- ⊕ 低压检测复位，提供 4 级低压检测电压：2.0V、2.4V、2.7V、3.0V。

✓ 软件复位

- ⊕ 软件方式写复位触发寄存器

➢ **中断**

✓ 提供 48 个中断源：INT0、INT1、INT2、INT3、INT4、定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4、USART1、USART2、UART3、UART4、ADC 模数转换、LVD 低压检测、SPI、I^2C、比较器、PWMA、PWMB、CAN、CAN2、LIN、LCMIF 彩屏接口中断、RTC 实时时钟、所有的 I/O 中断（8 组）、串口 1 的 DMA 接收和发送中断、串口 2 的 DMA 接收和发送中断、串口 3 的 DMA 接收和发送中断、串口 4 的 DMA 接收和发送中断、I2C 的 DMA 接收和发送中断、SPI 的 DMA 中断、ADC 的 DMA 中断、LCD 驱动的 DMA 中断以及存储器到存储器的 DMA 中断。

✓ 提供 4 级中断优先级

➢ **数字外设**

✓ 5 个 16 位定时器：定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4，其中定时器 0 的模式 3 具有 NMI（不可屏蔽中断）功能，定时器 0 和定时器 1 的模式 0 为 16 位自动重载模式

✓ 2 个高速同步/异步串口：串口 1（USART1）、串口 2（USART2），波特率时钟源最快可为 FOSC/4。支持同步串口模式、异步串口模式、SPI 模式、LIN 模式、红外模式（IrDA）、智能卡模式（ISO7816）

✓ 2 个高速异步串口：串口 3、串口 4，波特率时钟源最快可为 FOSC/4

✓ 2 组高级 PWM，可实现 8 通道（4 组互补对称）带死区的控制的 PWM，并支持外部异常检测功能

✓ SPI：支持主机模式和从机模式以及主机/从机自动切换

✓ I^2C：支持主机模式和从机模式

✓ ICE：硬件支持仿真

✓ RTC：支持年、月、日、时、分、秒、次秒（1/128 秒），并支持时钟中断和一组闹钟

✓ I2S：音频总线

✓ CAN：两个独立的 CAN 2.0 控制单元

✓ LIN：一个独立 LIN 控制单元（支持 1.3 和 2.1 版本），USART1 和 USART2 可支持两组 LIN

✓ MDU32：硬件 32 位乘除法器（包含 32 位除以 32 位、32 位乘以 32 位）

✓ I/O 口中断：所有的 I/O 均支持中断，每组 I/O 中断有独立的中断入口地址，所有的 I/O 中断可支持 4 种中断模式：高电平中断、低电平中断、上升沿中断、下降沿中断。I/O 口中断可以进行掉电唤醒，且有 4 级中断优先级。

✓ LCD 驱动模块：支持 8080 和 6800 两种接口以及 8 位和 16 位数据宽度

- ✓ DMA：支持 SPI 移位接收数据到存储器、SPI 移位发送存储器的数据、I2C 发送存储器的数据、I2C 接收数据到存储器、串口 1/2/3/4 接收数据到的存储器、串口 1/2/3/4 发送存储器的数据、ADC 自动采样数据到存储器（同时计算平均值）、LCD 驱动发送存储器的数据、以及存储器到存储器的数据复制
- ✓ 硬件数字 ID：支持 32 字节

➢ 模拟外设

- ✓ ADC：超高速 ADC，支持 12 位高精度 15 通道（通道 0~通道 14）的模数转换，ADC 的通道 15 用于测试内部参考电压（芯片在出厂时，内部参考电压调整为 1.19V，误差±1%）
- ✓ 比较器：一组比较器

➢ GPIO

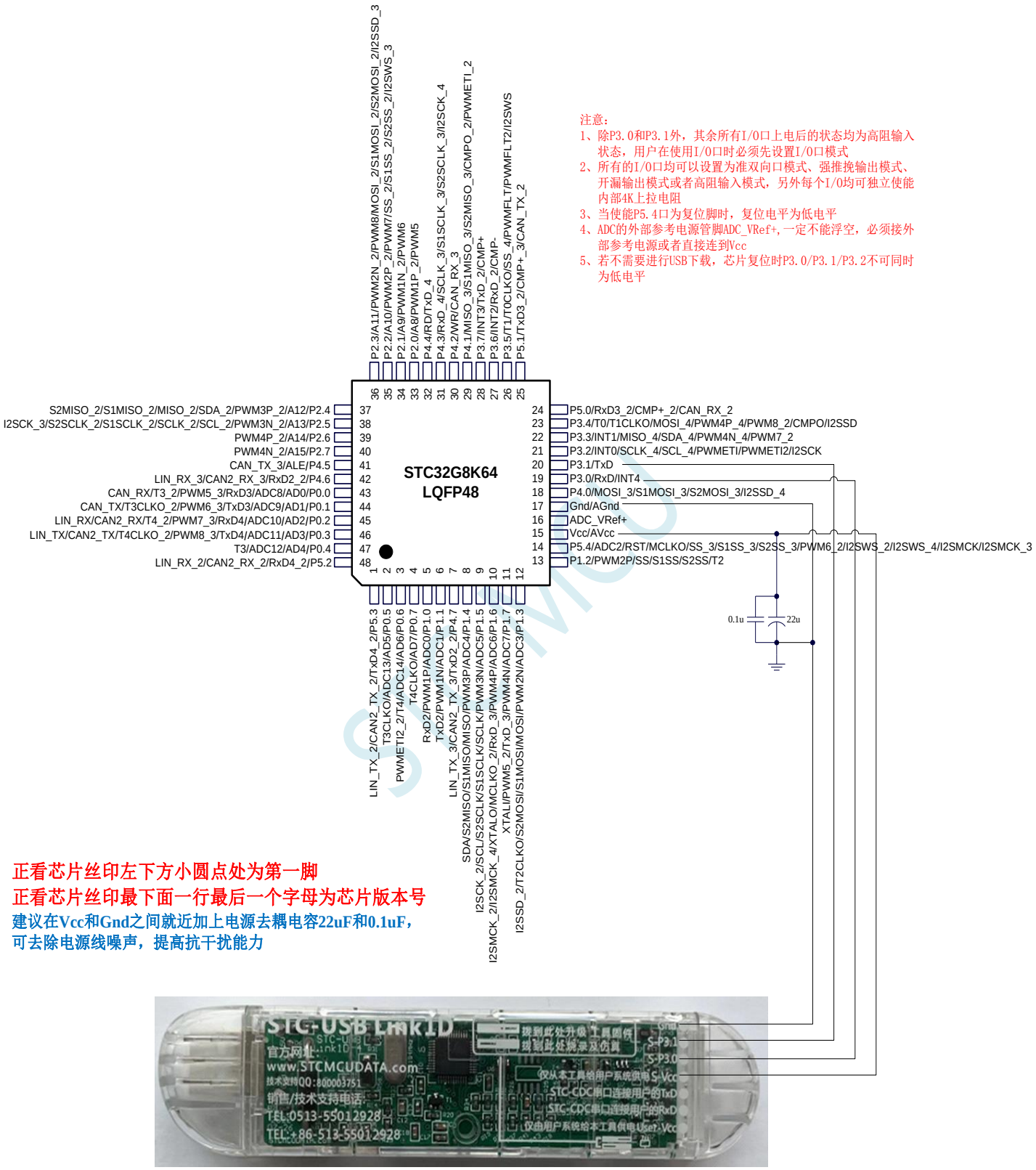
- ✓ 最多可达 45 个 GPIO：P0.0~P0.7、P1.0~ P1.7、P2.0~P2.7、P3.0~P3.7、P4.0~P4.7、P5.0~P5.4
- ✓ 所有的 GPIO 均支持如下 4 种模式：准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式、高阻输入模式
- ✓ 除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口时必须先设置 IO 口模式
- ✓ 另外每个 I/O 均可独立使能内部 4K 上拉电阻

➢ **封装**

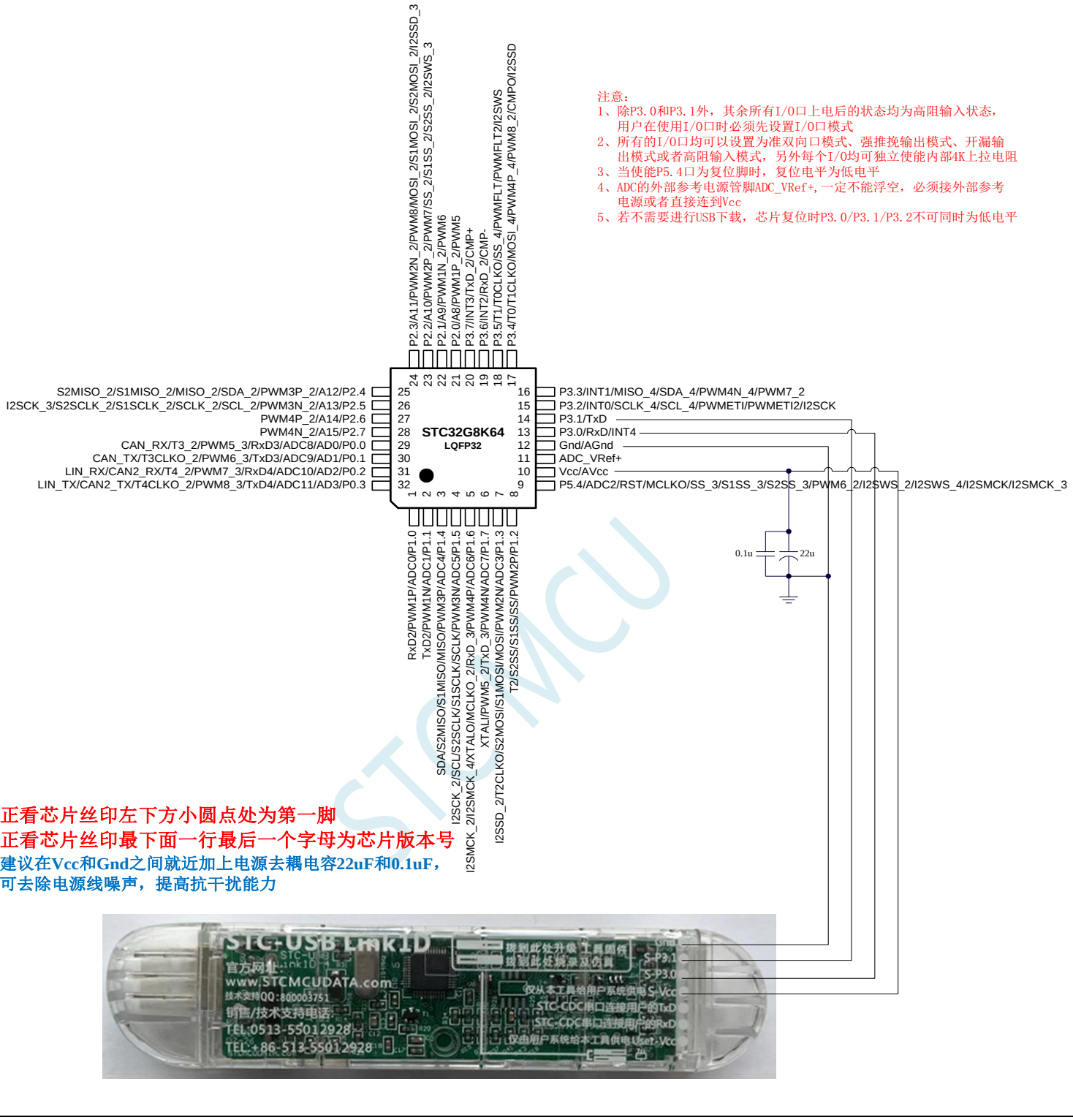
- ✓ LQFP48、QFN48、LQFP32、QFN32、PDIP40（暂无）、TSSOP20（暂无）

STC MCU

2.2.2 管脚图，最小系统

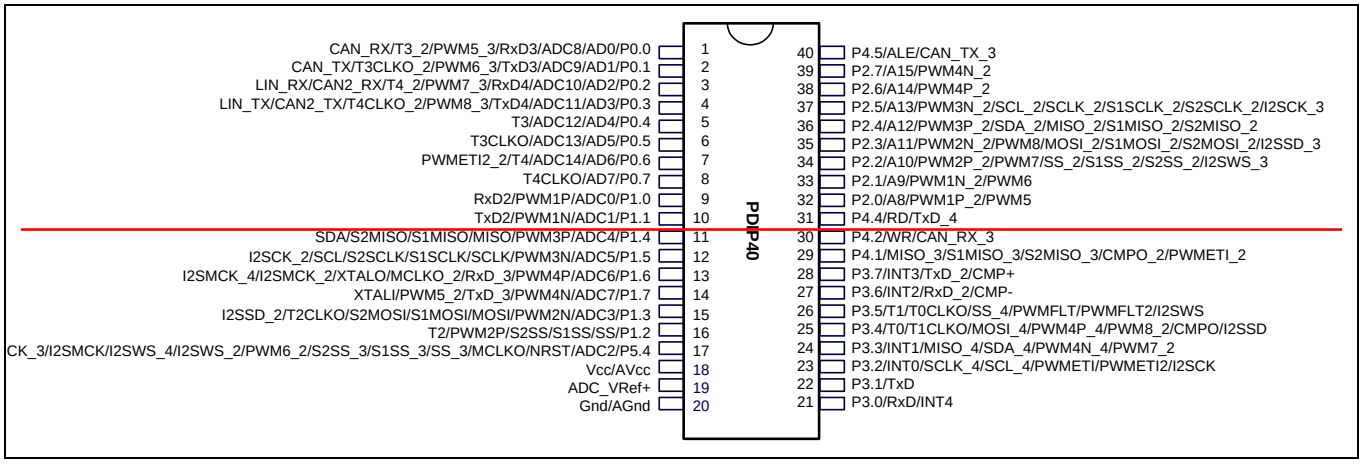

注意：
1、除P3.0和P3.1外，其余所有I/O口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用I/O口时必须先设置I/O口模式
2、所有的I/O口均可以设置为准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式或者高阻输入模式，另外每个I/O均可独立使能内部4K上拉电阻
3、当使能P5.4口为复位脚时，复位电平为低电平
4、ADC的外部参考电源管脚ADC_VRef+,一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到Vcc
5、若不需要进行USB下载，芯片复位时P3.0/P3.1/P3.2不可同时为低电平
STC32G8K64
LQFP48
P2.3/A11/PWM2N_2/PWM8/MOSI_2/S1MOSI_2/S2MOSI_2/I2SSD_3
P2.2/A10/PWM2P_2/PWM7/SS_2/S1SS_2/S2SS_2/I2SWS_3
P2.1/A9/PWM1N_2/PWM6
P2.0/A8/PWM1P_2/PWM5
P4.4/RD/TxD_4
P4.3/RxD_4/SCLK_3/S1SCLK_3/S2SCLK_3/I2SCK_4
P4.2/WR/CAN_RX_3
P4.1/MISO_3/S1MISO_3/S2MISO_3/CMPO_2/PWMETI_2
P3.7/INT3/TxD_2/CMP+
P3.6/INT2/RxD_2/CMP-
P3.5/T1/T0CLKO/SS_4/PWMFLT/PWMFLT2/I2SWS
P5.1/TxD3_2/CMP+_3/CAN_TX_2
S2MISO_2/S1MISO_2/MISO_2/SDA_2/PWM3P_2/A12/P2.4
I2SCK_3/S2SCLK_2/S1SCLK_2/SCLK_2/SCL_2/PWM3N_2/A13/P2.5
PWM4P_2/A14/P2.6
PWM4N_2/A15/P2.7
CAN_TX_3/ALE/P4.5
LIN_RX_3/CAN2_RX_3/RxD2_2/P4.6
CAN_RX/T3_2/PWM5_3/RxD3/ADC8/AD0/P0.0
CAN_TX/T3CLKO_2/PWM6_3/TxD3/ADC9/AD1/P0.1
LIN_RX/CAN2_RX/T4_2/PWM7_3/RxD4/ADC10/AD2/P0.2
LIN_TX/CAN2_TX/T4CLKO_2/PWM8_3/TxD4/ADC11/AD3/P0.3
T3/ADC12/AD4/P0.4
LIN_RX_2/CAN2_RX_2/RxD4_2/P5.2
P5.0/RxD3_2/CMP+_2/CAN_RX_2
P3.4/T0/T1CLKO/MOSI_4/PWM4P_4/PWM8_2/CMPO/I2SSD
P3.3/INT1/MISO_4/SDA_4/PWM4N_4/PWM7_2
P3.2/INT0/SCLK_4/SCL_4/PWMETI/PWMETI2/I2SCK
P3.1/TxD
P3.0/RxD/INT4
P4.0/MOSI_3/S1MOSI_3/S2MOSI_3/I2SSD_4
Gnd/AGnd
ADC_VRef+
Vcc/AVcc
P5.4/ADC2/RST/MCLKO/SS_3/S1SS_3/S2SS_3/PWM6_2/I2SWS_2/I2SWS_4/I2SMCK/I2SMCK_3
P1.2/PWM2P/SS/S1SS/S2SS/T2
0.1u
22u
LIN_TX_2/CAN2_TX_2/TxD4_2/P5.3
T3CLKO/ADC13/AD5/P0.5
PWMETI2_2/T4/ADC14/AD6/P0.6
T4CLKO/AD7/P0.7
RxD2/PWM1P/ADC0/P1.0
TxD2/PWM1N/ADC1/P1.1
LIN_TX_3/CAN2_TX_3/TxD2_2/P4.7
SDA/S2MISO/S1MISO/MISO/PWM3P/ADC4/P1.4
I2SCK_2/SCL/S2SCLK/S1SCLK/SCLK/PWM3N/ADC5/P1.5
I2SMCK_2/I2SMCK_4/XTALO/MCLKO_2/RxD_3/PWM4P/ADC6/P1.6
XTALI/PWM5_2/TxD_3/PWM4N/ADC7/P1.7
I2SSD_2/T2CLKO/S2MOSI/S1MOSI/MOSI/PWM2N/ADC3/P1.3
正看芯片丝印左下方小圆点处为第一脚
正看芯片丝印最下面一行最后一个字母为芯片版本号
建议在Vcc和Gnd之间就近加上电源去耦电容22uF和0.1uF，
可去除电源线噪声，提高抗干扰能力

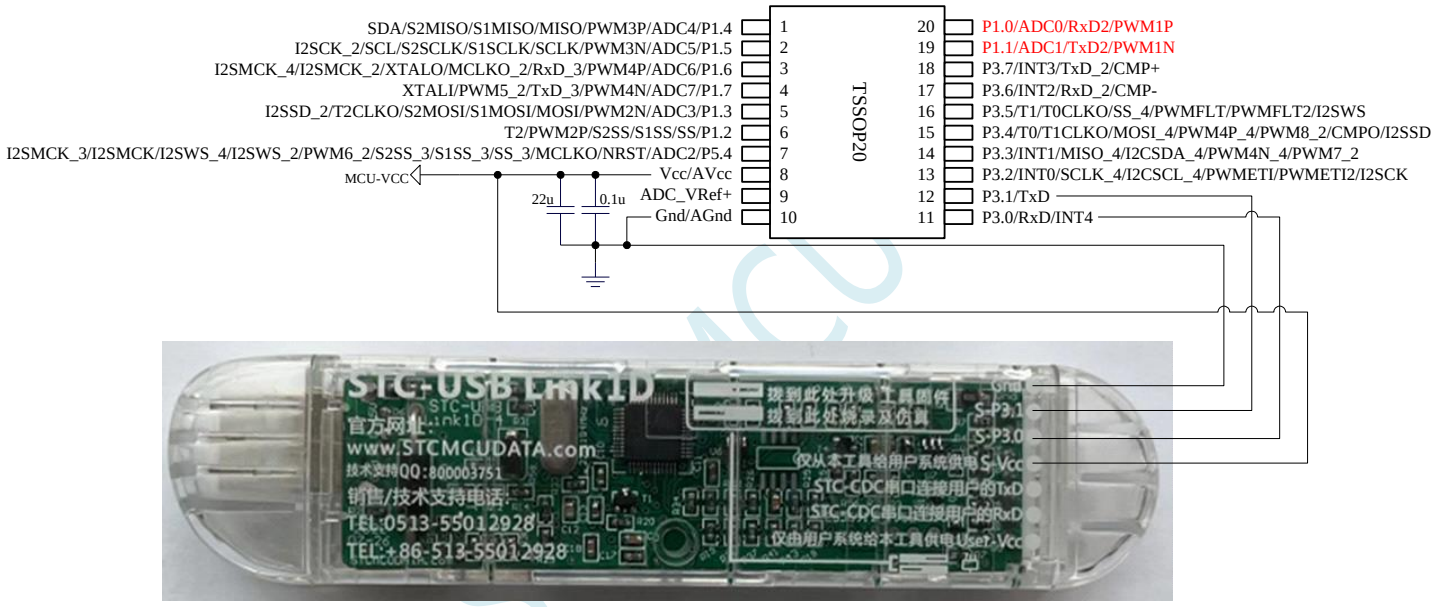
STC-USB Link1D
官方网址:
www.STCMCUDATA.com
销售/技术支持电话:
TEL:0513-55012928
TEL:+86-513-55012928



注意：
1、除P3.0和P3.1外，其余所有I/O口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用I/O口时必须先设置I/O口模式
2、所有的I/O口均可以设置为准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式或者高阻输入模式，另外每个I/O均可独立使能内部4K上拉电阻
3、当使能P5.4口为复位脚时，复位电平为低电平
4、ADC的外部参考电源管脚ADC_VRef+,一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到Vcc
5、若不需要进行USB下载，芯片复位时P3.0/P3.1/P3.2不可同时为低电平

正看芯片丝印左下方小圆点处为第一脚
正看芯片丝印最下面一行最后一个字母为芯片版本号
建议在Vcc和Gnd之间就近加上电源去耦电容22uF和0.1uF，可去除电源线噪声，提高抗干扰能力





建议在Vcc和Gnd之间就近加上电源去耦电容22uF和0.1uF，可去除电源线噪声，提高抗干扰能力

注意：

1、除P3.0和P3.1外，其余所有I/O口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用I/O口时必须先设置I/O口模式

2、所有的I/O口均可以设置为准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式或者高阻输入模式，另外每个I/O均可独立使能内部4K上拉电阻

3、当使能P5.4口为复位脚时，复位电平为低电平

4、ADC的外部参考电源管脚ADC_VRef+,一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到Vcc

5、若不需要进行USB下载，芯片复位时P3.0/P3.1/P3.2不可同时为低电平

2.2.3 管脚说明

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
1				P5.3	I/O	标准 IO 口
				TxD4_2	O	串口 4 的发送脚
				CAN2_TX_2	O	CAN2 总线发送脚
				LIN_TX_2	O	LIN 总线发送脚
2		6		P0.5	I/O	标准 IO 口
				AD5	I/O	地址/数据总线
				ADC13	I	ADC 模拟输入通道 13
				T3CLKO	O	定时器 3 时钟分频输出
3		7		P0.6	I/O	标准 IO 口
				AD6	I/O	地址/数据总线
				ADC14	I	ADC 模拟输入通道 14
				T4	I	定时器 4 外部时钟输入
				PWMFLT2_2	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
4		8		P0.7	I/O	标准 IO 口
				AD7	I/O	地址/数据总线
				T4CLKO	O	定时器 4 时钟分频输出
5	1	9	19	P1.0	I/O	标准 IO 口
				ADC0	I	ADC 模拟输入通道 0
				PWM1P	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
				RxD2	I	串口 2 的接收脚
6	2	10	20	P1.1	I/O	标准 IO 口
				ADC1	I	ADC 模拟输入通道 1
				PWM1N	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
				TxD2	I	串口 2 的发送脚
7				P4.7	I/O	标准 IO 口
				TxD2_2	I	串口 2 的发送脚
				CAN2_TX_3	O	CAN2 总线发送脚
				LIN_TX_3	O	LIN 总线发送脚
8	3	11	1	P1.4	I/O	标准 IO 口
				ADC4	I	ADC 模拟输入通道 4
				PWM3P	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
				MISO	I/O	SPI 主机输入从机输出
				S1MISO	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
				S2MISO	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
				SDA	I/O	I2C 接口的数据线

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
9	4	12	2	P1.5	I/O	标准 IO 口
				ADC5	I	ADC 模拟输入通道 5
				PWM3N	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
				SCLK	I/O	SPI 的时钟脚
				S1SCLK	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
				S2SCLK	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
				SCL	I/O	I2C 的时钟线
				I2SCK_2	I/O	I2S 的时钟线
10	5	13	3	P1.6	I/O	标准 IO 口
				ADC6	I	ADC 模拟输入通道 6
				RxD_3	I	串口 1 的接收脚
				PWM4P	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
				MCLKO_2	O	主时钟分频输出
				XTALO	O	外部晶振的输出脚
				I2SMCK_2	O	I2S 的主时钟线
				I2SMCK_4	O	I2S 的主时钟线
11	6	14	4	P1.7	I/O	标准 IO 口
				ADC7	I	ADC 模拟输入通道 7
				TxD_3	O	串口 1 的发送脚
				PWM4N	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
				PWM5_2	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
				XTALI	I	外部晶振/外部时钟的输入脚
12	7	15	5	P1.3	I/O	标准 IO 口
				ADC3	I	ADC 模拟输入通道 3
				MOSI	I/O	SPI 主机输出从机输入
				S1MOSI	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
				S2MOSI	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
				PWM2N	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
				T2CLKO	O	定时器 2 时钟分频输出
				I2SSD_2	I/O	I2S 的数据线
13	8	16	6	P1.2	I/O	标准 IO 口
				PWM2P	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
				SS	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S1SS	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S2SS	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				T2	I	定时器 2 外部时钟输入

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
14	9	17	7	P5.4	I/O	标准 IO 口
				ADC2	I	ADC 模拟输入通道 2
				RST	I	复位引脚
				MCLKO	O	主时钟分频输出
				SS_3	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S1SS_3	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S2SS_3	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				PWM6_2	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
				I2SWS_2	I/O	I2S 的声道选择线
				I2SWS_4	I/O	I2S 的声道选择线
				I2SMCK	O	I2S 的主时钟线
				I2SMCK_3	O	I2S 的主时钟线
15	10	18	8	Vcc	VCC	电源脚
				AVcc	VCC	ADC 电源脚
16	11	19	9	Vref+	I	ADC 的参考电压脚
17	12	20	10	Gnd	GND	地线
				Agnd	GND	ADC 地线
				Vref-	I	ADC 的参考电压地线
18				P4.0	I/O	标准 IO 口
				MOSI_3	I/O	SPI 主机输出从机输入
				S1MOSI_3	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
				S2MOSI_3	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
				I2SSD_4	I/O	I2S 的数据线
19	13	21	11	P3.0	I/O	标准 IO 口
				RxD	I	串口 1 的接收脚
				INT4	I	外部中断 4
20	14	22	12	P3.1	I/O	标准 IO 口
				TxD	O	串口 1 的发送脚
21	15	23	13	P3.2	I/O	标准 IO 口
				INT0	I	外部中断 0
				SCLK_4	I/O	SPI 的时钟脚
				SCL_4	I/O	I2C 的时钟线
				PWMETI	I	PWM 外部触发输入脚
				PWMETI2	I	PWM 外部触发输入脚 2
				I2SCK	I/O	I2S 的时钟线

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
22	16	24	14	P3.3	I/O	标准 IO 口
				INT1	I	外部中断 1
				MISO_4	I/O	SPI 主机输入从机输出
				SDA_4	I/O	I2C 接口的数据线
				PWM4N_4	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
				PWM7_2	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
23	17	25	15	P3.4	I/O	标准 IO 口
				T0	I	定时器 0 外部时钟输入
				T1CLKO	O	定时器 1 时钟分频输出
				MOSI_4	I/O	SPI 主机输出从机输入
				PWM4P_4	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
				PWM8_2	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
				CMPO	O	比较器输出
				I2SSD	I/O	I2S 的数据线
24				P5.0	I/O	标准 IO 口
				RxD3_2	I	串口 3 的接收脚
				CMP+_2	I	比较器正极输入
				CAN_RX_2	I	CAN 总线接收脚
25				P5.1	I/O	标准 IO 口
				TxD3_2	O	串口 3 的发送脚
				CMP+_3	I	比较器正极输入
				CAN_TX_2	O	CAN 总线发送脚
26	18	26	16	P3.5	I/O	标准 IO 口
				T1	I	定时器 1 外部时钟输入
				T0CLKO	O	定时器 0 时钟分频输出
				SS_4	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				PWMFLT	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
				I2SWS	I/O	I2S 的声道选择线
27	19	27	17	P3.6	I/O	标准 IO 口
				INT2	I	外部中断 2
				RxD_2	I	串口 1 的接收脚
				CMP-	I	比较器负极输入

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
28	20	28	18	P3.7	I/O	标准 IO 口
				INT3	I	外部中断 3
				TxD_2	O	串口 1 的发送脚
				CMP+	I	比较器正极输入
29		29		P4.1	I/O	标准 IO 口
				MISO_3	I/O	SPI 主机输入从机输出
				S1MISO_3	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
				S2MISO_3	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
				CMPO_2	O	比较器输出
				PWMETI_3	I	PWM 外部触发输入脚
30		30		P4.2	I/O	标准 IO 口
				WR	O	外部总线的写信号线
				CAN_RX_3	I	CAN 总线接收脚
31				P4.3	I/O	标准 IO 口
				RxD_4	I	串口 1 的接收脚
				SCLK_3	I/O	SPI 的时钟脚
				S1SCLK_3	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
				S2SCLK_3	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
				I2SCK_4	I/O	I2S 的时钟线
32		31		P4.4	I/O	标准 IO 口
				RD	O	外部总线的读信号线
				TxD_4	O	串口 1 的发送脚
33	21	32		P2.0	I/O	标准 IO 口
				A8	O	地址总线
				PWM1P_2	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
				PWM5	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
34	22	33		P2.1	I/O	标准 IO 口
				A9	O	地址总线
				PWM1N_2	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
				PWM6	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
35	23	34		P2.2	I/O	标准 IO 口
				A10	O	地址总线
				SS_2	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S1SS_2	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				S2SS_2	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
				PWM2P_2	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
				PWM7	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
				I2SWS_3	I/O	I2S 的声道选择线

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
36	24	35		P2.3	I/O	标准 IO 口
				A11	O	地址总线
				MOSI_2	I/O	SPI 主机输出从机输入
				S1MOSI_2	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
				S2MOSI_2	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
				PWM2N_2	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
				PWM8	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
				I2SSD_3	I/O	I2S 的数据线
37	25	36		P2.4	I/O	标准 IO 口
				A12	O	地址总线
				MISO_2	I/O	SPI 主机输入从机输出
				S1MISO_2	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
				S2MISO_2	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
				SDA_2	I/O	I2C 接口的数据线
				PWM3P_2	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
38	26	37		P2.5	I/O	标准 IO 口
				A13	O	地址总线
				SCLK_2	I/O	SPI 的时钟脚
				S1SCLK_2	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
				S2SCLK_2	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
				SCL_2	I/O	I2C 的时钟线
				PWM3N_2	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
				I2SCK_3	I/O	I2S 的时钟线
39	27	38		P2.6	I/O	标准 IO 口
				A14	O	地址总线
				PWM4P_2	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
40	28	39		P2.7	I/O	标准 IO 口
				A15	O	地址总线
				PWM4N_2	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
41		40		P4.5	I/O	标准 IO 口
				ALE	O	地址锁存信号
				CAN_TX_3	O	CAN 总线发送脚
42				P4.6	I/O	标准 IO 口
				RxD2_2	I	串口 2 的接收脚
				CAN2_RX_3	I	CAN2 总线接收脚
				LIN_RX_3	I	LIN 总线接收脚

编号				名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40	TSSOP20			
43	29	1		P0.0	I/O	标准 IO 口
				AD0	I/O	地址/数据总线
				ADC8	I	ADC 模拟输入通道 8
				RxD3	I	串口 3 的接收脚
				PWM5_3	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
				T3_2	I	定时器 3 外部时钟输入
				CAN_RX	I	CAN 总线接收脚
44	30	2		P0.1	I/O	标准 IO 口
				AD1	I/O	地址/数据总线
				ADC9	I	ADC 模拟输入通道 9
				TxD3	O	串口 3 的发送脚
				PWM6_3	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
				T3CLKO_2	O	定时器 3 时钟分频输出
				CAN_TX	O	CAN 总线发送脚
45	31	3		P0.2	I/O	标准 IO 口
				AD2	I/O	地址/数据总线
				ADC10	I	ADC 模拟输入通道 10
				RxD4	I	串口 4 的接收脚
				PWM7_3	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
				T4_2	I	定时器 4 外部时钟输入
				CAN2_RX	I	CAN2 总线接收脚
				LIN_RX	I	LIN 总线接收脚
46	32	4		P0.3	I/O	标准 IO 口
				AD3	I/O	地址/数据总线
				ADC11	I	ADC 模拟输入通道 11
				TxD4	O	串口 4 的发送脚
				PWM8_3	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
				T4CLKO_2	O	定时器 4 时钟分频输出
				CAN2_TX	O	CAN2 总线发送脚
				LIN_TX	O	LIN 总线发送脚
47		5		P0.4	I/O	标准 IO 口
				AD4	I/O	地址/数据总线
				ADC12	I	ADC 模拟输入通道 12
				T3	I	定时器 3 外部时钟输入
48				P5.2	I/O	标准 IO 口
				RxD4_2	I	串口 4 的接收脚
				CAN2_RX_2	I	CAN2 总线接收脚
				LIN_RX_2	I	LIN 总线接收脚

2.3 STC32F12K60-LQFP48/LQFP32/PDIP40

2.3.1 特性及价格

➢ 选型价格（不需要外部晶振、不需要外部复位，12 位 ADC，15 通道）

单片机型号	工作电压（V）	Flash 程序存储器 10 万次 字节	edata 内部扩展 DATA RAM 可做堆栈或变量 字节	xdata 内部大容量扩展 SRAM 可做变量 字节	EEPROM 10 万次 字节	I/O 口最多数量	传统 I/O 中断（INT0/INT1/INT2/INT3/INT4）并可掉电唤醒	所有的 I/O 口均支持中断并可掉电唤醒	DMA 8080/6800 接口 LCM 模块驱动(8 位和 16 位)	RTC 实时时钟	DMA UART 异步串口并可掉电唤醒	DMA USART 同步/异步串口并可掉电唤醒	CAN 总线	LIN 总线	DMA I2S 音频总线	DMA SPI 并可掉电唤醒	DMA I²C 并可掉电唤醒	MDU32 硬件 32 位乘除法器	FPMU 单精度浮点运算器	定时器/计数器（T0/T1/T2/T3/T4 外部管脚也可掉电唤醒）	16 位高级 PWM 定时器 互补对称死区控制	独立掉电唤醒专用定时器，看门狗 复位定时器	DMA 15 路高速 ADC（8 路 PWM 可当 8 路 D/A 使用）	比较器（可当 1 路 A/D，可作外部掉电检测）	内部低压检测中断并可掉电唤醒	内部高可靠复位（可选复位门槛电压）	内部高精准时钟（64MHz 以下可调）追频	可对外输出时钟及复位	程序加密后传输（防拦截）	可设置下次更新程序需口令	支持 RS485 下载	全速 USB，支持硬件 USB 直接下载和硬件 USB 仿真	本身就可在线仿真	价格及封装				供货信息
																																					LQFP48 <9mm*9mm>	QFN48 <6mm*6mm>	LQFP32<9mm*9mm>	PDIP40	
STC32F12K48	1.9-5.5	48K	8K	4K	48K	44	有	有	有	有	2	2	2	有	有	有	有	有	有	5	8	有	12 位	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	¥3	¥3	¥3	¥3	12 月送样
STC32F12K60	1.9-5.5	60K	8K	4K	IAP	44	有	有	有	有	2	2	2	有	有	有	有	有	有	5	8	有	12 位	有	有	4 级	有	是	有	是	是	是	是	¥3	¥3	¥3	¥3	

➢ 内核

✓ 超高速 32 位 8051 内核（1T），比传统 8051 约快 70 倍以上

✓ 50 个中断源，4 级中断优先级

✓ 支持在线仿真

➢ 工作电压

✓ 1.9V~5.5V（当工作温度低于-40℃时，工作电压不得低于 3.0V）

➢ 工作温度

✓ -40℃~85℃（可使用内部高速 IRC（64MHz 或以下）和外部晶振）

✓ -40℃~125℃（当温度高于 85℃时请使用外部耐高温晶振）

➢ Flash 存储器

✓ 最大 60K 字节 FLASH 程序存储器（ROM），用于存储用户代码

✓ 支持用户配置 EEPROM 大小，512 字节单页擦除，擦写次数可达 10 万次以上

✓ 支持硬件 USB 直接下载和普通串口下载

✓ 支持硬件 SWD 实时仿真，P3.0/P3.1（需 STC-USB Link1D 工具）

➢ SRAM，共 12K 字节

✓ 8K 字节内部 SRAM（edata）

✓ 4K 字节内部扩展 RAM（内部 xdata）

✓ 使用注意：（强烈建议不要使用 **idata** 和 **pdata** 声明变量）

➢ 时钟控制

✓ 内部高精度 IRC（64MHz 以下，ISP 编程时选择或手动输入）

- ⊕ 误差±0.3%（常温下 25℃）
- ⊕ -0.76%~+0.98%温漂（温度范围，-20℃~65℃，以 25℃为中心点）
- ⊕ -1.35%~+1.30%温漂（温度范围，-40℃~85℃，以 25℃为中心点）
- ⊕ -3%~+3%温漂（温度范围，-40℃~125℃，以 42.5℃为中心点）

✓ 内部 32KHz 低速 IRC（误差较大）

✓ 外部晶振（64MHz 以下）和外部时钟

✓ 内部 PLL 输出时钟（注：PLL 输出的 96MHz/144MHz 可独立作为高速 PWM 和高速 SPI 的时钟源）

用户可自由选择上面的 4 种时钟源

➢ **复位**

✓ 硬件复位

- ⊕ 上电复位，复位电压值为 1.7V~1.9V。（在芯片未使能低压复位功能时有效）
- ⊕ 复位脚复位，出厂时 P5.4 默认为 I/O 口，ISP 下载时可将 P5.4 管脚设置为复位脚（注意：当设置 P5.4 管脚为复位脚时，复位电平为低电平）
- ⊕ 看门狗溢出复位
- ⊕ 低压检测复位，提供 4 级低压检测电压：2.0V、2.4V、2.7V、3.0V。

✓ 软件复位

- ⊕ 软件方式写复位触发寄存器

➢ **中断**

✓ 提供 50 个中断源：INT0、INT1、INT2、INT3、INT4、定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4、USART1、USART2、UART3、UART4、ADC 模数转换、LVD 低压检测、SPI、I^2C、比较器、PWMA、PWMB、USB、CAN、CAN2、LIN、LCMIF 彩屏接口中断、RTC 实时时钟、所有的 I/O 中断（6 组）、I2S 音频总线、I2S 音频总线的 DMA 接收和发送中断、串口 1 的 DMA 接收和发送中断、串口 2 的 DMA 接收和发送中断、串口 3 的 DMA 接收和发送中断、串口 4 的 DMA 接收和发送中断、I2C 的 DMA 接收和发送中断、SPI 的 DMA 中断、ADC 的 DMA 中断、LCD 驱动的 DMA 中断以及存储器到存储器的 DMA 中断。

✓ 提供 4 级中断优先级

➢ **数字外设**

✓ 5 个 16 位定时器：定时器 0、定时器 1、定时器 2、定时器 3、定时器 4，其中定时器 0 的模式 3 具有 NMI（不可屏蔽中断）功能，定时器 0 和定时器 1 的模式 0 为 16 位自动重载模式

✓ 2 个高速同步/异步串口：串口 1（USART1）、串口 2（USART2），波特率时钟源最快可为 FOSC/4。支持同步串口模式、异步串口模式、SPI 模式、LIN 模式、红外模式（IrDA）、智能卡模式（ISO7816）

✓ 2 个高速异步串口：串口 3、串口 4，波特率时钟源最快可为 FOSC/4

✓ 2 组高级 PWM，可实现 8 通道（4 组互补对称）带死区的控制的 PWM，并支持外部异常检测功能

✓ SPI：支持主机模式和从机模式以及主机/从机自动切换

✓ I^2C：支持主机模式和从机模式

✓ ICE：硬件支持仿真

✓ RTC：支持年、月、日、时、分、秒、次秒（1/128 秒），并支持时钟中断和一组闹钟

✓ USB：USB2.0/USB1.1 兼容全速 USB，6 个双向端点，支持 4 种端点传输模式（控制传输、中断传输、批量传输和同步传输），每个端点拥有 64 字节的缓冲区

✓ I2S：音频总线

✓ CAN：两个独立的 CAN 2.0 控制单元

✓ LIN：一个独立 LIN 控制单元（支持 1.3 和 2.1 版本），USART1 和 USART2 可支持两组 LIN

✓ MDU32：硬件 32 位乘除法器（包含 32 位除以 32 位、32 位乘以 32 位）

✓ I/O 口中断：所有的 I/O 均支持中断，每组 I/O 中断有独立的中断入口地址，所有的 I/O 中断可支持 4 种中断

模式：高电平中断、低电平中断、上升沿中断、下降沿中断。I/O 口中断可以进行掉电唤醒，且有 4 级中断优先级。

- ✓ LCD 驱动模块：支持 8080 和 6800 两种接口以及 8 位和 16 位数据宽度
- ✓ DMA：支持 SPI 移位接收数据到存储器、SPI 移位发送存储器的数据、I2C 发送存储器的数据、I2C 接收数据到存储器、串口 1/2/3/4 接收数据到的存储器、串口 1/2/3/4 发送存储器的数据、ADC 自动采样数据到存储器（同时计算平均值）、LCD 驱动发送存储器的数据、以及存储器到存储器的数据复制
- ✓ 硬件数字 ID：支持 32 字节

➢ 模拟外设

- ✓ ADC：超高速 ADC，支持 12 位高精度 15 通道（通道 0~通道 14）的模数转换，ADC 的通道 15 用于测试内部参考电压（芯片在出厂时，内部参考电压调整为 1.19V，误差±1%）
- ✓ 比较器：一组比较器

➢ GPIO

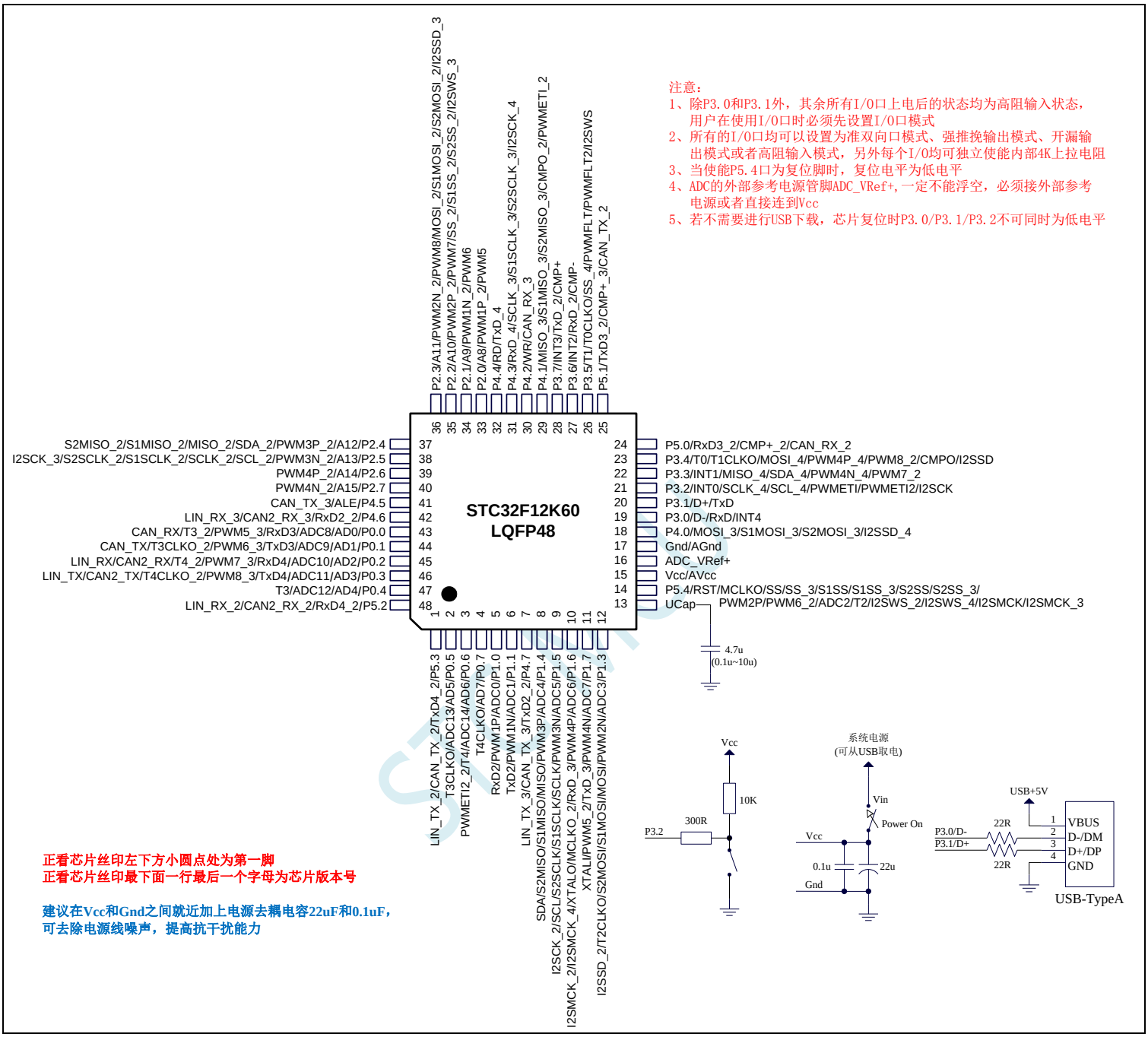
- ✓ 最多可达 44 个 GPIO：P0.0~P0.7、P1.0~ P1.7（无 P1.2）、P2.0~P2.7、P3.0~P3.7、P4.0~P4.7、P5.0~P5.4
- ✓ 所有的 GPIO 均支持如下 4 种模式：准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式、高阻输入模式
- ✓ 除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口时必须先设置 IO 口模式
- ✓ 另外每个 I/O 均可独立使能内部 4K 上拉电阻

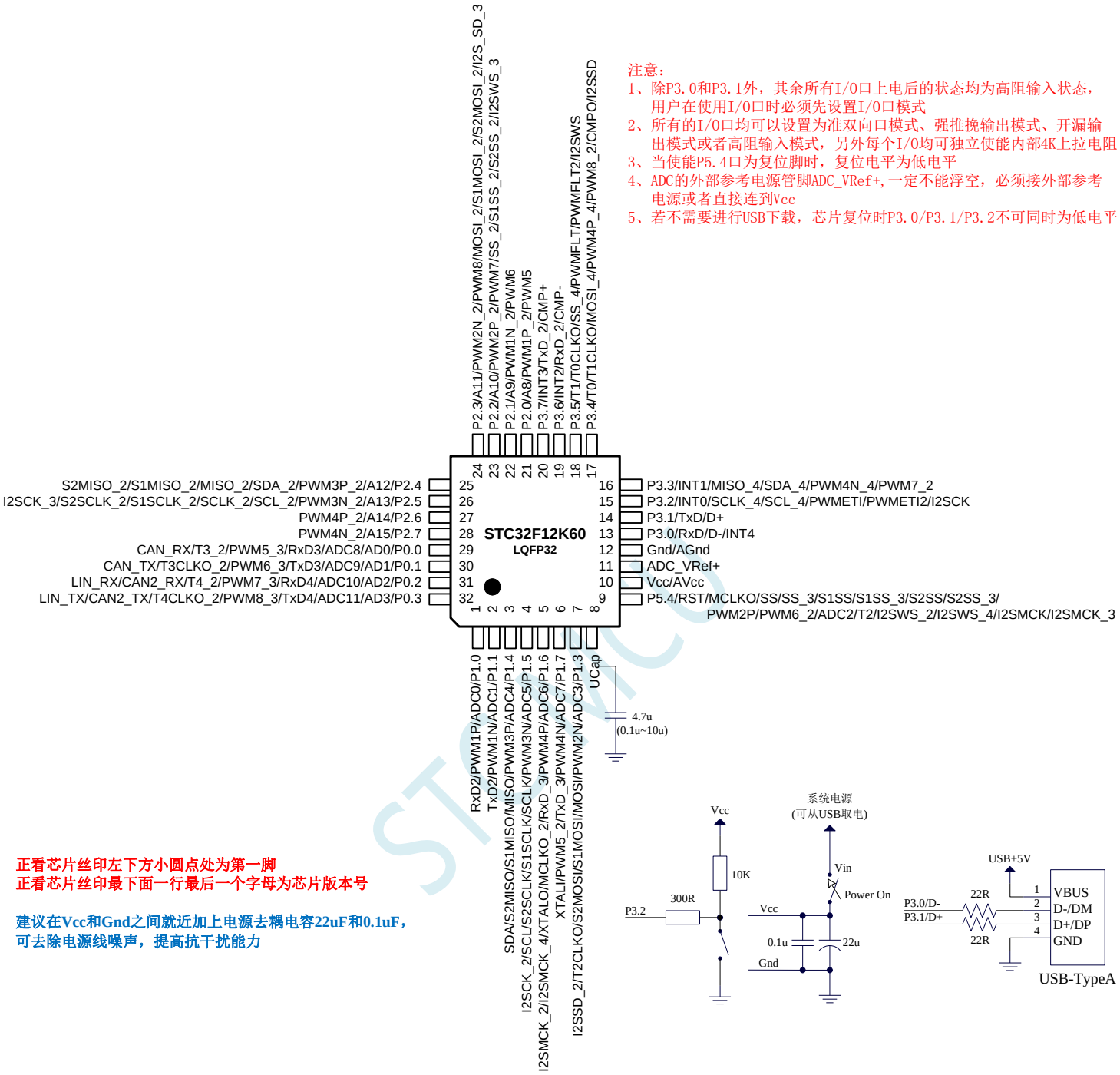
➢ **封装**

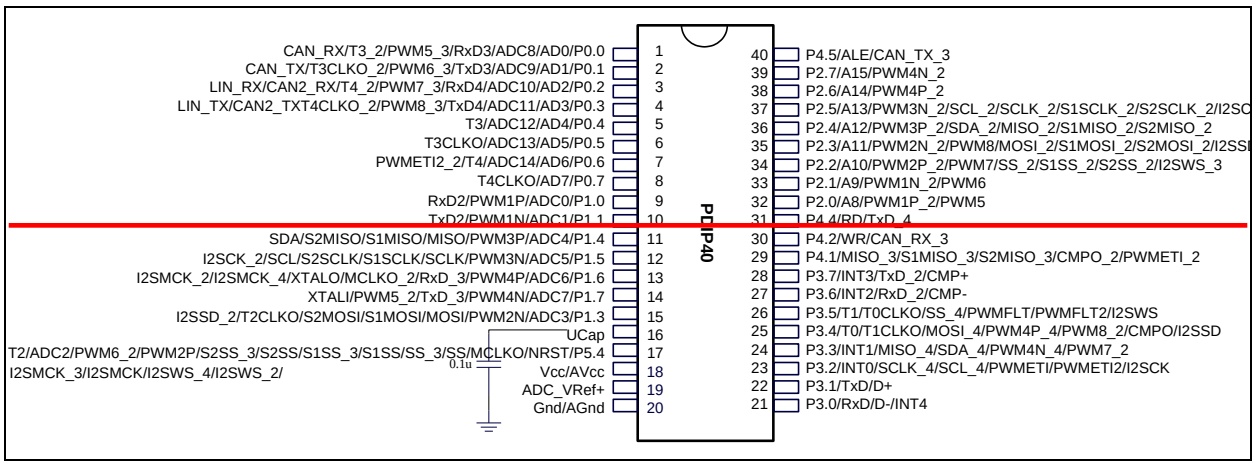
- ✓ LQFP48、LQFP32、PDIP40（暂无）

STC MCU

2.3.2 管脚图，最小系统


注意：
1、除P3.0和P3.1外，其余所有I/O口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用I/O口时必须先设置I/O口模式
2、所有的I/O口均可以设置为准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式或者高阻输入模式，另外每个I/O均可独立使能内部4K上拉电阻
3、当使能P5.4口为复位脚时，复位电平为低电平
4、ADC的外部参考电源管脚ADC_VRef+,一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到Vcc
5、若不需要进行USB下载，芯片复位时P3.0/P3.1/P3.2不可同时为低电平
STC32F12K60
LQFP48
正看芯片丝印左下方小圆点处为第一脚
正看芯片丝印最下面一行最后一个字母为芯片版本号
建议在Vcc和Gnd之间就近加上电源去耦电容22uF和0.1uF，可去除电源线噪声，提高抗干扰能力
4.7u
(0.1u~10u)
Vcc
10K
300R
P3.2
系统电源
(可从USB取电)
Vin
Power On
Vcc
0.1u
22u
Gnd
USB+5V
P3.0/D-
P3.1/D+
22R
22R
VBUS
D-/DM
D+/DP
GND
USB-TypeA


注意：
1、除P3.0和P3.1外，其余所有I/O口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用I/O口时必须先设置I/O口模式
2、所有的I/O口均可以设置为准双向口模式、强推挽输出模式、开漏输出模式或者高阻输入模式，另外每个I/O均可独立使能内部4K上拉电阻
3、当使能P5.4口为复位脚时，复位电平为低电平
4、ADC的外部参考电源管脚ADC_VRef+,一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到Vcc
5、若不需要进行USB下载，芯片复位时P3.0/P3.1/P3.2不可同时为低电平
STC32F12K60
LQFP32
S2MISO_2/S1MISO_2/MISO_2/SDA_2/PWM3P_2/A12/P2.4
I2SCK_3/S2SCLK_2/S1SCLK_2/SCLK_2/SCL_2/PWM3N_2/A13/P2.5
PWM4P_2/A14/P2.6
PWM4N_2/A15/P2.7
CAN_RX/T3_2/PWM5_3/RxD3/ADC8/AD0/P0.0
CAN_TX/T3CLKO_2/PWM6_3/TxD3/ADC9/AD1/P0.1
LIN_RX/CAN2_RX/T4_2/PWM7_3/RxD4/ADC10/AD2/P0.2
LIN_TX/CAN2_TX/T4CLKO_2/PWM8_3/TxD4/ADC11/AD3/P0.3
P3.3/INT1/MISO_4/SDA_4/PWM4N_4/PWM7_2
P3.2/INT0/SCLK_4/SCL_4/PWMETI/PWMETI2/I2SCK
P3.1/TxD/D+
P3.0/RxD/D-/INT4
Gnd/AGnd
ADC_VRef+
Vcc/AVcc
P5.4/RST/MCLKO/SS/SS_3/S1SS/S1SS_3/S2SS/S2SS_3/
PWM2P/PWM6_2/ADC2/T2/I2SWS_2/I2SWS_4/I2SMCK/I2SMCK_3
P2.3/A11/PWM2N_2/PWM8/MOSI_2/S1MOSI_2/S2MOSI_2/I2S_SD_3
P2.2/A10/PWM2P_2/PWM7/SS_2/S1SS_2/S2SS_2/I2SWS_3
P2.1/A9/PWM1N_2/PWM6
P2.0/A8/PWM1P_2/PWM5
P3.7/INT3/TxD_2/CMP+
P3.6/INT2/RxD_2/CMP-
P3.5/T1/T0CLKO/SS_4/PWMFLT/PWMFLT2/I2SWS
P3.4/T0/T1CLKO/MOSI_4/PWM4P_4/PWM8_2/CMPO/I2SSD
RxD2/PWM1P/ADC0/P1.0
TxD2/PWM1N/ADC1/P1.1
SDA/S2MISO/S1MISO/MISO/PWM3P/ADC4/P1.4
I2SCK_2/SCL/S2SCLK/S1SCLK/SCLK/PWM3N/ADC5/P1.5
I2SMCK_2/I2SMCK_4/XTALO/MCLKO_2/RxD_3/PWM4P/ADC6/P1.6
XTALI/PWM5_2/TxD_3/PWM4N/ADC7/P1.7
I2SSD_2/T2CLKO/S2MOSI/S1MOSI/MOSI/PWM2N/ADC3/P1.3
UCap
4.7u
(0.1u~10u)
正看芯片丝印左下方小圆点处为第一脚
正看芯片丝印最下面一行最后一个字母为芯片版本号
建议在Vcc和Gnd之间就近加上电源去耦电容22uF和0.1uF，
可去除电源线噪声，提高抗干扰能力
Vcc
10K
P3.2
300R
系统电源
(可从USB取电)
Vin
Power On
Vcc
0.1u
22u
Gnd
USB+5V
22R
P3.0/D-
P3.1/D+
22R
VBUS
D-/DM
D+/DP
GND
USB-TypeA


CAN_RX/T3_2/PWM5_3/RxD3/ADC8/AD0/P0.0
CAN_TX/T3CLKO_2/PWM6_3/TxD3/ADC9/AD1/P0.1
LIN_RX/CAN2_RX/T4_2/PWM7_3/RxD4/ADC10/AD2/P0.2
LIN_TX/CAN2_TXT4CLKO_2/PWM8_3/TxD4/ADC11/AD3/P0.3
T3/ADC12/AD4/P0.4
T3CLKO/ADC13/AD5/P0.5
PWMETI2_2/T4/ADC14/AD6/P0.6
T4CLKO/AD7/P0.7
RxD2/PWM1P/ADC0/P1.0
TxD2/PWM1N/ADC1/P1.1
SDA/S2MISO/S1MISO/MISO/PWM3P/ADC4/P1.4
I2SCK_2/SCL/S2SCLK/S1SCLK/SCLK/PWM3N/ADC5/P1.5
I2SMCK_2/I2SMCK_4/XTALO/MCLKO_2/RxD_3/PWM4P/ADC6/P1.6
XTALI/PWM5_2/TxD_3/PWM4N/ADC7/P1.7
I2SSD_2/T2CLKO/S2MOSI/S1MOSI/MOSI/PWM2N/ADC3/P1.3
UCap
T2/ADC2/PWM6_2/PWM2P/S2SS_3/S2SS/S1SS_3/S1SS/SS_3/SS/MCLKO/NRST/P5.4
I2SMCK_3/I2SMCK/I2SWS_4/I2SWS_2/
0.1u
Vcc/AVcc
ADC_VRef+
Gnd/AGnd
1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
PDIP40
40
39
38
37
36
35
34
33
32
31
30
29
28
27
26
25
24
23
22
21
P4.5/ALE/CAN_TX_3
P2.7/A15/PWM4N_2
P2.6/A14/PWM4P_2
P2.5/A13/PWM3N_2/SCL_2/SCLK_2/S1SCLK_2/S2SCLK_2/I2SC
P2.4/A12/PWM3P_2/SDA_2/MISO_2/S1MISO_2/S2MISO_2
P2.3/A11/PWM2N_2/PWM8/MOSI_2/S1MOSI_2/S2MOSI_2/I2SSI
P2.2/A10/PWM2P_2/PWM7/SS_2/S1SS_2/S2SS_2/I2SWS_3
P2.1/A9/PWM1N_2/PWM6
P2.0/A8/PWM1P_2/PWM5
P4.4/RD/TxD_4
P4.2/WR/CAN_RX_3
P4.1/MISO_3/S1MISO_3/S2MISO_3/CMPO_2/PWMETI_2
P3.7/INT3/TxD_2/CMP+
P3.6/INT2/RxD_2/CMP-
P3.5/T1/T0CLKO/SS_4/PWMFLT/PWMFLT2/I2SWS
P3.4/T0/T1CLKO/MOSI_4/PWM4P_4/PWM8_2/CMPO/I2SSD
P3.3/INT1/MISO_4/SDA_4/PWM4N_4/PWM7_2
P3.2/INT0/SCLK_4/SCL_4/PWMETI/PWMETI2/I2SCK
P3.1/TxD/D+
P3.0/RxD/D-/INT4

STC MCU

2.3.3 管脚说明

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
1			P5.3	I/O	标准 IO 口
			TxD4_2	O	串口 4 的发送脚
			CAN2_TX_2	O	CAN2 总线发送脚
			LIN_TX_2	O	LIN 总线发送脚
2		6	P0.5	I/O	标准 IO 口
			AD5	I/O	地址/数据总线
			ADC13	I	ADC 模拟输入通道 13
			T3CLKO	O	定时器 3 时钟分频输出
3		7	P0.6	I/O	标准 IO 口
			AD6	I/O	地址/数据总线
			ADC14	I	ADC 模拟输入通道 14
			T4	I	定时器 4 外部时钟输入
			PWMFLT2_2	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
4		8	P0.7	I/O	标准 IO 口
			AD7	I/O	地址/数据总线
			T4CLKO	O	定时器 4 时钟分频输出
5	1	9	P1.0	I/O	标准 IO 口
			ADC0	I	ADC 模拟输入通道 0
			PWM1P	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
			RxD2	I	串口 2 的接收脚
6	2	10	P1.1	I/O	标准 IO 口
			ADC1	I	ADC 模拟输入通道 1
			PWM1N	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
			TxD2	I	串口 2 的发送脚
7			P4.7	I/O	标准 IO 口
			TxD2_2	I	串口 2 的发送脚
			CAN2_TX_3	O	CAN2 总线发送脚
			LIN_TX_3	O	LIN 总线发送脚
8	3	11	P1.4	I/O	标准 IO 口
			ADC4	I	ADC 模拟输入通道 4
			PWM3P	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
			MISO	I/O	SPI 主机输入从机输出
			S1MISO	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
			S2MISO	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
			SDA	I/O	I2C 接口的数据线

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
9	4	12	P1.5	I/O	标准 IO 口
			ADC5	I	ADC 模拟输入通道 5
			PWM3N	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
			SCLK	I/O	SPI 的时钟脚
			S1SCLK	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
			S2SCLK	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
			SCL	I/O	I2C 的时钟线
			I2SCK_2	I/O	I2S 的时钟线
10	5	13	P1.6	I/O	标准 IO 口
			ADC6	I	ADC 模拟输入通道 6
			RxD_3	I	串口 1 的接收脚
			PWM4P	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
			MCLKO_2	O	主时钟分频输出
			XTALO	O	外部晶振的输出脚
			I2SMCK_2	O	I2S 的主时钟线
			I2SMCK_4	O	I2S 的主时钟线
11	6	14	P1.7	I/O	标准 IO 口
			ADC7	I	ADC 模拟输入通道 7
			TxD_3	O	串口 1 的发送脚
			PWM4N	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
			PWM5_2	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
			XTALI	I	外部晶振/外部时钟的输入脚
12	7	15	P1.3	I/O	标准 IO 口
			ADC3	I	ADC 模拟输入通道 3
			MOSI	I/O	SPI 主机输出从机输入
			S1MOSI	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
			S2MOSI	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
			PWM2N	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
			T2CLKO	O	定时器 2 时钟分频输出
			I2SSD_2	I/O	I2S 的数据线
13	8	16	UCAP	I	USB 内核电源稳压脚

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
14	9	17	P5.4	I/O	标准 IO 口
			RST	I	复位引脚
			MCLKO	O	主时钟分频输出
			SS_3	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			SS	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S1SS_3	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S1SS	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S2SS_3	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S2SS	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			PWM2P	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM6_2	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
			T2	I	定时器 2 外部时钟输入
			ADC2	I	ADC 模拟输入通道 2
			I2SWS_2	I/O	I2S 的声道选择线
			I2SWS_4	I/O	I2S 的声道选择线
			I2SMCK	O	I2S 的主时钟线
			I2SMCK_3	O	I2S 的主时钟线
15	10	18	Vcc	VCC	电源脚
			AVcc	VCC	ADC 电源脚
16	11	19	Vref+	I	ADC 的参考电压脚
17	12	20	Gnd	GND	地线
			Agnd	GND	ADC 地线
			Vref-	I	ADC 的参考电压地线
18			P4.0	I/O	标准 IO 口
			MOSI_3	I/O	SPI 主机输出从机输入
			S1MOSI_3	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
			S2MOSI_3	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
			I2SSD_4	I/O	I2S 的数据线
19	13	21	P3.0	I/O	标准 IO 口
			D-	I/O	USB 数据口
			RxD	I	串口 1 的接收脚
			INT4	I	外部中断 4

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
20	14	22	P3.1	I/O	标准 IO 口
			D+	I/O	USB 数据口
			TxD	O	串口 1 的发送脚
21	15	23	P3.2	I/O	标准 IO 口
			INT0	I	外部中断 0
			SCLK_4	I/O	SPI 的时钟脚
			SCL_4	I/O	I2C 的时钟线
			PWMETI	I	PWM 外部触发输入脚
			PWMETI2	I	PWM 外部触发输入脚 2
			I2SCK	I/O	I2S 的时钟线
22	16	24	P3.3	I/O	标准 IO 口
			INT1	I	外部中断 1
			MISO_4	I/O	SPI 主机输入从机输出
			SDA_4	I/O	I2C 接口的数据线
			PWM4N_4	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
			PWM7_2	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
23	17	25	P3.4	I/O	标准 IO 口
			T0	I	定时器 0 外部时钟输入
			T1CLKO	O	定时器 1 时钟分频输出
			MOSI_4	I/O	SPI 主机输出从机输入
			PWM4P_4	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM8_2	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
			CMPO	O	比较器输出
			I2SSD	I/O	I2S 的数据线
24			P5.0	I/O	标准 IO 口
			RxD3_2	I	串口 3 的接收脚
			CMP+_2	I	比较器正极输入
			CAN_RX_2	I	CAN 总线接收脚
25			P5.1	I/O	标准 IO 口
			TxD3_2	O	串口 3 的发送脚
			CMP+_3	I	比较器正极输入
			CAN_TX_2	O	CAN 总线发送脚

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
26	18	26	P3.5	I/O	标准 IO 口
			T1	I	定时器 1 外部时钟输入
			T0CLKO	O	定时器 0 时钟分频输出
			SS_4	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			PWMFLT	I	增强 PWM 的外部异常检测脚
			I2SWS	I/O	I2S 的声道选择线
27	19	27	P3.6	I/O	标准 IO 口
			INT2	I	外部中断 2
			RxD_2	I	串口 1 的接收脚
			CMP-	I	比较器负极输入
28	20	28	P3.7	I/O	标准 IO 口
			INT3	I	外部中断 3
			TxD_2	O	串口 1 的发送脚
			CMP+	I	比较器正极输入
29		29	P4.1	I/O	标准 IO 口
			MISO_3	I/O	SPI 主机输入从机输出
			S1MISO_3	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
			S2MISO_3	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
			CMPO_2	O	比较器输出
			PWMETI_3	I	PWM 外部触发输入脚
30		30	P4.2	I/O	标准 IO 口
			WR	O	外部总线的写信号线
			CAN_RX_3	I	CAN 总线接收脚
31			P4.3	I/O	标准 IO 口
			RxD_4	I	串口 1 的接收脚
			SCLK_3	I/O	SPI 的时钟脚
			S1SCLK_3	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
			S2SCLK_3	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
			I2SCK_4	I/O	I2S 的时钟线
32		31	P4.4	I/O	标准 IO 口
			RD	O	外部总线的读信号线
			TxD_4	O	串口 1 的发送脚
33	21	32	P2.0	I/O	标准 IO 口
			A8	O	地址总线
			PWM1P_2	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM5	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
34	22	33	P2.1	I/O	标准 IO 口
			A9	O	地址总线
			PWM1N_2	I/O	PWM1 的脉冲输出负极
			PWM6	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
35	23	34	P2.2	I/O	标准 IO 口
			A10	O	地址总线
			SS_2	I	SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S1SS_2	I	USART1－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			S2SS_2	I	USART2－SPI 的从机选择脚（主机为输出）
			PWM2P_2	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM7	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
			I2SWS_3	I/O	I2S 的声道选择线
36	24	35	P2.3	I/O	标准 IO 口
			A11	O	地址总线
			MOSI_2	I/O	SPI 主机输出从机输入
			S1MOSI_2	I/O	USART1－SPI 主机输出从机输入
			S2MOSI_2	I/O	USART2－SPI 主机输出从机输入
			PWM2N_2	I/O	PWM2 的脉冲输出负极
			PWM8	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
			I2SSD_3	I/O	I2S 的数据线
37	25	36	P2.4	I/O	标准 IO 口
			A12	O	地址总线
			MISO_2	I/O	SPI 主机输入从机输出
			S1MISO_2	I/O	USART1－SPI 主机输入从机输出
			S2MISO_2	I/O	USART2－SPI 主机输入从机输出
			SDA_2	I/O	I2C 接口的数据线
			PWM3P_2	I/O	PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
38	26	37	P2.5	I/O	标准 IO 口
			A13	O	地址总线
			SCLK_2	I/O	SPI 的时钟脚
			S1SCLK_2	I/O	USART1－SPI 的时钟脚
			S2SCLK_2	I/O	USART2－SPI 的时钟脚
			SCL_2	I/O	I2C 的时钟线
			PWM3N_2	I/O	PWM3 的脉冲输出负极
			I2SCK_3	I/O	I2S 的时钟线
39	27	38	P2.6	I/O	标准 IO 口
			A14	O	地址总线
			PWM4P_2	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
40	28	39	P2.7	I/O	标准 IO 口
			A15	O	地址总线
			PWM4N_2	I/O	PWM4 的脉冲输出负极
41		40	P4.5	I/O	标准 IO 口
			ALE	O	地址锁存信号
			CAN_TX_3	O	CAN 总线发送脚
42			P4.6	I/O	标准 IO 口
			RxD2_2	I	串口 2 的接收脚
			CAN2_RX_3	I	CAN2 总线接收脚
			LIN_RX_3	I	LIN 总线接收脚
43	29	1	P0.0	I/O	标准 IO 口
			AD0	I/O	地址/数据总线
			ADC8	I	ADC 模拟输入通道 8
			RxD3	I	串口 3 的接收脚
			PWM5_3	I/O	PWM5 的捕获输入和脉冲输出
			T3_2	I	定时器 3 外部时钟输入
			CAN_RX	I	CAN 总线接收脚
44	30	2	P0.1	I/O	标准 IO 口
			AD1	I/O	地址/数据总线
			ADC9	I	ADC 模拟输入通道 9
			TxD3	O	串口 3 的发送脚
			PWM6_3	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
			T3CLKO_2	O	定时器 3 时钟分频输出
			CAN_TX	O	CAN 总线发送脚
45	31	3	P0.2	I/O	标准 IO 口
			AD2	I/O	地址/数据总线
			ADC10	I	ADC 模拟输入通道 10
			RxD4	I	串口 4 的接收脚
			PWM7_3	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
			T4_2	I	定时器 4 外部时钟输入
			CAN2_RX	I	CAN2 总线接收脚
			LIN_RX	I	LIN 总线接收脚

编号			名称	类型	说明
LQFP48	LQFP32	PDIP40			
46	32	4	P0.3	I/O	标准 IO 口
			AD3	I/O	地址/数据总线
			ADC11	I	ADC 模拟输入通道 11
			TxD4	O	串口 4 的发送脚
			PWM8_3	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
			T4CLKO_2	O	定时器 4 时钟分频输出
			CAN2_TX	O	CAN2 总线发送脚
			LIN_TX	O	LIN 总线发送脚
47		5	P0.4	I/O	标准 IO 口
			AD4	I/O	地址/数据总线
			ADC12	I	ADC 模拟输入通道 12
			T3	I	定时器 3 外部时钟输入
48			P5.2	I/O	标准 IO 口
			RxD4_2	I	串口 4 的接收脚
			CAN2_RX_2	I	CAN2 总线接收脚
			LIN_RX_2	I	LIN 总线接收脚

STC MCU

3 功能脚切换

STC32G 系列单片机的特殊外设串口、SPI、PWM、I²C、CAN、LIN 以及总线控制脚可以在多个 I/O 直接进行切换，以实现一个外设当作多个设备进行分时复用。

3.1 功能脚切换相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P_SW1	外设端口切换寄存器 1	A2H	S1_S[1:0]		CAN_S[1:0]		SPI_S[1:0]		LIN_S[1:0]		nn00,0000
P_SW2	外设端口切换寄存器 2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	S4_S	S3_S	S2_S	0x00,0000
P_SW3	外设端口切换寄存器 2	BBH	I2S_S[1:0]		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]		0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
MCLKOCR	主时钟输出控制寄存器	7EFE05H	MCLKO_S	MCLKODIV[6:0]							0000,0000
PWMA_PS	PWMA 切换寄存器	7EFEB2H	C4PS[1:0]		C3PS[1:0]		C2PS[1:0]		C1PS[1:0]		0000,0000
PWMB_PS	PWMB 切换寄存器	7EFEB6H	C8PS[1:0]		C7PS[1:0]		C6PS[1:0]		C5PS[1:0]		0000,0000
PWMA_ETRPS	PWMA 的 ERT 切换寄存器	7EFEB0H						BRKAPS	ETRAPS[1:0]		xxx,x000
PWMB_ETRPS	PWMB 的 ERT 切换寄存器	7EFEB4H						BRKBPS	ETRBPS[1:0]		xxx,x000
T3T4PIN	T3/T4 选择寄存器	7EFEACH	-	-	-	-	-	-	-	T3T4SEL	xxxx,xxx0

3.1.1 外设端口切换控制寄存器 1（P_SW1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW1	A2H	S1_S[1:0]		CAN_S[1:0]		SPI_S[1:0]		LIN_S[1:0]	

S1_S[1:0]：串口 1 功能脚选择位

S1_S[1:0]	RxD	TxD
00	P3.0	P3.1
01	P3.6	P3.7
10	P1.6	P1.7
11	P4.3	P4.4

CAN_S[1:0]：CAN 功能脚选择位

CAN_S[1:0]	CAN_RX	CAN_TX
00	P0.0	P0.1
01	P5.0	P5.1
10	P4.2	P4.5
11	P7.0	P7.1

LIN_S[1:0]：LIN 功能脚选择位

LIN_S[1:0]	LIN_RX	LIN_TX
00	P0.2	P0.3
01	P5.2	P5.3
10	P4.6	P4.7

11	P7.2	P7.3

SPI_S[1:0]：SPI 功能脚选择位

SPI_S[1:0]	SS	MOSI	MISO	SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

3.1.2 外设端口切换控制寄存器 2（P_SW2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	S4_S	S3_S	S2_S

EAXFR：扩展 RAM 区特殊功能寄存器（XFR）访问控制寄存器

0：禁止访问 XFR

1：使能访问 XFR。

当需要访问 XFR 时，必须先将 EAXFR 置 1，才能对 XFR 进行正常的读写。建议上电初始化时直接设置为 1，后续不要再修改

I2C_S[1:0]：I^2C 功能脚选择位

I2C_S[1:0]	SCL	SDA
00	P1.5	P1.4
01	P2.5	P2.4
10	-	-
11	P3.2	P3.3

CMPO_S：比较器输出脚选择位

CMPO_S	CMPO
0	P3.4
1	P4.1

S4_S：串口 4 功能脚选择位

S4_S	RxD4	TxD4
0	P0.2	P0.3
1	P5.2	P5.3

S3_S：串口 3 功能脚选择位

S3_S	RxD3	TxD3
0	P0.0	P0.1
1	P5.0	P5.1

S2_S：串口 2 功能脚选择位

S2_S	RxD2	TxD2
0	P1.0	P1.1
1	P4.6	P4.7

3.1.3 外设端口切换控制寄存器 3（P_SW3）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

STC MCU

P_SW3	BBH	I2S_S	S2SPI_S[1:0]	S1SPI_S[1:0]	CAN2_S[1:0]

S2SPI_S[1:0]：USART2 的 SPI 功能脚选择位

S2SPI_S[1:0]	S2SS	S2MOSI	S2MISO	S2SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P7.4	P7.5	P7.6	P7.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

S1SPI_S[1:0]：USART1 的 SPI 功能脚选择位

S1SPI_S[1:0]	S1SS	S1MOSI	S1MISO	S1SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P6.4	P6.5	P6.6	P6.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

CAN2_S[1:0]：CAN2 功能脚选择位

CAN2_S[1:0]	CAN2_RX	CAN2_TX
00	P0.2	P0.3
01	P5.2	P5.3
10	P4.6	P4.7
11	P7.2	P7.3

I2S_S[1:0]：I2S 功能脚选择位

I2S_S[1:0]	I2SCK	I2SSD	I2SMCK	I2SWS
00	P3.2	P3.4	P5.4	P3.5
01	P1.5	P1.3	P1.6	P5.4
10	P2.5	P2.3	P5.4	P2.2
11	P4.3	P4.0	P1.6	P5.4

3.1.4 时钟选择寄存器（MCLKOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
MCLKOCR	7EFE07H	MCLKO_S	MCLKODIV[6:0]						

MCLKO_S：主时钟输出脚选择位

MCLKO_S	MCLKO
0	P5.4
1	P1.6

3.1.5 T3/T4 选择寄存器（T3T4PIN）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
T3T4PIN	7EFEACH	-	-	-	-	-	-	-	T3T4SEL

T3T4SEL：T3/T3CLKO/T4/T4CLKO 脚选择位

T3T4SEL	T3	T3CLKO	T4	T4CLKO
0	P0.4	P0.5	P0.6	P0.7
1	P0.0	P0.1	P0.2	P0.3

3.1.6 高级 PWM 选择寄存器（PWMn_PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_PS	7EFEB2H	C4PS[1:0]		C3PS[1:0]		C2PS[1:0]		C1PS[1:0]	
PWMB_PS	7EFEB6H	C8PS[1:0]		C7PS[1:0]		C6PS[1:0]		C5PS[1:0]	

C1PS[1:0]：高级 PWM 通道 1 输出脚选择位

C1PS[1:0]	PWM1P	PWM1N
00	P1.0	P1.1
01	P2.0	P2.1
10	P6.0	P6.1
11	-	-

C2PS[1:0]：高级 PWM 通道 2 输出脚选择位

C2PS[1:0]	PWM2P	PWM2N
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3
01	P2.2	P2.3
10	P6.2	P6.3
11	-	-

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

C3PS[1:0]：高级 PWM 通道 3 输出脚选择位

C3PS[1:0]	PWM3P	PWM3N
00	P1.4	P1.5
01	P2.4	P2.5
10	P6.4	P6.5
11	-	-

C4PS[1:0]：高级 PWM 通道 4 输出脚选择位

C4PS[1:0]	PWM4P	PWM4N
00	P1.6	P1.7
01	P2.6	P2.7
10	P6.6	P6.7
11	P3.4	P3.3

C5PS[1:0]：高级 PWM 通道 5 输出脚选择位

C5PS[1:0]	PWM5
00	P2.0
01	P1.7
10	P0.0
11	P7.4

C6PS[1:0]：高级 PWM 通道 6 输出脚选择位

C6PS[1:0]	PWM6
00	P2.1

01	P5.4
10	P0.1
11	P7.5

C7PS[1:0]：高级 PWM 通道 7 输出脚选择位

C7PS[1:0]	PWM7
00	P2.2
01	P3.3
10	P0.2
11	P7.6

C8PS[1:0]：高级 PWM 通道 8 输出脚选择位

C8PS[1:0]	PWM8
00	P2.3
01	P3.4
10	P0.3
11	P7.7

3.1.7 高级 PWM 功能脚选择寄存器（PWMx_ETRPS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ETRPS	7EFEB0H						BRKAPS	ETRAPS[1:0]	
PWMB_ETRPS	7EFEB4H						BRKBPS	ETRBPS[1:0]	

ETRAPS[1:0]：高级 PWMA 的外部触发脚 ERI 选择位

ETRAPS [1:0]	PWMETI
00	P3.2
01	P4.1
10	P7.3
11	-

ETRBPS[1:0]：高级 PWMB 的外部触发脚 ERIB 选择位

ETRBPS [1:0]	PWMETI2
00	P3.2
01	P0.6
10	-
11	-

BRKAPS：高级 PWMA 的刹车脚 PWMFLT 选择位

BRKAPS	PWMFLT
0	P3.5
1	比较器的输出

BRKBPS：高级 PWMB 的刹车脚 PWMFLT2 选择位

BRKBPS	PWMFLT2
0	P3.5
1	比较器的输出

3.2 范例程序

3.2.1 串口 1 切换

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S1_S1 = 0; S1_S0 = 0;               //RXD/P3.0, TXD/P3.1
//  S1_S1 = 0; S1_S0 = 1;               //RXD_2/P3.6, TXD_2/P3.7
//  S1_S1 = 1; S1_S0 = 0;               //RXD_3/P1.6, TXD_3/P1.7
//  S1_S1 = 1; S1_S0 = 1;               //RXD_4/P4.3, TXD_4/P4.4

    while (1);
}
```

3.2.2 串口 2 切换

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
```

```
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S2_S = 0;                   //RXD2/P1.0, TXD2/P1.1
//  S2_S = 1;                   //RXD2_2/P4.6, TXD2_2/P4.7

    while (1);
}
```

3.2.3 串口 3 切换

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S3_S = 0;                   //RXD3/P0.0, TXD3/P0.1
//  S3_S = 1;                   //RXD3_2/P5.0, TXD3_2/P5.1

    while (1);
}
```

3.2.4 串口 4 切换

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S4_S = 0;                           //RXD4/P0.2, TXD4/P0.3
//  S4_S = 1;                           //RXD4_2/P5.2, TXD4_2/P5.3

    while (1);
}
```

3.2.5 SPI 切换

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
```

STC MCU

```
    P5M1 = 0x00;

    SPI_S1 = 0; SPI_S1 = 0;                 //SS/P1.2, MOSI/P1.3, MISO/P1.4, SCLK/P1.5
//  SPI_S1 = 0; SPI_S0 = 1;                 //SS_2/P2.2, MOSI_2/P2.3, MISO_2/P2.4, SCLK_2/P2.5
//  SPI_S1 = 1; SPI_S0 = 0;                 //SS_3/P5.4, MOSI_3/P4.0, MISO_3/P4.1, SCLK_3/P4.3
//  SPI_S1 = 1; SPI_S0 = 1;                 //SS_4/P3.5, MOSI_4/P3.4, MISO_4/P3.3, SCLK_4/P3.2

    while (1);
}
```

3.2.6 I2C 切换

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2C_S1 = 0; I2C_S0 = 0;                 //SCL/P1.5, SDA/P1.4
//  I2C_S1 = 0; I2C_S0 = 1;                 //SCL_2/P2.5, SDA_2/P2.4
//  I2C_S1 = 1; I2C_S0 = 0;                 //SCL_3/P7.7, SDA_3/P7.6
//  I2C_S1 = 1; I2C_S0 = 1;                 //SCL_4/P3.2, SDA_4/P3.3

    while (1);
}
```

3.2.7 比较器输出切换

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
```

```
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CMPO_S = 0;                         //CMPO/P3.4
//  CMPO_S = 1;                         //CMPO_2/P4.1

    while (1);
}
```

3.2.8 主时钟输出切换

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

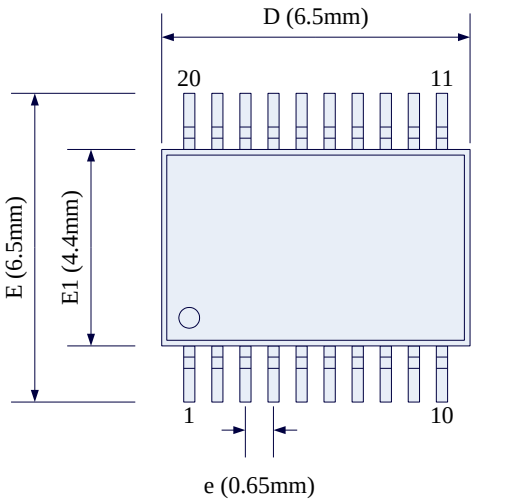
    MCLKOCR = 0x04;                     //IRC/4 output via MCLKO/P5.4
//  MCLKOCR = 0x84;                     //IRC/4 output via MCLKO_2/P1.6
```

```
    while (1);
}
```

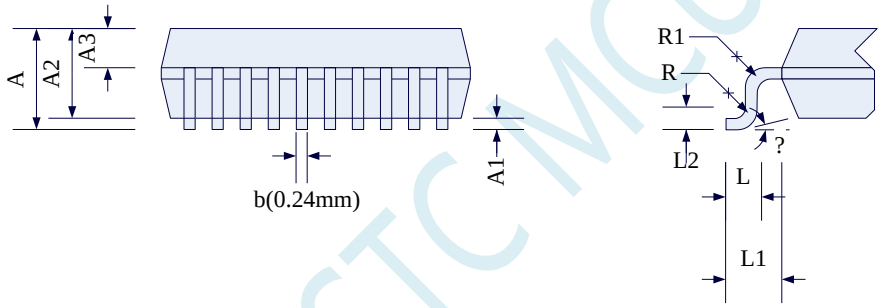
STC MCU

4 封装尺寸图

4.1 TSSOP20 封装尺寸图

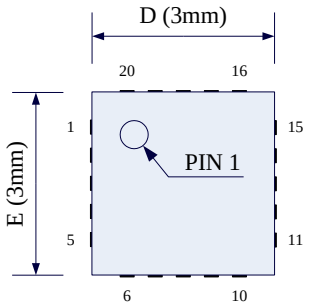


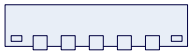
一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	-	-	1.20
A1	0.05	-	0.15
A2	0.90	1.00	1.05
A3	0.34	0.44	0.54
b	0.20	0.24	0.28
D	6.40	6.50	6.60
E	6.20	6.50	6.60
E1	4.30	4.40	4.50
e	0.65BSC		
L	0.45	0.60	0.75
L1	1.00REF		
L2	0.25BSC		
R1	0.09	-	-
R2	0.09	-	-

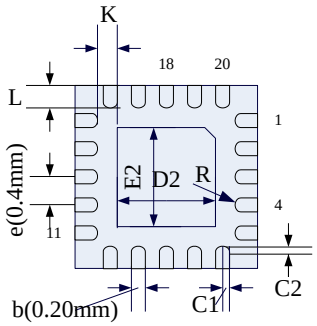


STC MCU

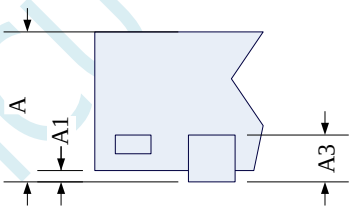
4.2 QFN20 封装尺寸图（3mm*3mm）





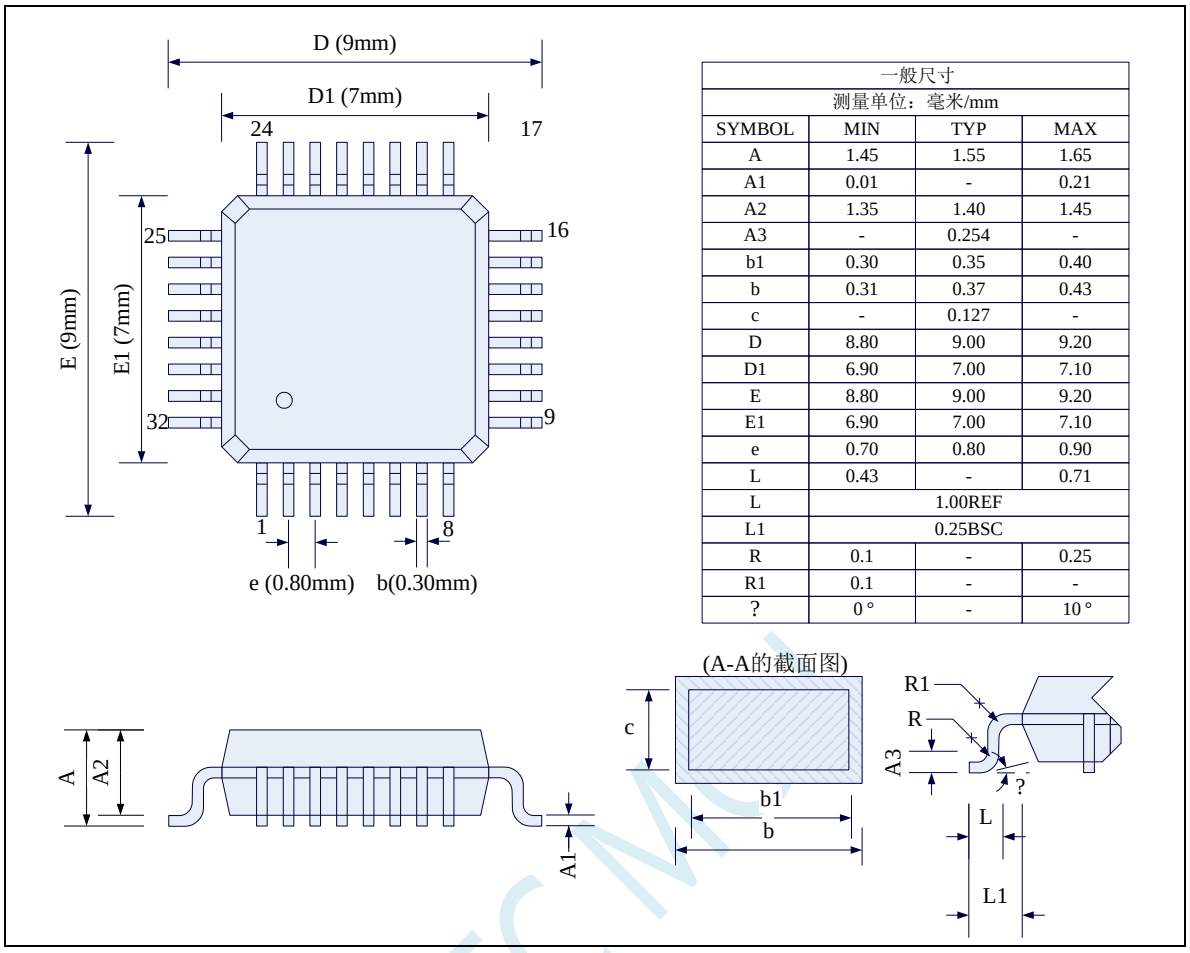


一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	0.70	0.75	0.80
A1	0	0.02	0.05
A2	0.50	0.55	0.60
A3	-	0.20REF	-
b	0.15	0.20	0.25
D	2.90	3.00	3.10
E	2.90	3.00	3.10
D2	1.40	1.50	1.60
E2	1.40	1.50	1.60
e	0.30	0.40	0.50
L	0.35	0.40	0.45
K	0.35REF		
R	0.085	-	-
C1	-	0.07	-
C2	-	0.07	-



STC 现有 QFN20 封装芯片的背面金属片（衬底），在芯片内部并未接地，在用户的 PCB 板上可以接地，也可以不接地，不会对芯片性能造成影响

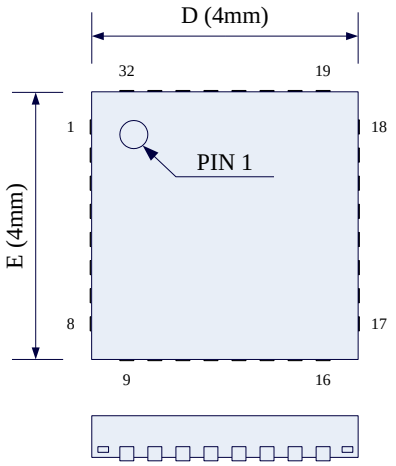
4.3 LQFP32 封装尺寸图（9mm*9mm）

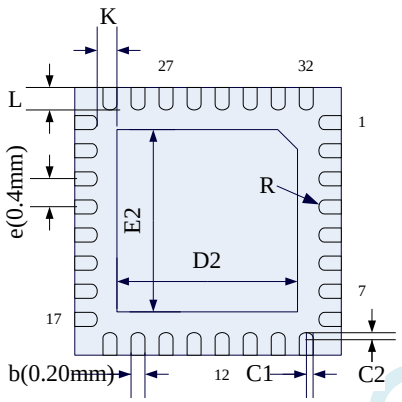


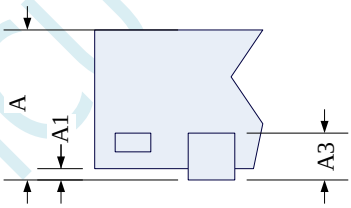
一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	1.45	1.55	1.65
A1	0.01	-	0.21
A2	1.35	1.40	1.45
A3	-	0.254	-
b1	0.30	0.35	0.40
b	0.31	0.37	0.43
c	-	0.127	-
D	8.80	9.00	9.20
D1	6.90	7.00	7.10
E	8.80	9.00	9.20
E1	6.90	7.00	7.10
e	0.70	0.80	0.90
L	0.43	-	0.71
L	1.00REF		
L1	0.25BSC		
R	0.1	-	0.25
R1	0.1	-	-
?	0 °	-	10 °

STCMCU

4.4 QFN32 封装尺寸图（4mm*4mm）



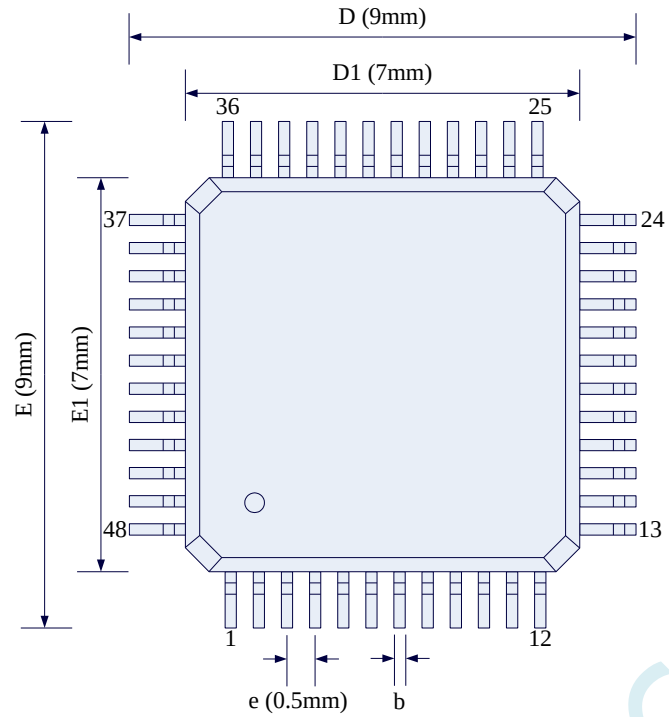




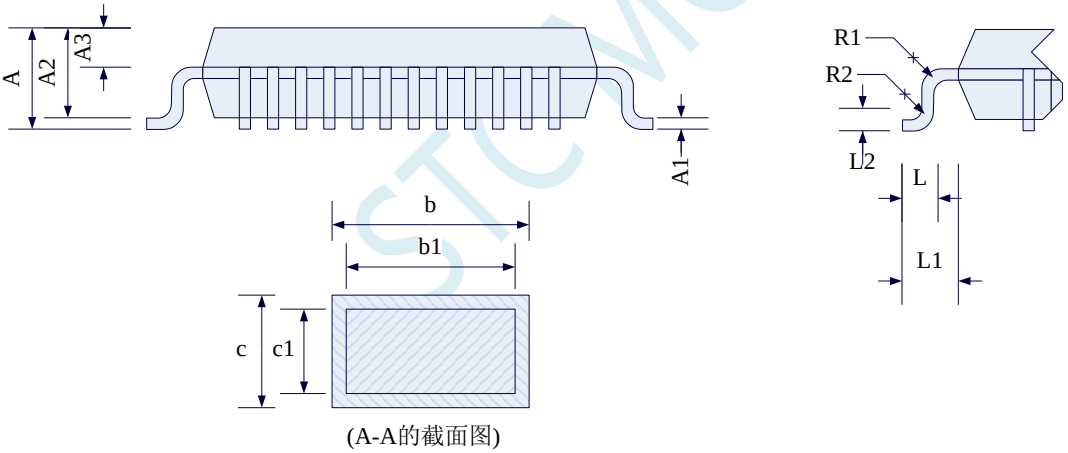
一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	0.70	0.75	0.80
A1	0	0.02	0.05
A2	0.50	0.55	0.60
A3	-	0.20REF	-
b	0.15	0.20	0.25
D	3.90	4.00	4.10
E	3.90	4.00	4.10
D2	2.60	2.70	2.80
E2	2.60	2.70	2.80
e	0.30	0.40	0.50
L	0.35	0.40	0.45
K	0.25REF		
R	0.09	-	-
C1	-	0.16	-
C2	-	0.16	-

STC MCU

4.5 LQFP48 封装尺寸图（9mm*9mm）

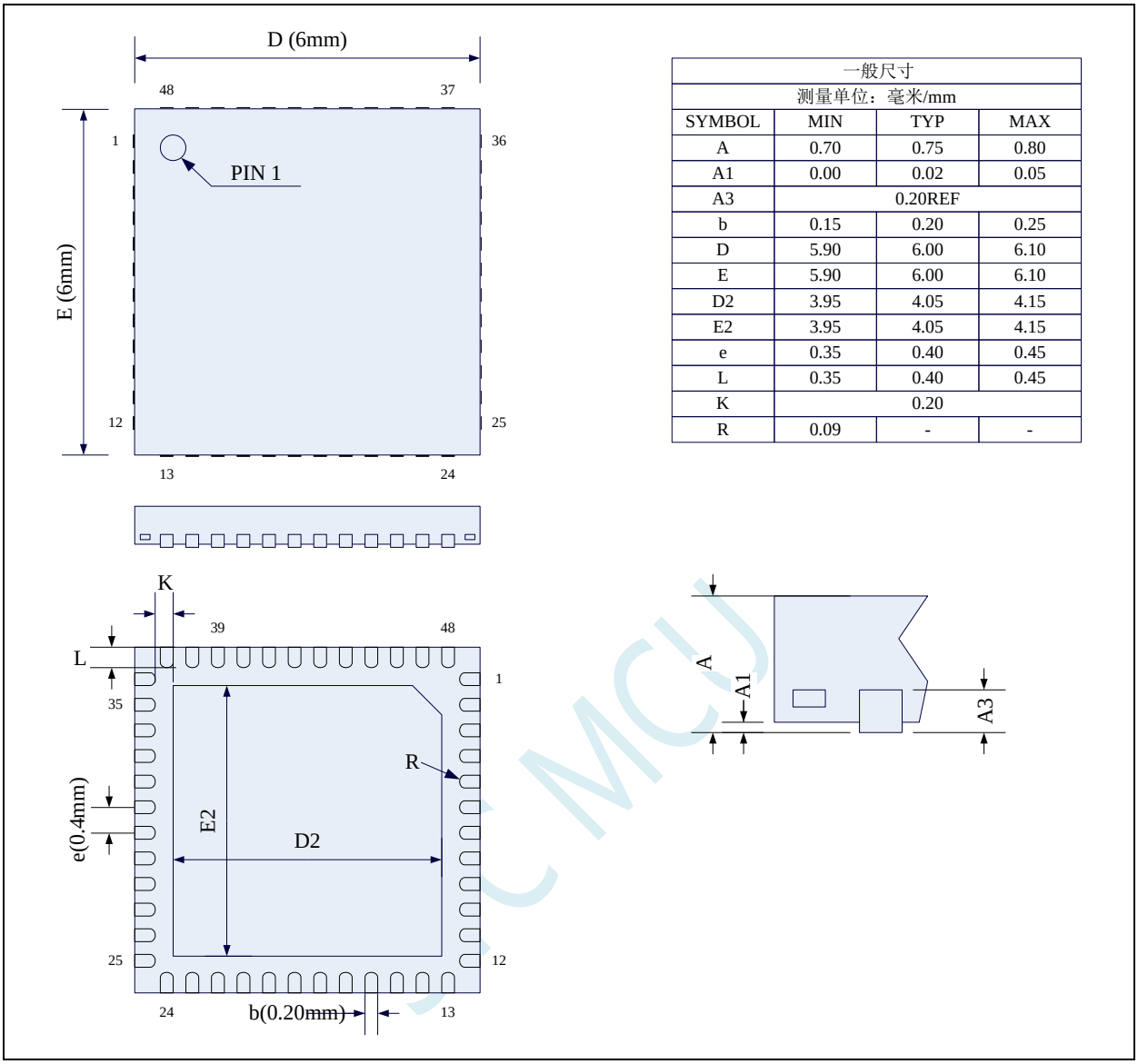


一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	-	-	1.60
A1	0.05	-	0.15
A2	1.35	1.40	1.45
A3	0.59	0.64	0.69
b	0.18	-	0.27
b1	0.17	0.20	0.23
c	0.13	-	0.18
c1	0.12	0.127	0.134
D	8.80	9.00	9.20
D1	6.90	7.00	7.10
E	8.80	9.00	9.20
E1	6.90	7.00	7.10
e	0.45	0.50	0.55
L	0.45	0.60	0.75
L1	1.00REF		
L2	0.25BSC		
R1	0.08	-	-
R2	0.08	-	0.20
S	0.20	-	-



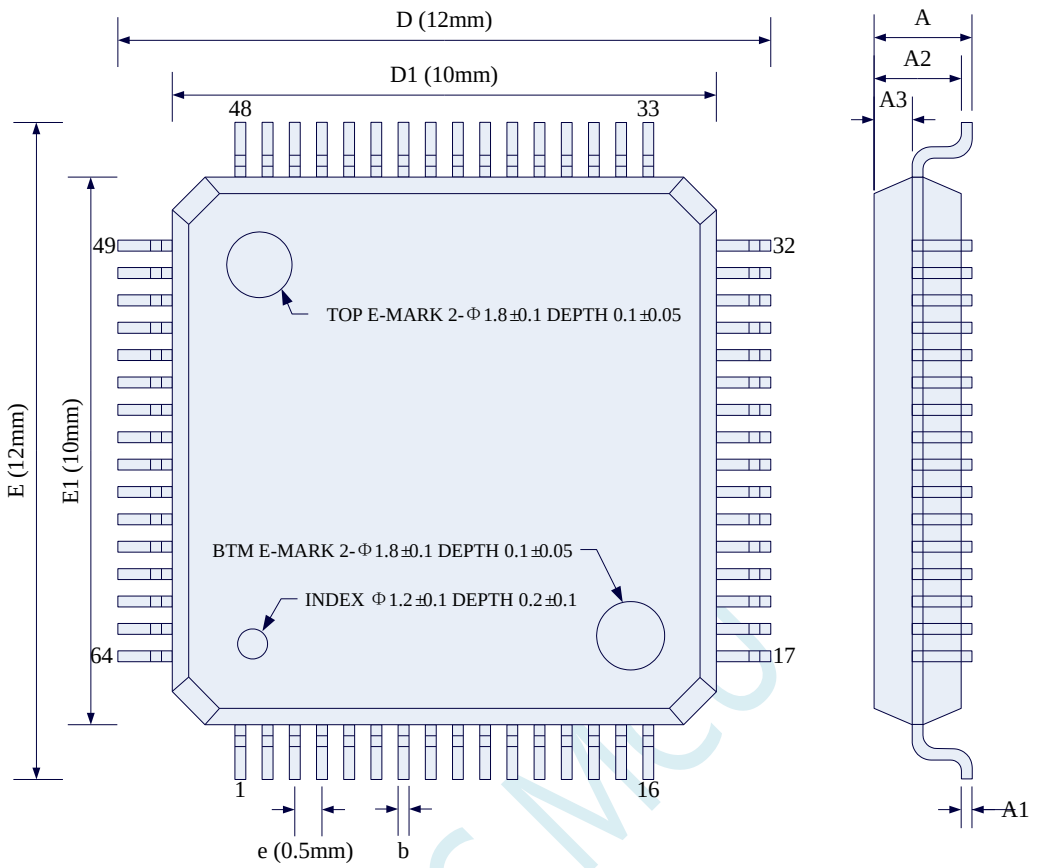
(A-A的截面图)

4.6 QFN48 封装尺寸图（6mm*6mm）

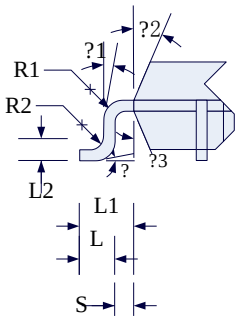


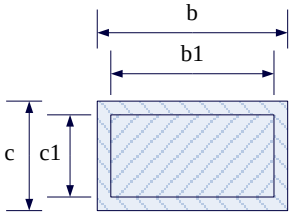
一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	0.70	0.75	0.80
A1	0.00	0.02	0.05
A3		0.20REF	
b	0.15	0.20	0.25
D	5.90	6.00	6.10
E	5.90	6.00	6.10
D2	3.95	4.05	4.15
E2	3.95	4.05	4.15
e	0.35	0.40	0.45
L	0.35	0.40	0.45
K		0.20	
R	0.09	-	-

4.7 LQFP64 封装尺寸图（12mm*12mm）



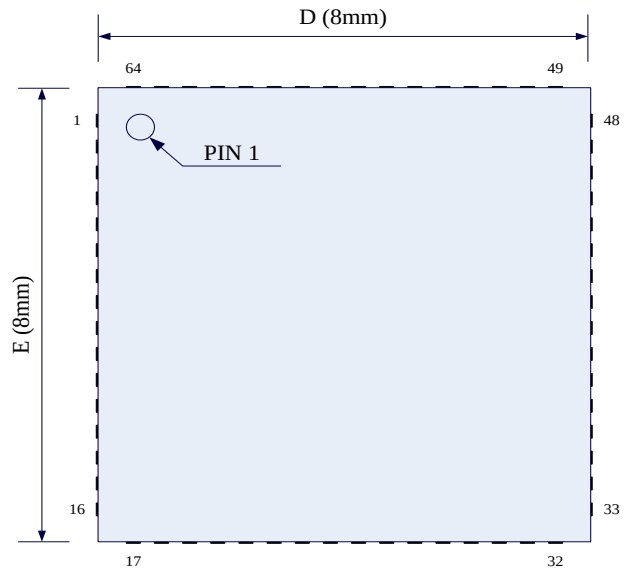
一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	-	-	1.60
A1	0.05	-	0.15
A2	1.35	1.40	1.45
A3	0.59	0.64	0.69
b	0.18	-	0.27
b1	0.17	0.20	0.23
c	0.13	-	0.18
c1	0.12	0.127	0.134
D	11.80	12.00	12.20
D1	9.90	10.00	10.10
E	11.80	12.00	12.20
E1	9.90	10.00	10.10
e	0.50BSC		
L	0.45	0.60	0.75
L1	1.00REF		
L2	0.25BSC		
R1	0.08	-	-
R2	0.08	-	0.20
S	0.20	-	-
?	0°	3.5°	7°
?1	0°	-	-
?2	11°	12°	13°
?3	11°	12°	13°



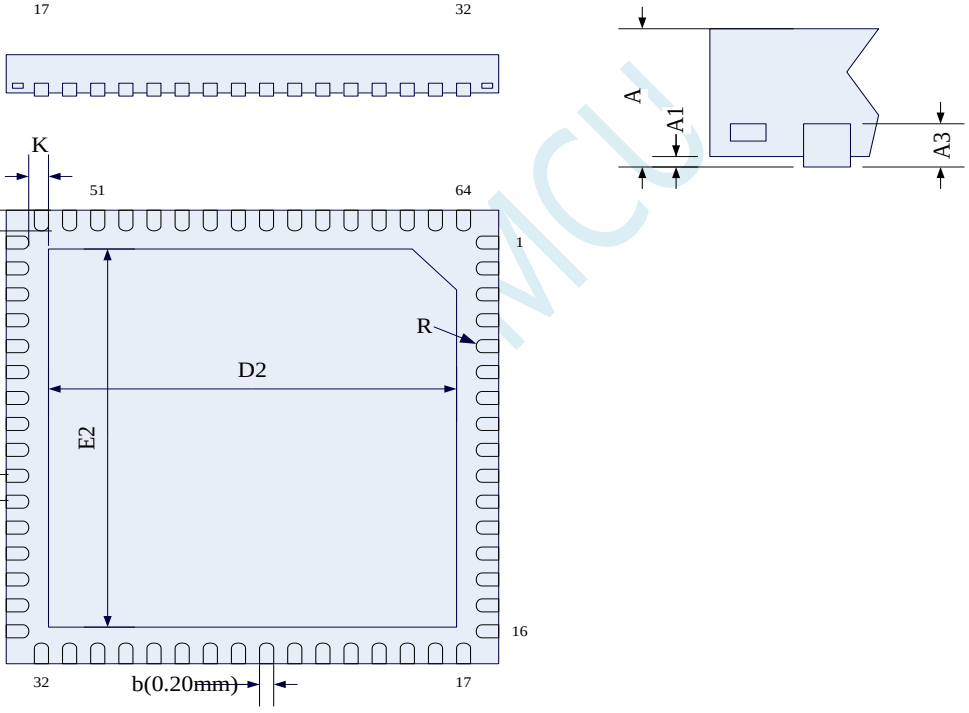


(A-A的截面图)

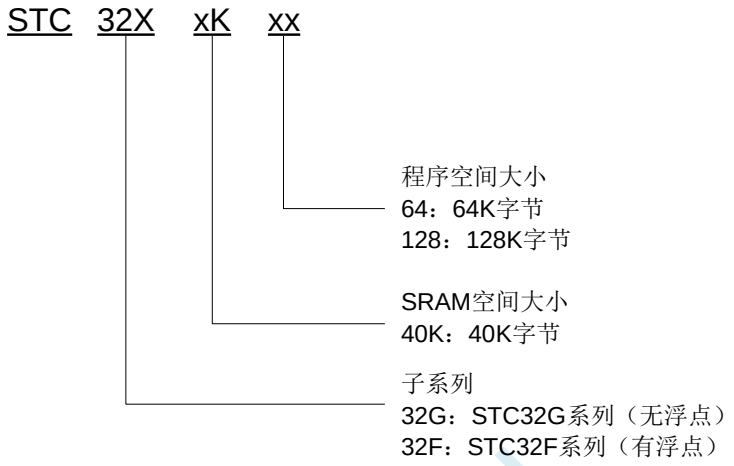
4.8 QFN64 封装尺寸图（8mm*8mm）



一般尺寸			
测量单位：毫米/mm			
SYMBOL	MIN	TYP	MAX
A	0.70	0.75	0.80
A1	0.00	0.02	0.05
A2	0.50	0.55	0.60
A3		0.20REF	
b	0.15	0.20	0.25
D	7.90	8.00	8.10
E	7.90	8.00	8.10
D2	5.90	6.00	6.10
E2	5.90	6.00	6.10
e	0.30	0.40	0.50
L	0.30	0.40	0.50
K		0.40	
R	0.09	-	-



4.9 STC32G 系列单片机命名规则



STC MCU

5 编译、仿真开发环境的建立与 ISP 下载

5.1 安装 Keil

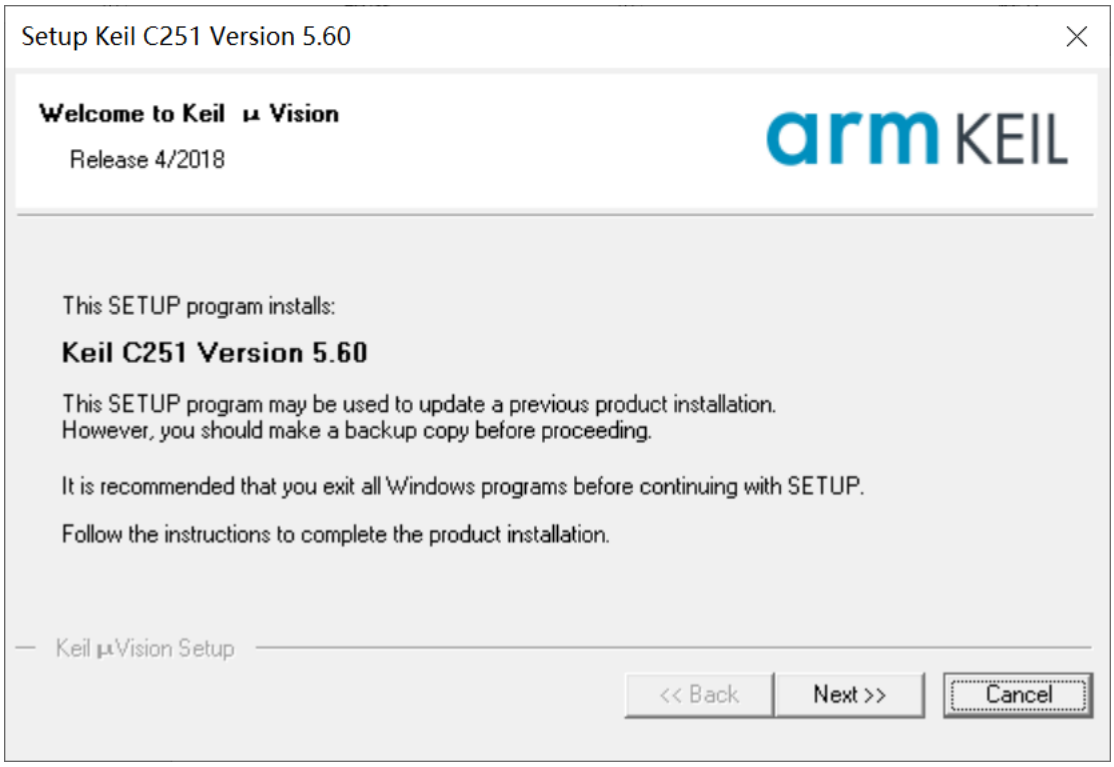
5.1.1 安装 C251 编译环境

首先登录 Keil 官网，下载最新版的 C251 安装包，下载链接如下：

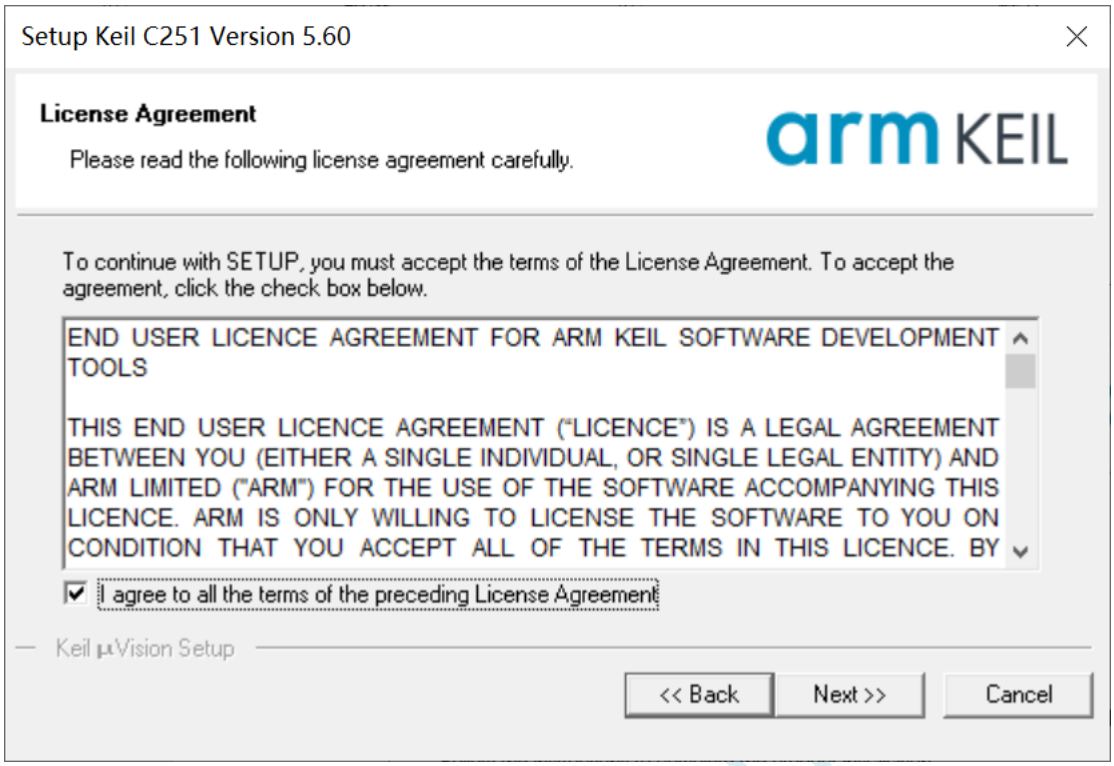
Keil Product Downloads

信息随便填写，点确定后进入下载页面进行下载。

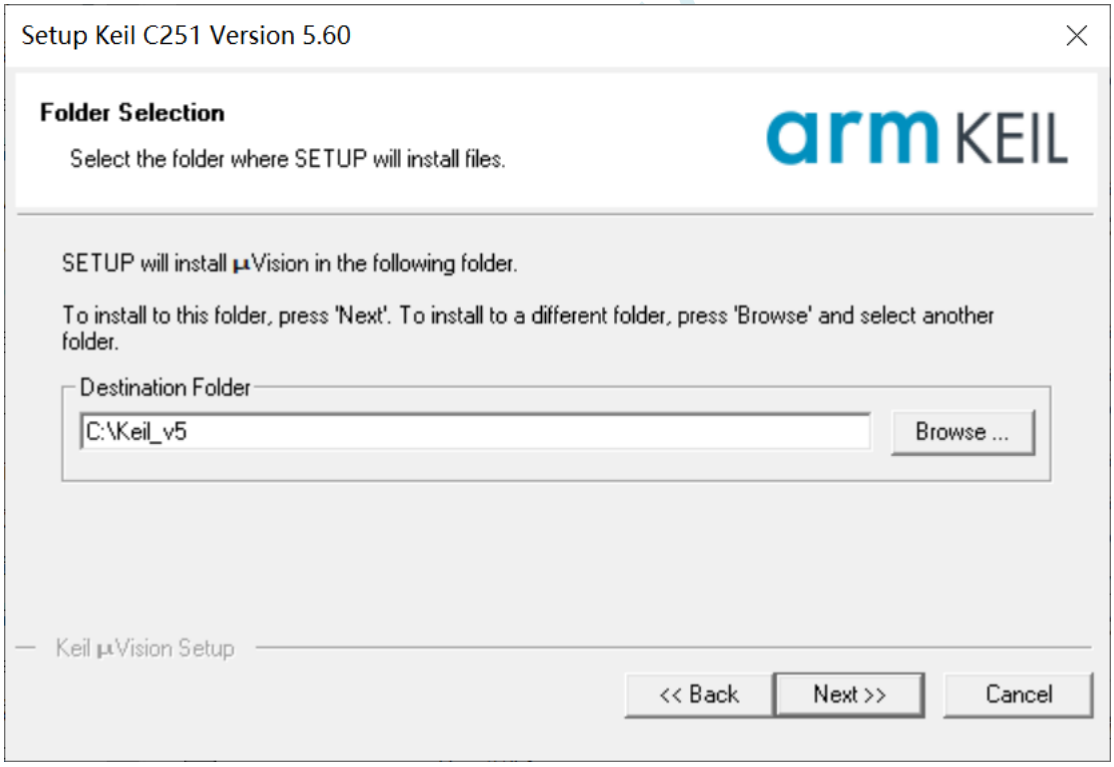
双击下载的安装包开始安装，点击“Next”：



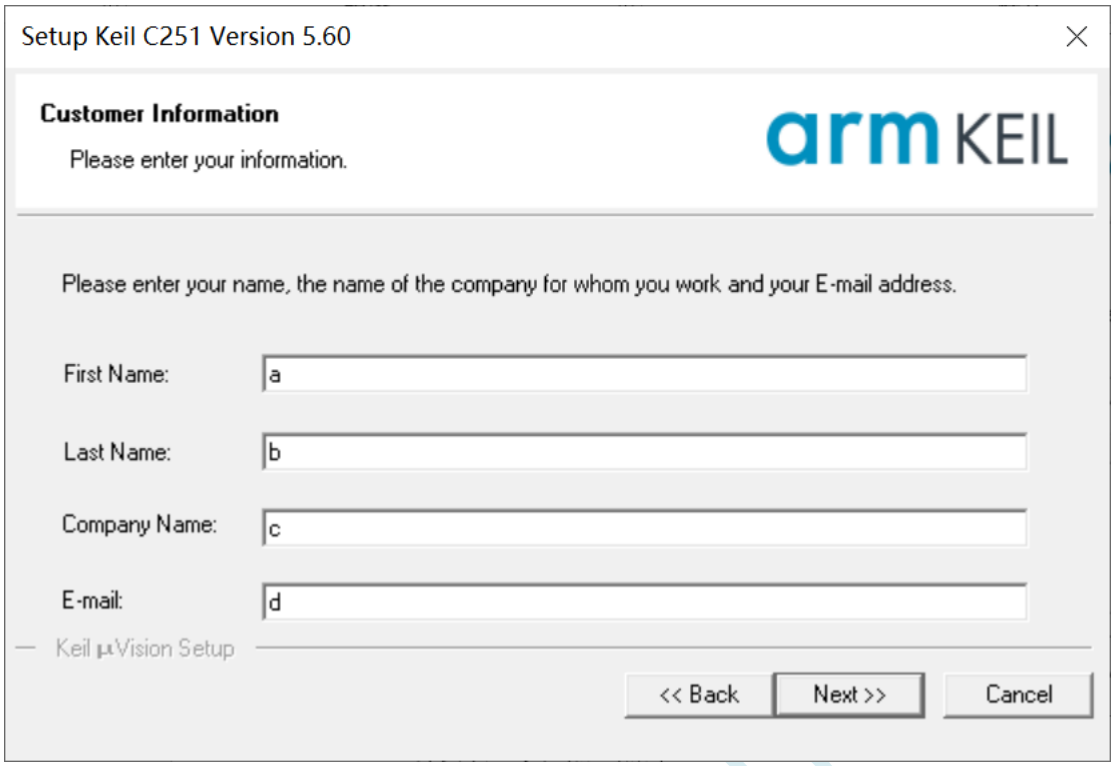
勾选“I agree to all the terms of the preceding License Agreement”,然后点击“Next”：



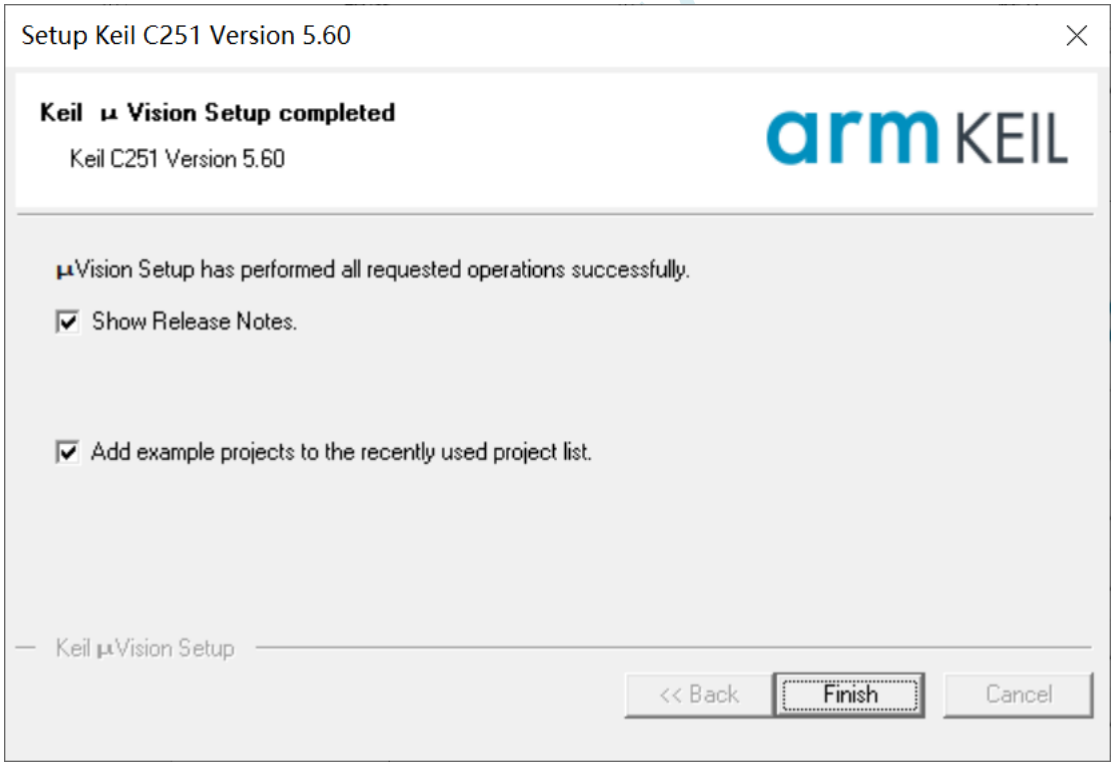
选择安装目录，然后点击“Next”：



填写个人信息，然后点击“Next”：

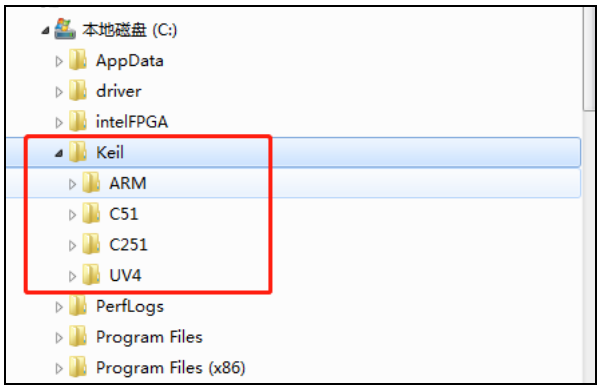


安装完成，点击“Finish”结束。

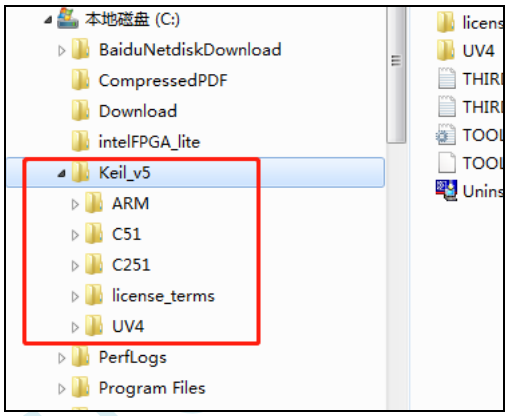


5.1.2 如何同时安装 Keil 的 C51、C251 和 MDK

旧版本的 Keil 软件的安装目录默认是 C:\Keil，C51、C251 和 MDK 分别会被安装在 C:\Keil 目录下的 C51、C251 和 ARM 目录中，如下图所示。



新版本的 Keil 软件的安装目录默认是 C:\Keil_v5，C51、C251 和 MDK 分别会被安装在 C:\Keil_v5 目录下的 C51、C251 和 ARM 目录中，如下图所示。

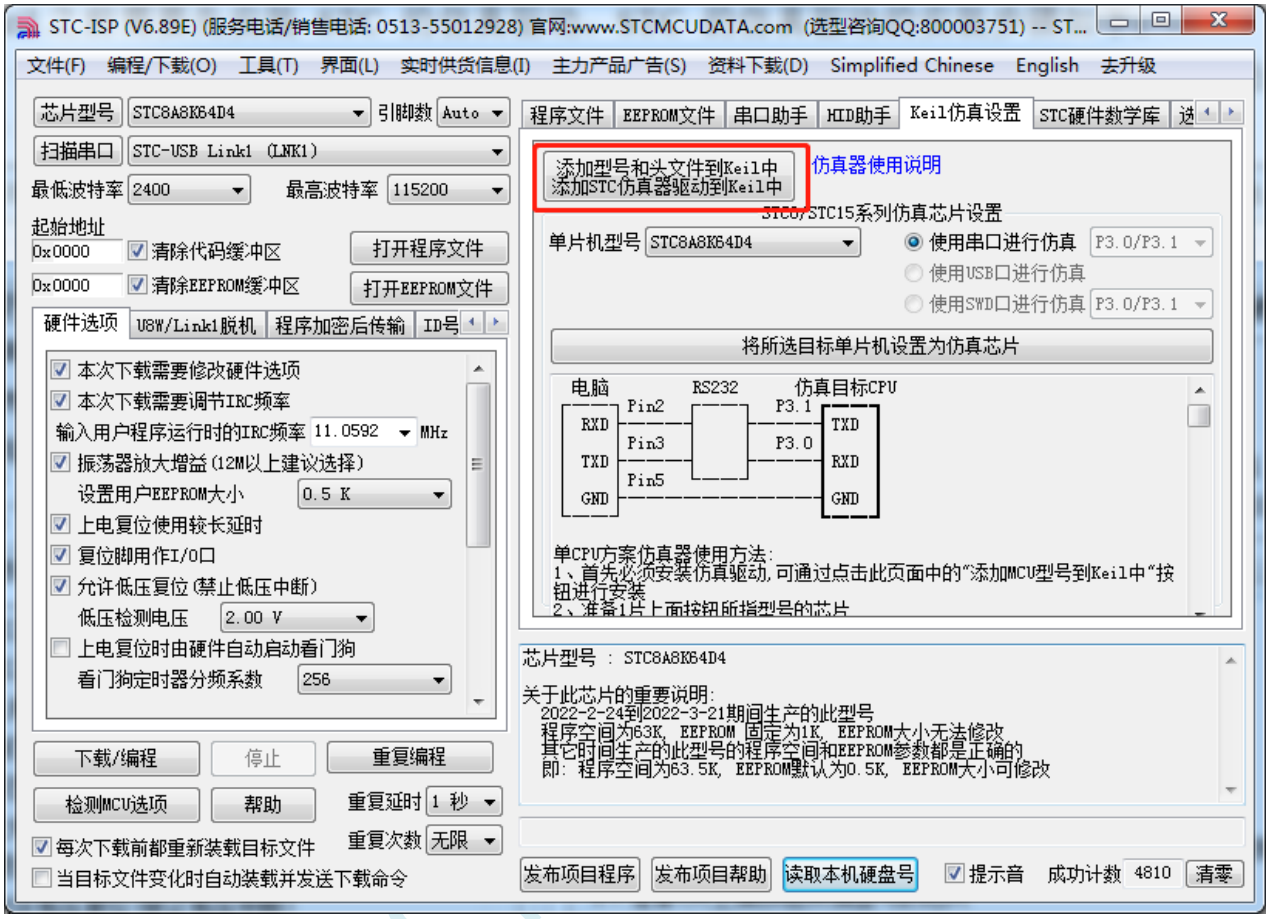


无论是新版本还是旧版本，C51、C251 和 MDK 是安装在不同的目录，并不会有冲突。软件的和谐也是 3 个软件分别进行的，之前已经安装完成并设置好的软件，并不会因为后续有安装新的软件而改变。所以安装时只需要按照默认方式安装即可，Keil 软件会自动处理好。

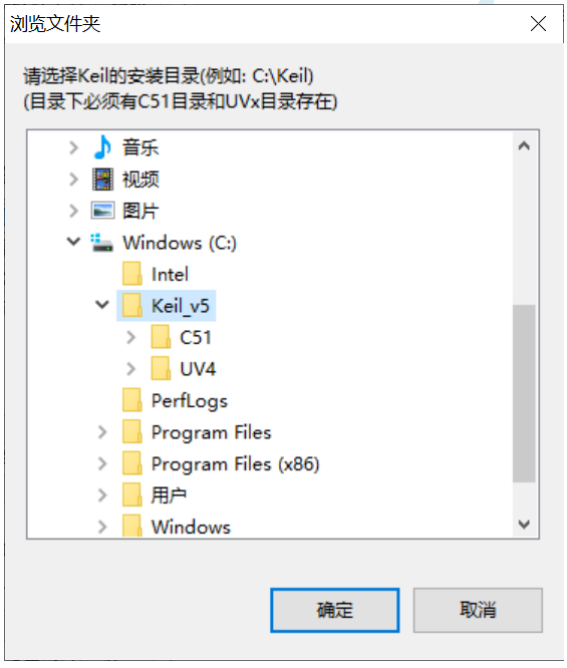
5.2 添加型号和头文件到 Keil

使用 Keil 之前需要先安装 STC 的仿真驱动。STC 的仿真驱动的安装步骤如下：

首先开 STC 的 ISP 下载软件，然后在软件右边功能区的“Keil 仿真设置”页面中点击“添加型号和头文件到 Keil 中 添加 STC 仿真器驱动到 Keil 中”按钮：



按下后会出现如下画面：



将目录定位到 Keil 软件的安装目录，然后确定。安装成功后会弹出如下的提示框：



即表示驱动正确安装了

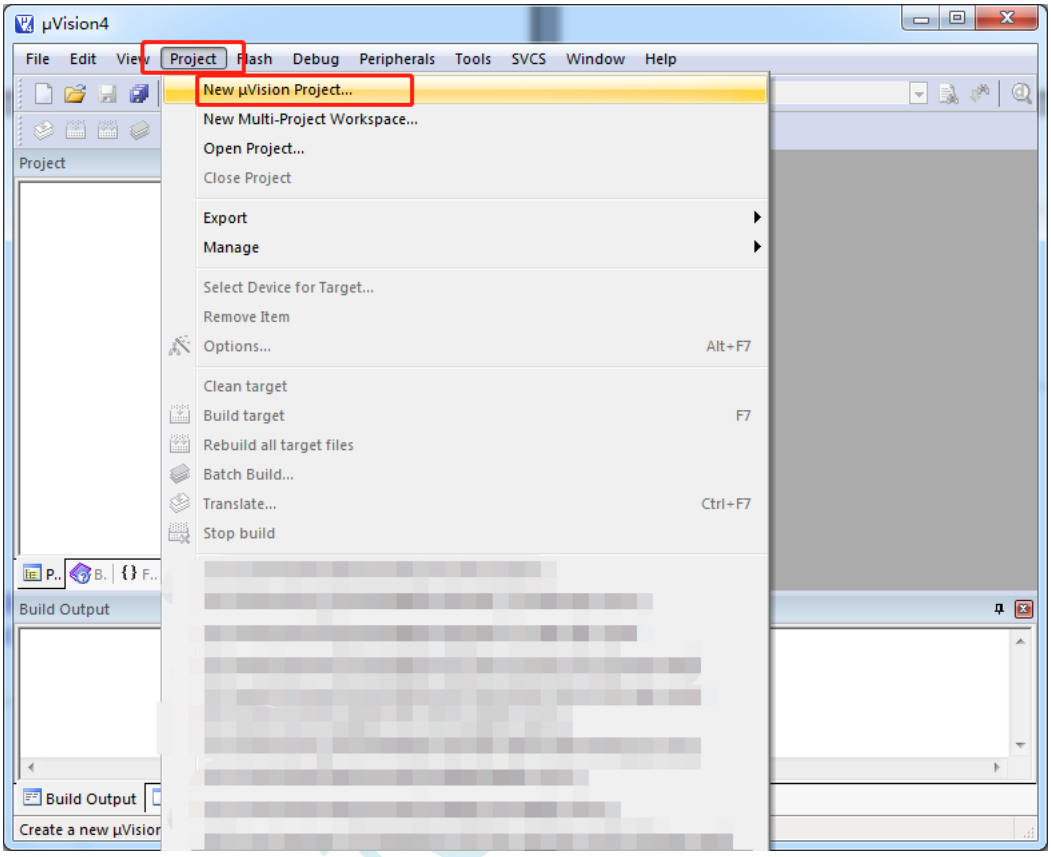
头文件默认复制到 Keil 安装目录下的“C251\INC\STC”目录中
在 C 代码中使用“#include <STC32G.H>”或者“#include "STC32G.H"”进行包含均可正确使用

STC MCU

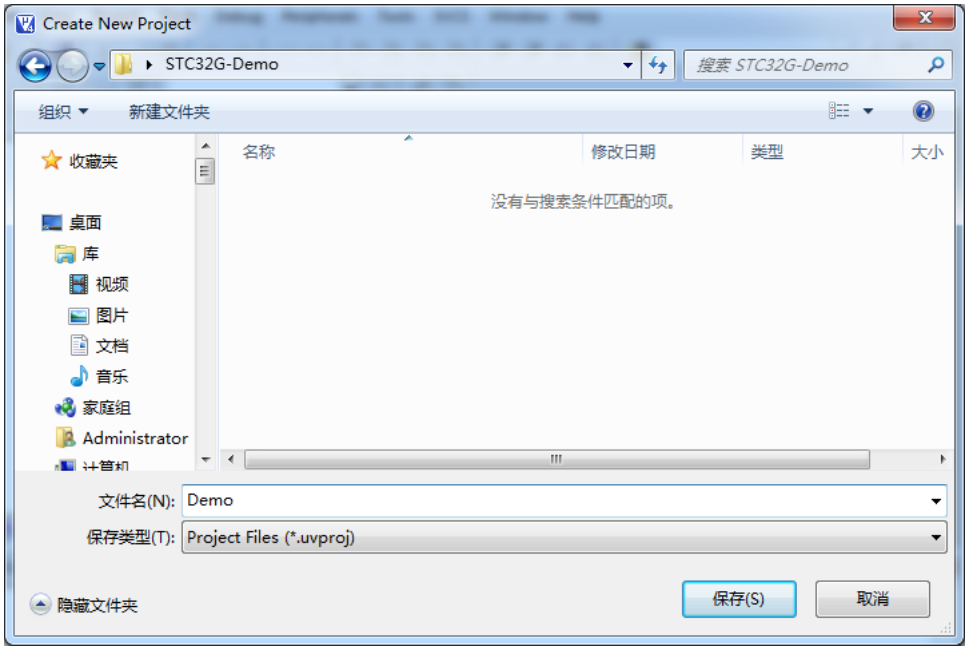
5.3 新建与设置超 64K 程序代码的项目（Source 模式）

5.3.1 设置项目路径和项目名称

打开 Keil 软件，并点击“Project”菜单中的“New uVision Project ...”项

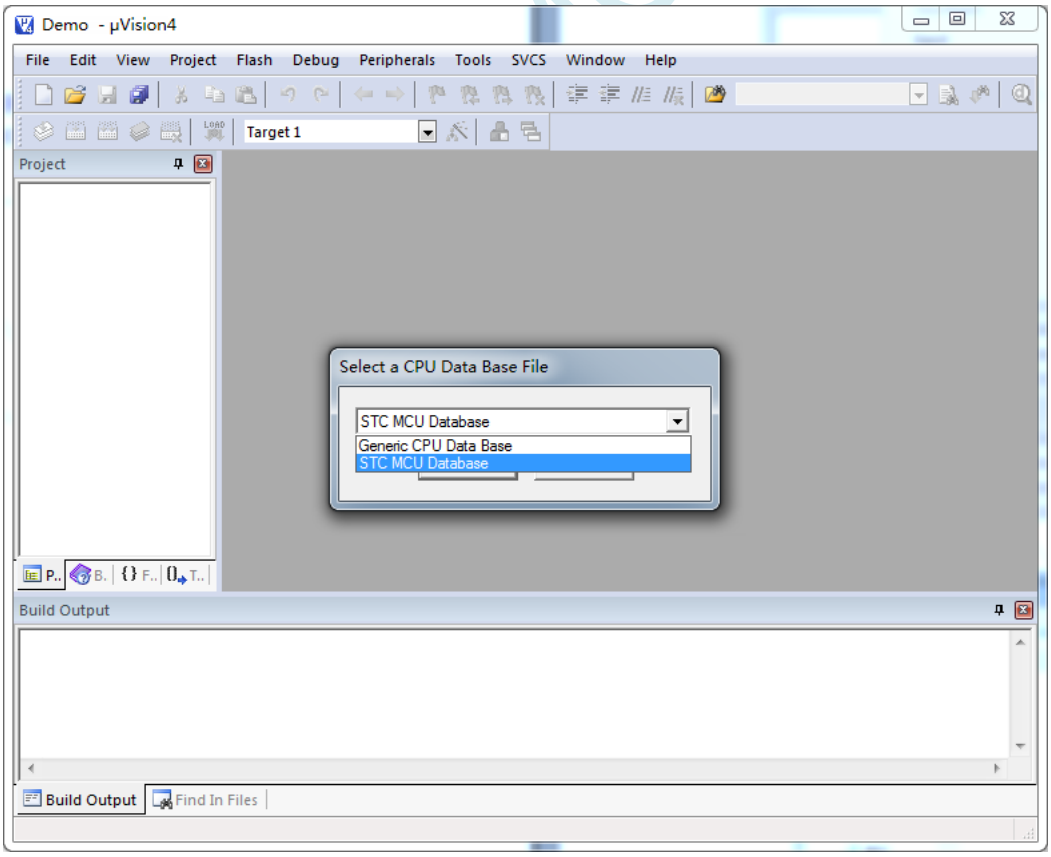


将目录定位在准备好的项目文件夹中，并输入项目名称（例如：Demo）

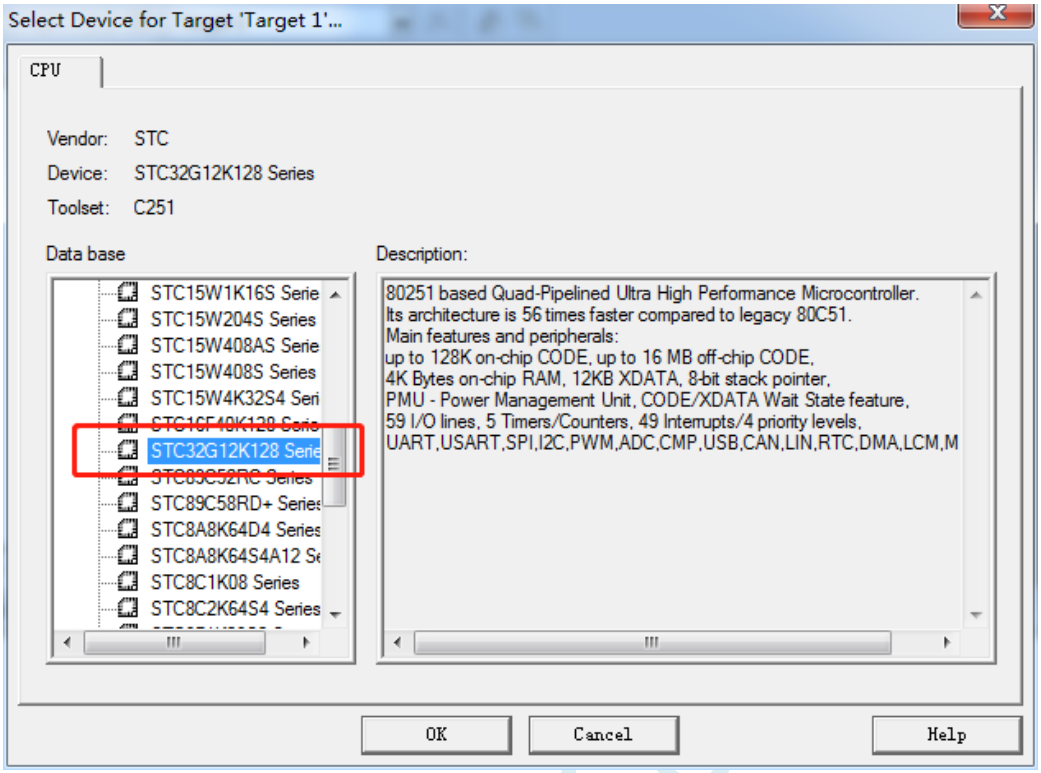


5.3.2 选择目标单片机型号（STC32G12K128）

在弹出的“Select a CPU Data Base File”窗口中选择“STC MCU Database”

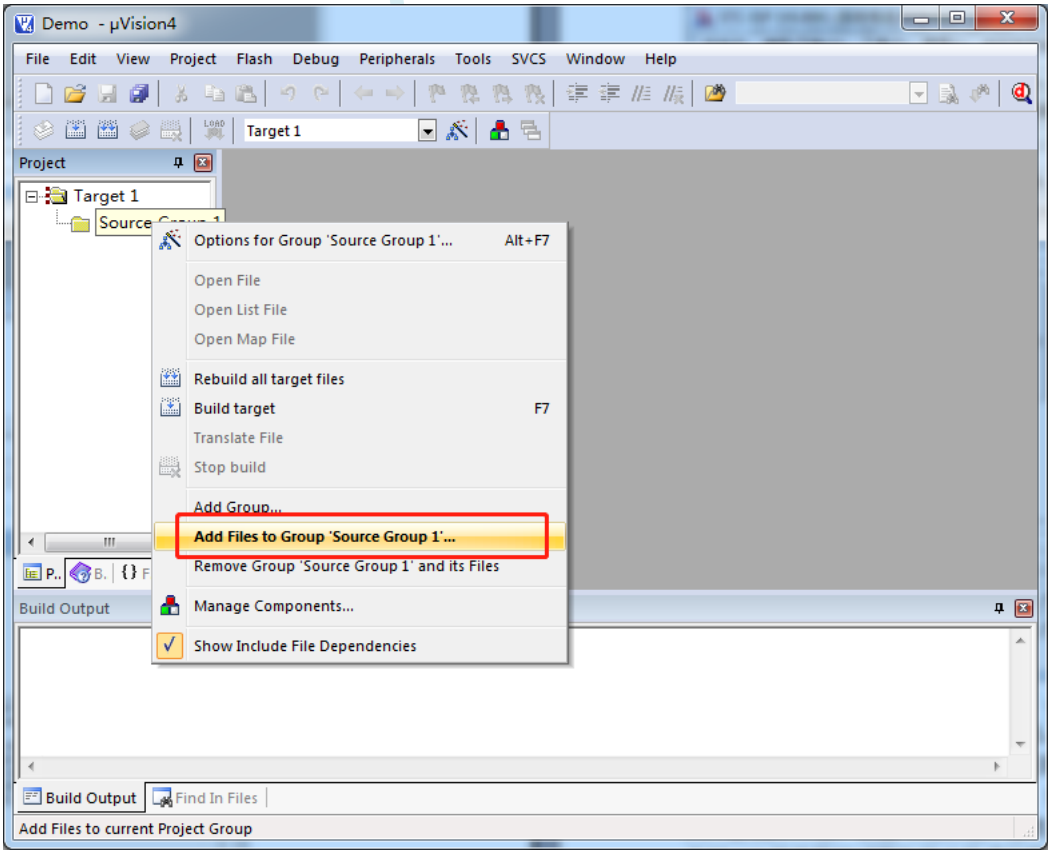


在“Select Device for Target ...”窗口中选择正确的目标单片机型号（例如：STC32G12K128）

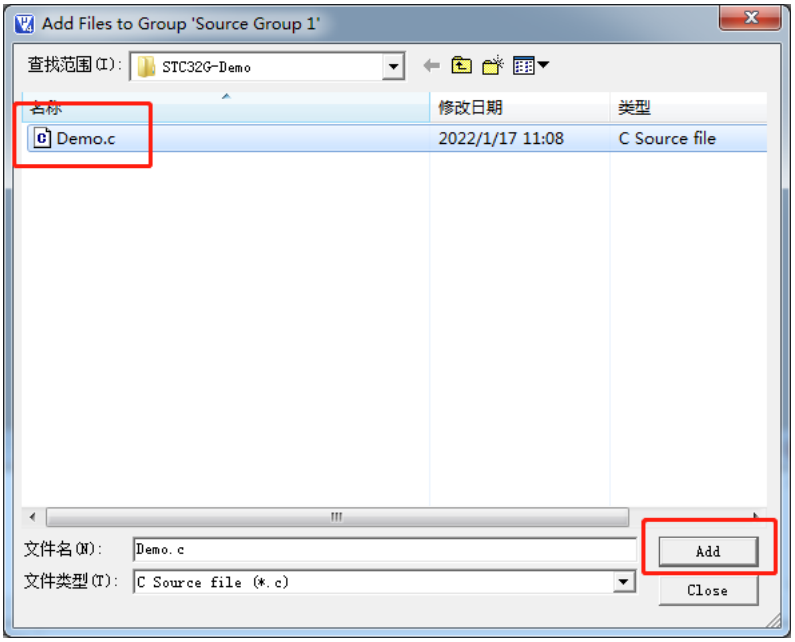


5.3.3 添加源代码文件到项目

如下图所示，在“Source Group 1”所在的图标点击鼠标右键，并选择右键菜单中的“Add Files to Group ' Source Group 1'...”

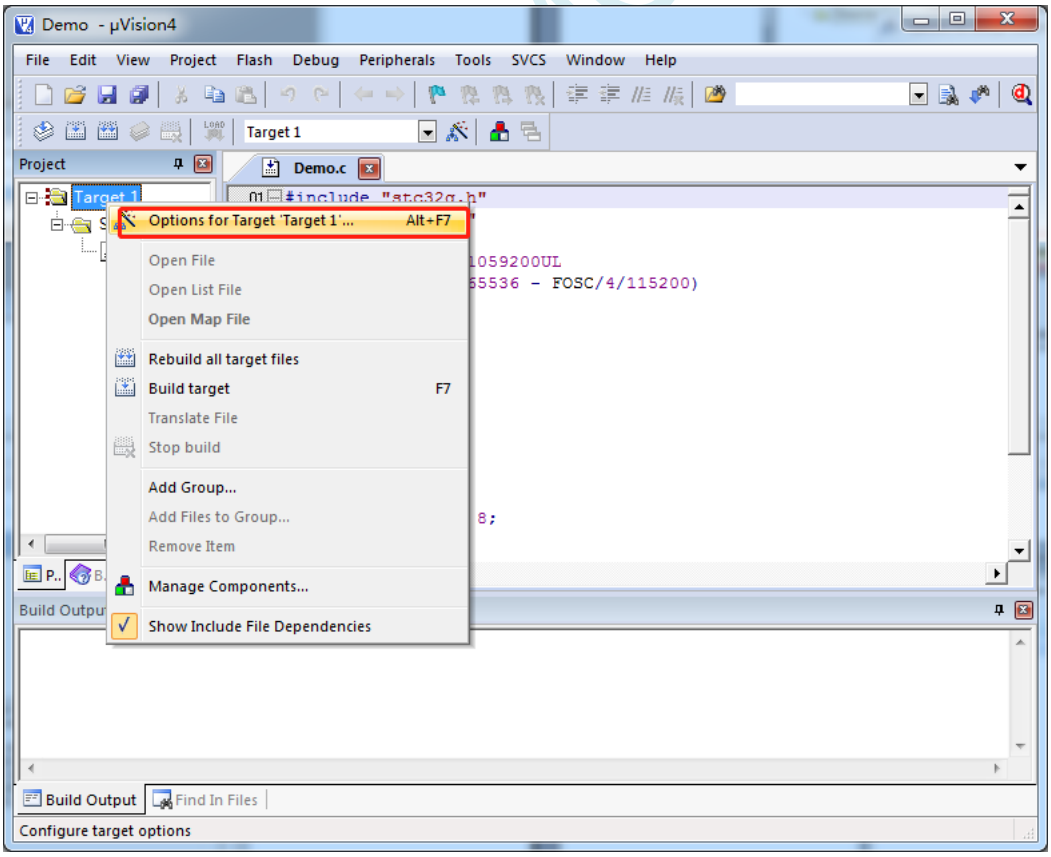


选择已编辑完成的代码文件加入到项目中

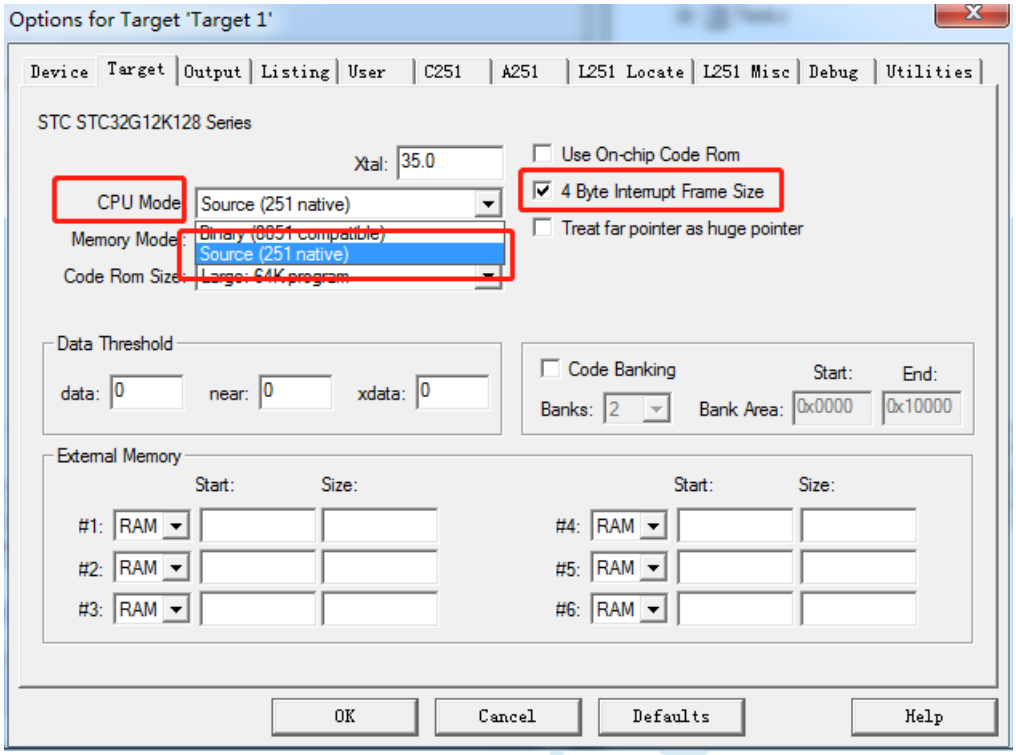


5.3.4 设置项目 1（“CPU Mode”选择 Source 模式）

如下图所示，在“Target1”所在的图标点击鼠标右键，并选择“Options for Target ' Target 1'...”



在弹出的“Options for Target ' Target 1'”窗口中选择“Target”选项页，在“CPU Mode”的下拉选项中选择“Source (251 Native)”

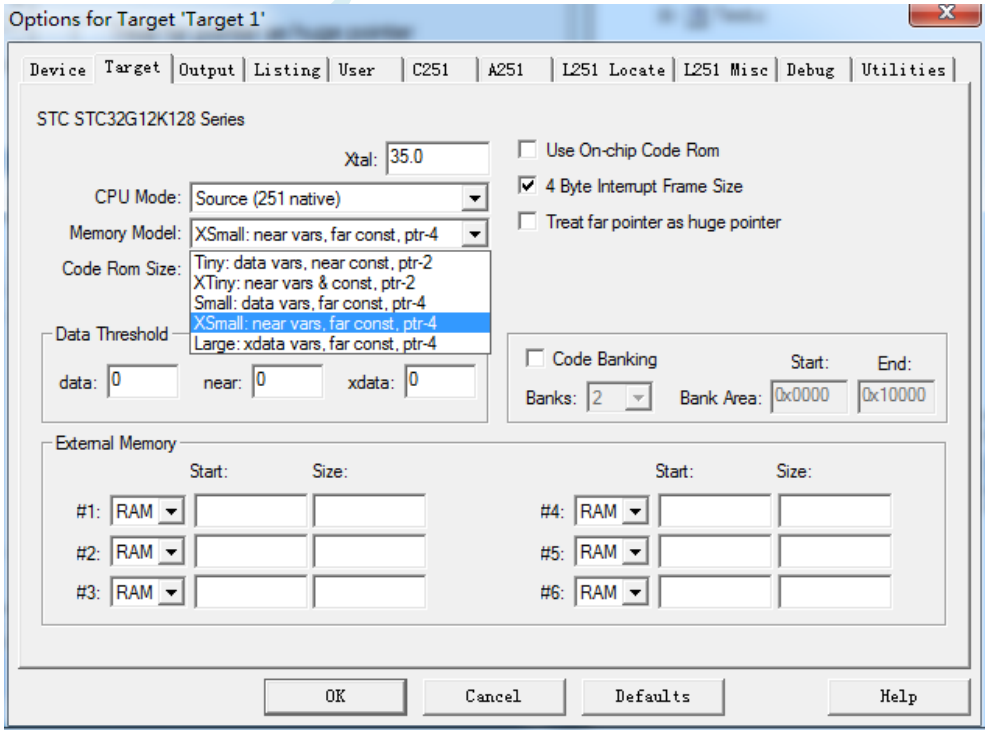


80251 的指令模式有“Binary”和“Source”两种模式，STC32G 系列目前只支持“Source”模式

由于 STC32G 系列单片机在中断中的压栈和出栈都是 4 字节模式，建议“4 Byte Interrupt Frame Size”选项也打上钩

5.3.5 设置项目 2（“Memory Model”选择 XSmall 模式）

在“Memory Model”的下拉选项中选择“XSmall: ...”模式。80251 的存储器模式，在 Keil 环境下有如下图所示的 5 种模式：



各种模式对比如下表：

Memory Model	默认变量类型（数据存储器）	默认常量类型（程序存储器）	默认指针变量	指针访问范围
Tiny 模式	data	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF
XTiny 模式	edata	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF
Small 模式	data	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF
XSmall 模式	**edata**	**far**	**4 字节**	**00:0000 ~ FF:FFFF**
Large 模式	xdata	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF

由于 STC32G 的程序逻辑地址为 FE:0000H~FF:FFFFH，需要使用 24 位地址线才能正确访问，默认的常量类型（程序存储器类型）必须使用“far”类型，默认指针变量必须为 4 字节。

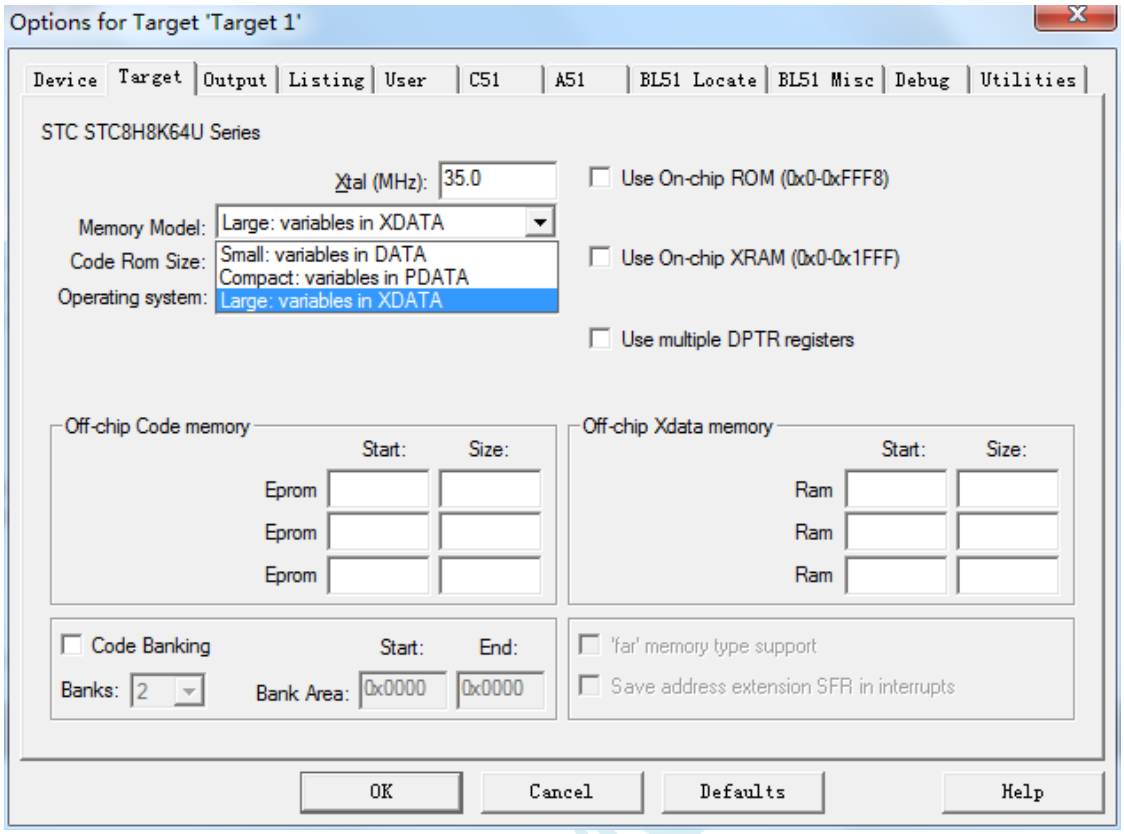
所以不建议使用“Small”“Tiny”和“XTiny”模式，推荐使用“XSmall”模式，这种模式默认将变量定义在内部 RAM(edata)，单时钟存取，访问速度快，且 STC32G12K128 系列芯片有 4K 的 edata 可以使用；使用“Small”模式时，默认将变量定义在内部 RAM(data)，单时钟存取，访问速度快（data 默认只有 128 字节，当用户对 RAM 需求超过 128 字节时，Keil 编译器会报错，此时用户需要将存储模式切换为 XSmall）数量有限，容易报错，所以不建议使用；不推荐使用“Large”模式，虽然该模式也能正确访问 STC32G 的全部 16M 寻址空间，但“Large”模式默认将变量定义在内部扩展 RAM(xdata)里面，存取需要 2~3 个时钟，访问速度慢

注意：当项目编译时出现如下错误提示时表示 edata 已经超出当前单片机内部 edata 的容量了，则需要您强制使用 xdata 将部分变量分配到 XRAM（例如将数组强制指定为 xdata 类型：int xdata buffer[256]；）

```
Build target 'Target 1'
compiling Test.c...
linking...
*** ERROR L107: ADDRESS SPACE OVERFLOW
    SPACE:   EDATA
    SEGMENT: ?ED?TEST
    LENGTH:  001400H
Program Size: data=8.0 edata+hdata=5416 xdata=0 const=49 code=1021
Target not created
```

STC32G12K128 系列 edata 大小为 4K，STC32G8K64 系列的 edata 大小为 2K，STC32F12K60 系列的 edata 大小为 8K

与之相对应的 STC8H8K64U 系列，在 Keil 软件中的“Memory Model”有如下 3 个选择



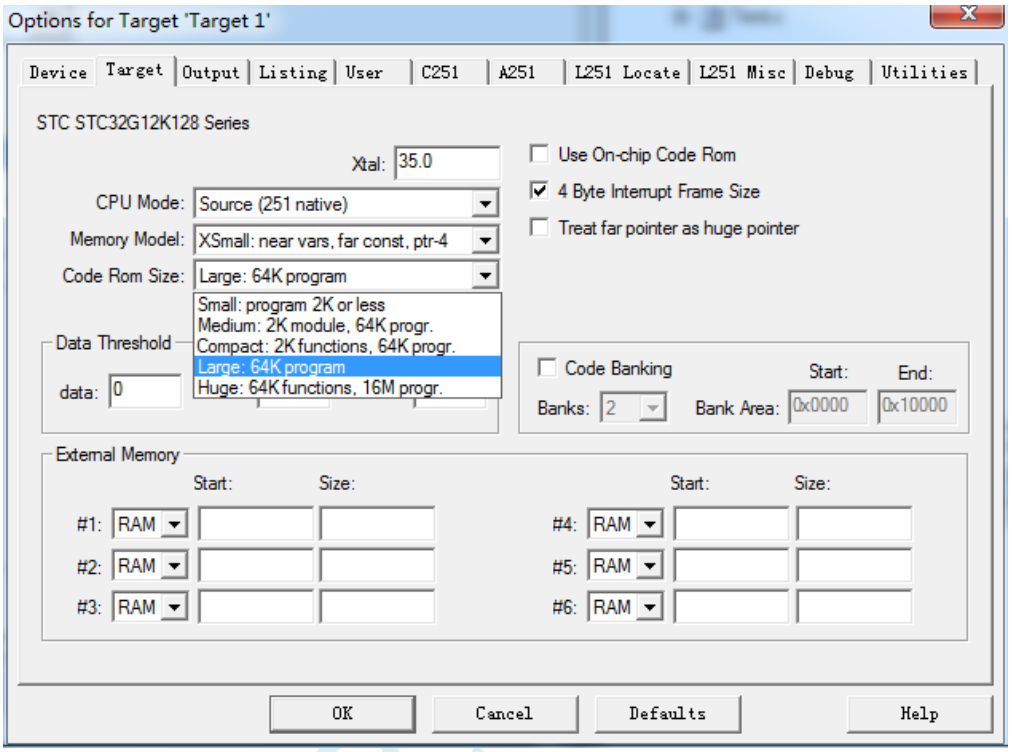
各种模式对比如下表：

Memory Model	默认变量类型（数据存储器）	存储器大小	地址范围
Small 模式	data	128 字节	D:00 ~ D:7F
Compact 模式	pdata	256 字节	X:0000 ~ X:00FF
Large 模式	**xdata**	**64K 字节（理论值）**	**X:0000 ~ X:FFFF**

为了达到比较高的效率，一般建议选择“Small”模式，当编译器出现“error C249: 'DATA': SEGMENT TOO LARGE”错误时，则需要手动将部分比较大的数组通过“xdata”强制分配到 XDATA 区域（例如：char xdata buffer[256];）

5.3.6 设置项目 3（“Code Rom Size”选择 Large 或者 Huge 模式）

在“Code Rom Size”的下拉选项中选择“Large: ...”或者“Huge: ...”模式 80251 的代码大小模式，在 Keil 环境下有如下图所示的 5 种模式：

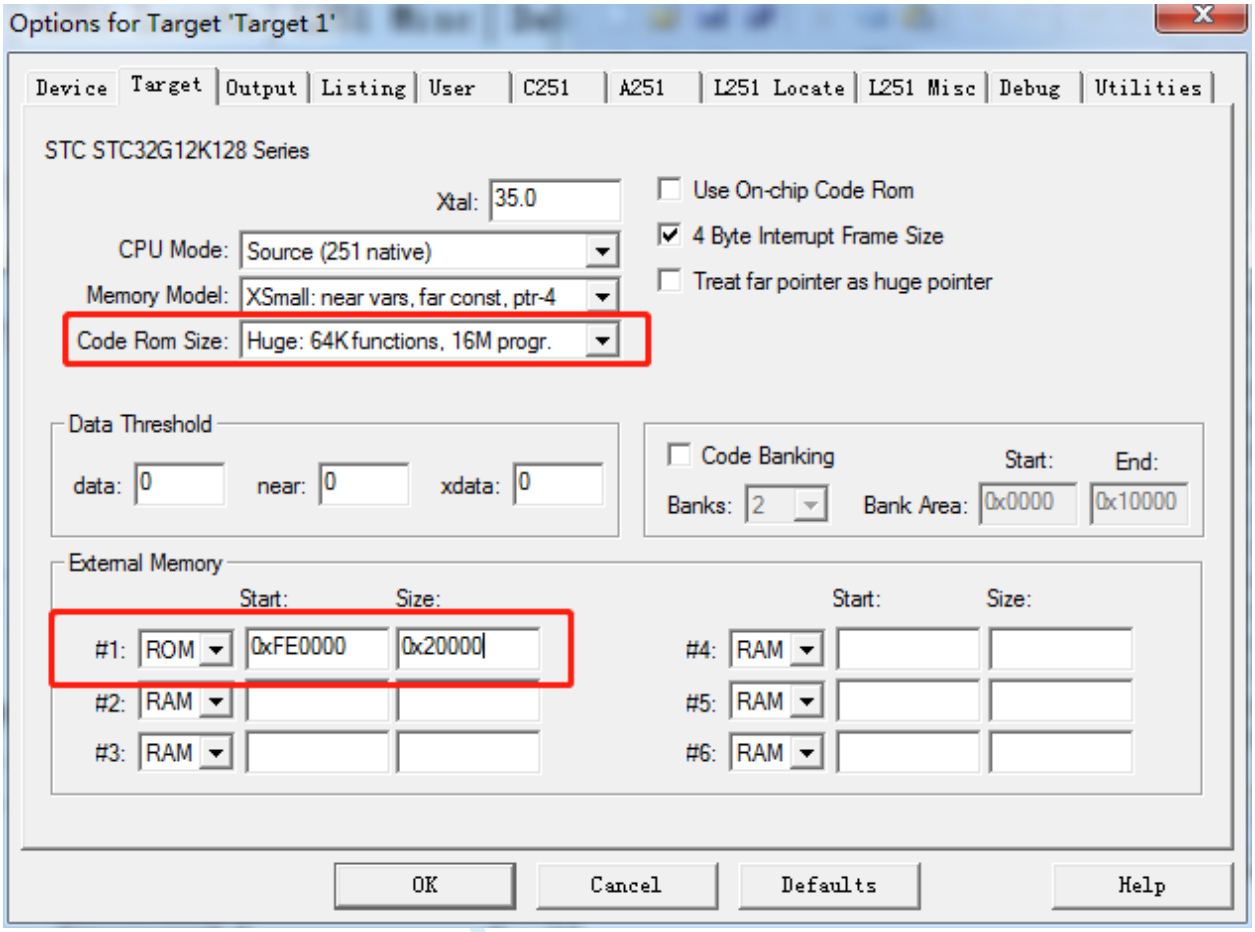


各种模式对比如下表：

Code Rom Size	跳转/调用指令	代码大小限制	
		单个函数/模块/文件的代码大小	总代码大小
Small 模式	AJMP/ACALL	2K	2K
Medium 模式	内部模块代码使用 AJMP/ACALL 外部模块代码使用 LJMP/LCALL	2K	64K
Compact 模式	LCALL/AJMP	2K	64K
Large 模式	LCALL/LJMP	64K	64K
Huge 模式	内部模块代码使用 LJMP/ECALL 外部模块代码使用 EJMP/ECALL （多文件项目中，文件内部的代码为内部模块代码，其他文件的代码为外部模块代码）	64K	16M

5.3.7 设置项目 4（超 64K 代码的相关设置）

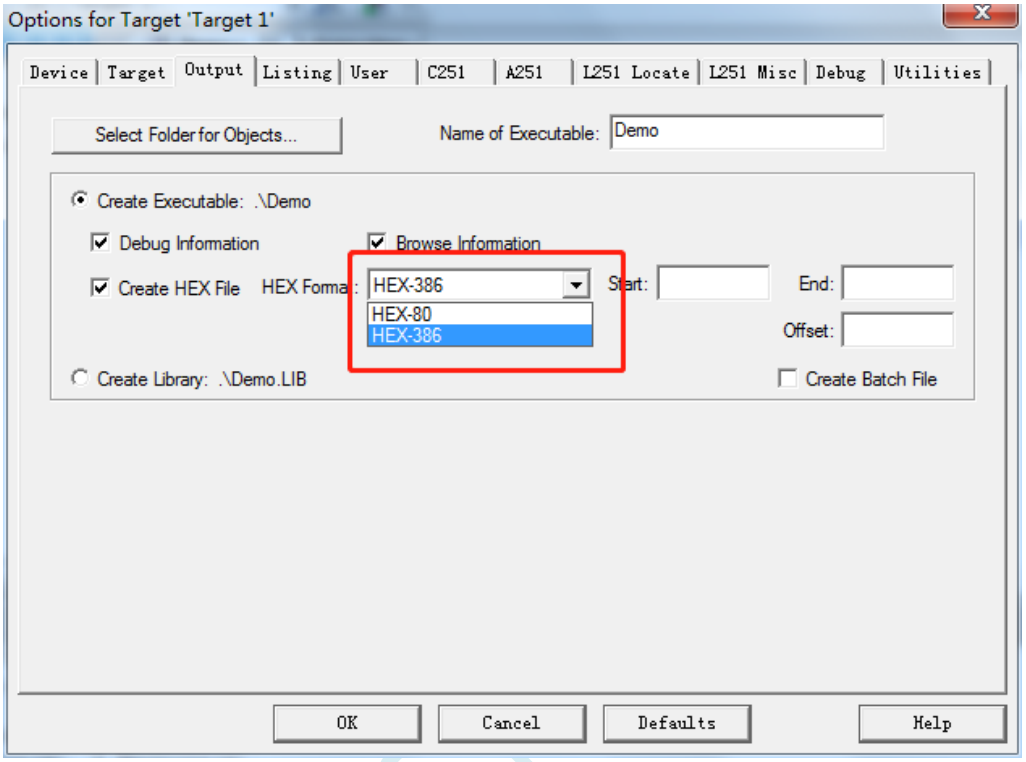
如果代码大小在 64K 以内，选择“Large”模式即可。若代码大小超过 64K，则需要选择“Huge”模式，并需要保证单个函数以及单个文件的代码大小必须在 64K 字节以内，并且单个表格的数据量也必须在 64K 字节以内。同时还需要作如下图所示的设置：



请务必注意：设置的是 ROM 区域

5.3.8 设置项目 5（HEX 文件格式设置）

“Options for Target ' Target 1'”窗口中选择“Output”选项页，勾选其中的“Create HEX File”选项。若程序空间超过 64K，则“HEX format”必须选择“HEX-386”模式，只有程序空间在 64K 以内，“HEX format”才可选择 “HEX-80”模式；



完成上面的设置后，鼠标单击如下图所示的编译按钮，如果代码没有错误，即可生成 HEX 文件

5.4 Keil 中基于 STC32G 系列的汇编代码编写

5.4.1 代码大小在 64K 以内的汇编程序编写方法

```
P0      DATA    080H
P0M1    DATA    093H
P0M0    DATA    094H
WTST    DATA    0E9H
CKCON   DATA    0EAH

        ORG     0000H                   ;复位入口地址
        JMP     RESET                   ;1.  64K 程序大小的代码,可直接使用 0000H 定义地址
                                        ;    编译器会自动将代码连接到 FF:0000 开始的地方
                                        ;2.  中断向量处可使用 JMP 语句,编译器会自动
                                        ;    根据实际编译情况智能替换成 AJMP/LJMP/EJMP

        ORG     0003H                   ;中断入口地址
        JMP     INT0_ISR
        ORG     000BH
        JMP     TIMER0_ISR
        ORG     0013H
        JMP     INT1_ISR
        ORG     001BH
        JMP     TIMER1_ISR

        ORG     0200H
        NOP

INT0_ISR:                               ;中断函数
        NOP
        NOP
        RETI                            ;64K 程序大小的中断使用 RETI 返回

TIMER0_ISR
        NOP
        NOP
        RETI

INT1_ISR
        NOP
        NOP
        RETI

TIMER1_ISR
        NOP
        NOP
        RETI

RESET:
        MOV     SPX,#0100H              ;设置堆栈指针初始值
        MOV     WTST,#0                 ;设置程序指令延时参数,
                                        ;赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
        MOV     CKCON,#0                ;提高访问 XRAM 速度
```

STC MCU

```
        MOV     P0M0,#0                 ;系统初始化
        MOV     P0M1,#0
MAINLOOP:
        INC     P0
        LCALL   DELAY                   ;64K 程序大小的函数使用 LCALL 或者 ACALL 调用
        JMP     MAINLOOP

DELAY:
        MOV     WR0,#5
DELAY1:
        DEC     WR0,#1
        JNE     DELAY1
        RET                             ;64K 程序大小的函数使用 RET 返回

        END
```

5.4.2 代码大小超过 64K 的汇编程序编写方法

```
P0      DATA    080H
P0M1    DATA    093H
P0M0    DATA    094H
WTST    DATA    0E9H
CKCON   DATA    0EAH

        ORG     0FF:0000H               ;复位入口地址
        JMP     RESET                   ; 1.  超 64K 程序大小的代码,
                                        ;     ORG 定址必须使用 0xx:xxxx 的方式
                                        ;2.   中断向量处可使用 JMP 语句,编译器会自动
                                        ;     根据实际编译情况智能替换成 AJMP/LJMP/EJMP

        ORG     0FF:0003H               ;中断入口地址
        JMP     INT0_ISR
        ORG     0FF:000BH
        JMP     TIMER0_ISR
        ORG     0FF:0013H
        JMP     INT1_ISR
        ORG     0FF:001BH
        JMP     TIMER1_ISR

        ORG     0FF:0200H

INT0_ISR:                               ;中断函数
        NOP
        NOP
        RETI                            ;中断返回

TIMER0_ISR:
        NOP
        NOP
        RETI

INT1_ISR:
        NOP
        NOP
```

```
        RETI

TIMER1_ISR:
        NOP
        NOP
        RETI

RESET:
        MOV     SPX,#0100H              ;设置堆栈指针初始值
        MOV     WTST,#0                 ;设置程序指令延时参数，
                                        ;赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
        MOV     CKCON,#0                ;提高访问 XRAM 速度

        MOV     P0M0,#0                 ;系统初始化
        MOV     P0M1,#0
MAINLOOP:
        INC     P0
        ECALL   DELAY                   ;超 64K 程序大小的函数使用 ECALL 调用
        JMP     MAINLOOP

        ORG     0FE:0000H

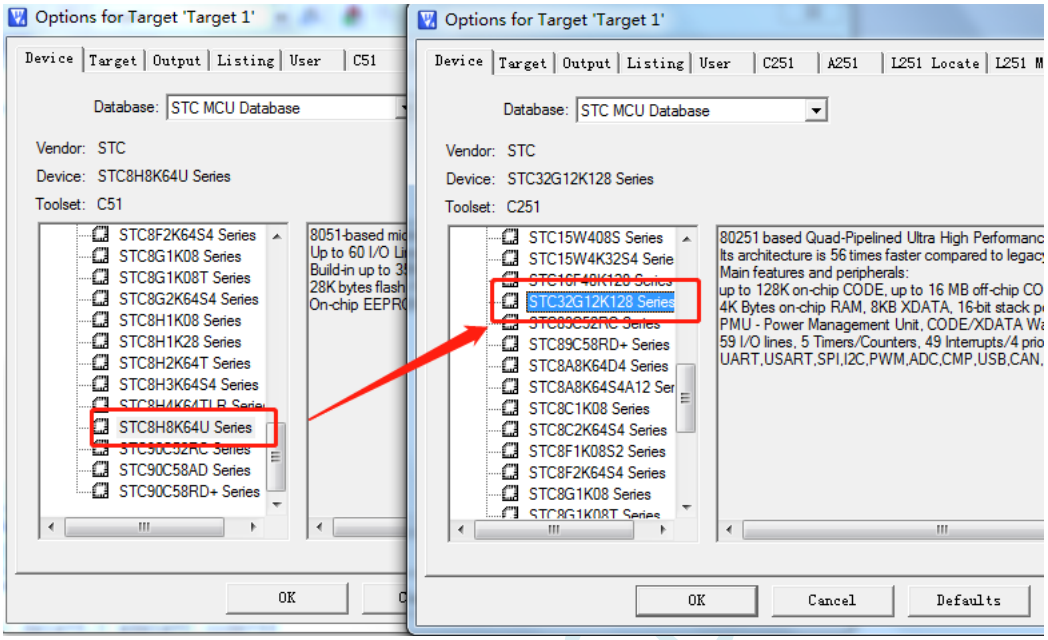
DELAY:
        MOV     WR0,#1000
DELAY1:
        DEC     WR0,#1
        JNE     DELAY1
        ERET                            ;超 64K 程序大小的函数使用 ERET 返回

        END
```

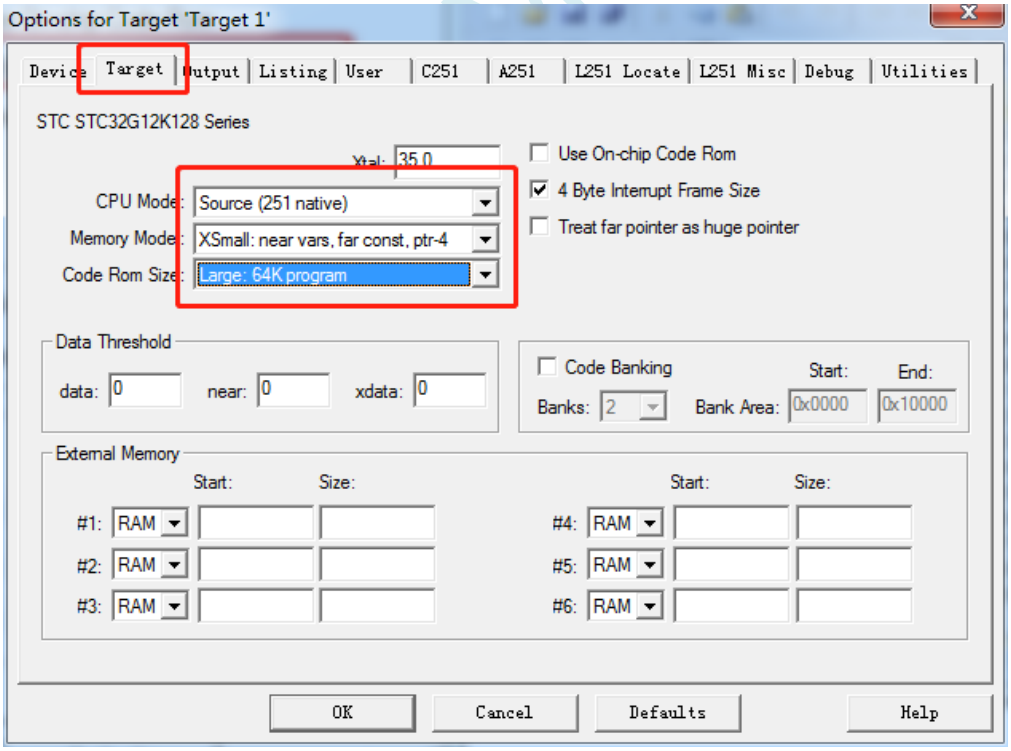
STCMCU

5.5 STC8H 系列项目转为 STC32G 系列

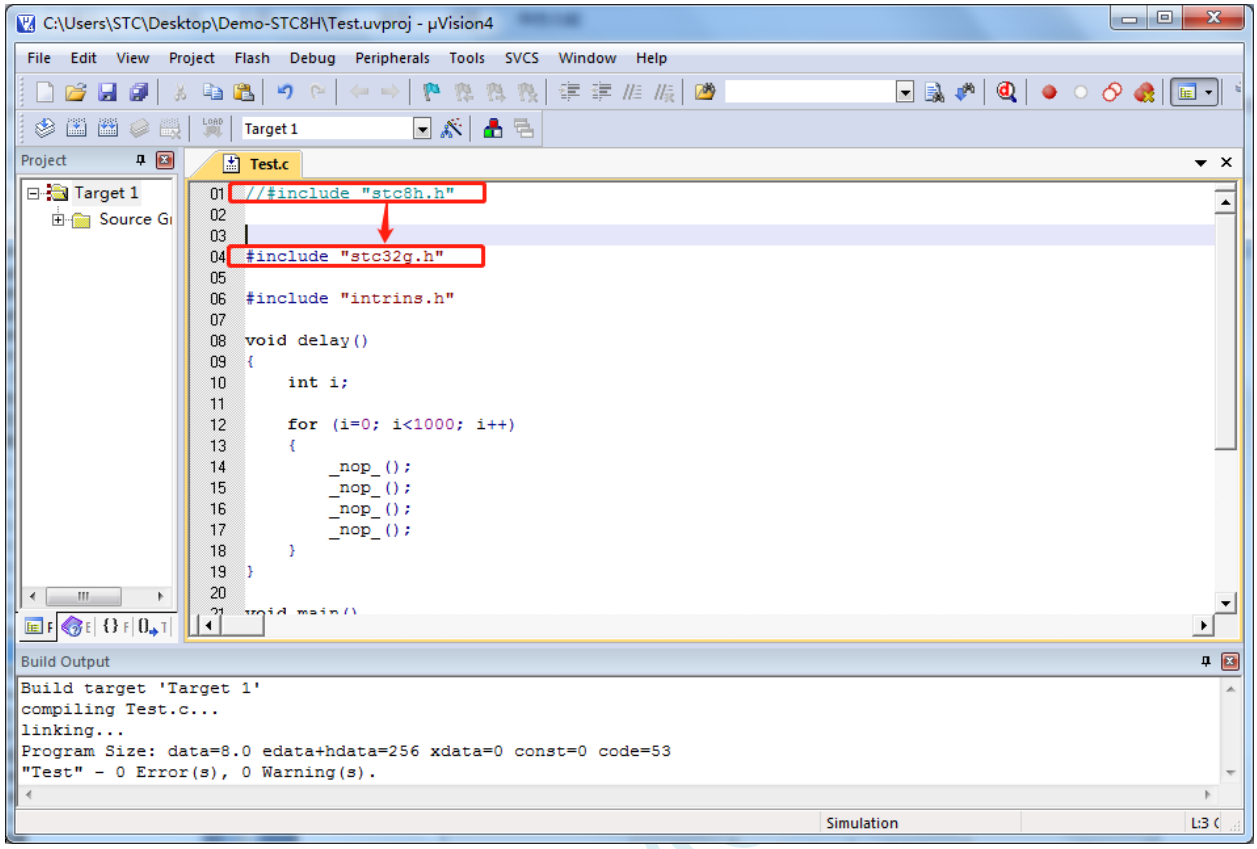
1、更改目标单片机型号。如下图所示，将 STC8H 项目的原单片机型号“STC8H8K64U”更改为“STC32G12K128”型号



2、在“Options for Target “Target1””中的“Target”页中的按下图进行设置



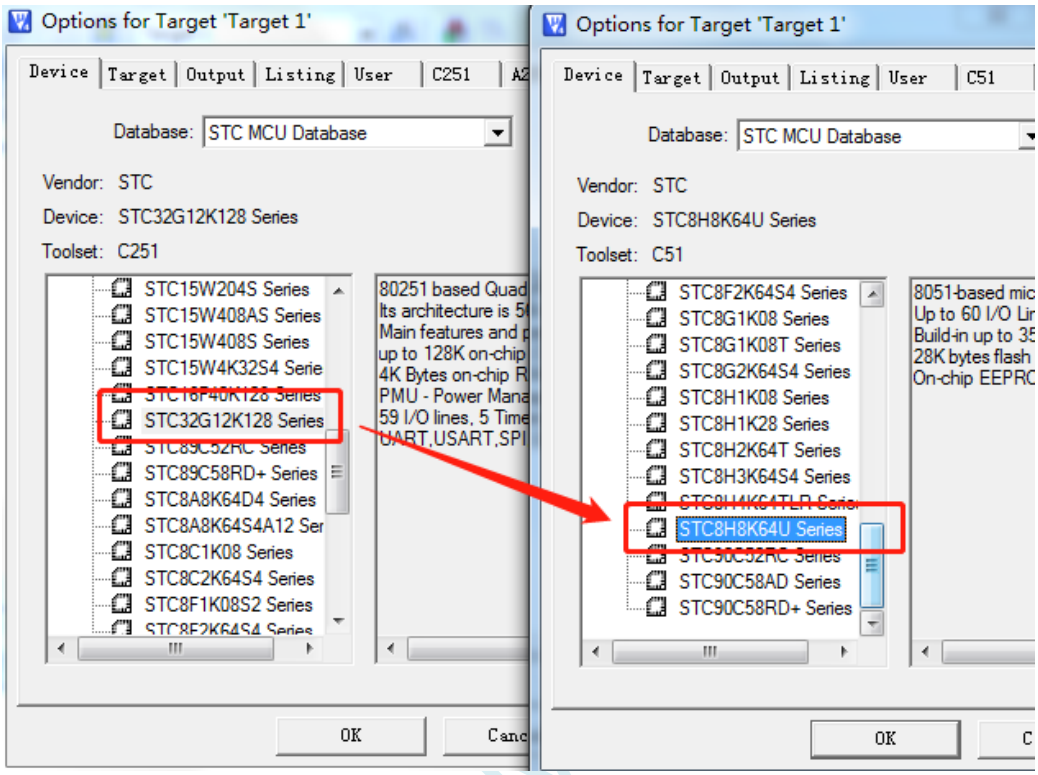
3、更换头文件的引用。将原来的“#include “stc8h.h””替换为“#include “stc32g.h””



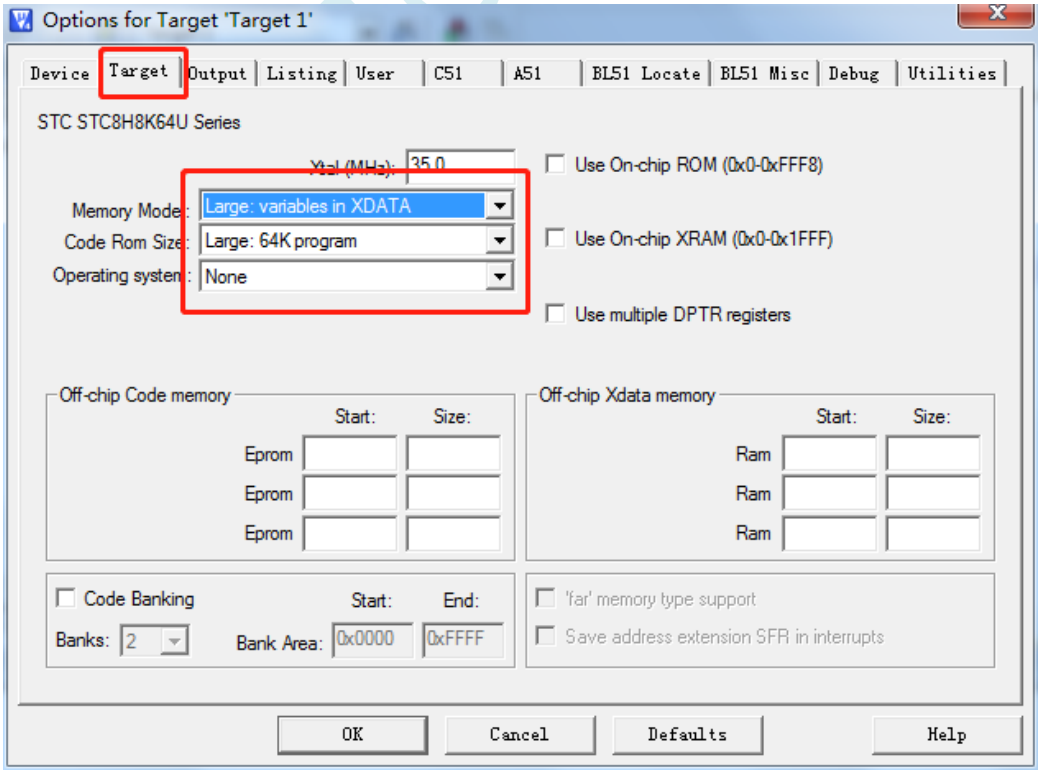
由于 STC32G 系列和 STC8H 系列的 SFR 和 XFR，绝大部分是完全兼容的，所以经过上面的设置后，再次编译基本都能通过。如有少量不兼容的地方稍作修改即可。

5.6 STC32G 系列项目转为 STC8H 系列

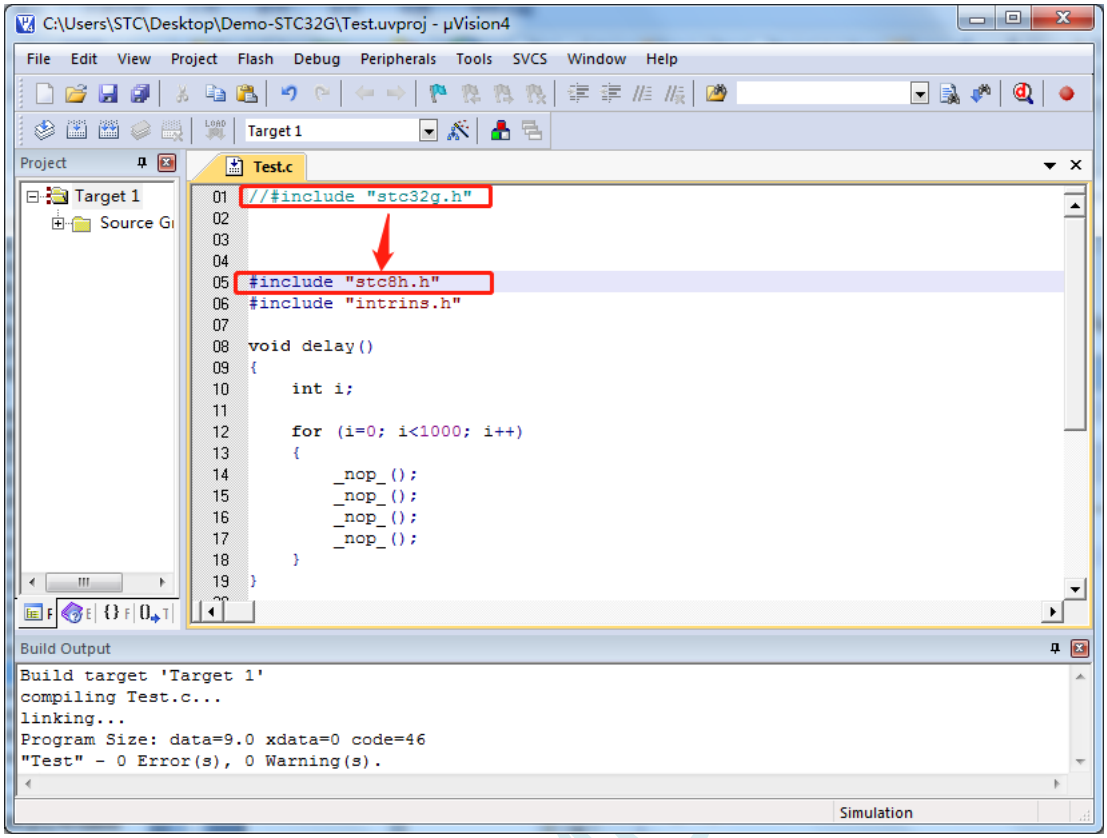
1、更改目标单片机型号。如下图所示，将 STC32G 项目的原单片机型号“STC32G12K128”更改为“STC8H8K64U”型号



2、在“Options for Target “Target1””中的“Target”页中的按下图进行设置



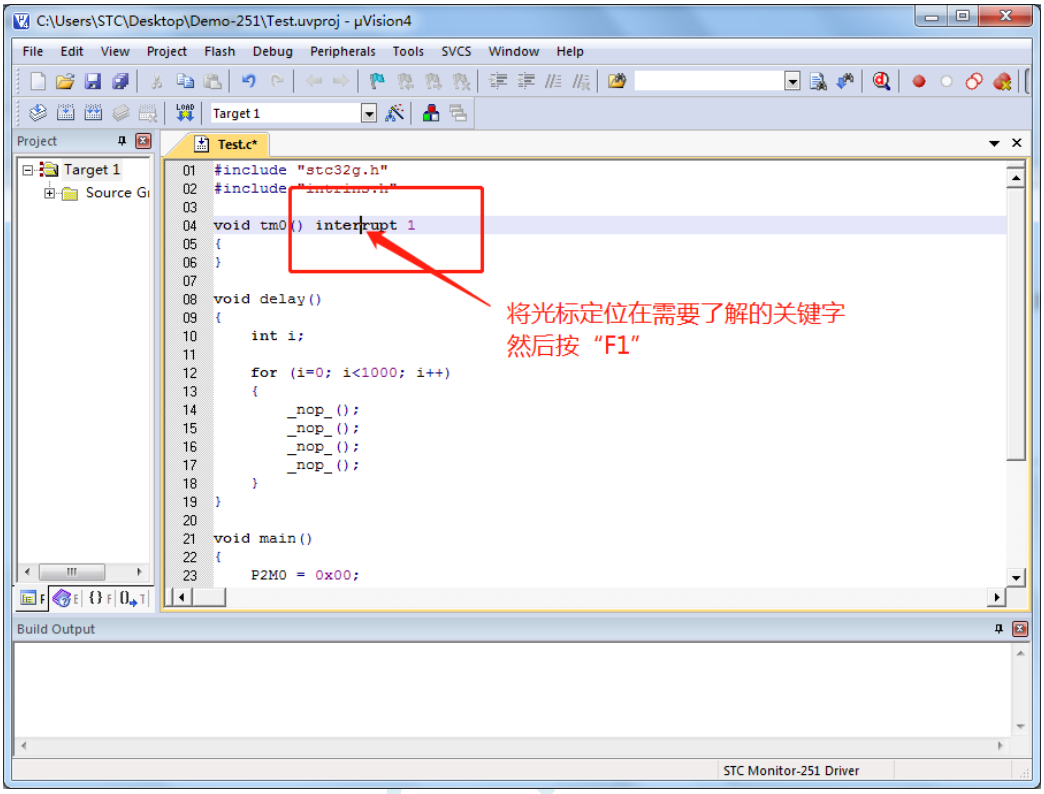
3、更换头文件的引用。将原来的“#include “stc32g.h””替换为“#include “stc8h.h””

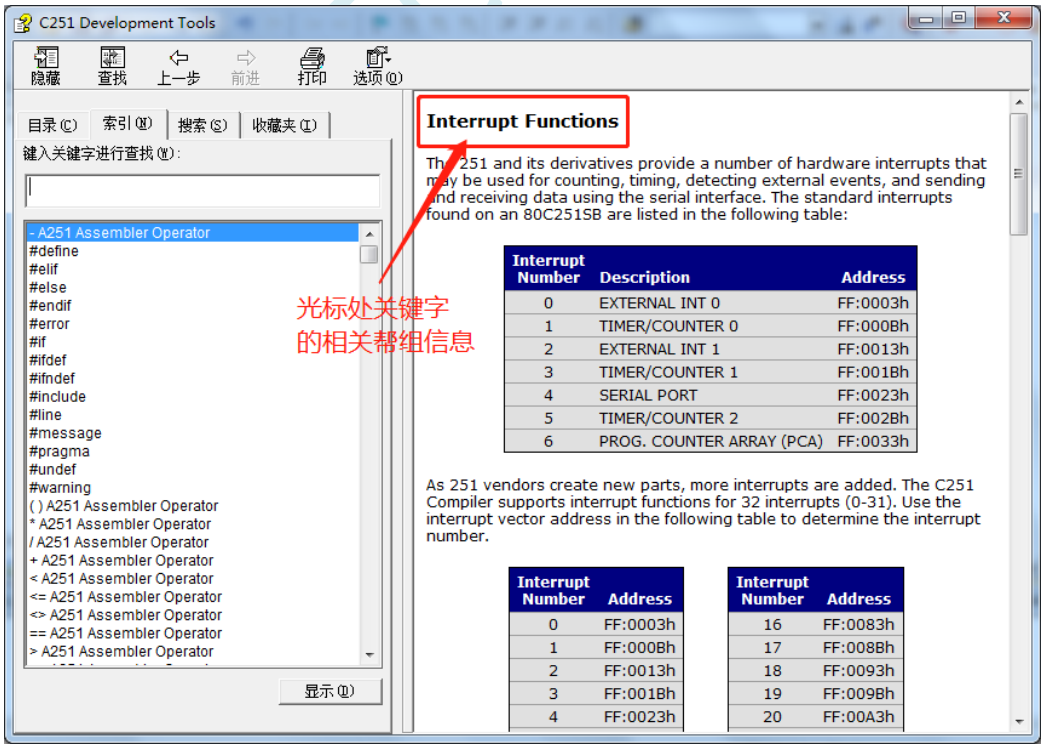


由于 STC32G 系列和 STC8H 系列的 SFR 和 XFR，绝大部分是完全兼容的，所以经过上面的设置后，再次编译基本都能通过。如有少量不兼容的地方稍作修改即可。

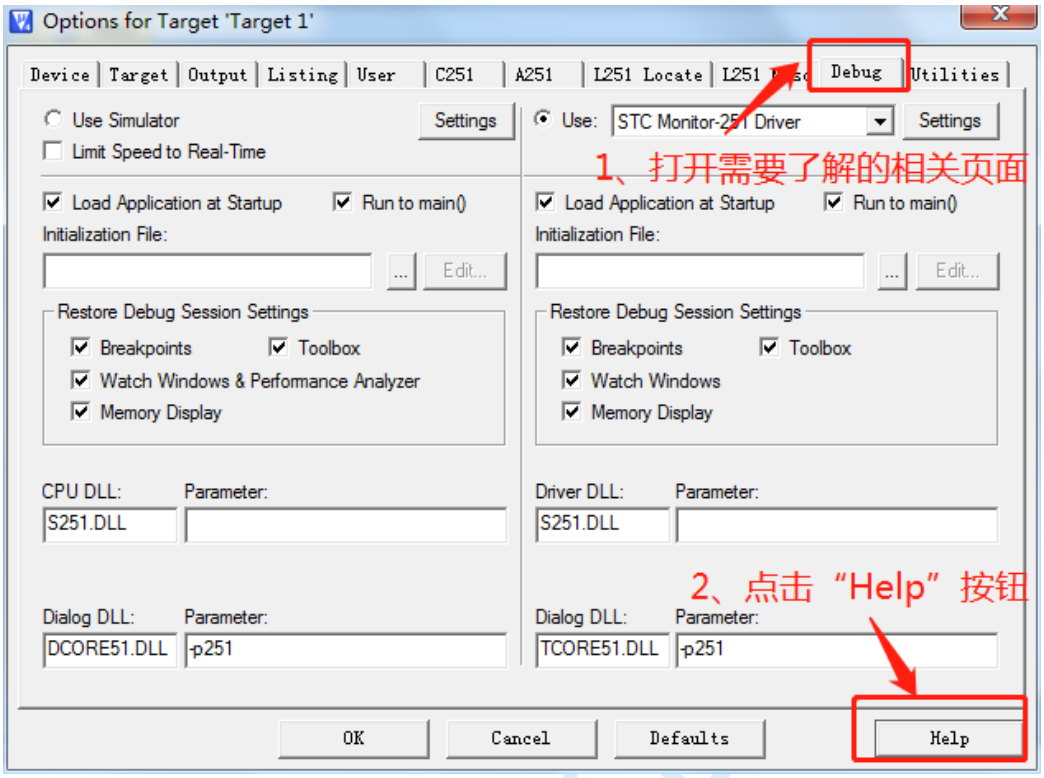
5.7 Keil 软件中获取帮助的简单方法

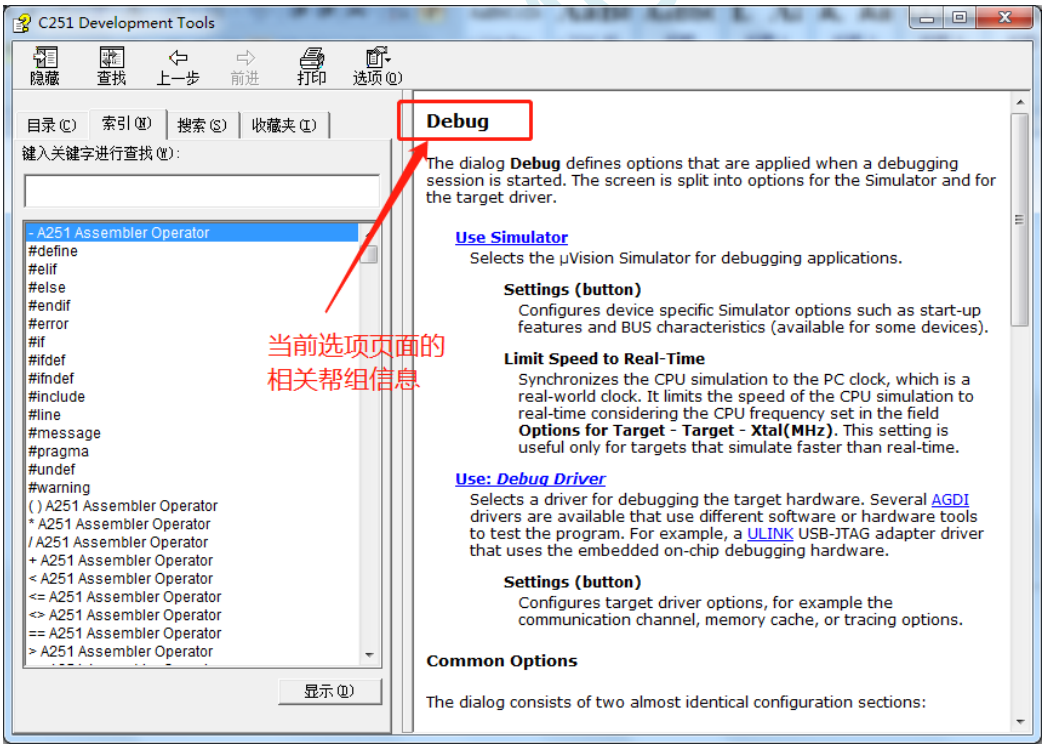
Keil 软件提供了很完整的帮组文件，对于一般的软件使用和编程问题，直接使用 Keil 软件的帮组基本都可以得到解决。如下图：



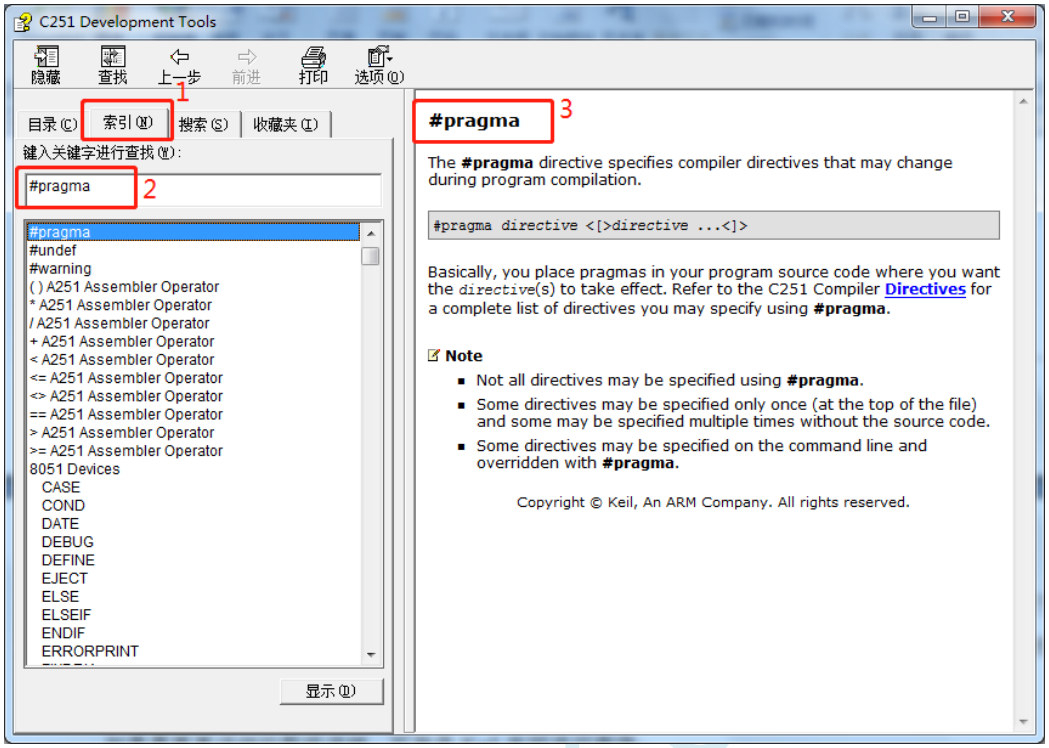


若需要了解项目设置中的相关设置的，可按下图所示的方法获取帮组





另外，也可在帮组窗口中直接输入想了解的内如。比如需要了解如何在程序中设置特殊的编译指示，可按下图所示，在搜索框输入“#pragma”即可

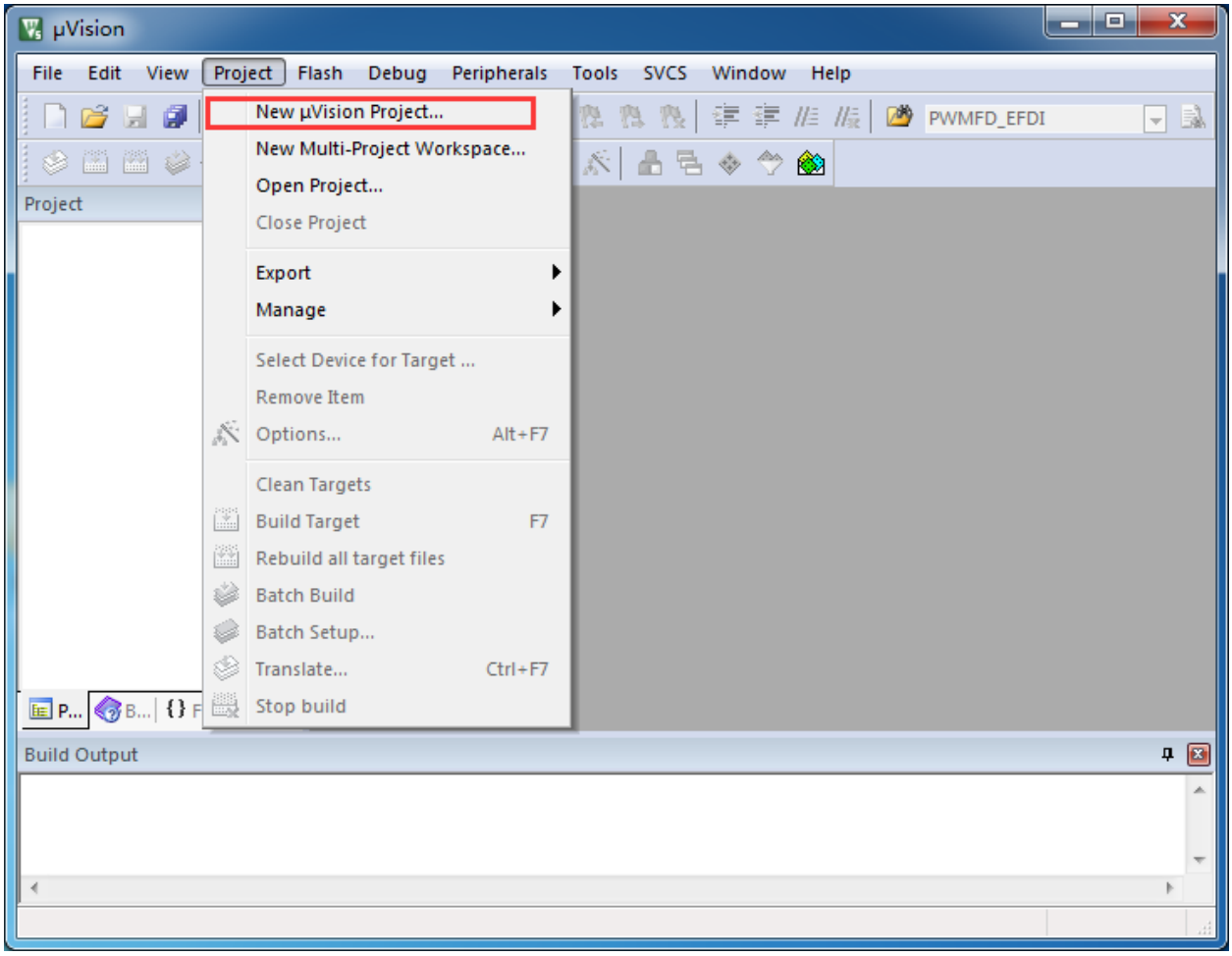


如果需要更详细的帮组详细，可登录 Keil 官网进行查询

5.8 在 Keil 中建立多文件项目的方法

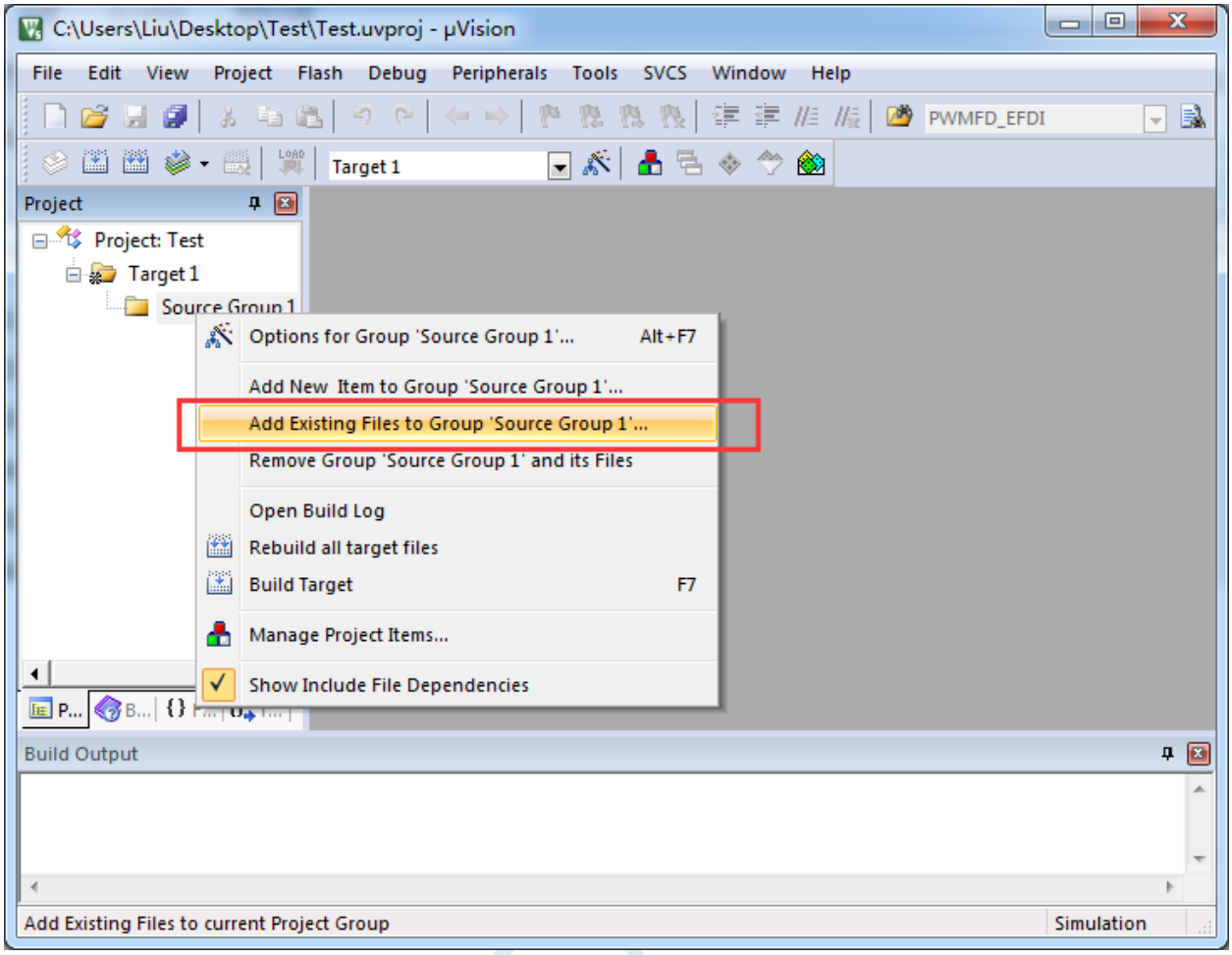
在 Keil 中，一般比较小的项目都只有一个源文件，但对于一些稍微复杂的项目往往需要多个源文件建立多文件项目的方法如下：

1、首先打开 Keil，在菜单“Project”中选择“New uVision Project ...”

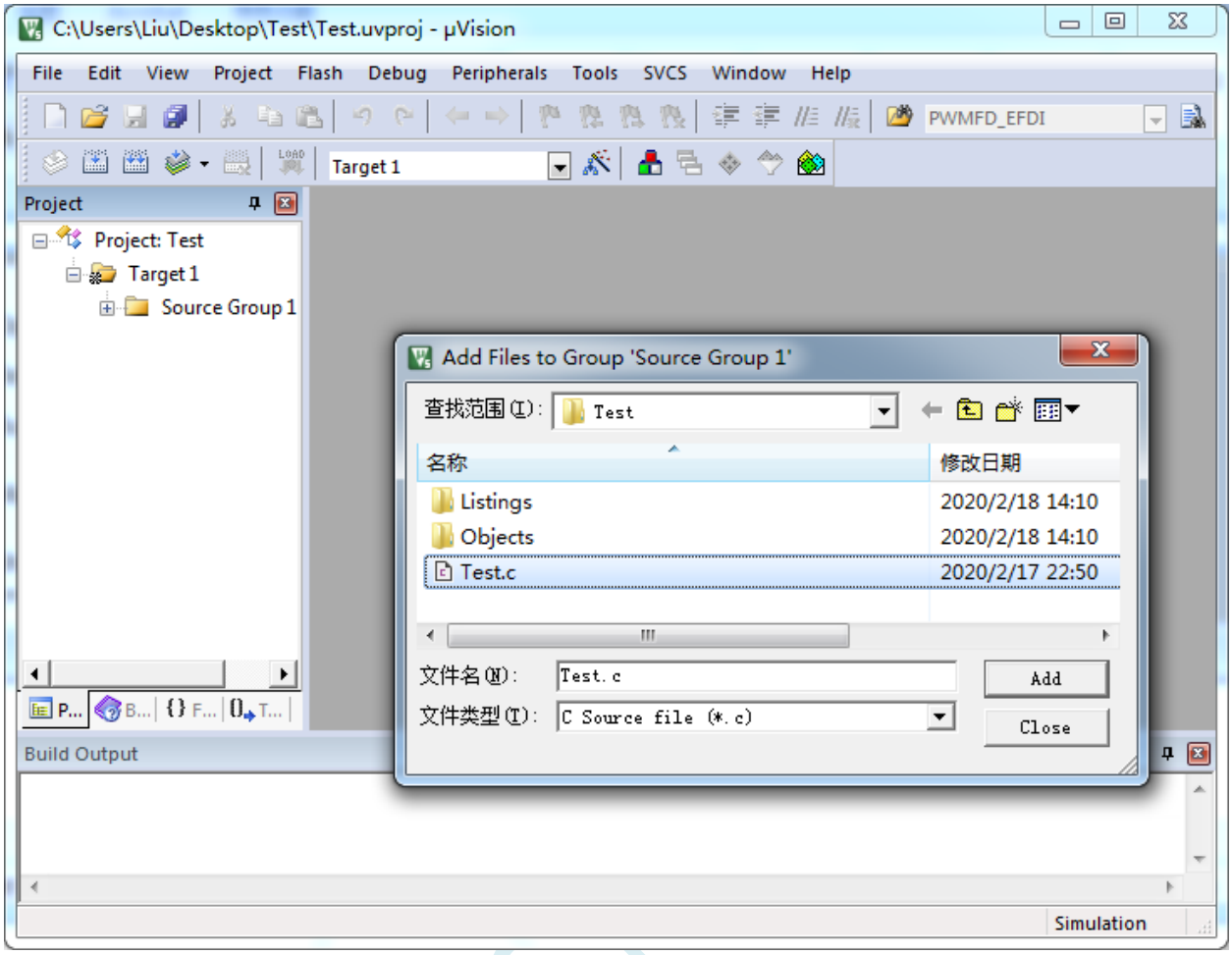


即可完成一个空项目的建立

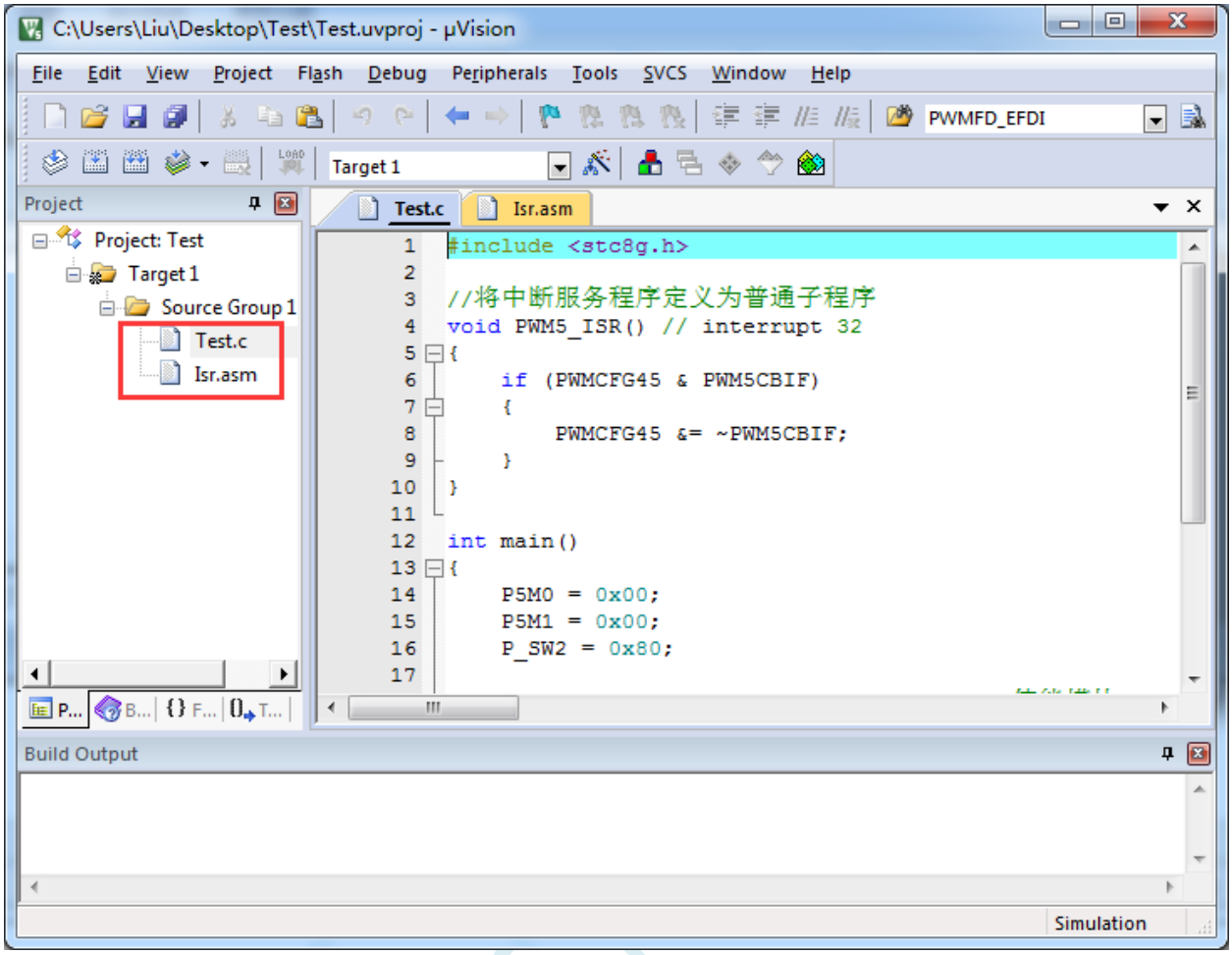
2、在空项目的项目树中，鼠标右键单击“Source Group 1”，并选择右键菜单中的“Add Existing Files to Group "Source Group 1" ...”



3、在弹出的文件对话框中，多次添加源文件



如下图所示即可完成多文件项目的建立

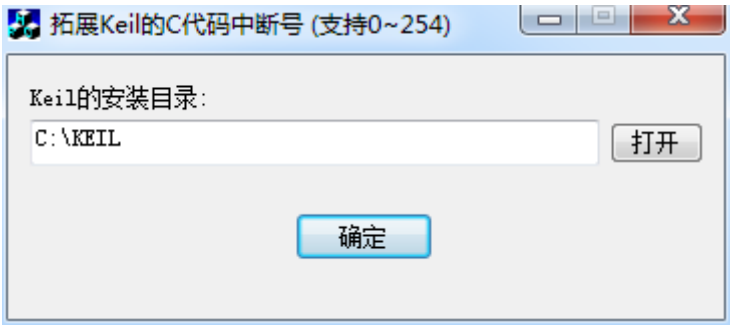

C:\Users\Liu\Desktop\Test\Test.uvproj - µVision
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
PWMFD_EFDI
Target 1
Project
Project: Test
Target 1
Source Group 1
Test.c
Isr.asm
Test.c
Isr.asm
1 #include <stc8g.h>
2
3 //将中断服务程序定义为普通子程序
4 void PWM5_ISR() // interrupt 32
5 {
6 if (PWMCFG45 & PWM5CBIF)
7 {
8 PWMCFG45 &= ~PWM5CBIF;
9 }
10 }
11
12 int main()
13 {
14 P5M0 = 0x00;
15 P5M1 = 0x00;
16 P_SW2 = 0x80;
17
Build Output
Simulation

5.9 关于中断号大于 31 在 Keil 中编译出错的处理

注：目前 Keil 各个版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），经我公司与 Keil 公司多方协商和探讨，Keil 公司答应会在后续某个版本增加我公司对中断号超过 32 个的需求。但对于目前现有的 Keil 版本，只能使用本章节的方法进行临时解决。

5.9.1 使用网上流行的中断号拓展工具

热心网友有提供一个简单的拓展工具，可将中断号拓展到 254。工具界面如下：



点击“打开”按钮，定位到 Keil 的安装目录后，点击“确定”即可。

由于 Keil 的版本在不断更新，而早期版本过多，有无法收集齐，这里列举一下已测试通过的 C51.EXE 版本和 C251.EXE 版本

已测试通过的 C51.EXE 版本：

V6.12.0.1
V8.8.0.1
V9.0.0.1
V9.1.0.1
V9.53.0.0
V9.54.0.0
V9.57.0.0
V9.59.0.0
V9.60.0.0

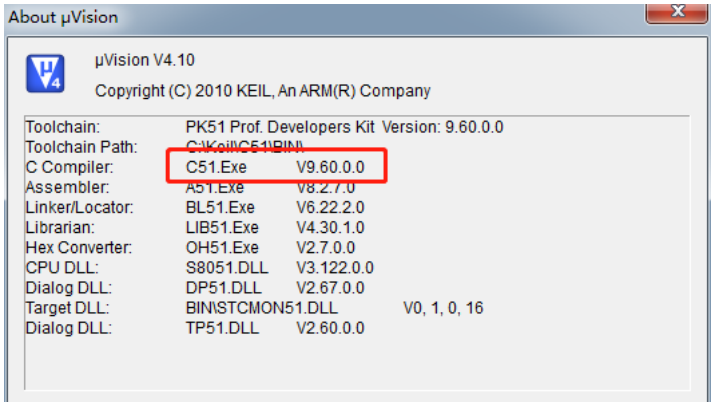
已测试通过的 C251.EXE 版本：

V5.57.0.0
V5.60.0.0

STC MCU

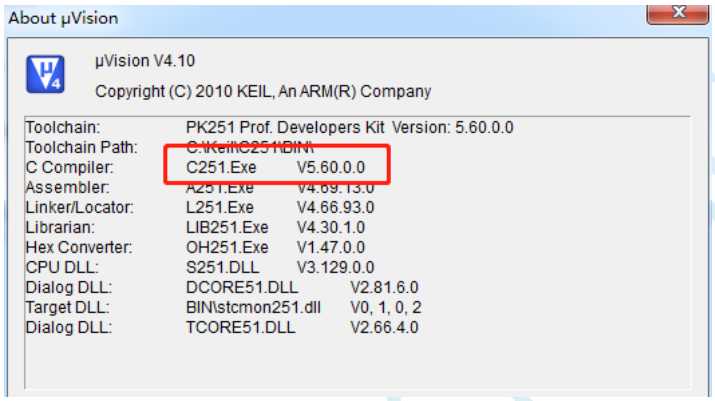
查看 C51.EXE 版本的方法：

在 keil 中打开一个基于 STC8 系列或者 STC15 系列单片机的项目，在 Keil 软件菜单项“Help”中打开“About uVision...”



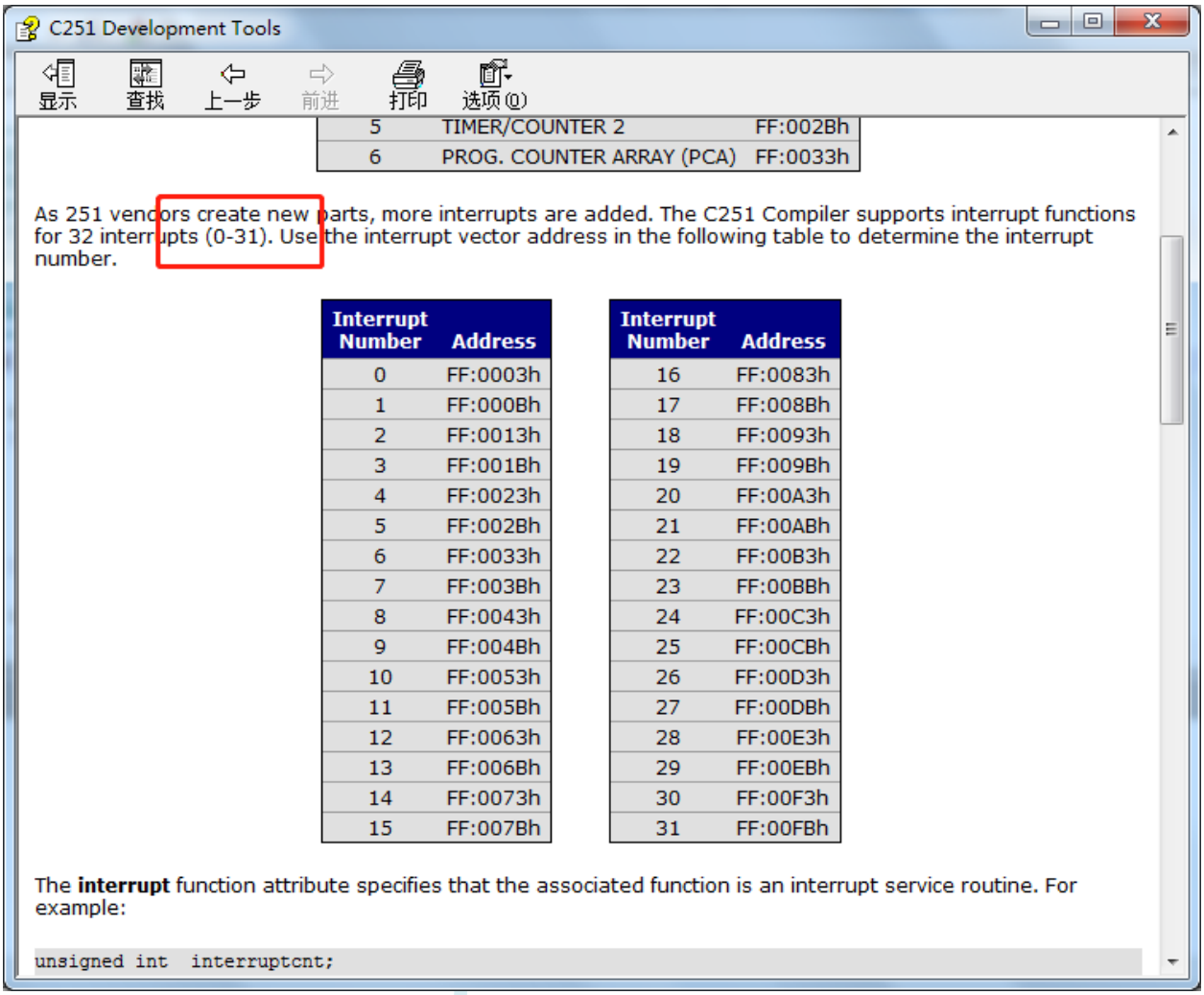
查看 C251.EXE 版本的方法：

在 keil 中打开一个基于 STC32G 系列单片机的项目，在 Keil 软件菜单项“Help”中打开“About uVision...”



5.9.2 使用保留中断号进行中转

在 Keil 的 C251 编译环境下，中断号只支持 0~31，即中断向量必须小于 0100H。

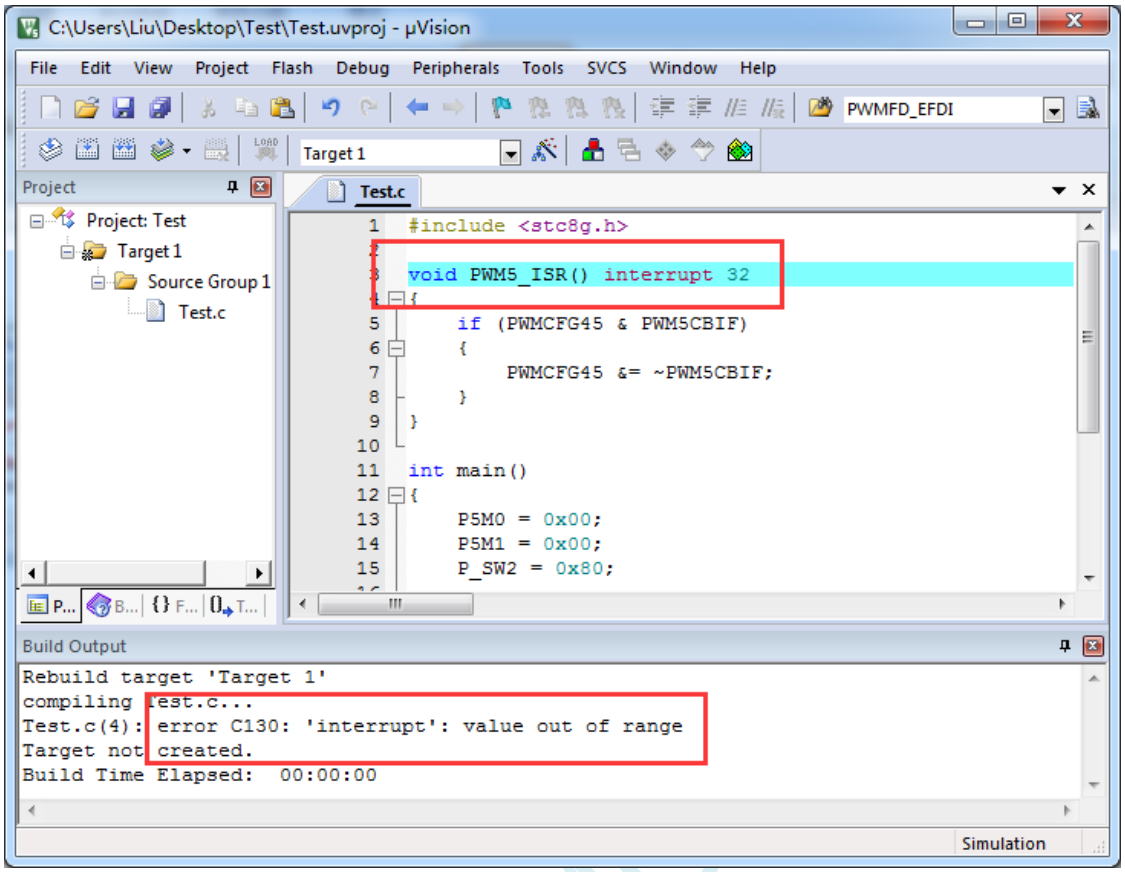


下表是 STC 目前所有系列的中断列表：

中断号	中断向量	中断类型
0	0003 H	INT0
1	000B H	定时器 0
2	0013 H	INT1
3	001B H	定时器 1
4	0023 H	串口 1
5	002B H	ADC
6	0033 H	LVD
8	0043 H	串口 2
9	004B H	SPI
10	0053 H	INT2
11	005B H	INT3
12	0063 H	定时器 2
13	**006B H**	
14	0073 H	系统内部中断
15	007B H	系统内部中断

16	0083 H	INT4
17	008B H	串口 3
18	0093 H	串口 4
19	009B H	定时器 3
20	00A3 H	定时器 4
21	00AB H	比较器
24	00C3 H	I2C
25	00CB H	USB
26	00D3 H	PWMA
27	00DB H	PWMB
28	00E3 H	CAN1
29	00EB H	CAN2
30	00F3 H	LIN
36	**0123 H**	**RTC**
37	**012B H**	**P0 口中断**
38	**0133 H**	**P1 口中断**
39	**013B H**	**P2 口中断**
40	**0143 H**	**P3 口中断**
41	**014B H**	**P4 口中断**
42	**0153 H**	**P5 口中断**
43	**015B H**	**P6 口中断**
44	**0163 H**	**P7 口中断**
45	**016B H**	**P8 口中断**
46	**0173 H**	**P9 口中断**
47	**017BH**	**M2M DMA 中断**
48	**0183H**	**ADC DMA 中断**
49	**018BH**	**SPI DMA 中断**
50	**0193H**	**UR1T DMA 中断**
51	**019BH**	**UR1R DMA 中断**
52	**01A3H**	**UR2T DMA 中断**
53	**01ABH**	**UR2R DMA 中断**
54	**01B3H**	**UR3T DMA 中断**
55	**01BBH**	**UR3R DMA 中断**
56	**01C3H**	**UR4T DMA 中断**
57	**01CBH**	**UR4R DMA 中断**
58	**01D3H**	**LCM DMA 中断**
59	**01DBH**	**LCM 中断**
60	**01E3H**	**I2CT DMA 中断**
61	**01EBH**	**I2CR DMA 中断**
62	**01F3H**	**I2S 中断**
63	**01FBH**	**I2ST DMA 中断**
64	**0203H**	**I2SR DMA 中断**

不难发现，RTC 中断开始，后面所有的中断服务程序，在 keil 中均会编译出错，如下图所示：



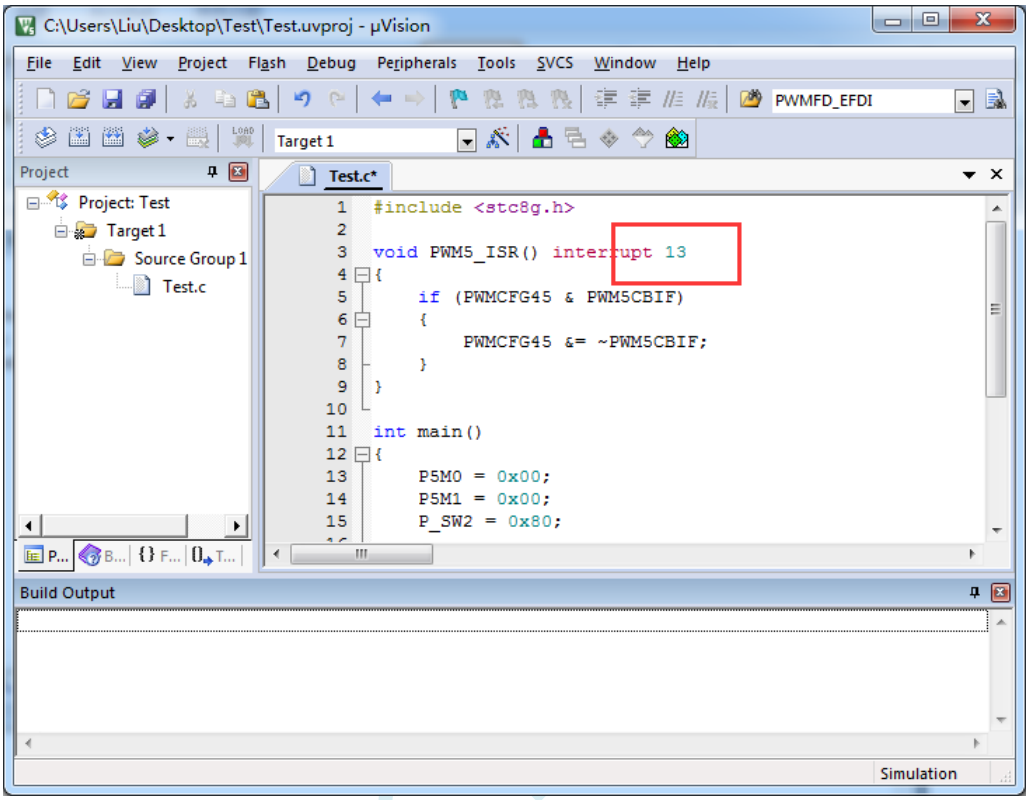
处理这种错误有如下三种方法：（均需要借助于汇编代码，优先推荐使用方法 1）

方法 1：借用 13 号中断向量

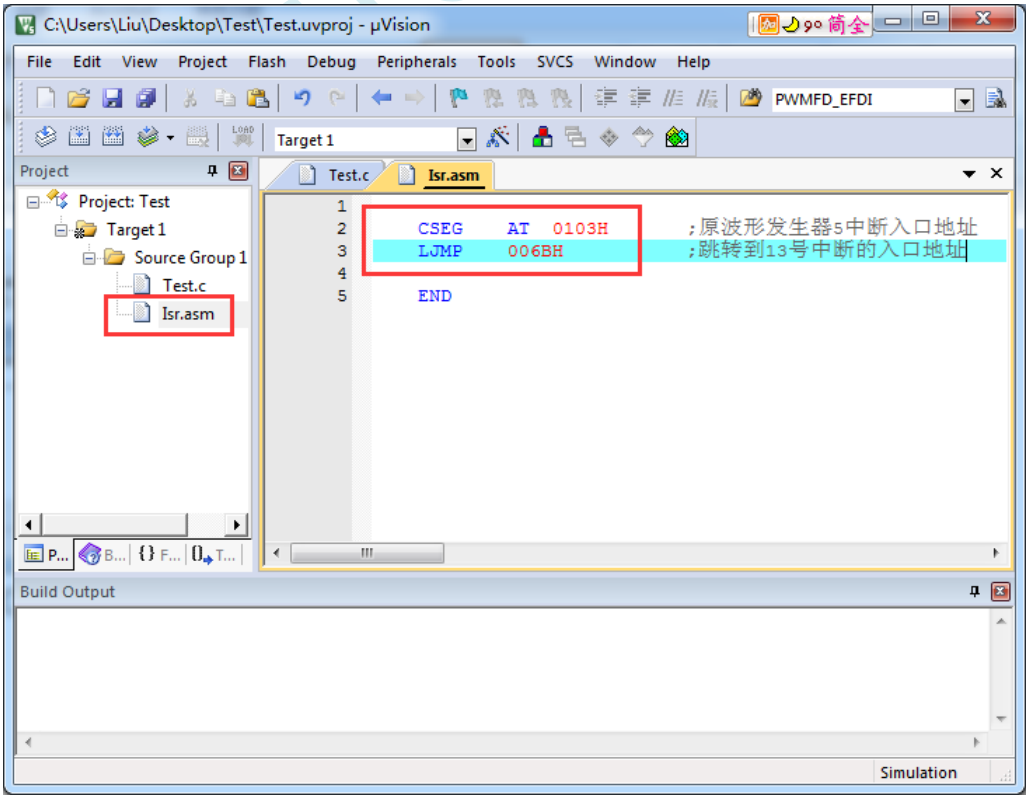
0~31 号中断中，第 13 号是保留中断号，我们可以借用此中断号

操作步骤如下：

1、将我们报错的中断号改为“13”，如下图：

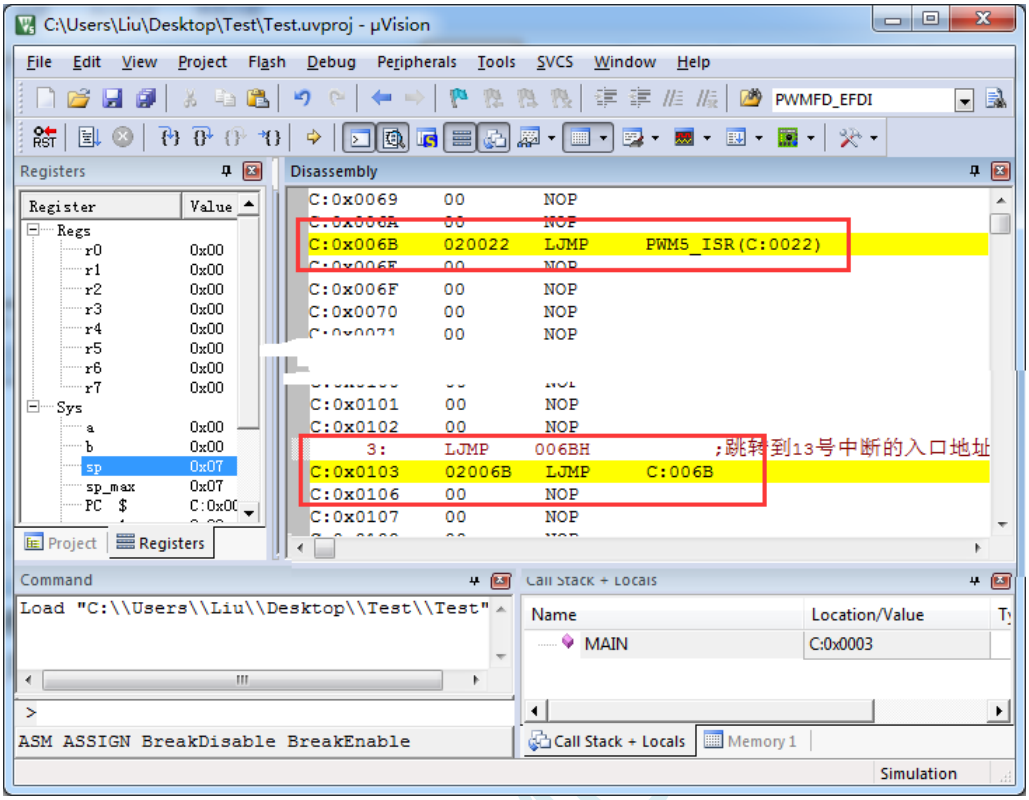


2、新建一个汇编语言文件，比如“isr.asm”，加入到项目，并在地址“0103H”的地方添加一条“LJMP 006BH”，如下图：

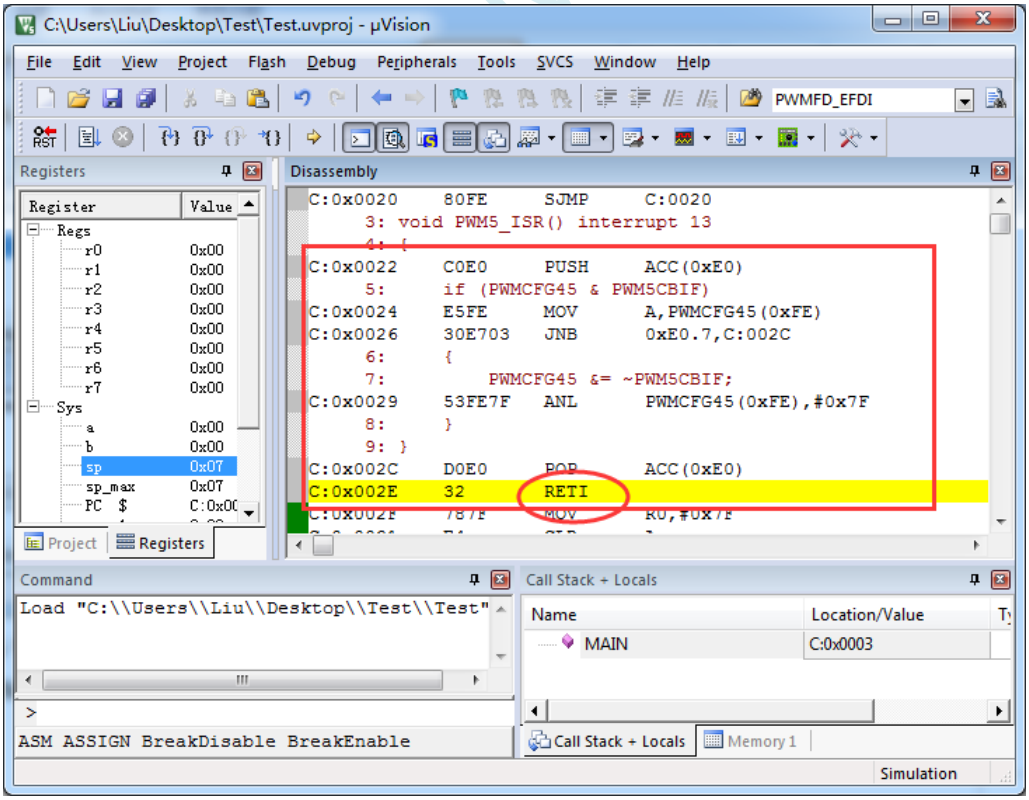


3、编译即可通过。

此时经过 Keil 的 C51 编译器编译后，在 006BH 处有一条“LJMP PWM5_ISR”，在 0103H 处有一条“LJMP 006BH”，如下图：



当发生 PWM5 中断时，硬件会自动跳转到 0103H 地址执行“LJMP 006BH”，然后在 006BH 处再执行“LJMP PWM5_ISR”即可跳转到真正的中断服务程序，如下图：

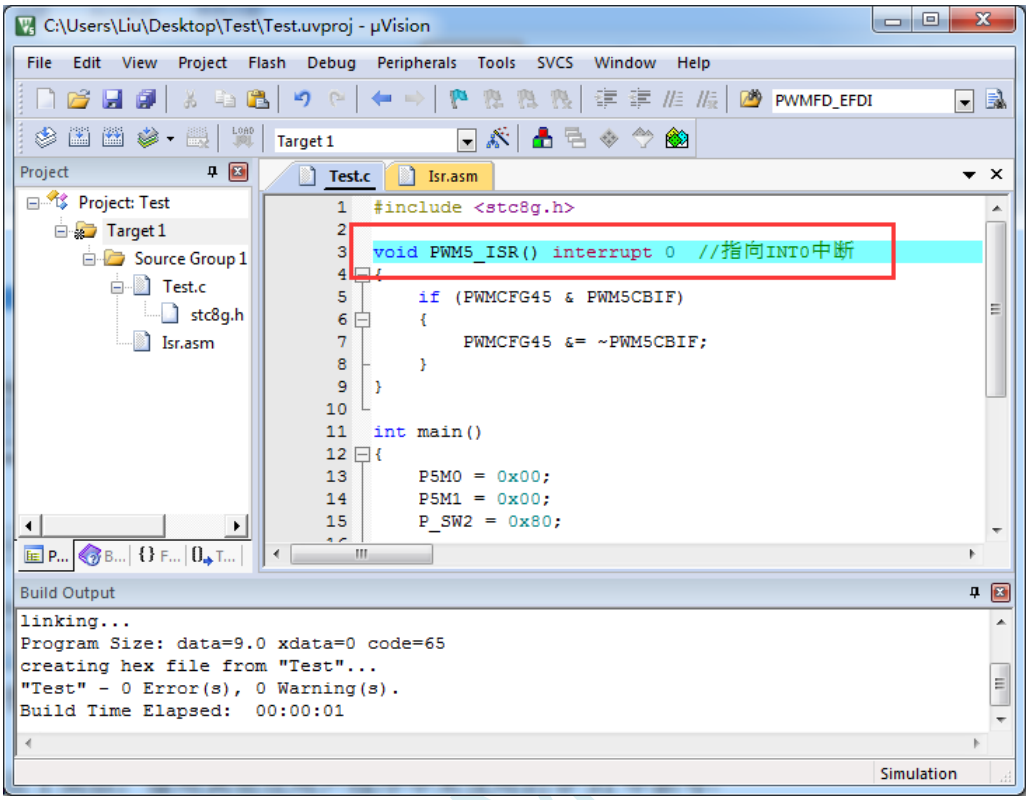


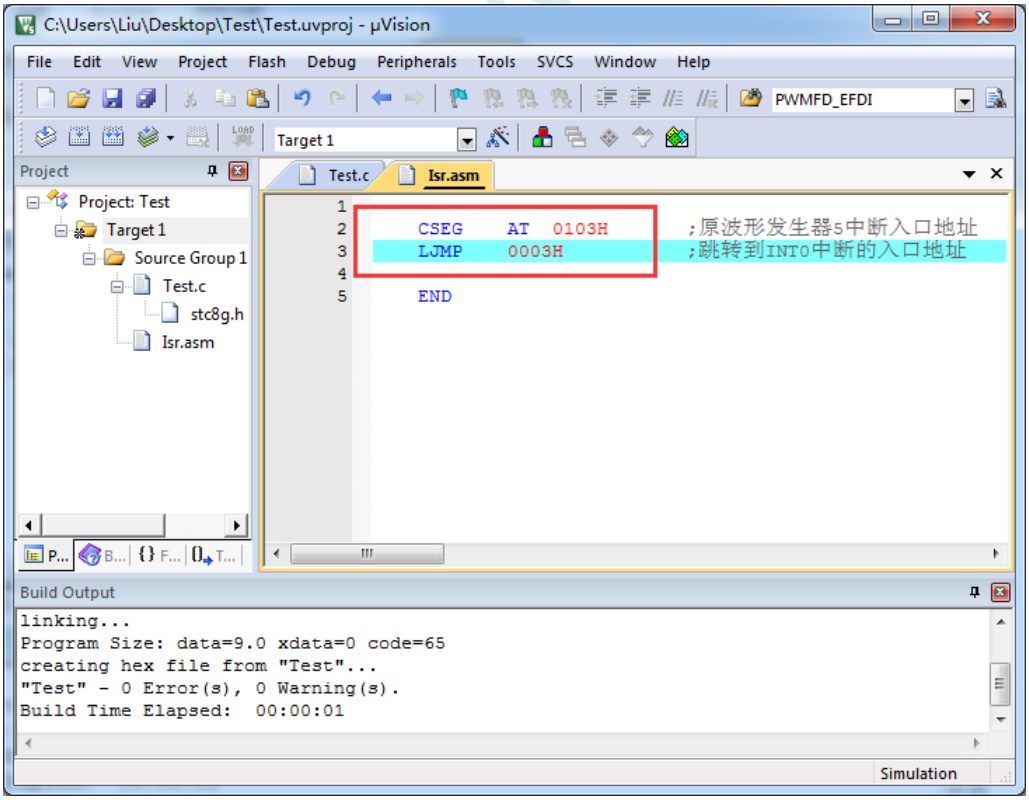
中断服务程序执行完成后，再通过 RETI 指令返回。整个中断响应过程只是多执行了一条 LJMP 语句而已。

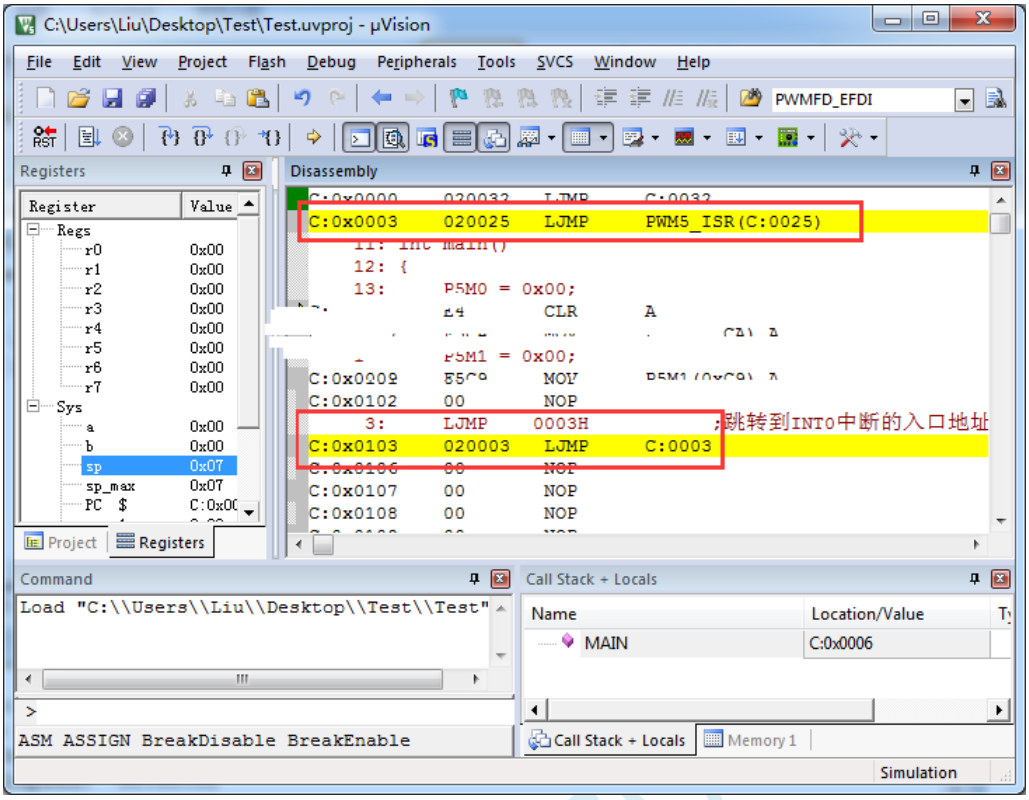
STC MCU

方法 2：与方法 1 类似，借用用户程序中未使用的 0~31 的中断号

比如在用户的代码中，没有使用 INT0 中断，则可将上面的代码作类似与方法 1 的修改：





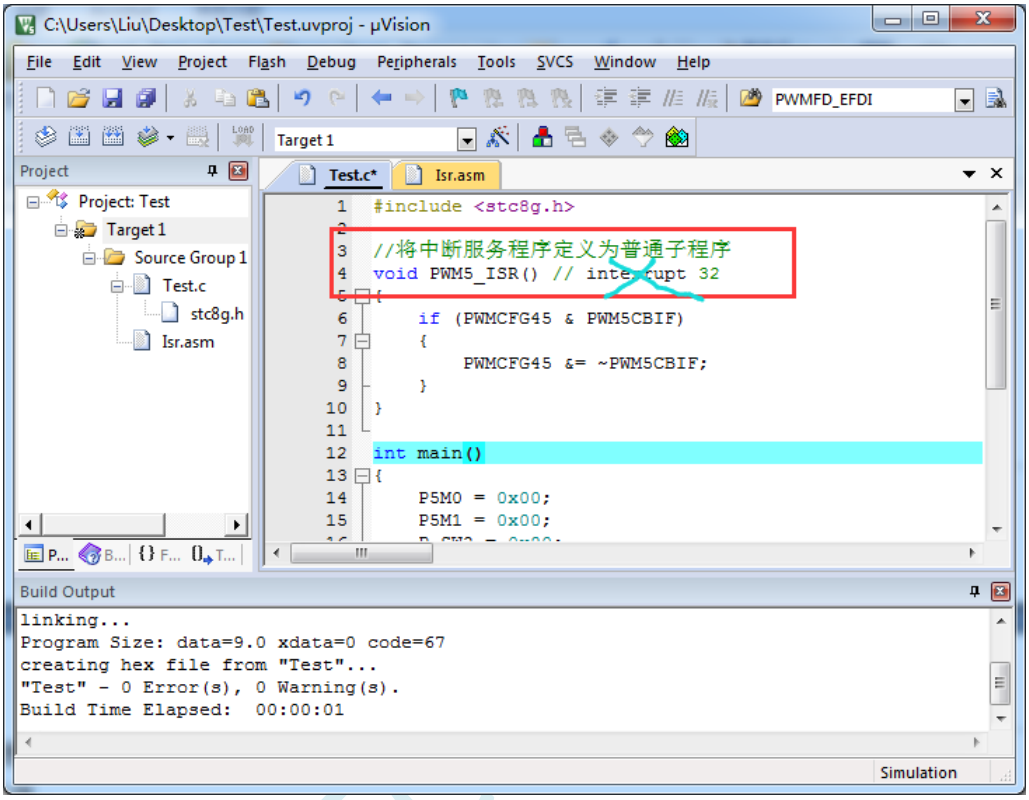


执行效果与方法 1 相同，此方法适用于需要重映射多个中断号大于 31 的情况。

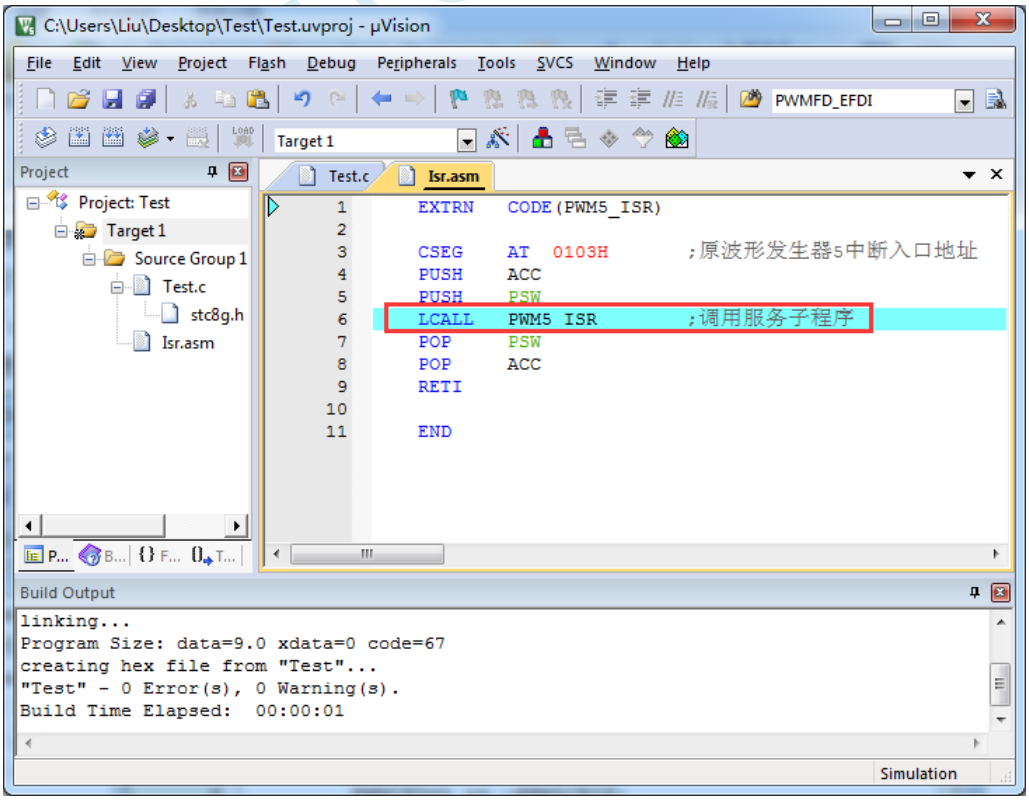
方法 3：将中断服务程序定义成子程序，然后在汇编代码中的中断入口地址中使用 LCALL 指令执行服务程序

操作步骤如下：

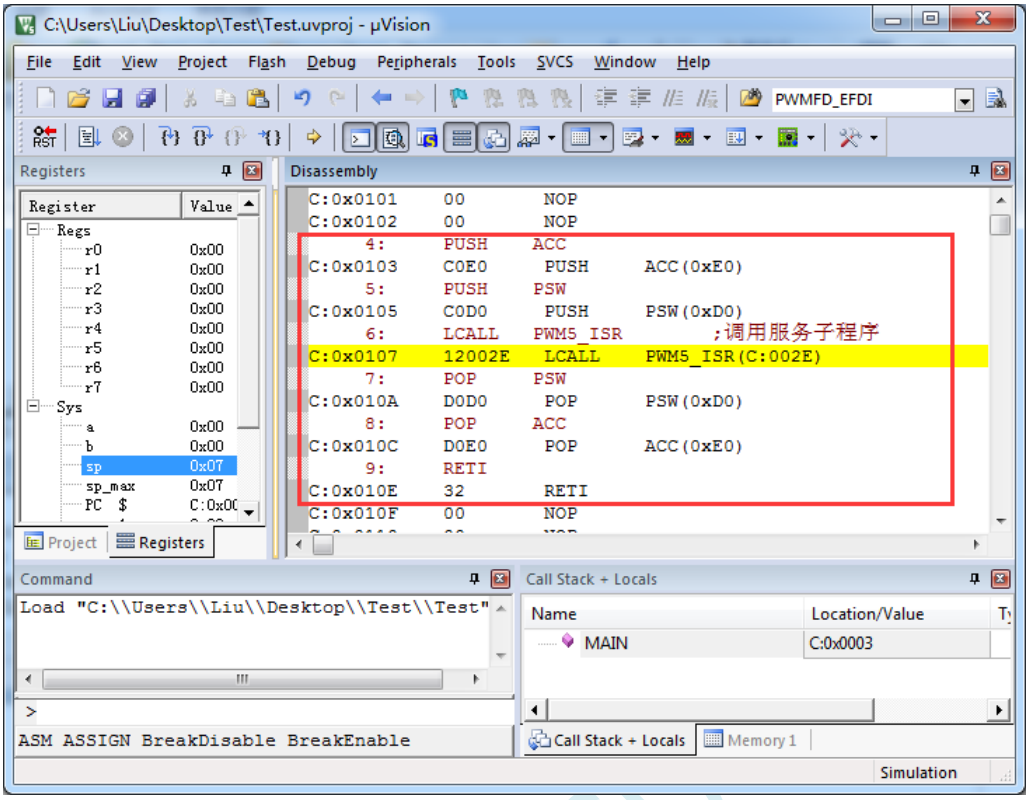
1、首先将中断服务程序去掉“interrupt”属性，定义成普通子程序



2、然后在汇编文件的 0103H 地址输入如下图所示的代码



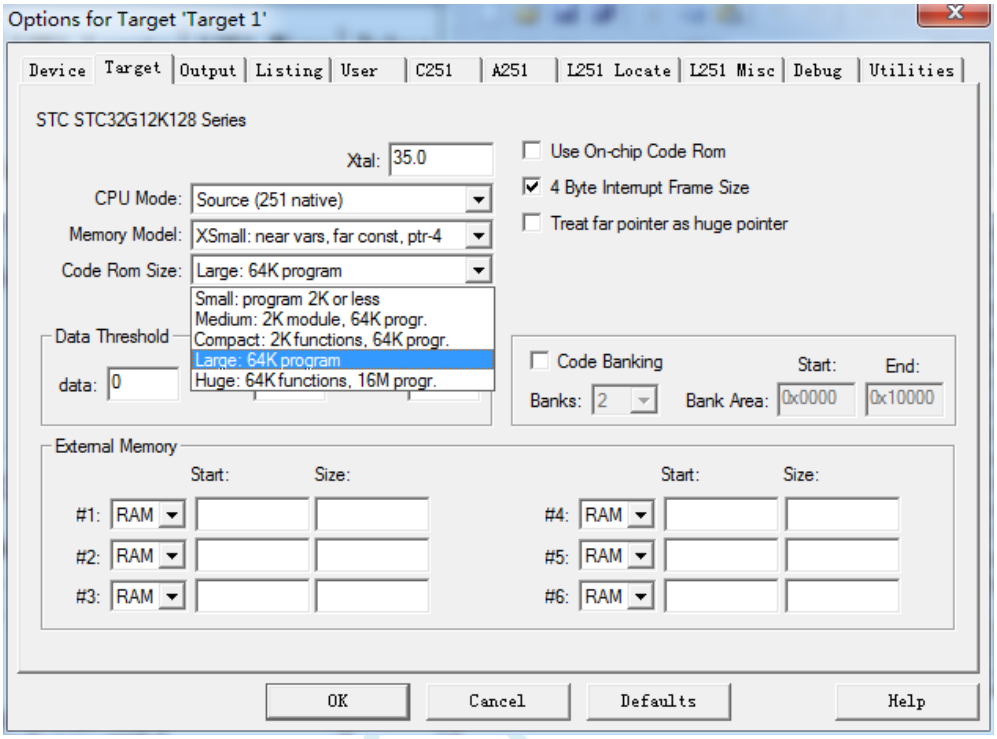
3、编译通过后，即可发现在 0103H 地址的地方即为中断服务程序



此方法不需要重映射中断入口，不过这种方法有一个问题，在汇编文件中具体需要将哪些寄存器压入堆栈，需要用户查看 C 程序的反汇编代码来确定。一般包括 PSW、ACC、B、DPL、DPH 以及 R0~R7。除 PSW 必须压栈外，其他哪些寄存器在用户子程序中有使用，就必须将哪些寄存器压栈。

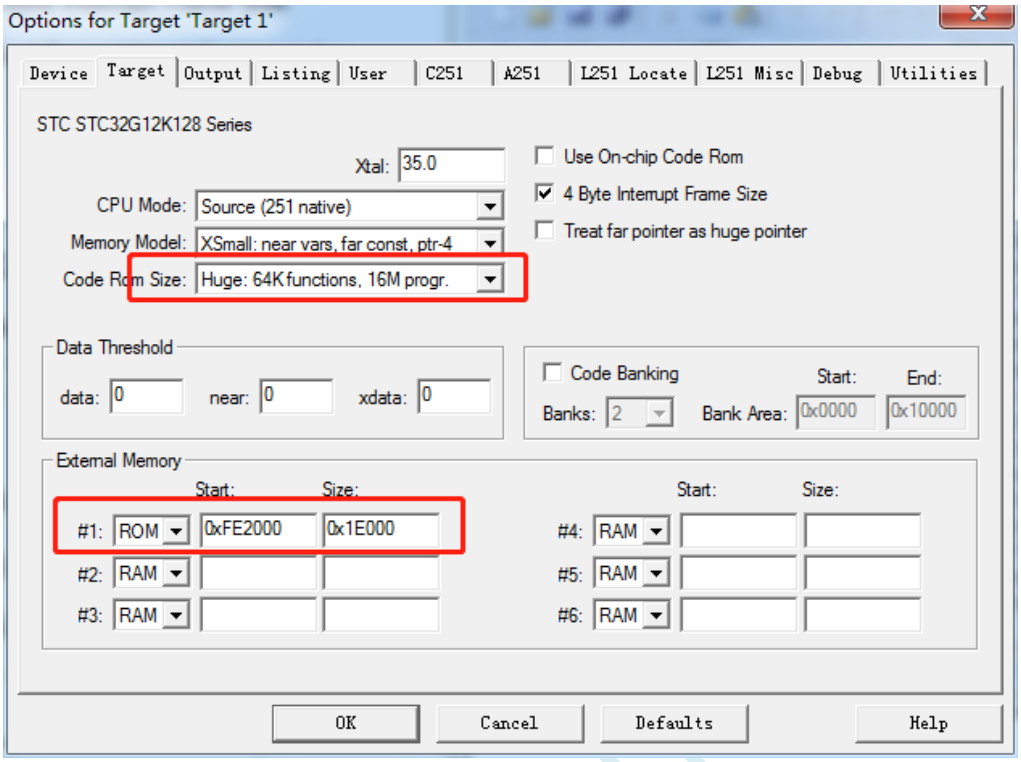
5.10 程序超 64K 时如何设置保留 EEPROM 空间

若用户代码大小在 64K 以内，则可设置“Code Rom Size”为“Large”模式，Keil 编译器在链接代码块时会自动将代码全部链接在 FF:0000~FF:FFFF 的地址范围内。FE:0000~FE:FFFF 的 64K 可根据用户的 EEPROM 大小设置，任意使用

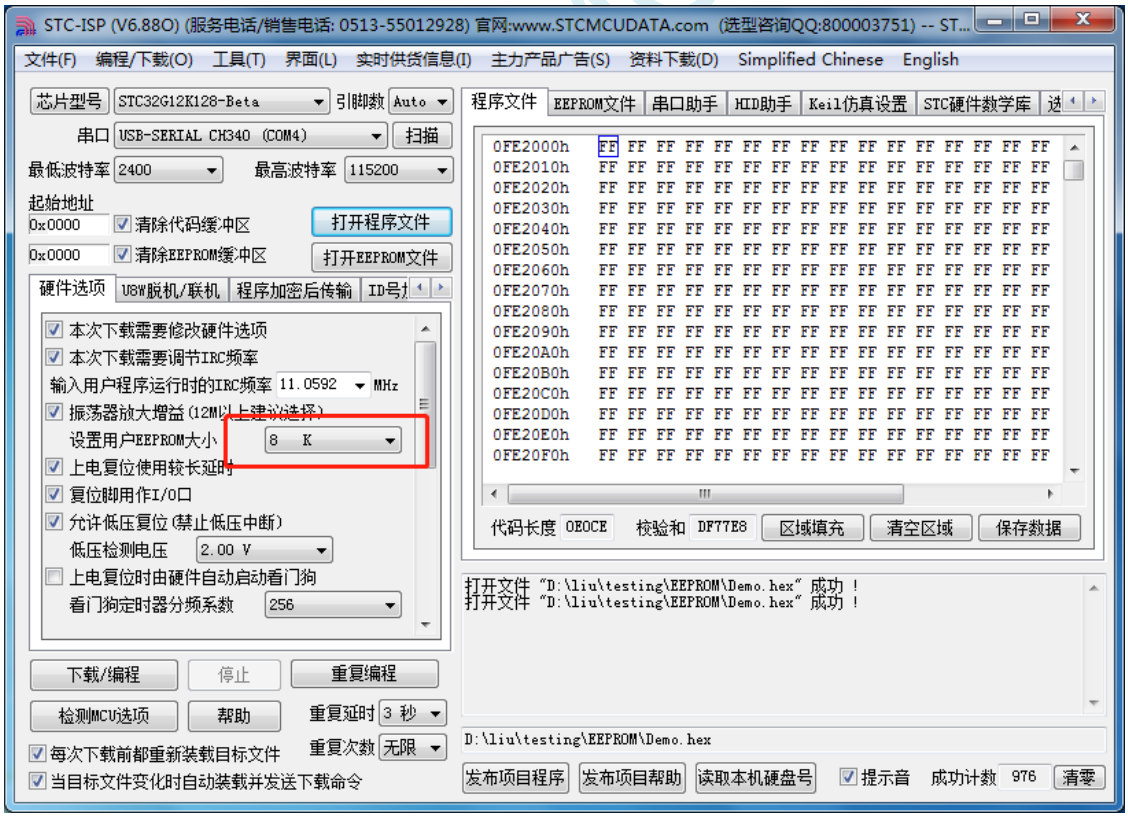


若用户代码大小超过 64K，则“Code Rom Size”必须设置为“Huge”模式，此时 Keil 编译器在链接代码块时，首先会将复位代码和中断向量代码链接在 FF:0000 开始的地址，其他代码块则会自动从用户设置的地址范例开始存放。由于 STC32G12K128 的 EEPROM 在 FLASH 中的地址固定为 FE:0000，所以为了让编译器不要将用户代码放在 EEPROM 区，则必须进行如下的相应设置：

比如用户需要 EEPROM 的大小为 8K，即 FLASH 地址的 FE:0000~FE:1FFF 区域为 EEPROM 区域，FLASH 地址的 FE:2000~FF:FFFF 区域为用户代码区。则在 Keil 中需要进行如下设置：



在 ISP 下载软件中需要进行如下设置：



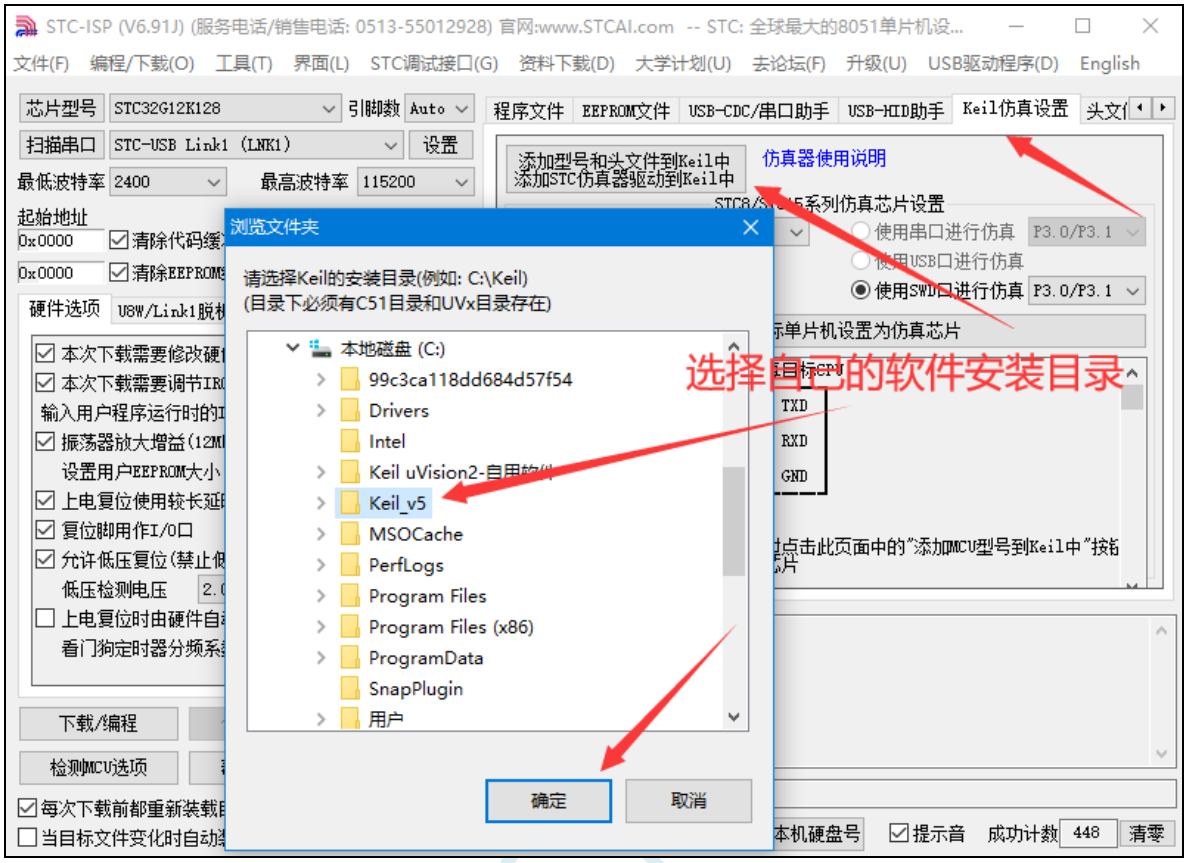
5.11 使用 STC-USB Link1D 仿真 STC32G 系列步骤

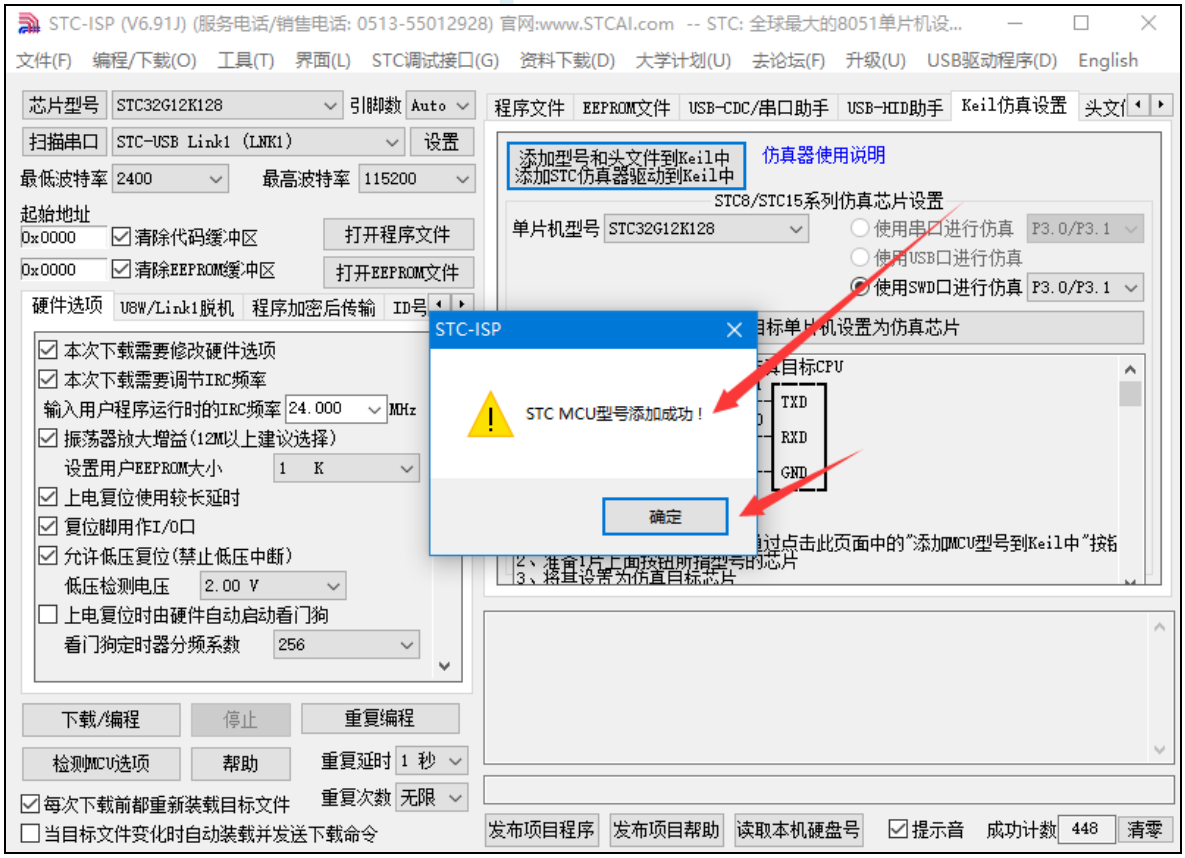
1、务必先去官网下载最新的 STC-ISP 软件，截止至目前最新版本是 STC-ISP（6.91J），因为新版本会优化掉一些历史遗留问题，特别是仿真这块，STC-ISP（6.91J）的 stcmon51 仿真驱动程序版本已更新至 v1.18，经内部反复测试已经非常稳定。

（下载地址：工具软件-深圳国芯人工智能有限公司 https://www.stcai.com/gjrj）

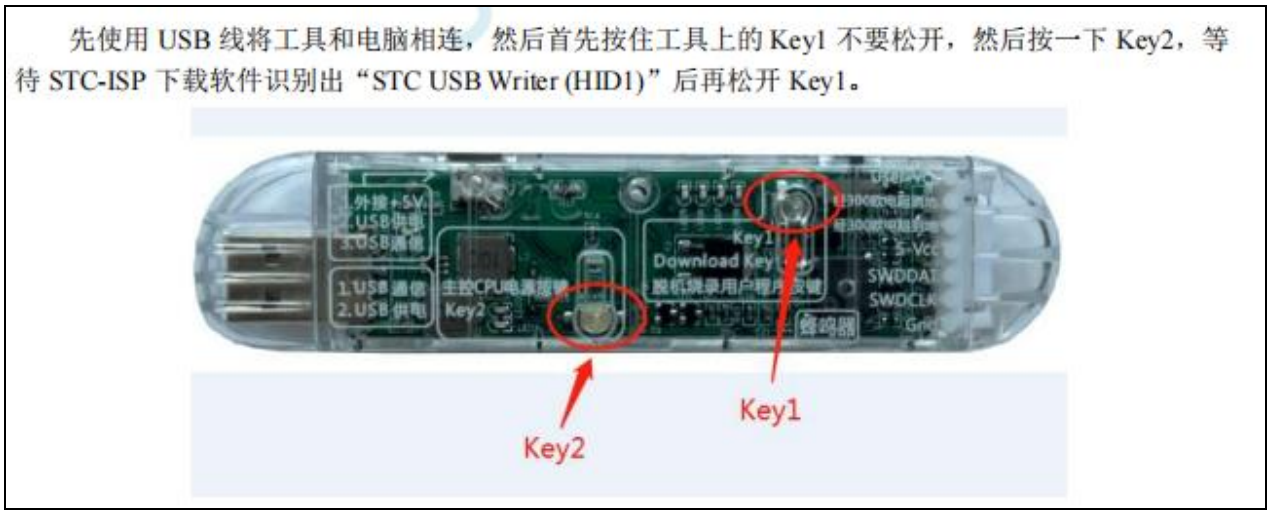


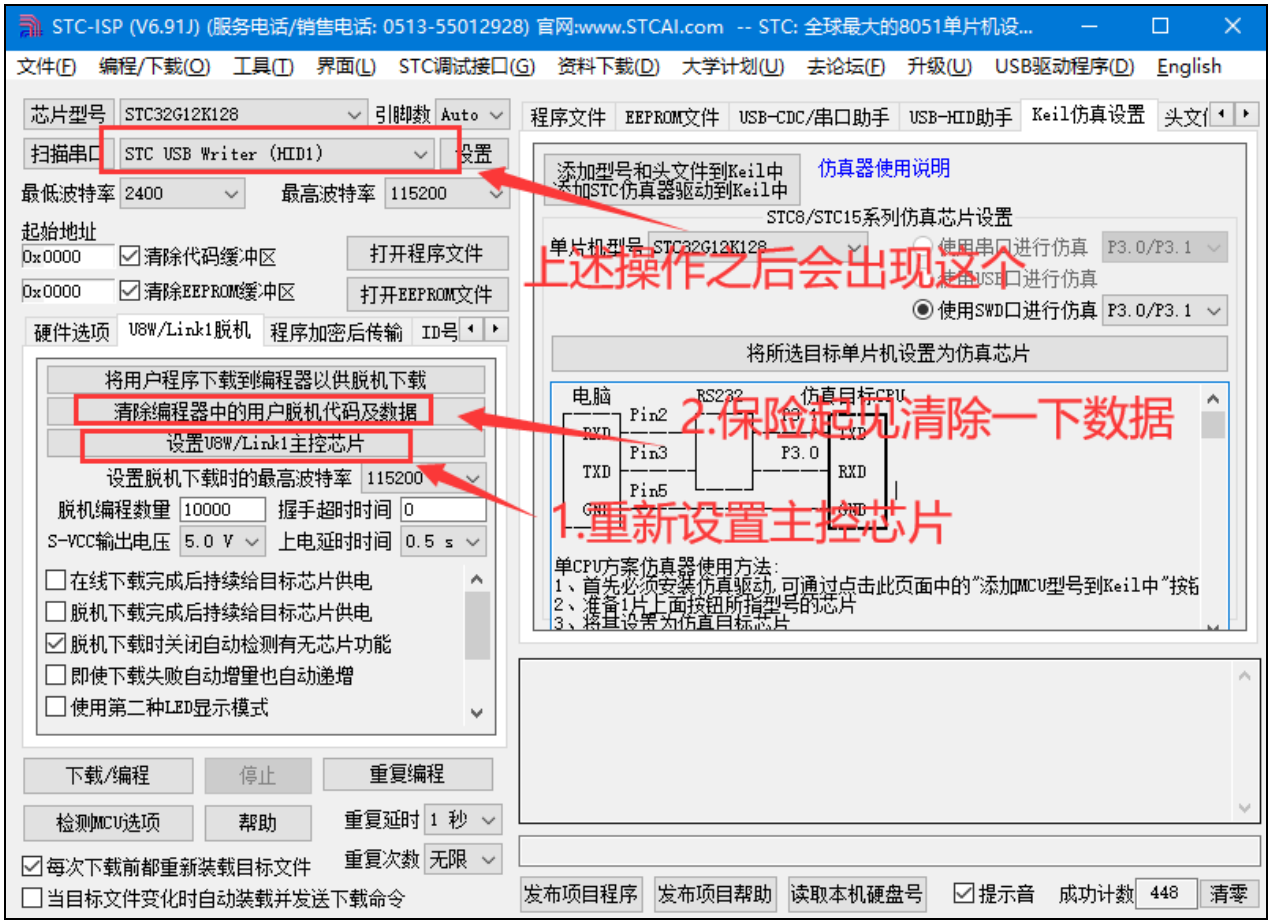
2、将 STC-USB Link1D 连接电脑，然后添加 STC 仿真器的固件和芯片型号到 KEIL 中（此步骤建议在每次 ISP 下载软件更新时都重新添加一次，以免仿真驱动更新，另 KEIL 也建议装在 C 盘中）



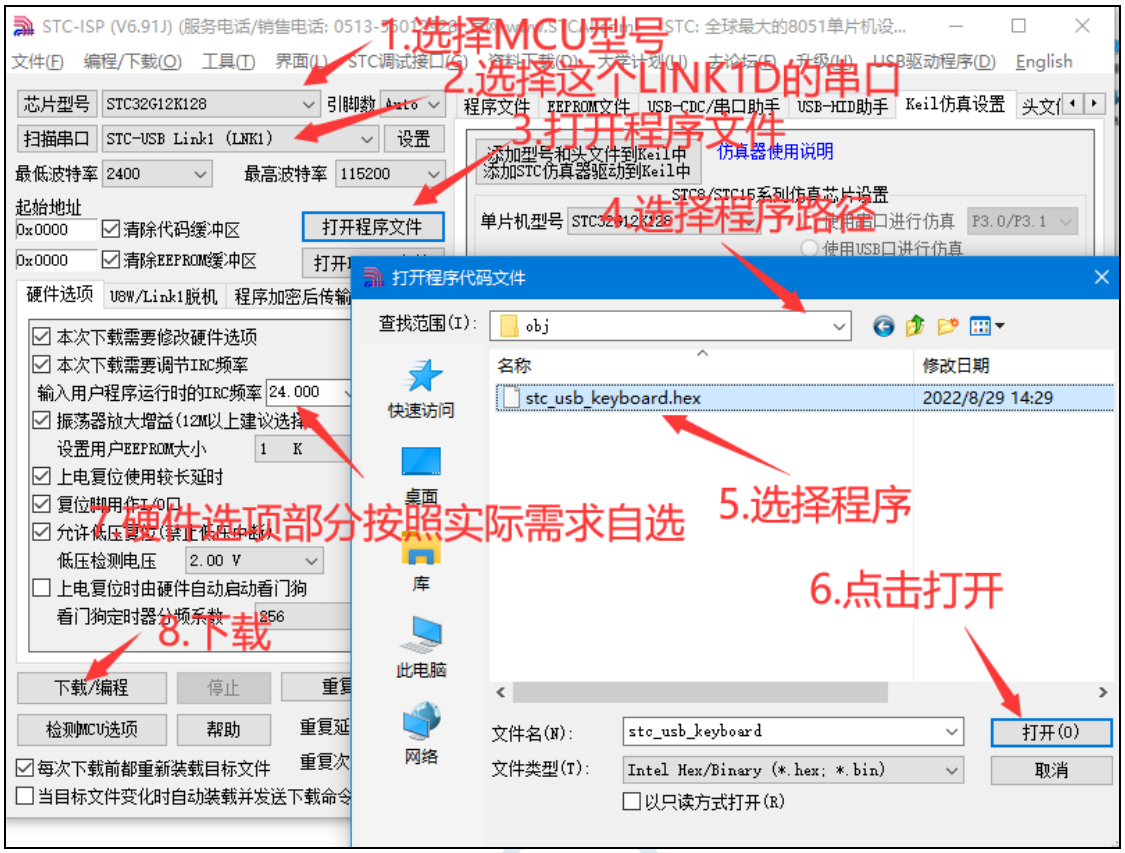


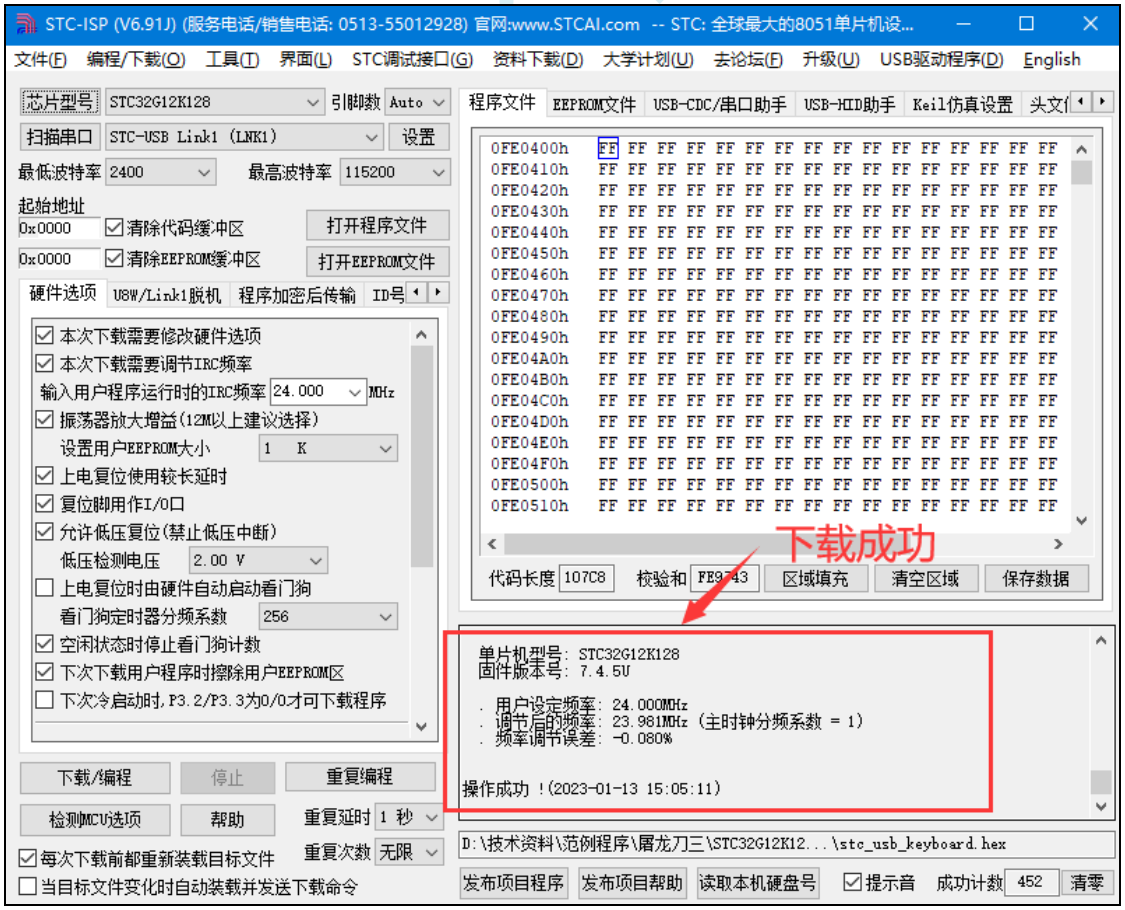
3、 建议手动更新一下固件，此时切记 STC-USB Link1D 仿真器不要连接我们的单片机！！（注意下这里的设置主控和清除数据两个步骤的操作顺序），成功更新固件或者清楚数据都会有相应的提示。





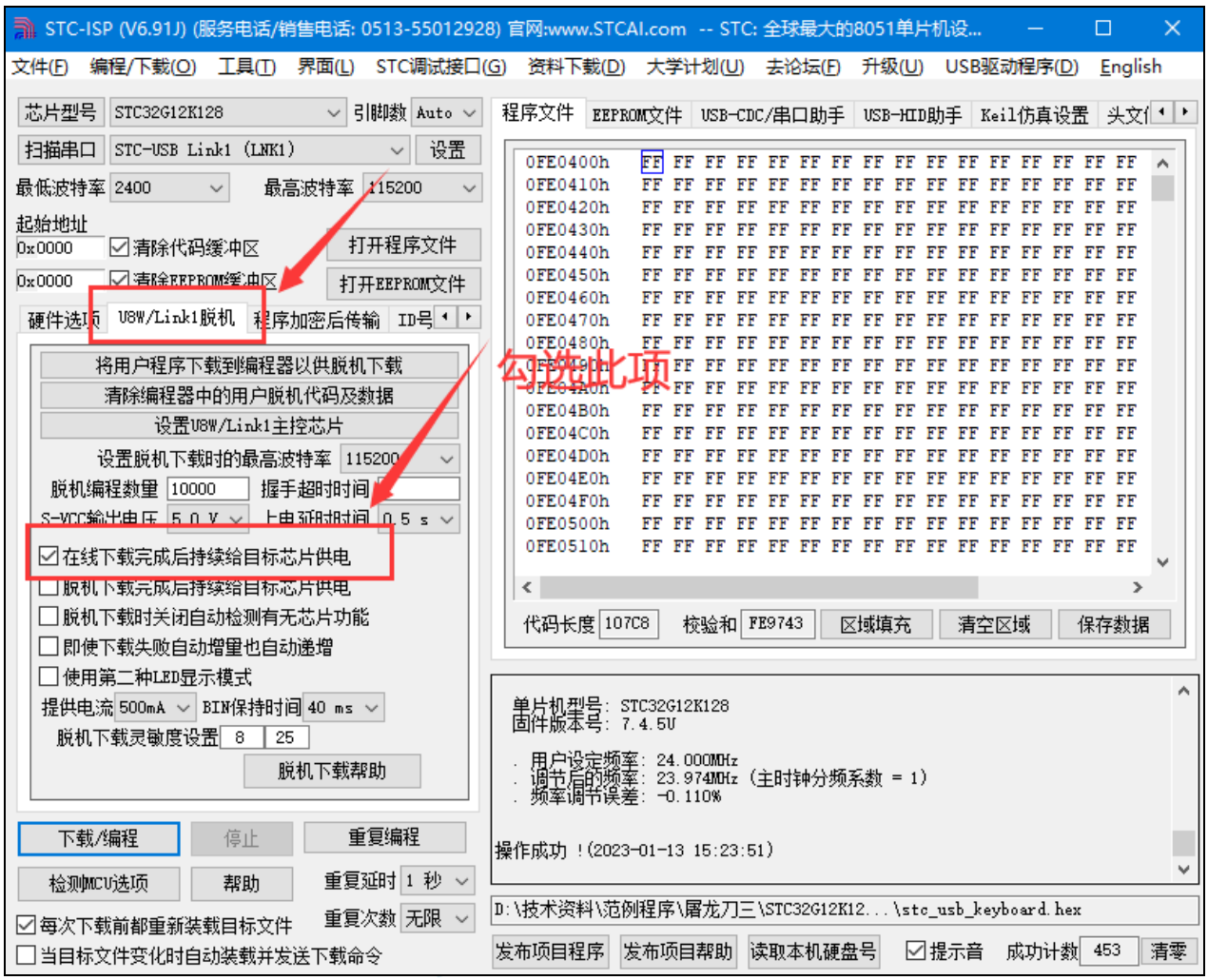
4、此时连接我们的单片机，然后进行如下的设置就可以通过 ISP 软件正常下载程序了。（注意一下这里的 IRC 频率一定要和程序里设置的主时钟一样！！）



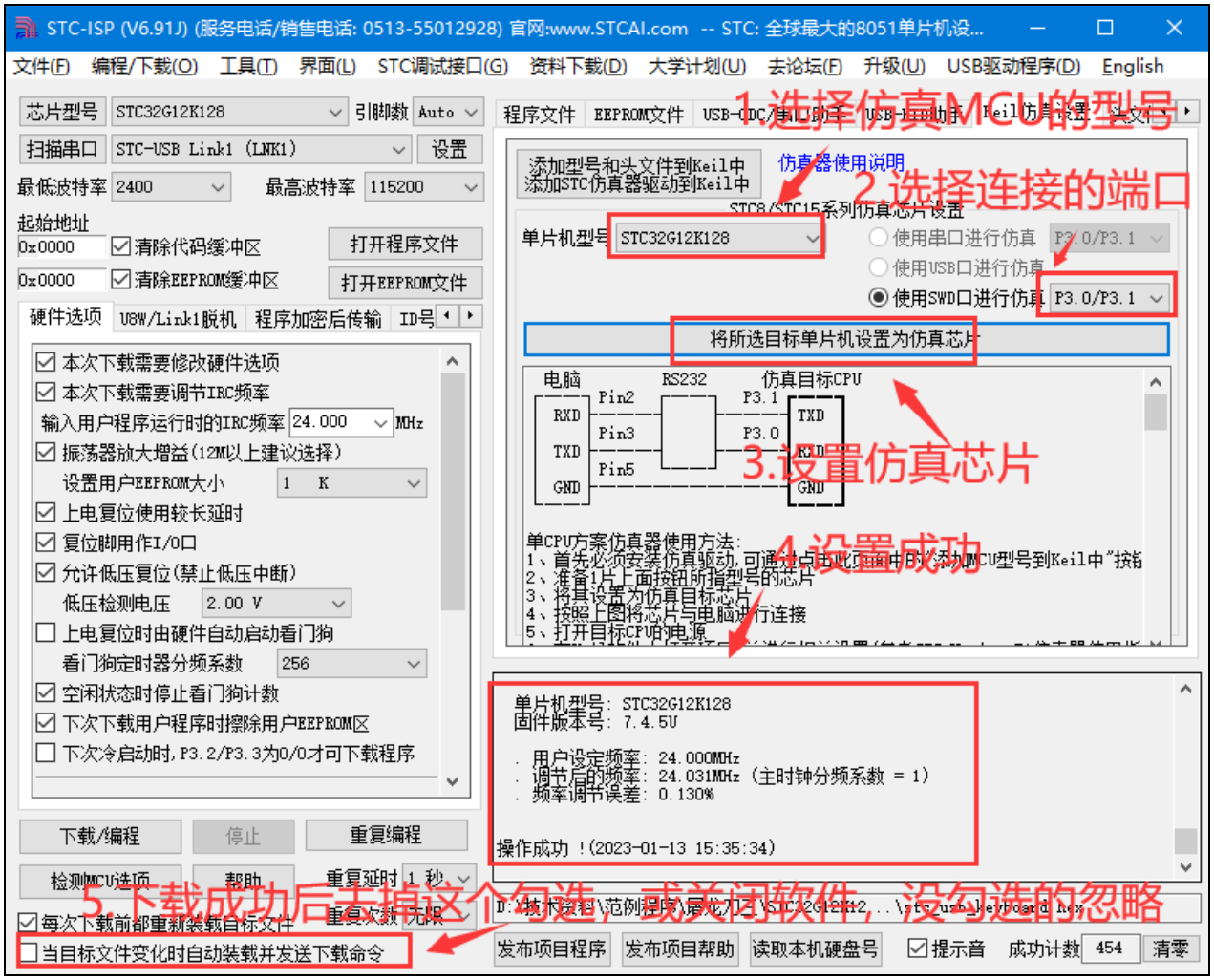


5、如果提示下载成功但是板子上没有运行，原因是没有勾选下图的“在线下载完成后持续给目标芯片供电”选项，勾选后则能看到板子上面程序在运行。

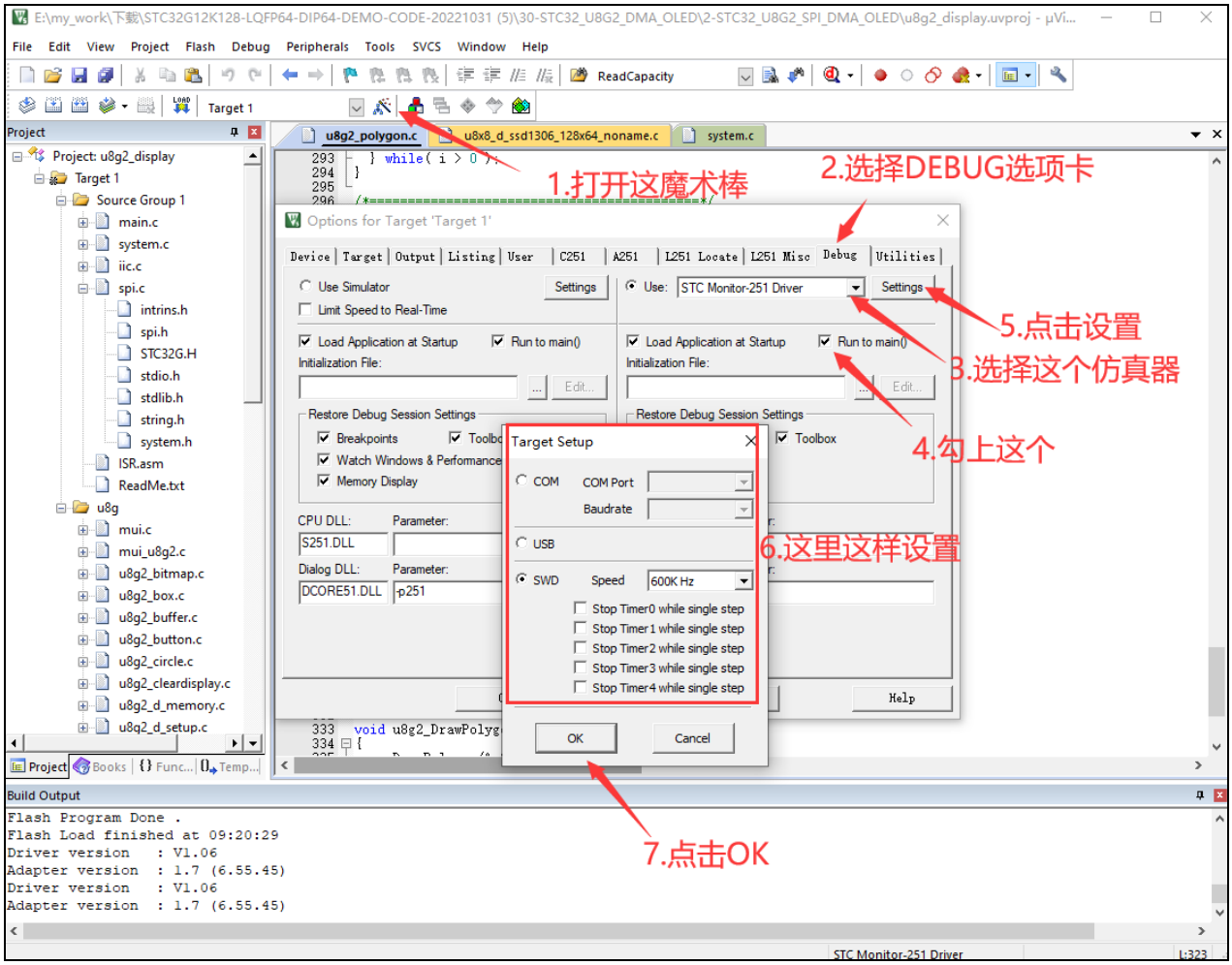
插图 8

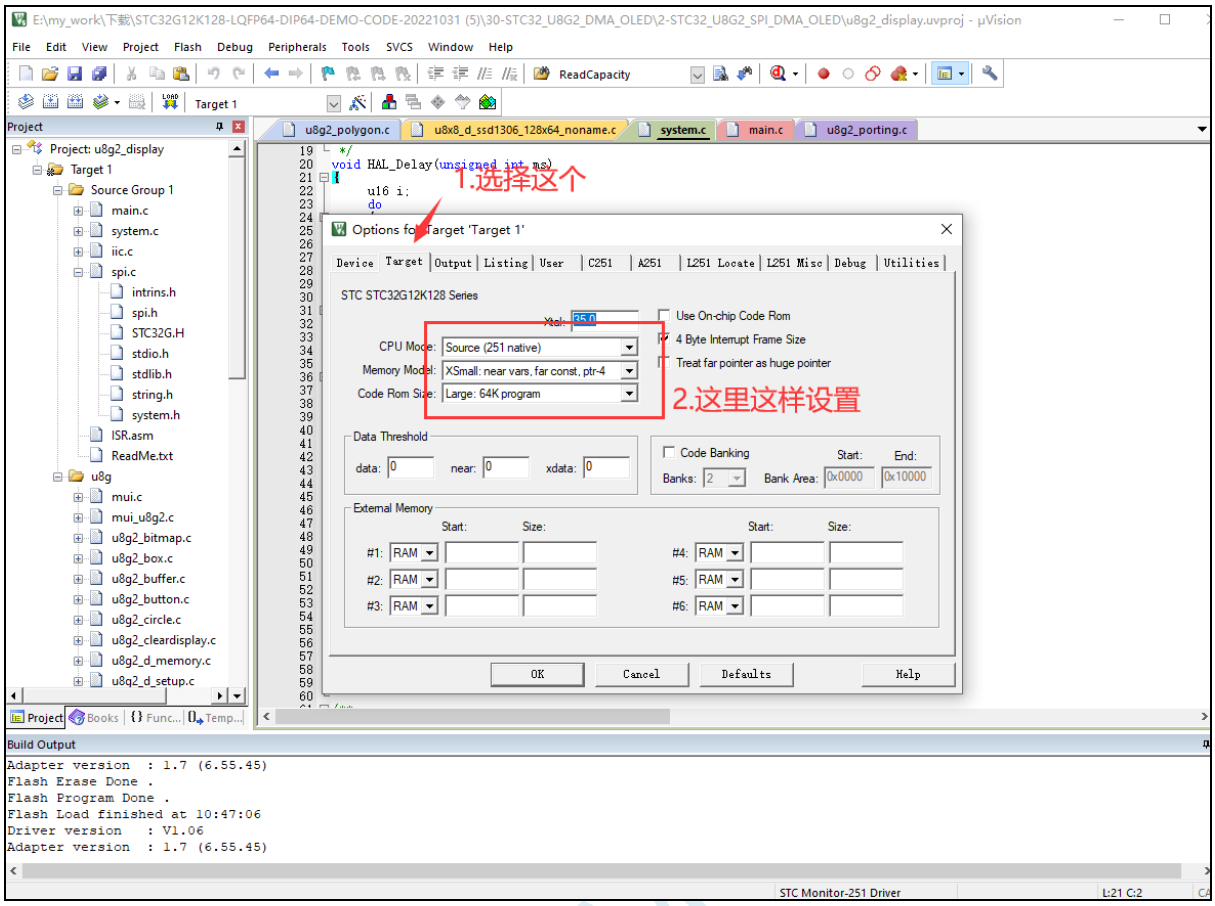


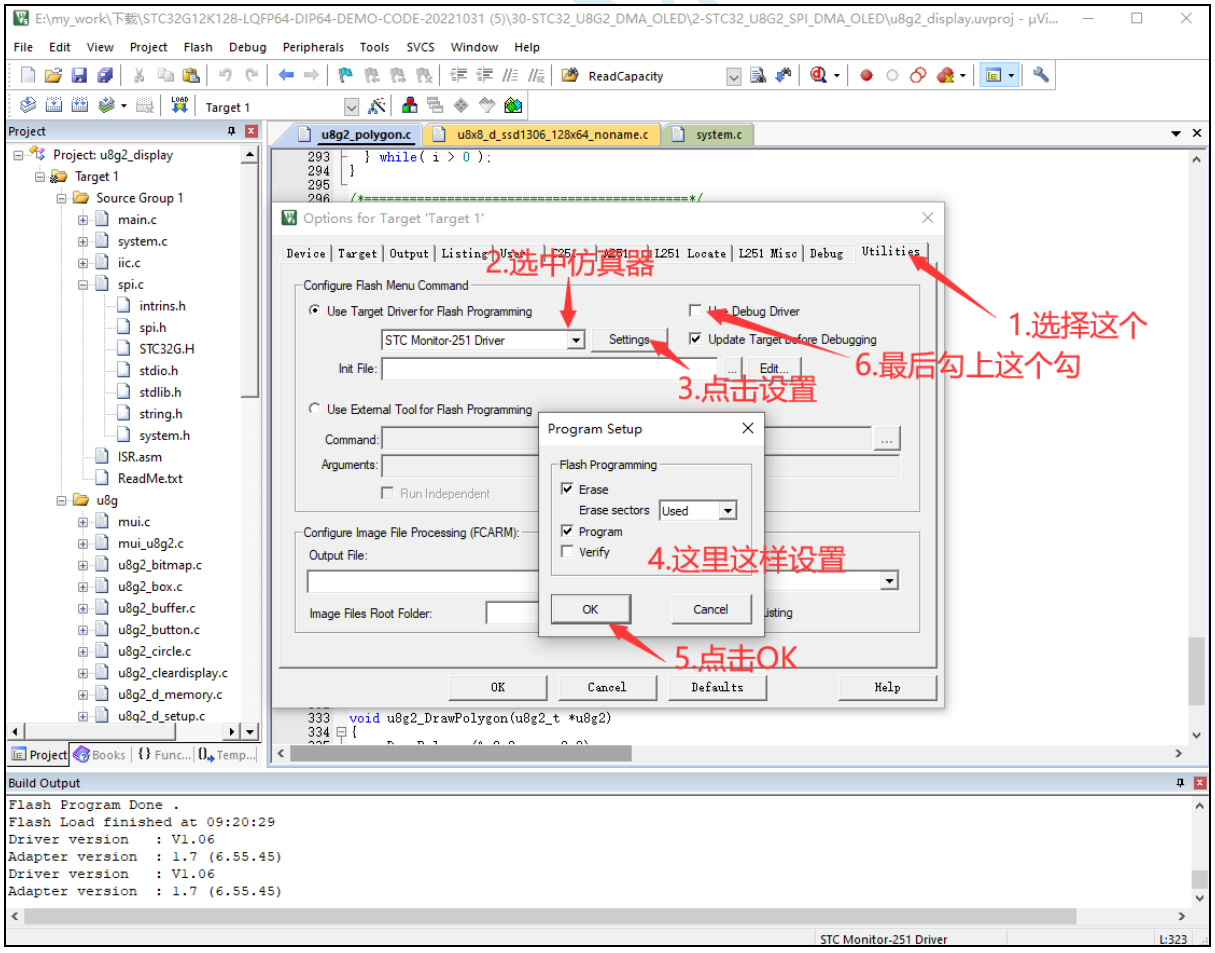
6、以上步骤为下载程序的步骤，旨在测试工具和芯片是否能正常使用。现在开始进行仿真的步骤，先设置为仿真芯片，STC32G12K128 目前仅支持 SWD 仿真，选择型号后会默认使用 SWD 口进行仿真（STC32G8K64、STC32F 以及后续出的 STC32 系列不仅支持 SWD 仿真也支持串口仿真，且串口仿真不占用用户的串口资源）。（这里选择了 P3.0/3.1 作为仿真端口，所以程序里不能出现任何占用 3.0 和 3.1 引脚的功能，此楼最后的仿真注意事项贴中也会说明，像什么 USB-CDC 之类的就先不要用了，先用点亮一个 LED 的程序进行测试，比较容易观察结果！）



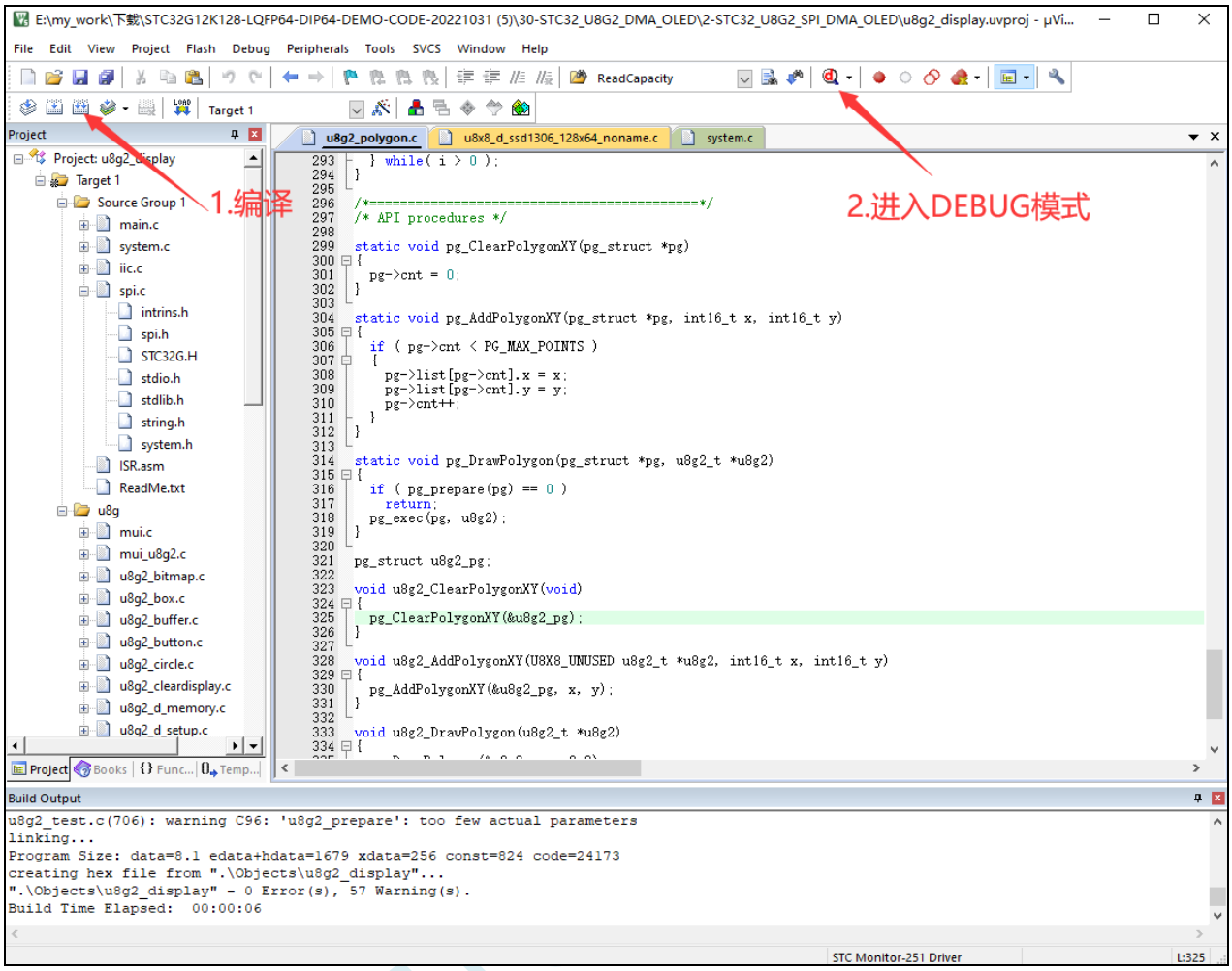
7、成功制作完仿真芯片之后一定要去掉“当目标文件变化时自动装在并发送下载命令”的勾勾，或者关闭软件（后台一起关闭），不然编译完程序就会自动下载在把仿真程序覆盖掉。之后打开 KEIL C251， 进行下述操作（由于 STC-ISP（v6.91J）及之后的版本仿真驱动更新，内部已实现了自动断电再上电，如果是 S-Vcc 给用户系统供电，则在制作完仿真芯片之后无需给 MCU 断电再上电，在仿真时勾不勾选“在线下载完成后持续给目标芯片供电”选项也都无影响。但是如果不是 S-Vcc 给用户系统供电，则在制作完仿真芯片之后还需要给 MCU 断电再上电。）：



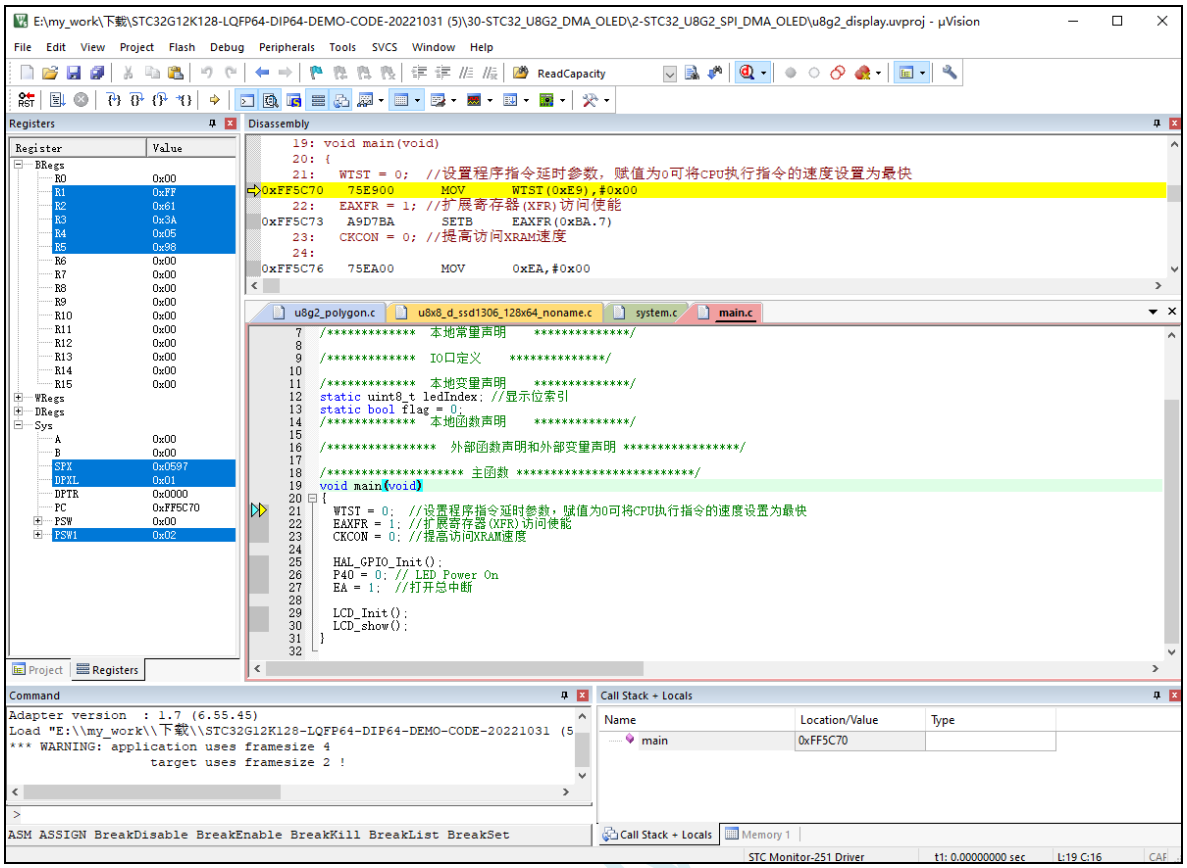

1.选择这个
2.这里这样设置
Options for Target 'Target 1'
STC STC32G12K128 Series
CPU Mode: Source (251 native)
Memory Model: XSmall: near vars, far const, ptr-4
Code Rom Size: Large: 64K program
Use On-chip Code Rom
4 Byte Interrupt Frame Size
Treat far pointer as huge pointer
OK
Cancel
Defaults
Help
Build Output
Adapter version : 1.7 (6.55.45)
Flash Erase Done .
Flash Program Done .
Flash Load finished at 10:47:06
Driver version : V1.06
Adapter version : 1.7 (6.55.45)
STC Monitor-251 Driver

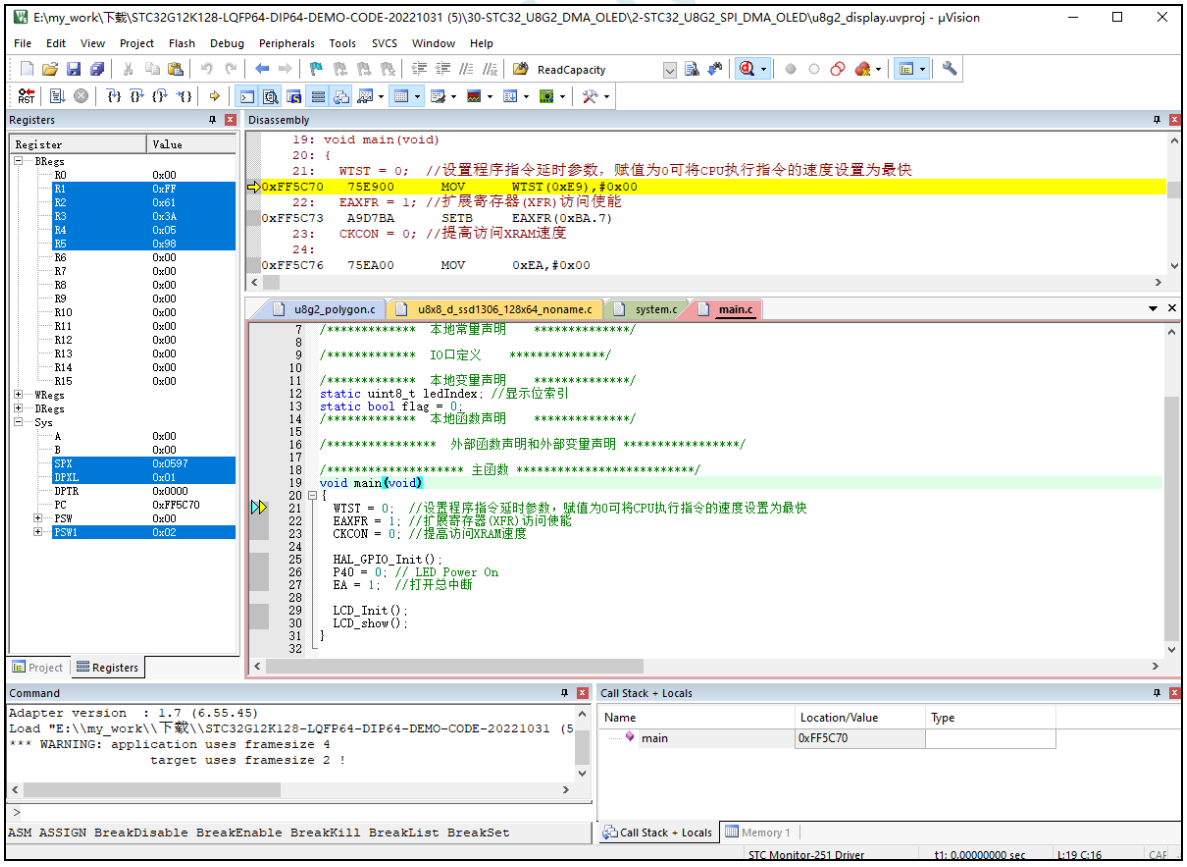

2.选中仿真器
1.选择这个
6.最后勾上这个勾
3.点击设置
4.这里这样设置
5.点击OK
Configure Flash Menu Command
Use Target Driver for Flash Programming
STC Monitor-251 Driver
Settings
Update Target before Debugging
Init File:
Use External Tool for Flash Programming
Program Setup
Flash Programming
Erase
Erase sectors
Used
Program
Verify
Configure Image File Processing (FCARM):
Output File:
Image Files Root Folder:
Build Output
Flash Program Done .
Flash Load finished at 09:20:29
Driver version : V1.06
Adapter version : 1.7 (6.55.45)
Driver version : V1.06
Adapter version : 1.7 (6.55.45)
STC Monitor-251 Driver

8、这样就可以编译并且调试了（如何在 keil 中创建工程不在此贴详述）

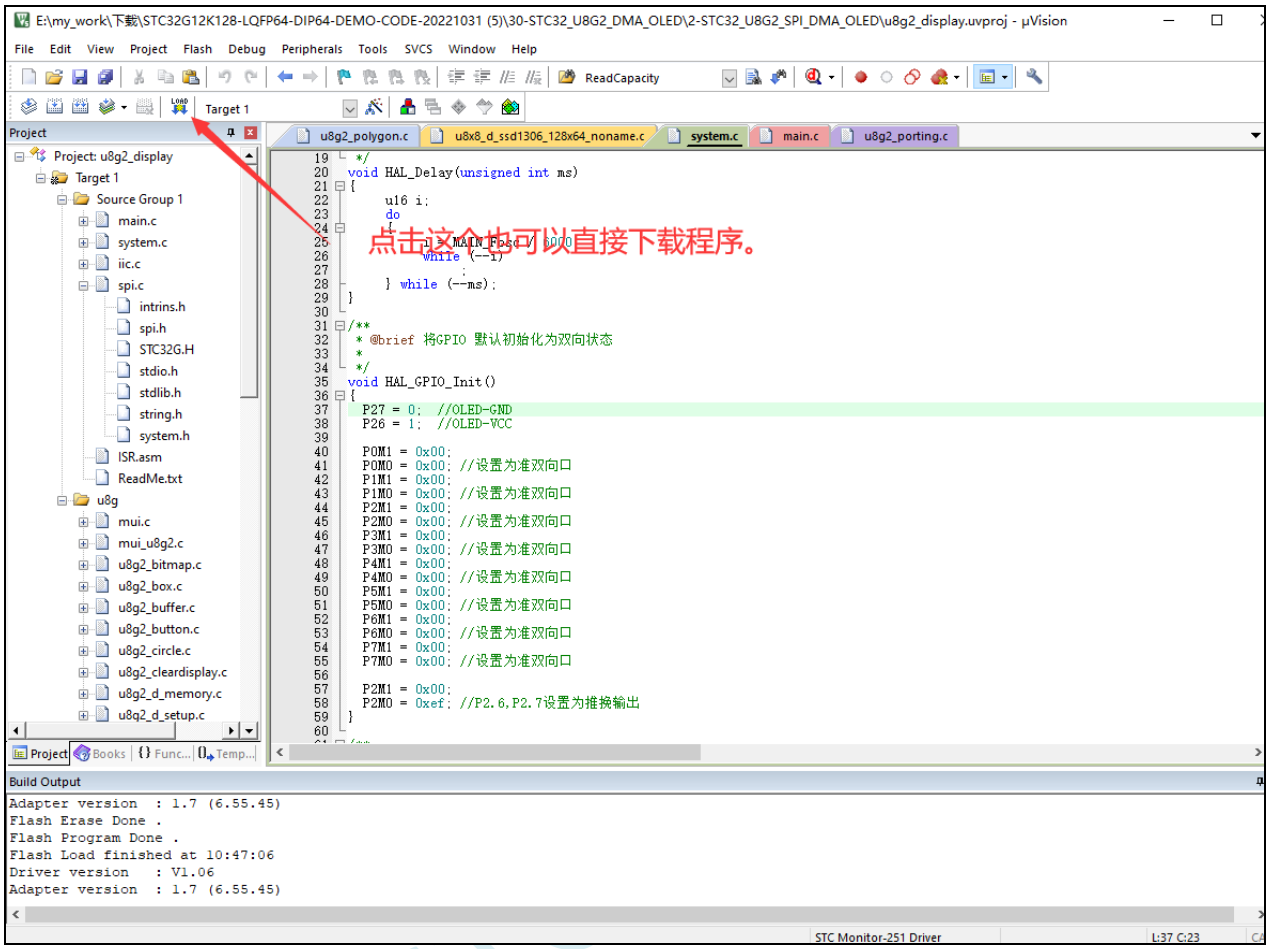


9、 出现下面这个界面，说明已经成功的进入了仿真模式，然后就可以用变量监测，断点等等的功能





10、 如果想编译后直接下载程序也可以，不进 DEBUG 模式，如下操作就可以下载程序（注：这个步骤新版软件已经不需要断电）



5.12 STC-USB Link1D 工具使用注意事项

5.12.1 工具接口说明

STC-USB Link1D 工具是 STC-USB Link1 的升级版、功能在 STC-USB Link1 的基础上增加了两个 STC-CDC 串口，可作为通用 USB 转串口使用。

工具 STC-USB Link1 的使用注意事项请参考附录章节



工具正面图



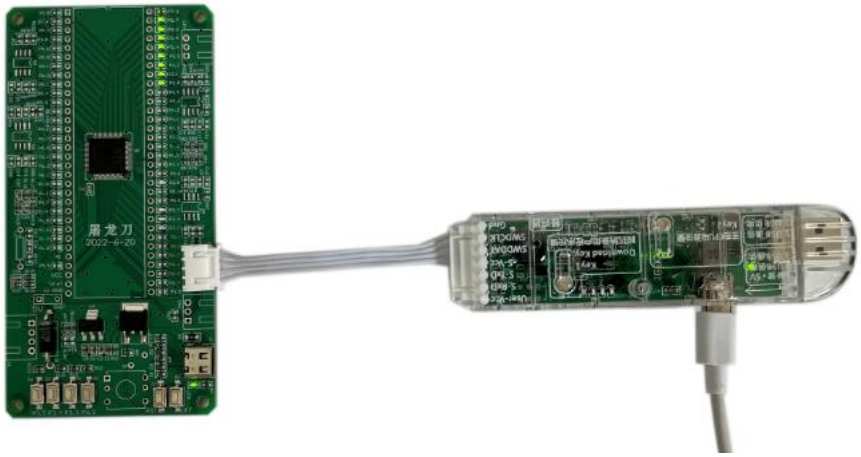
工具反面图

管脚编号	接口名称	接口功能
1	User-Vcc	仅由用户系统给本工具供电
2	S-RxD	第 2 组 STC-CDC 串口的发送脚，连接用户单片机串口的接收脚
3	S-TxD	第 2 组 STC-CDC 串口的接收脚，连接用户单片机串口的发送脚
4	S-Vcc	仅从本工具给用户系统供电
5	S-P3.0	使用 Link1D 进行 ISP 下载时的串口发送脚，连接目标单片机的 P3.0
		使用 Link1D 进行 SWD 硬件仿真时的数据脚，连接目标单片机的 SWDDAT
		第 1 组 STC-CDC 串口的发送脚，连接用户单片机串口的接收脚
6	S-P3.1	使用 Link1D 进行 ISP 下载时的串口接收脚，连接目标单片机的 P3.1
		使用 Link1D 进行 SWD 硬件仿真时的时钟脚，连接目标单片机的 SWDCLK
		第 1 组 STC-CDC 串口的接收脚，连接用户单片机串口的发送脚
7	Gnd	地线

5.12.2 STC-USB Link1D 实际应用

1、使用 STC-USB Link1D 工具对 STC32G 系列单片机进行 SWD 硬件仿真

按照如下图所示的方式将工具的 S-Vcc、S-P3.0、S-P3.1、GND 分别与目标单片机的 M-Vcc、P3.0（SWDDAT）、P3.1（SWDCLK）、GND 相连接，然后参考前面章节中硬件仿真的步骤和设置即可进行 SWD 硬件仿真

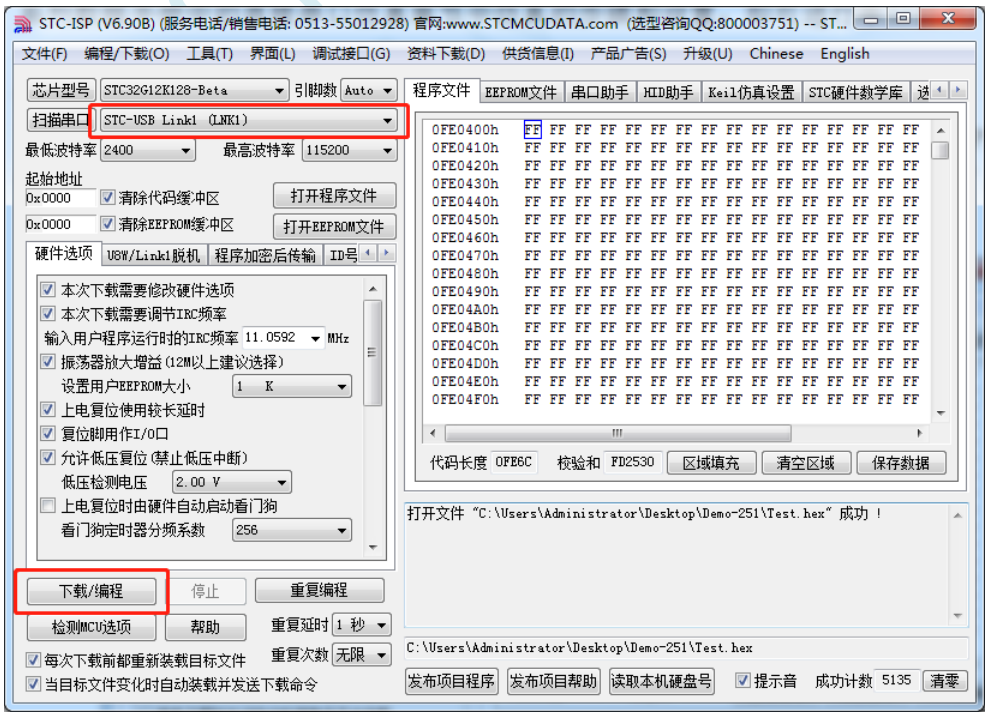


2、使用 STC-USB Link1D 工具对 STC15 和 STC8 系列进行串口仿真

工具的 S-Vcc、S-P3.0、S-P3.1、GND 分别与目标单片机的 M-Vcc、P3.0（RxD）、P3.1（TxD）、GND 相连接，然后 Keil 仿真设置中选择 STC-CDC1 所对应的串口号，然后参考 STC15/STC8 系列数据手册中的直接串口仿真章节中仿真的步骤和设置，即可进行串口仿真

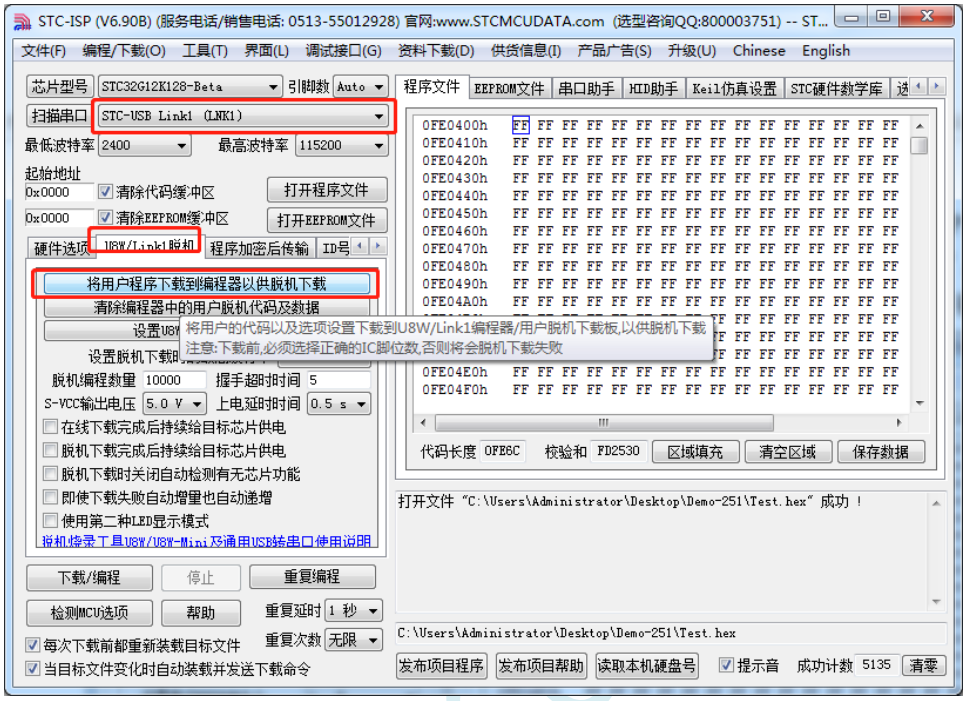
3、使用 STC-USB Link1D 工具对 STC 全系列单片机进行 ISP 在线下载

工具的 S-Vcc、S-P3.0、S-P3.1、GND 分别与目标单片机的 M-Vcc、P3.0（RxD）、P3.1（TxD）、GND 相连接，在 STC-ISP 下载软件中的串口号选择“STC-USB Link1 (LNK1)”，打开程序文件以及设置相关硬件选项，然后点击“下载/编程”按钮即可进行 ISP 在线下载



4、使用 STC-USB Link1D 工具对 STC 全系列单片机进行 ISP 脱机下载

在 STC-ISP 下载软件中的串口号选择“STC-USB Link1 (LNK1)”，打开程序文件以及设置相关硬件选项，后点击“U8W/Link1 脱机”页面中的“将用户程序下载到编程器以供脱机下载”按钮，将用户代码和相关设置下载到 STC-USB Link1 工具上的存储器中。



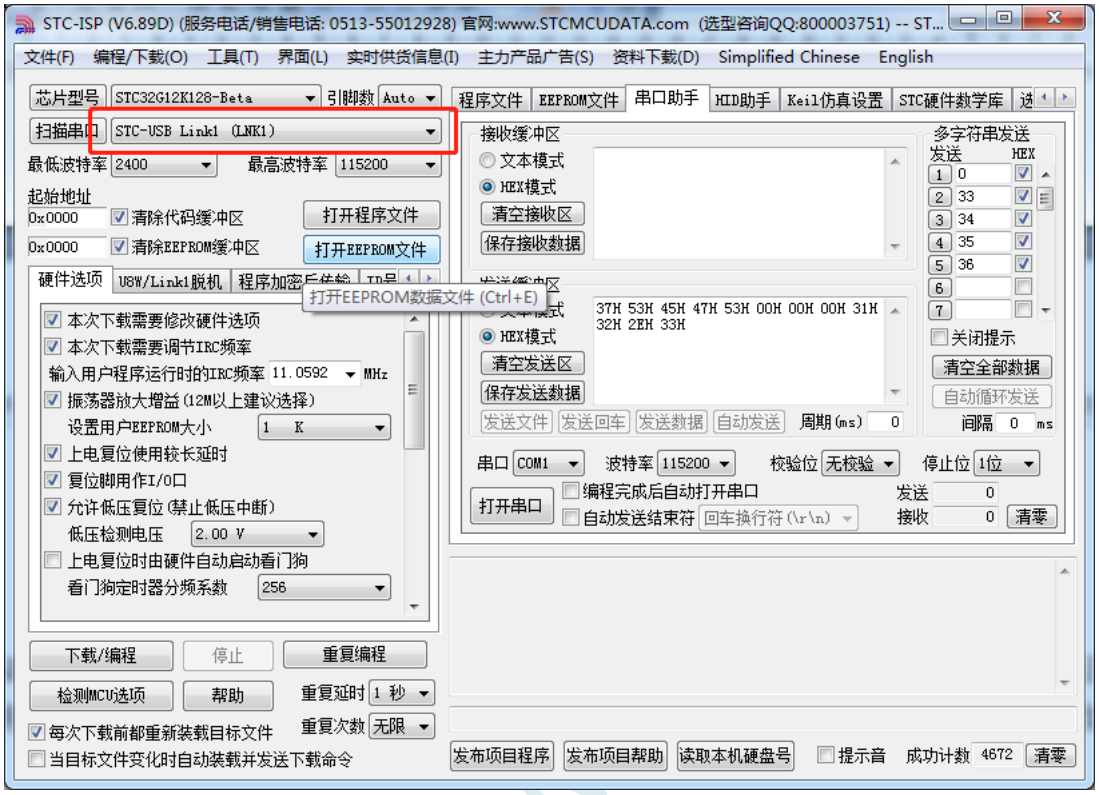
将工具的 S-Vcc、S-P3.0、S-P3.1、GND 分别与目标单片机的 M-Vcc、P3.0（RxD）、P3.1（TxD）、GND 相连接，然后按下工具上的“Key1”按键即可对目标芯片进行脱机下载（即不需要 PC 端的控制，独立进行 ISP 下载）

5、STC-USB Link1D 工具当作通用 USB 专串口工具使用

STC-USB Link1D 工具提供了两个 STC-CDC 串口，可作为通用 USB 专串口工具使用，由于第一个串口 CDC1 与硬件仿真、ISP 下载共用 S-P3.0 和 S-P3.1 端口，而第二个串口 CDC2 是独立串口，所以建议 S-P3.0 和 S-P3.1 作为仿真和 ISP 下载使用，当需要使用通用 USB 专串口工具时，使用 S-TxD 和 S-RxD 所对应的 CDC2。（注：在没有使用冲突的情况下，CDC1 和 CDC2 均可各自独立的当作通用 USB 专串口工具使用）

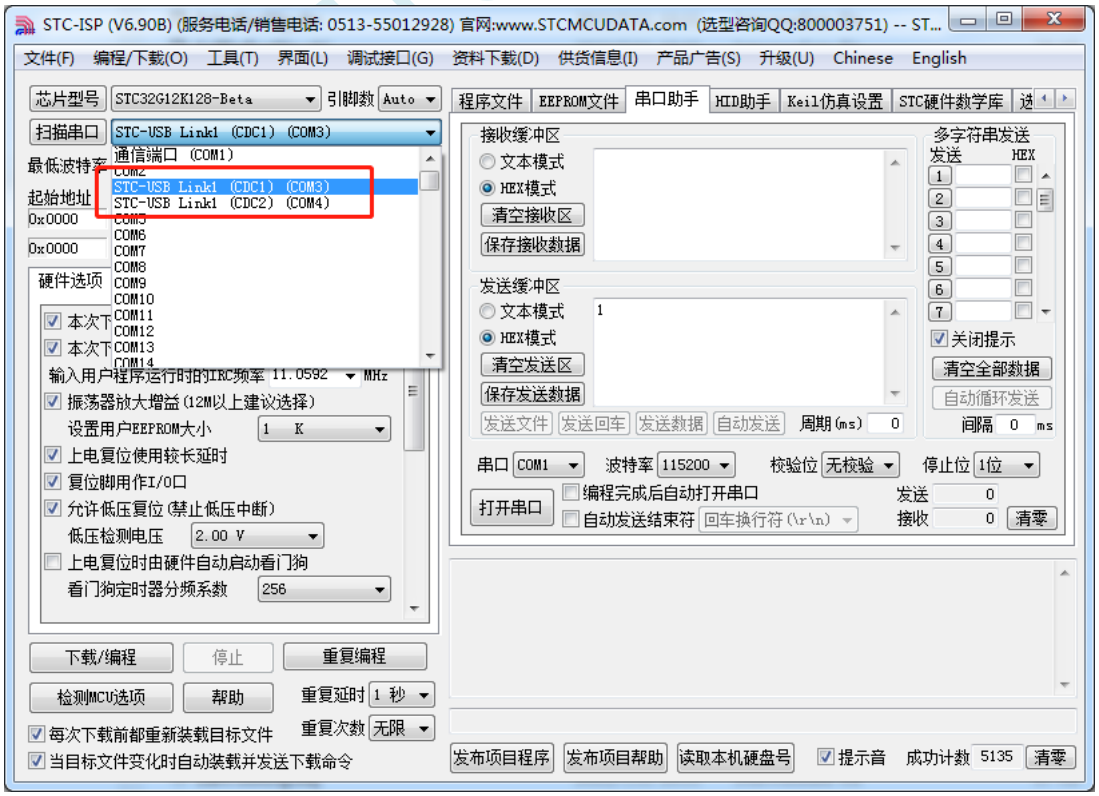
5.12.3 工具正确识别

STC-USB Link1D 工具在出厂时，主控芯片内已烧录了 STC-USB Link1D 的控制程序。正常情况下，工具连接到电脑后，在 STC-ISP 下载软件中会立即识别出“STC-USB Link1 (LNK1)”，如下图所示



正确识别后，即可使用 STC-USB Link1D 进行在线 ISP 下载或者脱机 ISP 下载。

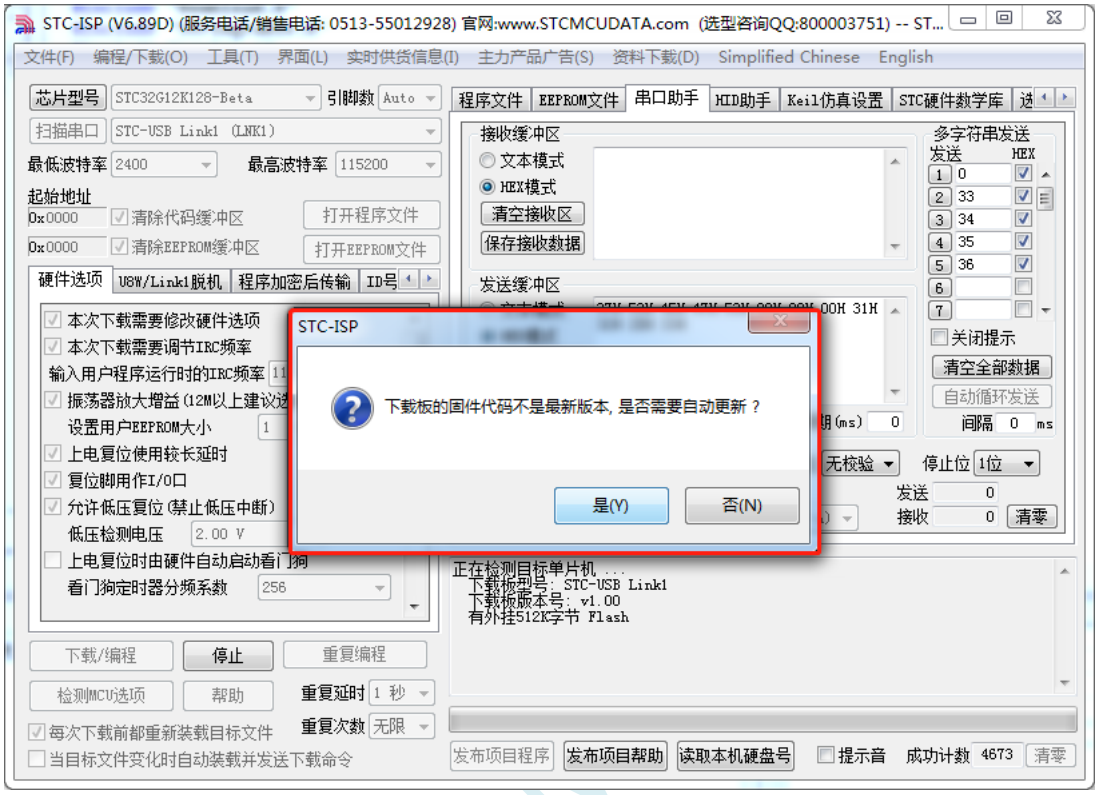
在驱动安装成功后，还会自动识别出两个 STC-CDC 串口，如下图所示：



可以当作通用 USB 转串口工具使用。

5.12.4 工具固件自动升级

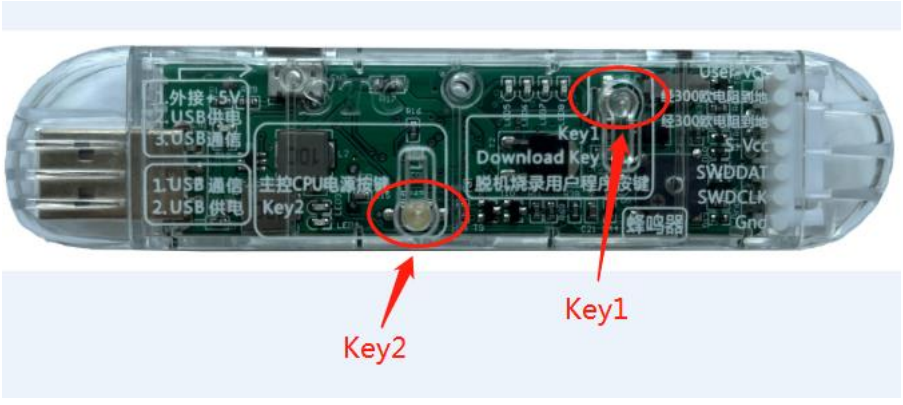
当使用工具进行 ISP 下载时，软件弹出如下画面，表示工具的固件需要升级



点击“是”按钮，工具便会自动开始升级。

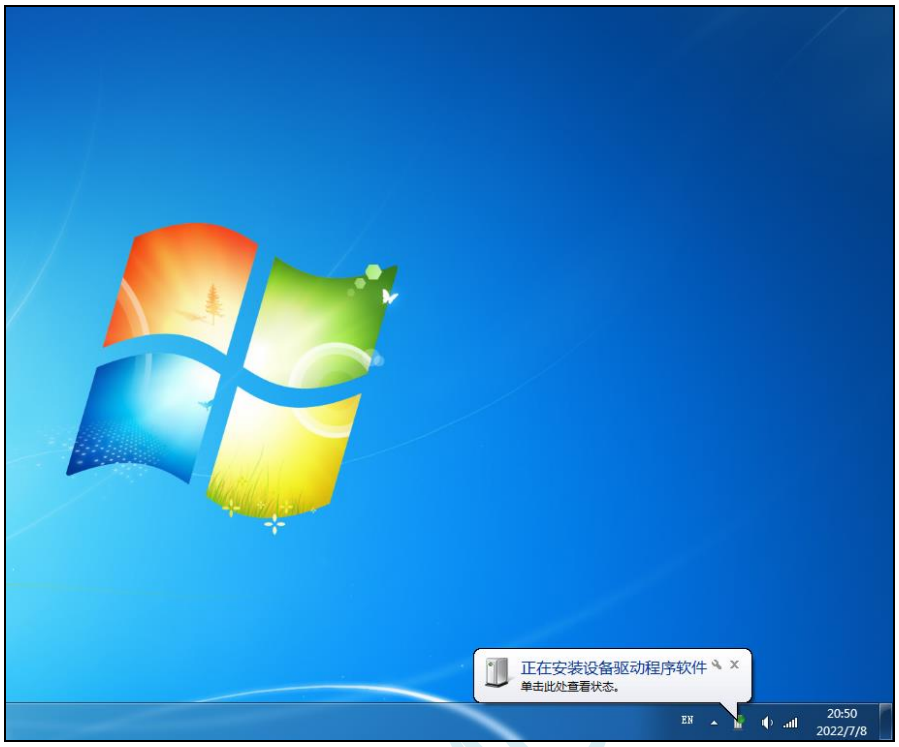
5.12.5 进入更新固件的方法

先使用 USB 线将工具和电脑相连，然后首先按住工具上的 Key1 不要松开，然后按一下 Key2，等待 STC-ISP 下载软件识别出“STC USB Writer (HID1)”后再松开 Key1。

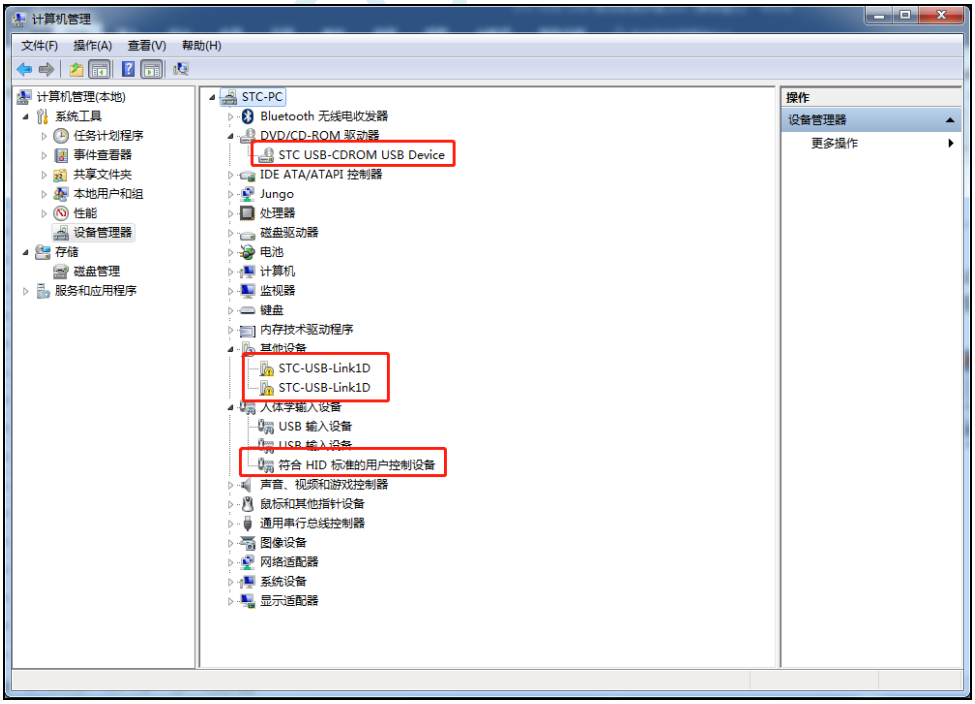


5.12.6 STC-USB Link1D 驱动安装步骤

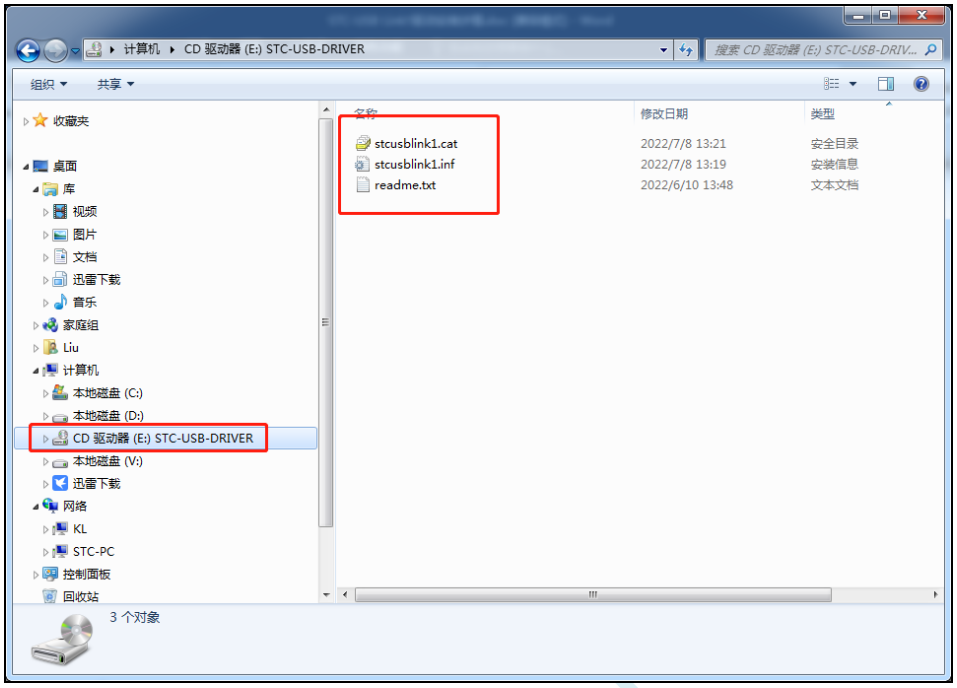
1、将 STC-USB Link1D 工具插入电脑的 USB 口，电脑会显示如下画面



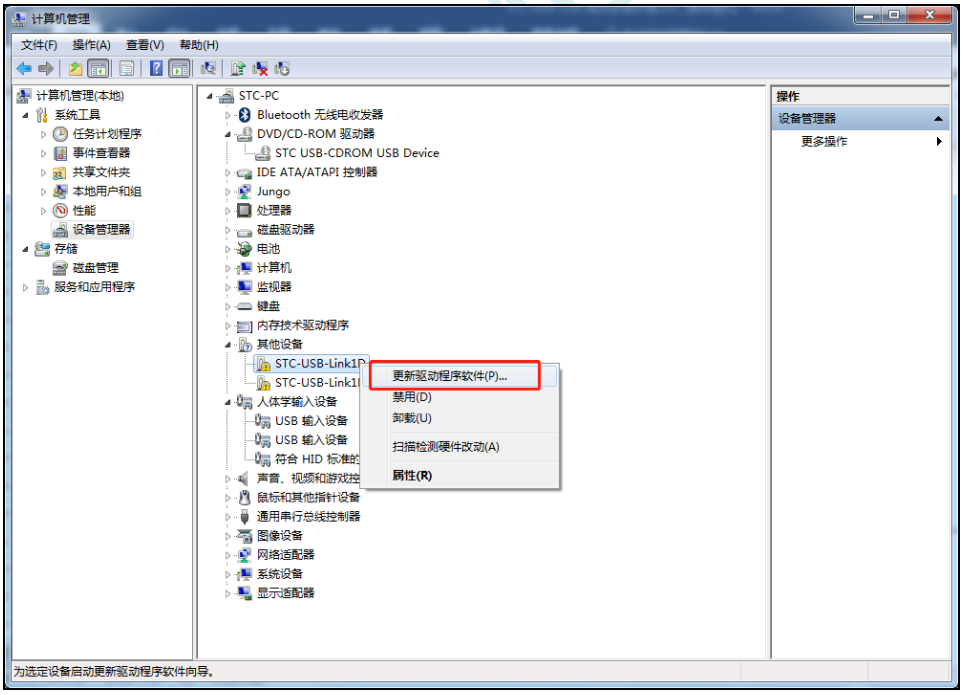
2、驱动自动安装完成后，在电脑的设备管理器中，显示已自动识别 STC-USB Link1D 设备中的 HID 接口和 USB 光驱接口，但两个 CDC 虚拟串口接口会有黄色感叹号，表示虚拟串口的驱动未安装成功，需要手动安装。如下图所示



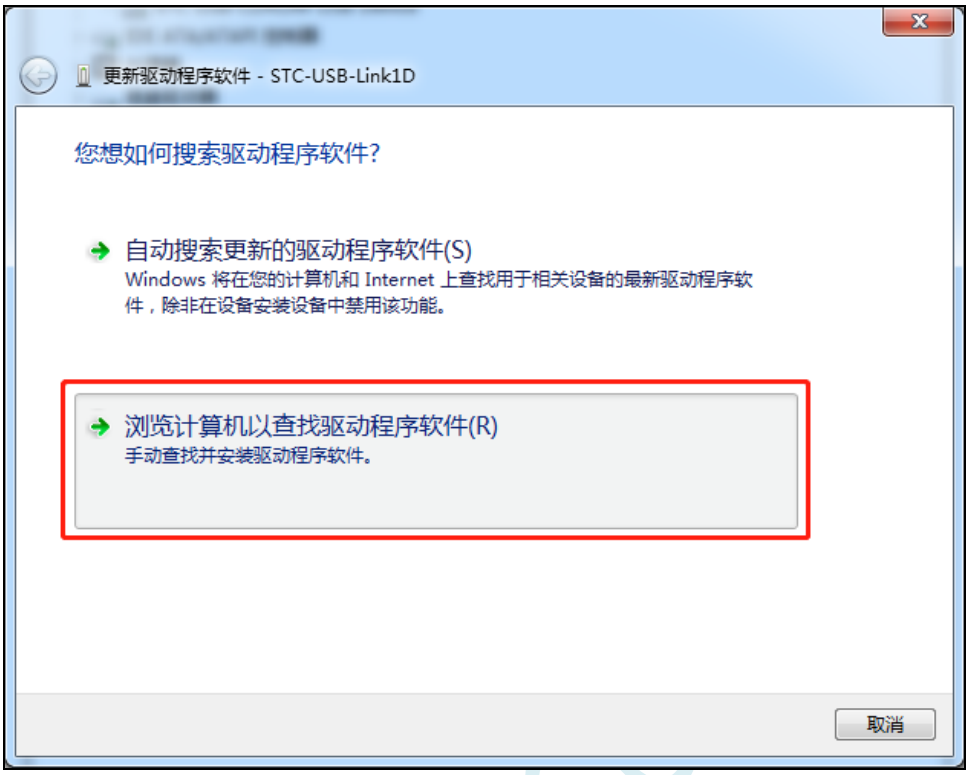
在 Windows 的资源管理器中，打开自动识别的 USB 光驱，里面有就有虚拟串口的驱动。



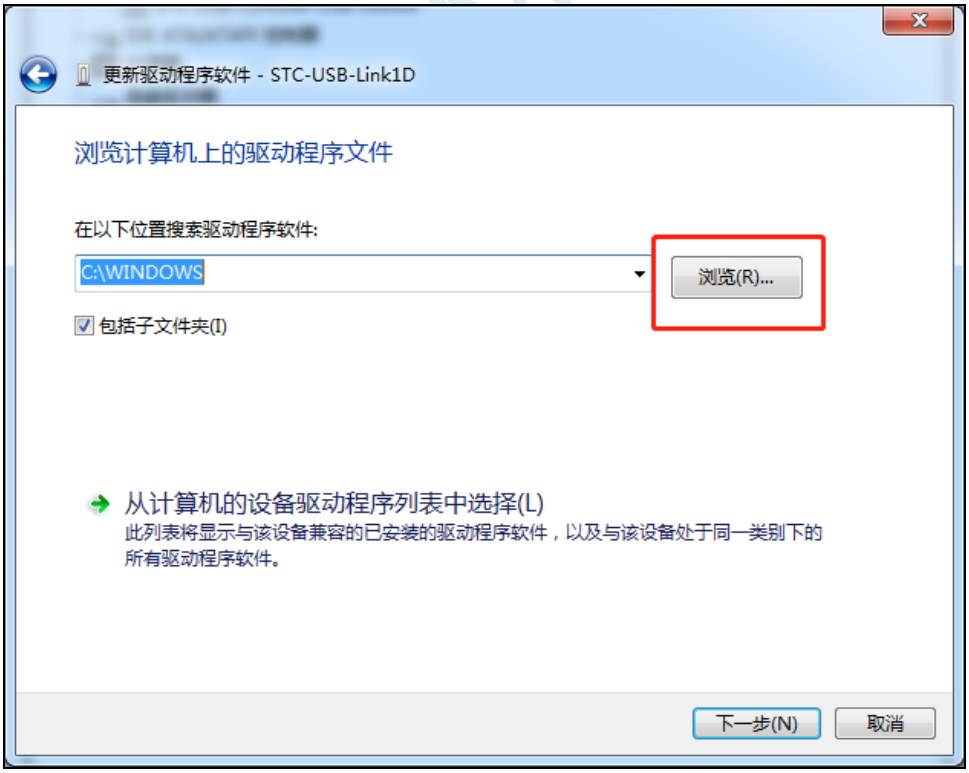
3、手动安装虚拟串口的驱动步骤如下：首先在设备管理器中找到第一个带黄色感叹号的“STC-USB Link1D”，并点击鼠标右键，选中右键菜单中的“更新驱动程序软件(P)...”



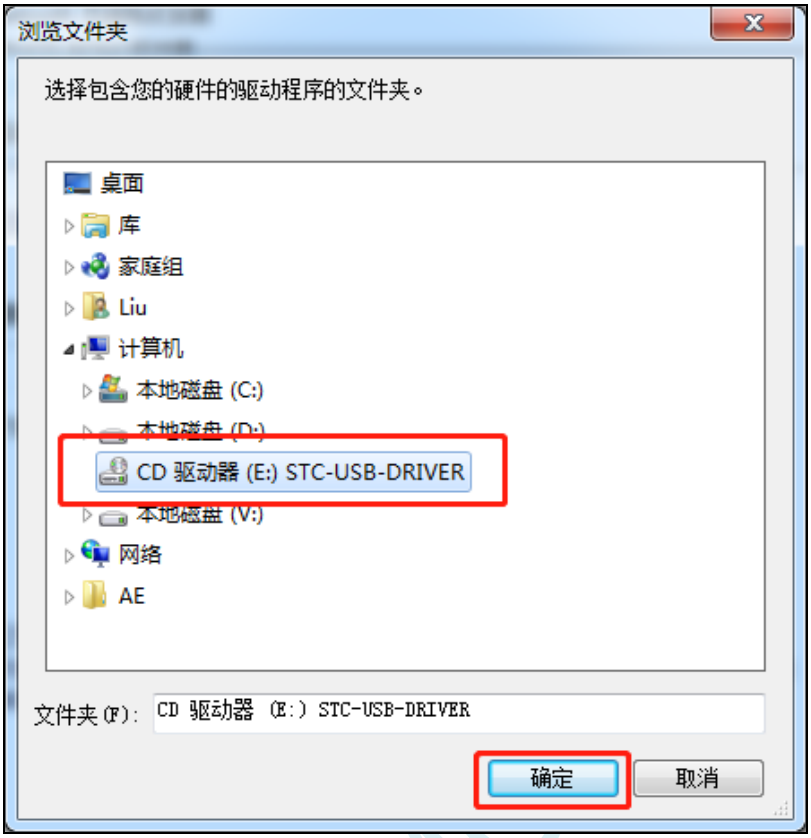
4、在弹出的“更新驱动程序软件”窗口中点击“浏览计算机以查找驱动程序软件”



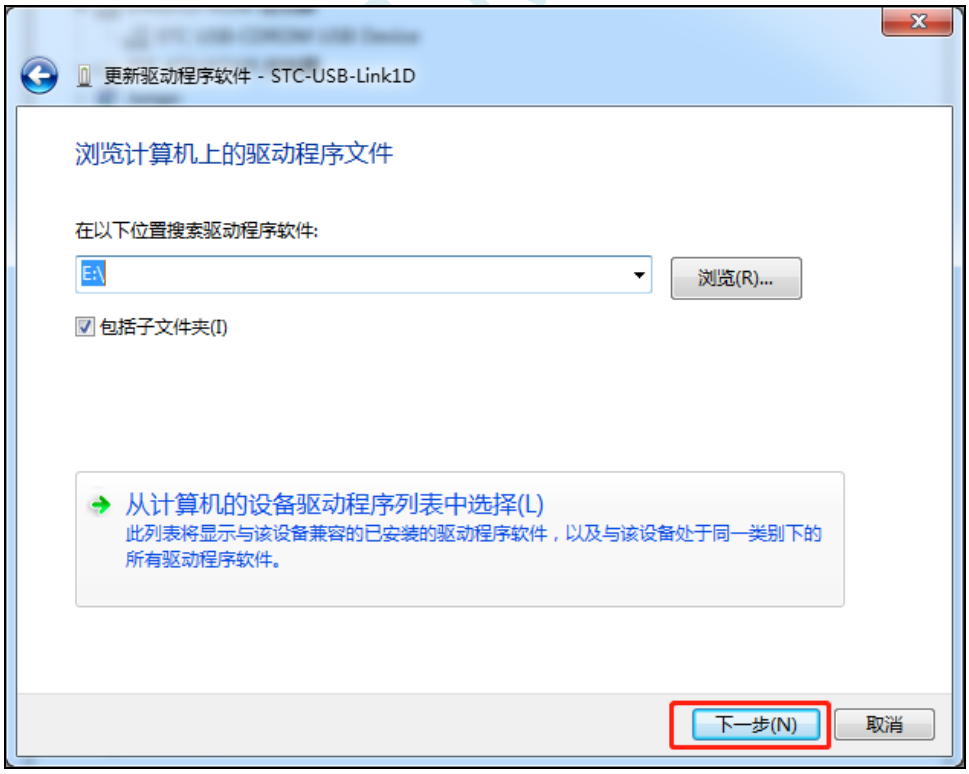
5、在如下画面中点击“浏览”按钮



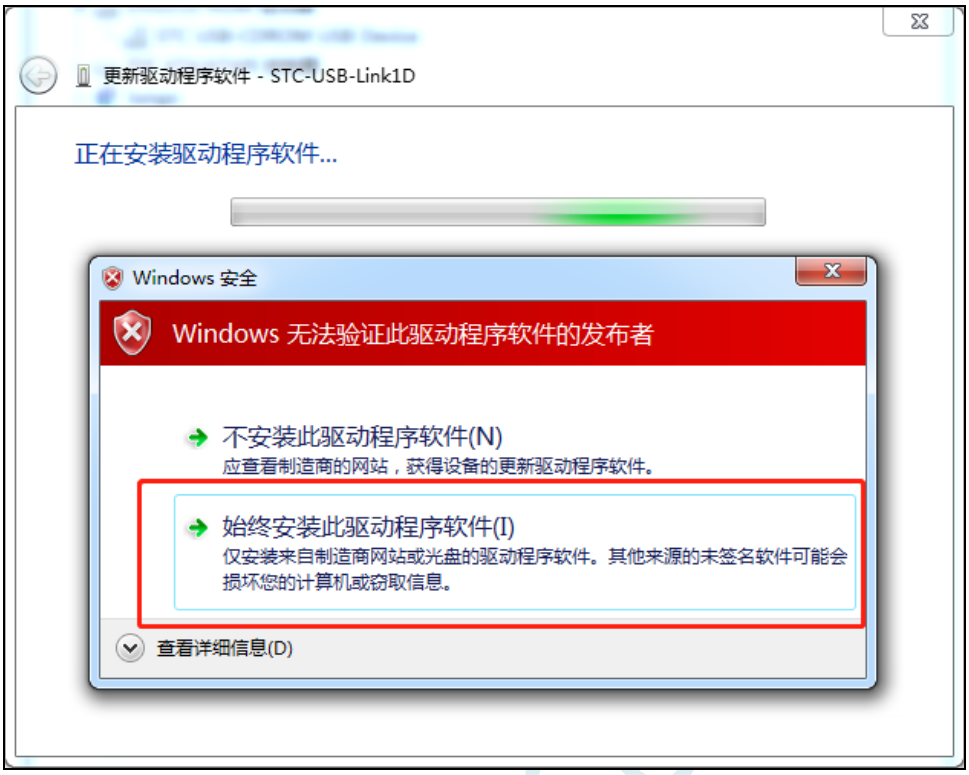
6、在浏览文件夹窗口中，选择“STC-USB-DRIVER”光驱，并确认



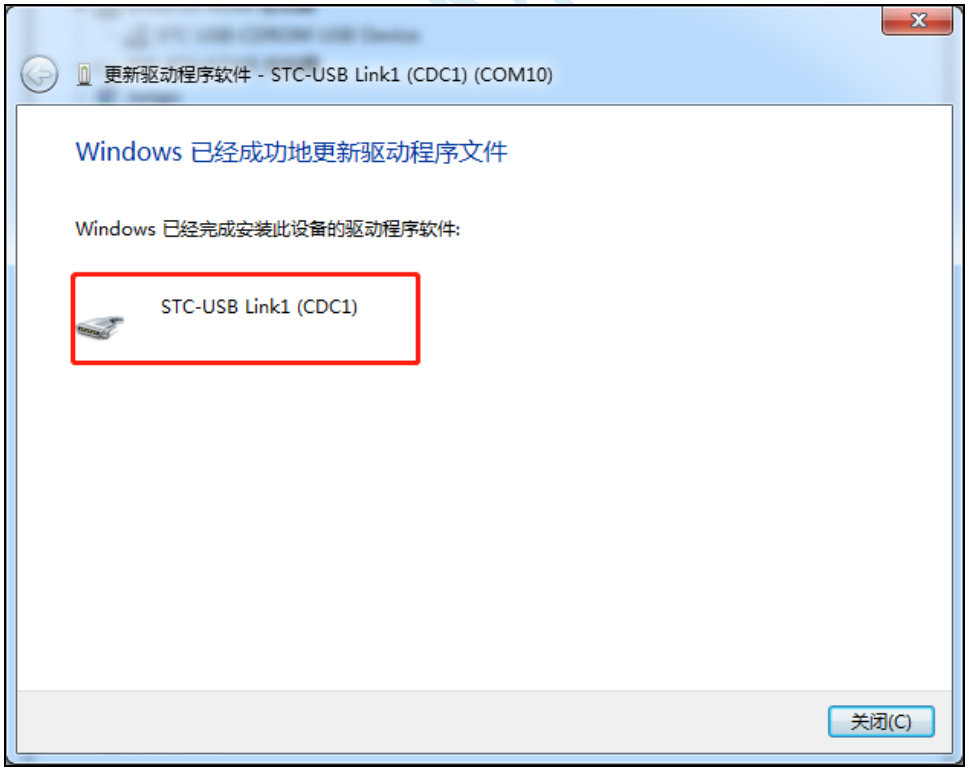
7、如下图，点击“下一步”按钮开始安装驱动



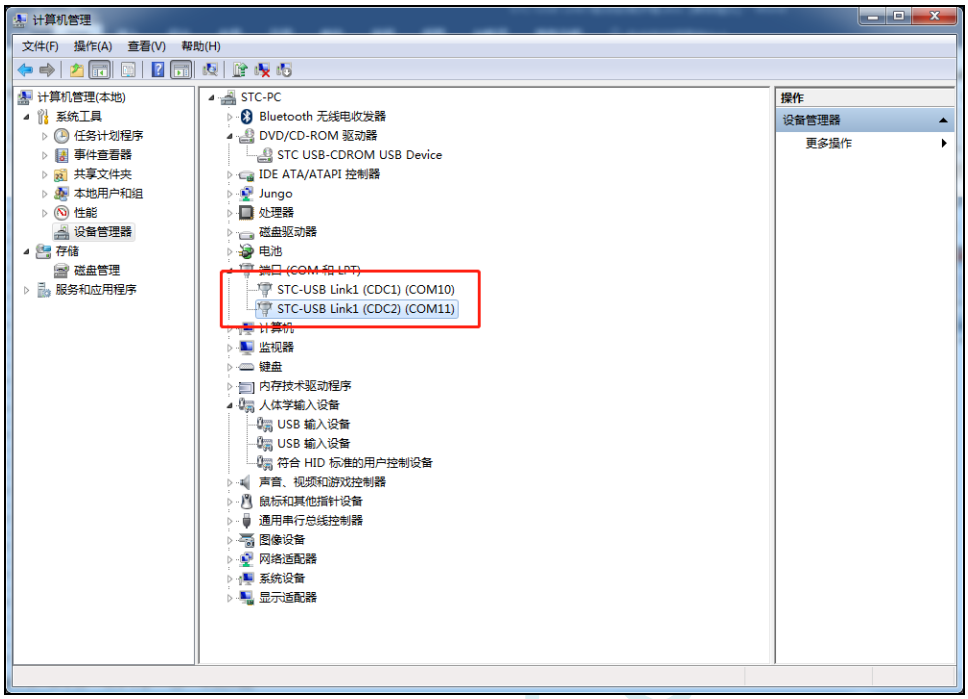
8、安装过程中会弹出“Windows 安全”弹窗，点击“始终安装此驱动程序软件”

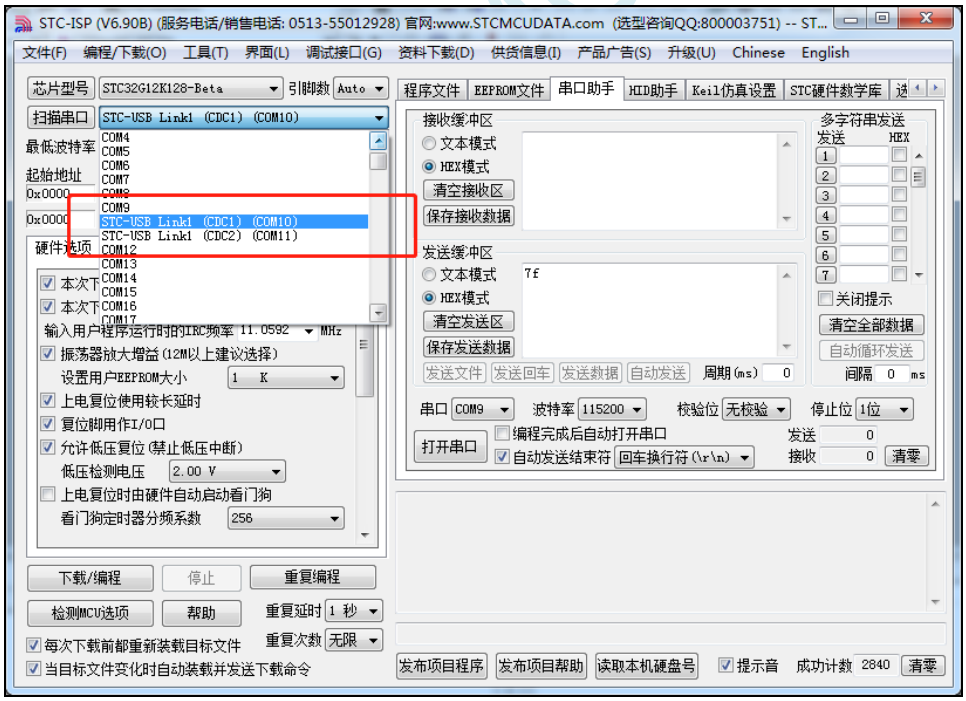


9、驱动程序安装成功后，会显示如下画面



10、第二个 CDC 虚拟串口驱动的安装方法与第一个类似。当两个虚拟串口的驱动都安装完成后，在设备管理器和 STC-ISP 软件中均可找到已安装好驱动的 STC-USB LInk1D 虚拟串口。（STC-ISP 下载软件中可能需要点击“扫描串口”按钮重新扫描才能发现串口）





5.13 ISP 下载相关硬件选项的说明

硬件选项	选项何时生效
☑ 选择使用内部IRC时钟(不选为外部时钟)	需要重新上电才生效
输入用户程序运行时的IRC频率 11.0592 MHz	动态调整，立即生效
☑ 振荡器放大增益(12M以上建议选择)	需要重新上电才生效
☑ 使用快速下载模式	只与本次下载有关
设置用户EEPROM大小 0.5 K	需要重新上电才生效
☐ 下次冷启动时,P3.2/P3.3为0/0才可下载程序	下次下载时有效
☑ 上电复位使用较长延时	需要重新上电才生效
☑ 复位脚用作I/O口	需要重新上电才生效
☑ 允许低压复位(禁止低压中断)	需要重新上电才生效
低压检测电压 2.20 V	需要重新上电才生效
☑ 低压时禁止EEPROM操作	需要重新上电才生效
☐ 上电复位时由硬件自动启动看门狗 看门狗定时器分频系数 256 ☑ 空闲状态时停止看门狗计数	需要重新上电才生效
☑ 下次下载用户程序时擦除用户EEPROM区	下次下载时有效
☐ P2.0脚上电复位后为低电平(不选为高电平)	需要重新上电才生效
☐ 串口1数据线[RxD,TxD]切换到[P3.6,P3.7]	需要重新上电才生效
☐ TxD脚是否直通输出RxD脚的输入电平	需要重新上电才生效
☐ P3.7是否为强推挽输出	需要重新上电才生效
☐ 芯片复位后是否将PWM相关的端口设置为开漏模	需要重新上电才生效
☐ 在程序区的结束处添加重要测试参数	每次下载时一并写入

需要重新上电才生效：选项修改后，目标芯片需要断电一次（停电），重新再上电，新的设置才生效

动态调整，立即生效：本次 ISP 下载有效

只与本次下载有关：此选项只与本次 ISP 下载有关，不影响下一次下载

下次下载时有效：选项修改后，下次下载时才生效，修改对本次 ISP 下载无效

每次下载时一并写入：选择此选项后，在本次下载时将附加的数据一并写入，与下次下载无关

5.14 用户程序复位到系统区进行 USB 模式 ISP 下载的方法（不停电）

当项目处于开发阶段时，需要反复的下载用户代码到目标芯片中进行代码验证，使用 USB 模式对 STC 的单片机进行正常的 ISP 下载，需要先将 P3.2 口短路到 GND，然后对目标芯片进行重新上电，从而会使得项目在开发阶段烧录步骤比较繁琐。为此 STC 单片机增加了一个特殊功能寄存器 IAP_CONTR，当用户向此寄存器写入 0x60，即可实现软件复位到系统区，进而实现不停电就可进行 ISP 下载。

注：当用户程序软复位到系统区时，若 P3.0/D-和 P3.1/D+已经和电脑的 USB 口相连，则系统代码会自动进入 USB 下载模式等待 ISP 下载，此时不需要 P3.2 连接到地

下面介绍如下两种方法：

1、使用 P3.2 口的按键（非 USB 项目）

这里使用 P3.2 口的按键触发软复位和“P3.2 口短路到 GND，然后对目标芯片进行重新上电”的方法不一样。用户程序的主循环中，判断 P3.2 口电平状态，当检测到 P3.2 口电平为 0 时，触发软件复位到系统区即可进行 USB ISP 下载。P3.2 口的按键在释放状态时，用户程序从 P3.2 口读取的电平为 1，当需要复位到 ISP 进行 USB 下载时，只需手动按一下 P3.2 即可。

程序中判断 P3.2 电平的范例程序如下：

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

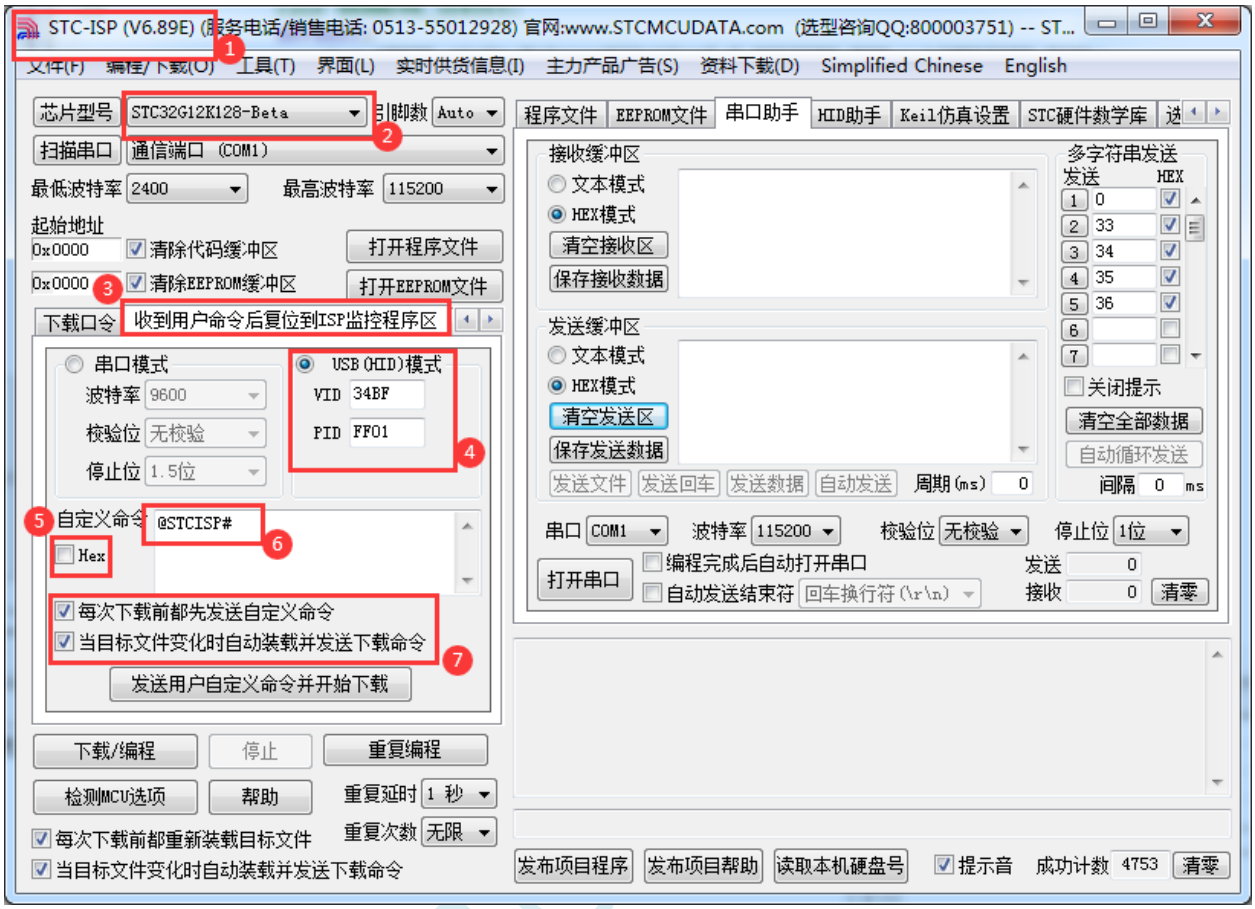
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P32 = 1;

    while (1)
    {
        if (!P32) IAP_CONTR = 0x60;     //当检测到 P3.2 的电平为低时
                                        //软件复位到系统区

        ...                             //用户代码
    }
}
```

2、使用 STC-ISP 下载软件发送的用户下载命令（USB 项目）



1、下载最新版本的 STC-ISP 下载软件

2、选择正确的单片机型号

3、打开“收到用户命令后复位到 ISP 监控程序区”选项页

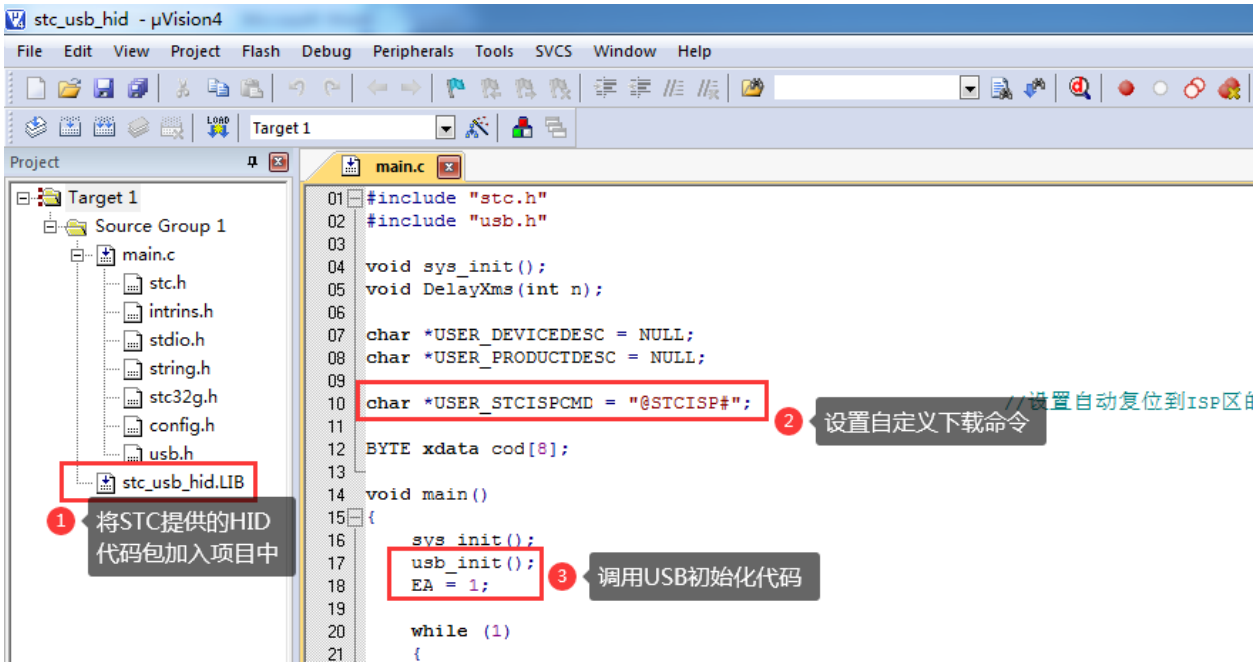
4、选择“USB(HID)模式”，并设置 USB 设备的 VID 和 PID，STC 提供的范例中的 VID 为“34BF”，PID 为“FF01”

5、选择 HEX 模式或者文本模式

6、设置自定义下载命令，需要和代码中的自定义命令相一致

7、选择上这两项，当目标代码重新编译后，STC-ISP 下载软件便会自动发送复位命令，并自动开始 USB 模式的 ISP 下载

注意：若需要使用此模式，则必须将 STC 提供的“stc_usb_hid.lib”代码库添加到项目中，并按照下图所示的方式设置自定义下载命令。

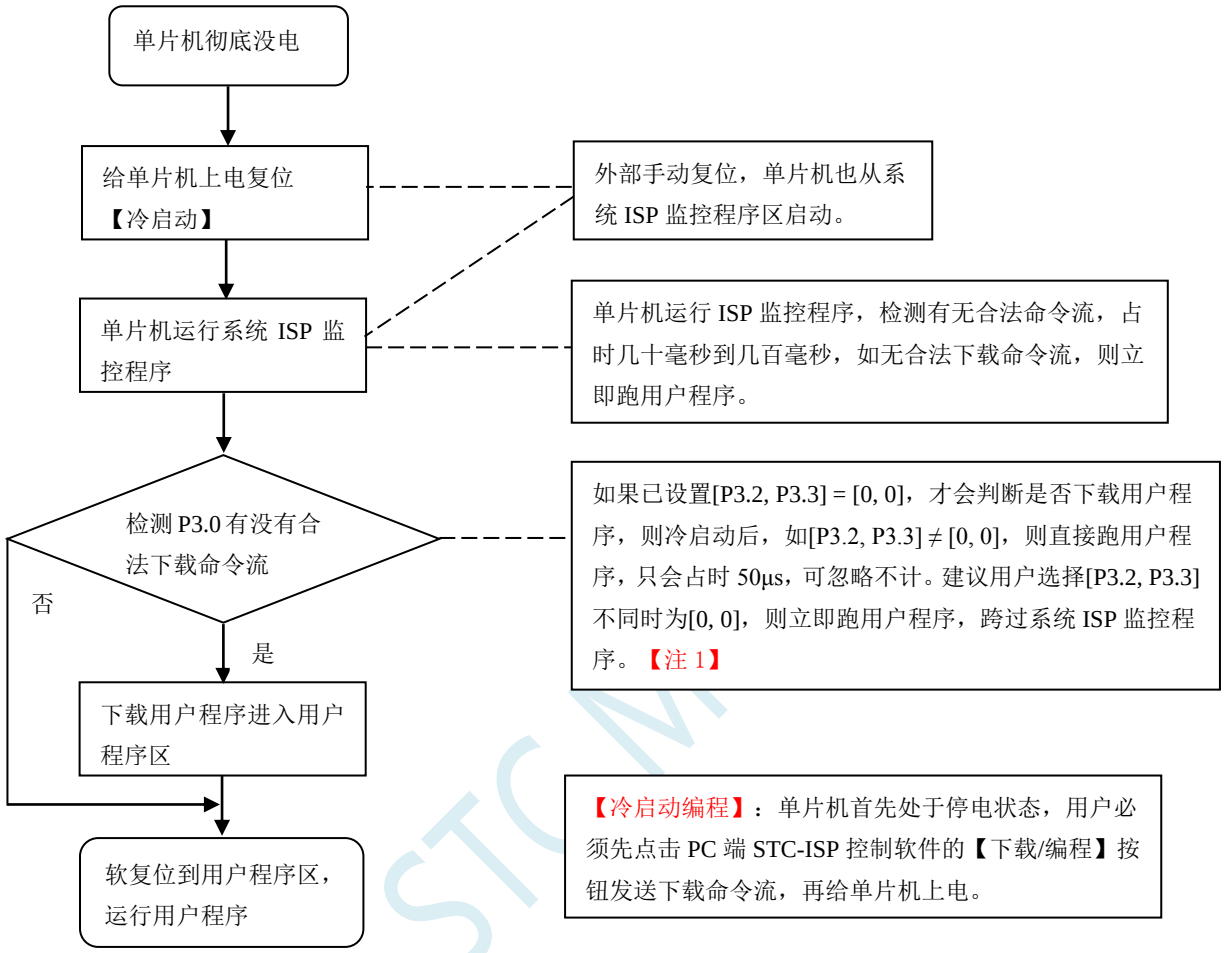


详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“76-通过 USB HID 协议打印数据信息-可用于调试”

STC MCU

5.15 ISP 下载流程及典型应用线路图

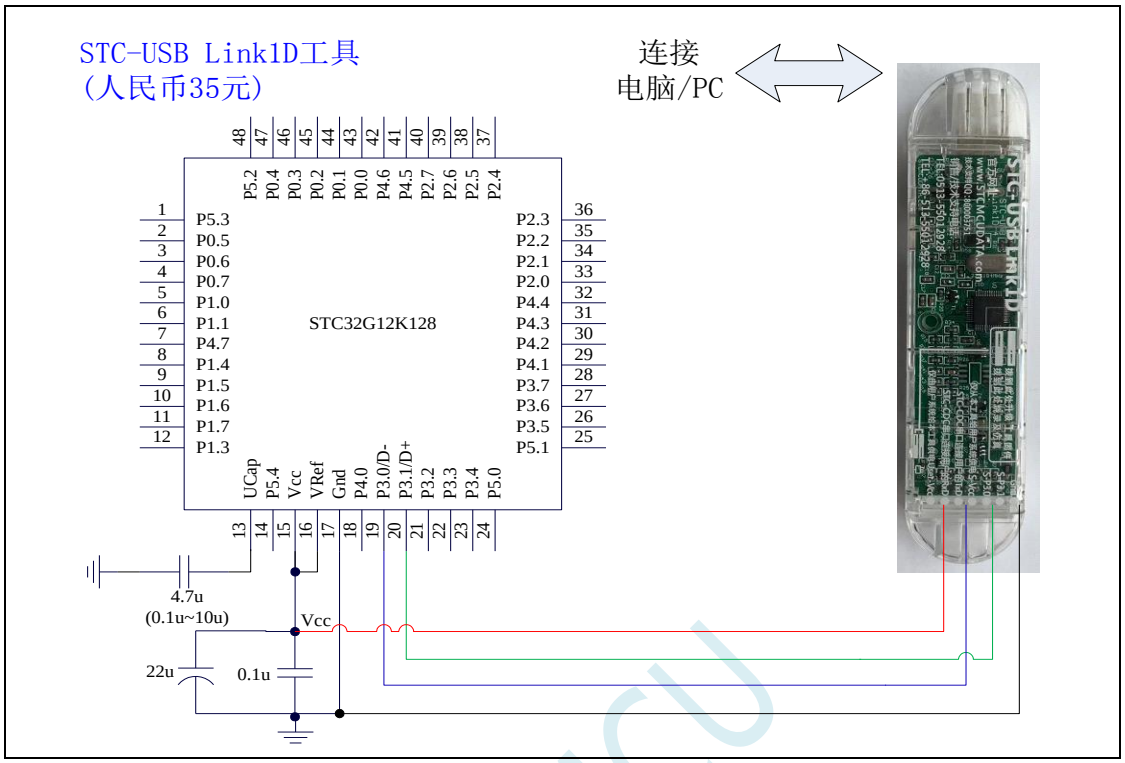
5.15.1 ISP 下载流程图



注意：因 [P3.0, P3.1] 作下载/仿真用(下载/仿真接口仅可用 [P3.0, P3.1])，故建议用户将串口 1 放在 P3.6/P3.7 或 P1.6/P1.7 ，若用户不想切换，坚持使用 P3.0/P3.1 工作或作为串口 1 进行通信，则务必在下载程序时，在软件上勾选“下次冷启动时，P3.2/P3.3 为 0/0 时才可以下载程序”。【注 1】

【注 1】：STC15，STC8 系列及以后新出的芯片的烧录保护引脚为 P3.2/P3.3，之前早期芯片的烧录保护引脚为 P1.0/P1.1。

5.15.2 使用 STC-USB Link1D 工具下载，支持在线和脱机下载



ISP 下载步骤：

1、 按照如图所示的连接方式将 STC-USB Link1D 和目标芯片连接

2、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

3、 开始 ISP 下载（注意：若是使用 STC-USB Link1D 给目标系统供电，目标系统的总电流不能大于 200mA，否则会导致下载失败。）

项目开发温馨提示：一般 USB 直接进行 ISP 下载是提供给您的客户升级代码时使用的，而项目开发阶段应该使用（强烈建议）我公司提供的 STC USB-Link1D 工具。STC USB-Link1D 工具给项目开发可提供如下便利：

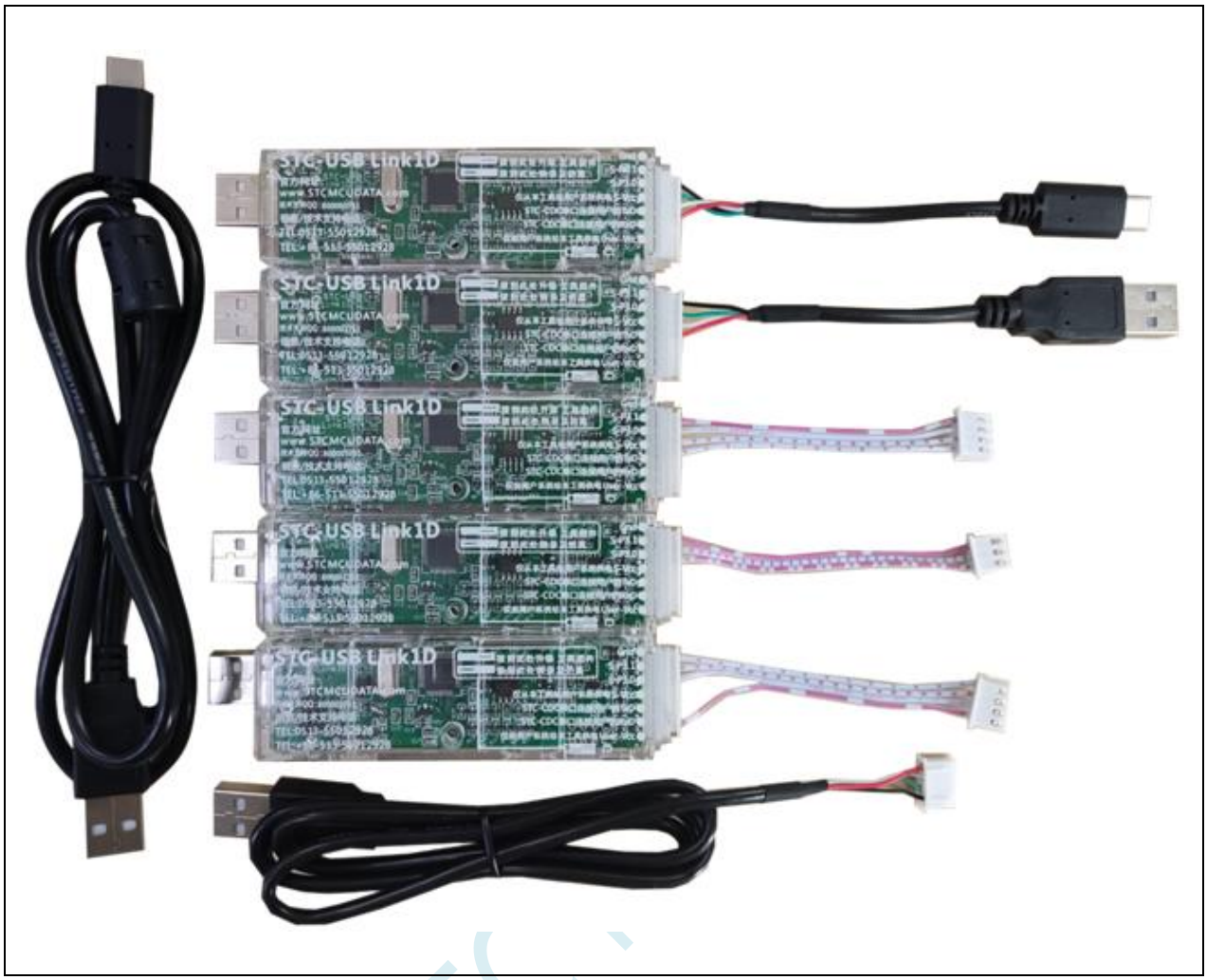
1、ISP 下载时，工具能够自动停电和上电，可免去手动给目标芯片上电的麻烦

2、工具能够根据选择的目标单片机智能的提供 3.3V 或者 5V 的 VCC 电源

3、可直接使用工具对目标芯片进行串口模式仿真

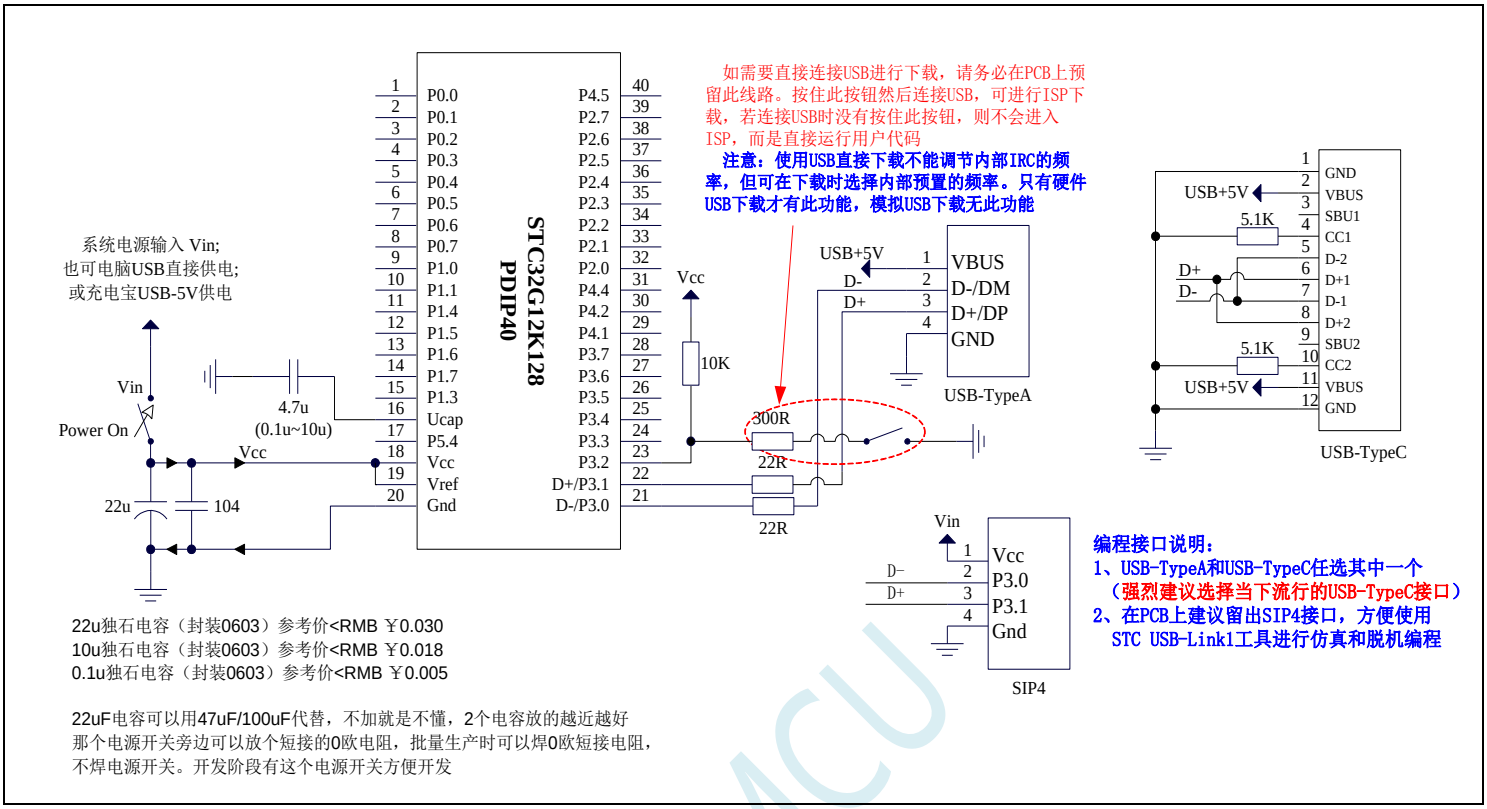
4、在不进行 ISP 下载时，下载口就是一个 USB-CDC 串口 1，可协助工程师调试程序

5、另外工具还额外送一个独立的 USB-CDC 串口 2，当使用 USB-CDC 串口 1 进行仿真的同时还可以使用 USB-CDC 串口 2 调试程序中的串口模块。所以，对于一个专业的企业级公司，应给您的软件工程师人手一个 STC USB-Link1D 工具，从而极大提高项目开发进度。



上面 **RMB35** 是配上面全部的线，是亏本补助大家的

5.15.3 硬件 USB 直接 ISP 下载（5V 系统）



USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电，等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）

下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。

项目开发温馨提示：一般 USB 直接进行 ISP 下载是提供给您的客户升级代码时使用的，而项目开发阶段应该使用（强烈建议）我公司提供的 STC USB-Link1D 工具。STC USB-Link1D 工具给项目开发可提供如下便利：

1、ISP 下载时，工具能够自动停电和上电，可免去手动给目标芯片上电的麻烦

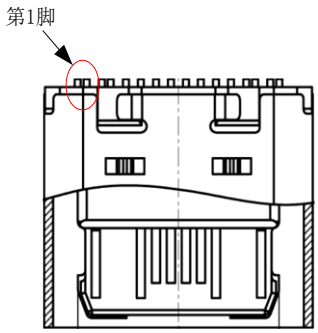
2、工具能够根据选择的目标单片机智能的提供 3.3V 或者 5V 的 VCC 电源

3、可直接使用工具对目标芯片进行串口模式仿真

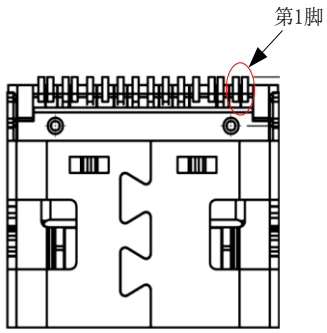
4、在不进行 ISP 下载时，下载口就是一个 USB-CDC 串口 1，可协助工程师调试程序

5、另外工具还额外送一个独立的 USB-CDC 串口 2，当使用 USB-CDC 串口 1 进行仿真的同时还可以使用 USB-CDC 串口 2 调试程序中的串口模块。所以，对于一个专业的企业级公司，应给您的软件工程师人手一个 STC USB-Link1D 工具，从而极大提高项目开发进度。

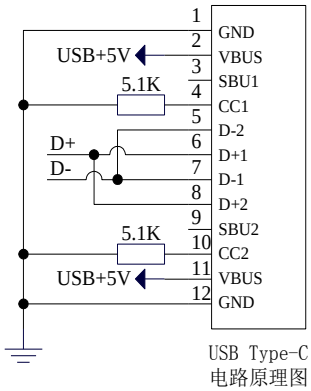
当用户使用硬件 USB 对 STC32G12K128 系列进行 ISP 下载时不能调节内部 IRC 的频率，但用户可以选择芯片出厂时内部预置的 16 个频率（分别是 5.5296M、6M、11.0592M、12M、18.432M、20M、22.1184M、24M、27M、30M、33.1776M、35M、36.864M、40M、44.2368M 和 48M，不同的系列可能不一样，具体以下载软件的频率列表为准）。下载时用户只能从频率下拉列表中进行选择其中之一，而不能手动输入其他频率。（使用串口下载则可用输入 4M~48M 之间的任意频率）。



USB Type-C
实物图(正面)



USB Type-C
实物图(反面)

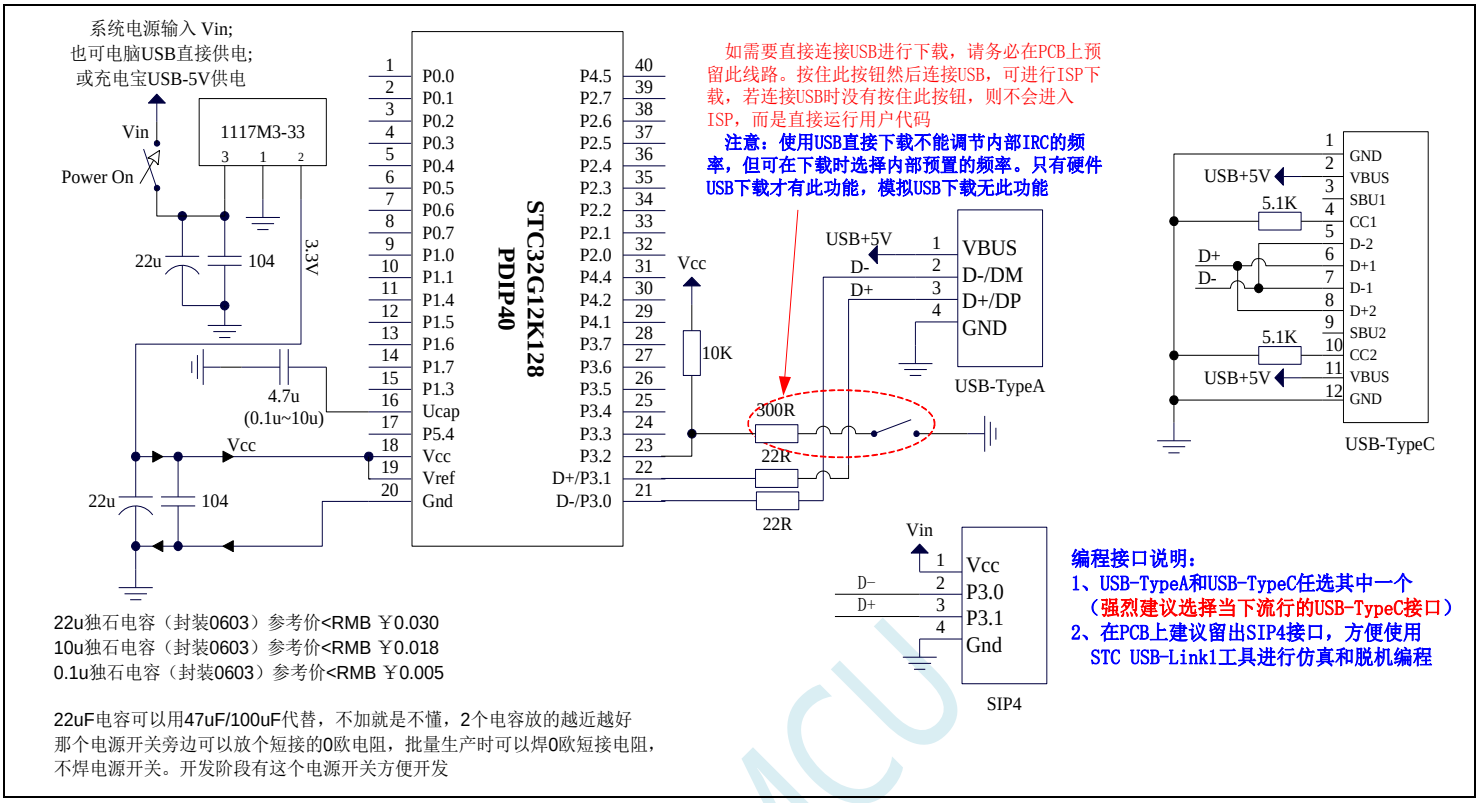


USB Type-C
电路原理图

	A1	B12	A4	B9	A8	A5	B7	A6	A7	B6	B8	B5	B4	A9	B1	A12
	GND	GND	VBUS	VBUS	SBU1	CC1	D-2	D+1	D-1	D+2	SBU2	CC2	VBUS	VBUS	GND	GND
Type-C 16PIN	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
Type-C 12PIN	1		2		3	4	5	6	7	8	9	10	11		12	

STC MCU

5.15.4 硬件 USB 直接 ISP 下载（3.3V 系统）



USB-ISP 下载程序步骤：

1、按下板子上的 P3.2/INT0 按键，就是 P3.2 接地

2、给目标芯片重新上电，不管之前是否已通电。

===电子开关是按下停电后再松开就是上电，等待 STC-ISP 下载软件中自动识别出“STC USB Writer (HID1)”，识别出来后，就与 P3.2 状态无关了，这时可以松开 P3.2 按键

===传统的机械自锁紧开关是按上来停电，按下去是上电

3、点击下载软件中的“下载/编程”按钮（注意：USB 下载与串口下载的操作顺序不同）下载成功 ！

===另外从用户区软复位到系统区也是等待 USB 下载。

项目开发温馨提示：一般 USB 直接进行 ISP 下载是提供给您的客户升级代码时使用的，而项目开发阶段应该使用（强烈建议）我公司提供的 STC USB-Link1D 工具。STC USB-Link1D 工具给项目开发可提供如下便利：

1、ISP 下载时，工具能够自动停电和上电，可免去手动给目标芯片上电的麻烦

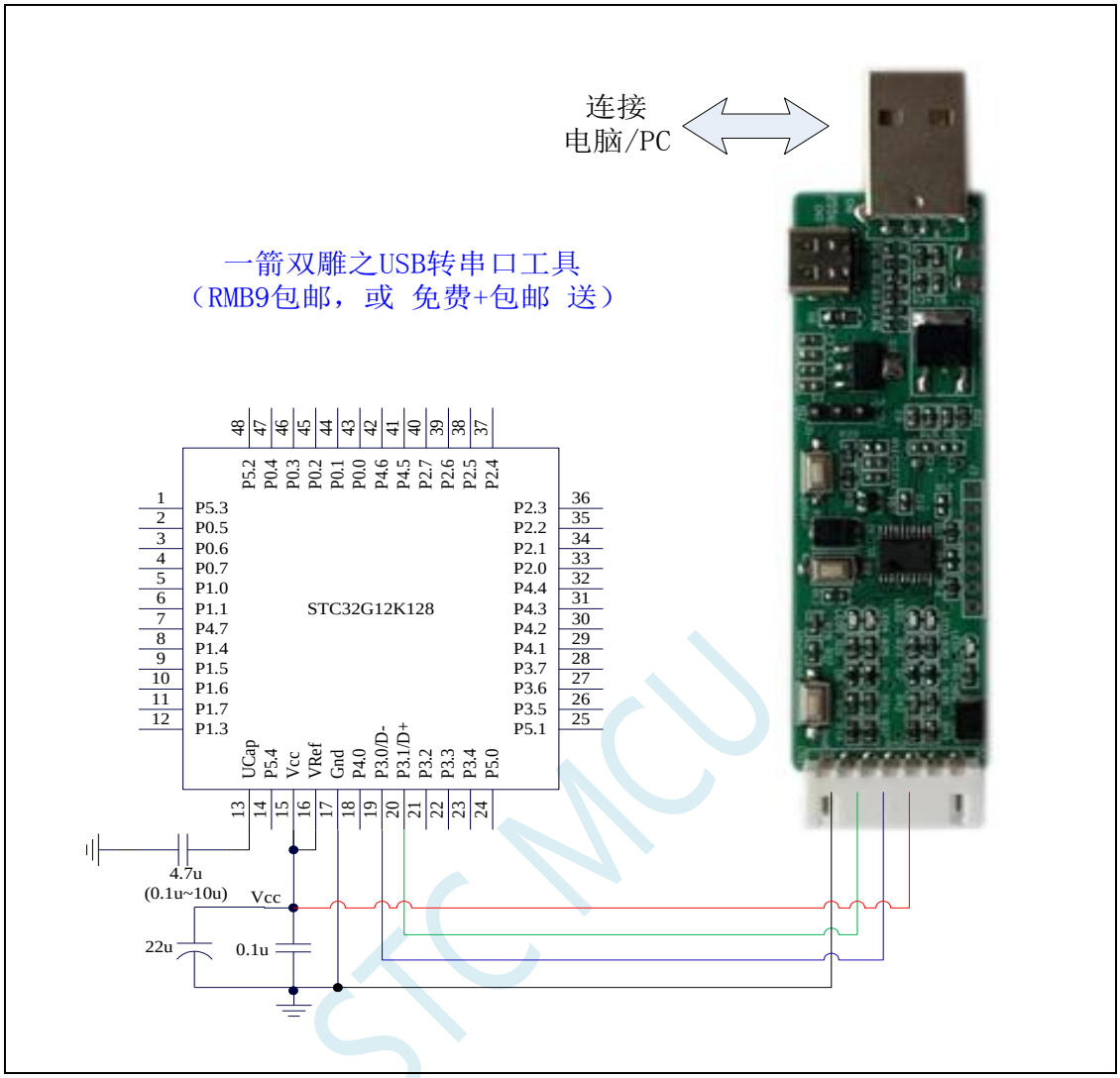
2、工具能够根据选择的目标单片机智能的提供 3.3V 或者 5V 的 VCC 电源

3、可直接使用工具对目标芯片进行串口模式仿真

4、在不进行 ISP 下载时，下载口就是一个 USB-CDC 串口 1，可协助工程师调试程序

5、另外工具还额外送一个独立的 USB-CDC 串口 2，当使用 USB-CDC 串口 1 进行仿真的同时还可以使用 USB-CDC 串口 2 调试程序中的串口模块。所以，对于一个专业的企业级公司，应给您的软件工程师人手一个 STC USB-Link1D 工具，从而极大提高项目开发进度。

5.15.5 使用一箭双雕之 USB 转串口工具下载



ISP 下载步骤：

1、 按照如图所示的连接方式将 USB 转串口工具和目标芯片连接

2、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

3、 开始 ISP 下载

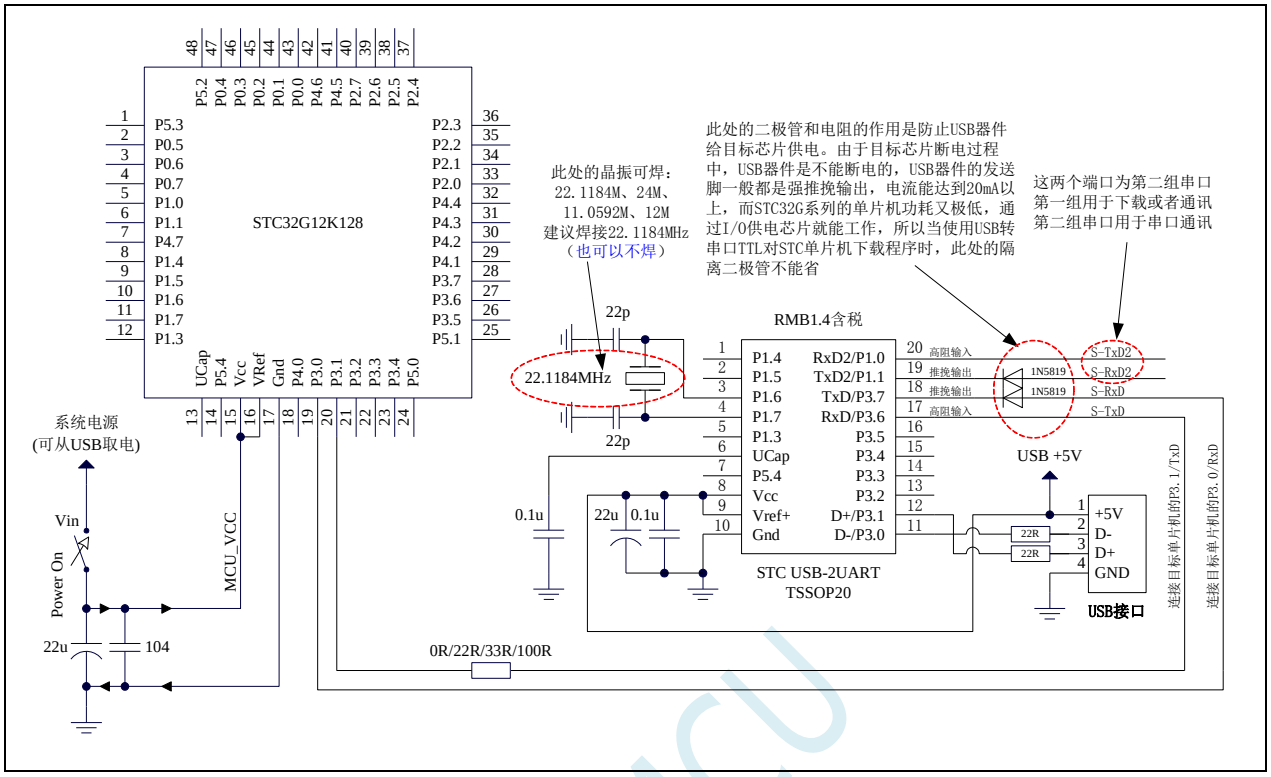
注意：目前有发现使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，由于 USB 线太细，在 USB 线上的压降过大，导致 ISP 下载时供电不足，所以请在使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，务必使用 USB 加强线。





一箭双雕之USB转串口工具
（人民币9元包邮销售，只含一条SIP7-SIP4的线，亏本补助大家）

5.15.6 使用 USB 转双串口/TTL 下载（有外部晶振）



ISP 下载步骤：

1、 给目标芯片停电，注意不能给“STC USB-2UART”芯片停电

2、 由于“STC USB-2UART”芯片的发送脚是强推挽输出，必须在目标芯片的 P3.0 口和“STC USB-2UART”的发送脚之间串接一个二极管，否则目标芯片无法完全断电，达不到给目标芯片停电的目标。

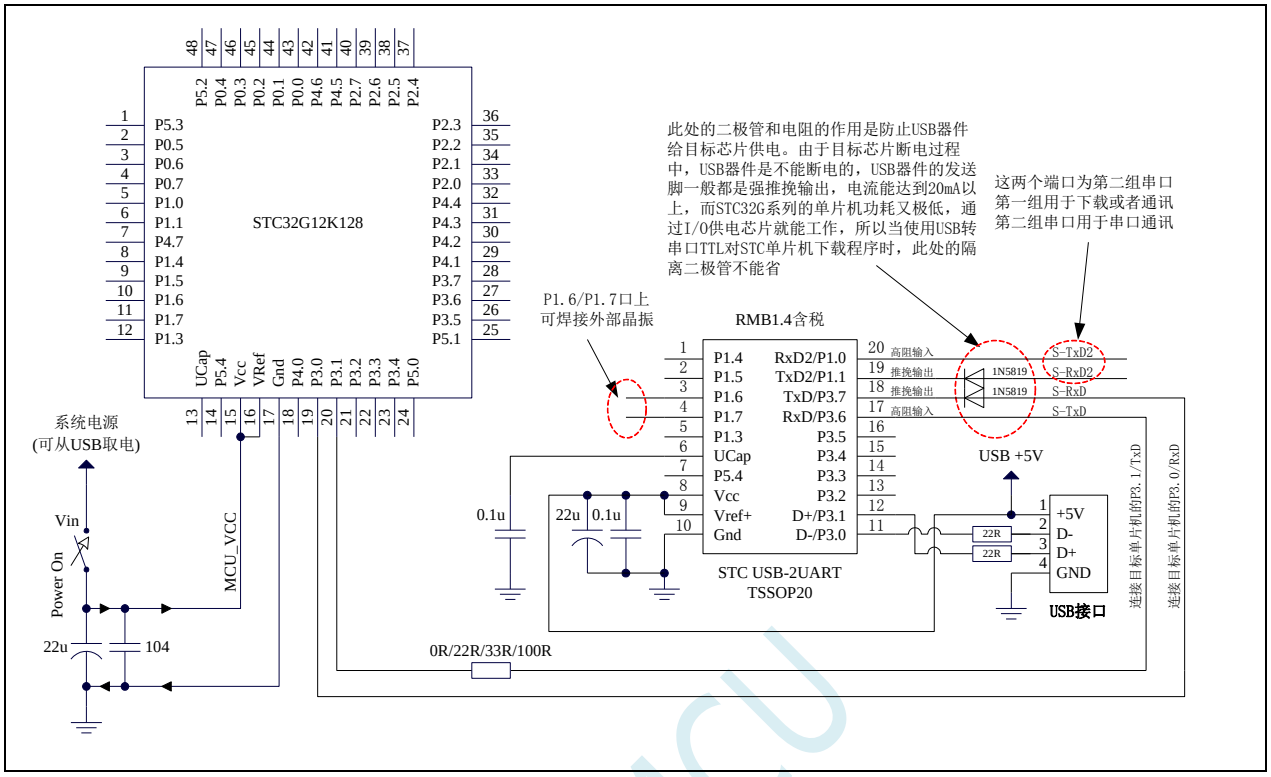
3、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

4、 给目标芯片上电

5、 开始 ISP 下载

注意：目前有发现使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，由于 USB 线太细，在 USB 线上的压降过大，导致 ISP 下载时供电不足，所以请在使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，务必使用 USB 加强线。

5.15.7 使用 USB 转双串口/TTL 下载（无外部晶振）



ISP 下载步骤：

1、 给目标芯片停电，注意不能给“STC USB-2UART”芯片停电

2、 由于“STC USB-2UART”芯片的发送脚是强推挽输出，必须在目标芯片的 P3.0 口和“STC USB-2UART”的发送脚之间串接一个二极管，否则目标芯片无法完全断电，达不到给目标芯片停电的目标。

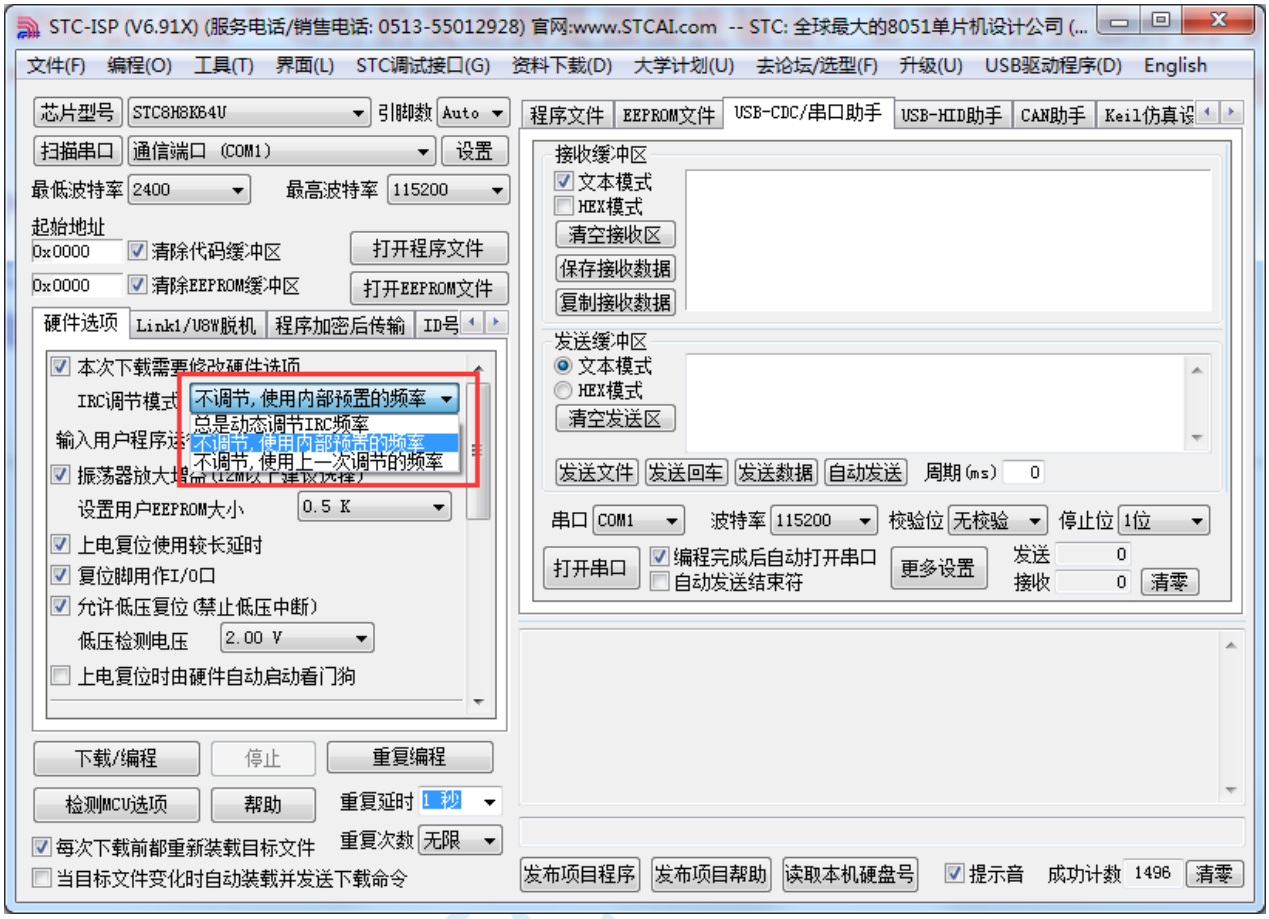
3、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

4、 给目标芯片上电

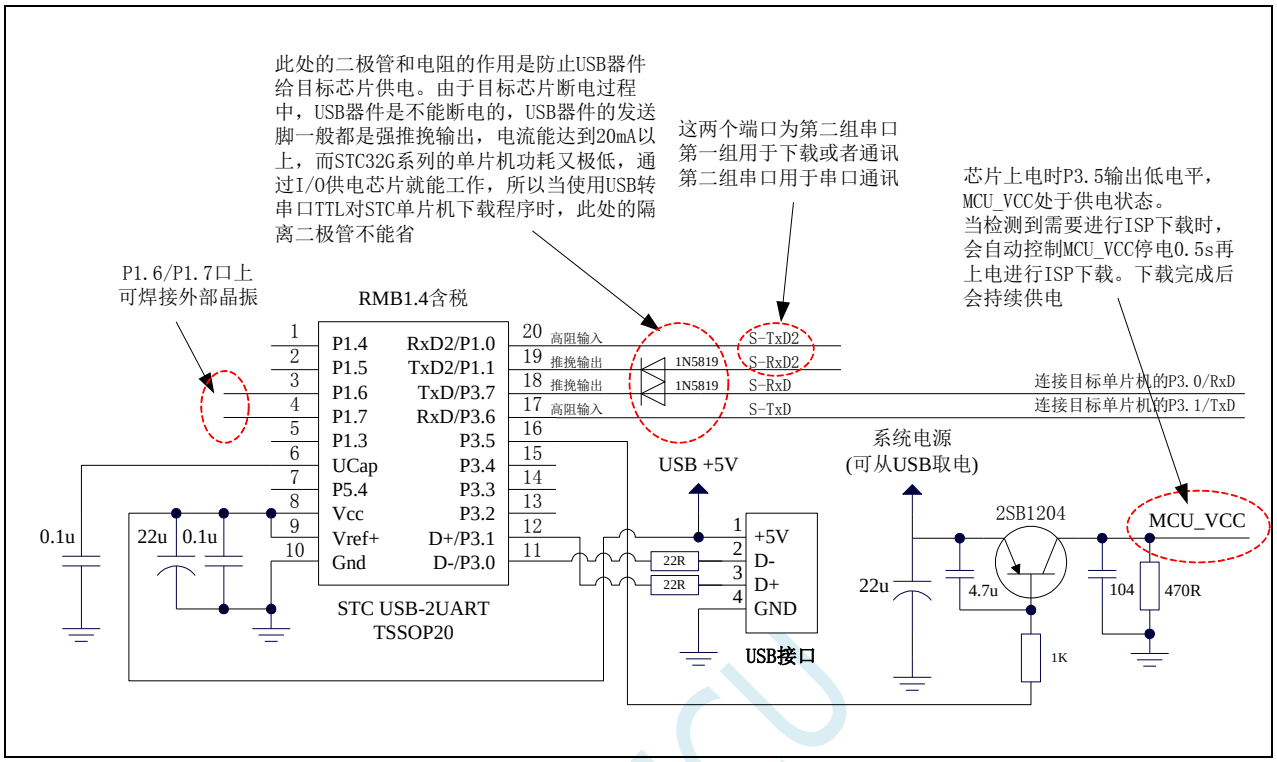
5、 开始 ISP 下载

注意：目前有发现使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，由于 USB 线太细，在 USB 线上的压降过大，导致 ISP 下载时供电不足，所以请在使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，务必使用 USB 加强线。

注意：如果使用无外部晶振的 USB 转双串口/TTL 下载时，强烈建议 ISP 下载选项“选择 IRC 调节模式”选择“不调节，使用内部预置的频率”选项，这样可以避免调节频率时将无外部晶振的 USB 转双串口/TTL 工具本身的频率误差代入目标芯片。如下图：

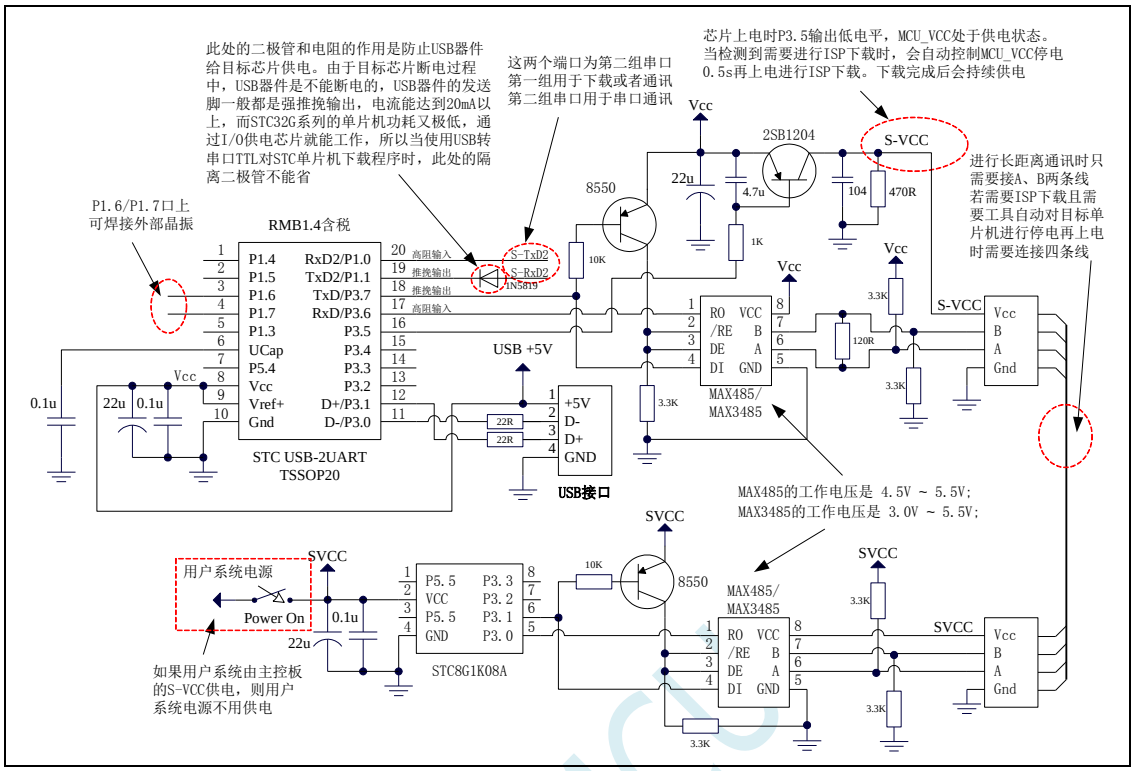


5.15.8 使用 USB 转双串口/TTL 下载（自动停电/上电）

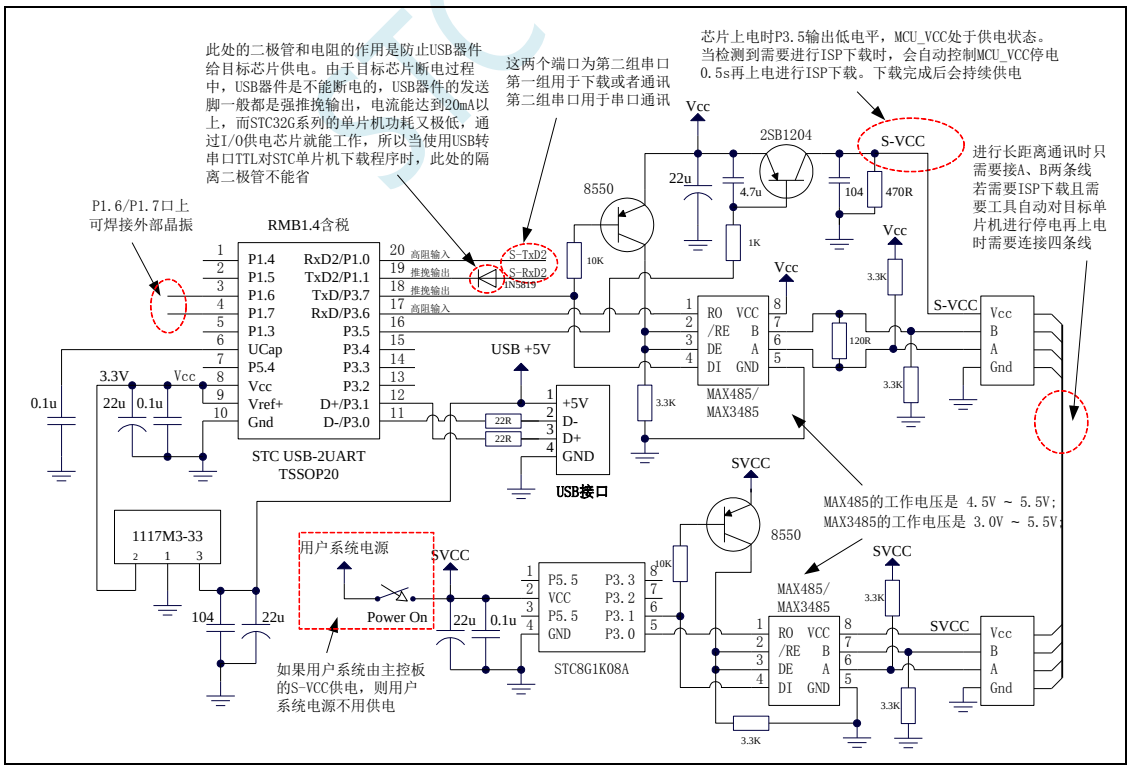


STC MCU

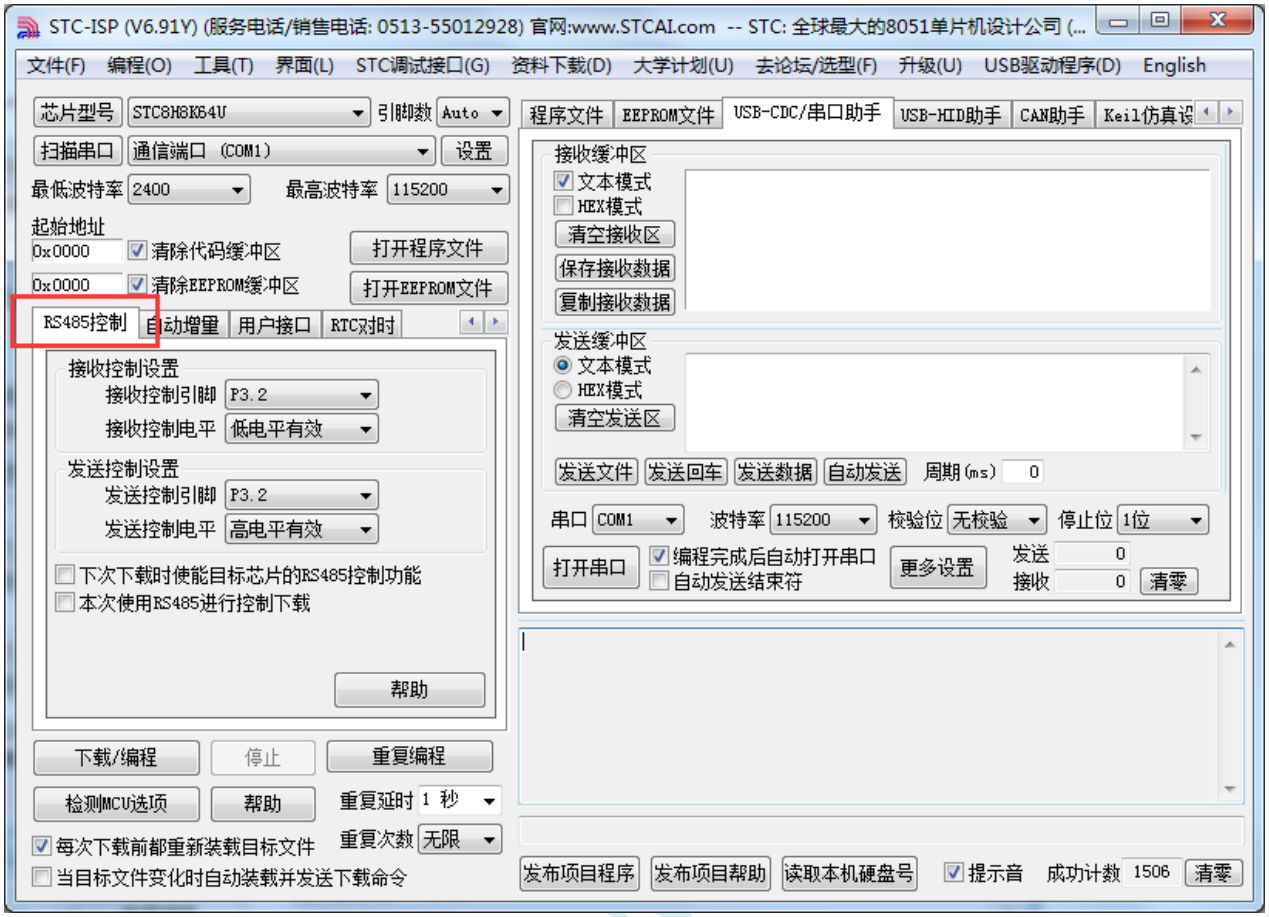
5.15.9 使用 USB 转双串口/RS485 下载（5.0V）



5.15.10 使用 USB 转双串口/RS485 下载（3.3V）



STC-ISP 下载软件中 RS485 相关设置界面如下图：



设置项详细说明如下

“接收控制设置”：设置控制 RS485 接收脚的 I/O 口以及控制有效电平

“发送控制设置”：设置控制 RS485 发送脚的 I/O 口以及控制有效电平

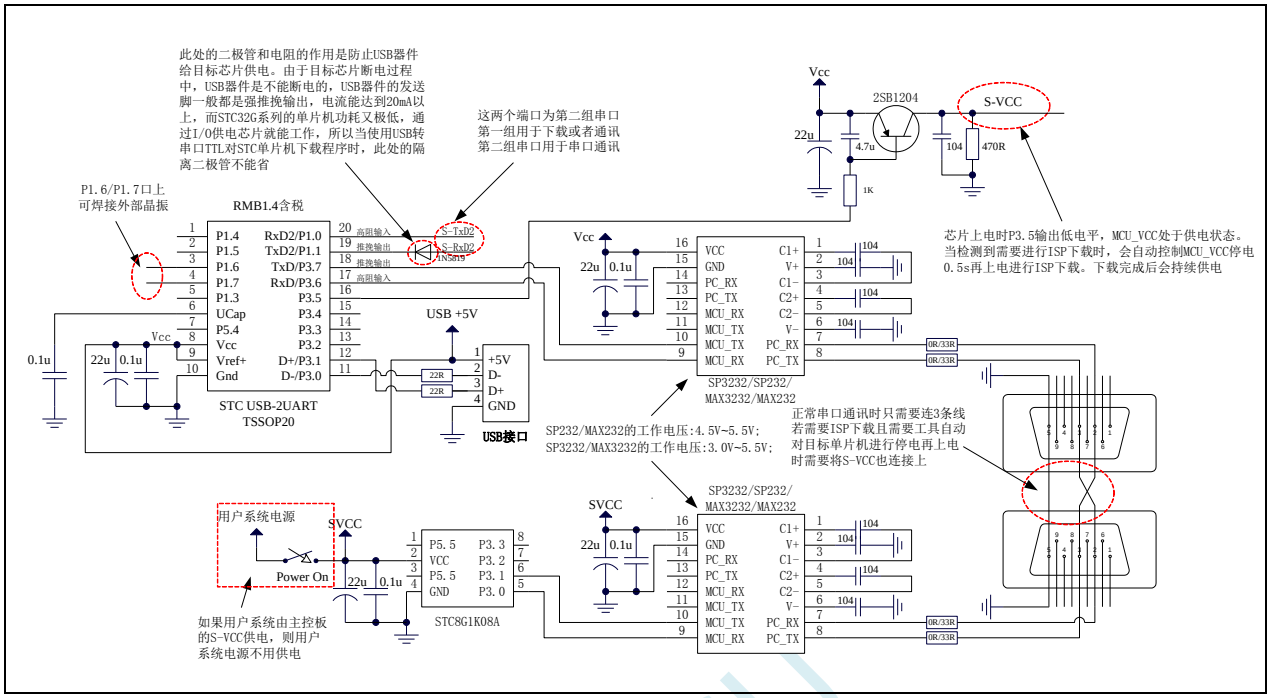
“下次下载时使能目标芯片的 RS485 控制功能”：设置目标单片机下次 ISP 下载时使能 RS485 控制（特别注意：如果用户产品需要使能 RS485 功能，则每次下载时都需要勾选此选项）

“本次使用 RS485 进行控制下载”：本次 STC-ISP 下载软件使用 RS485 模式对目标单片机进行下载。

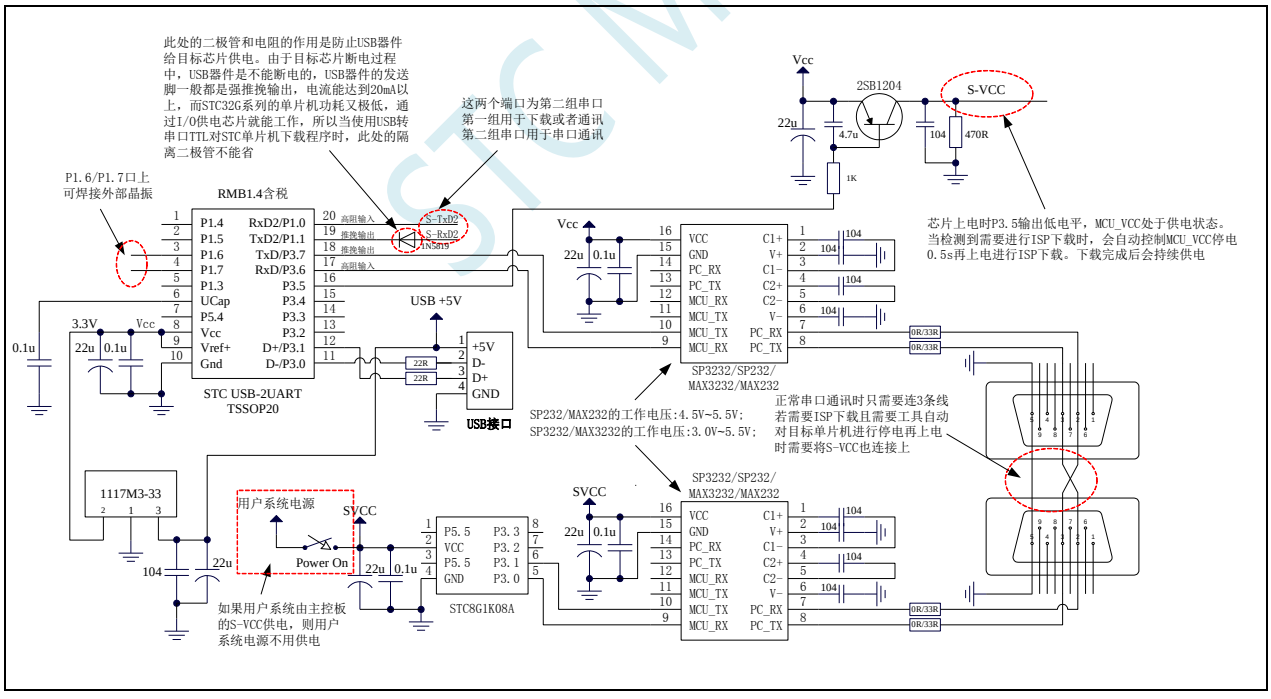
7.3.x 固件版本的单片机，需要固件版本等于或大于 7.3.12 才能很好的支持 RS485

7.4.x 固件版本的单片机都可很好的支持 RS485

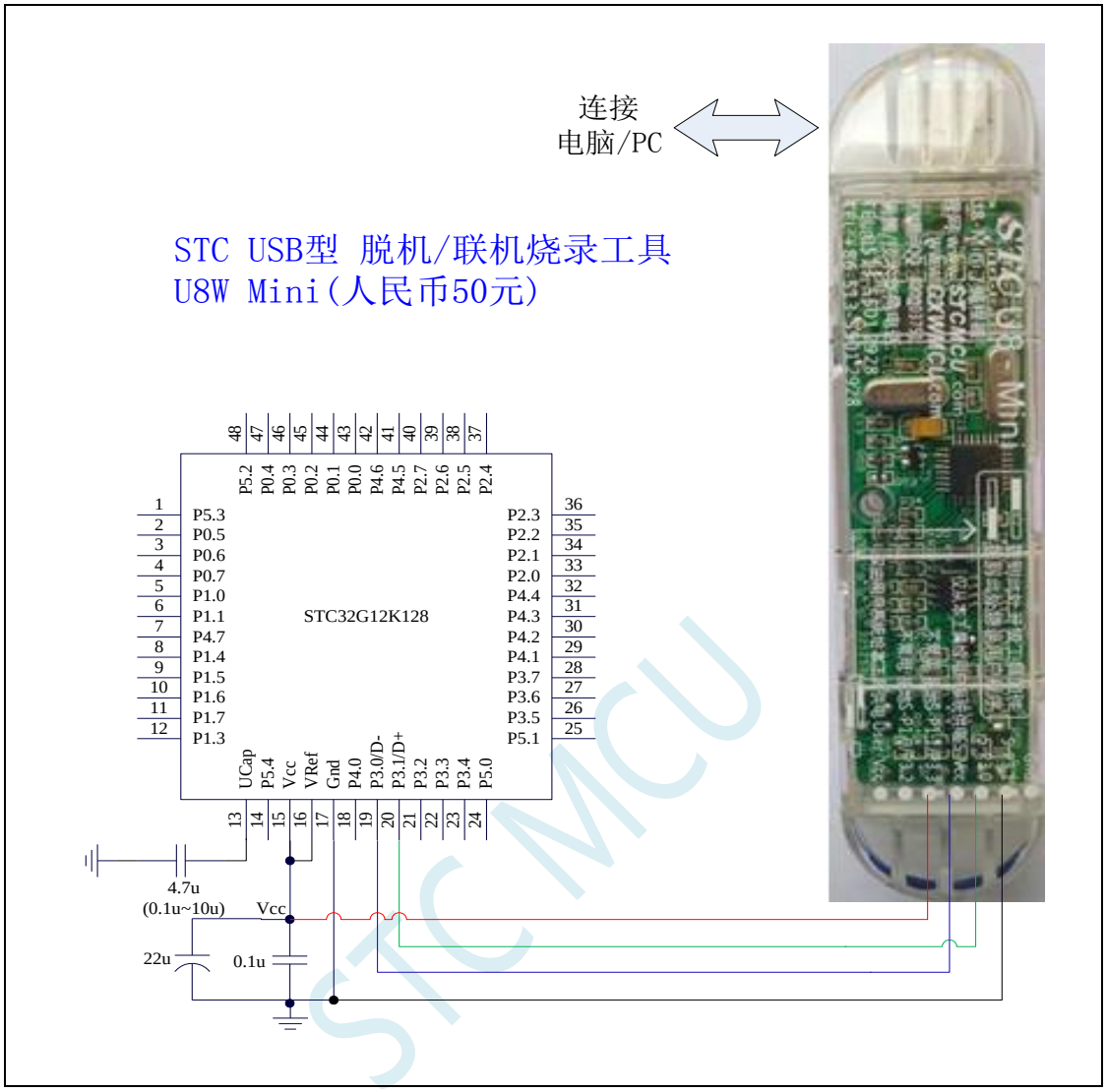
5.15.11 使用 USB 转双串口/RS232 下载（5.0V）



5.15.12 使用 USB 转双串口/RS232 下载（3.3V）



5.15.13 使用 U8-Mini 工具下载，支持 ISP 在线和脱机下载



ISP 下载步骤：

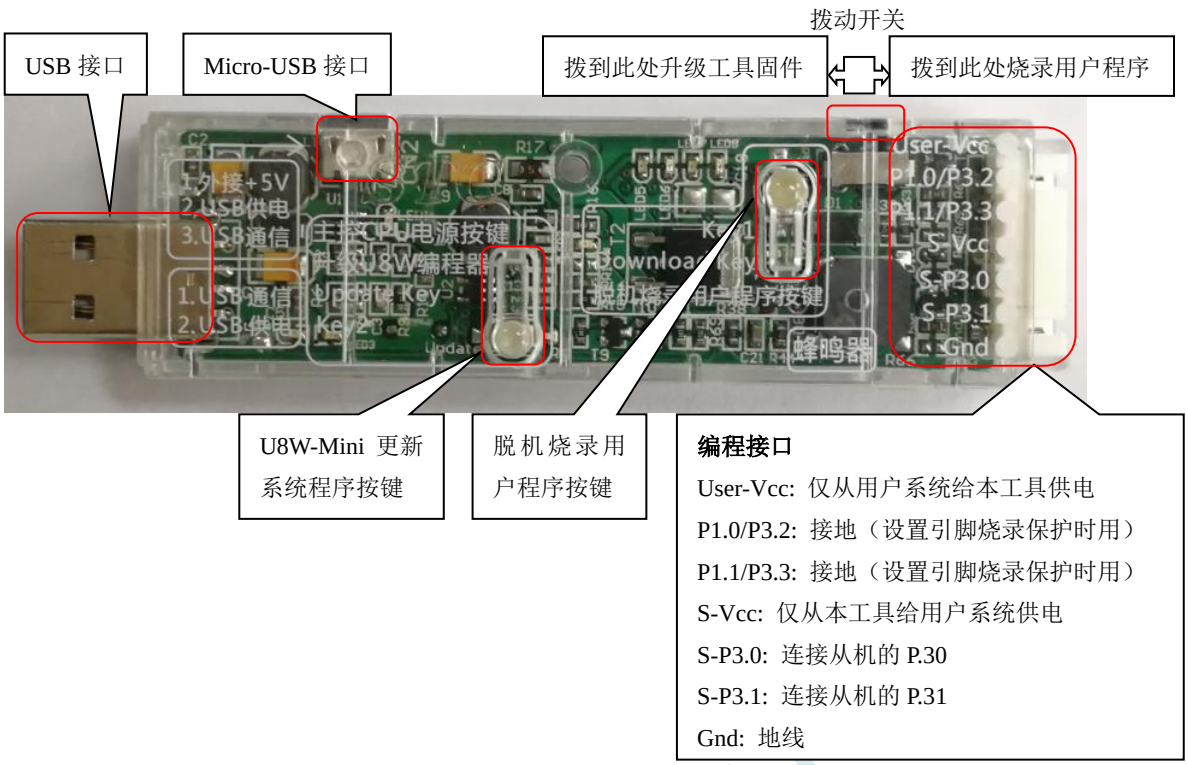
1、 按照如图所示的连接方式将 U8-Mini 和目标芯片连接

2、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

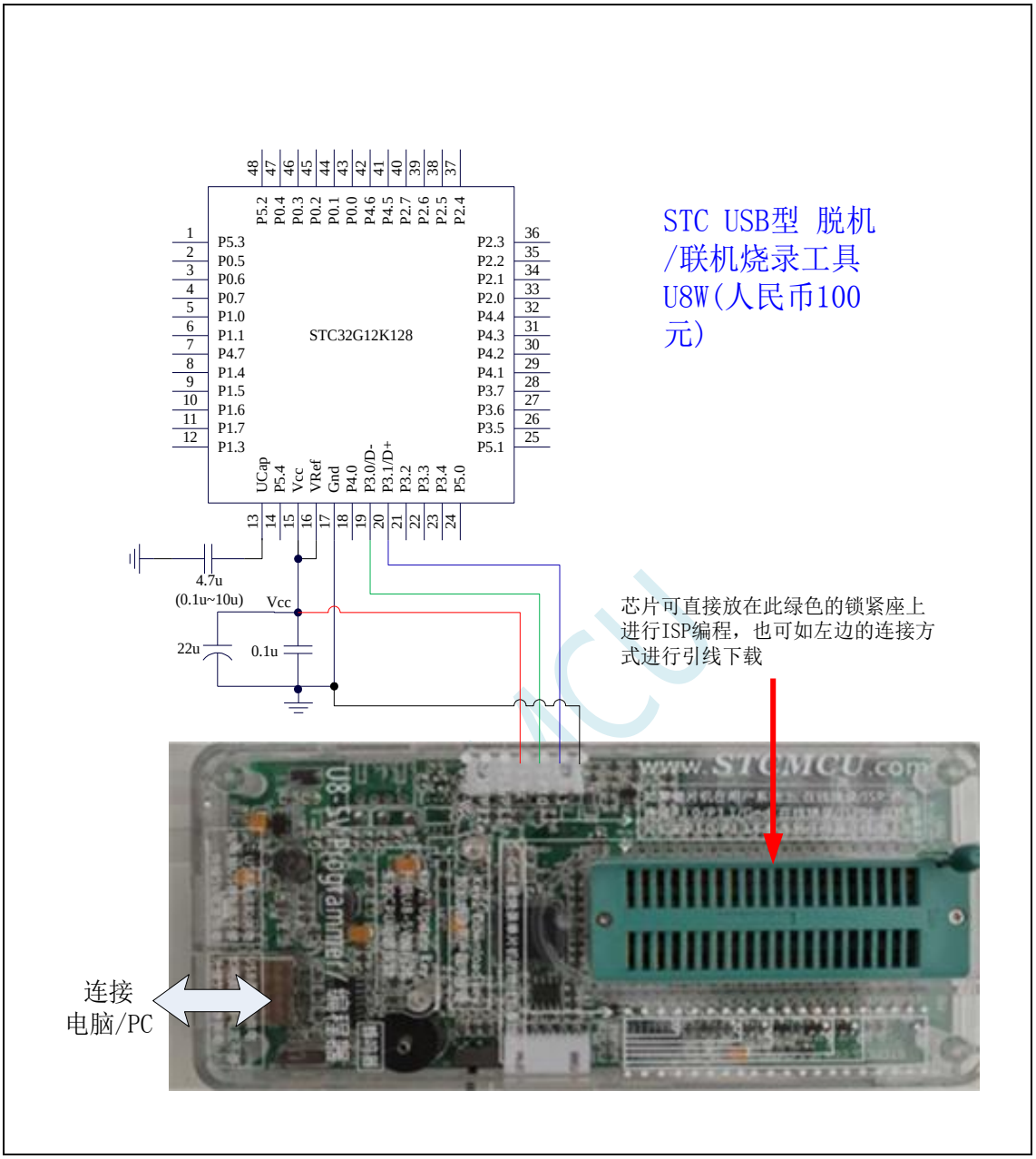
3、 开始 ISP 下载

注意：若是使用 U8-Mini 给目标系统供电，目标系统的总电流不能大于 200mA，否则会导致下载失败。

注意：目前有发现使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，由于 USB 线太细，在 USB 线上的压降过大，导致 ISP 下载时供电不足，所以请在使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，务必使用 USB 加强线。


拨动开关
USB 接口
Micro-USB 接口
拨到此处升级工具固件
拨到此处烧录用户程序
User-Vcc
P1.0/P3.2
P1.1/P3.3
S-Vcc
S-P3.0
S-P3.1
Gnd
U8W-Mini 更新系统程序按键
脱机烧录用户程序按键
编程接口
User-Vcc: 仅从用户系统给本工具供电
P1.0/P3.2: 接地（设置引脚烧录保护时用）
P1.1/P3.3: 接地（设置引脚烧录保护时用）
S-Vcc: 仅从本工具给用户系统供电
S-P3.0: 连接从机的 P.30
S-P3.1: 连接从机的 P.31
Gnd: 地线

5.15.14 使用 U8W 工具下载，支持 ISP 在线和脱机下载



ISP 下载步骤（连线方式）：

1、 按照如图所示的连接方式将 U8W 和目标芯片连接

2、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

3、 开始 ISP 下载

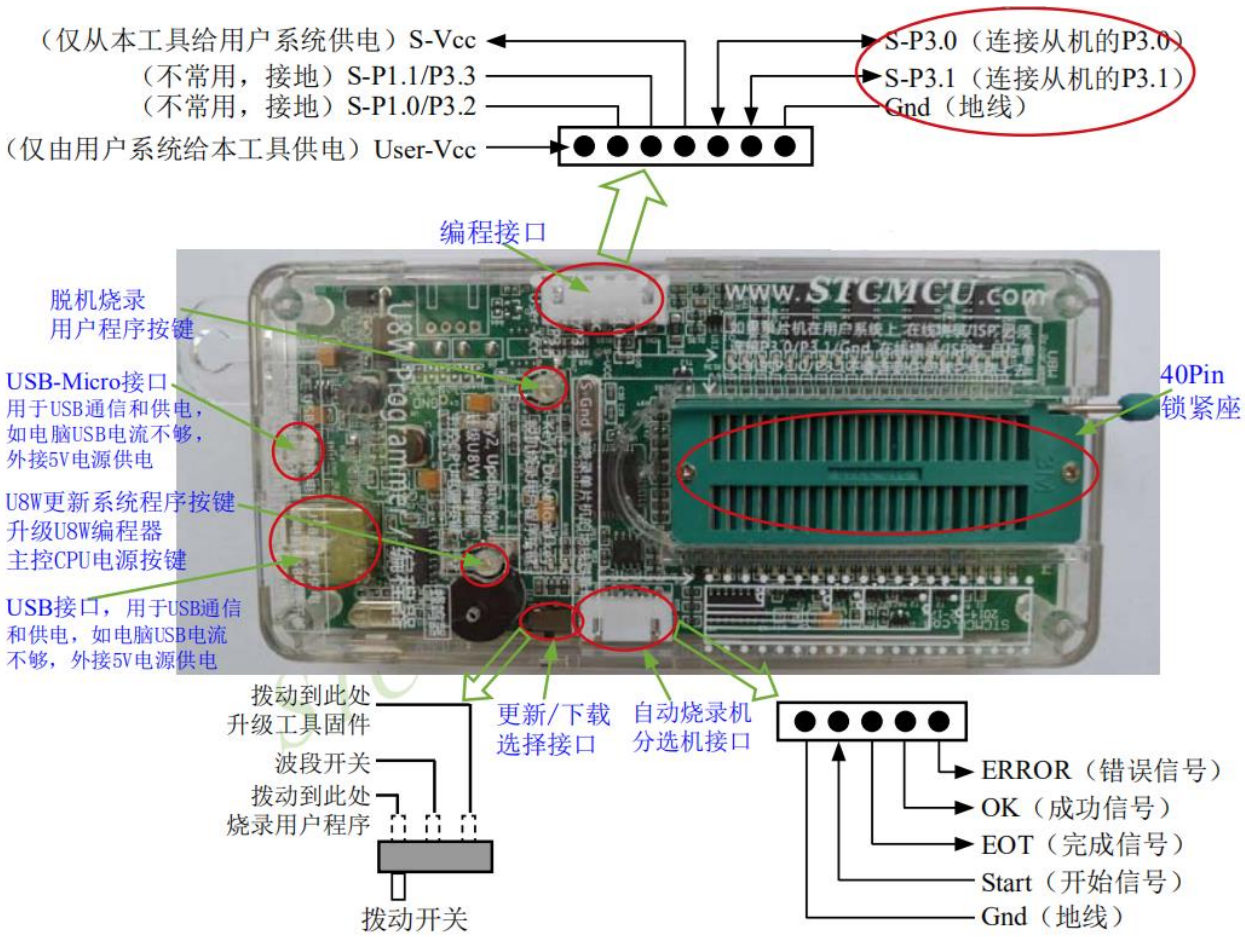
注意：若是使用 U8W 给目标系统供电，目标系统的总电流不能大于 200mA，否则会导致下载失败。

ISP 下载步骤（在板方式）：

1、 将芯片按照 1 脚靠近锁紧扳手、管脚向下靠齐的方向放置好目标芯片

2、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

开始 ISP 下载


（仅从本工具给用户系统供电）S-Vcc
（不常用，接地）S-P1.1/P3.3
（不常用，接地）S-P1.0/P3.2
（仅由用户系统给本工具供电）User-Vcc
S-P3.0（连接从机的P3.0）
S-P3.1（连接从机的P3.1）
Gnd（地线）
编程接口
脱机烧录
用户程序按键
USB-Micro接口
用于USB通信和供电，
如电脑USB电流不够，
外接5V电源供电
U8W更新系统程序按键
升级U8W编程器
主控CPU电源按键
USB接口，用于USB通信
和供电，如电脑USB电流
不够，外接5V电源供电
40Pin
锁紧座
拨动到此处
升级工具固件
波段开关
拨动到此处
烧录用户程序
拨动开关
更新/下载
选择接口
自动烧录机
分选机接口
ERROR（错误信号）
OK（成功信号）
EOT（完成信号）
Start（开始信号）
Gnd（地线）

5.15.15 U8W 直通模式，可用于仿真、串口通信

若要使用 U8W 进行仿真，首先必须将 U8W 设置为直通模式。U8W/U8W-Mini 实现 USB 转串口直通模式的方法如下：

1、 首先 U8W/U8W-Mini 固件必须升级到 v1.37 及以上版本

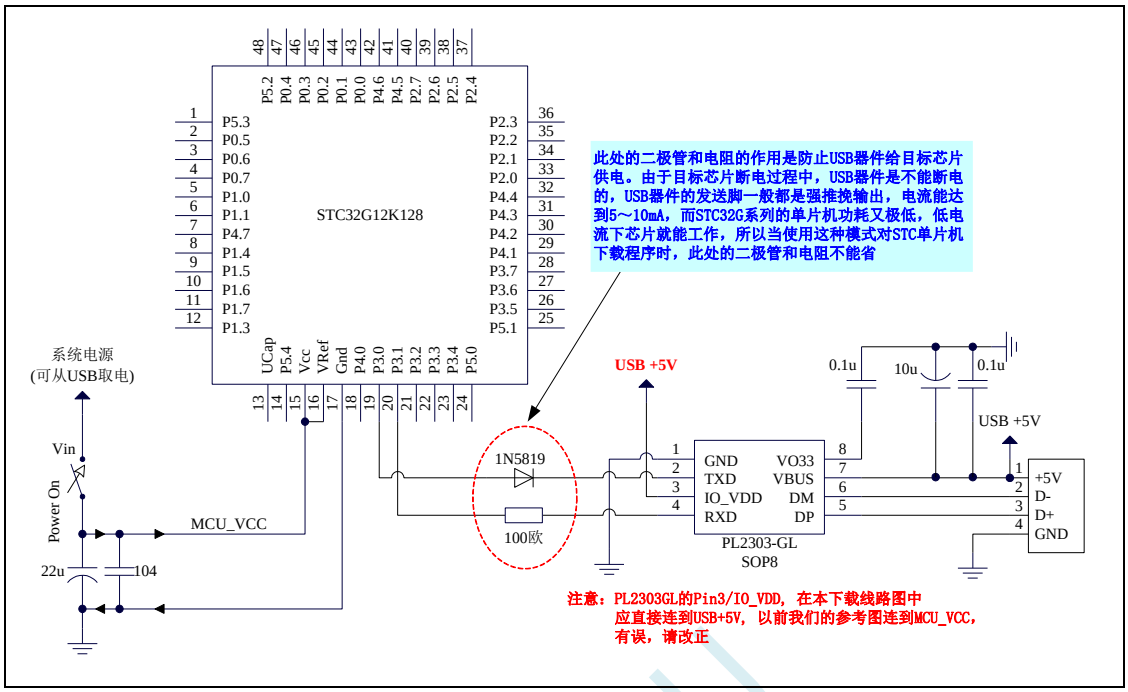
2、 U8W/U8W-Mini 上电后为正常下载模式，此时按住工具上的 Key1（下载）按键不要松开，再按一下 Key2（电源）按键，然后放开 Key2（电源）按键 后，再松开 Key1（下载）按键，U8W/U8W-Mini 会进入 USB 转串口直通模式。（按下 Key1 ➔ 按下 Key2 ➔ 松开 Key2 ➔ 松开 Key1）

3、 进入直通模式的 U8W/U8W-Mini 工具只是简单的 USB 转串口不具备脱机下载功能，若需要恢复 U8W/U8W-Mini 的原有功能，只需要再次单独按一下 Key2（电源）按键 即可

强烈建议：请使用集专业的硬件仿真、专业的自动停电上电在线 ISP 下载、专业的自动停电上电脱机下载等众多功能于一体的 STC-USB Link1D 工具进行仿真和下载

STC MCU

5.15.16 使用 PL2303-GL 下载



ISP 下载步骤：

1、 给目标芯片停电，注意不能给 USB 转串口芯片停电（如：CH340、PL2303-GL 等）

2、 由于 USB 转串口芯片的发送脚一般都是强推挽输出，必须在目标芯片的 P3.0 口和 USB 转串口芯片的发送脚之间串接一个二极管，否则目标芯片无法完全断电，达不到给目标芯片停电的目标。

3、 点击 STC-ISP 下载软件中的“下载/编程”按钮

4、 给目标芯片上电

5、 开始 ISP 下载

注意：目前有发现使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，由于 USB 线太细，在 USB 线上的压降过大，导致 ISP 下载时供电不足，所以请在使用 USB 线供电进行 ISP 下载时，务必使用 USB 加强线。

5.16 STC-ISP 下载软件高级应用

5.16.1 发布项目程序

发布项目程序功能主要是将用户的程序代码与相关的选项设置打包成为一个可以直接对目标芯片进行下载编程的超级简单的用户自己界面的可执行文件。

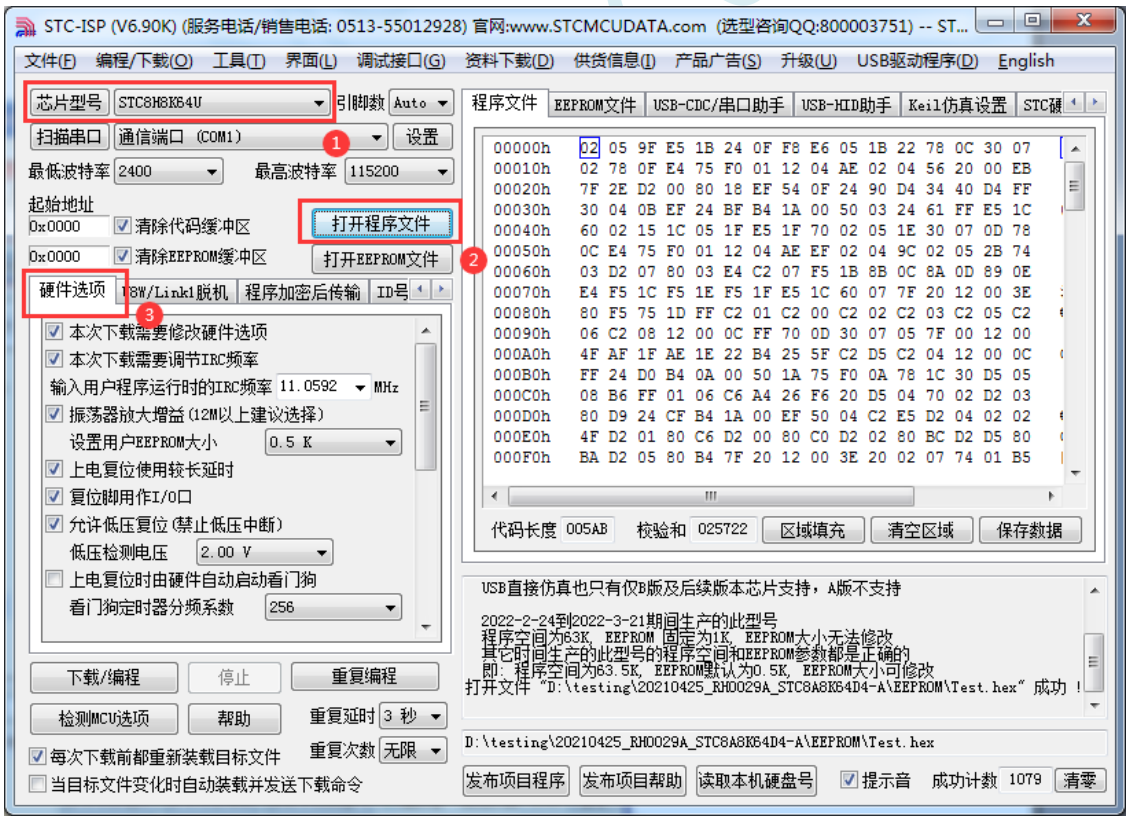
关于界面，用户可以自己进行定制（用户可以自行修改发布项目程序的标题、按钮名称以及帮助信息），同时用户还可以指定目标电脑的硬盘号和目标芯片的 ID 号，指定目标电脑的硬盘号后，便可以控制发布应用程序只能在指定的电脑上运行(防止烧录人员将程序轻易从电脑盗走,如通过网络发走,如通过 U 盘烤走,防不胜防,当然盗走你的电脑那就没办法那,所以 STC 的脱机下载工具比电脑烧录安全,能限制可烧录芯片数量,让前台文员小姐烧,让老板娘烧都可以），拷贝到其它电脑，应用程序不能运行。同样的，当指定了目标芯片的 ID 号后，那么用户代码只能下载到具有相应 ID 号的目标芯片中（对于一台设备要卖几千万的产品特别有用---坦克,可以发给客户自己升级,不需冒着生命危险跑到战火纷飞的伊拉克升级软件啦），对于 ID 号不一致的其它芯片，不能进行下载编程。

发布项目程序详细的操作步骤如下：

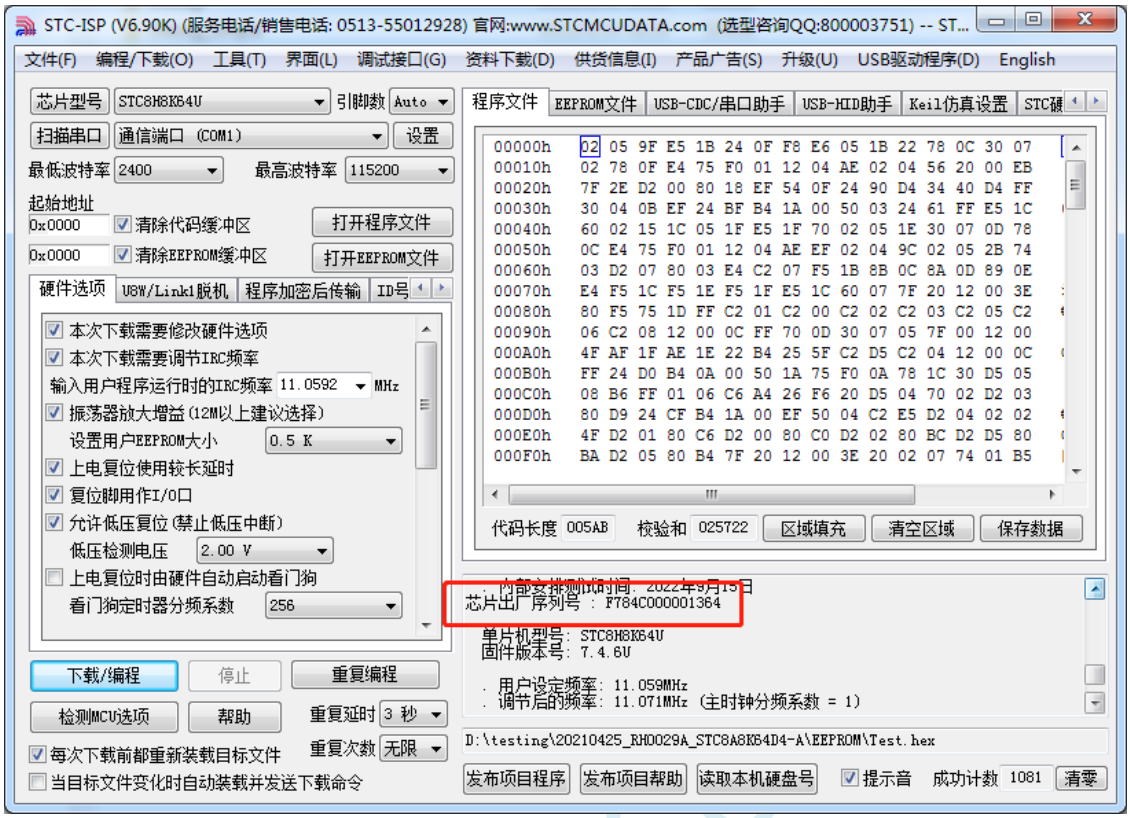
1、首先选择目标芯片的型号

2、打开程序代码文件

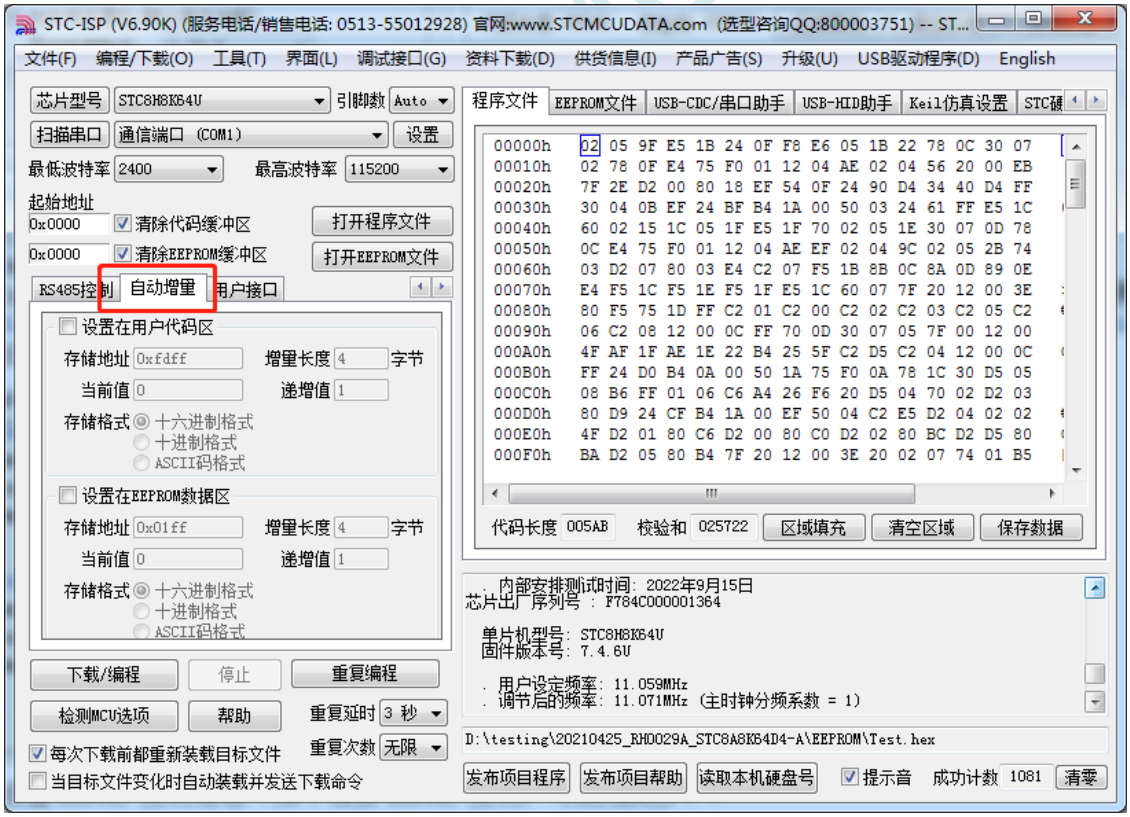
3、设置好相应的硬件选项



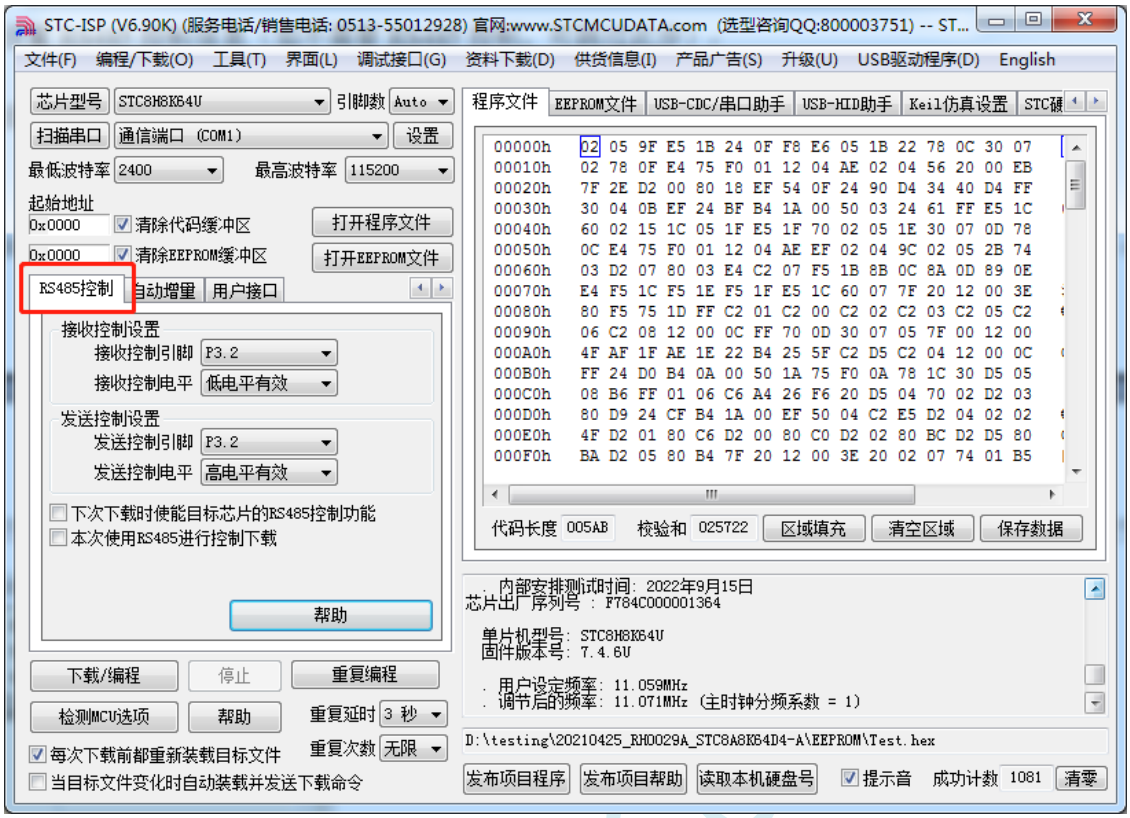
4、试烧一下芯片，并记下目标芯片的 ID 号，如下图所示，该芯片的 ID 号即为“F784C000001364”（如不需要对目标芯片的 ID 号进行校验，可跳过此步）



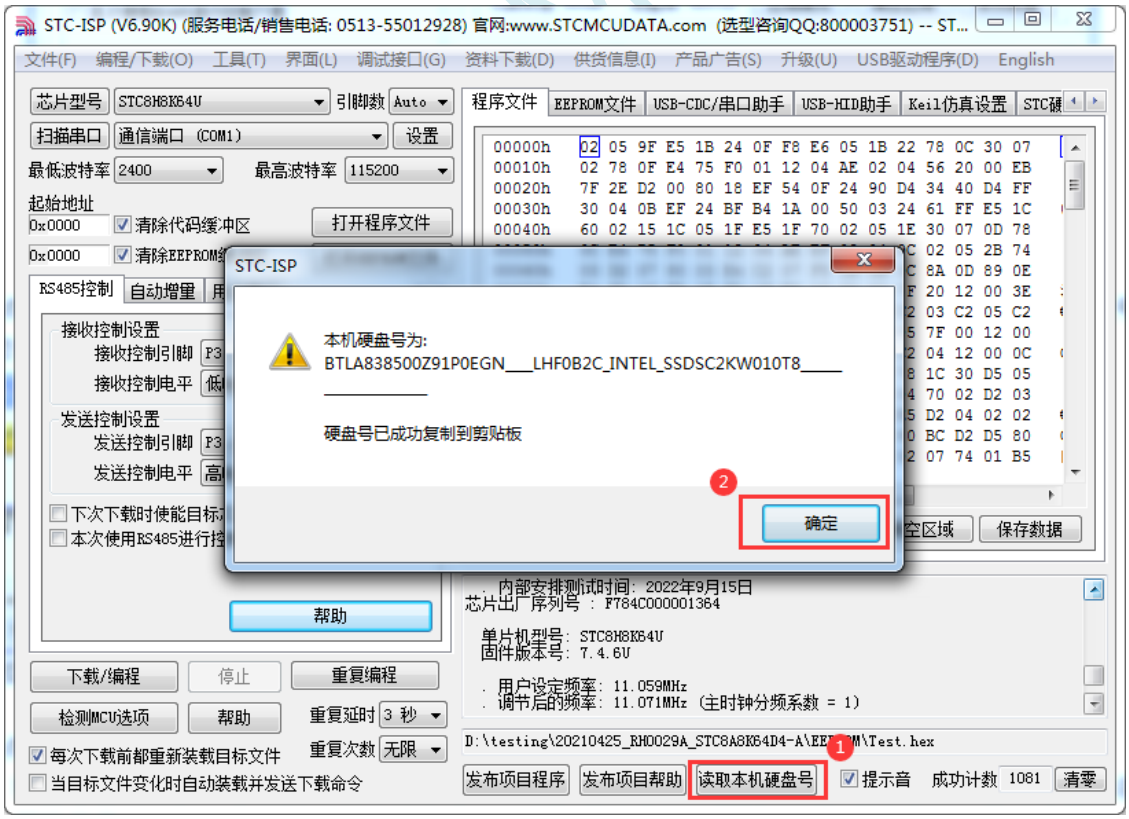
5、设置自动增量（如不需要自动增量，可跳过此步）



6、设置 RS485 控制信息（如不需要 RS485 控制，可跳过此步）



7、点击界面上的“读取本机硬盘号”按钮，并记下目标电脑的硬盘号（如不需要对目标电脑的硬盘号进行校验，可跳过此步）



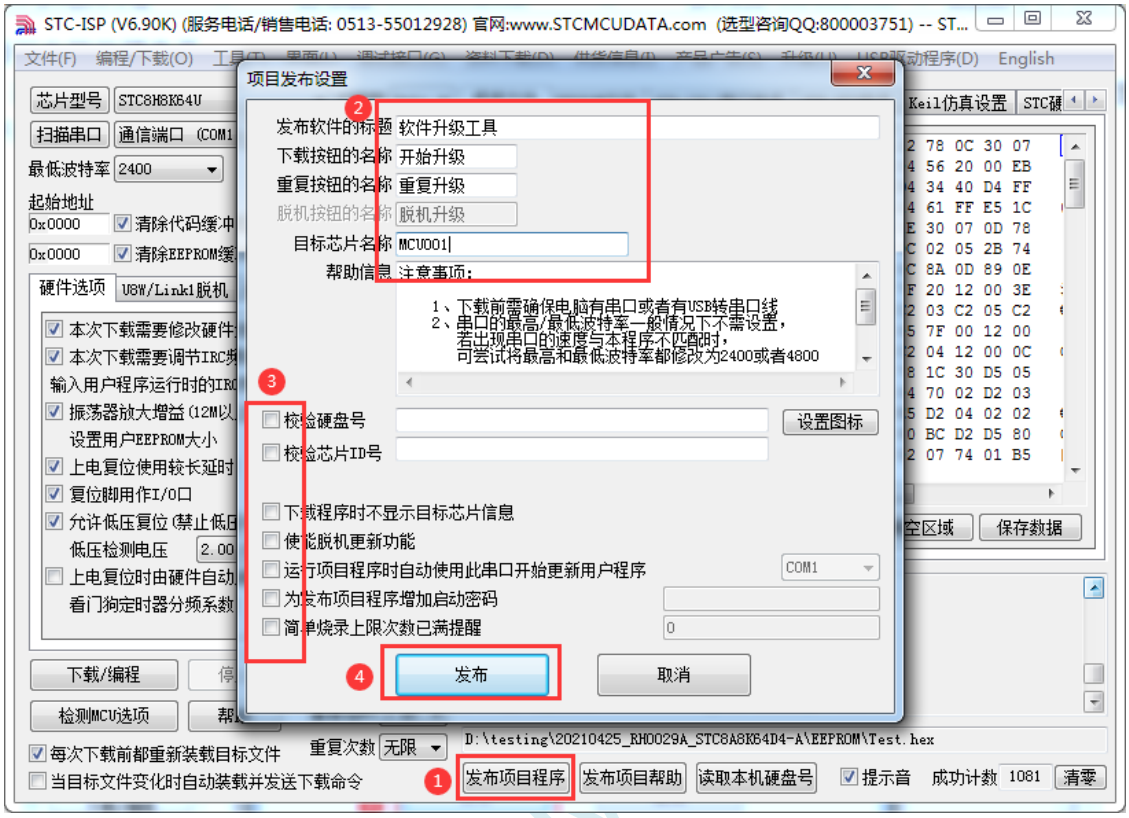
8、点击“发布项目程序”按钮，进入发布应用程序的设置界面。

9、根据各自的需要，修改发布软件的标题、下载按钮的名称、重复下载按钮的名称、自动增量的名称以及帮助信息

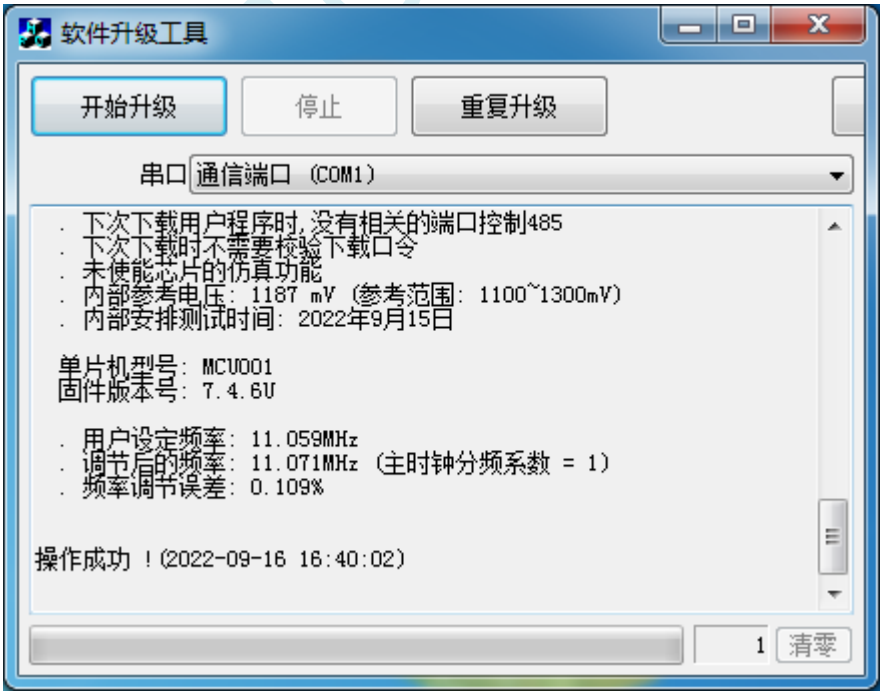
10、若需要校验目标电脑的硬盘号,则需要勾选上“校验硬盘号”，并在后面的文本框内输入前面所

记下的目标电脑的硬盘号

11、若需要校验目标芯片的 ID 号，则需要勾选上“校验芯片 ID 号”，并在后面的文本框内输入前面所记下的目标芯片的 ID 号



12、最后点击发布按钮，将项目发布程序保存，即可得到相应的可执行文件。发布的项目程序打界面如下图



5.16.2 程序加密后传输（防烧录时串口分析出程序）

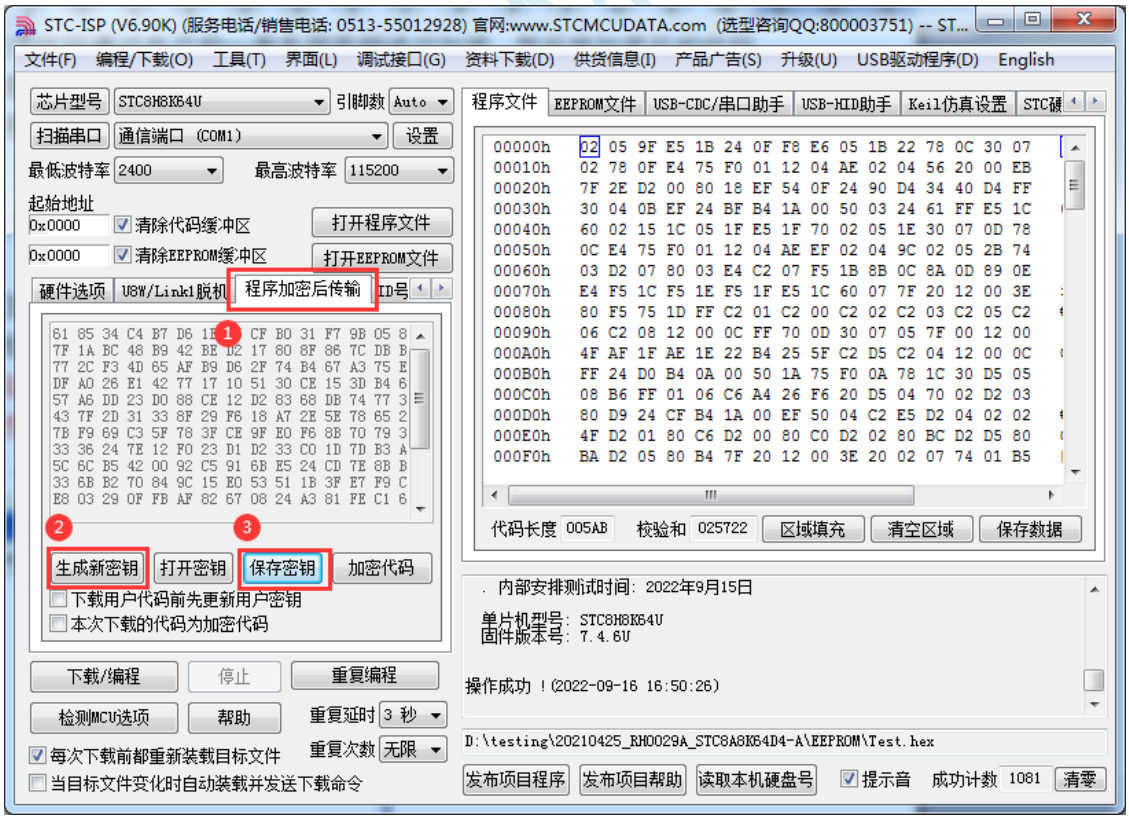
目前，所有的普通串口下载烧录编程都是采用明码通信的（电脑和目标芯片通信时，或脱机下载板和目标芯片通信时），问题：如果烧录人员通过分析下载烧录编程时串口通信的数据，高手是可以在烧录时在串口上引 2 根线出来，通过分析串口通信的数据分析出实际的用户程序代码的。当然用 STC 的脱机下载板烧程序总比用电脑烧程序强（防止烧录人员将程序轻易从电脑盗走，如通过网络发走，如通过 U 盘烤走，防不胜防，当然盗走你的电脑那就没办法那，所以 STC 的脱机下载工具比电脑烧录安全，让前台文员小姐烧，让老板娘烧都可以）。即使是 STC 全球首创的脱机下载工具，对于要防止天才的不法分子在脱机下载工具烧录的过程中通过分析串口通信的数据分析出实际的用户程序代码，也是没有办法达到要求的，这就需要用到最新的 STC 单片机所提供的程序加密后传输功能。

程序加密后传输下载是用户先将程序代码通过自己的一套专用密钥进行加密，然后将加密后的代码再通过串口下载，此时下载传输的是加密文件，通过串口分析出来的是加密后的乱码，如不通过派人潜入你公司盗窃你电脑里面的加密密钥，就无任何价值，便可起到防止在烧录程序时被烧录人员通过监测串口分析出代码的目的。

程序加密后传输功能的使用需要如下的几个步骤：

1、生成并保存新的密钥

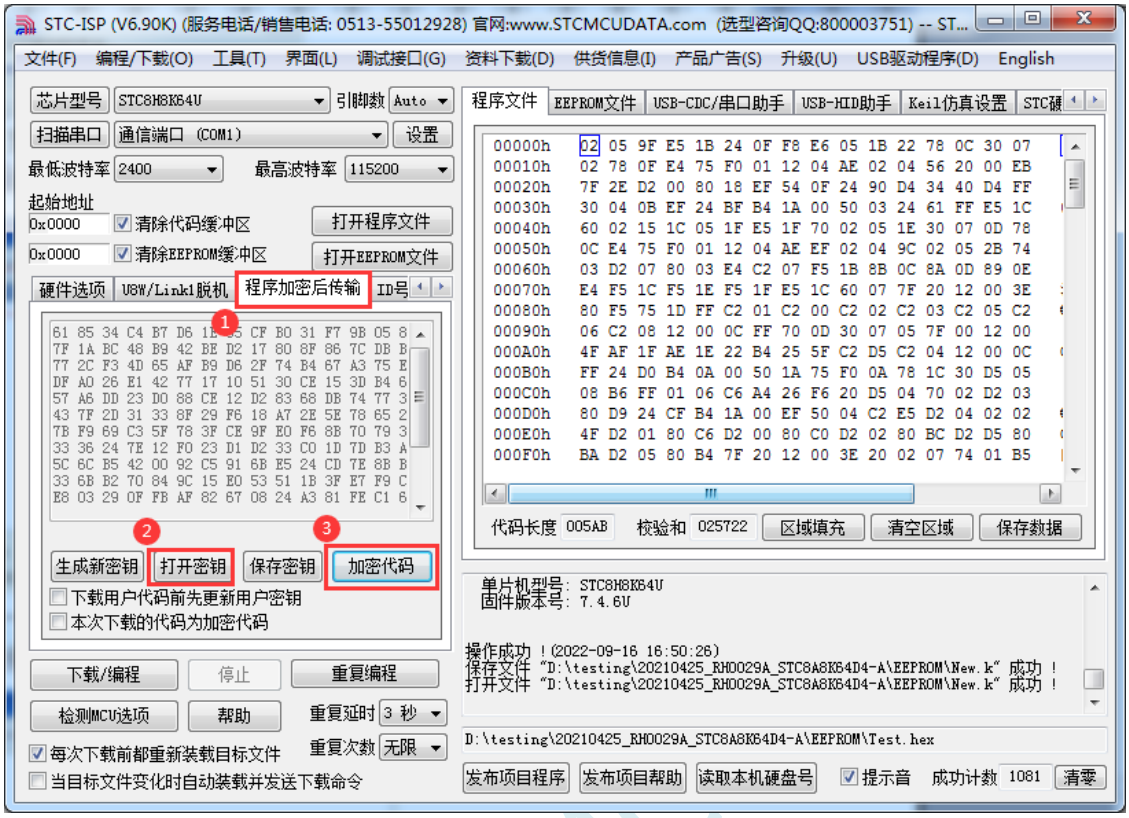
如下图，进入到“程序加密后传输”页面，点击“生成新密钥”按钮，即可在缓冲区显示新生成的 256 字节的密钥。然后点击“保存密钥”按钮，即可将生成的新密钥保存为以“.K”为扩展名的的密钥文件（**注意：这个密钥文件一定要保存好，以后发布的代码文件都需要使用这个密钥加密，而且这个密钥的生成是非重复的，即任何时候都不可能生成两个完全相同的密钥，所以一旦密钥文件丢失将无法重新获得**）。例如我们将密钥保存为“New.k”。



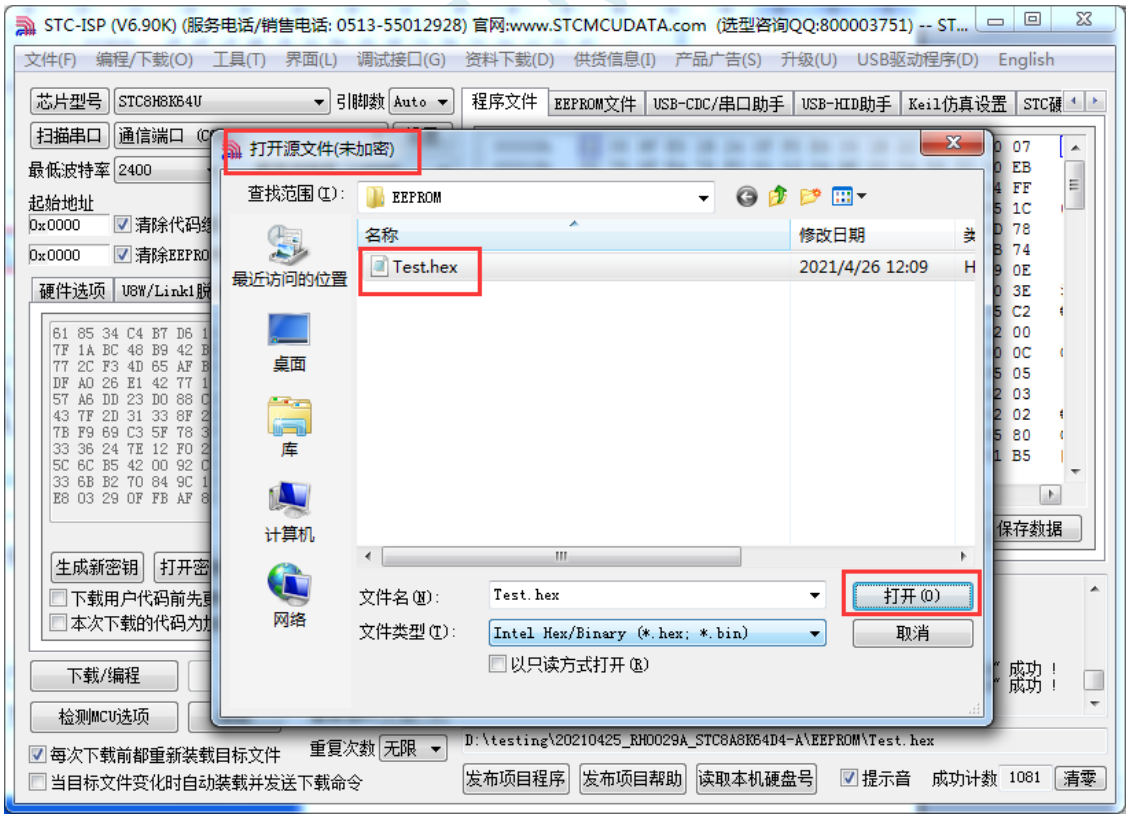
2、对代码文件加密

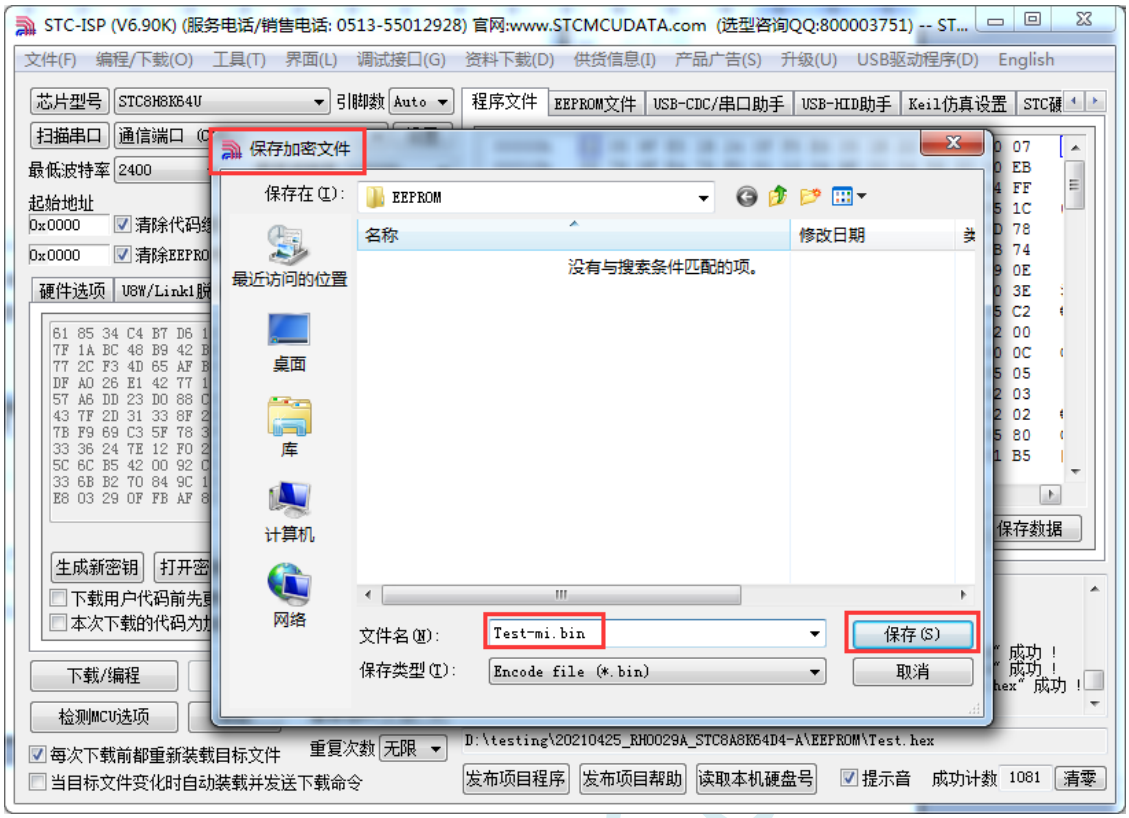
加密文件前，需要先打开我们自己的密钥。若缓冲区中存放的已经是我们的密钥，则不要再打开。如下图，在“程序加密后传输”页面中点击“打开密钥”按钮，打开我们之前保存的密钥文件，例如“New.k”，然后返回到“程序加密后传输”页面中点击“加密代码”按钮，如下图所示，

首先会弹出“打开源文件（未加密）”的对话框，此时选择的是原始的未加密的代码文件



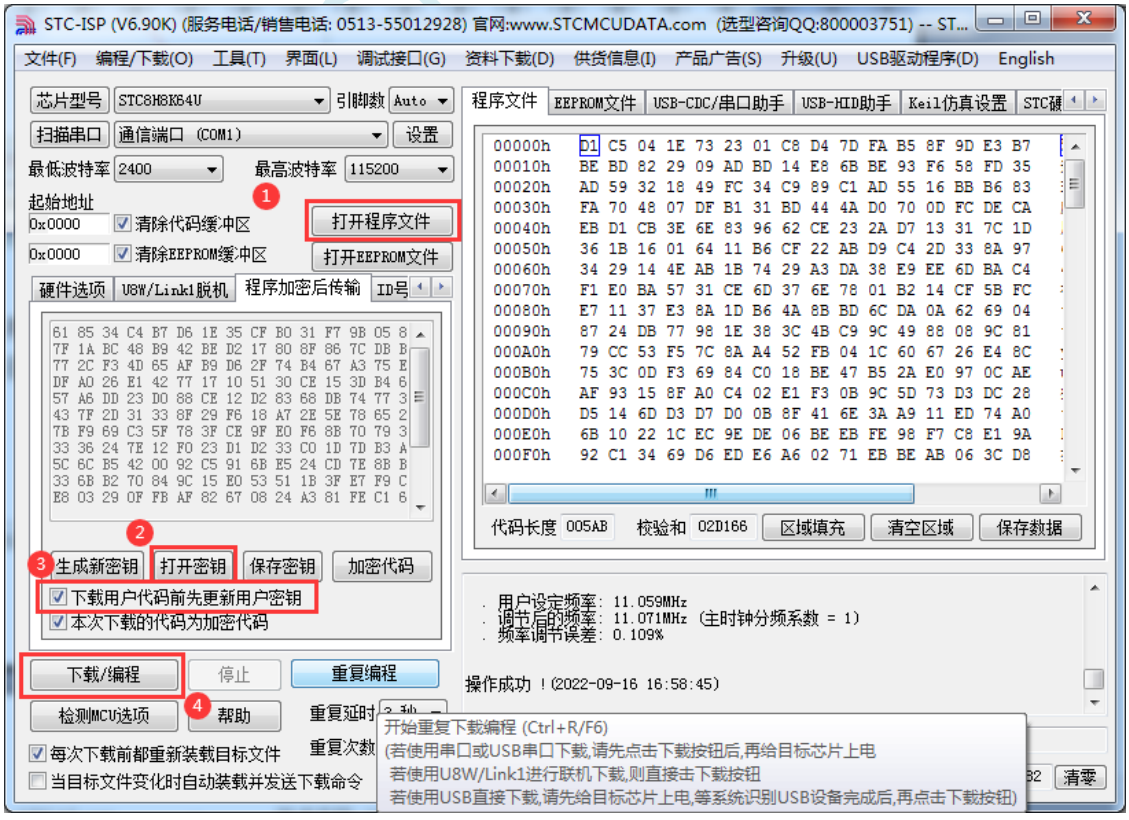
点击打开按钮后，马上有会弹出一个类似的对话框，但此时是对加密后的文件进行保存的对话框。如下图所示，点击保存按钮即可保存加密后的文件。





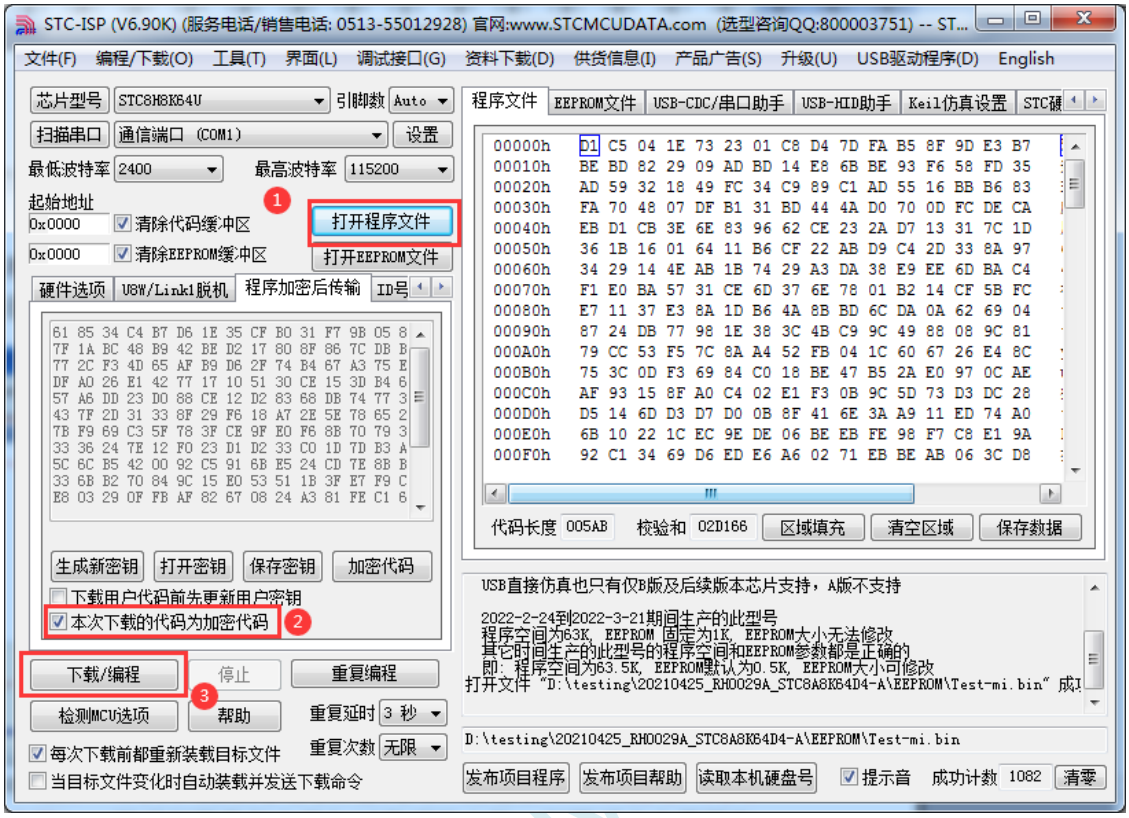
3、将用户密钥更新到目标芯片中

更新密钥前，需要先打开我们自己的密钥。若缓冲区中存放的已经是我们的密钥，则不要再打开。如下图，在“自定义加密下载”页面中点击“打开密钥”按钮，打开我们之前保存的密钥文件，例如“New.k”。密钥打开后，如下图所示，勾选上“下载用户代码前先更新用户密钥”选项和“本次下载的代码为加密代码”的选项，然后打开我们之前加密过后的文件，打开后点击界面左下角的“下载/编程”按钮，按正常方式对目标芯片下载完成即可更新用户密钥。



4、加密更新用户代码

密钥更新成功后，目标芯片便具有接收加密代码并还原的功能。此时若需要再次升级/更新代码，则只需要参考第二步的方法，将目标代码进行加密，然后如下图

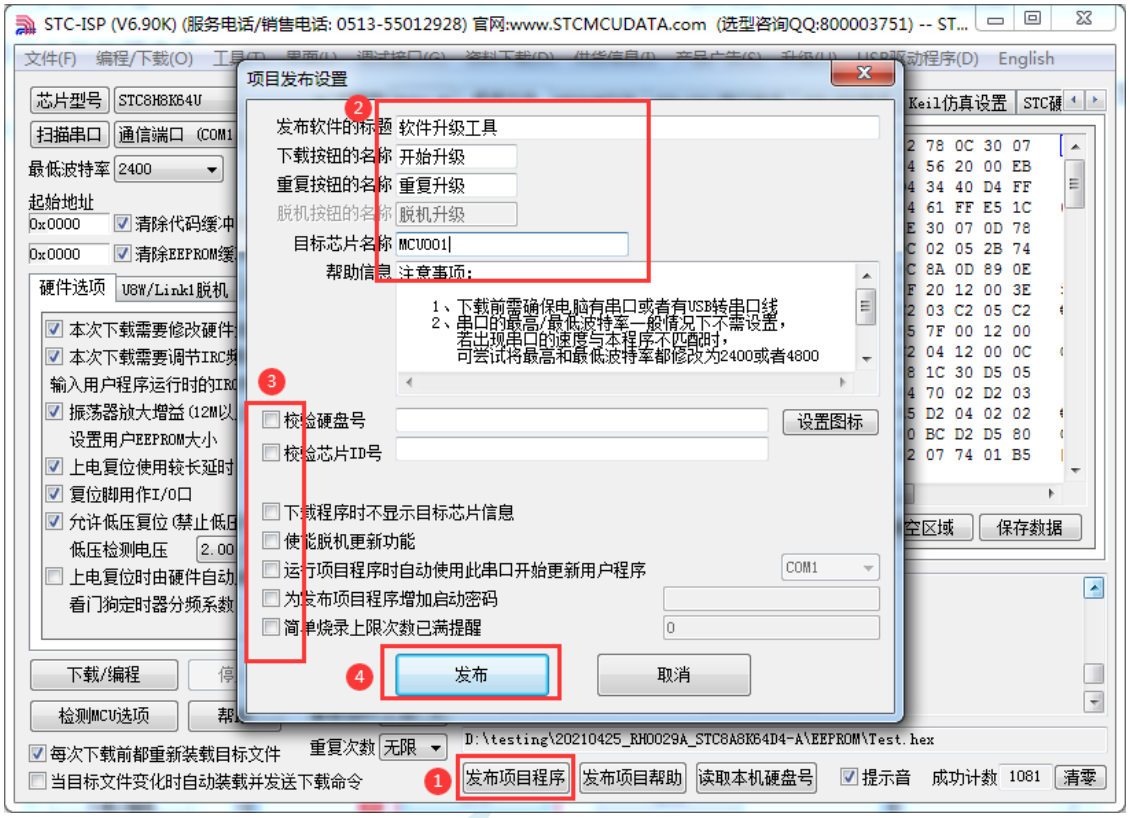


对于一片新的 STC 单片机，可将步骤 3 和步骤 4 合并完成，即将密钥更新到目标单片机的同时也可将加密后的代码一并下载到单片机中，若已经执行过步骤 3（即已经将密钥更新到目标芯片中了），则后续的代码更新就只需要按照步骤 4，只需要在“程序加密后传输”页面中选择“本次下载的代码为加密代码”的选项（“下载用户代码前先更新用户密钥”选项不需要选了），然后打开我们之前加过密后的文件，打开后点击界面左下角的“下载/编程”按钮，按正常方式对目标芯片下载即可完成用用户自己专用的加密文件更新用户代码的目的（防止在烧录程序时被烧录人员通过监测串口分析出代码的目的）。

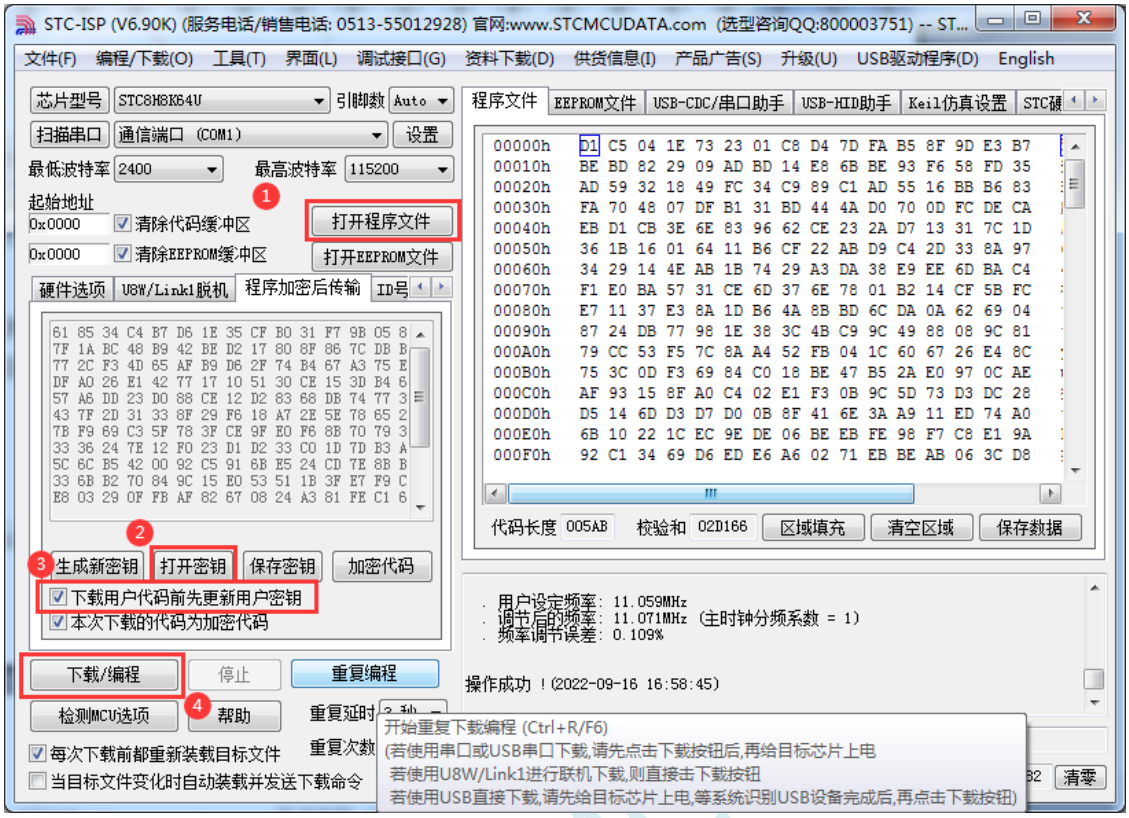
5.16.3 发布项目程序+程序加密后传输结合使用

发布项目程序与程序加密后传输两项新的特殊功能可以结合在一起使用。首先程序加密后传输可以确保用户代码在烧录编程时串口通信传输过程当中的保密性，而发布项目程序可实现让最终使用者远程升级功能（方案公司的人员不需要亲自到场）。所以两项功能结合起来使用，非常适用于方案公司/生产商在软件需要更新时，让最终使用者自己对终端产品进行软件更新的目的，又确保现场烧录人员无法通过串口分析出有用程序，强烈建议方案公司使用。

发布项目程序可参考 5.16.1 章节步骤，示意图如下：



程序加密后传输可参考 5.16.2 章节步骤，示意图如下：

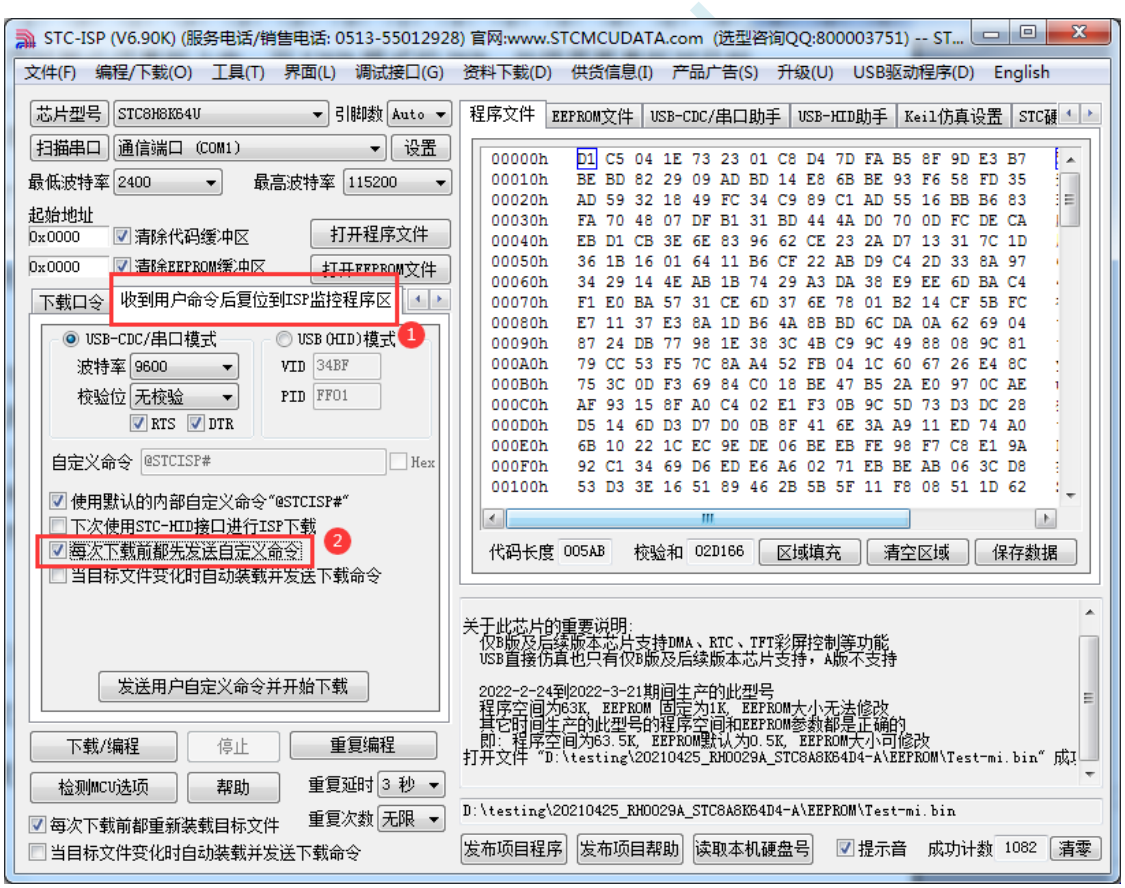


5.16.4 用户自定义下载（实现不停电下载）

将用户的目标程序下载到STC单片机是通过执行单片机内部的ISP系统代码和上位机进行串口或者USB通讯来实现的。但STC单片机内部的ISP系统代码只有在每次重新停电再上电时才会被执行，这就要求用户每次需要对目标单片机更新程序时就必须重新上电，而USB模式的ISP，处理需要重新对目标芯片上电外，还需要在上电时将P3.2口下拉到GND。对于处于开发阶段的项目，需要频繁的修改代码、更新代码，每次下载都需要重新上电会导致操作非常麻烦。

STC 单片机在硬件设计时，增加了一个软复位寄存器（IAP_CONTR），让用户可以通过设置此寄存器来决定CPU复位后重新执行用户代码还是复位到ISP区执行ISP系统代码。当向IAP_CONTR寄存器写入0x20时，CPU复位后重新执行用户代码；当向IAP_CONTR寄存器写入0x60时，CPU复位后复位到ISP区执行ISP系统代码。

要实现不停电进行ISP下载，用户可以在程序中设计一段代码，例如检测一个特殊的按键、或者监控串口等待一个特殊的串口命令，当检测到满足下载条件时，就通过软件触发软复位寄存器复位到 ISP区执行ISP系统代码，从而实现不停电ISP下载。当触发条件是外部按键时，则在用户代码中实时监控按键状态即可。若要实现STC-ISP软件和用户触发软复位完全同步，则需要使用STC-ISP软件中所提供的“收到用户命令后复位到ISP监控程序区”这个功能。



实现不停电 ISP 下载的步骤如下：

1、编写用户代码，并在用户代码中添加串口命令监控程序

（参考代码如下，测试单片机型号为 STC8H8K64U）

```
#include "stc8h.h"

#define    FOSC        11059200UL
#define    BAUD        (65536 - (FOSC/115200+2)/4)        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                          //自动实现四舍五入运算

char code *STCISPCMD = "@STCISP#";          //自定义下载命令
char index;

void uart_isr()   interrupt 4
{
    char dat;

    if (TI)
    {
        TI = 0;
    }

    if (RI)
    {
        RI = 0;
        dat  = SBUF;                        //接收串口数据

        if (dat == STCISPCMD[index])        //判断接收的数据和当前的命令字符是否匹配
        {
            index++;                        //若匹配则索引+1
            if (STCISPCMD[index] == '\0')   //判断命令是否配完成
                IAP_CONTR = 0x60;           //若匹配完成则软复位到 ISP
        }
        else
        {
            index = 0;                      //若不匹配,则需要从头开始
            if (dat == STCISPCMD[index])
                index++;
        }
    }
}

void main()
{
    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
```

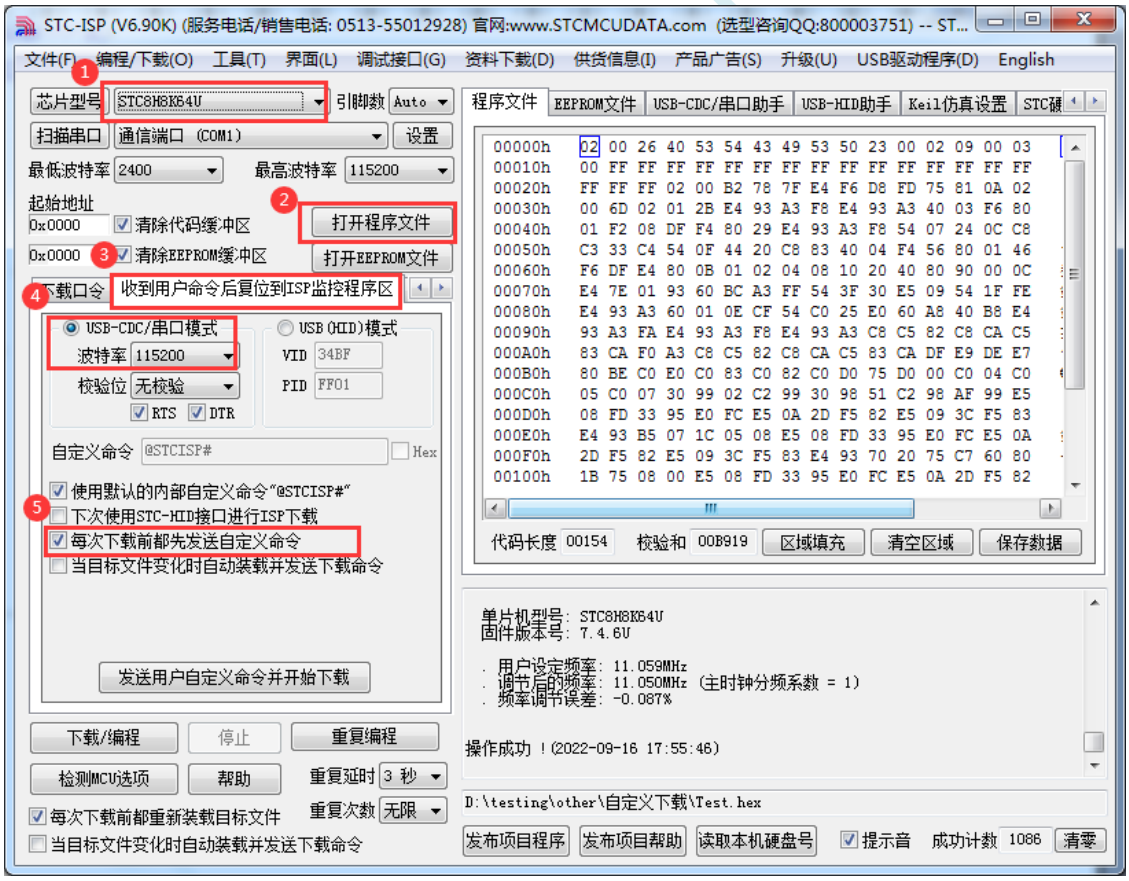
```
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;

    SCON = 0x50;                    //串口初始化
    AUXR = 0x40;
    TMOD = 0x00;
    TH1 = BAUD >> 8;
    TL1 = BAUD;
    TR1 = 1;
    ES = 1;
    EA = 1;

    index = 0;                      //初始化命令

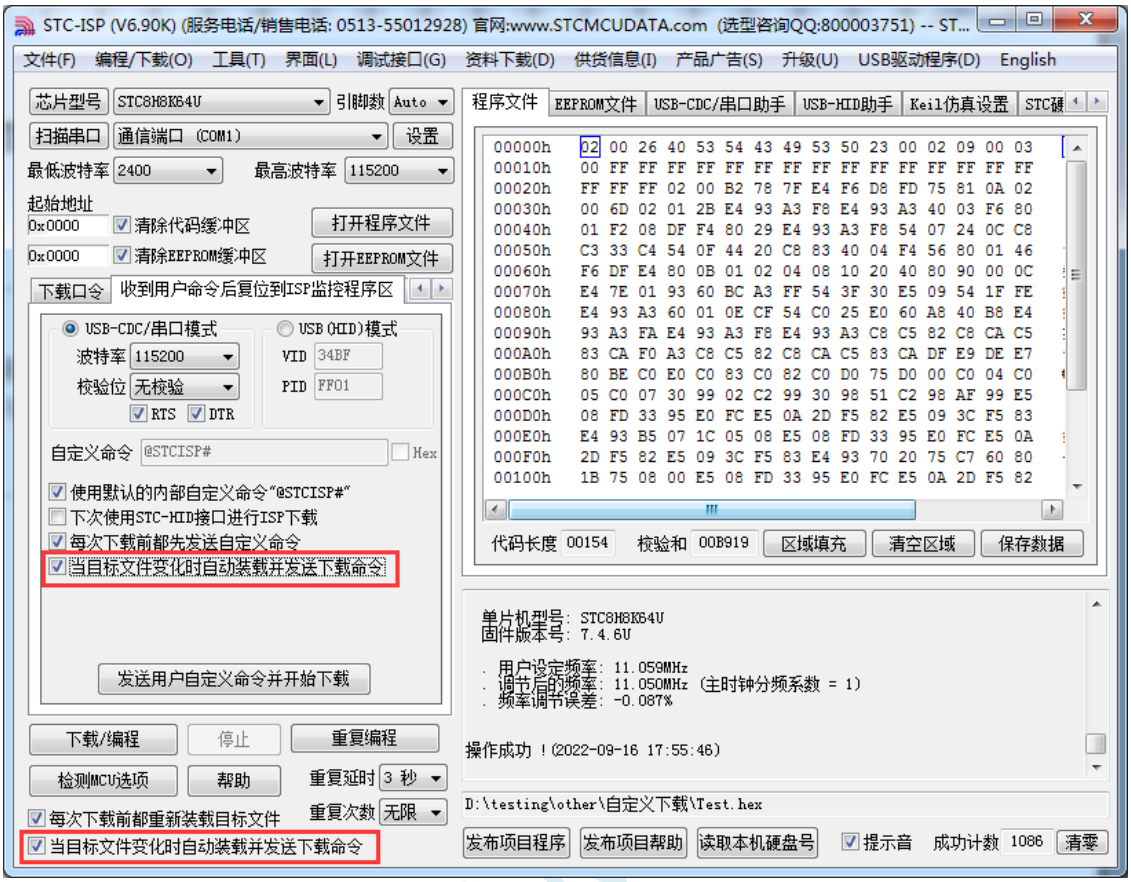
    while (1);
}
```

2、按下图所示的步骤进行设置自定义下载命令（范例使用 STC 默认命令“@STCISP#”）



3、第一次下载时需要对目标单片机重新上电，之后的每次更新只需要点击下载软件中的“下载/编程”按钮，下载软件自动将下载命令发送给目标单片机，目标单片机接收到命令后自动复位到系统 ISP 区，即可实现不停电更新用户代码。

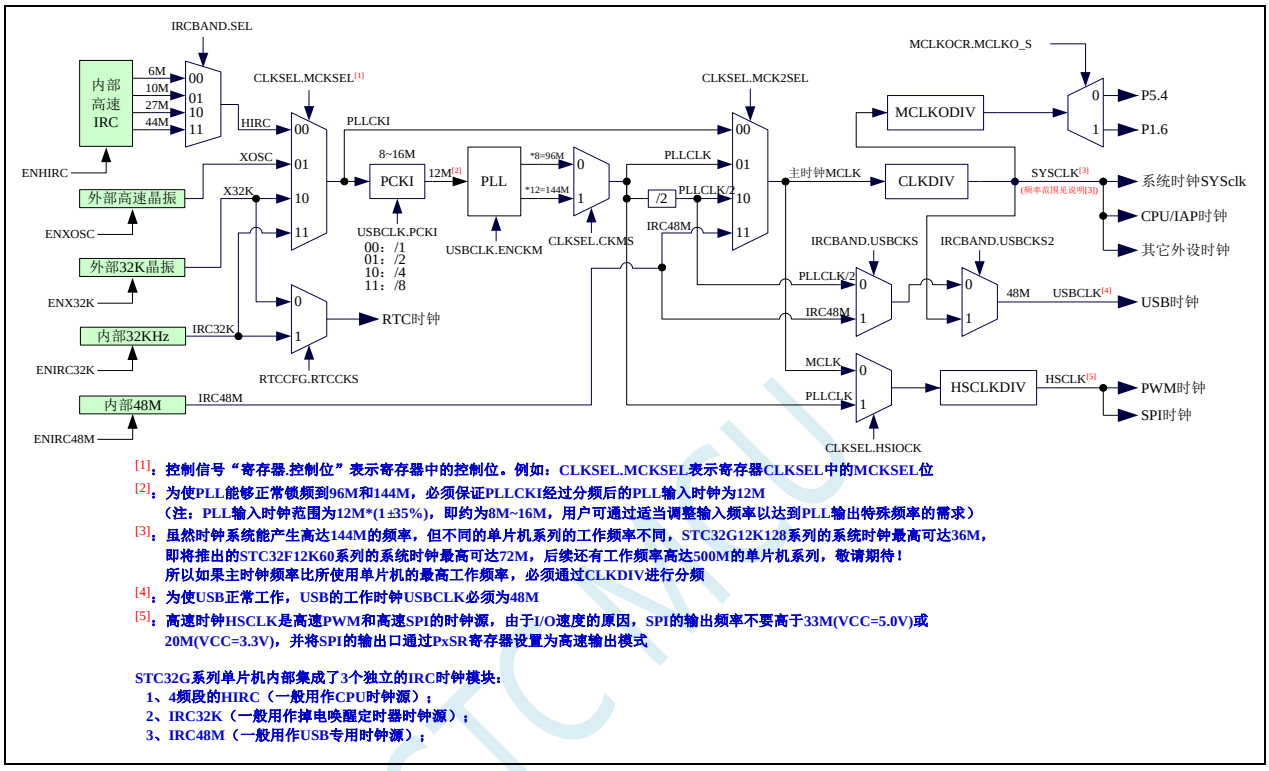
4、STC-ISP 还可实现项目开发阶段，完全自动下载功能，即当下载软件侦测到目标代码被更新了，就会自动发送下载命令。要实现这个功能只需要勾选下图中的两个选项中的任意一个即可



6 时钟管理

6.1 系统时钟控制

系统时钟控制器为单片机的 CPU 和所有外设系统提供时钟源，系统时钟有 4 个时钟源可供选择：内部高精度 IRC、内部 32KHz 的 IRC（误差较大）、外部晶振、内部 PLL 输出时钟。用户可通过程序分别使能和关闭各个时钟源，以及内部提供时钟分频以达到降低功耗的目的。



[1]：控制信号“寄存器.控制位”表示寄存器中的控制位。例如：CLKSEL.MCKSEL表示寄存器CLKSEL中的MCKSEL位

[2]：为使PLL能够正常锁频到96M和144M，必须保证PLLCKI经过分频后的PLL输入时钟为12M
（注：PLL输入时钟范围为12M*(1±35%)，即约为8M~16M，用户可通过适当调整输入频率以达到PLL输出特殊频率的需求）

[3]：虽然时钟系统能产生高达144M的频率，但不同的单片机系列的工作频率不同，STC32G12K128系列的系统时钟最高可达36M，即将推出的STC32F12K60系列的系统时钟最高可达72M，后续还有工作频率高达500M的单片机系列，敬请期待！
所以如果主时钟频率比所使用单片机的最高工作频率，必须通过CLKDIV进行分频

[4]：为使USB正常工作，USB的工作时钟USBCLK必须为48M

[5]：高速时钟HSCLK是高速PWM和高速SPI的时钟源，由于I/O速度的原因，SPI的输出频率不要高于33M(VCC=5.0V)或20M(VCC=3.3V)，并将SPI的输出口通过PxSR寄存器设置为高速输出模式

STC32G系列单片机内部集成了3个独立的IRC时钟模块：
1、4频段的HIRC（一般用作CPU时钟源）；
2、IRC32K（一般用作掉电唤醒定时器时钟源）；
3、IRC48M（一般用作USB专用时钟源）；

系统及外设时钟选择参考表（详细设置参考范例程序）

主时钟选择（MCLK）	内部 IRC	内部高速 IRC（HIRC）
		内部低速 IRC（IRC32K）
		内部 USB 专用 48M 高速 IRC（IRC48M）
	外部晶振	外部高速晶振（XOSC）
		外部低速晶振（X32K）
	PLL	内部 PLL 时钟（PLL）
		内部 PLL 时钟 2 分频（PLL/2）
高速外设时钟选择（HSIOCK）	主时钟（MCLK）	
	内部 PLL 时钟（PLL）	
USB 时钟选择（48M）	内部 USB 专用 48M 高速 IRC（IRC48M）	
	内部 PLL 时钟 2 分频（PLL/2）	
	系统时钟（SYSCLK）	

注：系统时钟（SYSCLK）为主时钟（MCLK）通过 CLKDIV 分频所得的时钟
HSPWM/HSSPI 时钟（HSCLK）为高速外设时钟（HSIOCK）通过 HSCLKDIV 分频所得的时钟

PLL 输入时钟选择参考

MCKSEL[1:0]	PLL 输入时钟源
00	内部高速 IRC（HIRC）
01	外部高速晶振（XOSC）
10	外部低速晶振（X32K）
11	内部低速 IRC（IRC32K）

6.2 相关寄存器

相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
IRCBAND	IRC 频段选择	9DH	USBCKS	USBCKS2	-	-	-	-	SEL[1:0]		10xx,xxnn
LIRTRIM	IRC 频率微调寄存器	9EH	-	-	-	-	-	-	-	LIRTRIM	xxxx,xxxn
IRTRIM	IRC 频率调整寄存器	9FH	IRTRIM[7:0]								nnnn,nnnn
USBCLK	USB 时钟控制寄存器	DCH	ENCKM	PCKI[1:0]		CRE	TST_USB	TST_PHY	PHYTST[1:0]		0010,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CLKSEL	时钟选择寄存器	7EFE00H	CKMS	HSIOCK	-	-	MCK2SEL[1:0]		MCKSEL[1:0]		00xx,0000
CLKDIV	时钟分频寄存器	7EFE01H									nnnn,nnnn
HIRCCR	内部高速振荡器控制寄存器	7EFE02H	ENHIRC	-	-	-	-	-	-	HIRCST	1xxx,xxx0
XOSCCR	外部晶振控制寄存器	7EFE03H	ENXOSC	XITYPE	GAIN		XCFILTER[1:0]			XOSCST	000x,00x0
IRC32KCR	内部低速振荡器控制寄存器	7EFE04H	ENIRC32K	-	-	-	-	-	-	IRC32KST	0xxx,xxx0
MCLKOCR	主时钟输出控制寄存器	7EFE05H	MCLKO_S	MCLKODIV[6:0]							0000,0000
IRCDB	内部高速振荡器稳定时间控制	7EFE06H									1000,0000
IRC48MCR	内部 48M 振荡器控制寄存器	7EFE07H	ENIRC48M	-	-	-	-	-	-	IRC48MST	0xxx,xxx0
X32KCR	外部 32K 晶振控制寄存器	7FFE08H	ENX32K	GAIN32K		-	-	-	-	X32KST	00xx,xxx0
HSCLKDIV	高速时钟分频寄存器	7EFE0BH									0000,0010
HPLLCR	高速 PLL 控制寄存器	7EFE0CH	ENHPLL	-	-	-	HPLLDIV[3:0]				0xxx,0000
HPLLPSCR	高速 PLL 预分频寄存器	7EFE0DH	-	-	-	-	HPLL_PREDIV[3:0]				xxxx,0000

6.2.1 USB 时钟控制寄存器（USBCLK）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USBCLK	DCH	ENCKM	PCKI[1:0]		CRE	TST_USB	TST_PHY	PHYTST[1:0]	

ENCKM：PLL 倍频控制

0：禁止 PLL 倍频

1：使能 PLL 倍频

PCKI[1:0]：PLL 时钟选择

PCKI[1:0]	PLL 时钟源
00	/1

01	/2
10	/4
11	/8

CRE：时钟追频控制位

0：禁止时钟追频

1：使能时钟追频

STC MCU

6.2.2 系统时钟选择寄存器（CLKSEL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CLKSEL	7EFE00H	CKMS	HSIOCK	-	-	MCK2SEL[1:0]		MCKSEL[1:0]	

CKMS：内部 PLL 输出时钟选择

0：PLL 输出 96MHz

1：PLL 输出 144MHz

HSIOCK：高速 I/O 时钟源选择

0：主时钟 MCLK 为高速 I/O 时钟源

1：PLL 输出 96MHz/144MHz 的 PLLCLK 为高速 I/O 时钟源

MCK2SEL[1:0]：主时钟源选择

MCK2SEL[1:0]	主时钟源
00	MCKSEL 选择的时钟源
01	内部 PLL 输出
10	内部 PLL 输出/2
11	内部 48MHz 高速 IRC

MCKSEL[1:0]：主时钟源选择

MCKSEL[1:0]	主时钟源
00	内部高精度 IRC
01	外部高速晶振
10	外部 32KHz 晶振
11	内部 32KHz 低速 IRC

6.2.3 时钟分频寄存器（CLKDIV）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CLKDIV	7EFE01H								

CLKDIV：主时钟分频系数。系统时钟 SYSCLK 是对主时钟 MCLK 进行分频后的时钟信号。

CLKDIV	系统时钟频率
0	MCLK/1
1	MCLK/1
2	MCLK/2
3	MCLK/3
…	…
x	MCLK/x
…	…
255	MCLK/255

6.2.4 内部高速高精度 IRC 控制寄存器（HIRCCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HIRCCR	7EFE02H	ENHIRC	-	-	-	-	-	-	HIRCST

ENHIRC：内部高速高精度 IRC 使能位

0：关闭内部高精度 IRC

1：使能内部高精度 IRC

HIRCST：内部高速高精度 IRC 频率稳定标志位。（只读位）

当内部的 IRC 从停振状态开始使能后，必须经过一段时间，振荡器的频率才会稳定，当振荡器频率稳定后，时钟控制器会自动将 HIRCST 标志位置 1。所以当用户程序需要将时钟切换到使用内部 IRC 时，首先必须设置 ENHIRC=1 使能振荡器，然后一直查询振荡器稳定标志位 HIRCST，直到标志位变为 1 时，才可进行时钟源切换。

6.2.5 外部振荡器控制寄存器（XOSCCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
XOSCCR	7EFE03H	ENXOSC	XITYPE	GAIN		XCFILTER[1:0]			XOSCST

ENXOSC：外部晶体振荡器使能位

0：关闭外部晶体振荡器

1：使能外部晶体振荡器

XITYPE：外部时钟源类型

0：外部时钟源是外部时钟信号（或有源晶振）。信号源只需连接单片机的 XTALI（P1.7），此时 P1.6 口为高阻输入模式，P1.6 可当作输入口使用。

1：外部时钟源是晶体振荡器。信号源连接单片机的 XTALI（P1.7）和 XTALO（P1.6）

XCFILTER[1:0]：外部晶体振荡器抗干扰控制寄存器

00：外部晶体振荡器频率在 48M 及以下时可选择此项

01：外部晶体振荡器频率在 24M 及以下时可选择此项

1x：外部晶体振荡器频率在 12M 及以下时可选择此项

GAIN：外部晶体振荡器振荡增益控制位

0：关闭振荡增益（低增益）

1：使能振荡增益（高增益）

XOSCST：外部晶体振荡器频率稳定标志位。（只读位）

当外部晶体振荡器从停振状态开始使能后，必须经过一段时间，振荡器的频率才会稳定，当振荡器频率稳定后，时钟控制器会自动将 XOSCST 标志位置 1。所以当用户程序需要将时钟切换到使用外部晶体振荡器时，首先必须设置 ENXOSC=1 使能振荡器，然后一直查询振荡器稳定标志位 XOSCST，直到标志位变为 1 时，才可进行时钟源切换。

6.2.6 内部低速 IRC 控制寄存器（IRC32KCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IRC32KCR	7EFE04H	ENIRC32K	-	-	-	-	-	-	IRC32KST

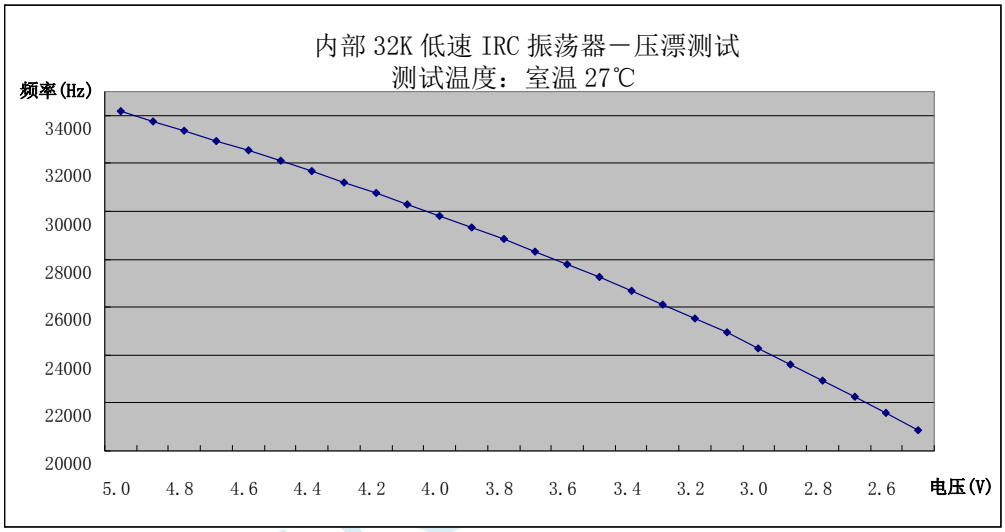
ENIRC32K：内部低速 IRC 使能位

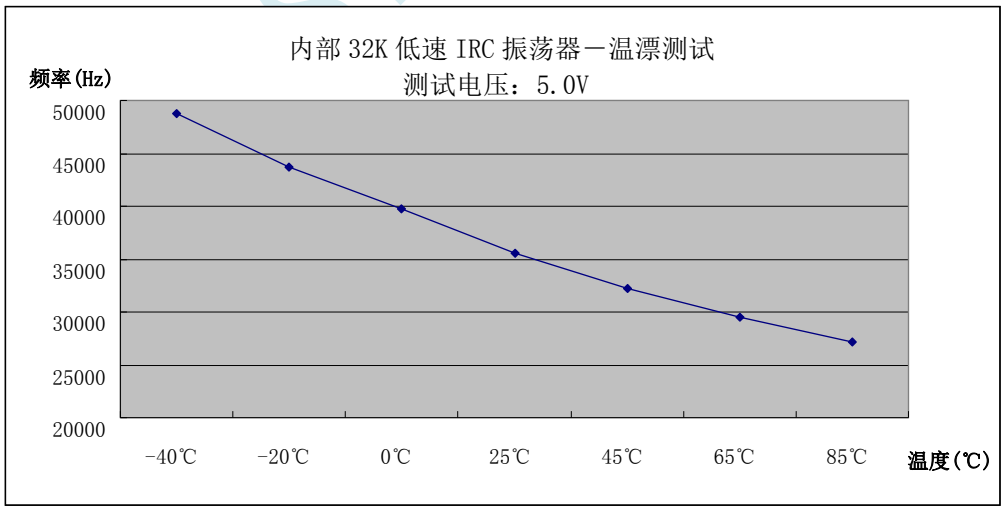
0：关闭内部低速 IRC

1：使能内部低速 IRC

IRC32KST：内部低速 IRC 频率稳定标志位。（只读位）

当内部低速 IRC 从停振状态开始使能后，必须经过一段时间，振荡器的频率才会稳定，当振荡器频率稳定后，时钟控制器会自动将 IRC32KST 标志位置 1。所以当用户程序需要将时钟切换到使用内部低速 IRC 时，首先必须设置 ENIRC32K=1 使能振荡器，然后一直查询振荡器稳定标志位 IRC32KST，直到标志位变为 1 时，才可进行时钟源切换。





6.2.7 主时钟输出控制寄存器（MCLKOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
MCLKOCR	7EFE05H	MCLKO_S	MCLKODIV[6:0]						

MCLKODIV[6:0]：主时钟输出分频系数

MCLKODIV[6:0]	系统时钟分频输出频率
0000000	不输出时钟
0000001	SYSclk/1
0000010	SYSclk /2
0000011	SYSclk /3
...	...
1111110	SYSclk /126
1111111	SYSclk /127

MCLKO_S：系统时钟输出管脚选择

0：系统时钟分频输出到 P5.4 口

1：系统时钟分频输出到 P1.6 口

6.2.8 高速振荡器稳定时间控制寄存器（IRCDB）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IRCDB	7EFE06H								

IRCDB[7:0]：内部高速振荡器稳定时间控制。

IRCDB	系统时钟频率
0	256 个时钟
1	1 个时钟
2	2 个时钟
3	3 个时钟
…	…
x	x 个时钟
…	…
255	255 个时钟

6.2.9 内部 48MHz 高速 IRC 控制寄存器（IRC48MCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IRC48MCR	7EFE07H	ENIRC48M	-	-	-	-	-	-	IRC48MST

ENIRC48M：内部 48M 高速 IRC 使能位

0：关闭内部 48M 高速 IRC

1：使能内部 48M 高速 IRC

IRC48MST：内部 48M 高速 IRC 频率稳定标志位。（只读位）

当内部 48M 高速 IRC 从停振状态开始使能后，必须经过一段时间，振荡器的频率才会稳定，当振荡器频率稳定后，时钟控制器会自动将 IRC48MST 标志位置 1。所以当用户程序需要将时钟切换到使用内部 48M 高速 IRC 时，首先必须设置 ENIRC48M=1 使能振荡器，然后一直查询振荡器稳定标志位 IRC48MST，直到标志位变为 1 时，才可进行时钟源切换。

6.2.10 外部 32K 振荡器控制寄存器（X32KCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
X32KCR	7EFE08H	ENX32K	GAIN32K	-	-	-	-	-	X32KST

ENX32K：外部 32K 晶体振荡器使能位

0：关闭外部 32K 晶体振荡器

1：使能外部 32K 晶体振荡器

GAIN32K：外部 32K 晶体振荡器振荡增益控制位

0：关闭 32K 振荡增益（低增益）

1：使能 32K 振荡增益（高增益）

X32KST：外部 32K 晶体振荡器频率稳定标志位。（只读位）

6.2.11 高速时钟分频寄存器（HSCLKDIV）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSCLKDIV	7EFE0BH								

HSCLKDIV：高速 I/O 时钟分频系数。

CLKDIV	系统时钟频率
0	高速 I/O 时钟源/1
1	高速 I/O 时钟源/1
2	高速 I/O 时钟源/2
3	高速 I/O 时钟源/3
…	…
x	高速 I/O 时钟源/x
…	…
255	高速 I/O 时钟源/255

STC MCU

6.3 STC32G 系列内部 IRC 频率调整

STC32G 系列单片机内部均集成有一颗高精度内部 IRC 振荡器。在用户使用 ISP 下载软件进行下载时，ISP 下载软件会根据用户所选择/设置的频率自动进行调整，一般频率值可调整到±0.3%以下，调整后的频率在全温度范围内（－40℃~85℃）的温漂可达-1.35%~1.30%。

STC32G 系列内部 IRC 有 4 个频段，频段的中心频率分别为 6MHz、10MHz、27MHz 和 44MHz，每个频段的调节范围约为±27%（注意：不同的芯片以及不同的生成批次可能会有约 5%左右的制造误差）。

注意：对于一般用户，内部 IRC 频率的调整可以不用关心，因为频率调整工作在进行 ISP 下载时已经自动完成了。所以若用户不需要自行调整频率，那么下面相关的 4 个寄存器也不能随意修改，否则可能会导致工作频率变化。

内部 IRC 频率调整主要使用下面的 4 个寄存器进行调整

6.3.1 IRC 频段选择寄存器（IRCBAND）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IRCBAND	9DH	USBCKS	USBCKS2	-	-	-	-	SEL[1:0]	

USBCKS/USBCKS2：USB 时钟选择寄存器

USBCKS	USBCKS2	USB 时钟
0	0	PLLCLK/2
1	0	IRC48M
x	1	系统时钟 SYSCLK

SEL[1:0]：频段选择

00：选择 6MHz 频段

01：选择 10MHz 频段

10：选择 27MHz 频段

11：选择 44MHz 频段

STC32G 系列内部 IRC 有四个频段，频段的中心频率分别为 6MHz、10MHz、27MHz 和 44MHz，每个频段的调节范围约为±27%。

STC32G 系列芯片出厂时校准的 10 个频率如下：

频率（MHz）	22.1184	24	27	30	33.1776	35	36.864	40	44.2368	48
所属频段	27M	27M	27M	27M	27M	44M	44M	44M	44M	44M

6.3.2 内部 IRC 频率调整寄存器（IRTRIM）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IRTRIM	9FH	IRTRIM[7:0]							

IRTRIM[7:0]：内部高精度 IRC 频率调整寄存器

IRTRIM 可对 IRC 频率进行 256 个等级的调整，每个等级所调整的频率值在整体上呈线性分布，局部会有波动。宏观上，每一级所调整的频率约为 0.24%，即 IRTRIM 为（n+1）时的频率比 IRTRIM 为（n）时的频率约快 0.24%。但由于 IRC 频率调整并非每一级都是 0.24%（每一级所调整频率的最大值约为 0.55%，最小值约为 0.02%，整体平均值约为 0.24%），所以会造成局部波动。

6.3.3 内部 IRC 频率微调寄存器（LIRTRIM）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LIRTRIM	9EH	-	-	-	-	-	-		LIRTRIM

LIRTRIM：内部高精度 IRC 频率微调寄存器

6.3.4 时钟分频寄存器（CLKDIV）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CLKDIV	7EFE01H								

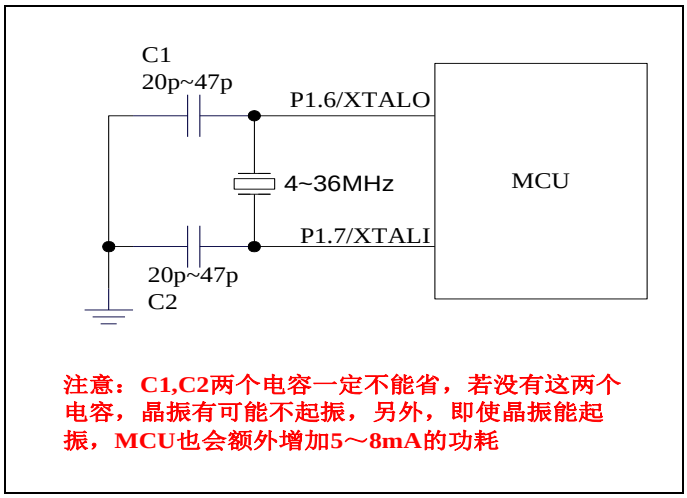
CLKDIV：主时钟分频系数。系统时钟 SYSCLK 是对主时钟 MCLK 进行分频后的时钟信号。

CLKDIV	系统时钟频率
0	MCLK/1
1	MCLK/1
2	MCLK/2
3	MCLK/3
…	…
x	MCLK/x
…	…
255	MCLK/255

STC MCU

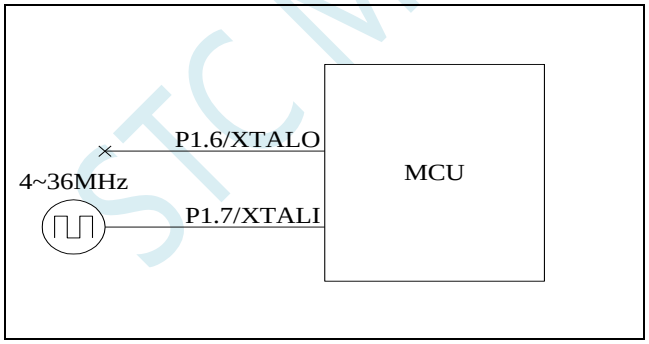
6.4 外部晶振及外部时钟电路

6.4.1 外部晶振输入电路



注意：有 RTC 功能的 MCU，P1.6/P1.7 可以外部接 32768 的晶振或时钟

6.4.2 外部时钟输入电路（P1.6 为高阻输入模式，可当输入口使用）



注：当使用内部时钟时，P1.6/P1.7 都可以当普通 I/O 使用。当 P1.7 口外接有源时钟时，P1.6 口为高阻输入模式，可当输入口使用。有 RTC 功能的 MCU，外部 32768 时钟可从 P1.7 口输入。

6.5 范例程序

6.5.1 选择内部高速 IRC（HIRC）作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

                                        //注：芯片上电后系统会默启动内部高速 HIRC，
                                        //并选择为系统时钟，所以一般情况下不需要作
                                        //如下设置
    HIRCCR = 0x80;                      //启动内部高速 IRC
    while (!(HIRCCR & 1));              //等待时钟稳定
    CLKSEL = 0x00;                      //选择内部高速 HIRC

    while (1);
}
```

6.5.2 选择内部 IRC（IRC32K）作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IRC32KCR = 0x80;                    //启动内部低速 IRC
    while (!(IRC32KCR & 1));            //等待时钟稳定
    CLKDIV = 0x00;                      //时钟不分频
    CLKSEL = 0x03;                      //选择内部低速 IRC

    while (1);
}
```

6.5.3 选择内部 48M 的 IRC（IRC48M）作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IRC48MCR = 0x80;                    //启动内部 48M IRC
    while (!(IRC48MCR & 1));            //等待时钟稳定
    CLKDIV = 0x02;                      //时钟 2 分频
    CLKSEL = 0x0c;                      //选择 IRC48M

    while (1);
```

```
}
```

6.5.4 选择外部高速晶振（XOSC）作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    XOSCCR = 0xc0;                      //启动外部晶振
    while (!(XOSCCR & 1));              //等待时钟稳定
    CLKDIV = 0x00;                      //时钟不分频
    CLKSEL = 0x01;                      //选择外部晶振

    while (1);
}
```

6.5.5 选择外部低速晶振（X32K）作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    X32KCR = 0xc0;                  //启动外部 32K 晶振
    while (!(X32KCR & 1));          //等待时钟稳定
    CLKDIV = 0x00;                  //时钟不分频
    CLKSEL = 0x02;                  //选择外部 32K 晶振

    while (1);
}
```

6.5.6 选择内部 PLL 作为系统时钟源

```
//测试工作频率为 12MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件

void delay()
{
    int i;

    for (i=0; i<100; i++);
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;
```

```
    CLKSEL &= ~0x80;                    //选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
//  CLKSEL |= 0x80;                     //选择 PLL 的 144M 作为 PLL 的输出时钟

    USBCLK &= ~0x60;
    USBCLK |= 0x00;                     //PLL 输入时钟为 12M 则选择 1 分频
//  USBCLK |= 0x20;                     //PLL 输入时钟为 24M 则选择 2 分频
//  USBCLK |= 0x40;                     //PLL 输入时钟为 48M 则选择 4 分频
//  USBCLK |= 0x60;                     //PLL 输入时钟为 96M 则选择 8 分频

    USBCLK |= 0x80;                     //启动 PLL

    delay();                            //等待 PLL 锁频，建议 50us 以上

    CLKDIV = 0x04;                      //时钟 4 分频，主时钟选择高速频率前,
                                        //必须先设置分频系数,否则程序会当掉
    CLKSEL &= 0xf0;                     //选择 PLL 时钟源
    CLKSEL |= 0x04;

    while (1);
}
```

6.5.7 选择主时钟（MCLK）作为高速外设时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    HSCLKDIV = 0x00;
    CLKSEL &= ~0x40;                    //选择主时钟（MCLK）作为高速外设时钟源

    while (1);
}
```

6.5.8 选择内部 PLL 时钟作为高速外设时钟源

```
//测试工作频率为 12MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CLKSEL &= ~0x80;                    //选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
//  CLKSEL |= 0x80;                     //选择 PLL 的 144M 作为 PLL 的输出时钟

    USBCLK &= ~0x60;
    USBCLK |= 0x00;                     //PLL 输入时钟为 12M 则选择 1 分频
//  USBCLK |= 0x20;                     //PLL 输入时钟为 24M 则选择 2 分频
//  USBCLK |= 0x40;                     //PLL 输入时钟为 48M 则选择 4 分频
//  USBCLK |= 0x60;                     //PLL 输入时钟为 96M 则选择 8 分频

    USBCLK |= 0x80;                     //启动 PLL

    delay();                            //等待 PLL 锁频，建议 50us 以上

    HSCLKDIV = 0x00;
    CLKSEL |= 0x40;                     //选择 PLL 时钟作为高速外设时钟源

    while (1);
}
```

6.5.9 选择系统时钟（SYSCLK）作为 USB 时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
```

```
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IRCBAND |= 0x40;                    //选择系统时钟（SYSCLK）作为USB 时钟源

    while (1);
}
```

6.5.10 选择内部 PLL 时钟作为 USB 时钟源

```
//测试工作频率为 12MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CLKSEL &= ~0x80;                    //选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
//  CLKSEL |= 0x80;                     //选择 PLL 的 144M 作为 PLL 的输出时钟

    USBCLK &= ~0x60;
```

```
    USBCLK |= 0x00;                         //PLL 输入时钟为 12M 则选择 1 分频
//  USBCLK |= 0x20;                         //PLL 输入时钟为 24M 则选择 2 分频
//  USBCLK |= 0x40;                         //PLL 输入时钟为 48M 则选择 4 分频
//  USBCLK |= 0x60;                         //PLL 输入时钟为 96M 则选择 8 分频

    USBCLK |= 0x80;                         //启动 PLL

    delay();                                //等待 PLL 锁频，建议 50us 以上

    IRCBAND &=~ 0xc0;                       //选择 PLL 时钟（96M/2=48M）作为 USB 时钟源

    while (1);
}
```

6.5.11 选择内部 USB 专用 48M 的 IRC 作为 USB 时钟源

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IRC48MCR = 0x80;                        //启动内部 48M IRC
    while (!(IRC48MCR & 1));                //等待时钟稳定

    IRCBAND |= 0x80;                        //选择 IRC48M 作为 USB 时钟源
    IRCBAND &= ~0x40;

    while (1);
}
```

6.5.12 主时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

//  MCLKOCR = 0x01;                     //主时钟输出到 P5.4 口
//  MCLKOCR = 0x02;                     //主时钟 2 分频输出到 P5.4 口
    MCLKOCR = 0x04;                     //主时钟 4 分频输出到 P5.4 口
//  MCLKOCR = 0x84;                     //主时钟 4 分频输出到 P1.6 口

    while (1);
}
```

STC MCU

7 自动频率校准，自动追频（CRE）

产品线	自动追频
STC32G12K128 系列	
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 部分单片机系列内建一个频率自动校准模块（CRE），CRE 模块是使用外部的 32.768KHz 晶振对内部高速 IRC（HIRC）的 IRTRIM 寄存器进行自动调整，以达到自动频率校准的功能。需要使用自动校准时，只需要根据给定的公式设置好目标频率的计数值和误差范围，然启动 CRE 模块，硬件便会进行自动频率校准，当 HIRC 的频率达到用户所设置误差范围内时，校准完成标志会被置位。

7.1 相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CRECR	CRE 控制寄存器	7EFDA8H	ENCRE	MONO	UPT[1:0]		CREHF	CREINC	CREDEC	CRERDY	0000,0000
CRECNTH	CRE 校准目标寄存器	7EFDA9H	CNT[15:8]								0000,0000
CRECNTL	CRE 校准目标寄存器	7EFDAAH	CNT[7:0]								0000,0000
CRERES	CRE 分辨率控制寄存器	7EFDABH	RES[7:0]								0000,0000

7.1.1 CRE 控制寄存器（CRECR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CRECR	7EFDA8H	ENCRE	MONO	UPT[1:0]		CREHF	CREINC	CREDEC	CRERDY

ENCRE：CRE模块控制位

0：关闭 CRE 模块。

1：使能 CRE 模块。

MONO：自动校准步幅控制

0：单步模式。每个校准周期，硬件自动将 IRTRIM 递增或递减 1。

1：双步模式。每个校准周期，硬件自动将 IRTRIM 递增或递减 2。

单步模式比双步模式校准后的 IRC 精度更高，但自动校准的时间比双步模式长。

UPT[1:0]：CRE 校准周期选择

UPT[1:0]	校准周期
00	1ms
01	4ms
10	32ms
11	64ms

CREHF：高频模式选择

0：低频模式（目标频率小于或等于 50MHz）。

1：高频模式（目标频率大于 50MHz）。

CREINC：CRE校准正处于上调状态。只读位。

CREDEC：CRE校准正处于下调状态。只读位。

CRERDY：CRE校准完成状态。只读位。

0：CRE 校准功能未启动或者未校准完成。

1：CRE 校准已完成。

7.1.2 CRE 校准计数值寄存器（CRECNT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CRECNTH	7EFDA9H	CRECNT[15:8]							
CRECNTL	7EFDAAH	CRECNT[7:0]							

CRECNT[15:0]：16位校准计数值。

目标校准值计算公式：

低频模式（CREHF=0）：CRECNT = (16 * 目标频率(Hz)) / 32768

高频模式（CREHF=1）：CRECNT = (8 * 目标频率(Hz)) / 32768

（详细设置见范例程序）

7.1.3 CRE 校准误差值寄存器（CRERES）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CRERES	7EFDABH	CRERES[7:0]							

CRERES[7:0]：8位校准误差值（解析度控制）。

由于内部高速IRC的解析度远低于外部的32.768K晶振，最终的校准值无法与CRECNT所设置的目标值完全一致，所以必须通过CRERES寄存器设定一个误差范围。

校准误差计算公式：

CRERES = 误差范围(%) * 目标校准值

（误差范围一般控制在 1%~0.3%即可，不建议超出此范围）

（详细设置见范例程序）

7.2 范例程序

7.2.1 自动校准内部高速 IRC（HIRC）

例如：校准的目标频率为22.1184MHz，校准误差范围为±0.5%

则需要将CREHF设置为0，CRECNT设置为(16*22118400)/32768＝10800（2A30H），

即将CRECNTH设置为2AH，CRECNTL设置为30H，CRERES设置为10800 * 0.5%＝54（36H）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件

#define     CNT22M      (16 * 22118400L) / 32768)   //校准目标频率为 22.1184M
#define     RES22M      (CNT22M *5 / 1000)          //设置校准误差为 0.5%

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    X32KCR = 0xc0;                                  //启动外部 32K 晶振
    while (!(X32KCR & 1));                          //等待时钟稳定

    IRCBAND &= ~0x03;
    IRCBAND |= 0x02;                                //选择 27M 频段
    CLKSEL = 0x00;                                  //选择内部高速 HIRC 为系统时钟

    CRECNTH = CNT22M >> 8;                          //设置目标校准值
    CRECNTL = CNT22M;
    CRERES = RES22M;                                //设置校准误差
    CRECR = 0x90;                                   //使能 CRE 功能，并设置校准周期为 4ms

    while (1)
    {
        if (CRECR & 0x01)
        {
                                                    //频率自动校准完成
        }
    }
```

```
}
```

STC MCU

8 复位、看门狗、掉电唤醒专用定时器与电源管理

8.1 系统复位

STC32G 系列单片机的复位分为硬件复位和软件复位两种。

硬件复位时，所有的寄存器的值会复位到初始值，系统会重新读取所有的硬件选项。同时根据硬件选项所设置的上电等待时间进行上电等待。硬件复位主要包括：

- 上电复位
- 低压复位
- 复位脚复位（低电平复位）
- 看门狗复位

软件复位时，除与时钟相关的寄存器保持不变外，其余的所有寄存器的值会复位到初始值，软件复位不会重新读取所有的硬件选项。软件复位主要包括：

- 写 IAP_CONTR 的 SWRST 所触发的复位

相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
WDT_CONTR	看门狗控制寄存器	C1H	WDT_FLAG	-	EN_WDT	CLR_WDT	IDL_WDT	WDT_PS[2:0]			0x00,0000
IAP_CONTR	IAP 控制寄存器	C7H	IAPEN	SWBS	SWRST	CMD_FAIL	-	IAP_WT[2:0]			0000,x000
RSTCFG	复位配置寄存器	FFH	-	ENLVR	-	P54RST	-	-	LVDS[1:0]		0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
RSTFLAG	复位标志寄存器	7EFE99H	-	-	-	LVDRSTF	WDTRSTF	SWRSTF	ROMOVF	EXRSTF	xxx1,0100
RSTCR0	复位控制寄存器 0	7EFE9AH	-	-	-	-	RSTTM34	TSTTM2	-	RSTTM01	xxxx,00x0
RSTCR1	复位控制寄存器 1	7EFE9BH	-	-	-	-	RSTUR4	RSTUR3	RSTUR2	RSTUR1	xxxx,0000
RSTCR2	复位控制寄存器 2	7EFE9CH	RSTCAN2	RSTCAN	RSTLIN	RSTRTC	RSTPWMB	RSTPWMA	RSTI2C	RSTSPI	0000,0000
RSTCR3	复位控制寄存器 3	7EFE9DH	RSTFPU	RSTDMA	RSTLCM	RSTLCD	RSTLED	RSTTKS	RSTCMP	RSTADC	0000,0000
RSTCR4	复位控制寄存器 4	7EFE9EH	-	-	-	-	-	-	-	RSTMDU	xxxx,xxx0
RSTCR5	复位控制寄存器 5	7EFE9FH	-	-	-	-	-	-	-	-	xxxx,xxxx

8.1.1 看门狗控制寄存器（WDT_CONTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
WDT_CONTR	C1H	WDT_FLAG	-	EN_WDT	CLR_WDT	IDL_WDT	WDT_PS[2:0]		

WDT_FLAG：看门狗溢出标志

看门狗发生溢出时，硬件自动将此位置 1，需要软件清零。

EN_WDT：看门狗使能位

0：对单片机无影响

1：启动看门狗定时器

CLR_WDT：看门狗定时器清零

0：对单片机无影响

1：清零看门狗定时器，硬件自动将此位复位

IDL_WDT：IDLE 模式时的看门狗控制位

0：IDLE 模式时看门狗停止计数

1：IDLE 模式时看门狗继续计数

WDT_PS[2:0]：看门狗定时器时钟分频系数

WDT_PS[2:0]	分频系数	12M 主频时的溢出时间	20M 主频时的溢出时间
000	2	≈ 65.5 毫秒	≈ 39.3 毫秒
001	4	≈ 131 毫秒	≈ 78.6 毫秒
010	8	≈ 262 毫秒	≈ 157 毫秒
011	16	≈ 524 毫秒	≈ 315 毫秒
100	32	≈ 1.05 秒	≈ 629 毫秒
101	64	≈ 2.10 秒	≈ 1.26 秒
110	128	≈ 4.20 秒	≈ 2.52 秒
111	256	≈ 8.39 秒	≈ 5.03 秒

看门狗溢出时间计算公式如下：

$$\text{看门狗溢出时间} = \frac{12 \times 32768 \times 2^{(WDT_PS+1)}}{SYSclk}$$

8.1.2 IAP 控制寄存器（IAP_CONTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_CONTR	C7H	IAPEN	SWBS	SWRST	CMD_FAIL	-	-	-	-

SWBS：软件复位启动选择

0：软件复位后从用户程序区开始执行代码。用户数据区的数据保持不变。

1：软件复位后从系统 ISP 区开始执行代码。用户数据区的数据会被初始化。

SWRST：软件复位触发位

0：对单片机无影响

1：触发软件复位

8.1.3 复位配置寄存器（RSTCFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RSTCFG	FFH	-	ENLVR	-	P54RST	-	-	LVDS[1:0]	

ENLVR：低压复位控制位

0：禁止低压复位。当系统检测到低压事件时，会产生低压中断

1：使能低压复位。当系统检测到低压事件时，自动复位

P54RST：RST 管脚功能选择

0：RST 管脚用作普通 I/O 口（P54）

1：RST 管脚用作复位脚（低电平复位）

LVDS[1:0]：低压检测门槛电压设置

LVDS[1:0]	低压检测门槛电压
00	2.0V
01	2.4V
10	2.7V
11	3.0V

8.1.4 复位标志寄存器（RSTFLAG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RSTFLAG	7EFE99H	-			LVDRSTF	WDTRSTF	SWRSTF	ROMOVF	EXRSTF

LVDRSTF：LVD 低压复位标志

读 0：无意义

读 1：当前的复位是由 LVD 低压复位所触发（上电复位默认值为 1）

写 0：无效果

写 1：清除 LVDRST 标志位

WDTRSTF：看门狗复位标志

读 0：无意义（上电复位默认值为 0）

读 1：当前的复位是由看门狗溢出所触发

写 0：无效果

写 1：清除 WDTRST 标志位

SWRSTF：软复位标志

读 0：无意义

读 1：当前的复位是由软件写 SWRST（IAP_CONTR.5）所触发（用户程序复位默认值为 1）

写 0：无效果

写 1：清除 SWRST 标志位

ROMOVF：代码区溢出标志

读 0：无意义（上电复位默认值为 0）

读 1：当前的复位是由于 CPU 执行代码到非程序区导致的代码区溢出所触发

写 0：无效果

写 1：清除 ROMOV 标志位

EXRSTF：外部复位标志

读 0：无意义（上电复位默认值为 0）

读 1：当前的复位是外部复位脚（P5.4/RST）被拉低所触发

写 0：无效果

写 1：清除 EXRST 标志位

关于用户程序软复位到系统区进行 USB-ISP 下载的说明：

上电时时需要 P3.2 同时接地才可进入 USB-ISP 下载模式，为方便用户自主控制 ISP 下载，特别增加：当用户程序软复位到系统区时，可不用 P3.2 接地就可进行 USB-ISP 下载。此功能的判断方式为进入 ISP 后判断 SWRSTF 寄存器位是否为 1，若为 1 表示是用户软复位到系统区，则不用 P3.2 接地，否则需要 P3.2 接地。若用户需要软件软复位到系统区或者按键复位或者看门狗复位后需要进行 USB-ISP 下载，可保持 SWRSTF 寄存器位为 1，否则请在用户代码初始化时将 SWRSTF 寄存器位写 1，以清零 SWRSTF。

8.1.5 复位控制寄存器（RSTCRx）

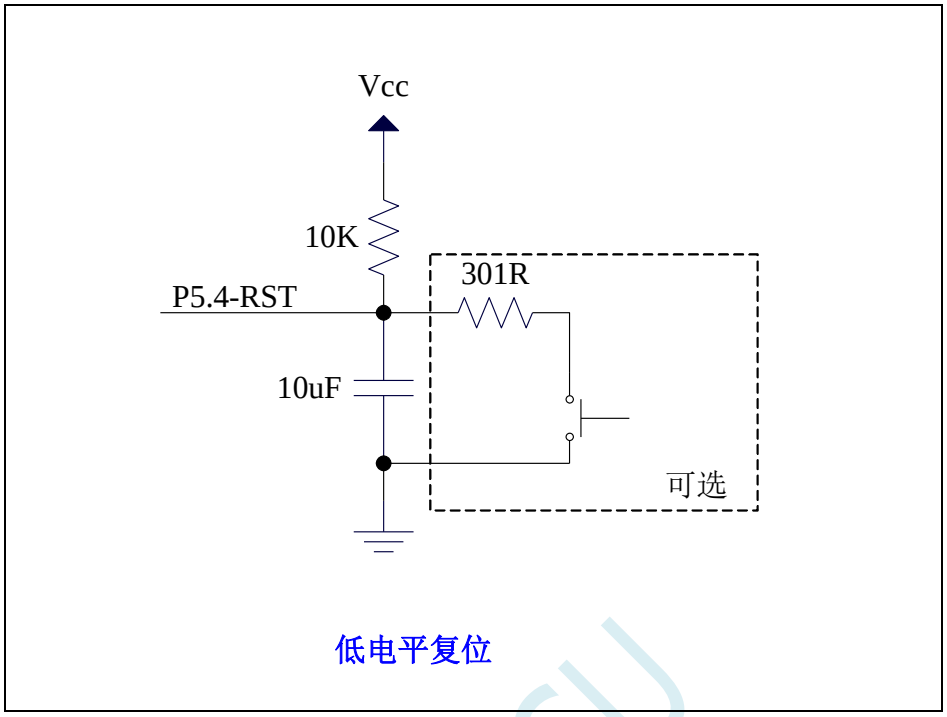
符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RSTCR0	7EFE9AH	-	-	-	-	RSTTM34	TSTTM2	-	RSTTM01
RSTCR1	7EFE9BH	-	-	-	-	RSTUR4	RSTUR3	RSTUR2	RSTUR1
RSTCR2	7EFE9CH	RSTCAN2	RSTCAN	RSTLIN	RSTRTC	RSTPWMB	RSTPWMA	RSTI2C	RSTSPI
RSTCR3	7EFE9DH	RSTFPU	RSTDMA	RSTLCM	RSTLCD	RSTLED	RSTTKS	RSTCMP	RSTADC
RSTCR4	7EFE9EH	-	-	-	-	-	-	-	RSTMDU

RSTTMn：TIMER0/1/2/3/4 复位控制位
RSTUARTn：UART1/2/3/4 复位控制位
RSTSPI：SPI 复位控制位
RSTI2C：I2C（SSB）复位控制位
RSTPWMA：PWMA 复位控制位
RSTPWMB：PWMB 复位控制位
RSTRTC：RTC 复位控制位
RSTLIN：LIN 复位控制位
RSTCAN：CAN 复位控制位
RSTCAN2：CAN2 复位控制位
RSTADC：ADC 复位控制位
RSTCMP：CMP（比较器）复位控制位
RSTTKS：TKS（TouchKey）复位控制位
RSTLED：LED 驱动复位控制位
RSTLCD：LCD 驱动复位控制位
RSTLCM：LCM 驱动复位控制位
RSTDMA：DMA 复位控制位
RSTFPU：FPU 复位控制位
RSTMDU：MDU32 复位控制位

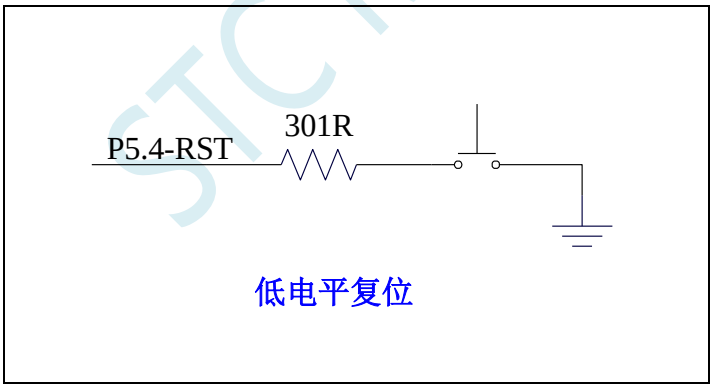
写 1：复位相应的外设模块模块，需软件清零

STC MCU

8.1.6 低电平上电复位参考电路（一般不需要）

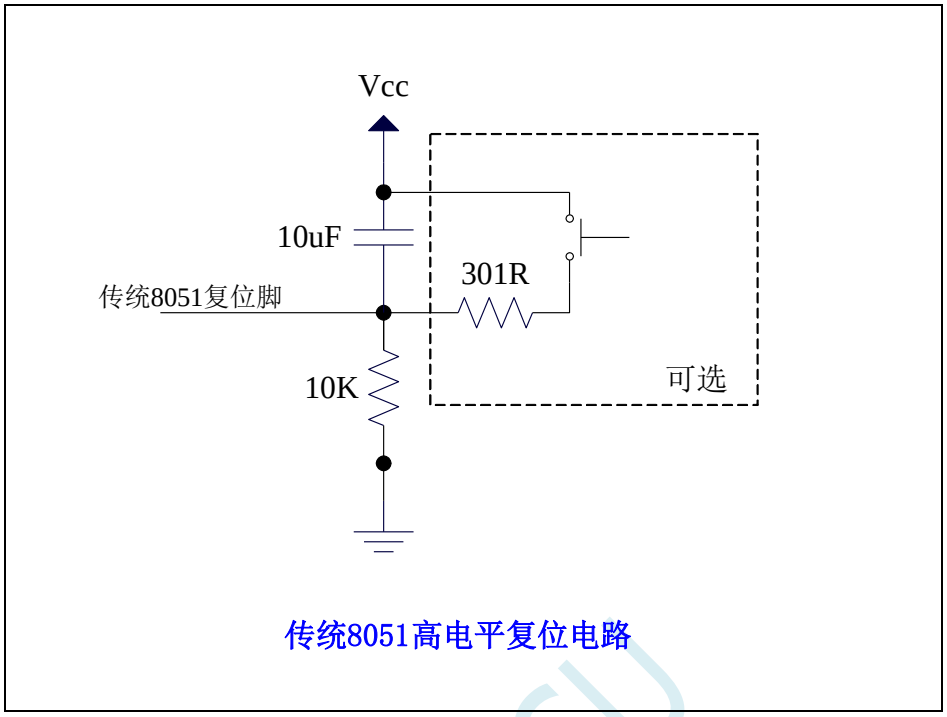


8.1.7 低电平按键复位参考电路



STC MCU

8.1.8 传统 8051 高电平上电复位参考电路



传统8051高电平复位电路

上图为传统 8051 的高电平复位电路，STC32G 的复位为低电平复位，与传统复位电路不同

STC MCU

8.2 系统电源管理

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
PCON	电源控制寄存器	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL	0011,0000

8.2.1 电源控制寄存器（PCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PCON	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL

LVDF：低压检测标志位。当系统检测到低压事件时，硬件自动将此位置 1，并向 CPU 提出中断请求。此位需要用户软件清零。

POF：上电标志位。当硬件自动将此位置 1。

PD：掉电模式控制位

0：无影响

1：单片机进入时钟停振模式/掉电模式，CPU 以及全部外设均停止工作。唤醒后硬件自动清零。

（**注：时钟停振模式下，CPU 和全部的外设均停止工作，但 SRAM 和 XRAM 中的数据是一直维持不变的**）

IDL：IDLE（空闲）模式控制位

0：无影响

1：单片机进入 IDLE 模式，只有 CPU 停止工作，其他外设依然在运行。唤醒后硬件自动清零

STC MCU

8.3 掉电唤醒定时器

内部掉电唤醒定时器是一个 15 位的计数器（由{WKTCH[6:0],WKTCL[7:0]}组成 15 位）。用于唤醒处于掉电模式的 MCU。

8.3.1 掉电唤醒定时器计数寄存器（WKTCL，WKTCH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
WKTCL	AAH								
WKTCH	ABH	WKTEN							

WKTEN：掉电唤醒定时器的使能控制位

0：停用掉电唤醒定时器

1：启用掉电唤醒定时器

如果 STC32G 系列单片机内置掉电唤醒专用定时器被允许(通过软件将 WKTCH 寄存器中的 WKTEN 位置 1），当 MCU 进入掉电模式/停机模式后，掉电唤醒专用定时器开始计数，当计数值与用户所设置的值相等时，掉电唤醒专用定时器将 MCU 唤醒。MCU 唤醒后，程序从上次设置单片机进入掉电模式语句的下一条语句开始往下执行。掉电唤醒之后，可以通过读 WKTCH 和 WKTCL 中的内容获取单片机在掉电模式中的睡眠时间。

这里请注意：用户在寄存器{WKTCH[6:0],WKTCL[7:0]}中写入的值必须比实际计数值少 1。如用户需计数 10 次，则将 9 写入寄存器{WKTCH[6:0],WKTCL[7:0]}中。同样，如果用户需计数 32767 次，则应对{WKTCH[6:0],WKTCL[7:0]}写入 7FFEH（即 32766）。（**计数值 0 和计数值 32767 为内部保留值，用户不能使用**）

内部掉电唤醒定时器有自己的内部时钟，其中掉电唤醒定时器计数一次的时间就是由该时钟决定的。内部掉电唤醒定时器的时钟频率约为 32KHz，当然误差较大。用户可以通过读 RAM 区 F8H 和 F9H 的内容（F8H 存放频率的高字节，F9H 存放低字节）来获取内部掉电唤醒专用定时器出厂时所记录的时钟频率。

掉电唤醒专用定时器计数时间的计算公式如下所示：（F_{wt} 为我们从 RAM 区 F8H 和 F9H 获取到的内部掉电唤醒专用定时器的时钟频率）

$$\text{掉电唤醒定时器定时时间} = \frac{10^6 \times 16 \times \text{计数次数}}{F_{wt}} \text{(微秒)}$$

假设 F_{wt}=32KHz，则有：

{WKTCH[6:0],WKTCL[7:0]}	掉电唤醒专用定时器计数时间
~~0（内部保留）~~	
1	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+1) \approx 1$ 毫秒
9	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+9) \approx 5$ 毫秒
99	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+99) \approx 50$ 毫秒
999	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+999) \approx 0.5$ 秒
4095	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+4095) \approx 2$ 秒
32766	$10^6 \div 32K \times 16 \times (1+32766) \approx 16$ 秒

~~32767（内部保留）~~	

STC MCU

8.4 范例程序

8.4.1 看门狗定时器应用

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

//  WDT_CONTR = 0x23;                   //使能看门狗,溢出时间约为 0.5s
    WDT_CONTR = 0x24;                   //使能看门狗,溢出时间约为 1s
//  WDT_CONTR = 0x27;                   //使能看门狗,溢出时间约为 8s
    P32 = 0;                            //测试端口

    while (1)
    {
//      WDT_CONTR = 0x33;               //清看门狗,否则系统复位
        WDT_CONTR = 0x34;               //清看门狗,否则系统复位
//      WDT_CONTR = 0x37;               //清看门狗,否则系统复位

        Display();                      //显示模块
        Scankey();                      //按键扫描模块
        MotorDriver();                  //电机驱动模块
    }
}
```

8.4.2 软复位实现自定义下载

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
```

```
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P32 = 1;                            //测试端口
    P33 = 1;                            //测试端口

    while (1)
    {
        if (!P32 && !P33)
        {
            IAP_CONTR |= 0x60;          //检查到 P3.2 和 P3.3 同时为0 时复位到 ISP
        }
    }
}
```

8.4.3 低压检测

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件

#define   ENLVR       0x40              //RSTCFG.6
#define   LVD2V0      0x00              //LVD@2.0V
#define   LVD2V4      0x01              //LVD@2.4V
#define   LVD2V7      0x02              //LVD@2.7V
#define   LVD3V0      0x03              //LVD@3.0V

void Lvd_Isr() interrupt 6
{
    LVDF = 0;                           //清中断标志
    P32 = ~P32;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
```

```
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LVDF = 0;                                       //测试端口
//  RSTCFG = ENLVR | LVD3V0;                        //使能 3.0V 时低压复位,不产生 LVD 中断
    RSTCFG = LVD3V0;                                //使能 3.0V 时低压中断
    ELVD = 1;                                       //使能 LVD 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

8.4.4 省电模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT0_Isr() interrupt 0
{
    P34 = ~P34;                                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
```

```
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    EX0 = 1;                                    //使能 INT0 中断,用于唤醒 MCU
    EA = 1;
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    IDL = 1;                                    //MCU 进入 IDLE 模式
//  PD = 1;                                     //MCU 进入掉电模式
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    P35 = 0;

    while (1);
}
```

8.4.5 使用 INT0/INT1/INT2/INT3/INT4 管脚中断唤醒省电模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT0_Isr() interrupt 0
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void INT1_Isr() interrupt 2
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void INT2_Isr() interrupt 10
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void INT3_Isr() interrupt 11
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void INT4_Isr() interrupt 16
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
```

```
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IT0 = 0;                                    //使能 INT0 上升沿和下降沿中断
//  IT0 = 1;                                    //使能 INT0 下降沿中断
    EX0 = 1;                                    //使能 INT0 中断

    IT1 = 0;                                    //使能 INT1 上升沿和下降沿中断
//  IT1 = 1;                                    //使能 INT1 下降沿中断
    EX1 = 1;                                    //使能 INT1 中断

    EX2 = 1;                                    //使能 INT2 下降沿中断
    EX3 = 1;                                    //使能 INT3 下降沿中断
    EX4 = 1;                                    //使能 INT4 下降沿中断

    EA = 1;

    PD = 1;                                     //MCU 进入掉电模式
    _nop_();                                    //掉电模式被唤醒后,MCU 首先会执行此语句
                                                //然后再进入中断服务程序

    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.6 使用 T0/T1/T2/T3/T4 管脚中断唤醒省电模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
```

```
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void TM2_Isr() interrupt 12
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void TM3_Isr() interrupt 19
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void TM4_Isr() interrupt 20
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;
    TL0 = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                                    //启动定时器
    ET0 = 1;                                    //使能定时器中断

    TL1 = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    TH1 = 0xfc;
    TR1 = 1;                                    //启动定时器
    ET1 = 1;                                    //使能定时器中断

    T2L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T2H = 0xfc;
    T2R = 1;                                    //启动定时器
    ET2 = 1;                                    //使能定时器中断
```

```
    T3L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T3H = 0xfc;
    T3R = 1;                                    //启动定时器
    ET3 = 1;                                    //使能定时器中断

    T4L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T4H = 0xfc;
    T4R = 1;                                    //启动定时器
    ET4 = 1;                                    //使能定时器中断

    EA = 1;

    PD = 1;                                     //MCU 进入掉电模式
    _nop_();                                    //掉电唤醒后不会立即进入中断服务程序,
                                                //而是等到定时器溢出后才会进入中断服务程序
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.7 使用 RxD/RxD2/RxD3/RxD4 管脚中断唤醒省电模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void UART1_Isr() interrupt 4
{
}

void UART2_Isr() interrupt 8
{
}

void UART3_Isr() interrupt 17
{
}

void UART4_Isr() interrupt 18
{
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数,
```

```
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S1_S1 = 0; S1_S0 = 0;                   //RXD/P3.0 下降沿唤醒
//  S1_S1 = 0; S1_S0 = 1;                   //RXD_2/P3.6 下降沿唤醒
//  S1_S1 = 1; S1_S0 = 0;                   //RXD_3/P1.6 下降沿唤醒
//  S1_S1 = 1; S1_S0 = 1;                   //RXD_4/P4.3 下降沿唤醒

    S2_S = 0;                               //RXD2/P1.0 下降沿唤醒
//  S2_S = 1;                               //RXD2_2/P4.6 下降沿唤醒

    S3_S = 0;                               //RXD3/P0.0 下降沿唤醒
//  S3_S = 1;                               //RXD3_2/P5.0 下降沿唤醒

    S4_S = 0;                               //RXD4/P0.2 下降沿唤醒
//  S4_S = 1;                               //RXD4_2/P5.2 下降沿唤醒

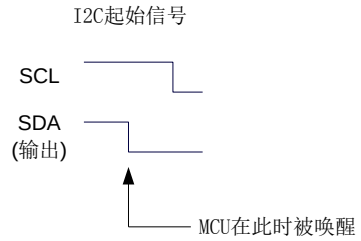
    ES = 1;                                 //使能串口中断
    ES2 = 1;                                //使能串口中断
    ES3 = 1;                                //使能串口中断
    ES4 = 1;                                //使能串口中断
    EA = 1;

    PD = 1;                                 //MCU 进入掉电模式
    _nop_();                                //掉电唤醒后不会进入中断服务程序,
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

STC MCU

8.4.8 使用 I2C 的 SDA 脚唤醒 MCU 省电模式




```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void i2c_isr() interrupt 24
{
    I2CSLST &= ~0x40;
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2C_S1 = 0; I2C_S0 = 0;             //SDA/P1.4 下降沿唤醒
//  I2C_S1 = 0; I2C_S0 = 1;             //SDA_2/P2.4 下降沿唤醒
//  I2C_S1 = 1; I2C_S0 = 1;             //SDA_4/P3.3 下降沿唤醒

    I2CCFG = 0x80;                      //使能 I2C 模块的从机模式
    I2CSLCR = 0x40;                     //使能起始信号中断
    EA = 1;

    PD = 1;                             //MCU 进入掉电模式
    _nop_();                            //掉电唤醒后不会进入中断服务程序
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
```

```
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.9 使用掉电唤醒定时器唤醒省电模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    WKTCL = 0xff;                       //设定掉电唤醒时钟约为 1 秒钟
    WKTCH = 0x87;

    while (1)
    {
        _nop_();
        _nop_();
        PD = 1;                         //MCU 进入掉电模式
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.10 LVD 中断唤醒省电模式，建议配合使用掉电唤醒定时器

时钟停振省电模式下，不建议启动 LVD 和比较器，否则硬件系统还会自动启动内部 1.19V 的高精准

参考源，这个高精准参考源有有相应的抗温漂和调校线路，大约会额外增加 300uA 的耗电，而 MCU 进入时钟停振模式后，3.3V 工作电压时只耗约 0.4uA 的电流，所以进入时钟停振模式时不建议开 LVD 和比较器。如果确实需要用，建议开启掉电唤醒定时器，掉电唤醒定时器只会增加约 1.4uA 的耗电，这个耗电一般系统是可以接受的。让掉电唤醒定时器每 5 秒唤醒一次 MCU，唤醒后可用 LVD、比较器、 ADC 检测外部电池电压，检测工作约耗时 1mS 后再进入时钟停振/省电模式，这样增加的平均电流小于 1uA，则整体功耗大约为 2.8uA（0.4uA + 1.4uA + 1uA）。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   ENLVR         0x40                        //RSTCFG.6
#define   LVD2V0        0x00                        //LVD@2.0V
#define   LVD2V4        0x01                        //LVD@2.4V
#define   LVD2V7        0x02                        //LVD@2.7V
#define   LVD3V0        0x03                        //LVD@3.0V

void LVD_Isr() interrupt 6
{
    LVDF = 0;                                       //清中断标志
    P10 = !P10;                                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LVDF = 0;                                       //上电需要清中断标志
    RSTCFG = LVD3V0;                                //设置 LVD 电压为 3.0V
    ELVD = 1;                                       //使能 LVD 中断
    EA = 1;

    PD = 1;                                         //MCU 进入掉电模式
    _nop_();                                        //掉电唤醒后立即进入中断服务程序
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
```

```
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.11 比较器中断唤醒省电模式，建议配合使用掉电唤醒定时器

时钟停振省电模式下，不建议启动 LVD 和比较器，否则硬件系统还会自动启动内部 1.19V 的高精准参考源，这个高精准参考源有有相应的抗温漂和调校线路，大约会额外增加 300uA 的耗电，而 MCU 进入时钟停振模式后，3.3V 工作电压时只耗约 0.4uA 的电流，所以进入时钟停振模式时不建议开 LVD 和比较器。如果确实需要用，建议开启掉电唤醒定时器，掉电唤醒定时器只会增加约 1.4uA 的耗电，这个耗电一般系统是可以接受的。让掉电唤醒定时器每 5 秒唤醒一次 MCU，唤醒后可用 LVD、比较器、 ADC 检测外部电池电压，检测工作约耗时 1mS 后再进入时钟停振/省电模式，这样增加的平均电流小于 1uA，则整体功耗大约为 2.8uA（0.4uA + 1.4uA + 1uA）。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void CMP_Isr() interrupt 21
{
    CMPIF = 0;                          //清中断标志
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CMPCR2 = 0x00;
    CMPEN = 1;                          //使能比较器模块
    PIE = 1; NIE = 1;                   //使能比较器边沿中断
    CMPOE = 1;                          //使能比较器输出
    EA = 1;

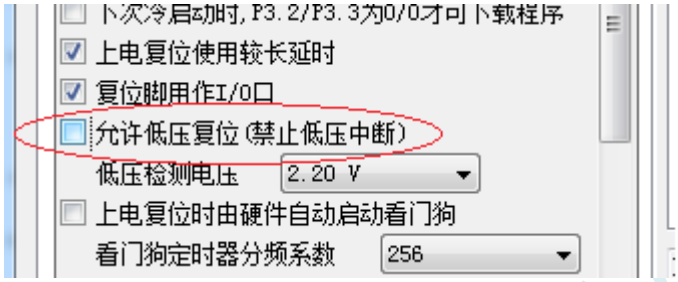
    PD = 1;    //MCU 进入掉电模式
```

```
    _nop_();                                    //掉电唤醒后立即进入中断服务程序
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();

    while (1)
    {
        P11 = ~P11;
    }
}
```

8.4.12 使用 LVD 功能检测工作电压（电池电压）

若需要使用 LVD 功能检测电池电压，则在 ISP 下载时需要将低压复位功能去掉，如下图 “允许低压复位（禁止低压中断）”的硬件选项的勾选项需要去掉




```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define FOSC            11059200UL              //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define T1MS            (65536 - FOSC/4/100)

#define     LVD2V0          0x00                //LVD@2.0V
#define     LVD2V4          0x01                //LVD@2.4V
#define     LVD2V7          0x02                //LVD@2.7V
#define     LVD3V0          0x03                //LVD@3.0V

void delay()
{
    int i;

    for (i=0; i<100; i++)
    {
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
    }
}

void main()
{
```

```
    unsigned char power;

    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LVDF = 0;
    RSTCFG = LVD3V0;

    while (1)
    {
        power = 0x0f;

        RSTCFG = LVD3V0;
        delay();
        LVDF = 0;
        delay();
        if (LVDF)
        {
            power >>= 1;
            RSTCFG = LVD2V7;
            delay();
            LVDF = 0;
            delay();
            if (LVDF)
            {
                power >>= 1;
                RSTCFG = LVD2V4;
                delay();
                LVDF = 0;
                delay();
                if (LVDF)
                {
                    power >>= 1;
                    RSTCFG = LVD2V0;
                    delay();
                    LVDF = 0;
                    delay();
                    if (LVDF)
                    {
                        power >>= 1;
                    }
                }
            }
        }
        RSTCFG = LVD3V0;
```

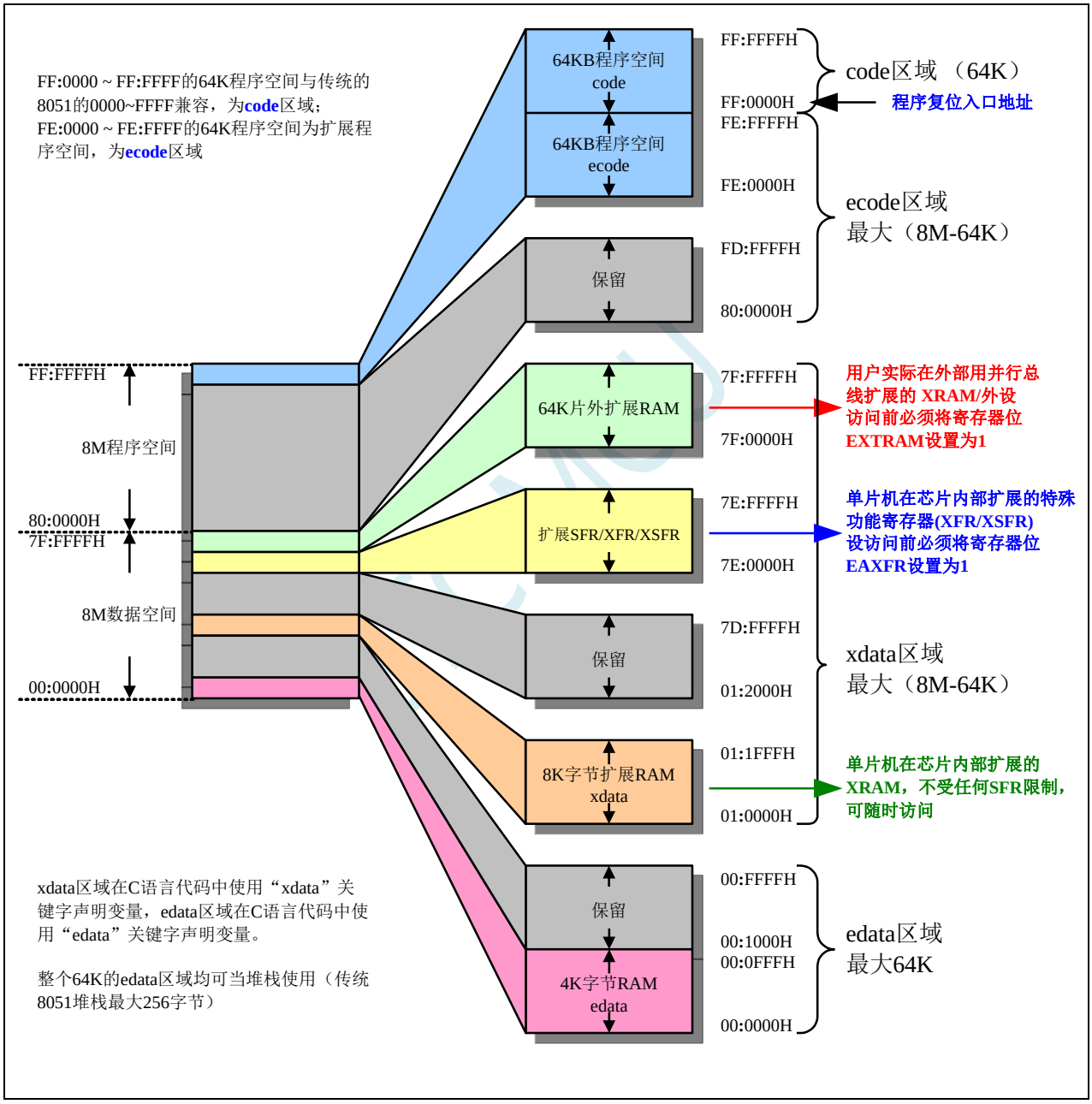
```
            P2 = ~power;     //P2.3~P2.0 显示电池电量
        }
    }
```

STC MCU

9 存储器（32 位访问，16 位访问，8 位访问）

STC32G 系列单片机的程序存储器和数据存储器是统一编址的。STC32G 系列单片机提供 24 位寻址空间，最多能够访问 16M 的存储器（8M 数据存储器+8M 程序存储器）。由于没有提供访问外部程序存储器的总线，所以单片机的所有程序存储器都是片上 Flash 存储器，不能访问外部程序存储器。

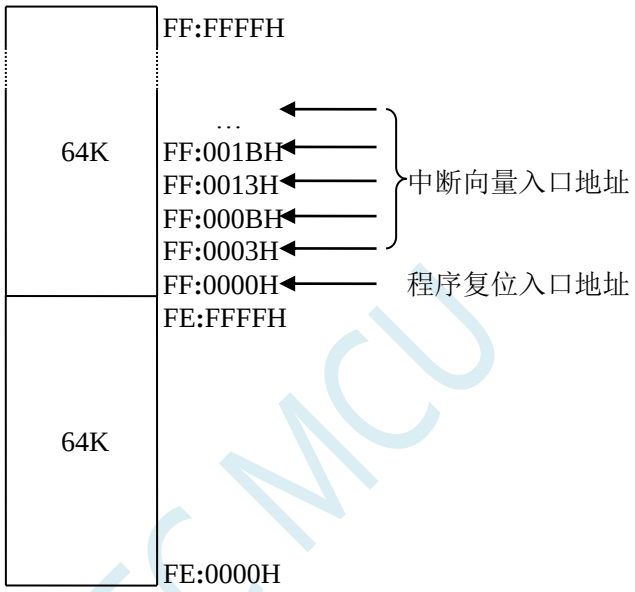
STC32G 系列单片机内部集成了大容量的数据存储器。STC32G 系列单片机内部的数据存储器在物理和逻辑上都分为两个地址空间:内部 RAM（edata）和内部扩展 RAM（xdata）。



9.1 程序存储器

程序存储器用于存放用户程序、固定不变的数据以及表格等信息。

单片机系列	Flash 程序存储器（ROM）	地址范围
STC32G12K128 系列	128K 字节	FE:0000H~FF:FFFFH
STC32G8K64 系列	64K 字节	FF:0000H~FF:FFFFH
STC32F12K60 系列	60K 字节	FF:0000H~FF:EFFFH



（STC32G 系列与传统 8051 中断入口地址对比）

	STC32G 系列	传统 8051
复位入口地址	FF:0000H	0000H
INT0 中断入口地址	FF:0003H	0003H
TIMER0 中断入口地址	FF:000BH	000BH
INT1 中断入口地址	FF:0013H	0013H
TIMER1 中断入口地址	FF:001BH	001BH
UART 中断入口地址	FF:0023H	0023H

单片机复位后，程序计数器(PC)的内容为 FF:0000H，从 FF:0000H 单元开始执行程序。另外中断服务程序的入口地址(又称中断向量)也位于程序存储器单元。在程序存储器中，每个中断都有一个固定的入口地址，当中断发生并得到响应后，单片机就会自动跳转到相应的中断入口地址去执行程序。外部中断 0（INT0）的中断服务程序的入口地址是 FF:0003H，定时器/计数器 0（TIMER0）中断服务程序的入口地址是 FF:000BH，外部中断 1（INT1）的中断服务程序的入口地址是 FF:0013H，定时器/计数器 1（TIMER1）的中断服务程序的入口地址是 FF:001BH 等。更多的中断服务程序的入口地址(中断向量)请参考中断介绍章节。

由于相邻中断入口地址的间隔区间仅仅有 8 个字节，一般情况下无法保存完整的中断服务程序，因此在中断响应的地址区域存放一条无条件转移指令，指向真正存放中断服务程序的空间去执行。

STC32G 系列单片机中都包含有 Flash 数据存储器（EEPROM）。以字节为单位进行读/写数据，以 512 字节为页单位进行擦除，可在线反复编程擦写 10 万次以上，提高了使用的灵活性和方便性。

9.1.1 程序读取等待控制寄存器（WTST）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
WTST	E9H	WTST[7:0]							

WTST[7:0]：CPU 读取程序存储器的等待时间控制

WTST[7:0]	等待时钟数
0	0 个时钟
1	1 个时钟
…	…
7	7 个时钟
8	保留
…	保留
255	保留

每条指令的实际执行时钟数＝指令时钟数＋程序存储器的等待时钟数

注：STC32G12K128 系列的 A 版芯片，WTST 寄存器的上电默认值为 7，当用户的工作频率在 35MHz 以下时，建议修改为 0，可加快 CPU 运行程序的速度。

STC MCU

9.2 数据存储器（32 位访问，16 位访问，8 位访问）

STC32G 的 edata 区域可对 32-BIT/16-BIT/8-BIT 的数据进行单时钟读写访问，xdata 区域可对 16-BIT/8-BIT 的数据读写访问。edata 区域的 SRAM 目前的最大存储深度已设计为 64K 字节；xdata 区域的 SRAM 最大存储深度为 8M 字节。

将来新增的特殊功能寄存器 32-BIT SFR32（如 ADC_DATA32），如将 SFR32 的逻辑地址映射在 edata 区域，就可以支持对新增特殊功能寄存器的 32-BIT/16-BIT/8-BIT 访问；

将来新增的特殊功能寄存器 16-BIT SFR16（如 ADC_DATA16），如将 SFR16 的逻辑地址映射在 xdata 区域，就可以支持对新增特殊功能寄存器的 16-BIT/8-BIT 访问

STC32G 系列单片机内部集成的 RAM 可用于存放程序执行的中间结果和过程数据。

单片机系列	内部 RAM（edata）	内部扩展 RAM（xdata）
STC32G12K128 系列	4K 字节	8K 字节
STC32G8K64 系列	2K 字节	6K 字节
STC32F12K60 系列	8K 字节	4K 字节

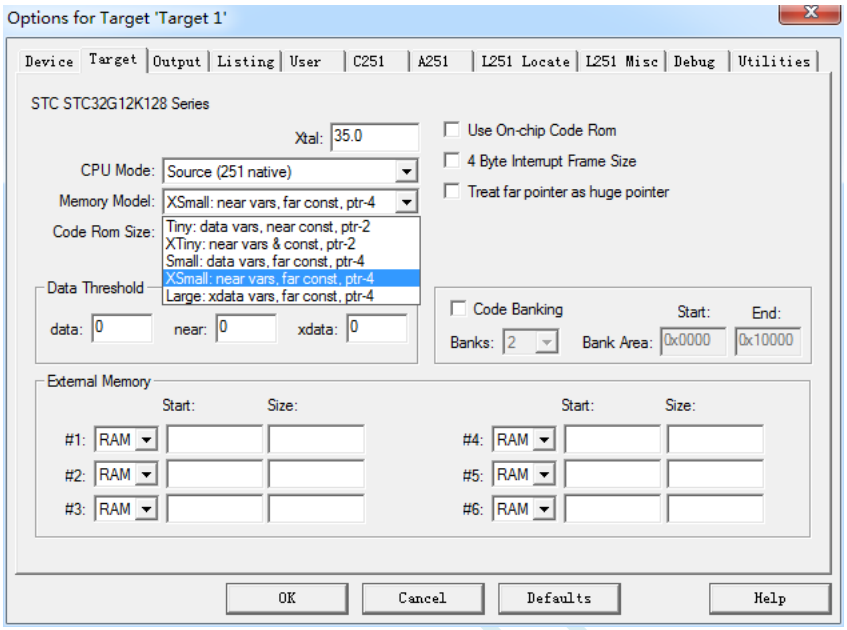
EDATA：单时钟存取，访问速度快，可做堆栈使用，成本高；

XDATA：存取需要 2~3 个时钟，访问速度慢，寻址空间可达 8M，成本低。

STC MCU

9.2.1 Keil 选项 Memory Model 设置

对于 STC32G 系列的项目的存储器模式，在 Keil 环境下有如下图所示的 5 种模式：



各种模式对比如下表：

Memory Model	默认变量类型（数据存储器）	默认常量类型（程序存储器）	默认指针变量	指针访问范围
Tiny 模式	data	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF
XTiny 模式	edata	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF
Small 模式	data	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF
XSmall 模式	**edata**	**far**	**4 字节**	**00:0000 ~ FF:FFFF**
Large 模式	xdata	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF

由于 STC32G 的程序逻辑地址为 FE:0000H~FF:FFFFH，需要使用 24 位地址线才能正确访问，默认的常量类型（程序存储器类型）必须使用“far”类型，默认指针变量必须为 4 字节。

所以不建议使用“Tiny”和“XTiny”模式，推荐使用“XSmall”模式，这种模式默认将变量定义在内部 RAM(edata)，单时钟存取，访问速度快，且 STC32G12K128 系列芯片有 4K 的 edata 可以使用；也可“Small”模式，这种模式默认将变量定义在内部 RAM(data)，单时钟存取，访问速度快，（data 默认只有 128 字节，当用户对 RAM 需求超过 128 字节时，Keil 编译器会报错，此时用户需要将存储模式切换为 XSmall）；不推荐使用“Large”模式，虽然该模式也能正确访问 STC32G 的全部 16M 寻址空间，但“Large”模式默认将变量定义在内部扩展 RAM(xdata)里面，存取需要 2~3 个时钟，访问速度慢

STC32G 系列单片机的 C 语言变量声明建议：

1、 当用户变量需求量较小时，建议不要使用“edata、xdata”等关键字声明变量，而使用如下方式直接声明变量：

```
char    bCounter = 1;       //声明字节变量
int     wCounter = 100;     //声明双字节变量
long    dwCounter = 0x1234; //声明 4 字节变量
```

然后在项目选项中将“Memory Model”设置为“XSmall”，让编译器自动将声明的变量分配到 edata 区域

2、 当用户变量需求量接近或超过（单片机 edata 容量-1K）的大小时，建议将超出部分使用“xdata”关键字强制分配到 xdata 区域，如下所示：

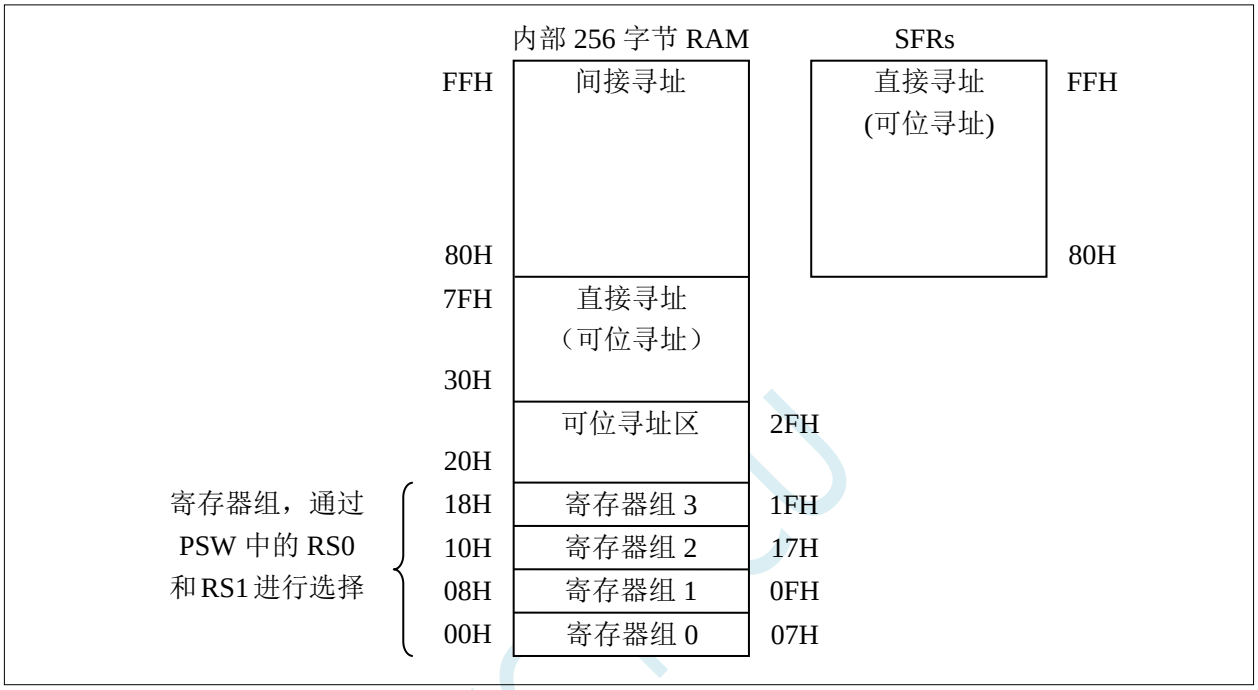
```
int  xdata  pBuffer = 5;        //使用 xdata 关键字强制分配到 xdata 区域
```

STC MCU

9.2.2 内部 edata-RAM（C 语言声明关键字为 edata）

内部可 edata-RAM 共 4K 字节，4K 字节低端的 256 字节与 8051 的 256 字节 DATA 完全兼容，可分为 2 个部分：低 128 字节 RAM 和高 128 字节 RAM。低 128 字节的数据存储器与传统 8051 兼容，既可直接寻址也可间接寻址。高 128 字节 RAM（在 8052 中扩展了高 128 字节 RAM）只能间接寻址。特殊功能寄存器分布在 80H~FFH 区域，只可直接寻址。

低端 256 字节 RAM 的结构如下图所示：



STC32G12K128 的堆栈放在 EDATA，设计上理论深度可达 64K，实际放了 4K Bytes；STC32G12K128 的普通扩展 XDATA，设计上理论深度可达（8M-64K），实际放了 8K Bytes。所以 STC32G12K128 的 SRAM 总共是 12K（4K edata + 8K xdata）。

在 C 语言代码中将变量声明在 EDATA 区域，即可实现单时钟进行 32 位/16 位/8 位的读写操作

```
char    edata   bCounter;     //在 EDATA 区域声明字节变量（单时钟进行 8 位读写操作）
int     edata   wCounter;     //在 EDATA 区域声明双字节变量（单时钟进行 16 位读写操作）
long    edata   dwCounter;    //在 EDATA 区域声明 4 字节变量（单时钟进行 32 位读写操作）
```

在 C 语言代码中将变量声明在 XDATA 区域，即可实现 8 位/16 位的读写操作

```
char    xdata   bCounter;     //在 XDATA 区域声明字节变量（3/2 个时钟进行 8 位读/写操作）
int     xdata   wCounter;     //在 XDATA 区域声明双字节变量（3/2 个时钟进行 16 位读/写操作）
```

9.2.3 程序状态寄存器（PSW）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PSW	D0H	CY	AC	F0	**RS1**	**RS0**	OV	-	P

CY：进位标志

AC：辅助进位标志

F0：通用标志

OV：溢出标志

P：ACC 的偶校验标志

RS1，RS0：工作寄存器选择位

RS1	RS0	工作寄存器组（R0~R7）
0	0	第 0 组（00H~07H）
0	1	第 1 组（08H~0FH）
1	0	第 2 组（10H~17H）
1	1	第 3 组（18H~1FH）

可位寻址区的地址从 20H ~ 2FH 共 16 个字节单元。20H~2FH 单元既可像普通 RAM 单元一样按字节存取，也可以对单元中的任何一位单独存取，共 128 位，所对应的逻辑位地址范围是 00H~7FH。位地址范围是 00H~7FH，内部 RAM 低 128 字节的地址也是 00H~7FH，从外表看，二者地址是一样的，实际上二者具有本质的区别；位地址指向的是一个位，而字节地址指向的是一个字节单元，在程序中使用不同的指令区分。

9.2.4 程序状态寄存器 1（PSW1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PSW1	D1H	CY	AC	N	RS1	RS0	OV	Z	-

CY：进位标志（与 PSW 中的 CY 相同）

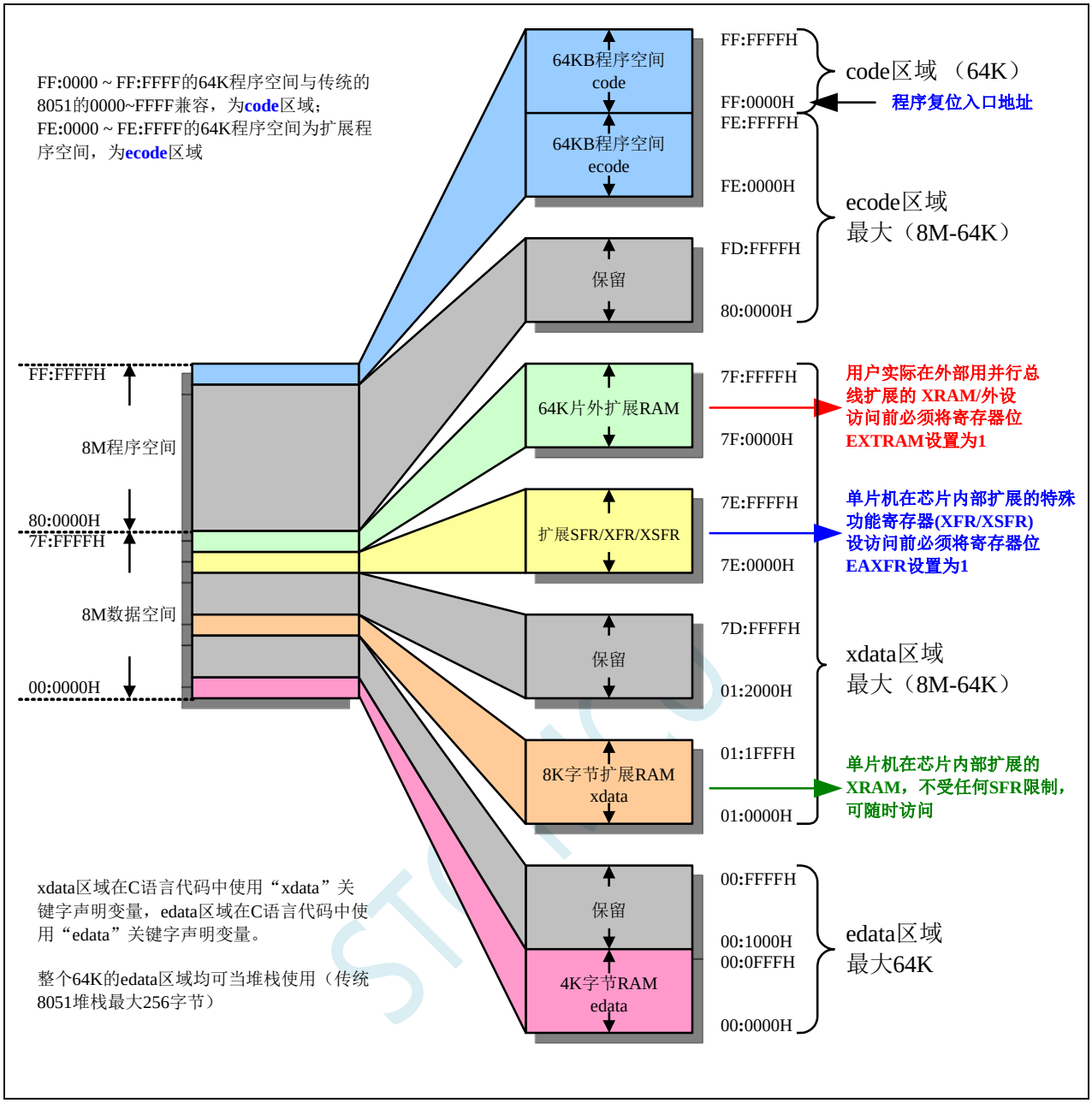
AC：辅助进位标志（与 PSW 中的 AC 相同）

N：计算结果负标志位，运算结果的最高位为 1 时 N 为 1，否则为 0

RS1，RS0：工作寄存器选择位（与 PSW 中的 RS0、RS1 相同）

OV：溢出标志（与 PSW 中的 OV 相同）

Z：计算结果零标志位，运算结果为 0 时 Z 为 1，否则为 0



9.2.5 内部 xdata-RAM（C 语言声明关键字为 xdata）

STC32G 系列单片机片内部扩展了 XRAM，不是用户实际在片外扩展的 XRAM）。

访问内部扩展的 XRAM 的方法和传统 8051 单片机访问外部扩展 RAM 的方法相同，但是不影响 P0 口、P2 口、以及 RD、WR 和 ALE 等端口上的信号。

在汇编语言中，内部扩展 RAM 通过 MOVX 指令访问，

```
MOVX    A , @DPTR
MOVX    @DPTR , A
MOVX    A , @Ri
MOVX    @Ri , A
```

在 C 语言中，可使用 xdata 关键字声明存储类型即可。**（强烈建议不要使用 pdata 关键字声明变量）**

9.2.6 辅助寄存器（AUXR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	**EXTRAM**	S1BRT

EXTRAM：片外用户实际扩展的 XRAM 访问控制

0：不能访问用户实际在外部用并行总线扩展的 XRAM 或外设，这部分用户可以实际在外部并行扩展的 XRAM 或外设地址范围在：特殊的地址 7F:0000H~7F:FFFFH

1：可以访问用户实际在外部用并行总线扩展的 XRAM 或外设，这部分用户可以实际在外部并行扩展的 XRAM 或外设地址范围在：特殊的地址 7F:0000H~7F:FFFFH。当 EXTRAM 设置为 1 后，必须目标地址在 7F:0000H - 7F:FFFFH 范围之内，P0/P2/ALE/WR/RD 才会送出控制信号。

注：STC32 系列 MCU 芯片内部的扩展 RAM/XRAM/xdata 的访问不受任何其他特殊功能寄存器的影响控制，用户随时都可以进行读写。片内的 XRAM 的访问不受任何 SFR 限制。

9.2.7 片外用户自己扩展的外部 XRAM/xdata

STC32G 系列单片机具有片外扩展 64KB 外部数据存储器 XRAM 或外设的能力（用户实际在外部用并行总线扩展的 XRAM 或外设），映射到内部的逻辑地址范围为 7F:0000H~7F:FFFFH。访问片外的外部数据存储器或外设期间，P0/P2/WR/RD/ALE 信号才有效。STC32G 系列单片机控制片外扩展的外部 64K 字节数据存储器或外设的总线速度的特殊功能寄存器 BUS_SPEED 说明如下：

9.2.8 片外用户扩展 RAM 的总线速度控制寄存器（BUS_SPEED）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
BUS_SPEED	A1H	RW_S[1:0]					SPEED[2:0]		

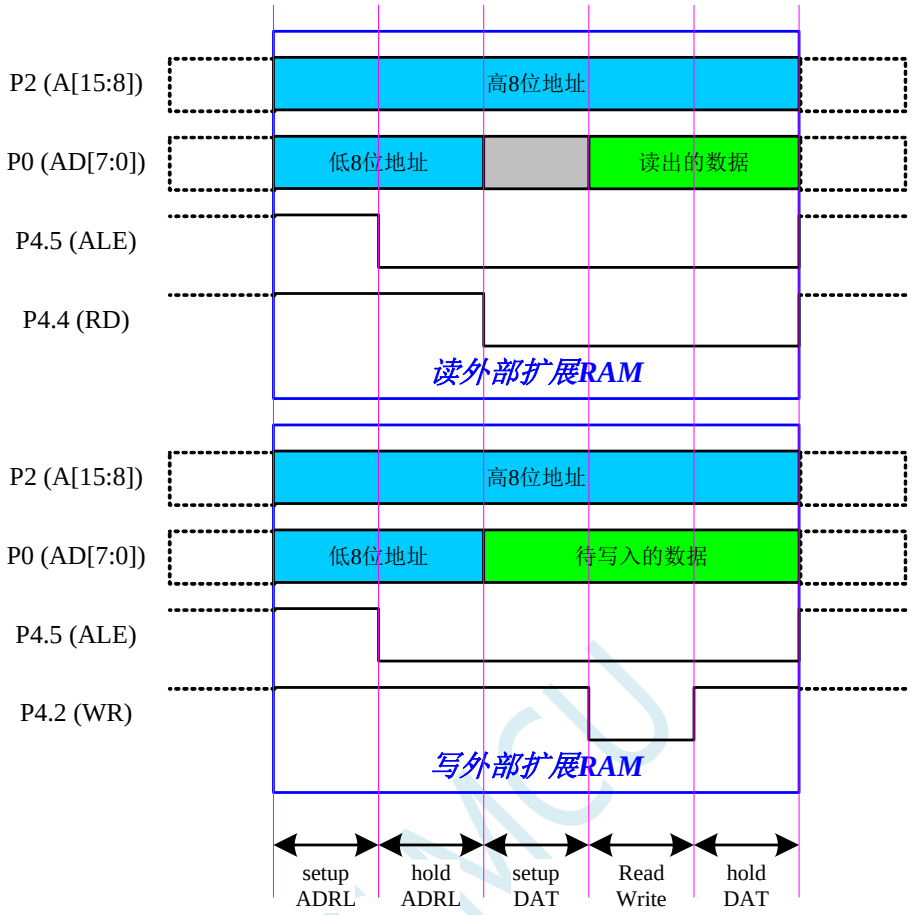
RW_S[1:0]：RD/WR 控制线选择位

00：P4.4 为 RD，P4.2 为 WR

x1：保留

SPEED[2:0]：总线读写速度控制（读写数据时控制信号和数据信号的准备时间和保持时间）

读写外部扩展 RAM 时序如下图所示：



9.2.9 片内 MCU 扩展 RAM 数据总线时钟控制寄存器（CKCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CKCON	EAH	-	-	-	T1M	T0M	CKCON[2:0]		

T1M：保留

T0M：保留

CKCON[2:0]：外部数据总线时钟控制寄存器（上电复位值为 7，强烈建议上电初始化为 0）

CKCON[2:0]	等待时钟数
0	0 个时钟
1	1 个时钟
…	…
7	7 个时钟

9.2.10 片外扩展 RAM 地址总线扩展寄存器（MXAX）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
MXAX	EBH								

使用汇编指令 MOVX A,@Ri 和 MOVX @Ri,A 指令访问 XRAM 时，XRAM[23:16]地址由 MXAX 寄存器设置，XRAM[15:8]地址由 P2 口（P2 寄存器）设置，XRAM[7:0]地址由 Ri（R0/R1）设置。

只有在使用汇编指令 MOVX A,@Ri 和 MOVX @Ri,A 指令访问 XRAM，或者在 C 语言程序中使用 pdata 变量访问 XRAM 时，才需要使用 MXAX 寄存器（注：强烈不建议使用 pdata 定义变量）

STC MCU

9.2.11 程序存储器高速缓存控制寄存器（ICHECR）

此功能目前只有 STC32F12K60 系列才可用

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ICHECR	F7H	CON	HIT	CLR	-	-	-	-	EN

CON：CACHE 控制位（只写寄存器）

0：使能配置寄存器访问

1：使能统计寄存器访问

HIT：命中/错过统计值切换，CON=1 时写入有效，测试使用（只写寄存器）

0：选择访问错过次数寄存器（MISS）

1：选择访问命中次数寄存器（HIT）

错过次数寄存器和命中次数寄存器均为 32 位宽度（4 字节），需连续从 ICHECR 读取 4 来获得

CLR：清除命中次数/错过次数统计值，CON=1 时写入有效，测试使用（只写寄存器）

0：写 0 无动作

1：写 1 清除统计值

EN：CACHE 功能控制位，CON=0 时写入有效。此位的写入受 TA 寄存器写保护（只写寄存器）

0：关闭 CACHE 功能

1：打开 CACHE 功能

注意：由于硬件设计了多条缓存线，每次 CACHE 功能关闭后再次打开都会需要等待大约 64 个 CPU 时钟，硬件会自动停止 CPU 指令指令，直到 64 个时钟结束。用户不需要额外处理。

ICHECR 寄存器的读取功能取决于 CON 和 HIT 的设定值。当 CON=1 且 HIT=0 时，ICHECR 寄存器读取的内容为错过次数的统计值；当 CON=1 且 HIT=1 时，ICHECR 寄存器读取的内容为命中次数的统计值。

打开 CACHE 功能的程序代码：

```
CLR     EA              ;关闭中断（必需）
MOV     TA,#0AAH        ;写入触发命令序列 1
                        ;此处不能有其他任何指令
MOV     TA,#55H         ;写入触发命令序列 2
                        ;此处不能有其他任何指令
MOV     ICHECR,#1       ;写保护暂时关闭，可以修改 ICHECR 中的 EN 位
                        ;EN 位再次进入写保护状态
SETB    EA              ;打开中断（如有必要）
```

关闭 CACHE 功能的程序代码：

```
CLR     EA              ;关闭中断（必需）
MOV     TA,#0AAH        ;写入触发命令序列 1
                        ;此处不能有其他任何指令
MOV     TA,#55H         ;写入触发命令序列 2
                        ;此处不能有其他任何指令
MOV     ICHECR,#0       ;写保护暂时关闭，可以修改 ICHECR 中的 EN 位
                        ;EN 位再次进入写保护状态
SETB    EA              ;打开中断（如有必要）
```

读取 CACHE 命中次数的程序代码：

```
CACHE_ON                    ;首先必须打开 CACHE 功能
MOV     ICHECR,#0C0H        ;选择读取命中次数寄存器
MOV     R0,ICHECR           ;读取命中次数的 BIT[31:24]
MOV     R1,ICHECR           ;读取命中次数的 BIT[23:16]
MOV     R2,ICHECR           ;读取命中次数的 BIT[15:8]
MOV     R3,ICHECR           ;读取命中次数的 BIT[7:0]
                            ;DR0 即为 CACHE 的命中次数
```

读取 CACHE 错过次数的程序代码：

```
CACHE_ON                    ;首先必须打开 CACHE 功能
MOV     ICHECR,#080H        ;选择读取错过次数寄存器
MOV     R0,ICHECR           ;读取错过次数的 BIT[31:24]
MOV     R1,ICHECR           ;读取错过次数的 BIT[23:16]
MOV     R2,ICHECR           ;读取错过次数的 BIT[15:8]
MOV     R3,ICHECR           ;读取错过次数的 BIT[7:0]
                            ;DR0 即为 CACHE 的错过次数
```

CACHE 命中率的计算方式：命中次数/(命中次数+错过次数)*100%

清除 CACHE 统计值的程序代码：

```
CACHE_ON                    ;首先必须打开 CACHE 功能
MOV     ICHECR,#0A0H
```

STC MCU

9.2.12 STC32G 系列单片机中可位寻址的数据存储器

STC32G 系列单片机内部可位寻址的数据存储器包括两部分：第一部分的地址范围为 DATA 区域的 20H~7FH，第二部分的地址范围是特殊功能寄存器 SFR：80H~FFH，下面对这两部分区域分别进行说明。

DATA 区域

DATA 区域的 00H~1FH 为寄存器 R0~R7 的映射区，不可位寻址，剩下 20H~7FH，共 96 个字节，每个字节均可位寻址。

汇编代码的定义方法：

```
BVAR1    BIT    20H.0        ;定义位变量 BVAR1
BVAR2    BIT    50H.1        ;定义位变量 BVAR2
BVAR3    BIT    70H.2        ;定义位变量 BVAR3
```

汇编代码的使用方法：

```
SETB     BVAR1                ;BVAR1 = 1
CLR      BVAR2                ;BVAR2 = 0
CPL      BVAR3                ;BVAR3 = ~BVAR3
```

C 语言代码的定义方法：

```
char  ebdata      flag;       //在可位寻址区域定义一个字节变量
sbit  bVar1  =    flag^0;     //使用 sbit 在 flag 中声明位变量 bVar1
sbit  bVar2  =    flag^7;     //使用 sbit 在 flag 中声明位变量 bVar2
bit   ebdata      bVar3;      //使用 bit ebdata 直接声明位变量 bVar3
```

C 语言代码的使用方法：

```
bVar1 = 1;                    //位变量置 1
bVar2 = 0;                    //位变量清 0
bVar3 = ~bVar3                //位变量取反
```

特殊功能寄存器（SFR）区域

全部 SFR 区域的 80H~FFH，共 128 个字节，每个字节均可位寻址。

汇编代码的定义方法：

```
BVAR1    BIT    80H.0        ;定义位变量 BVAR1
BVAR2    BIT    87H.1        ;定义位变量 BVAR2
BVAR3    BIT    FFH.2        ;定义位变量 BVAR3
```

汇编代码的使用方法：

```
SETB     BVAR1                ;BVAR1 = 1
CLR      BVAR2                ;BVAR2 = 0
CPL      BVAR3                ;BVAR3 = ~BVAR3
```

C 语言代码的定义方法：

```
sfr   P0     =    0x80;       //定义 SFR
sbit  P00    =    P0^0;       //使用 sbit 在 SFR 中声明 SFR 位
sfr   PCON   =    0x87;       //定义 SFR
sbit  PD     =    PCON^1;     //使用 sbit 在 SFR 中声明 SFR 位
sfr   ACC    =    0xE0;       //定义 SFR
sbit  ACC7   =    ACC^7;      //使用 sbit 在 SFR 中声明 SFR 位
```

C 语言代码的使用方法：

```
PD = 0;                       //位变量置 1
P00 = 1;                      //位变量清 0
```

```
ACC7 = ~ACC7                    //位变量取反
```

注意：位变量不支持数组和指针类型的定义

STC MCU

9.2.13 扩展 SFR 使能寄存器 EAXFR 的使用说明

STC32G 系列单片机存储器地址的编址如下：

区域	地址范围	功能	说明
数据区	00:0000H — 00:FFFFH	数据区（edata）	堆栈区
	01:0000H — 01:FFFFH	内部扩展数据区（xdata）	
	02:0000H — 7D:FFFFH	数据保留区	
	7E:0000H — 7E:FFFFH	**扩展 SFR 区（XFR）**	**需使能 EAXFR（P_SW2.7）才能访问**
	7F:0000H — 7F:FFFFH	外部数据区（xdata）	需使能 EXTRAM（AUXR.1）才能访问
代码区	80:0000H — FD:FFFFH	代码保留区	
	FE:0000H — FE:FFFFH	扩展代码区（ecode）	
	FF:0000H — FF:FFFFH	代码区（code）	

如需访问 XFR 区域的扩展 SFR，需要先将 EAXFR（P_SW2.7）置 1，由于 STC32G 的存储器地址的编址方式是线性编址的，XFR 区域的地址是独立的一块地址区域，所以可以在**上电系统初始化时将 EAXFR 寄存器写 1（例如：EAXFR = 1;），后续一直保持为 1 不用再修改**，即可正常访问 XFR 区域。

注意：由于 EAXFR 控制位和 S2_S、S3_S 等位寄存器位共用 P_SW2，在设置 P_SW2 中的 S2_S、S3_S 时，建议直接使用位操作语句（例如 S2_S = 0; S3_S = 1;），避免直接操作 P_SW2 寄存器。如代码中确实需要直接对 P_SW2 进行修改，也一定要使用与或指令（例如 P_SW2 &= ~0x01; P_SW2 |= 0x02;）。

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	S4_S	S3_S	S2_S

EAXFR：扩展 RAM 区特殊功能寄存器（XFR）访问控制寄存器

0：禁止访问 XFR

1：使能访问 XFR。

当需要访问 XFR 时，必须先将 EAXFR 置 1，才能对 XFR 进行正常的读写。建议上电初始化时直接设置为 1，后续不要再修改

9.3 只读特殊功能寄存器中存储的唯一 ID 号和重要参数（CHIPID）

产品线	CHIPID
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机内部的只读特殊功能寄存器 CHIPID 中保存有与芯片相关的一些特殊参数，包括：全球唯一 ID 号、32K 掉电唤醒定时器的频率、内部 1.19V 参考信号源值（BGV）以及 IRC 参数。在用户程序中只能读取 CHIPID 中的内容，不可修改。使用 CHIPID 中的数据对用户程序进行加密是 STC 官方推荐的最优方案。

相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID0	硬件数字 ID00	7EFDE0H	全球唯一 ID 号（第 0 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID1	硬件数字 ID01	7EFDE1H	全球唯一 ID 号（第 1 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID2	硬件数字 ID02	7EFDE2H	全球唯一 ID 号（第 2 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID3	硬件数字 ID03	7EFDE3H	全球唯一 ID 号（第 3 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID4	硬件数字 ID04	7EFDE4H	全球唯一 ID 号（第 4 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID5	硬件数字 ID05	7EFDE5H	全球唯一 ID 号（第 5 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID6	硬件数字 ID06	7EFDE6H	全球唯一 ID 号（第 6 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID7	硬件数字 ID07	7EFDE7H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID8	硬件数字 ID08	7EFDE8H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（低字节）								nnnn,nnnn
CHIPID9	硬件数字 ID09	7EFDE9H	32K 掉电唤醒定时器的频率（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID10	硬件数字 ID10	7EFDEAH	32K 掉电唤醒定时器的频率（低字节）								nnnn,nnnn
CHIPID11	硬件数字 ID11	7EFDEBH	22.1184MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID12	硬件数字 ID12	7EFDECH	24MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID13	硬件数字 ID13	7EFDEDH	27MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID14	硬件数字 ID14	7EFDEEH	30MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID15	硬件数字 ID15	7EFDEFH	33.1776MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID16	硬件数字 ID16	7EFDF0H	35MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID17	硬件数字 ID17	7EFDF1H	36.864MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID18	硬件数字 ID18	7EFDF2H	40MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID19	硬件数字 ID19	7EFDF3H	44.2368MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID20	硬件数字 ID20	7EFDF4H	48MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID21	硬件数字 ID21	7EFDF5H	6M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID22	硬件数字 ID22	7EFDF6H	10M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID23	硬件数字 ID23	7EFDF7H	27M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID24	硬件数字 ID24	7EFDF8H	44M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID25	硬件数字 ID25	7EFDF9H	00H								nnnn,nnnn

CHIPID26	硬件数字 ID26	7EFDFAH	用户程序空间结束地址（高字节）	nnnn,nnnn
CHIPID27	硬件数字 ID27	7EFDFBH	芯片测试时间（年）	nnnn,nnnn
CHIPID28	硬件数字 ID28	7EFDFCH	芯片测试时间（月）	nnnn,nnnn
CHIPID29	硬件数字 ID29	7EFDFDH	芯片测试时间（日）	nnnn,nnnn
CHIPID30	硬件数字 ID30	7EFDFEH	芯片封装形式编号	nnnn,nnnn
CHIPID31	硬件数字 ID31	7EFDFFH	5AH	nnnn,nnnn

STC MCU

9.3.1 CHIP 之全球唯一 ID 号解读

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID0	硬件数字 ID00	7EFDE0H	全球唯一 ID 号（第 0 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID1	硬件数字 ID01	7EFDE1H	全球唯一 ID 号（第 1 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID2	硬件数字 ID02	7EFDE2H	全球唯一 ID 号（第 2 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID3	硬件数字 ID03	7EFDE3H	全球唯一 ID 号（第 3 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID4	硬件数字 ID04	7EFDE4H	全球唯一 ID 号（第 4 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID5	硬件数字 ID05	7EFDE5H	全球唯一 ID 号（第 5 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID6	硬件数字 ID06	7EFDE6H	全球唯一 ID 号（第 6 字节）								nnnn,nnnn

[CHIPID0, CHIPID1]：16 位 MCU ID，用于区别不同的单片机型号（高位在前）。

[CHIPID2, CHIPID3]：16 位测试机台编号（高位在前）。

[CHIPID4, CHIPID5, CHIPID6]：24 位测试流水编号（高位在前）。

9.3.2 CHIP 之内部参考信号源解读

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID7	硬件数字 ID07	7EFDE7H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID8	硬件数字 ID08	7EFDE8H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（低字节）								nnnn,nnnn

[CHIPID7, CHIPID8]：16 位内部参考信号源电压值（高位在前）。

标准值为 1190（04A6H），单位为 mV，即 1.19V。但实际的芯片由于存在制造误差。内部参考信号源的电压值并不会受工作电压 VCC 的影响，所以内部参考信号源可以和 ADC 结合用于校准 ADC，也可和比较器结合用于侦测工作电压。

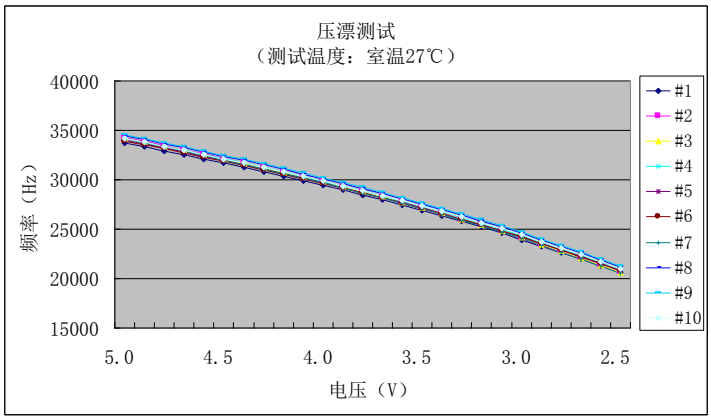
9.3.3 CHIP 之内部 32K 的 IRC 振荡频率解读

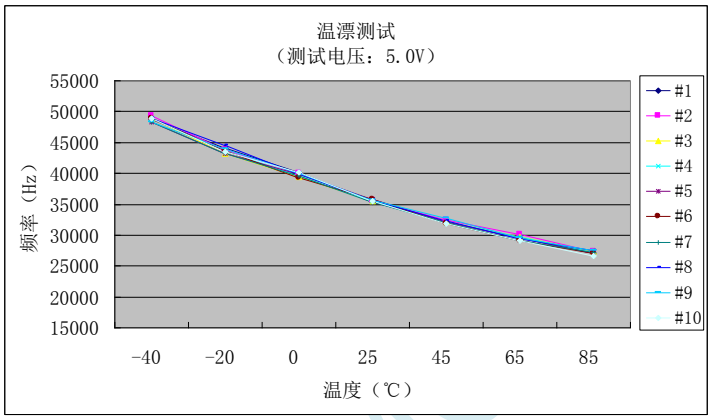
符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID9	硬件数字 ID09	7EFDE9H	32K 掉电唤醒定时器的频率（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID10	硬件数字 ID10	7EFDEAH	32K 掉电唤醒定时器的频率（低字节）								nnnn,nnnn

[CHIPID9, CHIPID10]：16 位 32K IRC 振荡器频率值（高位在前）。

标准值为 32768（8000H），单位为 Hz，即 32.768KHz。但实际的芯片由于存在制造误差，而且温漂和压漂均比较大。

内部 32K 振荡器的压漂测试线性图和温漂线性图如下：


压漂测试
（测试温度：室温27℃）
40000
35000
30000
25000
20000
15000
频率（Hz）
5.0
4.5
4.0
3.5
3.0
2.5
电压（V）
#1
#2
#3
#4
#5
#6
#7
#8
#9
#10


温漂测试
（测试电压：5.0V）
55000
50000
45000
40000
35000
30000
25000
20000
15000
频率（Hz）
-40
-20
0
25
45
65
85
温度（℃）
#1
#2
#3
#4
#5
#6
#7
#8
#9
#10

9.3.4 CHIP 之高精度 IRC 参数解读

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID11	硬件数字 ID11	7EFDEBH	22.1184MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID12	硬件数字 ID12	7EFDECH	24MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID13	硬件数字 ID13	7EFDEDH	27MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID14	硬件数字 ID14	7EFDEEH	30MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID15	硬件数字 ID15	7EFDEFH	33.1776MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID16	硬件数字 ID16	7EFDF0H	35MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID17	硬件数字 ID17	7EFDF1H	36.864MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID18	硬件数字 ID18	7EFDF2H	40MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID19	硬件数字 ID19	7EFDF3H	44.2368MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID20	硬件数字 ID20	7EFDF4H	48MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID21	硬件数字 ID21	7EFDF5H	6M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID22	硬件数字 ID22	7EFDF6H	10M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID23	硬件数字 ID23	7EFDF7H	27M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID24	硬件数字 ID24	7EFDF8H	44M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn

支持 CHIPID 功能的 STC32G 系列单片机，内部集成的高精度 IRC 分 4 个频段，每个频段对应的参考电压值在出厂时已进行了校准，当选择不同的频段时，只需要将相应频段的电压校准值填入 VRTRIM 寄存器即可。4 个频段的中心频率分别为 6MHz、10MHz、27MHz 和 44MHz，由于制造误差，中心频率一般可能有±5%的偏差，为了得到精确的用户频率，可使用 IRTRIM 对频率进行微调校准。使用 STC 官方提供的下载软件下载用户程序时，系统会根据用户所设定频率自动设置 VRTRIM 和 IRTRIM 寄存器。同时，在 CHIPID 也内部预置了 10 个常用频率的 IRTRIM 值以及 4 个频段的参考电压值校准值，让用户可以在程序运行过程中动态的修改工作频率。

[CHIPID11 : CHIPID20]：10 个常用频率的 IRTRIM 值。括号里面的注解即为对应的频段

[CHIPID21 : CHIPID24]：4 个频段的参考电压值校准值。

用户动态修改频率时，只需要将[CHIPID11 : CHIPID20]中的某个频率校准值读出并写入 IRTRIM 寄存器，同时根据该频率所对应的频段将[CHIPID21 ： CHIPID24]中的某个电压校准值读出并写入 VRTRIM 寄存器即可。详细操作请参考后续章节的范例程序。

9.3.5 CHIP 之测试时间参数解读

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID27	硬件数字 ID27	7EFDFBH	芯片测试时间（年）								nnnn,nnnn
CHIPID28	硬件数字 ID28	7EFDFCH	芯片测试时间（月）								nnnn,nnnn
CHIPID29	硬件数字 ID29	7EFDFDH	芯片测试时间（日）								nnnn,nnnn

测试时间的年、月、日参数均为 BCD 码。（例如：CHIPID27＝0x21，CHIPID28=0x11，CHIPID29=0x18，则目标芯片的生产测试日期为 2021 年 11 月 18 日）

9.3.6 CHIP 之芯片封装形式编号解读

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CHIPID30	硬件数字 ID30	7EFDFEH	芯片封装形式编号								nnnn,nnnn

封装编号	封装形式		封装编号	封装形式
0x00	DIP8		0x50	SOP32
0x01	SOP8		0x51	LQFP32
0x02	DFN8		0x52	QFN32
0x10	DIP16		0x53	PLCC32
0x11	SOP16		0x54	QFN32S
0x20	DIP18		0x60	PDIP40
0x21	SOP18		0x70	LQFP44
0x30	DIP20		0x71	PLCC44
0x31	SOP20		0x72	PQFP44
0x32	TSSOP20		0x80	LQFP48
0x33	LSSOP20		0x81	QFN48
0x34	QFN20		0x90	LQFP64
0x40	SKDIP28		0x91	LQFP64S
0x41	SOP28		0x92	LQFP64L
0x42	TSSOP28		0x93	LQFP64M
0x43	QFN28		0x94	QFN64

STC MCU

9.4 范例程序

9.4.1 读取内部 1.19V 参考信号源值（BGV）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

#define   VREFH_ADDR    CHIPID7
#define   VREFL_ADDR    CHIPID8

bit       busy;

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    TMOD = 0x00;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT >> 8;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

STC MCU

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSend(VREF_ADDRH);                   //读取内部 1.19V 参考信号源的高字节
    UartSend(VREF_ADDRL);                   //读取内部 1.19V 参考信号源的低字节

    while (1);
}
```

9.4.2 读取全球唯一 ID 号

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL          //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                            //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                            //自动实现四舍五入运算

#define   ID_ADDR           (&CHIPID0)

bit       busy;

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
    }
}

void UartInit()
{
```

```
    SCON = 0x50;
    TMOD = 0x00;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT >> 8;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void main()
{
    char i;

    EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                //设置程序代码等待参数，
                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;

    for (i=0; i<7; i++)
    {
        UartSend(ID_ADDR[i]);
    }

    while (1);
}
```

9.4.3 读取 32K 掉电唤醒定时器的频率

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
```

```
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                     //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                       //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                       //自动实现四舍五入运算

#define   F32K_ADDRH    CHIPID9
#define   F32K_ADDRL    CHIPID10

bit       busy;

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    TMOD = 0x00;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT >> 8;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                         //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                      //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                       //设置程序代码等待参数，
                                                       //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
```

STC MCU

```
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;

    UartSend(F32K_ADDRH);                    //读取 32K 频率的高字节
    UartSend(F32K_ADDRL);                    //读取 32K 频率的低字节

    while (1);
}
```

9.4.4 用户自定义内部 IRC 频率

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                          //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   T22M_ADDR       CHIPID11           //22.1184MHz
#define   T24M_ADDR       CHIPID12           //24MHz
#define   T27M_ADDR       CHIPID13           //27MHz
#define   T30M_ADDR       CHIPID14           //30MHz
#define   T33M_ADDR       CHIPID15           //33.1776MHz
#define   T35M_ADDR       CHIPID16           //35MHz
#define   T36M_ADDR       CHIPID17           //36.864MHz
#define   T40M_ADDR       CHIPID18           //40MHz
#define   T44M_ADDR       CHIPID19           //44.2368MHz
#define   T48M_ADDR       CHIPID20           //48MHz
#define   VRT6M_ADDR      CHIPID21           //VRTRIM_6M
#define   VRT10M_ADDR     CHIPID22           //VRTRIM_10M
#define   VRT27M_ADDR     CHIPID23           //VRTRIM_27M
#define   VRT44M_ADDR     CHIPID24           //VRTRIM_44M

void main()
{
    EAXFR = 1;                               //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                            //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                             //设置程序代码等待参数，
                                             //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
```

```
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

//  //选择 22.1184MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T22M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT27M_ADDR;
//  IRCBAND &= ~0x03;
//  IRCBAND |= 0x02;
//  CLKDIV = 0x00;

    //选择 24MHz
    CLKDIV = 0x04;
    IRTRIM = T24M_ADDR;
    VRTRIM = VRT27M_ADDR;
    IRCBAND &= ~0x03;
    IRCBAND |= 0x02;
    CLKDIV = 0x00;

//  //选择 27MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T27M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT27M_ADDR;
//  IRCBAND &= ~0x03;
//  IRCBAND |= 0x02;
//  CLKDIV = 0x00;

//  //选择 30MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T30M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT27M_ADDR;
//  IRCBAND &= ~0x03;
//  IRCBAND |= 0x02;
//  CLKDIV = 0x00;

//  //选择 33.1776MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T33M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT27M_ADDR;
//  IRCBAND &= ~0x03;
//  IRCBAND |= 0x02;
//  CLKDIV = 0x00;

//  //选择 35MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T35M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT44M_ADDR;
//  IRCBAND |= 0x03;
//  CLKDIV = 0x00;

//  //选择 44.2368MHz
//  CLKDIV = 0x04;
//  IRTRIM = T44M_ADDR;
//  VRTRIM = VRT44M_ADDR;
//  IRCBAND |= 0x03;
//  CLKDIV = 0x00;

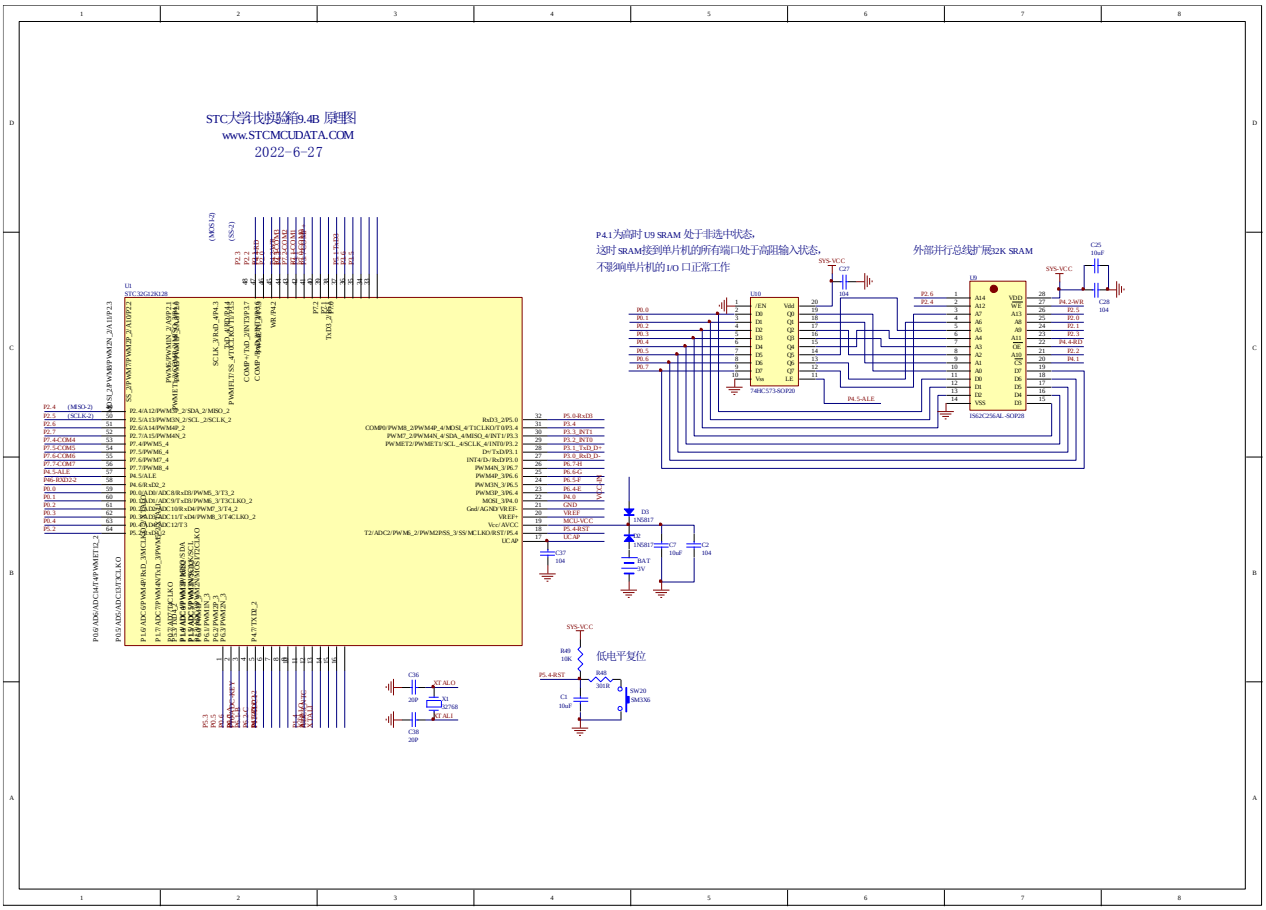
//  //选择 48MHz
//  CLKDIV = 0x04;
```

STC MCU

```
//      IRTRIM = T48M_ADDR;
//      VRTRIM = VRT44M_ADDR;
//      IRCBAND |= 0x03;
//      CLKDIV = 0x00;

        while (1);
}
```

9.4.5 读写片外扩展 RAM




```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define     EXRAMB          ((unsigned char volatile far *)0x7f0000)
#define     EXRAMW          ((unsigned int volatile far *)0x7f0000)
#define     EXRAMD          ((unsigned long volatile far *)0x7f0000)

void main()
{
        char x8;
        int x16;
        long x32;
```

```
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    EXTRAM = 1;                     //使能访问片外
    BUS_SPEED = 2;                  //设置外部总线访问速度

    x8 = EXRAMB[0x0100];            //从外部扩展 RAM 的 0x0100 地址读取 1 字节数据到变量 x8
    x16 = EXRAMW[0x0200];           //从外部扩展 RAM 的 0x0400 地址读取 2 字节数据到变量 x16
    x32 = EXRAMD[0x0300];           //从外部扩展 RAM 的 0x0C00 地址读取 4 字节数据到变量 x32
                                    //注意：Keil 中的多字节数据格式使用的是 BE(big-endian)格式，
                                    //即高字节存放在较低的地址，低字节存放在较高的地址

    EXRAMB[0x0101] = x8;            //将变量 x8 的数据写入外部扩展 RAM 的 0x0101 地址
    EXRAMB[0x0205] = x16;           //将变量 x16 的数据写入外部扩展 RAM 的 0x040A 地址
    EXRAMB[0x030c] = x32;           //将变量 x32 的数据写入外部扩展 RAM 的 0x0C30 地址

    while (1);
}
```

10 特殊功能寄存器（SFR、XFR）

10.1 STC32G12K128 系列

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
F8H	P7	LINICR	LINAR	LINDR	USBADR	S4CON	S4BUF	RSTCFG
F0H	B	CANICR			USBCON	IAP_TPS	IAP_ADDRE	ICHECR
E8H	P6	WTST	CKCON	MXAX	USBDAT	DMAIR	IP3H	AUXINTIF
E0H	ACC	P7M1	P7M0	DPS			CMPCR1	CMPCR2
D8H					USBCLK	T4T3M	ADCCFG	IP3
D0H	PSW	PSW1	T4H	T4L	T3H	T3L	T2H	T2L
C8H	P5	P5M1	P5M0	P6M1	P6M0	SPSTAT	SPCTL	SPDAT
C0H	P4	WDT_CONTR	IAP_DATA	IAP_ADDRH	IAP_ADDRL	IAP_CMD	IAP_TRIG	IAP_CONTR
B8H	IP	SADEN	P_SW2	P_SW3	ADC_CONTR	ADC_RES	ADC_RESL	
B0H	P3	P3M1	P3M0	P4M1	P4M0	IP2	IP2H	IPH
A8H	IE	SADDR	WKTCL	WKTCH	S3CON	S3BUF	TA	IE2
A0H	P2	BUS_SPEED	P_SW1					
98H	SCON	SBUF	S2CON	S2BUF		IRCBAND	LIRTRIM	IRTRIM
90H	P1	P1M1	P1M0	P0M1	P0M0	P2M1	P2M0	AUXR2
88H	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	AUXR	INTCLKO
80H	P0	SP	DPL	DPH	DPXL	SPH		PCON

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
7EFEF8	PWMB_CCR6L	PWMB_CCR7H	PWMB_CCR7L	PWMB_CCR8H	PWMB_CCR8L	PWMB_BKR	PWMB_DTR	PWMB_OISR
7EFEF0	PWMB_PSCRH	PWMB_PSCRL	PWMB_ARRH	PWMB_ARRL	PWMB_RCR	PWMB_CCR5H	PWMB_CCR5L	PWMB_CCR6H
7EFEE8	PWMB_CCMR1	PWMB_CCMR2	PWMB_CCMR3	PWMB_CCMR4	PWMB_CCER1	PWMB_CCER2	PWMB_CNTRH	PWMB_CNTRL
7EFEE0	PWMB_CR1	PWMB_CR2	PWMB_SMCR	PWMB_ETR	PWMB_IER	PWMB_SR1	PWMB_SR2	PWMB_EGR
7EFED8	PWMA_CCR2L	PWMA_CCR3H	PWMA_CCR3L	PWMA_CCR4H	PWMA_CCR4L	PWMA_BKR	PWMA_DTR	PWMA_OISR
7EFED0	PWMA_PSCRH	PWMA_PSCRL	PWMA_ARRH	PWMA_ARRL	PWMA_RCR	PWMA_CCR1H	PWMA_CCR1L	PWMA_CCR2H
7EFEC8	PWMA_CCMR1	PWMA_CCMR2	PWMA_CCMR3	PWMA_CCMR4	PWMA_CCER1	PWMA_CCER2	PWMA_CNTRH	PWMA_CNTRL
7EFEC0	PWMA_CR1	PWMA_CR2	PWMA_SMCR	PWMA_ETR	PWMA_IER	PWMA_SR1	PWMA_SR2	PWMA_EGR
7EFEB8				CANAR	CANDR			
7EFEB0	PWMA_ETRPS	PWMA_ENO	PWMA_PS	PWMA_IOAUX	PWMB_ETRPS	PWMB_ENO	PWMB_PS	PWMB_IOAUX
7EFEA8	ADCTIM				T3T4PIN	ADCEXCFG	CMPEXCFG	
7EFEA0	TM0PS	TM1PS	TM2PS	TM3PS	TM4PS			
7EFE98	SPFUNC	RSTFLAG	RSTCR0	RSTCR1	RSTCR2	RSTCR3	RSTCR4	RSTCR5
7EFE88	I2CMSAUX							
7EFE80	I2CCFG	I2CMSCR	I2CMSST	I2CSLCR	I2CSLST	I2CSLADR	I2CTxD	I2CRxD
7EFE70	YEAR	MONTH	DAY	HOUR	MIN	SEC	SSEC	
7EFE68	INIYEAR	INIMONTH	INIDAY	INIHOUR	INIMIN	INISEC	INISSEC	
7EFE60	RTCCR	RTCCFG	RTCIEN	RTCIF	ALAHOUR	ALAMIN	ALASEC	ALASSEC
7EFE50	LCMIFCFG	LCMIFCFG2	LCMIFCR	LCMIFSTA	LCMIFDATL	LCMDATH		
7EFE30	P0IE	P1IE	P2IE	P3IE	P4IE	P5IE	P6IE	P7IE

7EFE28	P0DR	P1DR	P2DR	P3DR	P4DR	P5DR	P6DR	P7DR
7EFE20	P0SR	P1SR	P2SR	P3SR	P4SR	P5SR	P6SR	P7SR
7EFE18	P0NCS	P1NCS	P2NCS	P3NCS	P4NCS	P5NCS	P6NCS	P7NCS
7EFE10	P0PU	P1PU	P2PU	P3PU	P4PU	P5PU	P6PU	P7PU
7EFE08	X32KCR			HSCLKDIV				
7EFE00	CLKSEL	CLKDIV	HIRCCR	XOSCCR	IRC32KCR	MCLKOCR	IRCDB	IRC48MCR
7EFDF8	CHIPID[24]	CHIPID[25]	CHIPID[26]	CHIPID[27]	CHIPID[28]	CHIPID[29]	CHIPID[30]	CHIPID[31]
7EFDF0	CHIPID[16]	CHIPID[17]	CHIPID[18]	CHIPID[19]	CHIPID[20]	CHIPID[21]	CHIPID[22]	CHIPID[23]
7EFDE8	CHIPID[8]	CHIPID[9]	CHIPID[10]	CHIPID[11]	CHIPID[12]	CHIPID[13]	CHIPID[14]	CHIPID[15]
7EFDE0	CHIPID[0]	CHIPID[1]	CHIPID[2]	CHIPID[3]	CHIPID[4]	CHIPID[5]	CHIPID[6]	CHIPID[7]
7EFDC8	USART2CR1	USART2CR2	USART2CR3	USART2CR4	USART2CR5	USART2GTR	USART2BRH	USART2BRL
7EFDC0	USARTCR1	USARTCR2	USARTCR3	USARTCR4	USARTCR5	USARTGTR	USARTBRH	USARTBRL
7EFDB0					S2CFG	S2ADDR	S2ADEN	
7EFD60	PINIPL	PINIPH						
7EFD40	P0WKUE	P1WKUE	P2WKUE	P3WKUE	P4WKUE	P5WKUE	P6WKUE	P7WKUE
7EFD30	P0IM1	P1IM1	P2IM1	P3IM1	P4IM1	P5IM1	P6IM1	P7IM1
7EFD20	P0IM0	P1IM0	P2IM0	P3IM0	P4IM0	P5IM0	P6IM0	P7IM0
7EFD10	P0INTF	P1INTF	P2INTF	P3INTF	P4INTF	P5INTF	P6INTF	P7INTF
7EFD00	P0INTE	P1INTE	P2INTE	P3INTE	P4INTE	P5INTE	P6INTE	P7INTE
7EFBF8	HSSPI_CFG	HSSPI_CFG2	HSSPI_STA					
7EFBF0	HSPWMA_CFG	HSPWMA_ADR	HSPWMA_DAT		HSPWMB_CFG	HSPWMB_ADR	HSPWMB_DAT	
7EFAF8	DMA_ARBCFG	DMA_ARBSTA						
7EFAA8	DMA_I2CT_AMTH	DMA_I2CT_DONEH	DMA_I2CR_AMTH	DMA_I2CR_DONEH		DMA_I2C_CR	DMA_I2C_ST1	DMA_I2C_ST2
7EFAA0	DMA_I2CR_CFG	DMA_I2CR_CR	DMA_I2CR_STA	DMA_I2CR_AMT	DMA_I2CR_DONE	DMA_I2CR_RXAH	DMA_I2CR_RXAL	
7EFA98	DMA_I2CT_CFG	DMA_I2CT_CR	DMA_I2CT_STA	DMA_I2CT_AMT	DMA_I2CT_DONE	DMA_I2CT_TXAH	DMA_I2CT_TXAL	
7EFA90	DMA_UR3T_AMTH	DMA_UR3T_DONEH	DMA_UR3R_AMTH	DMA_UR3R_DONEH	DMA_UR4T_AMTH	DMA_UR4T_DONEH	DMA_UR4R_AMTH	DMA_UR4R_DONEH
7EFA88	DMA_UR1T_AMTH	DMA_UR1T_DONEH	DMA_UR1R_AMTH	DMA_UR1R_DONEH	DMA_UR2T_AMTH	DMA_UR2T_DONEH	DMA_UR2R_AMTH	DMA_UR2R_DONEH
7EFA80	DMA_M2M_AMTH	DMA_M2M_DONEH			DMA_SPI_AMTH	DMA_SPI_DONEH	DMA_LCM_AMTH	DMA_LCM_DONEH
7EFA78	DMA_LCM_RXAL							
7EFA70	DMA_LCM_CFG	DMA_LCM_CR	DMA_LCM_STA	DMA_LCM_AMT	DMA_LCM_DONE	DMA_LCM_TXAH	DMA_LCM_TXAL	DMA_LCM_RXAH
7EFA68	DMA_UR4R_CFG	DMA_UR4R_CR	DMA_UR4R_STA	DMA_UR4R_AMT	DMA_UR4R_DONE	DMA_UR4R_RXAH	DMA_UR4R_RXAL	
7EFA60	DMA_UR4T_CFG	DMA_UR4T_CR	DMA_UR4T_STA	DMA_UR4T_AMT	DMA_UR4T_DONE	DMA_UR4T_TXAH	DMA_UR4T_TXAL	
7EFA58	DMA_UR3R_CFG	DMA_UR3R_CR	DMA_UR3R_STA	DMA_UR3R_AMT	DMA_UR3R_DONE	DMA_UR3R_RXAH	DMA_UR3R_RXAL	
7EFA50	DMA_UR3T_CFG	DMA_UR3T_CR	DMA_UR3T_STA	DMA_UR3T_AMT	DMA_UR3T_DONE	DMA_UR3T_TXAH	DMA_UR3T_TXAL	
7EFA48	DMA_UR2R_CFG	DMA_UR2R_CR	DMA_UR2R_STA	DMA_UR2R_AMT	DMA_UR2R_DONE	DMA_UR2R_RXAH	DMA_UR2R_RXAL	
7EFA40	DMA_UR2T_CFG	DMA_UR2T_CR	DMA_UR2T_STA	DMA_UR2T_AMT	DMA_UR2T_DONE	DMA_UR2T_TXAH	DMA_UR2T_TXAL	
7EFA38	DMA_UR1R_CFG	DMA_UR1R_CR	DMA_UR1R_STA	DMA_UR1R_AMT	DMA_UR1R_DONE	DMA_UR1R_RXAH	DMA_UR1R_RXAL	
7EFA30	DMA_UR1T_CFG	DMA_UR1T_CR	DMA_UR1T_STA	DMA_UR1T_AMT	DMA_UR1T_DONE	DMA_UR1T_TXAH	DMA_UR1T_TXAL	
7EFA28	DMA_SPI_RXAL	DMA_SPI_CFG2						
7EFA20	DMA_SPI_CFG	DMA_SPI_CR	DMA_SPI_STA	DMA_SPI_AMT	DMA_SPI_DONE	DMA_SPI_TXAH	DMA_SPI_TXAL	DMA_SPI_RXAH
7EFA18	DMA_ADC_RXAL	DMA_ADC_CFG2	DMA_ADC_CHSW0	DMA_ADC_CHSW1				
7EFA10	DMA_ADC_CFG	DMA_ADC_CR	DMA_ADC_STA					DMA_ADC_RXAH
7EFA08	DMA_M2M_RXAL							
7EFA00	DMA_M2M_CFG	DMA_M2M_CR	DMA_M2M_STA	DMA_M2M_AMT	DMA_M2M_DONE	DMA_M2M_TXAH	DMA_M2M_TXAL	DMA_M2M_RXAH

10.2 STC32G8K64 系列

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
F8H		LINICR	LINAR	LINDR		S4CON	S4BUF	RSTCFG
F0H	B	CANICR				IAP_TPS	IAP_ADDRE	ICHECR
E8H		WTST	CKCON	MXAX		DMAIR	IP3H	AUXINTIF
E0H	ACC			DPS			CMPCR1	CMPCR2
D8H						T4T3M	ADCCFG	IP3
D0H	PSW	PSW1	T4H	T4L	T3H	T3L	T2H	T2L
C8H	P5	P5M1	P5M0			SPSTAT	SPCTL	SPDAT
C0H	P4	WDT_CONTR	IAP_DATA	IAP_ADDRH	IAP_ADDRL	IAP_CMD	IAP_TRIG	IAP_CONTR
B8H	IP	SADEN	P_SW2	P_SW3	ADC_CONTR	ADC_RES	ADC_RESL	
B0H	P3	P3M1	P3M0	P4M1	P4M0	IP2	IP2H	IPH
A8H	IE	SADDR	WKTCL	WKTCH	S3CON	S3BUF	TA	IE2
A0H	P2	BUS_SPEED	P_SW1					
98H	SCON	SBUF	S2CON	S2BUF		IRCBAND	LIRTRIM	IRTRIM
90H	P1	P1M1	P1M0	P0M1	P0M0	P2M1	P2M0	AUXR2
88H	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	AUXR	INTCLKO
80H	P0	SP	DPL	DPH	DPXL	SPH		PCON

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
7EFEF8	PWMB_CCR6L	PWMB_CCR7H	PWMB_CCR7L	PWMB_CCR8H	PWMB_CCR8L	PWMB_BKR	PWMB_DTR	PWMB_OISR
7EFEF0	PWMB_PSCRH	PWMB_PSCRL	PWMB_ARRH	PWMB_ARRL	PWMB_RCR	PWMB_CCR5H	PWMB_CCR5L	PWMB_CCR6H
7EFEE8	PWMB_CCMR1	PWMB_CCMR2	PWMB_CCMR3	PWMB_CCMR4	PWMB_CCER1	PWMB_CCER2	PWMB_CNTRH	PWMB_CNTRL
7EFEE0	PWMB_CR1	PWMB_CR2	PWMB_SMCR	PWMB_ETR	PWMB_IER	PWMB_SR1	PWMB_SR2	PWMB_EGR
7EFED8	PWMA_CCR2L	PWMA_CCR3H	PWMA_CCR3L	PWMA_CCR4H	PWMA_CCR4L	PWMA_BKR	PWMA_DTR	PWMA_OISR
7EFED0	PWMA_PSCRH	PWMA_PSCRL	PWMA_ARRH	PWMA_ARRL	PWMA_RCR	PWMA_CCR1H	PWMA_CCR1L	PWMA_CCR2H
7EFEC8	PWMA_CCMR1	PWMA_CCMR2	PWMA_CCMR3	PWMA_CCMR4	PWMA_CCER1	PWMA_CCER2	PWMA_CNTRH	PWMA_CNTRL
7EFEC0	PWMA_CR1	PWMA_CR2	PWMA_SMCR	PWMA_ETR	PWMA_IER	PWMA_SR1	PWMA_SR2	PWMA_EGR
7EFEB8				CANAR	CANDR			
7EFEB0	PWMA_ETRPS	PWMA_ENO	PWMA_PS	PWMA_IOAUX	PWMB_ETRPS	PWMB_ENO	PWMB_PS	PWMB_IOAUX
7EFEA8	ADCTIM				T3T4PIN	ADCEXCFG	CMPEXCFG	
7EFEA0	TM0PS	TM1PS	TM2PS	TM3PS	TM4PS			
7EFE98	SPFUNC	RSTFLAG	RSTCR0	RSTCR1	RSTCR2	RSTCR3	RSTCR4	RSTCR5
7EFE88	I2CMSAUX							
7EFE80	I2CCFG	I2CMSCR	I2CMSST	I2CSLCR	I2CSLST	I2CSLADR	I2CTxD	I2CRxD
7EFE70	YEAR	MONTH	DAY	HOUR	MIN	SEC	SSEC	
7EFE68	INIYEAR	INIMONTH	INIDAY	INIHOUR	INIMIN	INISEC	INISSEC	
7EFE60	RTCCR	RTCCFG	RTCIEN	RTCIF	ALAHOUR	ALAMIN	ALASEC	ALASSEC
7EFE50	LCMIFCFG	LCMIFCFG2	LCMIFCR	LCMIFSTA	LCMIFDATL	LCMDATH		
7EFE40	P0PD	P1PD	P2PD	P3PD	P4PD	P5PD	P6PD	P7PD
7EFE30	P0IE	P1IE	P2IE	P3IE	P4IE	P5IE	P6IE	P7IE
7EFE28	P0DR	P1DR	P2DR	P3DR	P4DR	P5DR	P6DR	P7DR

7EFE20	P0SR	P1SR	P2SR	P3SR	P4SR	P5SR	P6SR	P7SR
7EFE18	P0NCS	P1NCS	P2NCS	P3NCS	P4NCS	P5NCS	P6NCS	P7NCS
7EFE10	P0PU	P1PU	P2PU	P3PU	P4PU	P5PU	P6PU	P7PU
7EFE08	X32KCR			HSCLKDIV				
7EFE00	CLKSEL	CLKDIV	HIRCCR	XOSCCR	IRC32KCR	MCLKOCR	IRCDB	IRC48MCR
7EFDF8	CHIPID[24]	CHIPID[25]	CHIPID[26]	CHIPID[27]	CHIPID[28]	CHIPID[29]	CHIPID[30]	CHIPID[31]
7EFDF0	CHIPID[16]	CHIPID[17]	CHIPID[18]	CHIPID[19]	CHIPID[20]	CHIPID[21]	CHIPID[22]	CHIPID[23]
7EFDE8	CHIPID[8]	CHIPID[9]	CHIPID[10]	CHIPID[11]	CHIPID[12]	CHIPID[13]	CHIPID[14]	CHIPID[15]
7EFDE0	CHIPID[0]	CHIPID[1]	CHIPID[2]	CHIPID[3]	CHIPID[4]	CHIPID[5]	CHIPID[6]	CHIPID[7]
7EFDC8	USART2CR1	USART2CR2	USART2CR3	USART2CR4	USART2CR5	USART2GTR	USART2BRH	USART2BRL
7EFDC0	USARTCR1	USARTCR2	USARTCR3	USARTCR4	USARTCR5	USARTGTR	USARTBRH	USARTBRL
7EFDB0					S2CFG	S2ADDR	S2ADEN	
7EFDA8	CRECR	CRECNTH	CRECNTL	CRERES				
7EFDA0	I2SMD							
7EFD98	I2SCR	I2SSR	I2SDRH	I2SDRL	I2SPRH	I2SPRL	I2SCFGH	I2SCFGL
7EFD60	PINIPL	PINIPH						
7EFD40	P0WKUE	P1WKUE	P2WKUE	P3WKUE	P4WKUE	P5WKUE	P6WKUE	P7WKUE
7EFD30	P0IM1	P1IM1	P2IM1	P3IM1	P4IM1	P5IM1	P6IM1	P7IM1
7EFD20	P0IM0	P1IM0	P2IM0	P3IM0	P4IM0	P5IM0	P6IM0	P7IM0
7EFD10	P0INTF	P1INTF	P2INTF	P3INTF	P4INTF	P5INTF	P6INTF	P7INTF
7EFD00	P0INTE	P1INTE	P2INTE	P3INTE	P4INTE	P5INTE	P6INTE	P7INTE
7EFBF8	HSSPI_CFG	HSSPI_CFG2	HSSPI_STA					
7EFBF0	HSPWMA_CFG	HSPWMA_ADR	HSPWMA_DAT		HSPWMB_CFG	HSPWMB_ADR	HSPWMB_DAT	
7EFAF8	DMA_ARBCFG	DMA_ARBSTA						
7EFAA8	DMA_I2CT_AMTH	DMA_I2CT_DONEH	DMA_I2CR_AMTH	DMA_I2CR_DONEH		DMA_I2C_CR	DMA_I2C_ST1	DMA_I2C_ST2
7EFAA0	DMA_I2CR_CFG	DMA_I2CR_CR	DMA_I2CR_STA	DMA_I2CR_AMT	DMA_I2CR_DONE	DMA_I2CR_RXAH	DMA_I2CR_RXAL	
7EFA98	DMA_I2CT_CFG	DMA_I2CT_CR	DMA_I2CT_STA	DMA_I2CT_AMT	DMA_I2CT_DONE	DMA_I2CT_TXAH	DMA_I2CT_TXAL	
7EFA90	DMA_UR3T_AMTH	DMA_UR3T_DONEH	DMA_UR3R_AMTH	DMA_UR3R_DONEH	DMA_UR4T_AMTH	DMA_UR4T_DONEH	DMA_UR4R_AMTH	DMA_UR4R_DONEH
7EFA88	DMA_UR1T_AMTH	DMA_UR1T_DONEH	DMA_UR1R_AMTH	DMA_UR1R_DONEH	DMA_UR2T_AMTH	DMA_UR2T_DONEH	DMA_UR2R_AMTH	DMA_UR2R_DONEH
7EFA80	DMA_M2M_AMTH	DMA_M2M_DONEH			DMA_SPI_AMTH	DMA_SPI_DONEH	DMA_LCM_AMTH	DMA_LCM_DONEH
7EFA78	DMA_LCM_RXAL							
7EFA70	DMA_LCM_CFG	DMA_LCM_CR	DMA_LCM_STA	DMA_LCM_AMT	DMA_LCM_DONE	DMA_LCM_TXAH	DMA_LCM_TXAL	DMA_LCM_RXAH
7EFA68	DMA_UR4R_CFG	DMA_UR4R_CR	DMA_UR4R_STA	DMA_UR4R_AMT	DMA_UR4R_DONE	DMA_UR4R_RXAH	DMA_UR4R_RXAL	
7EFA60	DMA_UR4T_CFG	DMA_UR4T_CR	DMA_UR4T_STA	DMA_UR4T_AMT	DMA_UR4T_DONE	DMA_UR4T_TXAH	DMA_UR4T_TXAL	
7EFA58	DMA_UR3R_CFG	DMA_UR3R_CR	DMA_UR3R_STA	DMA_UR3R_AMT	DMA_UR3R_DONE	DMA_UR3R_RXAH	DMA_UR3R_RXAL	
7EFA50	DMA_UR3T_CFG	DMA_UR3T_CR	DMA_UR3T_STA	DMA_UR3T_AMT	DMA_UR3T_DONE	DMA_UR3T_TXAH	DMA_UR3T_TXAL	
7EFA48	DMA_UR2R_CFG	DMA_UR2R_CR	DMA_UR2R_STA	DMA_UR2R_AMT	DMA_UR2R_DONE	DMA_UR2R_RXAH	DMA_UR2R_RXAL	
7EFA40	DMA_UR2T_CFG	DMA_UR2T_CR	DMA_UR2T_STA	DMA_UR2T_AMT	DMA_UR2T_DONE	DMA_UR2T_TXAH	DMA_UR2T_TXAL	
7EFA38	DMA_UR1R_CFG	DMA_UR1R_CR	DMA_UR1R_STA	DMA_UR1R_AMT	DMA_UR1R_DONE	DMA_UR1R_RXAH	DMA_UR1R_RXAL	
7EFA30	DMA_UR1T_CFG	DMA_UR1T_CR	DMA_UR1T_STA	DMA_UR1T_AMT	DMA_UR1T_DONE	DMA_UR1T_TXAH	DMA_UR1T_TXAL	
7EFA28	DMA_SPI_RXAL	DMA_SPI_CFG2						
7EFA20	DMA_SPI_CFG	DMA_SPI_CR	DMA_SPI_STA	DMA_SPI_AMT	DMA_SPI_DONE	DMA_SPI_TXAH	DMA_SPI_TXAL	DMA_SPI_RXAH
7EFA18	DMA_ADC_RXAL	DMA_ADC_CFG2	DMA_ADC_CHSW0	DMA_ADC_CHSW1				
7EFA10	DMA_ADC_CFG	DMA_ADC_CR	DMA_ADC_STA					DMA_ADC_RXAH

STC MCU

7EFA08	DMA_M2M_RXAL							
7EFA00	DMA_M2M_CFG	DMA_M2M_CR	DMA_M2M_STA	DMA_M2M_AMT	DMA_M2M_DONE	DMA_M2M_TXAH	DMA_M2M_TXAL	DMA_M2M_RXAH

10.3 STC32F12K60 系列

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
F8H		LINICR	LINAR	LINDR	USBADR	S4CON	S4BUF	RSTCFG
F0H	B	CANICR			USBCON	IAP_TPS	IAP_ADDRE	ICHECR
E8H		WTST	CKCON	MXAX	USBDAT	DMAIR	IP3H	AUXINTIF
E0H	ACC			DPS			CMPCR1	CMPCR2
D8H		IAP_DATA1	IAP_DATA2	IAP_DATA3	USBCLK	T4T3M	ADCCFG	IP3
D0H	PSW	PSW1	T4H	T4L	T3H	T3L	T2H	T2L
C8H	P5	P5M1	P5M0			SPSTAT	SPCTL	SPDAT
C0H	P4	WDT_CONTR	IAP_DATA0	IAP_ADDRH	IAP_ADDRL	IAP_CMD	IAP_TRIG	IAP_CONTR
B8H	IP	SADEN	P_SW2	P_SW3	ADC_CONTR	ADC_RES	ADC_RESL	
B0H	P3	P3M1	P3M0	P4M1	P4M0	IP2	IP2H	IPH
A8H	IE	SADDR	WKTCL	WKTCH	S3CON	S3BUF	TA	IE2
A0H	P2	BUS_SPEED	P_SW1					
98H	SCON	SBUF	S2CON	S2BUF		IRCBAND	LIRTRIM	IRTRIM
90H	P1	P1M1	P1M0	P0M1	P0M0	P2M1	P2M0	AUXR2
88H	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	AUXR	INTCLKO
80H	P0	SP	DPL	DPH	DPXL	SPH		PCON

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
7EFEF8	PWMB_CCR6L	PWMB_CCR7H	PWMB_CCR7L	PWMB_CCR8H	PWMB_CCR8L	PWMB_BKR	PWMB_DTR	PWMB_OISR
7EFEF0	PWMB_PSCRH	PWMB_PSCRL	PWMB_ARRH	PWMB_ARRL	PWMB_RCR	PWMB_CCR5H	PWMB_CCR5L	PWMB_CCR6H
7EFEE8	PWMB_CCMR1	PWMB_CCMR2	PWMB_CCMR3	PWMB_CCMR4	PWMB_CCER1	PWMB_CCER2	PWMB_CNTRH	PWMB_CNTRL
7EFEE0	PWMB_CR1	PWMB_CR2	PWMB_SMCR	PWMB_ETR	PWMB_IER	PWMB_SR1	PWMB_SR2	PWMB_EGR
7EFED8	PWMA_CCR2L	PWMA_CCR3H	PWMA_CCR3L	PWMA_CCR4H	PWMA_CCR4L	PWMA_BKR	PWMA_DTR	PWMA_OISR
7EFED0	PWMA_PSCRH	PWMA_PSCRL	PWMA_ARRH	PWMA_ARRL	PWMA_RCR	PWMA_CCR1H	PWMA_CCR1L	PWMA_CCR2H
7EFEC8	PWMA_CCMR1	PWMA_CCMR2	PWMA_CCMR3	PWMA_CCMR4	PWMA_CCER1	PWMA_CCER2	PWMA_CNTRH	PWMA_CNTRL
7EFEC0	PWMA_CR1	PWMA_CR2	PWMA_SMCR	PWMA_ETR	PWMA_IER	PWMA_SR1	PWMA_SR2	PWMA_EGR
7EFEB8				CANAR	CANDR			
7EFEB0	PWMA_ETRPS	PWMA_ENO	PWMA_PS	PWMA_IOAUX	PWMB_ETRPS	PWMB_ENO	PWMB_PS	PWMB_IOAUX
7EFEA8	ADCTIM				T3T4PIN	ADCEXCFG	CMPEXCFG	
7EFEA0	TM0PS	TM1PS	TM2PS	TM3PS	TM4PS			
7EFE98	SPFUNC	RSTFLAG	RSTCR0	RSTCR1	RSTCR2	RSTCR3	RSTCR4	RSTCR5
7EFE88	I2CMSAUX							
7EFE80	I2CCFG	I2CMSCR	I2CMSST	I2CSLCR	I2CSLST	I2CSLADR	I2CTxD	I2CRxD
7EFE70	YEAR	MONTH	DAY	HOUR	MIN	SEC	SSEC	
7EFE68	INIYEAR	INIMONTH	INIDAY	INIHOUR	INIMIN	INISEC	INISSEC	
7EFE60	RTCCR	RTCCFG	RTCIEN	RTCIF	ALAHOUR	ALAMIN	ALASEC	ALASSEC
7EFE50	LCMIFCFG	LCMIFCFG2	LCMIFCR	LCMIFSTA	LCMIFDATL	LCMDATH		

7EFE40	P0PD	P1PD	P2PD	P3PD	P4PD	P5PD	P6PD	P7PD
7EFE30	P0IE	P1IE	P2IE	P3IE	P4IE	P5IE	P6IE	P7IE
7EFE28	P0DR	P1DR	P2DR	P3DR	P4DR	P5DR	P6DR	P7DR
7EFE20	P0SR	P1SR	P2SR	P3SR	P4SR	P5SR	P6SR	P7SR
7EFE18	P0NCS	P1NCS	P2NCS	P3NCS	P4NCS	P5NCS	P6NCS	P7NCS
7EFE10	P0PU	P1PU	P2PU	P3PU	P4PU	P5PU	P6PU	P7PU
7EFE08	X32KCR			HSCLKDIV	HPLLCR	HPLLPSCR		
7EFE00	CLKSEL	CLKDIV	HIRCCR	XOSCCR	IRC32KCR	MCLKOCR	IRCDB	IRC48MCR
7EFDF8	CHIPID[24]	CHIPID[25]	CHIPID[26]	CHIPID[27]	CHIPID[28]	CHIPID[29]	CHIPID[30]	CHIPID[31]
7EFDF0	CHIPID[16]	CHIPID[17]	CHIPID[18]	CHIPID[19]	CHIPID[20]	CHIPID[21]	CHIPID[22]	CHIPID[23]
7EFDE8	CHIPID[8]	CHIPID[9]	CHIPID[10]	CHIPID[11]	CHIPID[12]	CHIPID[13]	CHIPID[14]	CHIPID[15]
7EFDE0	CHIPID[0]	CHIPID[1]	CHIPID[2]	CHIPID[3]	CHIPID[4]	CHIPID[5]	CHIPID[6]	CHIPID[7]
7EFDC8	USART2CR1	USART2CR2	USART2CR3	USART2CR4	USART2CR5	USART2GTR	USART2BRH	USART2BRL
7EFDC0	USARTCR1	USARTCR2	USARTCR3	USARTCR4	USARTCR5	USARTGTR	USARTBRH	USARTBRL
7EFDB0					S2CFG	S2ADDR	S2ADEN	
7EFDA8	CRECR	CRECNTH	CRECNTL	CRERES				
7EFDA0	I2SMD							
7EFD98	I2SCR	I2SSR	I2SDRH	I2SDRL	I2SPRH	I2SPRL	I2SCFGH	I2SCFGL
7EFD60	PINIPL	PINIPH						
7EFD40	P0WKUE	P1WKUE	P2WKUE	P3WKUE	P4WKUE	P5WKUE	P6WKUE	P7WKUE
7EFD30	P0IM1	P1IM1	P2IM1	P3IM1	P4IM1	P5IM1	P6IM1	P7IM1
7EFD20	P0IM0	P1IM0	P2IM0	P3IM0	P4IM0	P5IM0	P6IM0	P7IM0
7EFD10	P0INTF	P1INTF	P2INTF	P3INTF	P4INTF	P5INTF	P6INTF	P7INTF
7EFD00	P0INTE	P1INTE	P2INTE	P3INTE	P4INTE	P5INTE	P6INTE	P7INTE
7EFBF8	HSSPI_CFG	HSSPI_CFG2	HSSPI_STA					
7EFBF0	HSPWMA_CFG	HSPWMA_ADR	HSPWMA_DAT		HSPWMB_CFG	HSPWMB_ADR	HSPWMB_DAT	
7EFAF8	DMA_ARBCFG	DMA_ARBSTA						
7EFAC0	DMA_I2ST_AMTH	DMA_I2ST_DONEH	DMA_I2SR_AMTH	DMA_I2SR_DONEH				
7EFAB8	DMA_I2SR_CFG	DMA_I2SR_CR	DMA_I2SR_STA	DMA_I2SR_AMT	DMA_I2SR_DONE	DMA_I2SR_RXAH	DMA_I2SR_RXAL	
7EFAB0	DMA_I2ST_CFG	DMA_I2ST_CR	DMA_I2ST_STA	DMA_I2ST_AMT	DMA_I2ST_DONE	DMA_I2ST_TXAH	DMA_I2ST_TXAL	
7EFAA8	DMA_I2CT_AMTH	DMA_I2CT_DONEH	DMA_I2CR_AMTH	DMA_I2CR_DONEH		DMA_I2C_CR	DMA_I2C_ST1	DMA_I2C_ST2
7EFAA0	DMA_I2CR_CFG	DMA_I2CR_CR	DMA_I2CR_STA	DMA_I2CR_AMT	DMA_I2CR_DONE	DMA_I2CR_RXAH	DMA_I2CR_RXAL	
7EFA98	DMA_I2CT_CFG	DMA_I2CT_CR	DMA_I2CT_STA	DMA_I2CT_AMT	DMA_I2CT_DONE	DMA_I2CT_TXAH	DMA_I2CT_TXAL	
7EFA90	DMA_UR3T_AMTH	DMA_UR3T_DONEH	DMA_UR3R_AMTH	DMA_UR3R_DONEH	DMA_UR4T_AMTH	DMA_UR4T_DONEH	DMA_UR4R_AMTH	DMA_UR4R_DONEH
7EFA88	DMA_UR1T_AMTH	DMA_UR1T_DONEH	DMA_UR1R_AMTH	DMA_UR1R_DONEH	DMA_UR2T_AMTH	DMA_UR2T_DONEH	DMA_UR2R_AMTH	DMA_UR2R_DONEH
7EFA80	DMA_M2M_AMTH	DMA_M2M_DONEH			DMA_SPI_AMTH	DMA_SPI_DONEH	DMA_LCM_AMTH	DMA_LCM_DONEH
7EFA78	DMA_LCM_RXAL							
7EFA70	DMA_LCM_CFG	DMA_LCM_CR	DMA_LCM_STA	DMA_LCM_AMT	DMA_LCM_DONE	DMA_LCM_TXAH	DMA_LCM_TXAL	DMA_LCM_RXAH
7EFA68	DMA_UR4R_CFG	DMA_UR4R_CR	DMA_UR4R_STA	DMA_UR4R_AMT	DMA_UR4R_DONE	DMA_UR4R_RXAH	DMA_UR4R_RXAL	
7EFA60	DMA_UR4T_CFG	DMA_UR4T_CR	DMA_UR4T_STA	DMA_UR4T_AMT	DMA_UR4T_DONE	DMA_UR4T_TXAH	DMA_UR4T_TXAL	
7EFA58	DMA_UR3R_CFG	DMA_UR3R_CR	DMA_UR3R_STA	DMA_UR3R_AMT	DMA_UR3R_DONE	DMA_UR3R_RXAH	DMA_UR3R_RXAL	
7EFA50	DMA_UR3T_CFG	DMA_UR3T_CR	DMA_UR3T_STA	DMA_UR3T_AMT	DMA_UR3T_DONE	DMA_UR3T_TXAH	DMA_UR3T_TXAL	
7EFA48	DMA_UR2R_CFG	DMA_UR2R_CR	DMA_UR2R_STA	DMA_UR2R_AMT	DMA_UR2R_DONE	DMA_UR2R_RXAH	DMA_UR2R_RXAL	
7EFA40	DMA_UR2T_CFG	DMA_UR2T_CR	DMA_UR2T_STA	DMA_UR2T_AMT	DMA_UR2T_DONE	DMA_UR2T_TXAH	DMA_UR2T_TXAL	

7EFA38	DMA_UR1R_CFG	DMA_UR1R_CR	DMA_UR1R_STA	DMA_UR1R_AMT	DMA_UR1R_DONE	DMA_UR1R_RXAH	DMA_UR1R_RXAL	
7EFA30	DMA_UR1T_CFG	DMA_UR1T_CR	DMA_UR1T_STA	DMA_UR1T_AMT	DMA_UR1T_DONE	DMA_UR1T_TXAH	DMA_UR1T_TXAL	
7EFA28	DMA_SPI_RXAL	DMA_SPI_CFG2						
7EFA20	DMA_SPI_CFG	DMA_SPI_CR	DMA_SPI_STA	DMA_SPI_AMT	DMA_SPI_DONE	DMA_SPI_TXAH	DMA_SPI_TXAL	DMA_SPI_RXAH
7EFA18	DMA_ADC_RXAL	DMA_ADC_CFG2	DMA_ADC_CHSW0	DMA_ADC_CHSW1				
7EFA10	DMA_ADC_CFG	DMA_ADC_CR	DMA_ADC_STA					DMA_ADC_RXAH
7EFA08	DMA_M2M_RXAL							
7EFA00	DMA_M2M_CFG	DMA_M2M_CR	DMA_M2M_STA	DMA_M2M_AMT	DMA_M2M_DONE	DMA_M2M_TXAH	DMA_M2M_TXAL	DMA_M2M_RXAH

10.4 特殊功能寄存器列表（SFR：0x80-0xFF）

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P0	P0 端口	80H	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00	1111,1111
SP	堆栈指针	81H									0000,0111
DPL	数据指针（低字节）	82H									0000,0000
DPH	数据指针（高字节）	83H									0000,0000
DPXL	数据指针（最高字节）	84H									0000,0001
SPH	堆栈指针高字节	85H									0000,0000
PCON	电源控制寄存器	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL	0011,0000
TCON	定时器控制寄存器	88H	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0	0000,0000
TMOD	定时器模式寄存器	89H	GATE	C/T	M1	M0	GATE	C/T	M1	M0	0000,0000
TL0	定时器 0 低 8 位寄存器	8AH									0000,0000
TL1	定时器 1 低 8 位寄存器	8BH									0000,0000
TH0	定时器 0 高 8 位寄存器	8CH									0000,0000
TH1	定时器 1 高 8 位寄存器	8DH									0000,0000
AUXR	辅助寄存器 1	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT	0000,0001
INTCLKO	中断与时钟输出控制寄存器	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO	x000,x000
P1	P1 端口	90H	P17	P16	P15	P14	P13	P12	P11	P10	1111,1111
P1M1	P1 口配置寄存器 1	91H	P17M1	P16M1	P15M1	P14M1	P13M1	P12M1	P11M1	P10M1	1111,1111
P1M0	P1 口配置寄存器 0	92H	P17M0	P16M0	P15M0	P14M0	P13M0	P12M0	P11M0	P10M0	0000,0000
P0M1	P0 口配置寄存器 1	93H	P07M1	P06M1	P05M1	P04M1	P03M1	P02M1	P01M1	P00M1	1111,1111
P0M0	P0 口配置寄存器 0	94H	P07M0	P06M0	P05M0	P04M0	P03M0	P02M0	P01M0	P00M0	0000,0000
P2M1	P2 口配置寄存器 1	95H	P27M1	P26M1	P25M1	P24M1	P23M1	P22M1	P21M1	P20M1	1111,1111
P2M0	P2 口配置寄存器 0	96H	P27M0	P26M0	P25M0	P24M0	P23M0	P22M0	P21M0	P20M0	0000,0000
AUXR2	辅助寄存器 2	97H	-	-	-	-	CANSEL	CAN2EN	CANEN	LINEN	xxxx,0000
SCON	串口 1 控制寄存器	98H	SM0/FE	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI	0000,0000
SBUF	串口 1 数据寄存器	99H									0000,0000
S2CON	串口 2 控制寄存器	9AH	S2SM0/FE	S2SM1	S2SM2	S2REN	S2TB8	S2RB8	S2TI	S2RI	0000,0000
S2BUF	串口 2 数据寄存器	9BH									0000,0000
IRCBAND	IRC 频段选择检测	9DH	USBCKS	USBCKS2	-	-	-	-	SEL[1:0]		10xx,xxnn
LIRTRIM	IRC 频率微调寄存器	9EH	-	-	-	-	-	-	LIRTRIM[1:0]		xxxx,xxnn
IRTRIM	IRC 频率调整寄存器	9FH	IRTRIM[7:0]								nnnn,nnnn
P2	P2 端口	A0H	P27	P26	P25	P24	P23	P22	P21	P20	1111,1111

BUS_SPEED	总线速度控制寄存器	A1H	RW_S[1:0]				SPEED[2:0]			00xx,x000
P_SW1	外设端口切换寄存器 1	A2H	S1_S[1:0]		CAN_S[1:0]		SPI_S[1:0]		LIN_S[1:0]	nn00,0000
IE	中断允许寄存器	A8H	EA	ELVD	EADC	ES	ET1	EX1	ET0	EX0	0000,0000
SADDR	串口 1 从机地址寄存器	A9H									0000,0000
WKTCL	掉电唤醒定时器低字节	AAH									1111,1111
WKTCH	掉电唤醒定时器高字节	ABH	WKTEN								0111,1111
S3CON	串口 3 控制寄存器	ACH	S3SM0	S3ST3	S3SM2	S3REN	S3TB8	S3RB8	S3TI	S3RI	0000,0000
S3BUF	串口 3 数据寄存器	ADH									0000,0000
TA	DPTR 时序控制寄存器	AEH									0000,0000
IE2	中断允许寄存器 2	AFH	EUSB	ET4	ET3	ES4	ES3	ET2	ESPI	ES2	0000,0000
P3	P3 端口	B0H	P37	P36	P35	P34	P33	P32	P31	P30	1111,1111
P3M1	P3 口配置寄存器 1	B1H	P37M1	P36M1	P35M1	P34M1	P33M1	P32M1	P31M1	P30M1	1111,1100
P3M0	P3 口配置寄存器 0	B2H	P37M0	P36M0	P35M0	P34M0	P33M0	P32M0	P31M0	P30M0	0000,0000
P4M1	P4 口配置寄存器 1	B3H	P47M1	P46M1	P45M1	P44M1	P43M1	P42M1	P41M1	P40M1	1111,1111
P4M0	P4 口配置寄存器 0	B4H	P47M0	P46M0	P45M0	P44M0	P43M0	P42M0	P41M0	P40M0	0000,0000
IP2	中断优先级控制寄存器 2	B5H	PUSB	PI2C	PCMP	PX4	PPWMB	PPWMA	PSPI	PS2	0000,0000
IP2H	高中断优先级控制寄存器 2	B6H	PUSBH	PI2CH	PCMPH	PX4H	PPWMBH	PPWMAH	PSPIH	PS2H	0000,0000
IPH	高中断优先级控制寄存器	B7H	-	PLVDH	PADCH	PSH	PT1H	PX1H	PT0H	PX0H	x000,0000
IP	中断优先级控制寄存器	B8H	-	PLVD	PADC	PS	PT1	PX1	PT0	PX0	x000,0000
SADEN	串口 1 从机地址屏蔽寄存器	B9H									0000,0000
P_SW2	外设端口切换寄存器 2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	S4_S	S3_S	S2_S	0x00,0000
P_SW3	外设端口切换寄存器 2	BBH	I2S_S[1:0]		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]		0000,0000
ADC_CONTR	ADC 控制寄存器	BCH	ADC_POWER	ADC_START	ADC_FLAG	ADC_EPWMT	ADC_CHS[3:0]				0000,0000
ADC_RES	ADC 转换结果高位寄存器	BDH									0000,0000
ADC_RESL	ADC 转换结果低位寄存器	BEH									0000,0000
P4	P4 端口	C0H	P47	P46	P45	P44	P43	P42	P41	P40	1111,1111
WDT_CONTR	看门狗控制寄存器	C1H	WDT_FLAG	-	EN_WDT	CLR_WDT	IDL_WDT	WDT_PS[2:0]			0x00,0000
IAP_DATA	IAP 数据寄存器	C2H									0000,0000
IAP_ADDRH	IAP 高地址寄存器	C3H									0000,0000
IAP_ADDRL	IAP 低地址寄存器	C4H									0000,0000
IAP_CMD	IAP 命令寄存器	C5H	-	-	-	-	-	CMD[2:0]			xxxx,x000
IAP_TRIG	IAP 触发寄存器	C6H									0000,0000
IAP_CONTR	IAP 控制寄存器	C7H	IAPEN	SWBS	SWRST	CMD_FAIL	-	-	-	-	0000,xxxx
P5	P5 端口	C8H	-	-	P55	P54	P53	P52	P51	P50	xx11,1111
P5M1	P5 口配置寄存器 1	C9H	-	-	P55M1	P54M1	P53M1	P52M1	P51M1	P50M1	xx11,1111
P5M0	P5 口配置寄存器 0	CAH	-	-	P55M0	P54M0	P53M0	P52M0	P51M0	P50M0	xx00,0000
P6M1	P6 口配置寄存器 1	CBH	P67M1	P66M1	P65M1	P64M1	P63M1	P62M1	P61M1	P60M1	1111,1111
P6M0	P6 口配置寄存器 0	CCH	P67M0	P66M0	P65M0	P64M0	P63M0	P62M0	P61M0	P60M0	0000,0000
SPSTAT	SPI 状态寄存器	CDH	SPIF	WCOL	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
SPCTL	SPI 控制寄存器	CEH	SSIG	SPEN	DORD	MSTR	CPOL	CPHA	SPR[1:0]		0000,0100
SPDAT	SPI 数据寄存器	CFH									0000,0000
PSW	程序状态字寄存器	D0H	CY	AC	F0	RS1	RS0	OV	F1	P	0000,0000
PSW1	程序状态字 1 寄存器	D1H	CY	AC	N	RS1	RS0	OV	Z		0000,000x
T4H	定时器 4 高字节	D2H									0000,0000

T4L	定时器 4 低字节	D3H								0000,0000
T3H	定时器 3 高字节	D4H								0000,0000
T3L	定时器 3 低字节	D5H								0000,0000
T2H	定时器 2 高字节	D6H								0000,0000
T2L	定时器 2 低字节	D7H								0000,0000
IAP_DATA1	IAP 数据寄存器 1	D9H								0000,0000
IAP_DATA2	IAP 数据寄存器 2	DAH								0000,0000
IAP_DATA3	IAP 数据寄存器 3	DBH								0000,0000
USBCLK	USB 时钟控制寄存器	DCH	ENCKM	PCKI[1:0]		CRE	TST_USB	TST_PHY	PHYTST[1:0]	0010,0000
T4T3M	定时器 4/3 控制寄存器	DDH	T4R	T4_C/T	T4x12	T4CLKO	T3R	T3_C/T	T3x12	T3CLKO	0000,0000
ADCCFG	ADC 配置寄存器	DEH	-	-	RESFMT	-	SPEED[3:0]				xx0x,0000
IP3	中断优先级控制寄存器 3	DFH	-	-	-	-	PI2S	PRTC	PS4	PS3	xxxx,0000
ACC	累加器	E0H									0000,0000
P7M1	P7 口配置寄存器 1	E1H	P77M1	P76M1	P75M1	P74M1	P73M1	P72M1	P71M1	P70M1	1111,1111
P7M0	P7 口配置寄存器 0	E2H	P77M0	P76M0	P75M0	P74M0	P73M0	P72M0	P71M0	P70M0	0000,0000
DPS	DPTR 指针选择器	E3H	ID1	ID0	TSL	AU1	AU0	-	-	SEL	0000,0xx0
CMPCR1	比较器控制寄存器 1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES	0000,xx00
CMPCR2	比较器控制寄存器 2	E7H	INVCMPO	DISFLT	LCDTY[5:0]						0000,0000
P6	P6 端口	E8H	P67	P66	P65	P64	P63	P62	P61	P60	1111,1111
WTST	程序读取等待控制寄存器	E9H									0000,0111
CKCON	XRAM 控制寄存器	EAH	-	-	-	T1M	T0M	CKCON[2:0]			0000,0111
MXAX	MOVX 扩展地址寄存器	EBH									0000,0001
USBDAT	USB 数据寄存器	ECH									0000,0000
DMAIR	FMU DMA 指令寄存器	EDH									0000,0000
IP3H	高中断优先级控制寄存器 3	EEH	-	-	-	-	PI2SH	PRTCH	PS4H	PS3H	xxxx,0000
AUXINTIF	扩展外部中断标志寄存器	EFH	-	INT4IF	INT3IF	INT2IF	-	T4IF	T3IF	T2IF	x000,x000
B	B 寄存器	F0H									0000,0000
CANICR	CANBUS 中断控制寄存器	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL	0000,0000
USBCON	USB 控制寄存器	F4H	ENUSB	USBRST	PS2M	PUEN	PDEN	DFREC	DP	DM	0000,0000
IAP_TPS	IAP 等待时间控制寄存器	F5H	-	-	IAP_TPS[5:0]						xx00,0000
IAP_ADDRE	IAP 扩展高地址寄存器	F6H									1111,1111
ICHECR	CACHE 控制寄存器	F7H	CON	HIT	CLR					EN	000x,xxx0
P7	P7 端口	F8H	P77	P76	P75	P74	P73	P72	P71	P70	1111,1111
LINICR	LINBUS 中断控制寄存器	F9H					PLINH	LINIF	LINIE	PLINL	0000,0000
LINAR	LINBUS 地址寄存器	FAH									0000,0000
LINDR	LINBUS 数据寄存器	FBH									0000,0000
USBADR	USB 地址寄存器	FCH	BUSY	AUTORD	UADR[5:0]						0000,0000
S4CON	串口 4 控制寄存器	FDH	S4SM0	S4ST4	S4SM2	S4REN	S4TB8	S4RB8	S4TI	S4RI	0000,0000
S4BUF	串口 4 数据寄存器	FEH									0000,0000
RSTCFG	复位配置寄存器	FFH	-	ENLVR	-	P54RST	-	-	LVDS[1:0]		x0x0,xx00

STC MCU

10.5 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFE00-0x7EFEFF）

下列特殊功能寄存器为扩展 SFR（XFR），逻辑地址位于 XDATA 区域，访问前需要将 P_SW2 寄存器的最高位（EAXFR）置 1，然后使用 MOV @DRk, Rm 和 MOV Rm, @DRk 指令进行访问，例如：

```
MOV   A,#00H
   MOV   WR6,#WORD0 CLKSEL     ; CLKSEL 可换为需要访问的寄存器
MOV   WR4,#WORD2 CLKSEL
MOV   @DR4,R11
```

和

```
MOV   WR6,#WORD0 CLKSEL     ; CLKSEL 可换为需要访问的寄存器
MOV   WR4,#WORD2 CLKSEL
MOV   R11,@DR4
```

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CLKSEL	时钟选择寄存器	7EFE00H	CKMS	HSIOCK	-	-	MCK2SEL[1:0]		MCKSEL[1:0]		00xx,0000
CLKDIV	时钟分频寄存器	7EFE01H									0000,0100
HIRCCR	内部高速振荡器控制寄存器	7EFE02H	ENHIRC	-	-	-	-	-	-	HIRCST	1xxx,xxx0
XOSCCR	外部晶振控制寄存器	7EFE03H	ENXOSC	XITYPE	GAIN	-	XCFILTER[1:0]		-	XOSCST	000x,00x0
IRC32KCR	内部低速振荡器控制寄存器	7EFE04H	ENIRC32K	-	-	-	-	-	-	IRC32KST	0xxx,xxx0
MCLKOCR	主时钟输出控制寄存器	7EFE05H	MCLKO_S	MCLKODIV[6:0]							0000,0000
IRCDB	内部高速振荡器去抖控制	7EFE06H									1000,0000
IRC48MCR	内部 48M 振荡器控制寄存器	7EFE07H	ENIRC48M	-	-	-	-	-	-	IRC48MST	1xxx,xxx0
X32KCR	外部 32K 晶振控制寄存器	7FFE08H	ENX32K	GAIN32K	-	-	-	-	-	X32KST	00xx,xxx0
HSCLKDIV	高速时钟分频寄存器	7EFE0BH									0000,0010
HPLLCR	高速 PLL 控制寄存器	7EFE0CH	ENHPLL	-	-	-	HPLLDIV[3:0]				0xxx,0000
HPLLPSCR	高速 PLL 预分频寄存器	7EFE0DH	-	-	-	-	HPLL_PREDIV[3:0]				xxxx,0000
P0PU	P0 口上拉电阻控制寄存器	7EFE10H									0000,0000
P1PU	P1 口上拉电阻控制寄存器	7EFE11H									0000,0000
P2PU	P2 口上拉电阻控制寄存器	7EFE12H									0000,0000
P3PU	P3 口上拉电阻控制寄存器	7EFE13H									0000,0000
P4PU	P4 口上拉电阻控制寄存器	7EFE14H									0000,0000
P5PU	P5 口上拉电阻控制寄存器	7EFE15H	-	-	-						xxx0,0000
P6PU	P6 口上拉电阻控制寄存器	7EFE16H									0000,0000
P7PU	P7 口上拉电阻控制寄存器	7EFE17H									0000,0000
P0NCS	P0 口施密特触发控制寄存器	7EFE18H									0000,0000
P1NCS	P1 口施密特触发控制寄存器	7EFE19H									0000,0000
P2NCS	P2 口施密特触发控制寄存器	7EFE1AH									0000,0000
P3NCS	P3 口施密特触发控制寄存器	7EFE1BH									0000,0000
P4NCS	P4 口施密特触发控制寄存器	7EFE1CH									0000,0000

P5NCS	P5 口施密特触发控制寄存器	7EFE1DH	-	-	-						xxx0,0000
P6NCS	P6 口施密特触发控制寄存器	7EFE1EH									0000,0000
P7NCS	P7 口施密特触发控制寄存器	7EFE1FH									0000,0000
P0SR	P0 口电平转换速率寄存器	7EFE20H									1111,1111
P1SR	P1 口电平转换速率寄存器	7EFE21H									1111,1111
P2SR	P2 口电平转换速率寄存器	7EFE22H									1111,1111
P3SR	P3 口电平转换速率寄存器	7EFE23H									1111,1111
P4SR	P4 口电平转换速率寄存器	7EFE24H									1111,1111
P5SR	P5 口电平转换速率寄存器	7EFE25H	-	-	-						xxx1,1111
P6SR	P6 口电平转换速率寄存器	7EFE26H									1111,1111
P7SR	P7 口电平转换速率寄存器	7EFE27H									1111,1111
P0DR	P0 口驱动电流控制寄存器	7EFE28H									1111,1111
P1DR	P1 口驱动电流控制寄存器	7EFE29H									1111,1111
P2DR	P2 口驱动电流控制寄存器	7EFE2AH									1111,1111
P3DR	P3 口驱动电流控制寄存器	7EFE2BH									1111,1111
P4DR	P4 口驱动电流控制寄存器	7EFE2CH									1111,1111
P5DR	P5 口驱动电流控制寄存器	7EFE2DH	-	-	-						xxx1,1111
P6DR	P6 口驱动电流控制寄存器	7EFE2EH									1111,1111
P7DR	P7 口驱动电流控制寄存器	7EFE2FH									1111,1111
P0IE	P0 口输入使能控制寄存器	7EFE30H									1111,1111
P1IE	P1 口输入使能控制寄存器	7EFE31H									1111,1111
P2IE	P2 口输入使能控制寄存器	7EFE32H									1111,1111
P3IE	P3 口输入使能控制寄存器	7EFE33H									1111,1111
P4IE	P4 口输入使能控制寄存器	7EFE34H									1111,1111
P5IE	P5 口输入使能控制寄存器	7EFE35H	-	-	-						xxx1,1111
P6IE	P6 口输入使能控制寄存器	7EFE36H									1111,1111
P7IE	P7 口输入使能控制寄存器	7EFE37H									1111,1111
P0PD	P0 口下拉电阻控制寄存器	7EFE40H									0000,0000
P1PD	P1 口下拉电阻控制寄存器	7EFE41H									0000,0000
P2PD	P2 口下拉电阻控制寄存器	7EFE42H									0000,0000
P3PD	P3 口下拉电阻控制寄存器	7EFE43H									0000,0000
P4PD	P4 口下拉电阻控制寄存器	7EFE44H									0000,0000
P5PD	P5 口下拉电阻控制寄存器	7EFE45H	-	-	-						xxx1,1111
P6PD	P6 口下拉电阻控制寄存器	7EFE46H									0000,0000
P7PD	P7 口下拉电阻控制寄存器	7EFE47H									0000,0000
LCMIFCFG	LCM 接口配置寄存器	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80	0x00,0000
LCMIFCFG2	LCM 接口配置寄存器 2	7EFE51H	-	LCMIFCPS[1:0]		SETUPT[2:0]			HOLDT[1:0]		x000,0000
LCMIFCR	LCM 接口控制寄存器	7EFE52H	ENLCMIF	-	-	-	-	CMD[2:0]			0xxx,x000
LCMIFSTA	LCM 接口状态寄存器	7EFE53H	-	-	-	-	-	-	-	LCMIFIF	xxxx,xxx0
LCMIFDATL	LCM 接口低字节数据	7EFE54H	LCMIFDAT[7:0]								0000,0000
LCMIFDATH	LCM 接口高字节数据	7EFE55H	LCMIFDAT[15:8]								0000,0000
RTCCR	RTC 控制寄存器	7EFE60H	-	-	-	-	-	-	-	RUNRTC	xxxx,xxx0
RTCCFG	RTC 配置寄存器	7EFE61H	-	-	-	-	-	-	RTCCKS	SETRTC	xxxx,xx00
RTCIEN	RTC 中断使能寄存器	7EFE62H	EALAI	EDAYI	EHOURI	EMINI	ESECI	ESEC2I	ESEC8I	ESEC32I	0000,0000

RTCIF	RTC 中断请求寄存器	7EFE63H	ALAIF	DAYIF	HOURIF	MINIF	SECIF	SEC2IF	SEC8IF	SEC32IF	0000,0000
ALAHOUR	RTC 闹钟的小时值	7EFE64H	-	-	-						xxx0,0000
ALAMIN	RTC 闹钟的分钟值	7EFE65H	-	-							xx00,0000
ALASEC	RTC 闹钟的秒值	7EFE66H	-	-							xx00,0000
ALASSEC	RTC 闹钟的 1/128 秒值	7EFE67H	-								x000,0000
INIYEAR	RTC 年初始化	7EFE68H	-								x000,0000
INIMONTH	RTC 月初始化	7EFE69H	-	-	-	-					xxxx,0000
INIDAY	RTC 日初始化	7EFE6AH	-	-	-						xxx0,0000
INIHOUR	RTC 小时初始化	7EFE6BH	-	-	-						xxx0,0000
INIMIN	RTC 分钟初始化	7EFE6CH	-	-							xx00,0000
INISEC	RTC 秒初始化	7EFE6DH	-	-							xx00,0000
INISSEC	RTC1/128 秒初始化	7EFE6EH	-								x000,0000
YEAR	RTC 的年计数值	7EFE70H	-								x000,0000
MONTH	RTC 的月计数值	7EFE71H	-	-	-	-					xxxx,0000
DAY	RTC 的日计数值	7EFE72H	-	-	-						xxx0,0000
HOUR	RTC 的小时计数值	7EFE73H	-	-	-						xxx0,0000
MIN	RTC 的分钟计数值	7EFE74H	-	-							xx00,0000
SEC	RTC 的秒计数值	7EFE75H	-	-							xx00,0000
SSEC	RTC 的 1/128 秒计数值	7EFE76H	-								x000,0000
I2CCFG	I²C 配置寄存器	7EFE80H	ENI2C	MSSL		MSSPEED[6:1]					0000,0000
I2CMSCR	I²C 主机控制寄存器	7EFE81H	EMSI	-	-	-	MSCMD[3:0]				0xxx,0000
I2CMSST	I²C 主机状态寄存器	7EFE82H	MSBUSY	MSIF	-	-	-	-	MSACKI	MSACKO	00xx,xx10
I2CSLCR	I²C 从机控制寄存器	7EFE83H	-	ESTAI	ERXI	ETXI	ESTOI	-	-	SLRST	x000,0xx0
I2CSLST	I²C 从机状态寄存器	7EFE84H	SLBUSY	STAIF	RXIF	TXIF	STOIF	TXING	SLACKI	SLACKO	0000,0000
I2CSLADR	I²C 从机地址寄存器	7EFE85H	SLADR[6:0]							MA	0000,0000
I2CTXD	I²C 数据发送寄存器	7EFE86H									0000,0000
I2CRXD	I²C 数据接收寄存器	7EFE87H									0000,0000
I2CMSAUX	I²C 主机辅助控制寄存器	7EFE88H	-	-	-	-	-	-	-	WDTA	xxxx,xxx0
SPFUNC	辅助控制寄存器	7EFE98H	-	-	-	-	-	-	-	BKSWR	xxxx,xxx0
RSTFLAG	复位标志寄存器	7EFE99H	-	-	-	LVDRSTF	WDTRSTF	SWRSTF	ROMOVF	EXRSTF	xxx1,0100
RSTCR0	复位控制寄存器 0	7EFE9AH	-	-	-	-	RSTTM34	TSTTM2	-	RSTTM01	xxxx,00x0
RSTCR1	复位控制寄存器 1	7EFE9BH	-	-	-	-	RSTUR4	RSTUR3	RSTUR2	RSTUR1	xxxx,0000
RSTCR2	复位控制寄存器 2	7EFE9CH	RSTCAN2	RSTCAN	RSTLIN	RSTRTC	RSTPWMB	RSTPWMA	RSTI2C	RSTSPI	0000,0000
RSTCR3	复位控制寄存器 3	7EFE9DH	RSTFPU	RSTDMA	RSTLCM	RSTLCD	RSTLED	RSTTKS	RSTCMP	RSTADC	0000,0000
RSTCR4	复位控制寄存器 4	7EFE9EH	-	-	-	-	-	-	-	RSTMDU	xxxx,xxx0
RSTCR5	复位控制寄存器 5	7EFE9FH	-	-	-	-	-	-	-	-	xxxx,xxxx
TM0PS	定时器 0 时钟预分频寄存器	7EFEA0H									0000,0000
TM1PS	定时器 1 时钟预分频寄存器	7EFEA1H									0000,0000
TM2PS	定时器 2 时钟预分频寄存器	7EFEA2H									0000,0000
TM3PS	定时器 3 时钟预分频寄存器	7EFEA3H									0000,0000
TM4PS	定时器 4 时钟预分频寄存器	7EFEA4H									0000,0000
ADCTIM	ADC 时序控制寄存器	7EFEA8H	CSSETUP	CSHOLD[1:0]		SMPDUTY[4:0]					0010,1010
T3T4PIN	T3/T4 选择寄存器	7EFEACH	-	-	-	-	-	-	-	T3T4SEL	xxxx,xxx0
ADCEXCFG	ADC 扩展配置寄存器	7EFEADH	-	-	ADCETRS [1:0]		-	CVTIMESEL[2:0]			xx00,x000

CMPEXCFG	比较器扩展配置寄存器	7EFEAEH	CHYS[1:0]		-	-	-	CMPNS	CMPPS[1:0]		CHYS[1:0]
PWMA_ETRPS	PWMA 的 ETR 选择寄存器	7EFEB0H						BRKAPS	ETRAPS[1:0]		xxxx,x000
PWMA_ENO	PWMA 输出使能控制	7EFEB1H	ENO4N	ENO4P	ENO3N	ENO3P	ENO2N	ENO2P	ENO1N	ENO1P	0000,0000
PWMA_PS	PWMA 输出脚选择寄存器	7EFEB2H	C4PS[1:0]		C3PS[1:0]		C2PS[1:0]		C1PS[1:0]		0000,0000
PWMA_IOAUX	PWMA 辅助寄存器	7EFEB3H	AUX4N	AUX4P	AUX3N	AUX3P	AUX2N	AUX2P	AUX1N	AUX1P	0000,0000
PWMB_ETRPS	PWMB 的 ETR 选择寄存器	7EFEB4H						BRKBPS	ETRBPS[1:0]		xxxx,x000
PWMB_ENO	PWMB 输出使能控制	7EFEB5H	-	ENO8P	-	ENO7P	-	ENO6P	-	ENO5P	x0x0,x0x0
PWMB_PS	PWMB 输出脚选择寄存器	7EFEB6H	C8PS[1:0]		C7PS[1:0]		C6PS[1:0]		C5PS[1:0]		0000,0000
PWMB_IOAUX	PWMB 辅助寄存器	7EFEB7H	-	AUX8P	-	AUX7P	-	AUX6P	-	AUX5P	x0x0,x0x0
CANAR	CANBUS 地址寄存器	7EFEBBH									0000,0000
CANDR	CANBUS 数据寄存器	7EFEBCH									0000,0000
PWMA_CR1	PWMA 控制寄存器 1	7EFEC0H	ARPE	CMS[1:0]		DIR	OPM	URS	UDIS	CEN	0000,0000
PWMA_CR2	PWMA 控制寄存器 2	7EFEC1H	-	MMS[2:0]			-	COMS	-	CCPC	x000,x0x0
PWMA_SMCR	PWMA 从模式控制寄存器	7EFEC2H	MSM	TS[2:0]			-	SMS[2:0]			0000,x000
PWMA_ETR	PWMA 外部触发寄存器	7EFEC3H	ETP	ECE	ETPS[1:0]		ETF[3:0]				0000,0000
PWMA_IER	PWMA 中断使能寄存器	7EFEC4H	BIE	TIE	COMIE	CC4IE	CC3IE	CC2IE	CC1IE	UIE	0000,0000
PWMA_SR1	PWMA 状态寄存器 1	7EFEC5H	BIF	TIF	COMIF	CC4IF	CC3IF	CC2IF	CC1IF	UIF	0000,0000
PWMA_SR2	PWMA 状态寄存器 2	7EFEC6H	-	-	-	CC4OF	CC3OF	CC2OF	CC1OF	-	xxx0,000x
PWMA_EGR	PWMA 事件发生寄存器	7EFEC7H	BG	TG	COMG	CC4G	CC3G	CC2G	CC1G	UG	0000,0000
PWMA_CCMR1	PWMA 捕获模式寄存器 1	7EFEC8H	OC1CE	OC1M[2:0]			OC1PE	OC1FE	CC1S[1:0]		0000,0000
	PWMA 比较模式寄存器 1		IC1F[3:0]				IC1PSC[1:0]		CC1S[1:0]		0000,0000
PWMA_CCMR2	PWMA 捕获模式寄存器 2	7EFEC9H	OC2CE	OC2M[2:0]			OC2PE	OC2FE	CC2S[1:0]		0000,0000
	PWMA 比较模式寄存器 2		IC2F[3:0]				IC2PSC[1:0]		CC2S[1:0]		0000,0000
PWMA_CCMR3	PWMA 捕获模式寄存器 3	7EFECAH	OC3CE	OC3M[2:0]			OC3PE	OC3FE	CC3S[1:0]		0000,0000
	PWMA 比较模式寄存器 3		IC3F[3:0]				IC3PSC[1:0]		CC3S[1:0]		0000,0000
PWMA_CCMR4	PWMA 捕获模式寄存器 4	7EFECBH	OC4CE	OC4M[2:0]			OC4PE	OC4FE	CC4S[1:0]		0000,0000
	PWMA 比较模式寄存器 4		IC4F[3:0]				IC4PSC[1:0]		CC4S[1:0]		0000,0000
PWMA_CCER1	PWMA 捕获比较使能寄存器 1	7EFECCH	CC2NP	CC2NE	CC2P	CC2E	CC1NP	CC1NE	CC1P	CC1E	0000,0000
PWMA_CCER2	PWMA 捕获比较使能寄存器 2	7EFECDH	CC4NP	CC4NE	CC4P	CC4E	CC3NP	CC3NE	CC3P	CC3E	0000,0000
PWMA_CNTRH	PWMA 计数器高字节	7EFECEH	CNT[15:8]								0000,0000
PWMA_CNTRL	PWMA 计数器低字节	7EFECFH	CNT[7:0]								0000,0000
PWMA_PSCRH	PWMA 预分频高字节	7EFED0H	PSC[15:8]								0000,0000
PWMA_PSCRL	PWMA 预分频低字节	7EFED1H	PSC[7:0]								0000,0000
PWMA_ARRH	PWMA 自动重装寄存器高字节	7EFED2H	ARR[15:8]								0000,0000
PWMA_ARRL	PWMA 自动重装寄存器低字节	7EFED3H	ARR[7:0]								0000,0000
PWMA_RCR	PWMA 重复计数器寄存器	7EFED4H	REP[7:0]								0000,0000
PWMA_CCR1H	PWMA 比较捕获寄存器 1 高位	7EFED5H	CCR1[15:8]								0000,0000
PWMA_CCR1L	PWMA 比较捕获寄存器 1 低位	7EFED6H	CCR1[7:0]								0000,0000
PWMA_CCR2H	PWMA 比较捕获寄存器 2 高位	7EFED7H	CCR2[15:8]								0000,0000
PWMA_CCR2L	PWMA 比较捕获寄存器 2 低位	7EFED8H	CCR2[7:0]								0000,0000
PWMA_CCR3H	PWMA 比较捕获寄存器 3 高位	7EFED9H	CCR3[15:8]								0000,0000
PWMA_CCR3L	PWMA 比较捕获寄存器 3 低位	7EFEDAH	CCR3[7:0]								0000,0000

STCMCU

PWMA_CCR4H	PWMA 比较捕获寄存器 4 高位	7EFEDBH	CCR4[15:8]							0000,0000
PWMA_CCR4L	PWMA 比较捕获寄存器 4 低位	7EFEDCH	CCR4[7:0]							0000,0000
PWMA_BKR	PWMA 刹车寄存器	7EFEDDH	MOE	AOE	BKP	BKE	OSSR	OSSI	LOCK[1:0]	0000,000x
PWMA_DTR	PWMA 死区控制寄存器	7EFEDEH	DTG[7:0]							0000,0000
PWMA_OISR	PWMA 输出空闲状态寄存器	7EFEDFH	OIS4N	OIS4	OIS3N	OIS3	OIS2N	OIS2	OIS1N	OIS1	0000,0000
PWMB_CR1	PWMB 控制寄存器 1	7EFEE0H	ARPE	CMS[1:0]		DIR	OPM	URS	UDIS	CEN	0000,0000
PWMB_CR2	PWMB 控制寄存器 2	7EFEE1H	-	MMS[2:0]			-	COMS	-	CCPC	x000,x0x0
PWMB_SMCR	PWMB 从模式控制寄存器	7EFEE2H	MSM	TS[2:0]			-	SMS[2:0]			0000,x000
PWMB_ETR	PWMB 外部触发寄存器	7EFEE3H	ETP	ECE	ETPS[1:0]		ETF[3:0]				0000,0000
PWMB_IER	PWMB 中断使能寄存器	7EFEE4H	BIE	TIE	COMIE	CC8IE	CC7IE	CC6IE	CC5IE	UIE	0000,0000
PWMB_SR1	PWMB 状态寄存器 1	7EFEE5H	BIF	TIF	COMIF	CC8IF	CC7IF	CC6IF	CC5IF	UIF	0000,0000
PWMB_SR2	PWMB 状态寄存器 2	7EFEE6H	-	-	-	CC8OF	CC7OF	CC6OF	CC5OF	-	xxx0,000x
PWMB_EGR	PWMB 事件发生寄存器	7EFEE7H	BG	TG	COMG	CC8G	CC7G	CC6G	CC5G	UG	0000,0000
PWMB_CCMR1	PWMB 捕获模式寄存器 1	7EFEE8H	OC5CE	OC5M[2:0]			OC5PE	OC5FE	CC5S[1:0]		0000,0000
	PWMB 比较模式寄存器 1		IC5F[3:0]				IC5PSC[1:0]		CC5S[1:0]		0000,0000
PWMB_CCMR2	PWMB 捕获模式寄存器 2	7EFEE9H	OC6CE	OC6M[2:0]			OC6PE	OC6FE	CC6S[1:0]		0000,0000
	PWMB 比较模式寄存器 2		IC6F[3:0]				IC6PSC[1:0]		CC6S[1:0]		0000,0000
PWMB_CCMR3	PWMB 捕获模式寄存器 3	7EFEEAH	OC7CE	OC7M[2:0]			OC7PE	OC7FE	CC7S[1:0]		0000,0000
	PWMB 比较模式寄存器 3		IC7F[3:0]				IC7PSC[1:0]		CC7S[1:0]		0000,0000
PWMB_CCMR4	PWMB 捕获模式寄存器 4	7EFEEBH	OC8CE	OC8M[2:0]			OC8PE	OC8FE	CC8S[1:0]		0000,0000
	PWMB 比较模式寄存器 4		IC8F[3:0]				IC8PSC[1:0]		CC8S[1:0]		0000,0000
PWMB_CCER1	PWMB 捕获比较使能寄存器 1	7EFEECH	-	-	CC6P	CC6E	-	-	CC5P	CC5E	xx00,xx00
PWMB_CCER2	PWMB 捕获比较使能寄存器 2	7EFEEDH	-	-	CC8P	CC8E	-	-	CC7P	CC7E	xx00,xx00
PWMB_CNTRH	PWMB 计数器高字节	7EFEEEH	CNT[15:8]							0000,0000
PWMB_CNTRL	PWMB 计数器低字节	7EFEEFH	CNT[7:0]							0000,0000
PWMB_PSCRH	PWMB 预分频高字节	7EFEF0H	PSC[15:8]							0000,0000
PWMB_PSCRL	PWMB 预分频低字节	7EFEF1H	PSC[7:0]							0000,0000
PWMB_ARRH	PWMB 自动重装寄存器高字节	7EFEF2H	ARR[15:8]							0000,0000
PWMB_ARRL	PWMB 自动重装寄存器低字节	7EFEF3H	ARR[7:0]							0000,0000
PWMB_RCR	PWMB 重复计数器寄存器	7EFEF4H	REP[7:0]							0000,0000
PWMB_CCR5H	PWMB 比较捕获寄存器 5 高位	7EFEF5H	CCR1[15:8]							0000,0000
PWMB_CCR5L	PWMB 比较捕获寄存器 5 低位	7EFEF6H	CCR1[7:0]							0000,0000
PWMB_CCR6H	PWMB 比较捕获寄存器 6 高位	7EFEF7H	CCR2[15:8]							0000,0000
PWMB_CCR6L	PWMB 比较捕获寄存器 6 低位	7EFEF8H	CCR2[7:0]							0000,0000
PWMB_CCR7H	PWMB 比较捕获寄存器 7 高位	7EFEF9H	CCR3[15:8]							0000,0000
PWMB_CCR7L	PWMB 比较捕获寄存器 7 低位	7EFEFAH	CCR3[7:0]							0000,0000
PWMB_CCR8H	PWMB 比较捕获寄存器 8 高位	7EFEFBH	CCR4[15:8]							0000,0000
PWMB_CCR8L	PWMB 比较捕获寄存器 8 低位	7EFEFCH	CCR4[7:0]							0000,0000
PWMB_BKR	PWMB 刹车寄存器	7EFEFDH	MOE	AOE	BKP	BKE	OSSR	OSSI	LOCK[1:0]	-	0000,000x
PWMB_DTR	PWMB 死区控制寄存器	7EFEFEH	DTG[7:0]							0000,0000
PWMB_OISR	PWMB 输出空闲状态寄存器	7EFEFFH	-	OIS8	-	OIS7	-	OIS6	-	OIS5	x0x0,x0x0

STCMCU

10.6 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFD00-0x7EFDFF）

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P0INTE	P0 口中断使能寄存器	7EFD00H	P07INTE	P06INTE	P05INTE	P04INTE	P03INTE	P02INTE	P01INTE	P00INTE	0000,0000
P1INTE	P1 口中断使能寄存器	7EFD01H	P17INTE	P16INTE	P15INTE	P14INTE	P13INTE	P12INTE	P11INTE	P10INTE	0000,0000
P2INTE	P2 口中断使能寄存器	7EFD02H	P27INTE	P26INTE	P25INTE	P24INTE	P23INTE	P22INTE	P21INTE	P20INTE	0000,0000
P3INTE	P3 口中断使能寄存器	7EFD03H	P37INTE	P36INTE	P35INTE	P34INTE	P33INTE	P32INTE	P31INTE	P30INTE	0000,0000
P4INTE	P4 口中断使能寄存器	7EFD04H	P47INTE	P46INTE	P45INTE	P44INTE	P43INTE	P42INTE	P41INTE	P40INTE	0000,0000
P5INTE	P5 口中断使能寄存器	7EFD05H	-	-	P55INTE	P54INTE	P53INTE	P52INTE	P51INTE	P50INTE	xx00,0000
P6INTE	P6 口中断使能寄存器	7EFD06H	P67INTE	P66INTE	P65INTE	P64INTE	P63INTE	P62INTE	P61INTE	P60INTE	0000,0000
P7INTE	P7 口中断使能寄存器	7EFD07H	P77INTE	P76INTE	P75INTE	P74INTE	P73INTE	P72INTE	P71INTE	P70INTE	0000,0000
P0INTF	P0 口中断标志寄存器	7EFD10H	P07INTF	P06INTF	P05INTF	P04INTF	P03INTF	P02INTF	P01INTF	P00INTF	0000,0000
P1INTF	P1 口中断标志寄存器	7EFD11H	P17INTF	P16INTF	P15INTF	P14INTF	P13INTF	P12INTF	P11INTF	P10INTF	0000,0000
P2INTF	P2 口中断标志寄存器	7EFD12H	P27INTF	P26INTF	P25INTF	P24INTF	P23INTF	P22INTF	P21INTF	P20INTF	0000,0000
P3INTF	P3 口中断标志寄存器	7EFD13H	P37INTF	P36INTF	P35INTF	P34INTF	P33INTF	P32INTF	P31INTF	P30INTF	0000,0000
P4INTF	P4 口中断标志寄存器	7EFD14H	P47INTF	P46INTF	P45INTF	P44INTF	P43INTF	P42INTF	P41INTF	P40INTF	0000,0000
P5INTF	P5 口中断标志寄存器	7EFD15H	-	-	P55INTF	P54INTF	P53INTF	P52INTF	P51INTF	P50INTF	xx00,0000
P6INTF	P6 口中断标志寄存器	7EFD16H	P67INTF	P66INTF	P65INTF	P64INTF	P63INTF	P62INTF	P61INTF	P60INTF	0000,0000
P7INTF	P7 口中断标志寄存器	7EFD17H	P77INTF	P76INTF	P75INTF	P74INTF	P73INTF	P72INTF	P71INTF	P70INTF	0000,0000
P0IM0	P0 口中断模式寄存器 0	7EFD20H	P07IM0	P06IM0	P05IM0	P04IM0	P03IM0	P02IM0	P01IM0	P00IM0	0000,0000
P1IM0	P1 口中断模式寄存器 0	7EFD21H	P17IM0	P16IM0	P15IM0	P14IM0	P13IM0	P12IM0	P11IM0	P10IM0	0000,0000
P2IM0	P2 口中断模式寄存器 0	7EFD22H	P27IM0	P26IM0	P25IM0	P24IM0	P23IM0	P22IM0	P21IM0	P20IM0	0000,0000
P3IM0	P3 口中断模式寄存器 0	7EFD23H	P37IM0	P36IM0	P35IM0	P34IM0	P33IM0	P32IM0	P31IM0	P30IM0	0000,0000
P4IM0	P4 口中断模式寄存器 0	7EFD24H	P47IM0	P46IM0	P45IM0	P44IM0	P43IM0	P42IM0	P41IM0	P40IM0	0000,0000
P5IM0	P5 口中断模式寄存器 0	7EFD25H	-	-	P55IM0	P54IM0	P53IM0	P52IM0	P51IM0	P50IM0	xx00,0000
P6IM0	P6 口中断模式寄存器 0	7EFD26H	P67IM0	P66IM0	P65IM0	P64IM0	P63IM0	P62IM0	P61IM0	P60IM0	0000,0000
P7IM0	P7 口中断模式寄存器 0	7EFD27H	P77IM0	P76IM0	P75IM0	P74IM0	P73IM0	P72IM0	P71IM0	P70IM0	0000,0000
P0IM1	P0 口中断模式寄存器 1	7EFD30H	P07IM1	P06IM1	P05IM1	P04IM1	P03IM1	P02IM1	P01IM1	P00IM1	0000,0000
P1IM1	P1 口中断模式寄存器 1	7EFD31H	P17IM1	P16IM1	P15IM1	P14IM1	P13IM1	P12IM1	P11IM1	P10IM1	0000,0000
P2IM1	P2 口中断模式寄存器 1	7EFD32H	P27IM1	P26IM1	P25IM1	P24IM1	P23IM1	P22IM1	P21IM1	P20IM1	0000,0000
P3IM1	P3 口中断模式寄存器 1	7EFD33H	P37IM1	P36IM1	P35IM1	P34IM1	P33IM1	P32IM1	P31IM1	P30IM1	0000,0000
P4IM1	P4 口中断模式寄存器 1	7EFD34H	P47IM1	P46IM1	P45IM1	P44IM1	P43IM1	P42IM1	P41IM1	P40IM1	0000,0000
P5IM1	P5 口中断模式寄存器 1	7EFD35H	-	-	P55IM1	P54IM1	P53IM1	P52IM1	P51IM1	P50IM1	xx00,0000
P6IM1	P6 口中断模式寄存器 1	7EFD36H	P67IM1	P66IM1	P65IM1	P64IM1	P63IM1	P62IM1	P61IM1	P60IM1	0000,0000
P7IM1	P7 口中断模式寄存器 1	7EFD37H	P77IM1	P76IM1	P75IM1	P74IM1	P73IM1	P72IM1	P71IM1	P70IM1	0000,0000
P0WKUE	P0 口中断唤醒使能	7EFD40H	P07WKUE	P06WKUE	P05WKUE	P04WKUE	P03WKUE	P02WKUE	P01WKUE	P00WKUE	0000,0000
P1WKUE	P1 口中断唤醒使能	7EFD41H	P17WKUE	P16WKUE	P15WKUE	P14WKUE	P13WKUE	P12WKUE	P11WKUE	P10WKUE	0000,0000
P2WKUE	P2 口中断唤醒使能	7EFD42H	P27WKUE	P26WKUE	P25WKUE	P24WKUE	P23WKUE	P22WKUE	P21WKUE	P20WKUE	0000,0000
P3WKUE	P3 口中断唤醒使能	7EFD43H	P37WKUE	P36WKUE	P35WKUE	P34WKUE	P33WKUE	P32WKUE	P31WKUE	P30WKUE	0000,0000
P4WKUE	P4 口中断唤醒使能	7EFD44H	P47WKUE	P46WKUE	P45WKUE	P44WKUE	P43WKUE	P42WKUE	P41WKUE	P40WKUE	0000,0000
P5WKUE	P5 口中断唤醒使能	7EFD45H	-	-	P55WKUE	P54WKUE	P53WKUE	P52WKUE	P51WKUE	P50WKUE	xx00,0000
P6WKUE	P6 口中断唤醒使能	7EFD46H	P67WKUE	P66WKUE	P65WKUE	P64WKUE	P63WKUE	P62WKUE	P61WKUE	P60WKUE	0000,0000

P7WKUE	P7 口中断唤醒使能	7EFD47H	P77WKUE	P76WKUE	P75WKUE	P74WKUE	P73WKUE	P72WKUE	P71WKUE	P70WKUE	0000,0000
PINIPL	I/O 口中断优先级低寄存器	7EFD60H	P7IP	P6IP	P5IP	P4IP	P3IP	P2IP	P1IP	P0IP	0000,0000
PINIPH	I/O 口中断优先级高寄存器	7EFD61H	P7IPH	P6IPH	P5IPH	P4IPH	P3IPH	P2IPH	P1IPH	P0IPH	0000,0000
FSHWUPPRD	FLASH 唤醒等待时间寄存器	7EFD68H									0011,1100
UR1TOCR	串口 1 接收超时控制寄存器	7EFD70H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR1TOSR	串口 1 接收超时状态寄存器	7EFD71H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR1TOTH	串口 1 接收超时长度寄存器	7EFD72H	TM[15:8]								0000,0000
UR1TOTL	串口 1 接收超时长度寄存器	7EFD73H	TM[7:0]								0000,0000
UR2TOCR	串口 2 接收超时控制寄存器	7EFD74H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR2TOSR	串口 2 接收超时状态寄存器	7EFD75H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR2TOTH	串口 2 接收超时长度寄存器	7EFD76H	TM[15:8]								0000,0000
UR2TOTL	串口 2 接收超时长度寄存器	7EFD77H	TM[7:0]								0000,0000
UR3TOCR	串口 3 接收超时控制寄存器	7EFD78H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR3TOSR	串口 3 接收超时状态寄存器	7EFD79H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR3TOTH	串口 3 接收超时长度寄存器	7EFD7AH	TM[15:8]								0000,0000
UR3TOTL	串口 3 接收超时长度寄存器	7EFD7BH	TM[7:0]								0000,0000
UR4TOCR	串口 4 接收超时控制寄存器	7EFD7CH	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR4TOSR	串口 4 接收超时状态寄存器	7EFD7DH	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR4TOTH	串口 4 接收超时长度寄存器	7EFD7EH	TM[15:8]								0000,0000
UR4TOTL	串口 4 接收超时长度寄存器	7EFD7FH	TM[7:0]								0000,0000
SPITOCR	SPI 从机超时控制寄存器	7EFD80H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
SPITOSR	SPI 从机超时状态寄存器	7EFD81H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
SPITOTH	SPI 从机超时长度寄存器	7EFD82H	TM[15:8]								0000,0000
SPITOTL	SPI 从机超时长度寄存器	7EFD83H	TM[7:0]								0000,0000
I2CTOCR	I2C 从机超时控制寄存器	7EFD84H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
I2CTOSR	I2C 从机超时状态寄存器	7EFD85H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
I2CTOTH	I2C 从机超时长度寄存器	7EFD86H	TM[15:8]								0000,0000
I2CTOTL	I2C 从机超时长度寄存器	7EFD87H	TM[7:0]								0000,0000
I2SCR	I2S 控制寄存器	7EFD98H	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	FRF	-	-	TXDMAEN	RXDMAEN	0000,xx00
I2SSR	I2S 状态寄存器	7EFD99H	-	FRE	BUY	OVR	UDR	CHSID	TXE	RXNE	x000,0000
I2SDRH	I2S 数据寄存器高字节	7EFD9AH	DR[15:8]								0000,0000
I2SDRL	I2S 数据寄存器低字节	7EFD9BH	DR[7:0]								0000,0000
I2SPRH	I2S 分频寄存器高字节	7EFD9CH	-	-	-	-	-	-	MCKOE	ODD	xxxx,xx00
I2SPRL	I2S 分频寄存器低字节	7EFD9DH	DIV[7:0]								0000,0000
I2SCFGH	I2S 配置寄存器高字节	7EFD9EH	-	-	-	-	-	I2SE	I2SCFG[1:0]		xxxx,x000
I2SCFGL	I2S 配置寄存器低字节	7EFD9FH	PCMSYNC	-	STD[1:0]		CKPOL	DATLEN[1:0]		CHLEN	0x00,0000
I2SMD	I2S 从模式控制寄存器	7EFDA0H	MODE[7:0]								0000,0000
CRECR	CRE 控制寄存器	7EFDA8H	ENCRE	MONO	UPT[1:0]		CREHF	CREINC	CREDEC	CRERDY	0000,0000
CRECNTH	CRE 校准目标寄存器	7EFDA9H	CNT[15:8]								0000,0000
CRECNTL	CRE 校准目标寄存器	7EFDAAH	CNT[7:0]								0000,0000
CRERES	CRE 分辨率控制寄存器	7EFDABH	RES[7:0]								0000,0000
S2CFG	串口 2 配置寄存器	7EFDB4H	-	S2MOD0	S2M0x6	-	-	-	-	W1	000x,xxx0
S2ADDR.	串口 2 从机地址寄存器	7EFDB5H									0000,0000
S2ADEN	串口 2 从机地址屏蔽寄存器	7EFDB6H									0000,0000

USARTCR1	串口 1 控制寄存器 1	7EFDC0H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA	0000,0000
USARTCR2	串口 1 控制寄存器 2	7EFDC1H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE	0000,0000
USARTCR3	串口 1 控制寄存器 3	7EFDC2H	IrDA_LPBAUD[7:0]								0000,0111
USARTCR4	串口 1 控制寄存器 4	7EFDC3H	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]		xxxx,0000
USARTCR5	串口 1 控制寄存器 5	7EFDC4H	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNC	0000,0000
USARTGTR	串口 1 保护时间寄存器	7EFDC5H									0000,0000
USARTBRH	串口 1 波特率寄存器	7EFDC6H	USARTBR[15:8]								0000,0000
USARTBRL	串口 1 波特率寄存器	7EFDC7H	USARTBR[7:0]								0000,0000
USART2CR1	串口 2 控制寄存器 1	7EFDC8H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA	0000,0000
USART2CR2	串口 2 控制寄存器 2	7EFDC9H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE	0000,0000
USART2CR3	串口 2 控制寄存器 3	7EFDCAH	IrDA_LPBAUD[7:0]								0000,0000
USART2CR4	串口 2 控制寄存器 4	7EFDCBH	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]		xxxx,0000
USART2CR5	串口 2 控制寄存器 5	7EFDCCH	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNCAN	0000,0000
USART2GTR	串口 2 保护时间寄存器	7EFDCDH									0000,0000
USART2BRH	串口 2 波特率寄存器	7EFDCEH	USART2BR[15:8]								0000,0000
USART2BRL	串口 2 波特率寄存器	7EFDCFH	USART2BR[7:0]								0000,0000
CHIPID0	硬件数字 ID00	7EFDE0H	全球唯一 ID 号（第 0 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID1	硬件数字 ID01	7EFDE1H	全球唯一 ID 号（第 1 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID2	硬件数字 ID02	7EFDE2H	全球唯一 ID 号（第 2 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID3	硬件数字 ID03	7EFDE3H	全球唯一 ID 号（第 3 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID4	硬件数字 ID04	7EFDE4H	全球唯一 ID 号（第 4 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID5	硬件数字 ID05	7EFDE5H	全球唯一 ID 号（第 5 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID6	硬件数字 ID06	7EFDE6H	全球唯一 ID 号（第 6 字节）								nnnn,nnnn
CHIPID7	硬件数字 ID07	7EFDE7H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID8	硬件数字 ID08	7EFDE8H	内部 1.19V 参考信号源-BGV（低字节）								nnnn,nnnn
CHIPID9	硬件数字 ID09	7EFDE9H	32K 掉电唤醒定时器的频率（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID10	硬件数字 ID10	7EFDEAH	32K 掉电唤醒定时器的频率（低字节）								nnnn,nnnn
CHIPID11	硬件数字 ID11	7EFDEBH	22.1184MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID12	硬件数字 ID12	7EFDECH	24MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID13	硬件数字 ID13	7EFDEDH	27MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID14	硬件数字 ID14	7EFDEEH	30MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID15	硬件数字 ID15	7EFDEFH	33.1776MHz 的 IRC 参数（27M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID16	硬件数字 ID16	7EFDF0H	35MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID17	硬件数字 ID17	7EFDF1H	36.864MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID18	硬件数字 ID18	7EFDF2H	40MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID19	硬件数字 ID19	7EFDF3H	44.2368MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID20	硬件数字 ID20	7EFDF4H	48MHz 的 IRC 参数（44M 频段）								nnnn,nnnn
CHIPID21	硬件数字 ID21	7EFDF5H	6M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID22	硬件数字 ID22	7EFDF6H	10M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID23	硬件数字 ID23	7EFDF7H	27M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID24	硬件数字 ID24	7EFDF8H	44M 频段的 VRTRIM 参数								nnnn,nnnn
CHIPID25	硬件数字 ID25	7EFDF9H	00H								nnnn,nnnn
CHIPID26	硬件数字 ID26	7EFDFAH	用户程序空间结束地址（高字节）								nnnn,nnnn
CHIPID27	硬件数字 ID27	7EFDFBH	芯片测试时间（年）								nnnn,nnnn

CHIPID28	硬件数字 ID28	7EFDFCH	芯片测试时间（月）	nnnn,nnnn
CHIPID29	硬件数字 ID29	7EFDFDH	芯片测试时间（日）	nnnn,nnnn
CHIPID30	硬件数字 ID30	7EFDFEH	芯片封装形式编号	nnnn,nnnn
CHIPID31	硬件数字 ID31	7EFDFFH	5AH	nnnn,nnnn

10.7 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFB00-0x7EFBFF）

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
HSPWMA_CFG	高速 PWMA 配置寄存器	7EFBF0H	-	-	-	-	AUTORD	INTEN	ASYNCEN	1	xxxx,0001
HSPWMA_ADR	高速 PWMA 地址寄存器	7EFBF1H	RW/BUSY	ADDR[6:0]							0000,0000
HSPWMA_DAT	高速 PWMA 数据寄存器	7EFBF2H	DATA[7:0]								0000,0000
HSPWMB_CFG	高速 PWMB 配置寄存器	7EFBF4H	-	-	-	-	AUTORD	INTEN	ASYNCEN	1	xxxx,0001
HSPWMB_ADR	高速 PWMB 地址寄存器	7EFBF5H	RW/BUSY	ADDR[6:0]							0000,0000
HSPWMB_DAT	高速 PWMB 数据寄存器	7EFBF6H	DATA[7:0]								0000,0000
HSSPI_CFG	高速 SPI 配置寄存器	7EFBF8H	SS_HLD[3:0]				SS_SETUP[3:0]				0011,0011
HSSPI_CFG2	高速 SPI 配置寄存器 2	7EFBF9H	-	-	HSSPIEN	FIFOEN	SS_DACT[3:0]				xx00,0011
HSSPI_STA	高速 SPI 状态寄存器	7EFBFAH	-	-	-	-	TXFULL	TXEMPT	RXFULL	RXEMPT	xxxx,0000

10.8 扩展特殊功能寄存器列表（XFR：0x7EFA00-0x7EFAFF）

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
DMA_M2M_CFG	M2M_DMA 配置寄存器	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]		0x00,0000
DMA_M2M_CR	M2M_DMA 控制寄存器	7EFA01H	ENM2M	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_M2M_STA	M2M_DMA 状态寄存器	7EFA02H	-	-	-	-	-	-	-	M2MIF	xxxx,xxx0
DMA_M2M_AMT	M2M_DMA 传输总字节数	7EFA03H									0000,0000
DMA_M2M_DONE	M2M_DMA 传输完成字节数	7EFA04H									0000,0000
DMA_M2M_TXAH	M2M_DMA 发送高地址	7EFA05H									0000,0000
DMA_M2M_TXAL	M2M_DMA 发送低地址	7EFA06H									0000,0000
DMA_M2M_RXAH	M2M_DMA 接收高地址	7EFA07H									0000,0000
DMA_M2M_RXAL	M2M_DMA 接收低地址	7EFA08H									0000,0000
DMA_ADC_CFG	ADC_DMA 配置寄存器	7EFA10H	ADCIE	-	-	-	ADCMIP[1:0]		ADCPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_ADC_CR	ADC_DMA 控制寄存器	7EFA11H	ENADC	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_ADC_STA	ADC_DMA 状态寄存器	7EFA12H	-	-	-	-	-	-	-	ADCIF	xxxx,xxx0
DMA_ADC_RXAH	ADC_DMA 接收高地址	7EFA17H									0000,0000
DMA_ADC_RXAL	ADC_DMA 接收低地址	7EFA18H									0000,0000
DMA_ADC_CFG2	ADC_DMA 配置寄存器 2	7EFA19H	-	-	-	-	CVTIMESEL[3:0]				xxxx,0000
DMA_ADC_CHSW0	ADC_DMA 通道使能	7EFA1AH	CH7	CH6	CH5	CH4	CH3	CH2	CH1	CH0	0000,0001
DMA_ADC_CHSW1	ADC_DMA 通道使能	7EFA1BH	CH15	CH14	CH13	CH12	CH11	CH10	CH9	CH8	1000,0000
DMA_SPI_CFG	SPI_DMA 配置寄存器	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]		SPIPTY[1:0]		000x,0000
DMA_SPI_CR	SPI_DMA 控制寄存器	7EFA21H	ENSPI	TRIG_M	TRIG_S	-	-	-	-	CLRFIFO	000x,xxx0

DMA_SPI_STA	SPI_DMA 状态寄存器	7EFA22H	-	-	-	-	-	TXOVW	RXLOSS	SPIIF	xxxx,x000
DMA_SPI_AMT	SPI_DMA 传输总字节数	7EFA23H									0000,0000
DMA_SPI_DONE	SPI_DMA 传输完成字节数	7EFA24H									0000,0000
DMA_SPI_TXAH	SPI_DMA 发送高地址	7EFA25H									0000,0000
DMA_SPI_TXAL	SPI_DMA 发送低地址	7EFA26H									0000,0000
DMA_SPI_RXAH	SPI_DMA 接收高地址	7EFA27H									0000,0000
DMA_SPI_RXAL	SPI_DMA 接收低地址	7EFA28H									0000,0000
DMA_SPI_CFG2	SPI_DMA 配置寄存器 2	7EFA29H	-	-	-	-	-	WRPSS	SSS[1:0]		xxxx,x000
DMA_UR1T_CFG	UR1T_DMA 配置寄存器	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]		UR1TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1T_CR	UR1T_DMA 控制寄存器	7EFA31H	ENUR1T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR1T_STA	UR1T_DMA 状态寄存器	7EFA32H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR1TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR1T_AMT	UR1T_DMA 传输总字节数	7EFA33H									0000,0000
DMA_UR1T_DONE	UR1T_DMA 传输完成字节数	7EFA34H									0000,0000
DMA_UR1T_TXAH	UR1T_DMA 发送高地址	7EFA35H									0000,0000
DMA_UR1T_TXAL	UR1T_DMA 发送低地址	7EFA36H									0000,0000
DMA_UR1R_CFG	UR1R_DMA 配置寄存器	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]		UR1RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1R_CR	UR1R_DMA 控制寄存器	7EFA39H	ENUR1R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR1R_STA	UR1R_DMA 状态寄存器	7EFA3AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR1RIF	xxxx,xx00
DMA_UR1R_AMT	UR1R_DMA 传输总字节数	7EFA3BH									0000,0000
DMA_UR1R_DONE	UR1R_DMA 传输完成字节数	7EFA3CH									0000,0000
DMA_UR1R_RXAH	UR1R_DMA 接收高地址	7EFA3DH									0000,0000
DMA_UR1R_RXAL	UR1R_DMA 接收低地址	7EFA3EH									0000,0000
DMA_UR2T_CFG	UR2T_DMA 配置寄存器	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]		UR2TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR2T_CR	UR2T_DMA 控制寄存器	7EFA41H	ENUR2T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR2T_STA	UR2T_DMA 状态寄存器	7EFA42H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR2TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR2T_AMT	UR2T_DMA 传输总字节数	7EFA43H									0000,0000
DMA_UR2T_DONE	UR2T_DMA 传输完成字节数	7EFA44H									0000,0000
DMA_UR2T_TXAH	UR2T_DMA 发送高地址	7EFA45H									0000,0000
DMA_UR2T_TXAL	UR2T_DMA 发送低地址	7EFA46H									0000,0000
DMA_UR2R_CFG	UR2R_DMA 配置寄存器	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]		UR2RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR2R_CR	UR2R_DMA 控制寄存器	7EFA49H	ENUR2R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR2R_STA	UR2R_DMA 状态寄存器	7EFA4AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR2RIF	xxxx,xx00
DMA_UR2R_AMT	UR2R_DMA 传输总字节数	7EFA4BH									0000,0000
DMA_UR2R_DONE	UR2R_DMA 传输完成字节数	7EFA4CH									0000,0000
DMA_UR2R_RXAH	UR2R_DMA 接收高地址	7EFA4DH									0000,0000
DMA_UR2R_RXAL	UR2R_DMA 接收低地址	7EFA4EH									0000,0000
DMA_UR3T_CFG	UR3T_DMA 配置寄存器	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]		UR3TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR3T_CR	UR3T_DMA 控制寄存器	7EFA51H	ENUR3T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR3T_STA	UR3T_DMA 状态寄存器	7EFA52H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR3TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR3T_AMT	UR3T_DMA 传输总字节数	7EFA53H									0000,0000
DMA_UR3T_DONE	UR3T_DMA 传输完成字节数	7EFA54H									0000,0000
DMA_UR3T_TXAH	UR3T_DMA 发送高地址	7EFA55H									0000,0000
DMA_UR3T_TXAL	UR3T_DMA 发送低地址	7EFA56H									0000,0000
DMA_UR3R_CFG	UR3R_DMA 配置寄存器	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]		UR3RPTY[1:0]		0xxx,0000

DMA_UR3R_CR	UR3R_DMA 控制寄存器	7EFA59H	ENUR3R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR3R_STA	UR3R_DMA 状态寄存器	7EFA5AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR3RIF	xxxx,xx00
DMA_UR3R_AMT	UR3R_DMA 传输总字节数	7EFA5BH									0000,0000
DMA_UR3R_DONE	UR3R_DMA 传输完成字节数	7EFA5CH									0000,0000
DMA_UR3R_RXAH	UR3R_DMA 接收高地址	7EFA5DH									0000,0000
DMA_UR3R_RXAL	UR3R_DMA 接收低地址	7EFA5EH									0000,0000
DMA_UR4T_CFG	UR4T_DMA 配置寄存器	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]		UR4TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4T_CR	UR4T_DMA 控制寄存器	7EFA61H	ENUR4T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR4T_STA	UR4T_DMA 状态寄存器	7EFA62H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR4TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR4T_AMT	UR4T_DMA 传输总字节数	7EFA63H									0000,0000
DMA_UR4T_DONE	UR4T_DMA 传输完成字节数	7EFA64H									0000,0000
DMA_UR4T_TXAH	UR4T_DMA 发送高地址	7EFA65H									0000,0000
DMA_UR4T_TXAL	UR4T_DMA 发送低地址	7EFA66H									0000,0000
DMA_UR4R_CFG	UR4R_DMA 配置寄存器	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]		UR4RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4R_CR	UR4R_DMA 控制寄存器	7EFA69H	ENUR4R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR4R_STA	UR4R_DMA 状态寄存器	7EFA6AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR4RIF	xxxx,xx00
DMA_UR4R_AMT	UR4R_DMA 传输总字节数	7EFA6BH									0000,0000
DMA_UR4R_DONE	UR4R_DMA 传输完成字节数	7EFA6CH									0000,0000
DMA_UR4R_RXAH	UR4R_DMA 接收高地址	7EFA6DH									0000,0000
DMA_UR4R_RXAL	UR4R_DMA 接收低地址	7EFA6EH									0000,0000
DMA_LCM_CFG	LCM_DMA 配置寄存器	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]		LCMPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_LCM_CR	LCM_DMA 控制寄存器	7EFA71H	ENLCM	TRIGWC	TRIGWD	TRIGRC	TRIGRD	-	-	-	0000,0xxx
DMA_LCM_STA	LCM_DMA 状态寄存器	7EFA72H	-	-	-	-	-	-	TXOVW	LCMIF	xxxx,xx00
DMA_LCM_AMT	LCM_DMA 传输总字节数	7EFA73H									0000,0000
DMA_LCM_DONE	LCM_DMA 传输完成字节数	7EFA74H									0000,0000
DMA_LCM_TXAH	LCM_DMA 发送高地址	7EFA75H									0000,0000
DMA_LCM_TXAL	LCM_DMA 发送低地址	7EFA76H									0000,0000
DMA_LCM_RXAH	LCM_DMA 接收高地址	7EFA77H									0000,0000
DMA_LCM_RXAL	LCM_DMA 接收低地址	7EFA78H									0000,0000
DMA_M2M_AMTH	M2M_DMA 传输总字节数	7EFA80H									0000,0000
DMA_M2M_DONEH	M2M_DMA 传输完成字节数	7EFA81H									0000,0000
DMA_SPI_AMTH	SPI_DMA 传输总字节数	7EFA84H									0000,0000
DMA_SPI_DONEH	SPI_DMA 传输完成字节数	7EFA85H									0000,0000
DMA_LCM_AMTH	LCM_DMA 传输总字节数	7EFA86H									0000,0000
DMA_LCM_DONEH	LCM_DMA 传输完成字节数	7EFA87H									0000,0000
DMA_UR1T_AMTH	UR1T_DMA 传输总字节数	7EFA88H									0000,0000
DMA_UR1T_DONEH	UR1T_DMA 传输完成字节数	7EFA89H									0000,0000
DMA_UR1R_AMTH	UR1R_DMA 传输总字节数	7EFA8AH									0000,0000
DMA_UR1R_DONEH	UR1R_DMA 传输完成字节数	7EFA8BH									0000,0000
DMA_UR2T_AMTH	UR2T_DMA 传输总字节数	7EFA8CH									0000,0000
DMA_UR2T_DONEH	UR2T_DMA 传输完成字节数	7EFA8DH									0000,0000
DMA_UR2R_AMTH	UR2R_DMA 传输总字节数	7EFA8EH									0000,0000
DMA_UR2R_DONEH	UR2R_DMA 传输完成字节数	7EFA8FH									0000,0000
DMA_UR3T_AMTH	UR3T_DMA 传输总字节数	7EFA90H									0000,0000

DMA_UR3T_DONEH	UR3T_DMA 传输完成字节数	7EFA91H								0000,0000
DMA_UR3R_AMTH	UR3R_DMA 传输总字节数	7EFA92H								0000,0000
DMA_UR3R_DONEH	UR3R_DMA 传输完成字节数	7EFA93H								0000,0000
DMA_UR4T_AMTH	UR4T_DMA 传输总字节数	7EFA94H								0000,0000
DMA_UR4T_DONEH	UR4T_DMA 传输完成字节数	7EFA95H								0000,0000
DMA_UR4R_AMTH	UR4R_DMA 传输总字节数	7EFA96H								0000,0000
DMA_UR4R_DONEH	UR4R_DMA 传输完成字节数	7EFA97H								0000,0000
DMA_I2CT_CFG	I2CT_DMA 配置寄存器	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]		I2CTPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2CT_CR	I2CT_DMA 控制寄存器	7EFA99H	ENI2CT	TRIG	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_I2CT_STA	I2CT_DMA 状态寄存器	7EFA9AH	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2CTIF	xxxx,x0x0
DMA_I2CT_AMT	I2CT_DMA 传输总字节数	7EFA9BH								0000,0000
DMA_I2CT_DONE	I2CT_DMA 传输完成字节数	7EFA9CH								0000,0000
DMA_I2CT_TXAH	I2CT_DMA 发送高地址	7EFA9DH								0000,0000
DMA_I2CT_TXAL	I2CT_DMA 发送低地址	7EFA9EH								0000,0000
DMA_I2CR_CFG	I2CR_DMA 配置寄存器	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]		I2CRPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2CR_CR	I2CR_DMA 控制寄存器	7EFAA1H	ENI2CR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO	00xx,xxx0
DMA_I2CR_STA	I2CR_DMA 状态寄存器	7EFAA2H	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2CRIF	xxxx,xx00
DMA_I2CR_AMT	I2CR_DMA 传输总字节数	7EFAA3H								0000,0000
DMA_I2CR_DONE	I2CR_DMA 传输完成字节数	7EFAA4H								0000,0000
DMA_I2CR_RXAH	I2CR_DMA 接收高地址	7EFAA5H								0000,0000
DMA_I2CR_RXAL	I2CR_DMA 接收低地址	7EFAA6H								0000,0000
DMA_I2CT_AMTH	I2CT_DMA 传输总字节数	7EFAA8H								0000,0000
DMA_I2CT_DONEH	I2CT_DMA 传输完成字节数	7EFAA9H								0000,0000
DMA_I2CR_AMTH	I2CR_DMA 传输总字节数	7EFAAAH								0000,0000
DMA_I2CR_DONEH	I2CR_DMA 传输完成字节数	7EFAABH								0000,0000
DMA_I2C_CR	I2C_DMA 控制寄存器	7EFAADH	RDSEL	-	-	-	-	ACKERR	INTEN	BMMEN	0xxx,x000
DMA_I2C_ST1	I2C_DMA 状态寄存器	7EFAAEH	COUNT[7:0]							0000,0000
DMA_I2C_ST2	I2C_DMA 状态寄存器	7EFAAFH	COUNT[15:8]							0000,0000
DMA_I2ST_CFG	I2ST_DMA 配置寄存器	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]		I2STPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2ST_CR	I2ST_DMA 控制寄存器	7EFAB1H	ENI2ST	TRIG	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_I2ST_STA	I2ST_DMA 状态寄存器	7EFAB2H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2STIF	xxxx,x0x0
DMA_I2ST_AMT	I2ST_DMA 传输总字节数	7EFAB3H								0000,0000
DMA_I2ST_DONE	I2ST_DMA 传输完成字节数	7EFAB4H								0000,0000
DMA_I2ST_TXAH	I2ST_DMA 发送高地址	7EFAB5H								0000,0000
DMA_I2ST_TXAL	I2ST_DMA 发送低地址	7EFAB6H								0000,0000
DMA_I2SR_CFG	I2SR_DMA 配置寄存器	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]		I2SRPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2SR_CR	I2SR_DMA 控制寄存器	7EFAB9H	ENI2SR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO	00xx,xxx0
DMA_I2SR_STA	I2SR_DMA 状态寄存器	7EFABAH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2SRIF	xxxx,xx00
DMA_I2SR_AMT	I2SR_DMA 传输总字节数	7EFABBH								0000,0000
DMA_I2SR_DONE	I2SR_DMA 传输完成字节数	7EFABCH								0000,0000
DMA_I2SR_RXAH	I2SR_DMA 接收高地址	7EFABDH								0000,0000
DMA_I2SR_RXAL	I2SR_DMA 接收低地址	7EFABEH								0000,0000
DMA_I2ST_AMTH	I2ST_DMA 传输总字节数	7EFAC0H								0000,0000
DMA_I2ST_DONEH	I2ST_DMA 传输完成字节数	7EFAC1H								0000,0000

DMA_I2SR_AMTH	I2SR_DMA 传输总字节数	7EFAC2H									0000,0000
DMA_I2SR_DONEH	I2SR_DMA 传输完成字节数	7EFAC3H									0000,0000
DMA_ARB_CFG	DMA 总裁配置寄存器	7EFAF8H	WTRREN	-	-	-	STASEL[3:0]-				0xxx,0000
DMA_ARB_STA	DMA 总裁状态寄存器	7EFAF9H									0000,0000

STC MCU

11 I/O 口

产品线	最多 I/O 口数量
STC32G12K128 系列	**60**
STC32G8K64 系列	**45**
STC32F12K60 系列	**45**

STC32G 系列单片机所有的 I/O 口均有 4 种工作模式：准双向口/弱上拉（标准 8051 输出口模式）、推挽输出/强上拉、高阻输入（电流既不能流入也不能流出）、开漏输出。可使用软件对 I/O 口的工作模式进行容易配置。

关于 I/O 的注意事项：

1、 P3.0 和 P3.1 口上电后的状态为弱上拉/准双向口模式

2、 除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口前必须先设置 IO 口模式

3、 芯片上电时如果不需要使用 USB 进行 ISP 下载，P3.0/P3.1/P3.2 这 3 个 I/O 口不能同时为低电平，否则会进入 USB 下载模式而无法运行用户代码

4、 芯片上电时，若 P3.0 和 P3.1 同时为低电平，P3.2 口会短时间由高阻输入状态切换到双向口模式，用以读取 P3.2 口外部状态来判断是否需要进入 USB 下载模式

5、 当使用 P5.4 当作复位脚时，这个端口内部的 4K 上拉电阻会一直打开；但 P5.4 做普通 I/O 口时，基于这个 I/O 口与复位脚共享管脚的特殊考量，端口内部的 4K 上拉电阻依然会打开大约 6.5 毫秒时间，再自动关闭（当用户的电路设计需要使用 P5.4 口驱动外部电路时，请务必考虑上电瞬间会有 6.5 毫秒时间的高电平的问题）

11.1 I/O 口相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P0	P0 端口	80H	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00	1111,1111
P1	P1 端口	90H	P17	P16	P15	P14	P13	P12	P11	P10	1111,1111
P2	P2 端口	A0H	P27	P26	P25	P24	P23	P22	P21	P20	1111,1111
P3	P3 端口	B0H	P37	P36	P35	P34	P33	P32	P31	P30	1111,1111
P4	P4 端口	C0H	P47	P46	P45	P44	P43	P42	P41	P40	1111,1111
P5	P5 端口	C8H	-	-	P55	P54	P53	P52	P51	P50	xx11,1111
P6	P6 端口	E8H	P67	P66	P65	P64	P63	P62	P61	P60	1111,1111
P7	P7 端口	F8H	P77	P76	P75	P74	P73	P72	P71	P70	1111,1111
P0M0	P0 口配置寄存器 0	94H	P07M1	P06M1	P05M1	P04M1	P03M1	P02M1	P01M1	P00M1	0000,0000
P0M1	P0 口配置寄存器 1	93H	P07M0	P06M0	P05M0	P04M0	P03M0	P02M0	P01M0	P00M0	1111,1111
P1M0	P1 口配置寄存器 0	92H	P17M1	P16M1	P15M1	P14M1	P13M1	P12M1	P11M1	P10M1	0000,0000

P1M1	P1 口配置寄存器 1	91H	P17M0	P16M0	P15M0	P14M0	P13M0	P12M0	P11M0	P10M0	1111,1111
P2M0	P2 口配置寄存器 0	96H	P27M1	P26M1	P25M1	P24M1	P23M1	P22M1	P21M1	P20M1	0000,0000
P2M1	P2 口配置寄存器 1	95H	P27M0	P26M0	P25M0	P24M0	P23M0	P22M0	P21M0	P20M0	1111,1111
P3M0	P3 口配置寄存器 0	B2H	P37M1	P36M1	P35M1	P34M1	P33M1	P32M1	P31M1	P30M1	0000,0000
P3M1	P3 口配置寄存器 1	B1H	P37M0	P36M0	P35M0	P34M0	P33M0	P32M0	P31M0	P30M0	1111,1100
P4M0	P4 口配置寄存器 0	B4H	P47M1	P46M1	P45M1	P44M1	P43M1	P42M1	P41M1	P40M1	0000,0000
P4M1	P4 口配置寄存器 1	B3H	P47M0	P46M0	P45M0	P44M0	P43M0	P42M0	P41M0	P40M0	1111,1111
P5M0	P5 口配置寄存器 0	CAH	-	-	P55M1	P54M1	P53M1	P52M1	P51M1	P50M1	xx00,0000
P5M1	P5 口配置寄存器 1	C9H	-	-	P55M0	P54M0	P53M0	P52M0	P51M0	P50M0	xx11,1111
P6M0	P6 口配置寄存器 0	CCH	P67M1	P66M1	P65M1	P64M1	P63M1	P62M1	P61M1	P60M1	0000,0000
P6M1	P6 口配置寄存器 1	CBH	P67M0	P66M0	P65M0	P64M0	P63M0	P62M0	P61M0	P60M0	1111,1111
P7M0	P7 口配置寄存器 0	E2H	P77M1	P76M1	P75M1	P74M1	P73M1	P72M1	P71M1	P70M1	0000,0000
P7M1	P7 口配置寄存器 1	E1H	P77M0	P76M0	P75M0	P74M0	P73M0	P72M0	P71M0	P70M0	1111,1111

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P0PU	P0 口上拉电阻控制寄存器	7EFE10H	P07PU	P06PU	P05PU	P04PU	P03PU	P02PU	P01PU	P00PU	0000,0000
P1PU	P1 口上拉电阻控制寄存器	7EFE11H	P17PU	P16PU	P15PU	P14PU	P13PU	P12PU	P11PU	P10PU	0000,0000
P2PU	P2 口上拉电阻控制寄存器	7EFE12H	P27PU	P26PU	P25PU	P24PU	P23PU	P22PU	P21PU	P20PU	0000,0000
P3PU	P3 口上拉电阻控制寄存器	7EFE13H	P37PU	P36PU	P35PU	P34PU	P33PU	P32PU	P31PU	P30PU	0000,0000
P4PU	P4 口上拉电阻控制寄存器	7EFE14H	P47PU	P46PU	P45PU	P44PU	P43PU	P42PU	P41PU	P40PU	0000,0000
P5PU	P5 口上拉电阻控制寄存器	7EFE15H	-	-	P55PU	P54PU	P53PU	P52PU	P51PU	P50PU	xx00,0000
P6PU	P6 口上拉电阻控制寄存器	7EFE16H	P67PU	P66PU	P65PU	P64PU	P63PU	P62PU	P61PU	P60PU	0000,0000
P7PU	P7 口上拉电阻控制寄存器	7EFE17H	P77PU	P76PU	P75PU	P74PU	P73PU	P72PU	P71PU	P70PU	0000,0000
P0NCS	P0 口施密特触发控制寄存器	7EFE18H	P07NCS	P06NCS	P05NCS	P04NCS	P03NCS	P02NCS	P01NCS	P00NCS	0000,0000
P1NCS	P1 口施密特触发控制寄存器	7EFE19H	P17NCS	P16NCS	P15NCS	P14NCS	P13NCS	P12NCS	P11NCS	P10NCS	0000,0000
P2NCS	P2 口施密特触发控制寄存器	7EFE1AH	P27NCS	P26NCS	P25NCS	P24NCS	P23NCS	P22NCS	P21NCS	P20NCS	0000,0000
P3NCS	P3 口施密特触发控制寄存器	7EFE1BH	P37NCS	P36NCS	P35NCS	P34NCS	P33NCS	P32NCS	P31NCS	P30NCS	0000,0000
P4NCS	P4 口施密特触发控制寄存器	7EFE1CH	P47NCS	P46NCS	P45NCS	P44NCS	P43NCS	P42NCS	P41NCS	P40NCS	0000,0000
P5NCS	P5 口施密特触发控制寄存器	7EFE1DH	-	-	P55NCS	P54NCS	P53NCS	P52NCS	P51NCS	P50NCS	xx00,0000
P6NCS	P6 口施密特触发控制寄存器	7EFE1EH	P67NCS	P66NCS	P65NCS	P64NCS	P63NCS	P62NCS	P61NCS	P60NCS	0000,0000
P7NCS	P7 口施密特触发控制寄存器	7EFE1FH	P77NCS	P76NCS	P75NCS	P74NCS	P73NCS	P72NCS	P71NCS	P70NCS	0000,0000
P0SR	P0 口电平转换速率寄存器	7EFE20H	P07SR	P06SR	P05SR	P04SR	P03SR	P02SR	P01SR	P00SR	1111,1111
P1SR	P1 口电平转换速率寄存器	7EFE21H	P17SR	P16SR	P15SR	P14SR	P13SR	P12SR	P11SR	P10SR	1111,1111
P2SR	P2 口电平转换速率寄存器	7EFE22H	P27SR	P26SR	P25SR	P24SR	P23SR	P22SR	P21SR	P20SR	1111,1111
P3SR	P3 口电平转换速率寄存器	7EFE23H	P37SR	P36SR	P35SR	P34SR	P33SR	P32SR	P31SR	P30SR	1111,1111
P4SR	P4 口电平转换速率寄存器	7EFE24H	P47SR	P46SR	P45SR	P44SR	P43SR	P42SR	P41SR	P40SR	1111,1111
P5SR	P5 口电平转换速率寄存器	7EFE25H	-	-	P55SR	P54SR	P53SR	P52SR	P51SR	P50SR	xx11,1111
P6SR	P6 口电平转换速率寄存器	7EFE26H	P67SR	P66SR	P65SR	P64SR	P63SR	P62SR	P61SR	P60SR	1111,1111
P7SR	P7 口电平转换速率寄存器	7EFE27H	P77SR	P76SR	P75SR	P74SR	P73SR	P72SR	P71SR	P70SR	1111,1111
P0DR	P0 口驱动电流控制寄存器	7EFE28H	P07DR	P06DR	P05DR	P04DR	P03DR	P02DR	P01DR	P00DR	1111,1111
P1DR	P1 口驱动电流控制寄存器	7EFE29H	P17DR	P16DR	P15DR	P14DR	P13DR	P12DR	P11DR	P10DR	1111,1111
P2DR	P2 口驱动电流控制寄存器	7EFE2AH	P27DR	P26DR	P25DR	P24DR	P23DR	P22DR	P21DR	P20DR	1111,1111
P3DR	P3 口驱动电流控制寄存器	7EFE2BH	P37DR	P36DR	P35DR	P34DR	P33DR	P32DR	P31DR	P30DR	1111,1111

P4DR	P4 口驱动电流控制寄存器	7EFE2CH	P47DR	P46DR	P45DR	P44DR	P43DR	P42DR	P41DR	P40DR	1111,1111
P5DR	P5 口驱动电流控制寄存器	7EFE2DH	-	-	P5DR	P54DR	P53DR	P52DR	P51DR	P50DR	xx11,1111
P6DR	P6 口驱动电流控制寄存器	7EFE2EH	P67DR	P66DR	P65DR	P64DR	P63DR	P62DR	P61DR	P60DR	1111,1111
P7DR	P7 口驱动电流控制寄存器	7EFE2FH	P77DR	P76DR	P75DR	P74DR	P73DR	P72DR	P71DR	P70DR	1111,1111
P0IE	P0 口输入使能控制寄存器	7EFE30H	P07IE	P06IE	P05IE	P04IE	P03IE	P02IE	P11IE	P00IE	1111,1111
P1IE	P1 口输入使能控制寄存器	7EFE31H	P17IE	P16IE	P15IE	P14IE	P13IE	P12IE	P11IE	P10IE	1111,1111
P2IE	P2 口输入使能控制寄存器	7EFE32H	P27IE	P26IE	P25IE	P24IE	P23IE	P22IE	P21IE	P20IE	1111,1111
P3IE	P3 口输入使能控制寄存器	7EFE33H	P37IE	P36IE	P35IE	P34IE	P33IE	P32IE	P31IE	P30IE	1111,1111
P4IE	P4 口输入使能控制寄存器	7EFE34H	P47IE	P46IE	P45IE	P44IE	P43IE	P42IE	P41IE	P40IE	1111,1111
P5IE	P5 口输入使能控制寄存器	7EFE35H	-	-	P55IE	P54IE	P53IE	P52IE	P51IE	P50IE	xx11,1111
P6IE	P6 口输入使能控制寄存器	7EFE36H	P67IE	P66IE	P65IE	P64IE	P63IE	P62IE	P61IE	P60IE	1111,1111
P7IE	P7 口输入使能控制寄存器	7EFE37H	P77IE	P76IE	P75IE	P74IE	P73IE	P72IE	P71IE	P70IE	1111,1111
P0PD	P0 口下拉电阻控制寄存器	7EFE40H	P07PD	P06PD	P05PD	P04PD	P03PD	P02PD	P11PD	P00PD	0000,0000
P1PD	P1 口下拉电阻控制寄存器	7EFE41H	P17PD	P16PD	P15PD	P14PD	P13PD	P12PD	P11PD	P10PD	0000,0000
P2PD	P2 口下拉电阻控制寄存器	7EFE42H	P27PD	P26PD	P25PD	P24PD	P23PD	P22PD	P11PD	P20PD	0000,0000
P3PD	P3 口下拉电阻控制寄存器	7EFE43H	P37PD	P36PD	P35PD	P34PD	P33PD	P32PD	P11PD	P30PD	0000,0000
P4PD	P4 口下拉电阻控制寄存器	7EFE44H	P47PD	P46PD	P45PD	P44PD	P43PD	P42PD	P11PD	P40PD	0000,0000
P5PD	P5 口下拉电阻控制寄存器	7EFE45H	-	-	P55PD	P54PD	P53PD	P52PD	P11PD	P50PD	xx00,0000
P6PD	P6 口下拉电阻控制寄存器	7EFE46H	P67PD	P66PD	P65PD	P64PD	P63PD	P62PD	P11PD	P60PD	0000,0000
P7PD	P7 口下拉电阻控制寄存器	7EFE47H	P77PD	P76PD	P75PD	P74PD	P73PD	P72PD	P11PD	P70PD	0000,0000

STC MCU

11.1.1 端口数据寄存器（Px）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0	80H	P0.7	P0.6	P0.5	P0.4	P0.3	P0.2	P0.1	P0.0
P1	90H	P1.7	P1.6	P1.5	P1.4	P1.3	P1.2	P1.1	P1.0
P2	A0H	P2.7	P2.6	P2.5	P2.4	P2.3	P2.2	P2.1	P2.0
P3	B0H	P3.7	P3.6	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2	P3.1	P3.0
P4	C0H	P4.7	P4.6	P4.5	P4.4	P4.3	P4.2	P4.1	P4.0
P5	C8H	-	-	P5.5	P5.4	P5.3	P5.2	P5.1	P5.0
P6	E8H	P6.7	P6.6	P6.5	P6.4	P6.3	P6.2	P6.1	P6.0
P7	F8H	P7.7	P7.6	P7.5	P7.4	P7.3	P7.2	P7.1	P7.0

读写端口状态

写 0：输出低电平到端口缓冲区

写 1：输出高电平到端口缓冲区

读：直接读端口管脚上的电平

11.1.2 端口模式配置寄存器（PxM0，PxM1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0M0	94H	P07M0	P06M0	P05M0	P04M0	P03M0	P02M0	P01M0	P00M0
P0M1	93H	P07M1	P06M1	P05M1	P04M1	P03M1	P02M1	P01M1	P00M1
P1M0	92H	P17M0	P16M0	P15M0	P14M0	P13M0	P12M0	P11M0	P10M0
P1M1	91H	P17M1	P16M1	P15M1	P14M1	P13M1	P12M1	P11M1	P10M1
P2M0	96H	P27M0	P26M0	P25M0	P24M0	P23M0	P22M0	P21M0	P20M0
P2M1	95H	P27M1	P26M1	P25M1	P24M1	P23M1	P22M1	P21M1	P20M1
P3M0	B2H	P37M0	P36M0	P35M0	P34M0	P33M0	P32M0	P31M0	P30M0
P3M1	B1H	P37M1	P36M1	P35M1	P34M1	P33M1	P32M1	P31M1	P30M1
P4M0	B4H	P47M0	P46M0	P45M0	P44M0	P43M0	P42M0	P41M0	P40M0
P4M1	B3H	P47M1	P46M1	P45M1	P44M1	P43M1	P42M1	P41M1	P40M1
P5M0	CAH	-	-	P55M0	P54M0	P53M0	P52M0	P51M0	P50M0
P5M1	C9H	-	-	P55M1	P54M1	P53M1	P52M1	P51M1	P50M1
P6M0	CCH	P67M0	P66M0	P65M0	P64M0	P63M0	P62M0	P61M0	P60M0
P6M1	CBH	P67M1	P66M1	P65M1	P64M1	P63M1	P62M1	P61M1	P60M1
P7M0	E2H	P77M0	P76M0	P75M0	P74M0	P73M0	P72M0	P71M0	P70M0
P7M1	E1H	P77M1	P76M1	P75M1	P74M1	P73M1	P72M1	P71M1	P70M1

配置端口的模式

PnM1.x	PnM0.x	Pn.x 口工作模式
0	0	准双向口
0	1	推挽输出
1	0	高阻输入
1	1	开漏输出

11.1.3 端口上拉电阻控制寄存器（PxPU）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0PU	7EFE10H	P07PU	P06PU	P05PU	P04PU	P03PU	P02PU	P01PU	P00PU
P1PU	7EFE11H	P17PU	P16PU	P15PU	P14PU	P13PU	P12PU	P11PU	P10PU
P2PU	7EFE12H	P27PU	P26PU	P25PU	P24PU	P23PU	P22PU	P21PU	P20PU
P3PU	7EFE13H	P37PU	P36PU	P35PU	P34PU	P33PU	P32PU	P31PU	P30PU
P4PU	7EFE14H	P47PU	P46PU	P45PU	P44PU	P43PU	P42PU	P41PU	P40PU
P5PU	7EFE15H	-	-	P55PU	P54PU	P53PU	P52PU	P51PU	P50PU
P6PU	7EFE16H	P67PU	P66PU	P65PU	P64PU	P63PU	P62PU	P61PU	P60PU
P7PU	7EFE17H	P77PU	P76PU	P75PU	P74PU	P73PU	P72PU	P71PU	P70PU

端口内部4.1K上拉电阻控制位（注：P3.0和P3.1口上的上拉电阻可能会略小一些）

0：禁止端口内部的 4.1K 上拉电阻

1：使能端口内部的 4.1K 上拉电阻

11.1.4 端口施密特触发控制寄存器（PxNCS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0NCS	7EFE18H	P07NCS	P06NCS	P05NCS	P04NCS	P03NCS	P02NCS	P01NCS	P00NCS
P1NCS	7EFE19H	P17NCS	P16NCS	P15NCS	P14NCS	P13NCS	P12NCS	P11NCS	P10NCS
P2NCS	7EFE1AH	P27NCS	P26NCS	P25NCS	P24NCS	P23NCS	P22NCS	P21NCS	P20NCS
P3NCS	7EFE1BH	P37NCS	P36NCS	P35NCS	P34NCS	P33NCS	P32NCS	P31NCS	P30NCS
P4NCS	7EFE1CH	P47NCS	P46NCS	P45NCS	P44NCS	P43NCS	P42NCS	P41NCS	P40NCS
P5NCS	7EFE1DH	-	-	P55NCS	P54NCS	P53NCS	P52NCS	P51NCS	P50NCS
P6NCS	7EFE1EH	P67NCS	P66NCS	P65NCS	P64NCS	P63NCS	P62NCS	P61NCS	P60NCS
P7NCS	7EFE1FH	P77NCS	P76NCS	P75NCS	P74NCS	P73NCS	P72NCS	P71NCS	P70NCS

端口施密特触发控制位

0：使能端口的施密特触发功能。（上电复位后默认使能施密特触发）

1：禁止端口的施密特触发功能。

11.1.5 端口电平转换速度控制寄存器（PxSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0SR	7EFE20H	P07SR	P06SR	P05SR	P04SR	P03SR	P02SR	P01SR	P00SR
P1SR	7EFE21H	P17SR	P16SR	P15SR	P14SR	P13SR	P12SR	P11SR	P10SR
P2SR	7EFE22H	P27SR	P26SR	P25SR	P24SR	P23SR	P22SR	P21SR	P20SR
P3SR	7EFE23H	P37SR	P36SR	P35SR	P34SR	P33SR	P32SR	P31SR	P30SR
P4SR	7EFE24H	P47SR	P46SR	P45SR	P44SR	P43SR	P42SR	P41SR	P40SR
P5SR	7EFE25H	-	-	P55SR	P54SR	P53SR	P52SR	P51SR	P50SR
P6SR	7EFE26H	P67SR	P66SR	P65SR	P64SR	P63SR	P62SR	P61SR	P60SR
P7SR	7EFE27H	P77SR	P76SR	P75SR	P74SR	P73SR	P72SR	P71SR	P70SR

控制端口电平转换的速度

0：电平转换速度快，相应的上下冲会比较大

1：电平转换速度慢，相应的上下冲比较小

11.1.6 端口驱动电流控制寄存器（PxDR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0DR	7EFE28H	P07DR	P06DR	P05DR	P04DR	P03DR	P02DR	P01DR	P00DR
P1DR	7EFE29H	P17DR	P16DR	P15DR	P14DR	P13DR	P12DR	P11DR	P10DR
P2DR	7EFE2AH	P27DR	P26DR	P25DR	P24DR	P23DR	P22DR	P21DR	P20DR
P3DR	7EFE2BH	P37DR	P36DR	P35DR	P34DR	P33DR	P32DR	P31DR	P30DR
P4DR	7EFE2CH	P47DR	P46DR	P45DR	P44DR	P43DR	P42DR	P41DR	P40DR
P5DR	7EFE2DH	-	-	P55DR	P54DR	P53DR	P52DR	P51DR	P50DR
P6DR	7EFE2EH	P67DR	P66DR	P65DR	P64DR	P63DR	P62DR	P61DR	P60DR
P7DR	7EFE2FH	P77DR	P76DR	P75DR	P74DR	P73DR	P72DR	P71DR	P70DR

控制端口的驱动能力

0：增强驱动能力

1：一般驱动能力

11.1.7 端口数字信号输入使能控制寄存器（PxIE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0IE	7EFE30H	P07IE	P06IE	P05IE	P04IE	P03IE	P02IE	P01IE	P00IE
P1IE	7EFE31H	P17IE	P16IE	P15IE	P14IE	P13IE	P12IE	P11IE	P10IE
P2IE	7EFE32H	P27IE	P26IE	P25IE	P24IE	P23IE	P22IE	P21IE	P20IE
P3IE	7EFE33H	P37IE	P36IE	P35IE	P34IE	P33IE	P32IE	P31IE	P30IE
P4IE	7EFE34H	P47IE	P46IE	P45IE	P44IE	P43IE	P42IE	P41IE	P40IE
P5IE	7EFE35H	-	-	P55IE	P54IE	P53IE	P52IE	P51IE	P50IE
P6IE	7EFE36H	P67IE	P66IE	P65IE	P64IE	P63IE	P62IE	P61IE	P60IE
P7IE	7EFE37H	P77IE	P76IE	P75IE	P74IE	P73IE	P72IE	P71IE	P70IE

数字信号输入使能控制

0：禁止数字信号输入。若 I/O 被当作比较器输入口、ADC 输入口或者触摸按键输入口等模拟口时，进入时钟停振模式前，必须设置为 0，否则会有额外的耗电。

1：使能数字信号输入。若 I/O 被当作数字口时，必须设置为 1，否 MCU 无法读取外部端口的电平。

11.1.8 端口下拉电阻控制寄存器（PxPD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0PD	7EFE40H	P07PD	P06PD	P05PD	P04PD	P03PD	P02PD	P01PD	P00PD
P1PD	7EFE41H	P17PD	P16PD	P15PD	P14PD	P13PD	P12PD	P11PD	P10PD
P2PD	7EFE42H	P27PD	P26PD	P25PD	P24PD	P23PD	P22PD	P21PD	P20PD
P3PD	7EFE43H	P37PD	P36PD	P35PD	P34PD	P33PD	P32PD	P31PD	P30PD
P4PD	7EFE44H	P47PD	P46PD	P45PD	P44PD	P43PD	P42PD	P41PD	P40PD
P5PD	7EFE45H	-	-	P55PD	P54PD	P53PD	P52PD	P51PD	P50PD
P6PD	7EFE46H	P67PD	P66PD	P65PD	P64PD	P63PD	P62PD	P61PD	P60PD
P7PD	7EFE47H	P77PD	P76PD	P75PD	P74PD	P73PD	P72PD	P71PD	P70PD

端口内部10K下拉电阻控制位

0：禁止端口内部的下拉电阻

1：使能端口内部的下拉电阻

注：STC32G12K128-Beta系列无此功能

STC MCU

11.2 配置 I/O 口

每个 I/O 的配置都需要使用两个寄存器进行设置。

以 P0 口为例，配置 P0 口需要使用 P0M0 和 P0M1 两个寄存器进行配置，如下图所示：

即 P0M0 的第 0 位和 P0M1 的第 0 位组合起来配置 P0.0 口的模式
即 P0M0 的第 1 位和 P0M1 的第 1 位组合起来配置 P0.1 口的模式
其他所有 I/O 的配置都与此类似。

PnM0 与 PnM1 的组合方式如下表所示

PnM1	PnM0	I/O 口工作模式
0	0	准双向口（传统8051端口模式，弱上拉） 灌电流可达20mA，拉电流为270~150μA（存在制造误差）
0	1	推挽输出（强上拉输出，可达20mA，要加限流电阻）
1	0	高阻输入（电流既不能流入也不能流出）
1	1	开漏输出（Open-Drain），内部上拉电阻断开 开漏模式既可读外部状态也可对外输出（高电平或低电平）。如要正确读外部状态或需要对外输出高电平，需外加上拉电阻，否则读不到外部状态，也对外输不出高电平。

注：n = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

注意：

虽然每个 I/O 口在弱上拉（准双向口）/强推挽输出/开漏模式时都能承受 20mA 的灌电流（还是要加限流电阻，如 1K、560Ω、472Ω 等），在强推挽输出时能输出 20mA 的拉电流（也要加限流电阻），但整个芯片的工作电流推荐不要超过 90mA，即从 VCC 流入的电流建议不要超过 90mA，从 GND 流出电流建议不要超过 90mA，整体流入/流出电流建议都不要超过 90mA。

11.3 I/O 的结构图

11.3.1 准双向口（弱上拉）

准双向口（弱上拉）输出类型可用作输出和输入功能而不需重新配置端口输出状态。这是因为当端口输出为 1 时驱动能力很弱，允许外部装置将其拉低。当引脚输出为低时，它的驱动能力很强，可吸收相当大的电流。准双向口有 3 个上拉晶体管适应不同的需要。

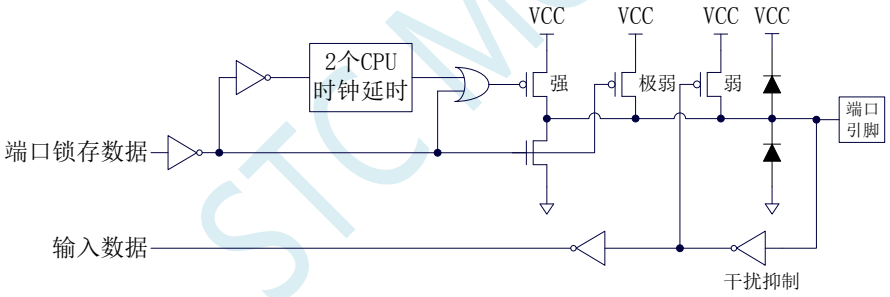
在 3 个上拉晶体管中，有 1 个上拉晶体管称为“弱上拉”，当端口寄存器为 1 且引脚本身也为 1 时打开。此上拉提供基本驱动电流使准双向口输出为 1。如果一个引脚输出为 1 而由外部装置下拉到低时，弱上拉关闭而“极弱上拉”维持开状态，为了把这个引脚强拉为低，外部装置必须有足够的灌电流能力使引脚上的电压降到门槛电压以下。对于 5V 单片机，“弱上拉”晶体管的电流约 250uA；对于 3.3V 单片机，“弱上拉”晶体管的电流约 150uA。

第 2 个上拉晶体管，称为“极弱上拉”，当端口锁存为 1 时打开。当引脚悬空时，这个极弱的上拉源产生很弱的上拉电流将引脚上拉为高电平。对于 5V 单片机，“极弱上拉”晶体管的电流约 18uA；对于 3.3V 单片机，“极弱上拉”晶体管的电流约 5uA。

第 3 个上拉晶体管称为“强上拉”。当端口锁存器由 0 到 1 跳变时，这个上拉用来加快准双向口由逻辑 0 到逻辑 1 转换。当发生这种情况时，强上拉打开约 2 个时钟以使引脚能够迅速地上拉到高电平。

准双向口（弱上拉）带有一个施密特触发输入以及一个干扰抑制电路。准双向口（弱上拉）读外部状态前,要先锁存为 ‘1’,才可读到外部正确的状态.

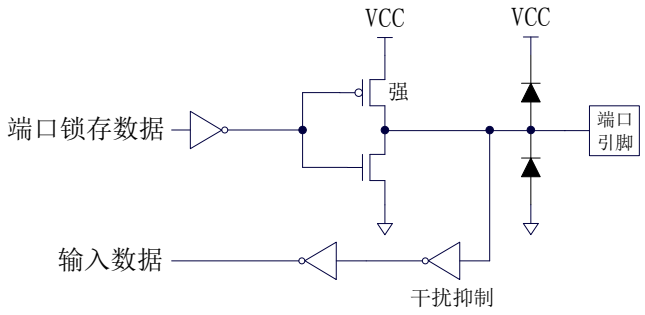
准双向口（弱上拉）输出如下图所示：



11.3.2 推挽输出

强推挽输出配置的下拉结构与开漏输出以及准双向口的下拉结构相同，但当锁存器为 1 时提供持续的强上拉。推挽模式一般用于需要更大驱动电流的情况。

强推挽引脚配置如下图所示：

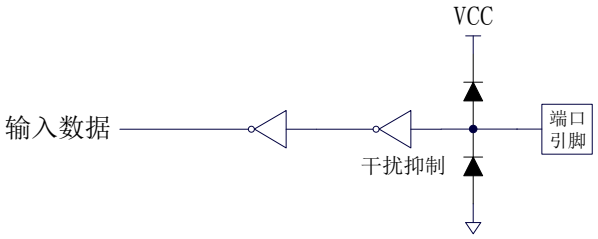


11.3.3 高阻输入

电流既不能流入也不能流出

输入口带有一个施密特触发输入以及一个干扰抑制电路

高阻输入引脚配置如下图所示：



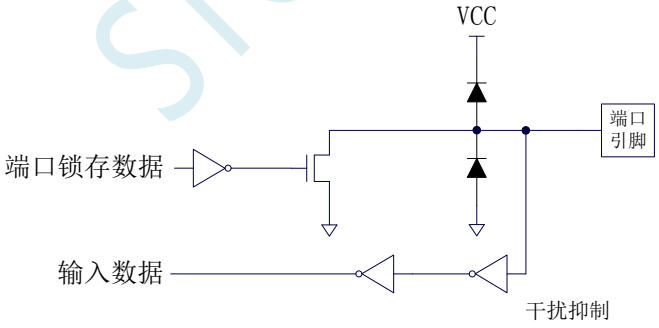
11.3.4 开漏输出

开漏模式既可读外部状态也可对外输出（高电平或低电平）。如要正确读外部状态或需要对外输出高电平，需外加上拉电阻。

当端口锁存器为 0 时，开漏输出关闭所有上拉晶体管。当作为一个逻辑输出高电平时，这种配置方式必须有外部上拉，一般通过电阻外接到 VCC。如果外部有上拉电阻，开漏的 I/O 口还可读外部状态，即此时被配置为开漏模式的 I/O 口还可作为输入 I/O 口。这种方式的下拉与准双向口相同。

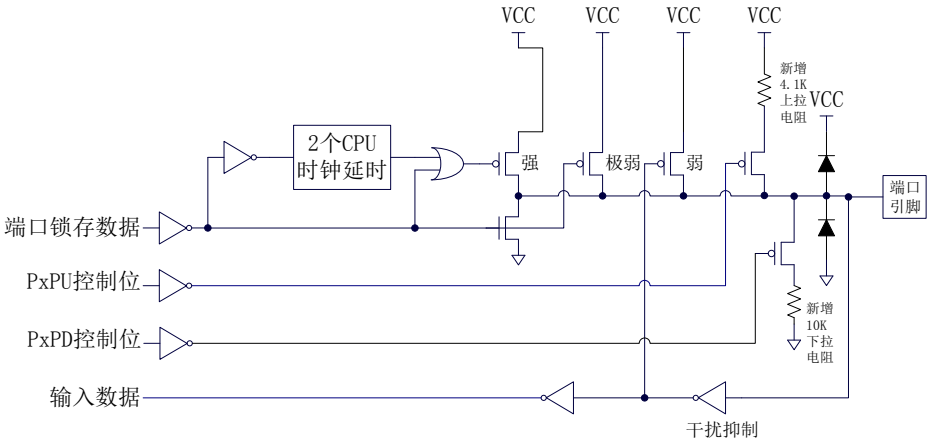
开漏端口带有一个施密特触发输入以及一个干扰抑制电路。

输出端口配置如下图所示：



11.3.5 新增 4.1K 上拉电阻和 10K 下拉电阻

STC32G 系列所有的 I/O 口内部均可使能一个大约 4.1K 的上拉电阻（由于制造误差，上拉电阻的范围可能为 3K~5K）和一个大约 10K 的下拉电阻（由于制造误差，下拉电阻的范围可能为 8K~12K）



端口上拉电阻控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0PU	7EFE10H	P07PU	P06PU	P05PU	P04PU	P03PU	P02PU	P01PU	P00PU
P1PU	7EFE11H	P17PU	P16PU	P15PU	P14PU	P13PU	P12PU	P11PU	P10PU
P2PU	7EFE12H	P27PU	P26PU	P25PU	P24PU	P23PU	P22PU	P21PU	P20PU
P3PU	7EFE13H	P37PU	P36PU	P35PU	P34PU	P33PU	P32PU	P31PU	P30PU
P4PU	7EFE14H	P47PU	P46PU	P45PU	P44PU	P43PU	P42PU	P41PU	P40PU
P5PU	7EFE15H	-	-	P55PU	P54PU	P53PU	P52PU	P51PU	P50PU
P6PU	7EFE16H	P67PU	P66PU	P65PU	P64PU	P63PU	P62PU	P61PU	P60PU
P7PU	7EFE17H	P77PU	P76PU	P75PU	P74PU	P73PU	P72PU	P71PU	P70PU

端口内部4.1K上拉电阻控制位（注：P3.0和P3.1口上的上拉电阻可能会略小一些）

0：禁止端口内部的 4.1K 上拉电阻

1：使能端口内部的 4.1K 上拉电阻

端口下拉电阻控制寄存器（PxPD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0PD	7EFE40H	P07PD	P06PD	P05PD	P04PD	P03PD	P02PD	P01PD	P00PD
P1PD	7EFE41H	P17PD	P16PD	P15PD	P14PD	P13PD	P12PD	P11PD	P10PD
P2PD	7EFE42H	P27PD	P26PD	P25PD	P24PD	P23PD	P22PD	P21PD	P20PD
P3PD	7EFE43H	P37PD	P36PD	P35PD	P34PD	P33PD	P32PD	P31PD	P30PD
P4PD	7EFE44H	P47PD	P46PD	P45PD	P44PD	P43PD	P42PD	P41PD	P40PD
P5PD	7EFE45H	-	-	P55PD	P54PD	P53PD	P52PD	P51PD	P50PD
P6PD	7EFE46H	P67PD	P66PD	P65PD	P64PD	P63PD	P62PD	P61PD	P60PD
P7PD	7EFE47H	P77PD	P76PD	P75PD	P74PD	P73PD	P72PD	P71PD	P70PD

端口内部10K下拉电阻控制位

0：禁止端口内部的下拉电阻

1：使能端口内部的下拉电阻

11.3.6 如何设置 I/O 口对外输出速度

当用户需要 I/O 口对外输出较快的频率时，可通过加大 I/O 口驱动电流以及增加 I/O 口电平转换速度以达到提高 I/O 口对外输出速度

设置 PxSR 寄存器，可用于控制 I/O 口电平转换速度，设置为 0 时相应的 I/O 口为快速翻转，设置为 1 时为慢速翻转。

设置 PxDR 寄存器，可用于控制 I/O 口驱动电流大小，设置为 1 时 I/O 输出为一般驱动电流，设置为 0 时为强驱动电流

STC MCU

11.3.7 如何设置 I/O 口电流驱动能力

若需要改变 I/O 口的电流驱动能力，可通过设置 PxDR 寄存器来实现

设置 PxDR 寄存器，可用于控制 I/O 口驱动电流大小，设置为 1 时 I/O 输出为一般驱动电流，设置为 0 时为强驱动电流

11.3.8 如何降低 I/O 口对外辐射

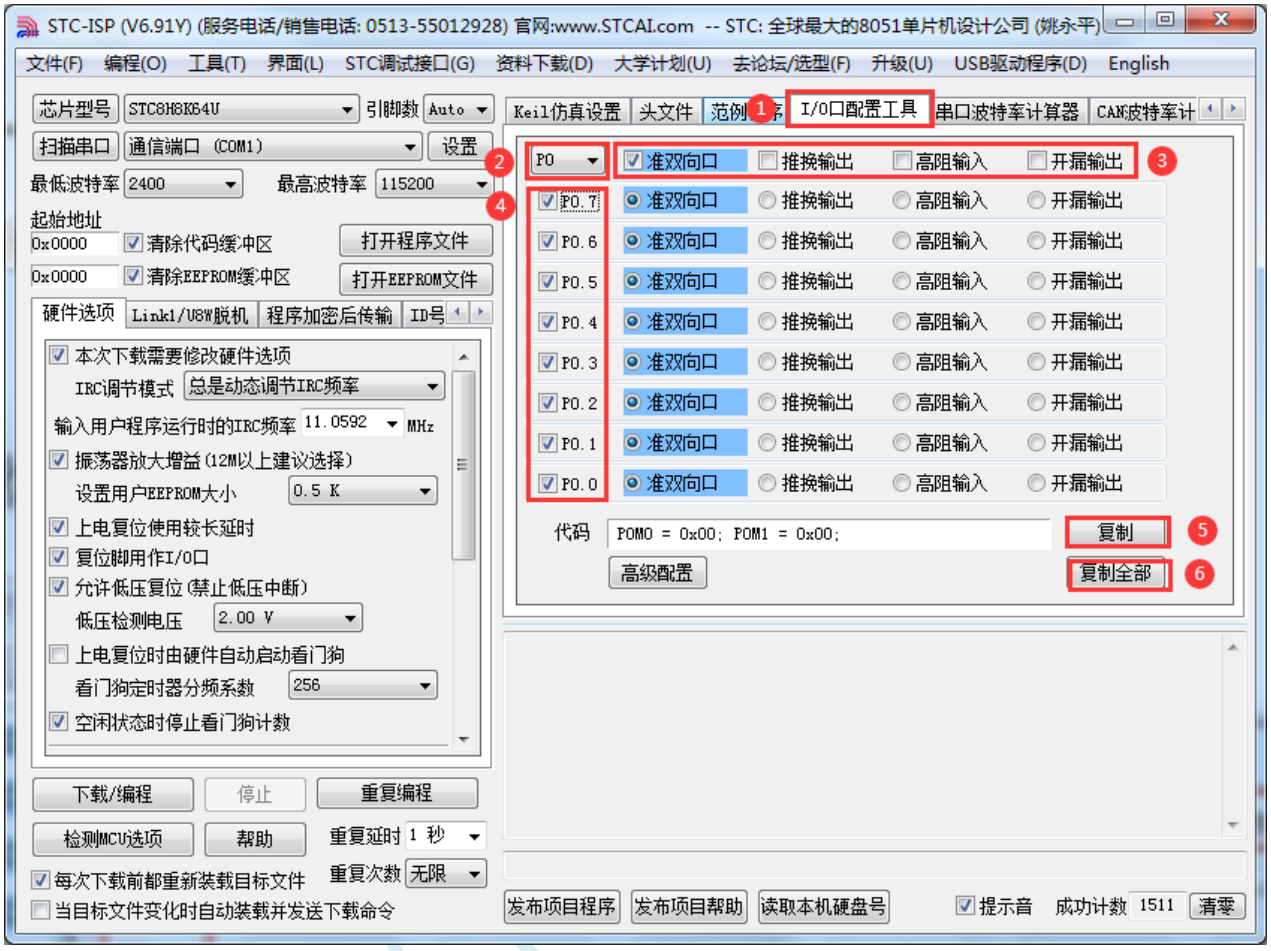
由于设置 PxSR 寄存器，可用于控制 I/O 口电平转换速度，设置 PxDR 寄存器，可用于控制 I/O 口驱动电流大小

当需要降低 I/O 口对外的辐射时，需要将 PxSR 寄存器设置为 1 以降低 I/O 口电平转换速度，同时需要将 PxDR 寄存器设为 1 以降低 I/O 驱动电流，最终达到降低 I/O 口对外辐射

STC MCU

11.4 STC-ISP | I/O 口配置工具

11.4.1 普通配置模式

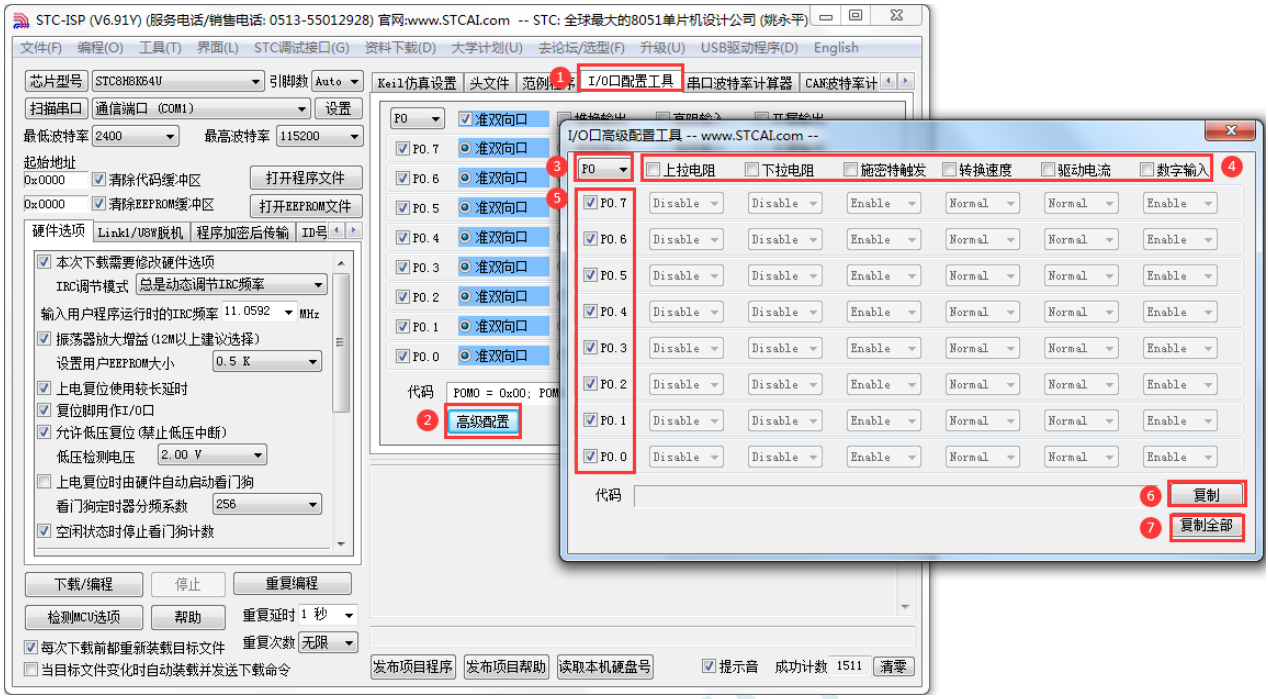


普通模式可以配置所有 I/O 的 4 中模式:

准双向口模式
推挽输出模式
高阻输入模式
开漏输出模式

①: 在下载软件中选择“I/O 口配置工具”功能页，进入 I/O 口配置界面
②: 选择需要配置的 I/O 口组，支持 P0~P7
③: 整组 I/O 进行设置（将整组 P0/P1/…/P7 设置为）准双向口模式、推挽输出模式等
④: 选择使能配置每组 I/O 中的端口
⑤: 复制当前组 I/O 的配置代码
⑥: 复制 P0~P7 口的全部配置代码

11.4.2 高级配置模式



高级模式可以配置 I/O：

使能/关闭上拉电阻
使能/关闭下拉电阻
使能/关闭施密特触发功能
选择 I/O 转换速度
选择 I/O 口驱动电流
使能/关闭 I/O 的数组输入功能

①：在下载软件中选择“I/O 口配置工具”功能页，进入 I/O 口配置界面
②：点击界面中的“高级配置”按钮进入 I/O 口高级配置界面
③：选择需要配置的 I/O 口组，支持 P0~P7
④：选择需要的配置模式
⑤：选择使能配置每组 I/O 中的端口
⑥：复制当前组 I/O 的配置代码
⑦：复制 P0~P7 口的全部配置代码

11.5 范例程序

11.5.1 端口模式设置（适用于所有的 I/O）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;                        //设置 P0.0~P0.7 为双向口模式
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0xff;                        //设置 P1.0~P1.7 为推挽输出模式
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;                        //设置 P2.0~P2.7 为高阻输入模式
    P2M1 = 0xff;

    P3M0 = 0xcc;                        //设置 P3.0~P3.1 为双向口模式
    P3M1 = 0xf0;                        //设置 P3.2~P3.3 为推挽输出模式
                                        //设置 P3.4~P3.5 为高阻输入模式
                                        //设置 P3.6~P3.7 为开漏模式

    while (1);
}
```

11.5.2 双向口读写操作（适用于所有的 I/O）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
```

```
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P0M0 = 0x00;                    //设置 P0.0~P0.7 为双向口模式
    P0M1 = 0x00;

    P0 = 0xff;                      //P0 口全部输出高电平
    _nop_();                        //
    _nop_();                        //
    P0 = 0x00;                      //P0 口全部输出低电平
    _nop_();                        //
    _nop_();                        //

    P00 = 1;                        //P0.0 口输出高电平
    _nop_();                        //
    _nop_();                        //
    P00 = 0;                        //P0.0 口输出低电平
    _nop_();                        //
    _nop_();                        //

    P00 = 1;                        //读取端口前先使能内部弱上拉电阻
    _nop_();                        //等待两个时钟
    _nop_();                        //
    CY = P00;                       //读取端口状态

    while (1);
}
```

11.5.3 打开 I/O 口内部上拉电阻（适用于所有的 I/O）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
```

```
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

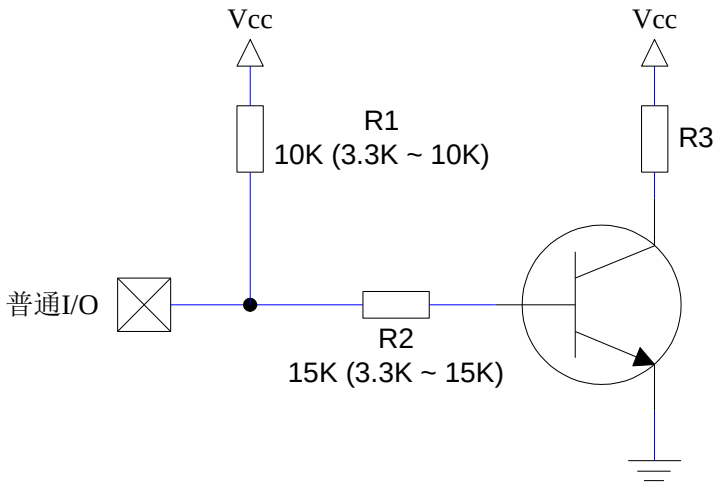
    P0PU = 0x0f;                    //打开 P0.0~P0.3 口的内部上拉电阻

    P1PU = 0xf0;                    //打开 P1.4~P1.7 口的内部上拉电阻

    while (1);
}
```

STC MCU

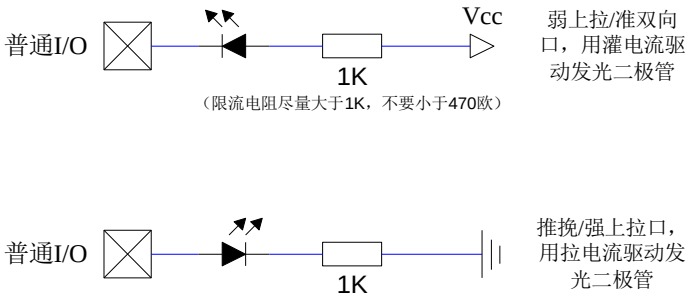
11.6 一种典型三极管控制电路



如果使用弱上拉控制，建议加上拉电阻 R1(3.3K~10K)，如果不加上拉电阻 R1(3.3K~10K)，建议 R2 的值在 15K 以上，或用强推挽输出。

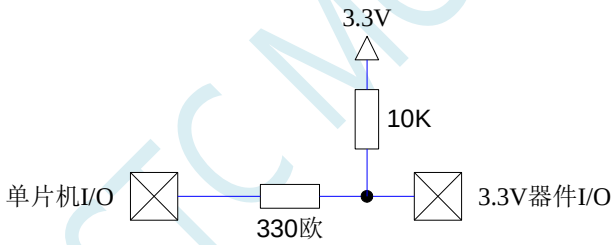
STC MCU

11.7 典型发光二极管控制电路

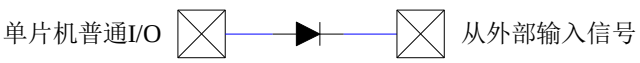


11.8 混合电压供电系统 3V/5V 器件 I/O 口互连

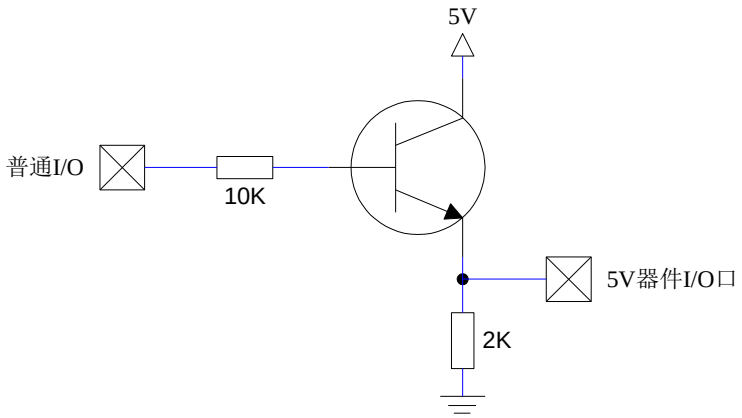
STC 系列宽电压单片机工作在 5V 时，如需要直接连接 3.3V 器件时，为防止 3.3V 器件承受不了 5V，可将相应的单片机 I/O 口先串一个 330Ω 的限流电阻到 3.3V 器件 I/O 口，程序初始化时将单片机的 I/O 口设置成开漏配置，断开内部上拉电阻，相应的 3.3V 器件 I/O 口外部加 10K 上拉电阻到 3.3V 器件的 Vcc，这样高电平是 3.3V，低电平是 0V，输入输出一切正常。



STC 宽电压单片机工作在 3V 时，如需要直接连接 5V 器件时，如果相应的 I/O 口是输入，可在该 I/O 口上串接一个隔离二极管，隔离高压部分。外部信号电压高于单片机工作电压时截止，I/O 口因内内部上拉到高电平，所以读 I/O 口状态是高电平；外部信号电压为低时导通，I/O 口被钳位在 0.7V，小于 0.8V 时单片机读 I/O 口状态是低电平。



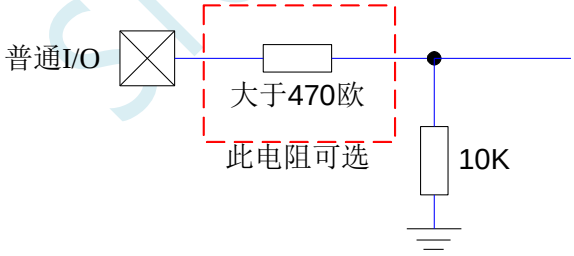
STC 宽电压单片机工作在 3V 时，如需要直接连接 5V 器件时，如果相应的 I/O 口是输出，可用一个 NPN 三极管隔离，电路如下：



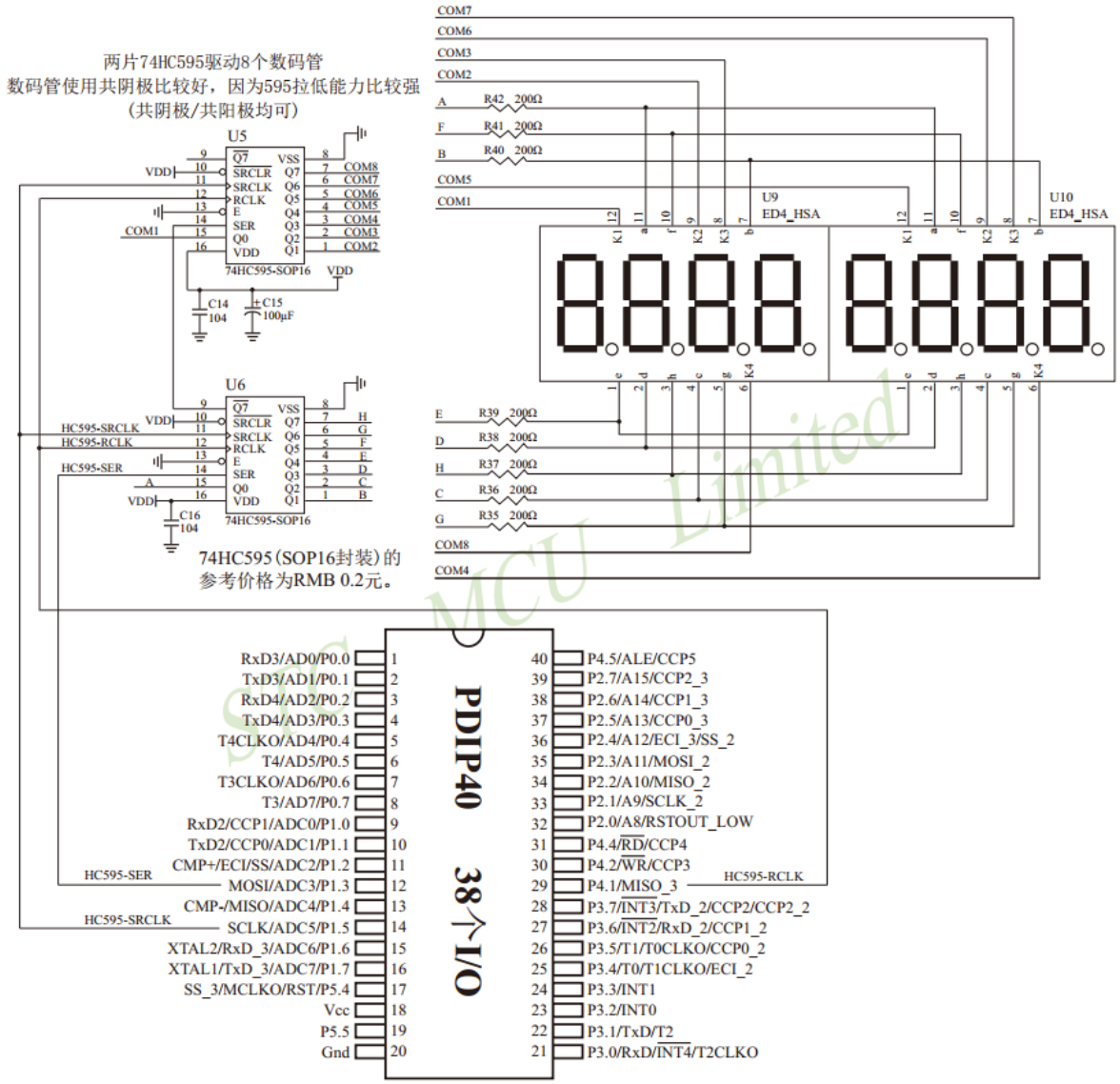
11.9 如何让 I/O 口上电复位时为低电平

普通 8051 单片机上电复位时普通 I/O 口为弱上拉(准双向口)高电平输出，而很多实际应用要求上电时某些 I/O 口为低电平输出，否则所控制的系统(如马达)就会误动作，现 STC 的单片机由于既有弱上拉输出又有强推挽输出，就可以很轻松的解决此问题。

现可在 STC 的单片机 I/O 口上加一个下拉电阻(10K 左右)，这样上电复位时，除了下载口 P3.0 和 P3.1 为弱上拉(准双向口)外，其他 I/O 口均为高阻输入模式，而外部有下拉电阻，所以该 I/O 口上电复位时外部为低电平。如果要将此 I/O 口驱动为高电平，可将此 I/O 口设置为强推挽输出，而强推挽输出时，I/O 口驱动电流可达 20mA，故肯定可以将该口驱动为高电平输出。



11.10 利用 74HC595 驱动 8 个数码管(串行扩展,3 根线)的线路图



12 中断系统

中断系统是为使 CPU 具有对外界紧急事件的实时处理能力而设置的。

当中央处理机 CPU 正在处理某件事的时候外界发生了紧急事件请求，要求 CPU 暂停当前的工作，转而去处理这个紧急事件，处理完以后，再回到原来被中断的地方，继续原来的工作，这样的过程称为中断。实现这种功能的部件称为中断系统，请示 CPU 中断的请求源称为中断源。微型机的中断系统一般允许多个中断源，当几个中断源同时向 CPU 请求中断，要求为它服务的时候，这就存在 CPU 优先响应哪一个中断源请求的问题。通常根据中断源的轻重缓急排队，优先处理最紧急事件的中断请求源，即规定每一个中断源有一个优先级别。CPU 总是先响应优先级别最高的中断请求。

当 CPU 正在处理一个中断源请求的时候（执行相应的中断服务程序），发生了另外一个优先级比它还高的中断源请求。如果 CPU 能够暂停对原来中断源的服务程序，转而去处理优先级更高的中断请求源，处理完以后，再回到原低级中断服务程序，这样的过程称为中断嵌套。这样的中断系统称为多级中断系统，没有中断嵌套功能的中断系统称为单级中断系统。

用户可以用关总中断允许位（EA/IE.7）或相应中断的允许位屏蔽相应的中断请求，也可以用打开相应的中断允许位来使 CPU 响应相应的中断申请，每一个中断源可以用软件独立地控制为开中断或关中断状态，部分中断的优先级别均可用软件设置。高优先级的中断请求可以打断低优先级的中断，反之，低优先级的中断请求不可以打断高优先级的中断。当两个相同优先级的中断同时产生时，将由查询次序来决定系统先响应哪个中断。

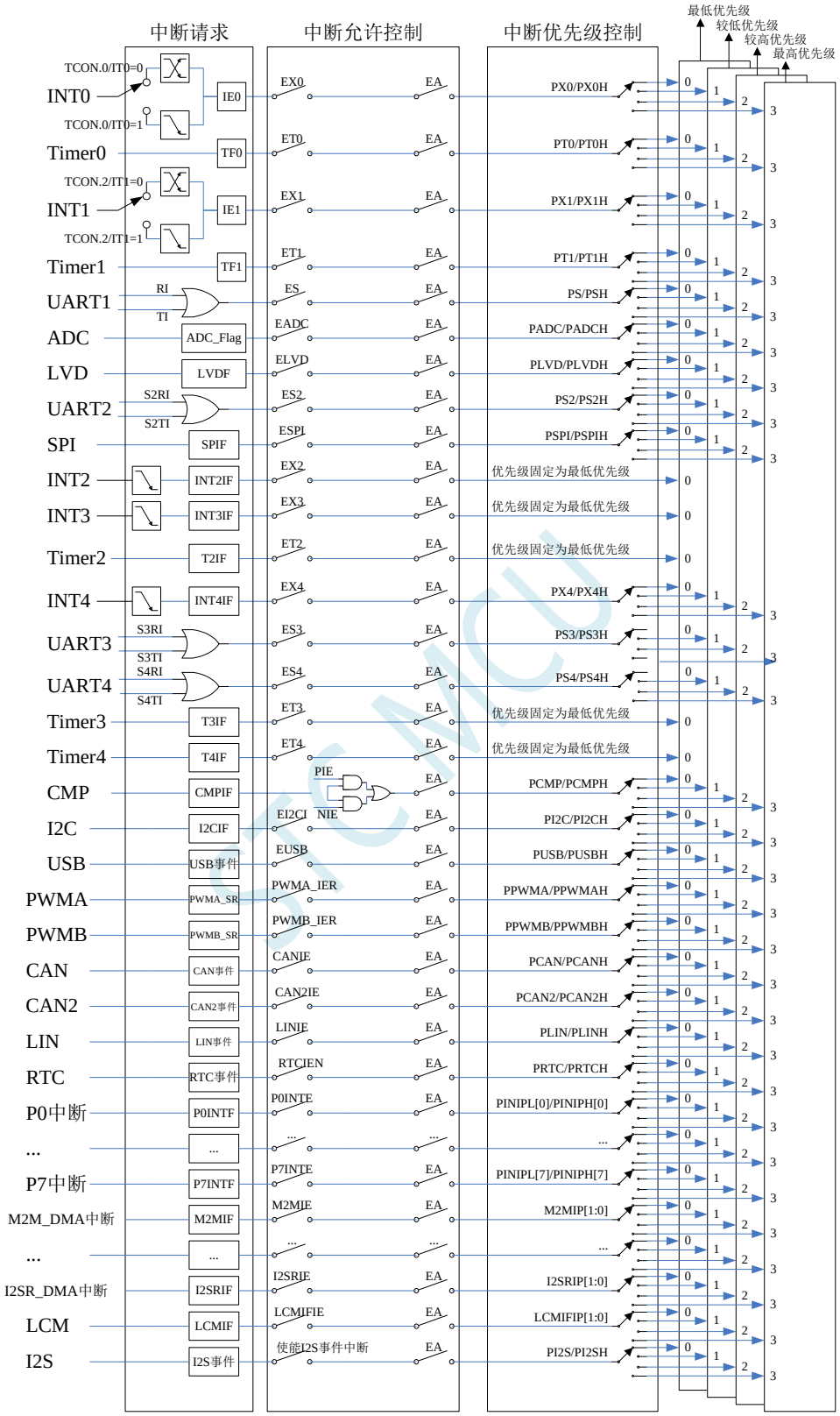
12.1 STC32G 系列中断源

中断源	STC32G12K128系列	STC32G8K64系列	STC32F12K60系列
外部中断 0 中断（INT0）	√	√	√
定时器 0 中断（Timer0）	√	√	√
外部中断 1 中断（INT1）	√	√	√
定时器 1 中断（Timer1）	√	√	√
串口 1 中断（UART1）	√	√	√
模数转换中断（ADC）	√	√	√
低压检测中断（LVD）	√	√	√
串口 2 中断（UART2）	√	√	√
串行外设接口中断（SPI）	√	√	√
外部中断 2 中断（INT2）	√	√	√
外部中断 3 中断（INT3）	√	√	√
定时器 2 中断（Timer2）	√	√	√
外部中断 4 中断（INT4）	√	√	√
串口 3 中断（UART3）	√	√	√
串口 4 中断（UART4）	√	√	√
定时器 3 中断（Timer3）	√	√	√
定时器 4 中断（Timer4）	√	√	√

比较器中断（CMP）	√	√	√
I2C 总线中断	√	√	√
USB 中断	√		√
PWMA	√	√	√
PWMB	√	√	√
CAN 中断	√	√	√
CAN2 中断	√	√	√
LIN 中断	√	√	√
RTC 中断	√	√	√
P0 口中断	√	√	√
P1 口中断	√	√	√
P2 口中断	√	√	√
P3 口中断	√	√	√
P4 口中断	√	√	√
P5 口中断	√	√	√
P6 口中断	√		
P7 口中断	√		
M2M_DMA 中断	√	√	√
ADC_DMA 中断	√	√	√
SPI_DMA 中断	√	√	√
串口 1 发送 DMA 中断	√	√	√
串口 1 接收 DMA 中断	√	√	√
串口 2 发送 DMA 中断	√	√	√
串口 2 接收 DMA 中断	√	√	√
串口 3 发送 DMA 中断	√	√	√
串口 3 接收 DMA 中断	√	√	√
串口 4 发送 DMA 中断	√	√	√
串口 4 接收 DMA 中断	√	√	√
LCM_DMA 中断	√	√	√
LCM 中断	√	√	√
I2C 发送 DMA 中断	√	√	√
I2C 接收 DMA 中断	√	√	√
I2S 中断			√
I2S 发送 DMA 中断			√
I2S 接收 DMA 中断			√

STCMCU

12.2 STC32G 中断结构图



12.3 STC32G 系列中断列表

(表 1)

中断源	中断向量		次序	优先级设置	优先级	中断请求位	中断允许位
	STC32G	STC8G/H					
INT0	FF0003H	0003H	0	PX0PX0H	0/1/2/3	IE0	EX0
Timer0	FF000BH	000BH	1	PT0,PT0H	0/1/2/3	TF0	ET0
INT1	FF0013H	0013H	2	PX1,PX1H	0/1/2/3	IE1	EX1
Timer1	FF001BH	001BH	3	PT1,PT1H	0/1/2/3	TF1	ET1
UART1	FF0023H	0023H	4	PS,PSH	0/1/2/3	RI || TI	ES
ADC	FF002BH	002BH	5	PADC,PADCH	0/1/2/3	ADC_FLAG	EADC
LVD	FF0033H	0033H	6	PLVD,PLVDH	0/1/2/3	LVDF	ELVD
UART2	FF0043H	0043H	8	PS2,PS2H	0/1/2/3	S2RI || S2TI	ES2
SPI	FF004BH	004BH	9	PSPI,PSPIH	0/1/2/3	SPIF	ESPI
INT2	FF0053H	0053H	10		0	INT2IF	EX2
INT3	FF005BH	005BH	11		0	INT3IF	EX3
Timer2	FF0063H	0063H	12		0	T2IF	ET2
INT4	FF0083H	0083H	16	PX4,PX4H	0/1/2/3	INT4IF	EX4
UART3	FF008BH	008BH	17	PS3,PS3H	0/1/2/3	S3RI || S3TI	ES3
UART4	FF0093H	0093H	18	PS4,PS4H	0/1/2/3	S4RI || S4TI	ES4
Timer3	FF009BH	009BH	19		0	T3IF	ET3
Timer4	FF00A3H	00A3H	20		0	T4IF	ET4
CMP	FF00ABH	00ABH	21	PCMP,PCMPH	0/1/2/3	CMPIF	PIE|NIE
I2C	FF00C3H	00C3H	24	PI2C,PI2CH	0/1/2/3	MSIF	EMSI
						STAIF	ESTAI
						RXIF	ERXI
						TXIF	ETXI
						STOIF	ESTOI
USB	FF00CBH	00CBH	25	PUSB,PUSBH	0/1/2/3	USB Events	EUSB
PWMA	FF00D3H	00D3H	26	PPWMA,PPWMAH	0/1/2/3	PWMA_SR	PWMA_IER
PWMB	FF00DBH	00DBH	27	PPWMB,PPWMBH	0/1/2/3	PWMB_SR	PWMB_IER

STC MCU

(表 2)

中断源	中断向量		次序	优先级设置	优先级	中断请求位	中断允许位
	STC32G	STC8G/H					
CANBUS	FF00E3H	00E3H	28	PCANL,PCANH	0/1/2/3	ALI	ALIM
						EWI	EWIM
						EPI	EPIM
						RI	RIM
						TI	TIM
						BEI	BEIM
						DOI	DOIM
CAN2BUS	FF00EBH	00EBH	29	PCAN2L,PCAN2H	0/1/2/3	ALI	ALIM
						EWI	EWIM
						EPI	EPIM
						RI	RIM
						TI	TIM
						BEI	BEIM
						DOI	DOIM
LINBUS	FF00F3H	00F3H	30	PLINL,PLINH	0/1/2/3	ABORT	ABORTE
						ERR	ERRE
						RDY	RDYE
						LID	LIDE
RTC	FF0123H	0123H	36	PRTC,PRTCH	0/1/2/3	ALAIF	EALAI
						DAYIF	EDAYI
						HOURIF	EHOURI
						MINIF	EMINI
						SECIF	ESECI
						SEC2IF	ESEC2I
						SEC8IF	ESEC8I
						SEC32IF	ESEC32I

STC MCU

(表 3)

中断源	中断向量		次序	优先级设置	优先级	中断请求位	中断允许位
	STC32G	STC8G/H					
P0 中断	FF012BH	012BH	37	PINIPL[0], PINIPH[0]	0/1/2/3	P0INTF	P0INTE
P1 中断	FF0133H	0133H	38	PINIPL[1], PINIPH[1]	0/1/2/3	P1INTF	P1INTE
P2 中断	FF013BH	013BH	39	PINIPL[2], PINIPH[2]	0/1/2/3	P2INTF	P2INTE
P3 中断	FF0143H	0143H	40	PINIPL[3], PINIPH[3]	0/1/2/3	P3INTF	P3INTE
P4 中断	FF014BH	014BH	41	PINIPL[4], PINIPH[4]	0/1/2/3	P4INTF	P4INTE
P5 中断	FF0153H	0153H	42	PINIPL[5], PINIPH[5]	0/1/2/3	P5INTF	P5INTE
P6 中断	FF015BH	015BH	43	PINIPL[6], PINIPH[6]	0/1/2/3	P6INTF	P6INTE
P7 中断	FF0163H	0163H	44	PINIPL[7], PINIPH[7]	0/1/2/3	P7INTF	P7INTE
DMA_M2M 中断	FF017BH	017BH	47	M2MIP[1:0]	0/1/2/3	M2MIF	M2MIE
DMA_ADC 中断	FF0183H	0183H	48	ADCIP[1:0]	0/1/2/3	ADCIF	ADCIE
DMA_SPI 中断	FF018BH	018BH	49	SPIIP[1:0]	0/1/2/3	SPIIF	SPIIE
DMA_UR1T 中断	FF0193H	0193H	50	UR1TIP[1:0]	0/1/2/3	UR1TIF	UR1TIE
DMA_UR1R 中断	FF019BH	019BH	51	UR1RIP[1:0]	0/1/2/3	UR1RIF	UR1RIE
DMA_UR2T 中断	FF01A3H	01A3H	52	UR2TIP[1:0]	0/1/2/3	UR2TIF	UR2TIE
DMA_UR2R 中断	FF01ABH	01ABH	53	UR2RIP[1:0]	0/1/2/3	UR2RIF	UR2RIE
DMA_UR3T 中断	FF01B3H	01B3H	54	UR3TIP[1:0]	0/1/2/3	UR3TIF	UR3TIE
DMA_UR3R 中断	FF01BBH	01BBH	55	UR3RIP[1:0]	0/1/2/3	UR3RIF	UR3RIE
DMA_UR4T 中断	FF01C3H	01C3H	56	UR4TIP[1:0]	0/1/2/3	UR4TIF	UR4TIE
DMA_UR4R 中断	FF01CBH	01CBH	57	UR4RIP[1:0]	0/1/2/3	UR4RIF	UR3RIE
DMA_LCM 中断	FF01D3H	01D3H	58	LCMIP[1:0]	0/1/2/3	LCMIF	LCMIE
LCM 中断	FF01DBH	01DBH	59	LCMIFIP[1:0]	0/1/2/3	LCMIFIF	LCMIFIE
DMA_I2CT 中断	FF01E3H	01E3H	60	I2CTIP[1:0]	0/1/2/3	I2CTIF	I2CTIE
DMA_I2CR 中断	FF01EBH	01EBH	61	I2CRIP[1:0]	0/1/2/3	I2CRIF	I2CRIE
I2S中断	FF01F3H	01F3H	62	PI2S,PI2SH	0/1/2/3	TXE	TXEIE
					0/1/2/3	RXNE	RXNEIE
					0/1/2/3	FRE	ERRIE
						OVR	
						UDR	
DMA_I2ST 中断	FF01FBH	01FBH	63	I2STIP[1:0]	0/1/2/3	I2STIF	I2STIE
DMA_I2SR 中断	FF0203H	0203H	64	I2SRIP[1:0]	0/1/2/3	I2SRIF	I2SRIE

在 C 语言中声明中断服务程序

```
void    INT0_Routine(void)        interrupt   0;
```

```
void    TM0_Rountine(void)      interrupt  1;
void    INT1_Routine(void)      interrupt  2;
void    TM1_Rountine(void)      interrupt  3;
void    UART1_Routine(void)     interrupt  4;
void    ADC_Routine(void)       interrupt  5;
void    LVD_Routine(void)       interrupt  6;
void    UART2_Routine(void)     interrupt  8;
void    SPI_Routine(void)       interrupt  9;
void    INT2_Routine(void)      interrupt  10;
void    INT3_Routine(void)      interrupt  11;
void    TM2_Routine(void)       interrupt  12;
void    INT4_Routine(void)      interrupt  16;
void    UART3_Routine(void)     interrupt  17;
void    UART4_Routine(void)     interrupt  18;
void    TM3_Routine(void)       interrupt  19;
void    TM4_Routine(void)       interrupt  20;
void    CMP_Routine(void)       interrupt  21;
void    I2C_Routine(void)       interrupt  24;
void    USB_Routine(void)       interrupt  25;
void    PWMA_Routine(void)      interrupt  26;
void    PWMB_Routine(void)      interrupt  27;
void    CAN_Routine(void)       interrupt  28;
void    CAN2_Routine(void)      interrupt  29;
void    LIN_Routine(void)       interrupt  30;
```

中断号超过31的C语言中断服务程序不能直接用interrupt声明，请参考“开发环境的建立与ISP下载”章节中的“关于中断号大于31在Keil中编译出错的处理”小节的处理方法。汇编语言不受影响

12.4 中断相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
IE	中断允许寄存器	A8H	EA	ELVD	EADC	ES	ET1	EX1	ET0	EX0	0000,0000
IE2	中断允许寄存器 2	AFH	EUSB	ET4	ET3	ES4	ES3	ET2	ESPI	ES2	0000,0000
IP	中断优先级控制寄存器	B8H	-	PLVD	PADC	PS	PT1	PX1	PT0	PX0	x000,0000
IPH	高中断优先级控制寄存器	B7H	-	PLVDH	PADCH	PSH	PT1H	PX1H	PT0H	PX0H	x000,0000
IP2	中断优先级控制寄存器 2	B5H	PUSB	PI2C	PCMP	PX4	PPWMB	PPWMA	PSPI	PS2	0000,0000
IP2H	高中断优先级控制寄存器 2	B6H	PUSBH	PI2CH	PCMPH	PX4H	PPWMBH	PPWMAH	PSPIH	PS2H	0000,0000
IP3	中断优先级控制寄存器 3	DFH	-	-	-	-	PI2S	PRTC	PS4	PS3	xxxx,0000
IP3H	高中断优先级控制寄存器 3	EEH	-	-	-	-	PI2SH	PRTCH	PS4H	PS3H	xxxx,0000
PCON	电源控制寄存器	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL	0011,0000
TCON	定时器控制寄存器	88H	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0	0000,0000
INTCLKO	中断与时钟输出控制寄存器	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO	x000,x000
AUXINTIF	扩展外部中断标志寄存器	EFH	-	INT4IF	INT3IF	INT2IF	-	T4IF	T3IF	T2IF	x000,x000
SCON	串口 1 控制寄存器	98H	SM0/FE	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI	0000,0000
S2CON	串口 2 控制寄存器	9AH	S2SM0/FE	S2SM1	S2SM2	S2REN	S2TB8	S2RB8	S2TI	S2RI	0000,0000
S3CON	串口 3 控制寄存器	ACH	S3SM0	S3ST3	S3SM2	S3REN	S3TB8	S3RB8	S3TI	S3RI	0000,0000
S4CON	串口 4 控制寄存器	FDH	S4SM0	S4ST4	S4SM2	S4REN	S4TB8	S4RB8	S4TI	S4RI	0000,0000
ADC_CONTR	ADC 控制寄存器	BCH	ADC_POWER	ADC_START	ADC_FLAG	ADC_EPWMT	ADC_CHS[3:0]				0000,0000
SPSTAT	SPI 状态寄存器	CDH	SPIF	WCOL	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
CMPCR1	比较器控制寄存器 1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES	0000,xx00
CANICR	CANBUS 中断控制寄存器	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL	0000,0000
LINICR	LINBUS 中断控制寄存器	F9H					PLINH	LINIF	LINIE	PLINL	0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
LCMIFCFG	LCM 接口配置寄存器	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80	0x00,0000
LCMIFSTA	LCM 接口状态寄存器	7EFE53H	-	-	-	-	-	-	-	LCMIFIF	xxxx,xxx0
RTCIEN	RTC 中断使能寄存器	7EFE62H	EALAI	EDAYI	EHOURI	EMINI	ESECI	ESEC2I	ESEC8I	ESEC32I	0000,0000
RTCIF	RTC 中断请求寄存器	7EFE63H	ALAIF	DAYIF	HOURIF	MINIF	SECIF	SEC2IF	SEC8IF	SEC32IF	0000,0000
I2CMSCR	I²C 主机控制寄存器	7EFE81H	EMSI	-	-	-	MSCMD[3:0]				0xxx,0000
I2CMSST	I²C 主机状态寄存器	7EFE82H	MSBUSY	MSIF	-	-	-	-	MSACKI	MSACKO	00xx,xx10
I2CSLCR	I²C 从机控制寄存器	7EFE83H	-	ESTAI	ERXI	ETXI	ESTOI	-	-	SLRST	x000,0xx0
I2CSLST	I²C 从机状态寄存器	7EFE84H	SLBUSY	STAIF	RXIF	TXIF	STOIF	TXING	SLACKI	SLACKO	0000,0000
PWMA_IER	PWMA 中断使能寄存器	7EFEC4H	BIE	TIE	COMIE	CC4IE	CC3IE	CC2IE	CC1IE	UIE	0000,0000
PWMA_SR1	PWMA 状态寄存器 1	7EFEC5H	BIF	TIF	COMIF	CC4IF	CC3IF	CC2IF	CC1IF	UIF	0000,0000
PWMA_SR2	PWMA 状态寄存器 2	7EFEC6H	-	-	-	CC4OF	CC3OF	CC2OF	CC1OF	-	xxx0,000x
PWMB_IER	PWMB 中断使能寄存器	7EFEE4H	BIE	TIE	COMIE	CC8IE	CC7IE	CC6IE	CC5IE	UIE	0000,0000
PWMB_SR1	PWMB 状态寄存器 1	7EFEE5H	BIF	TIF	COMIF	CC8IF	CC7IF	CC6IF	CC5IF	UIF	0000,0000
PWMB_SR2	PWMB 状态寄存器 2	7EFEE6H	-	-	-	CC8OF	CC7OF	CC6OF	CC5OF	-	xxx0,000x
P0INTE	P0 口中断使能寄存器	7EFD00H	P07INTE	P06INTE	P05INTE	P04INTE	P03INTE	P02INTE	P01INTE	P00INTE	0000,0000

P1INTE	P1 口中断使能寄存器	7EFD01H	P17INTE	P16INTE	P15INTE	P14INTE	P13INTE	P12INTE	P11INTE	P10INTE	0000,0000
P2INTE	P2 口中断使能寄存器	7EFD02H	P27INTE	P26INTE	P25INTE	P24INTE	P23INTE	P22INTE	P21INTE	P20INTE	0000,0000
P3INTE	P3 口中断使能寄存器	7EFD03H	P37INTE	P36INTE	P35INTE	P34INTE	P33INTE	P32INTE	P31INTE	P30INTE	0000,0000
P4INTE	P4 口中断使能寄存器	7EFD04H	P47INTE	P46INTE	P45INTE	P44INTE	P43INTE	P42INTE	P41INTE	P40INTE	0000,0000
P5INTE	P5 口中断使能寄存器	7EFD05H	-	-	P55INTE	P54INTE	P53INTE	P52INTE	P51INTE	P50INTE	xx00,0000
P6INTE	P6 口中断使能寄存器	7EFD06H	P67INTE	P66INTE	P65INTE	P64INTE	P63INTE	P62INTE	P61INTE	P60INTE	0000,0000
P7INTE	P7 口中断使能寄存器	7EFD07H	P77INTE	P76INTE	P75INTE	P74INTE	P73INTE	P72INTE	P71INTE	P70INTE	0000,0000
P0INTF	P0 口中断标志寄存器	7EFD10H	P07INTF	P06INTF	P05INTF	P04INTF	P03INTF	P02INTF	P01INTF	P00INTF	0000,0000
P1INTF	P1 口中断标志寄存器	7EFD11H	P17INTF	P16INTF	P15INTF	P14INTF	P13INTF	P12INTF	P11INTF	P10INTF	0000,0000
P2INTF	P2 口中断标志寄存器	7EFD12H	P27INTF	P26INTF	P25INTF	P24INTF	P23INTF	P22INTF	P21INTF	P20INTF	0000,0000
P3INTF	P3 口中断标志寄存器	7EFD13H	P37INTF	P36INTF	P35INTF	P34INTF	P33INTF	P32INTF	P31INTF	P30INTF	0000,0000
P4INTF	P4 口中断标志寄存器	7EFD14H	P47INTF	P46INTF	P45INTF	P44INTF	P43INTF	P42INTF	P41INTF	P40INTF	0000,0000
P5INTF	P5 口中断标志寄存器	7EFD15H	-	-	P55INTF	P54INTF	P53INTF	P52INTF	P51INTF	P50INTF	xx00,0000
P6INTF	P6 口中断标志寄存器	7EFD16H	P67INTF	P66INTF	P65INTF	P64INTF	P63INTF	P62INTF	P61INTF	P60INTF	0000,0000
P7INTF	P7 口中断标志寄存器	7EFD17H	P77INTF	P76INTF	P75INTF	P74INTF	P73INTF	P72INTF	P71INTF	P70INTF	0000,0000
PINIPL	I/O 口中断优先级低寄存器	7EFD60H	P7IP	P6IP	P5IP	P4IP	P3IP	P2IP	P1IP	P0IP	0000,0000
PINIPH	I/O 口中断优先级高寄存器	7EFD61H	P7IPH	P6IPH	P5IPH	P4IPH	P3IPH	P2IPH	P1IPH	P0IPH	0000,0000
UR1TOCR	串口 1 接收超时控制寄存器	7EFD70H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR1TOSR	串口 1 接收超时状态寄存器	7EFD71H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR2TOCR	串口 2 接收超时控制寄存器	7EFD74H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR2TOSR	串口 2 接收超时状态寄存器	7EFD75H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR3TOCR	串口 3 接收超时控制寄存器	7EFD78H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR3TOSR	串口 3 接收超时状态寄存器	7EFD79H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR4TOCR	串口 4 接收超时控制寄存器	7EFD7CH	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR4TOSR	串口 4 接收超时状态寄存器	7EFD7DH	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
SPITOCR	SPI 从机超时控制寄存器	7EFD80H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
SPITOSR	SPI 从机超时状态寄存器	7EFD81H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
I2CTOCR	I2C 从机超时控制寄存器	7EFD84H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
I2CTOSR	I2C 从机超时状态寄存器	7EFD85H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
I2SCR	I2S 控制寄存器	7EFD98H	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	FRF	-	-	TXDMAEN	RXDMAEN	0000,xx00
I2SSR	I2S 状态寄存器	7EFD99H	-	FRE	BUY	OVR	UDR	CHSID	TXE	RXNE	x000,0000
DMA_M2M_CFG	M2M_DMA 配置寄存器	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]		0x00,0000
DMA_M2M_STA	M2M_DMA 状态寄存器	7EFA02H	-	-	-	-	-	-	-	M2MIF	xxxx,xxx0
DMA_ADC_CFG	ADC_DMA 配置寄存器	7EFA10H	ADCIE	-	-	-	ADCMIP[1:0]		ADCPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_ADC_STA	ADC_DMA 状态寄存器	7EFA12H	-	-	-	-	-	-	-	ADCIF	xxxx,xxx0
DMA_SPI_CFG	SPI_DMA 配置寄存器	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]		SPIPTY[1:0]		000x,0000
DMA_SPI_STA	SPI_DMA 状态寄存器	7EFA22H	-	-	-	-	-	TXOVW	RXLOSS	SPIIF	xxxx,x000
DMA_UR1T_CFG	UR1T_DMA 配置寄存器	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]		UR1TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1T_STA	UR1T_DMA 状态寄存器	7EFA32H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR1TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR1R_CFG	UR1R_DMA 配置寄存器	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]		UR1RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1R_STA	UR1R_DMA 状态寄存器	7EFA3AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR1RIF	xxxx,xx00
DMA_UR2T_CFG	UR2T_DMA 配置寄存器	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]		UR2TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR2T_STA	UR2T_DMA 状态寄存器	7EFA42H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR2TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR2R_CFG	UR2R_DMA 配置寄存器	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]		UR2RPTY[1:0]		0xxx,0000

DMA_UR2R_STA	UR2R_DMA 状态寄存器	7EFA4AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR2RIF	xxxx,xx00
DMA_UR3T_CFG	UR3T_DMA 配置寄存器	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]		UR3TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR3T_STA	UR3T_DMA 状态寄存器	7EFA52H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR3TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR3R_CFG	UR3R_DMA 配置寄存器	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]		UR3RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR3R_STA	UR3R_DMA 状态寄存器	7EFA5AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR3RIF	xxxx,xx00
DMA_UR4T_CFG	UR4T_DMA 配置寄存器	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]		UR4TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4T_STA	UR4T_DMA 状态寄存器	7EFA62H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR4TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR4R_CFG	UR4R_DMA 配置寄存器	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]		UR4RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4R_STA	UR4R_DMA 状态寄存器	7EFA6AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR4RIF	xxxx,xx00
DMA_LCM_CFG	LCM_DMA 配置寄存器	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]		LCMPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_LCM_STA	LCM_DMA 状态寄存器	7EFA72H	-	-	-	-	-	-	TXOVW	LCMIF	xxxx,xx00
DMA_I2CT_CFG	I2CT_DMA 配置寄存器	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]		I2CTPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2CT_STA	I2CT_DMA 状态寄存器	7EFA9AH	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2CTIF	xxxx,x0x0
DMA_I2CR_CFG	I2CR_DMA 配置寄存器	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]		I2CRPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2CR_STA	I2CR_DMA 状态寄存器	7EFAA2H	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2CRIF	xxxx,xx00
DMA_I2ST_CFG	I2ST_DMA 配置寄存器	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]		I2STPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2ST_STA	I2ST_DMA 状态寄存器	7EFAB2H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2STIF	xxxx,x0x0
DMA_I2SR_CFG	I2SR_DMA 配置寄存器	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]		I2SRPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2SR_STA	I2SR_DMA 状态寄存器	7EFABAH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2SRIF	xxxx,xx00

12.4.1 中断使能寄存器（中断允许位）

IE（中断使能寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IE	A8H	EA	ELVD	EADC	ES	ET1	EX1	ET0	EX0

EA：总中断允许控制位。EA 的作用是使中断允许形成多级控制。即各中断源首先受 EA 控制;其次还受各中断源自己的中断允许控制位控制。

0：CPU 屏蔽所有的中断申请

1：CPU 开放中断

ELVD：低压检测中断允许位。

0：禁止低压检测中断

1：允许低压检测中断

EADC：A/D 转换中断允许位。

0：禁止 A/D 转换中断

1：允许 A/D 转换中断

ES：串行口 1 中断允许位。

0：禁止串行口 1 中断

1：允许串行口 1 中断

ET1：定时/计数器 T1 的溢出中断允许位。

0：禁止 T1 中断

1：允许 T1 中断

EX1：外部中断 1 中断允许位。

0：禁止 INT1 中断

1：允许 INT1 中断

ET0：定时/计数器 T0 的溢出中断允许位。

0：禁止 T0 中断

1：允许 T0 中断

EX0：外部中断 0 中断允许位。

0：禁止 INT0 中断

1：允许 INT0 中断

IE2（中断使能寄存器 2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IE2	AFH	EUSB	ET4	ET3	ES4	ES3	ET2	ESPI	ES2

EUSB：USB 中断允许位。**（注意：此位为只写位，不可读取，读取始终为 0）**

0：禁止 USB 中断

1：允许 USB 中断

ET4：定时/计数器 T4 的溢出中断允许位。

0：禁止 T4 中断

1：允许 T4 中断

ET3：定时/计数器 T3 的溢出中断允许位。

0：禁止 T3 中断

1：允许 T3 中断

ES4：串行口 4 中断允许位。

0：禁止串行口 4 中断

1：允许串行口 4 中断

ES3：串行口 3 中断允许位。

0：禁止串行口 3 中断

1：允许串行口 3 中断

ET2：定时/计数器 T2 的溢出中断允许位。

0：禁止 T2 中断

1：允许 T2 中断

ESPI：SPI 中断允许位。

0：禁止 SPI 中断

1：允许 SPI 中断

ES2：串行口 2 中断允许位。

0：禁止串行口 2 中断

1：允许串行口 2 中断

INTCLKO（外部中断与时钟输出控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTCLKO	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO

EX4：外部中断 4 中断允许位。

0：禁止 INT4 中断

1：允许 INT4 中断

EX3：外部中断 3 中断允许位。

0：禁止 INT3 中断
1：允许 INT3 中断

EX2：外部中断 2 中断允许位。
0：禁止 INT2 中断
1：允许 INT2 中断

CMPCR1（比较器控制寄存器 1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMPCR1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES

PIE：比较器上升沿中断允许位。
0：禁止比较器上升沿中断
1：允许比较器上升沿中断

NIE：比较器下降沿中断允许位。
0：禁止比较器下降沿中断
1：允许比较器下降沿中断

CANICR（CAN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CANICR	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL

CANIE：CAN中断允许位。
0：禁止 CAN 中断
1：允许 CAN 中断

CAN2IE：CAN2中断允许位。
0：禁止 CAN2 中断
1：允许 CAN2 中断

LINICR（LIN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINICR	F9H	-	-	-	-	PLINH	LINIF	LINIE	PLINL

LINIE：LIN中断允许位。
0：禁止 LIN 中断
1：允许 LIN 中断

LCM 接口配置寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCFG	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80

LCMIFIE：LCM接口中断允许位。
0：禁止 LCM 接口中断
1：允许 LCM 接口中断

RTC 中断使能寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCIEN	7EFE62H	EALAI	EDAYI	EHOURI	EMINI	ESECI	ESEC2I	ESEC8I	ESEC32I

EALAI：闹钟中断使能位

0：关闭闹钟中断

1：使能闹钟中断

EDAYI：一日（24 小时）中断使能位

0：关闭一日中断

1：使能一日中断

EHOURI：一小时（60 分钟）中断使能位

0：关闭小时中断

1：使能小时中断

EMINI：一分钟（60 秒）中断使能位

0：关闭小时中断

1：使能小时中断

ESECI：一秒中断使能位

0：关闭秒中断

1：使能秒中断

ESEC2I：1/2 秒中断使能位

0：关闭 1/2 秒中断

1：使能 1/2 秒中断

ESEC8I：1/8 秒中断使能位

0：关闭 1/8 秒中断

1：使能 1/8 秒中断

ESEC32I：1/32 秒中断使能位

0：关闭 1/32 秒中断

1：使能 1/32 秒中断

I2C 控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CMSCR	7EFE81H	EMSI	-	-	-	MSCMD[3:0]			
I2CSLCR	7EFE83H	-	ESTAI	ERXI	ETXI	ESTOI	-	-	SLRST

EMSI：I^2C主机模式中断允许位。

0：禁止 I^2C 主机模式中断

1：允许 I^2C 主机模式中断

ESTAI：I^2C从机接收START事件中断允许位。

0：禁止 I^2C 从机接收 START 事件中断

1：允许 I^2C 从机接收 START 事件中断

ERXI：I^2C从机接收数据完成事件中断允许位。

0：禁止 I^2C 从机接收数据完成事件中断

1：允许 I^2C 从机接收数据完成事件中断

ETXI：I^2C从机发送数据完成事件中断允许位。

0：禁止 I²C 从机发送数据完成事件中断

1：允许 I²C 从机发送数据完成事件中断

ESTOI：I²C从机接收STOP事件中断允许位。

0：禁止 I²C 从机接收 STOP 事件中断

1：允许 I²C 从机接收 STOP 事件中断

PWMA 中断使能寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_IER	7EFEC4H	BIE	TIE	COMIE	CC4IE	CC3IE	CC2IE	CC1IE	UIE

BIE：PWMA刹车中断允许位。

0：禁止 PWMA 刹车中断

1：允许 PWMA 刹车中断

TIE：PWMA触发中断允许位。

0：禁止 PWMA 触发中断

1：允许 PWMA 触发中断

COMIE：PWMA比较中断允许位。

0：禁止 PWMA 比较中断

1：允许 PWMA 比较中断

CC4IE：PWMA捕获比较通道4中断允许位。

0：禁止 PWMA 捕获比较通道 4 中断

1：允许 PWMA 捕获比较通道 4 中断

CC3IE：PWMA捕获比较通道3中断允许位。

0：禁止 PWMA 捕获比较通道 3 中断

1：允许 PWMA 捕获比较通道 3 中断

CC2IE：PWMA捕获比较通道2中断允许位。

0：禁止 PWMA 捕获比较通道 2 中断

1：允许 PWMA 捕获比较通道 2 中断

CC1IE：PWMA捕获比较通道1中断允许位。

0：禁止 PWMA 捕获比较通道 1 中断

1：允许 PWMA 捕获比较通道 1 中断

UIE：PWMA更新中断允许位。

0：禁止 PWMA 更新中断

1：允许 PWMA 更新中断

PWMB 中断使能寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMB_IER	7EFEE4H	BIE	TIE	COMIE	CC8IE	CC7IE	CC6IE	CC5IE	UIE

BIE：PWMB刹车中断允许位。

0：禁止 PWMB 刹车中断

1：允许 PWMB 刹车中断

TIE：PWMB触发中断允许位。

STC MCU

0：禁止 PWMB 触发中断

1：允许 PWMB 触发中断

COMIE：PWMB比较中断允许位。

0：禁止 PWMB 比较中断

1：允许 PWMB 比较中断

CC8IE：PWMB捕获比较通道8中断允许位。

0：禁止 PWMB 捕获比较通道 8 中断

1：允许 PWMB 捕获比较通道 8 中断

CC7IE：PWMB捕获比较通道7中断允许位。

0：禁止 PWMB 捕获比较通道 7 中断

1：允许 PWMB 捕获比较通道 7 中断

CC6IE：PWMB捕获比较通道6中断允许位。

0：禁止 PWMB 捕获比较通道 6 中断

1：允许 PWMB 捕获比较通道 6 中断

CC5IE：PWMB捕获比较通道5中断允许位。

0：禁止 PWMB 捕获比较通道 5 中断

1：允许 PWMB 捕获比较通道 5 中断

UIE：PWMB更新中断允许位。

0：禁止 PWMB 更新中断

1：允许 PWMB 更新中断

端口中断使能寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0INTE	7EFD00H	P07INTE	P06INTE	P05INTE	P04INTE	P03INTE	P02INTE	P01INTE	P00INTE
P1INTE	7EFD01H	P17INTE	P16INTE	P15INTE	P14INTE	P13INTE	P12INTE	P11INTE	P10INTE
P2INTE	7EFD02H	P27INTE	P26INTE	P25INTE	P24INTE	P23INTE	P22INTE	P21INTE	P20INTE
P3INTE	7EFD03H	P37INTE	P36INTE	P35INTE	P34INTE	P33INTE	P32INTE	P31INTE	P30INTE
P4INTE	7EFD04H	P47INTE	P46INTE	P45INTE	P44INTE	P43INTE	P42INTE	P41INTE	P40INTE
P5INTE	7EFD05H	-	-	P55INTE	P54INTE	P53INTE	P52INTE	P51INTE	P50INTE
P6INTE	7EFD06H	P67INTE	P66INTE	P65INTE	P64INTE	P63INTE	P62INTE	P61INTE	P60INTE
P7INTE	7EFD07H	P77INTE	P76INTE	P75INTE	P74INTE	P73INTE	P72INTE	P71INTE	P70INTE

PnINTE.x：端口中断使能控制位（n=0~7，x=0~7）

0：关闭 Pn.x 口中断功能

1：使能 Pn.x 口中断功能

串口 1 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR1TOCR	7EFD70H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：串口1接收超时中断允许位。

0：禁止串口 1 接收超时中断

1：允许串口 1 接收超时中断

串口 2 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR2TOCR	7EFD74H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：串口2接收超时中断允许位。

0：禁止串口 2 接收超时中断

1：允许串口 2 接收超时中断

串口 3 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR3TOCR	7EFD78H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：串口3接收超时中断允许位。

0：禁止串口 3 接收超时中断

1：允许串口 3 接收超时中断

串口 4 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR4TOCR	7EFD7CH	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：串口4超时中断允许位。

0：禁止串口 4 接收超时中断

1：允许串口 4 接收超时中断

SPI 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPITOCR	7EFD80H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：SPI从机超时中断允许位。

0：禁止 SPI 从机超时中断

1：允许 SPI 从机超时中断

I2C 超时控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTOCR	7EFD84H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTOI：I2C从机超时中断允许位。

0：禁止 I2C 从机超时中断

1：允许 I2C 从机超时中断

I2S 控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SCR	7EFD98H	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	FRF	-	-	TXDMAEN	RXDMAEN

TXEIE：发送缓冲区空中断允许位。

0：禁止发送缓冲区空中断

1：允许发送缓冲区空中断

RXNEIE：接收缓冲区非空中断允许位。

0：禁止接收缓冲区非空中断

1：允许接收缓冲区非空中断

ERRIE：错误中断允许位。

0：禁止错误中断

1：允许错误中断

DMA_I2CT_CFG	I2CT_DMA 配置寄存器	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]	I2CTPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2CR_CFG	I2CR_DMA 配置寄存器	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]	I2CRPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2ST_CFG	I2ST_DMA 配置寄存器	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]	I2STPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2SR_CFG	I2SR_DMA 配置寄存器	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]	I2SRPTY[1:0]	0xxx,0000

DMA 中断使能寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_CFG	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]	
DMA_ADC_CFG	7EFA10H	ADCIE	-	-	-	ADCMIP[1:0]		ADCPTY[1:0]	
DMA_SPI_CFG	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]		SPIPTY[1:0]	
DMA_UR1T_CFG	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]		UR1TPTY[1:0]	
DMA_UR1R_CFG	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]		UR1RPTY[1:0]	
DMA_UR2T_CFG	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]		UR2TPTY[1:0]	
DMA_UR2R_CFG	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]		UR2RPTY[1:0]	
DMA_UR3T_CFG	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]		UR3TPTY[1:0]	
DMA_UR3R_CFG	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]		UR3RPTY[1:0]	
DMA_UR4R_CFG	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]		UR4TPTY[1:0]	
DMA_UR4R_CFG	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]		UR4RPTY[1:0]	
DMA_LCM_CFG	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]		LCMPTY[1:0]	
DMA_I2CT_CFG	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]		I2CTPTY[1:0]	
DMA_I2CR_CFG	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]		I2CRPTY[1:0]	
DMA_I2ST_CFG	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]		I2STPTY[1:0]	
DMA_I2SR_CFG	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]		I2SRPTY[1:0]	

M2MIE： DMA_M2M（存储器到存储器DMA）中断允许位。

0：禁止 DMA_M2M 中断

1：允许 DMA_M2M 中断

ADCIE：DMA_ADC（ADC DMA）中断允许位。

0：禁止 DMA_ADC 中断

1：允许 DMA_ADC 中断

SPIIE：DMA_SPI（SPI DMA）中断允许位。

0：禁止 DMA_SPI 中断

1：允许 DMA_SPI 中断

UR1TIE：DMA_UR1T（串口1发送DMA）中断允许位。

0：禁止 DMA_UR1T 中断
1：允许 DMA_UR1T 中断

UR1RIE：DMA_UR1R（串口1接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR1R 中断
1：允许 DMA_UR1R 中断

UR2TIE：DMA_UR2T（串口2发送DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR2T 中断
1：允许 DMA_UR2T 中断

UR2RIE：DMA_UR2R（串口2接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR2R 中断
1：允许 DMA_UR2R 中断

UR3TIE：DMA_UR3T（串口3发送DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR3T 中断
1：允许 DMA_UR3T 中断

UR3RIE：DMA_UR3R（串口3接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR3R 中断
1：允许 DMA_UR3R 中断

UR4TIE：DMA_UR4T（串口4发送DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR4T 中断
1：允许 DMA_UR4T 中断

UR4RIE：DMA_UR4R（串口4接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_UR4R 中断
1：允许 DMA_UR4R 中断

LCMIE：DMA_LCM（LCM接口DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_LCM 中断
1：允许 DMA_LCM 中断

I2CTIE：DMA_I2CT（I2C发送DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_I2CT 中断
1：允许 DMA_I2CT 中断

I2CRIE：DMA_I2CR（I2C接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_I2CR 中断
1：允许 DMA_I2CR 中断

I2STIE：DMA_I2ST（I2S发送DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_I2ST 中断
1：允许 DMA_I2ST 中断

I2SRIE：DMA_I2SR（I2S接收DMA）中断允许位。
0：禁止 DMA_I2SR 中断
1：允许 DMA_I2SR 中断

STC MCU

12.4.2 中断请求寄存器（中断标志位）

定时器控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TCON	88H	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0

TF1：定时器1溢出中断标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

TF0：定时器0溢出中断标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

IE1：外部中断1中断请求标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

IE0：外部中断0中断请求标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

中断标志辅助寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXINTIF	EFH	-	INT4IF	INT3IF	INT2IF	-	T4IF	T3IF	T2IF

INT4IF：外部中断4中断请求标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

INT3IF：外部中断3中断请求标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

INT2IF：外部中断2中断请求标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

T4IF：定时器4溢出中断标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

T3IF：定时器3溢出中断标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

T2IF：定时器2溢出中断标志。中断服务程序中，硬件自动清零。

串口控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SCON	98H	SM0/FE	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI
S2CON	9AH	S2SM0/FE	S2SM1	S2SM2	S2REN	S2TB8	S2RB8	S2TI	S2RI
S3CON	ACH	S3SM0	S3ST3	S3SM2	S3REN	S3TB8	S3RB8	S3TI	S3RI
S4CON	FDH	S4SM0	S4ST4	S4SM2	S4REN	S4TB8	S4RB8	S4TI	S4RI

TI：串口1发送完成中断请求标志。需要软件清零。

RI：串口1接收完成中断请求标志。需要软件清零。

S2TI：串口2发送完成中断请求标志。需要软件清零。

S2RI：串口2接收完成中断请求标志。需要软件清零。

S3TI：串口3发送完成中断请求标志。需要软件清零。

S3RI：串口3接收完成中断请求标志。需要软件清零。

S4TI：串口4发送完成中断请求标志。需要软件清零。

S4RI：串口4接收完成中断请求标志。需要软件清零。

电源管理寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PCON	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL

LVDF：低压检测中断请求标志。需要软件清零。

ADC 控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ADC_CONTR	BCH	ADC_POWER	ADC_START	ADC_FLAG	ADC_EPWMT	ADC_CHS[3:0]			

ADC_FLAG：ADC转换完成中断请求标志。需要软件清零。

SPI 状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPSTAT	CDH	SPIF	WCOL	-	-	-	-	-	-

SPIF：SPI数据传输完成中断请求标志。**需要软件写“1”清零**。

比较器控制寄存器 1

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMPCR1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES

CMPIF：比较器中断请求标志。需要软件清零。

CANICR（CAN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CANICR	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL

CANIF：CAN中断请求标志。（只读）

CAN2IF：CAN2中断请求标志。（只读）

LINICR（LIN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINICR	F9H	-	-	-	-	PLINH	LINIF	LINIE	PLINL

LINIF：LIN中断请求标志。（只读）

LCM 接口状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFSTA	7EFE53H	-	-	-	-	-	-	-	LCMIFIF

LCMIFIF：LCM接口中断请求标志。需要软件清零。

RTC 中断请求标志寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCIF	7EFE63H	ALAIF	DAYIF	HOURIF	MINIF	SECIF	SEC2IF	SEC8IF	SEC32IF

ALAIF：闹钟中断请求位。需软件清零。

DAYIF：一日（24 小时）中断请求位。需软件清零。

HOURIF：一小时（60 分钟）中断请求位。需软件清零。

MINIF：一分钟（60 秒）中断请求位。需软件清零。

SECIF：一秒中断请求位。需软件清零。

SEC2IF：1/2 秒中断请求位。需软件清零

SEC8IF：1/8 秒中断请求位。需软件清零。

SEC32IF：1/32 秒中断请求位。需软件清零。

I2C 状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CMSST	7EFE82H	MSBUSY	MSIF	-	-	-	-	MSACKI	MSACKO
I2CSLST	7EFE84H	SLBUSY	STAIF	RXIF	TXIF	STOIF	TXING	SLACKI	SLACKO

MSIF：I²C主机模式中断请求标志。需要软件清零。

ESTAI：I²C从机接收START事件中断请求标志。需要软件清零。

ERXI：I²C从机接收数据完成事件中断请求标志。需要软件清零。

ETXI：I²C从机发送数据完成事件中断请求标志。需要软件清零。

ESTOI：I²C从机接收STOP事件中断请求标志。需要软件清零。

PWMA 状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_SR1	7EFEC5H	BIF	TIF	COMIF	CC4IF	CC3IF	CC2IF	CC1IF	UIF
PWMA_SR2	7EFEC6H	-	-	-	CC4OF	CC3OF	CC2OF	CC1OF	-

BIF：PWMA刹车中断请求标志。需要软件清零。

TIF：PWMA触发中断请求标志。需要软件清零。

COMIF：PWMA比较中断请求标志。需要软件清零。

CC4IF：PWMA通道4发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC3IF：PWMA通道3发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC2IF：PWMA通道2发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC1IF：PWMA通道1发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

UIF：PWMA更新中断请求标志。需要软件清零。

CC4OF：PWMA通道4发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC3OF：PWMA通道3发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC2OF：PWMA通道2发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC1OF：PWMA通道1发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

PWMB 状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMB_SR1	7EFEE5H	BIF	TIF	COMIF	CC8IF	CC7IF	CC6IF	CC5IF	UIF
PWMB_SR2	7EFEE6H	-	-	-	CC8OF	CC7OF	CC6OF	CC5OF	-

BIF：PWMB刹车中断请求标志。需要软件清零。

TIF：PWMB触发中断请求标志。需要软件清零。

COMIF：PWMB比较中断请求标志。需要软件清零。

CC8IF：PWMB通道8发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC7IF：PWMB通道7发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC6IF：PWMB通道6发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

CC5IF：PWMB通道5发生捕获比较中断请求标志。需要软件清零。

UIF：PWMB更新中断请求标志。需要软件清零。

CC8OF：PWMB通道8发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC7OF：PWMB通道7发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC6OF：PWMB通道6发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

CC5OF：PWMB通道5发生重复捕获中断请求标志。需要软件清零。

端口中断标志寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0INTF	7EFD10H	P07INTF	P06INTF	P05INTF	P04INTF	P03INTF	P02INTF	P01INTF	P00INTF
P1INTF	7EFD11H	P17INTF	P16INTF	P15INTF	P14INTF	P13INTF	P12INTF	P11INTF	P10INTF
P2INTF	7EFD12H	P27INTF	P26INTF	P25INTF	P24INTF	P23INTF	P22INTF	P21INTF	P20INTF
P3INTF	7EFD13H	P37INTF	P36INTF	P35INTF	P34INTF	P33INTF	P32INTF	P31INTF	P30INTF
P4INTF	7EFD14H	P47INTF	P46INTF	P45INTF	P44INTF	P43INTF	P42INTF	P41INTF	P40INTF
P5INTF	7EFD15H	-	-	P55INTF	P54INTF	P53INTF	P52INTF	P51INTF	P50INTF
P6INTF	7EFD16H	P67INTF	P66INTF	P65INTF	P64INTF	P63INTF	P62INTF	P61INTF	P60INTF
P7INTF	7EFD17H	P77INTF	P76INTF	P75INTF	P74INTF	P73INTF	P72INTF	P71INTF	P70INTF

PnINTF.x：端口中断请求标志位（n=0~7，x=0~7）

0：Pn.x 口没有中断请求

1：Pn.x 口有中断请求，若使能中断，则会进入中断服务程序。需要软件清零。

串口 1 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR1TOSR	7EFD71H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：串口1超时中断请求标志。需要软件清零。

串口 2 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR2TOSR	7EFD75H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：串口2超时中断请求标志。需要软件清零。

串口 3 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR3TOSR	7EFD79H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：串口3超时中断请求标志。需要软件清零。

串口 4 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR4TOSR	7EFD7DH	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：串口4超时中断请求标志。需要软件清零。

SPI 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPITOSR	7EFD81H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：SPI超时中断请求标志。需要软件清零。

I2C 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTOSR	7EFD75H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：I2C超时中断请求标志。需要软件清零。

I2S 超时状态寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2STOSR	7EFD79H	-	-	-	-	—	—	—	TOIF

TOIF：I2S超时中断请求标志。需要软件清零。

DMA 中断标志寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_STA	7EFA02H	-	-	-	-	-	-	-	M2MIF
DMA_ADC_STA	7EFA12H	-	-	-	-	-	-	-	ADCIF
DMA_SPI_STA	7EFA22H	-	-	-	-	-	TXOVW	RXLOSS	SPIIF
DMA_UR1T_STA	7EFA32H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR1TIF
DMA_UR1R_STA	7EFA3AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR1RIF
DMA_UR2T_STA	7EFA42H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR2TIF
DMA_UR2R_STA	7EFA4AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR2RIF

DMA_UR3T_STA	7EFA52H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR3TIF
DMA_UR3R_STA	7EFA5AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR3RIF
DMA_UR4T_STA	7EFA62H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR4TIF
DMA_UR4R_STA	7EFA6AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR4RIF
DMA_LCM_STA	7EFA72H	-	-	-	-	-	-	TXOVW	LCMIF
DMA_I2CT_STA	7EFA9AH	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2CTIF
DMA_I2CR_STA	7EFAA2H	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2CRIF
DMA_I2ST_STA	7EFAB2H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2STIF
DMA_I2SR_STA	7EFABAH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2SRIF

M2MIF： DMA_M2M（存储器到存储器DMA）中断请求标志。需要软件清零。

ADCIF：DMA_ADC（ADC DMA）中断请求标志。需要软件清零。

SPIIF：DMA_SPI（SPI DMA）中断请求标志。需要软件清零。。

UR1TIF：DMA_UR1T（串口1发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR1RIF：DMA_UR1R（串口1接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR2TIF：DMA_UR2T（串口2发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR2RIF：DMA_UR2R（串口2接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR3TIF：DMA_UR3T（串口3发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR3RIF：DMA_UR3R（串口3接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR4TIF：DMA_UR4T（串口4发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

UR4RIF：DMA_UR4R（串口4接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

LCMIF：DMA_LCM（LCM接口DMA）中断请求标志。需要软件清零。

I2CTIF：DMA_I2CT（I2C发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

I2CRIF：DMA_I2CR（I2C接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

I2STIF：DMA_I2ST（I2S发送DMA）中断请求标志。需要软件清零。

I2SRIF：DMA_I2SR（I2S接收DMA）中断请求标志。需要软件清零。

12.4.3 中断优先级寄存器

中断优先级控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IP	B8H	-	PLVD	PADC	PS	PT1	PX1	PT0	PX0
IPH	B7H	-	PLVDH	PADCH	PSH	PT1H	PX1H	PT0H	PX0H
IP2	B5H	PUSB	PI2C	PCMP	PX4	PPWMB	PPWMA	PSPI	PS2
IP2H	B6H	PUSBH	PI2CH	PCMPH	PX4H	PPWMBH	PPWMAH	PSPIH	PS2H
IP3	DFH	-	-	-	-	PI2S	PRTC	PS4	PS3
IP3H	EEH	-	-	-	-	PI2SH	PRTCH	PS4H	PS3H

PX0H,PX0：外部中断0中断优先级控制位

00：INT0 中断优先级为 0 级（最低级）

01：INT0 中断优先级为 1 级（较低级）

10：INT0 中断优先级为 2 级（较高级）

11：INT0 中断优先级为 3 级（最高级）

PT0H,PT0：定时器0中断优先级控制位

00：定时器 0 中断优先级为 0 级（最低级）
01：定时器 0 中断优先级为 1 级（较低级）
10：定时器 0 中断优先级为 2 级（较高级）
11：定时器 0 中断优先级为 3 级（最高级）

PX1H,PX1：外部中断1中断优先级控制位

00：INT1 中断优先级为 0 级（最低级）
01：INT1 中断优先级为 1 级（较低级）
10：INT1 中断优先级为 2 级（较高级）
11：INT1 中断优先级为 3 级（最高级）

PT1H,PT1：定时器1中断优先级控制位

00：定时器 1 中断优先级为 0 级（最低级）
01：定时器 1 中断优先级为 1 级（较低级）
10：定时器 1 中断优先级为 2 级（较高级）
11：定时器 1 中断优先级为 3 级（最高级）

PSH,PS：串口1中断优先级控制位

00：串口 1 中断优先级为 0 级（最低级）
01：串口 1 中断优先级为 1 级（较低级）
10：串口 1 中断优先级为 2 级（较高级）
11：串口 1 中断优先级为 3 级（最高级）

PADCH,PADC：ADC中断优先级控制位

00：ADC 中断优先级为 0 级（最低级）
01：ADC 中断优先级为 1 级（较低级）
10：ADC 中断优先级为 2 级（较高级）
11：ADC 中断优先级为 3 级（最高级）

PLVDH,PLVD：低压检测中断优先级控制位

00：LVD 中断优先级为 0 级（最低级）
01：LVD 中断优先级为 1 级（较低级）
10：LVD 中断优先级为 2 级（较高级）
11：LVD 中断优先级为 3 级（最高级）

PS2H,PS2：串口2中断优先级控制位

00：串口 2 中断优先级为 0 级（最低级）
01：串口 2 中断优先级为 1 级（较低级）
10：串口 2 中断优先级为 2 级（较高级）
11：串口 2 中断优先级为 3 级（最高级）

PS3H,PS3：串口3中断优先级控制位

00：串口 3 中断优先级为 0 级（最低级）
01：串口 3 中断优先级为 1 级（较低级）
10：串口 3 中断优先级为 2 级（较高级）
11：串口 3 中断优先级为 3 级（最高级）

PS4H,PS4：串口4中断优先级控制位

00：串口 4 中断优先级为 0 级（最低级）
01：串口 4 中断优先级为 1 级（较低级）
10：串口 4 中断优先级为 2 级（较高级）

11：串口 4 中断优先级为 3 级（最高级）

PSPIH,PSPI：SPI中断优先级控制位

00：SPI 中断优先级为 0 级（最低级）
01：SPI 中断优先级为 1 级（较低级）
10：SPI 中断优先级为 2 级（较高级）
11：SPI 中断优先级为 3 级（最高级）

PPWMAH,PPWMA：高级PWMA中断优先级控制位

00：高级 PWMA 中断优先级为 0 级（最低级）
01：高级 PWMA 中断优先级为 1 级（较低级）
10：高级 PWMA 中断优先级为 2 级（较高级）
11：高级 PWMA 中断优先级为 3 级（最高级）

PPWMBH,PPWMB：高级PWMB中断优先级控制位

00：高级 PWMB 中断优先级为 0 级（最低级）
01：高级 PWMB 中断优先级为 1 级（较低级）
10：高级 PWMB 中断优先级为 2 级（较高级）
11：高级 PWMB 中断优先级为 3 级（最高级）

PX4H,PX4：外部中断4中断优先级控制位

00：INT4 中断优先级为 0 级（最低级）
01：INT4 中断优先级为 1 级（较低级）
10：INT4 中断优先级为 2 级（较高级）
11：INT4 中断优先级为 3 级（最高级）

PCMPH,PCMP：比较器中断优先级控制位

00：CMP 中断优先级为 0 级（最低级）
01：CMP 中断优先级为 1 级（较低级）
10：CMP 中断优先级为 2 级（较高级）
11：CMP 中断优先级为 3 级（最高级）

PI2CH,PI2C：I2C中断优先级控制位

00：I2C 中断优先级为 0 级（最低级）
01：I2C 中断优先级为 1 级（较低级）
10：I2C 中断优先级为 2 级（较高级）
11：I2C 中断优先级为 3 级（最高级）

PUSBH,PUSB：USB中断优先级控制位

00：USB 中断优先级为 0 级（最低级）
01：USB 中断优先级为 1 级（较低级）
10：USB 中断优先级为 2 级（较高级）
11：USB 中断优先级为 3 级（最高级）

PRTCH,PRTC：RTC中断优先级控制位

00：RTC 中断优先级为 0 级（最低级）
01：RTC 中断优先级为 1 级（较低级）
10：RTC 中断优先级为 2 级（较高级）
11：RTC 中断优先级为 3 级（最高级）

PI2SH,PI2S：I2S中断优先级控制位

00：I2S 中断优先级为 0 级（最低级）
01：I2S 中断优先级为 1 级（较低级）

STC MCU

10：I2S 中断优先级为 2 级（较高级）
11：I2S 中断优先级为 3 级（最高级）

CANICR（CAN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CANICR	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL

PCANH,PCANL：CAN中断优先级控制位
00：CAN 中断优先级为 0 级（最低级）
01：CAN 中断优先级为 1 级（较低级）
10：CAN 中断优先级为 2 级（较高级）
11：CAN 中断优先级为 3 级（最高级）

PCAN2H,PCAN2L：CAN2中断优先级控制位
00：CAN2 中断优先级为 0 级（最低级）
01：CAN2 中断优先级为 1 级（较低级）
10：CAN2 中断优先级为 2 级（较高级）
11：CAN2 中断优先级为 3 级（最高级）

LINICR（LIN 总线中断控制寄存器）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINICR	F9H	-	-	-	-	PLINH	LINIF	LINIE	PLINL

PLINH,PLINL：LIN中断优先级控制位
00：LIN 中断优先级为 0 级（最低级）
01：LIN 中断优先级为 1 级（较低级）
10：LIN 中断优先级为 2 级（较高级）
11：LIN 中断优先级为 3 级（最高级）

LCM 接口配置寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCFG	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80

LCMIFIP[1:0]：LCM接口中断优先级控制位
00：LCM 接口中断优先级为 0 级（最低级）
01：LCM 接口中断优先级为 1 级（较低级）
10：LCM 接口中断优先级为 2 级（较高级）
11：LCM 接口中断优先级为 3 级（最高级）

端口中断优先级控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PINIPL	7EFD60H	P7IP	P6IP	P5IP	P4IP	P3IP	P2IP	P1IP	P0IP
PINIPH	7EFD61H	P7IPH	P6IPH	P5IPH	P4IPH	P3IPH	P2IPH	P1IPH	P0IPH

P0IPH,P0IP：P0口中断优先级控制位

00：P0 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P0 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P0 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P0 口中断优先级为 3 级（最高级）

P1IPH,P1IP：P1口中断优先级控制位

00：P1 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P1 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P1 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P1 口中断优先级为 3 级（最高级）

P2IPH,P2IP：P2口中断优先级控制位

00：P2 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P2 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P2 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P2 口中断优先级为 3 级（最高级）

P3IPH,P3IP：P3口中断优先级控制位

00：P3 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P3 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P3 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P3 口中断优先级为 3 级（最高级）

P4IPH,P4IP：P4口中断优先级控制位

00：P4 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P4 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P4 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P4 口中断优先级为 3 级（最高级）

P5IPH,P5IP：P5口中断优先级控制位

00：P5 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P5 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P5 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P5 口中断优先级为 3 级（最高级）

P6IPH,P6IP：P6口中断优先级控制位

00：P6 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P6 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P6 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P6 口中断优先级为 3 级（最高级）

P7IPH,P7IP：P7口中断优先级控制位

00：P7 口中断优先级为 0 级（最低级）
01：P7 口中断优先级为 1 级（较低级）
10：P7 口中断优先级为 2 级（较高级）
11：P7 口中断优先级为 3 级（最高级）

DMA 中断优先级控制寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_CFG	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]	

DMA_ADC_CFG	7EFA10H	ADCIE	-	-	-	ADCMIP[1:0]	ADCPTY[1:0]
DMA_SPI_CFG	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]	SPIPTY[1:0]
DMA_UR1T_CFG	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]	UR1TPTY[1:0]
DMA_UR1R_CFG	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]	UR1RPTY[1:0]
DMA_UR2T_CFG	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]	UR2TPTY[1:0]
DMA_UR2R_CFG	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]	UR2RPTY[1:0]
DMA_UR3T_CFG	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]	UR3TPTY[1:0]
DMA_UR3R_CFG	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]	UR3RPTY[1:0]
DMA_UR4T_CFG	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]	UR4TPTY[1:0]
DMA_UR4R_CFG	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]	UR4RPTY[1:0]
DMA_LCM_CFG	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]	LCMPTY[1:0]
DMA_I2CT_CFG	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]	I2CTPTY[1:0]
DMA_I2CR_CFG	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]	I2CRPTY[1:0]
DMA_I2ST_CFG	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]	I2STPTY[1:0]
DMA_I2SR_CFG	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]	I2SRPTY[1:0]

M2MIP： DMA_M2M（存储器到存储器DMA）中断优先级控制位

00：DMA_M2M 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_M2M 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_M2M 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_M2M 中断优先级为 3 级（最高级）

ADCIP：DMA_ADC（ADC DMA）中断优先级控制位

00：DMA_ADC 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_ADC 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_ADC 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_ADC 中断优先级为 3 级（最高级）

SPIIP：DMA_SPI（SPI DMA）中断优先级控制位

00：DMA_SPI 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_SPI 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_SPI 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_SPI 中断优先级为 3 级（最高级）

UR1TIP：DMA_UR1T（串口1发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR1T 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR1T 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR1T 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR1T 中断优先级为 3 级（最高级）

UR1RIP：DMA_UR1R（串口1接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR1R 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR1R 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR1R 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR1R 中断优先级为 3 级（最高级）

UR2TIP：DMA_UR2T（串口2发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR2T 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR2T 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR2T 中断优先级为 2 级（较高级）

11：DMA_UR2T 中断优先级为 3 级（最高级）

UR2RIP：DMA_UR2R（串口2接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR2R 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR2R 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR2R 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR2R 中断优先级为 3 级（最高级）

UR3TIP：DMA_UR3T（串口3发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR3T 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR3T 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR3T 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR3T 中断优先级为 3 级（最高级）

UR3RIP：DMA_UR3R（串口3接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR3R 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR3R 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR3R 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR3R 中断优先级为 3 级（最高级）

UR4TIP：DMA_UR4T（串口4发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR4T 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR4T 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR4T 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR4T 中断优先级为 3 级（最高级）

UR4RIP：DMA_UR4R（串口4接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_UR4R 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_UR4R 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_UR4R 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_UR4R 中断优先级为 3 级（最高级）

LCMIP：DMA_LCM（LCM接口DMA）中断优先级控制位

00：DMA_LCM 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_LCM 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_LCM 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_LCM 中断优先级为 3 级（最高级）

I2CTIP：DMA_I2CT（I2C发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_I2CT 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_I2CT 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_I2CT 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_I2CT 中断优先级为 3 级（最高级）

I2CRIP：DMA_I2CR（I2C接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_I2CR 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_I2CR 中断优先级为 1 级（较低级）
10：DMA_I2CR 中断优先级为 2 级（较高级）
11：DMA_I2CR 中断优先级为 3 级（最高级）

I2STIP：DMA_I2ST（I2S发送DMA）中断优先级控制位

00：DMA_I2ST 中断优先级为 0 级（最低级）
01：DMA_I2ST 中断优先级为 1 级（较低级）

10：DMA_I2ST 中断优先级为 2 级（较高级）

11：DMA_I2ST 中断优先级为 3 级（最高级）

I2SRIP：DMA_I2SR（I2S接收DMA）中断优先级控制位

00：DMA_I2SR 中断优先级为 0 级（最低级）

01：DMA_I2SR 中断优先级为 1 级（较低级）

10：DMA_I2SR 中断优先级为 2 级（较高级）

11：DMA_I2SR 中断优先级为 3 级（最高级）

STC MCU

12.5 范例程序

12.5.1 INT0 中断（上升沿和下降沿），可同时支持上升沿和下降沿

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT0_Isr() interrupt 0
{
    if (P32)                            //判断上升沿和下降沿
    {
        P10 = !P10;                     //测试端口
    }
    else
    {
        P11 = !P11;                     //测试端口
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IT0 = 0;                            //使能 INT0 上升沿和下降沿中断
    EX0 = 1;                            //使能 INT0 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

STC MCU

12.5.2 INT0 中断（下降沿）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT0_Isr() interrupt 0
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0可将CPU执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IT0 = 1;                            //使能INT0 下降沿中断
    EX0 = 1;                            //使能INT0 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.3 INT1 中断（上升沿和下降沿），可同时支持上升沿和下降沿

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT1_Isr() interrupt 2
{
```

```
    if (P33)                                    //判断上升沿和下降沿
    {
        P10 = !P10;                             //测试端口
    }
    else
    {
        P11 = !P11;                             //测试端口
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IT1 = 0;                                    //使能 INT1 上升沿和下降沿中断
    EX1 = 1;                                    //使能 INT1 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.4 INT1 中断（下降沿）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT1_Isr() interrupt 2
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
```

```
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IT1 = 1;                                        //使能 INT1 下降沿中断
    EX1 = 1;                                        //使能 INT1 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.5 INT2 中断（下降沿），只支持下降沿中断

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT2_Isr() interrupt 10
{
    P10 = !P10;                                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;
```

```
    EX2 = ;                                 //使能 INT2 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.6 INT3 中断（下降沿），只支持下降沿中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT3_Isr() interrupt 11
{
    P10 = !P10;                             //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    EX3 = 1;                                //使能 INT3 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.7 INT4 中断（下降沿），只支持下降沿中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
```

```
#include "intrins.h"

void INT4_Isr() interrupt 16
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    EX4 = 1;                                    //使能 INT4 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.8 定时器 0 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
```

```
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;
    TL0 = 0x66;                             //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                                //启动定时器
    ET0 = 1;                                //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.9 定时器 1 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    P10 = !P10;                             //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;
```

```
    TL1 = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    TH1 = 0xfc;
    TR1 = 1;                                    //启动定时器
    ET1 = 1;                                    //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.10 定时器 2 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM2_Isr() interrupt 12
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T2L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T2H = 0xfc;
    T2R = 1;                                    //启动定时器
    ET2 = 1;                                    //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.11 定时器 3 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM3_Isr() interrupt 19
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T3L = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    T3H = 0xfc;
    T3R = 1;                            //启动定时器
    ET3 = 1;                            //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.12 定时器 4 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM4_Isr() interrupt 20
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
```

```
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T4L = 0x66;                 //65536-11.0592M/12/1000
    T4H = 0xfc;
    T4R = 1;                    //启动定时器
    ET4 = 1;                    //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.13 UART1 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void UART1_Isr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;                                 //清中断标志
        P10 = !P10;                             //测试端口
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;                                 //清中断标志
        P11 = !P11;                             //测试端口
    }
}

void main()
{
```

```
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    SCON = 0x50;
    T2L = 0xe8;                                 //65536-11059200/115200/4=0FFE8H
    T2H = 0xff;
    S1BRT = 1;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;                                    //启动定时器
    ES = 1;                                     //使能串口中断
    EA = 1;
    SBUF = 0x5a;                                //发送测试数据

    while (1);
}
```

12.5.14 UART2 中断

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void UART2_Isr() interrupt 8
{
    if (S2TI)
    {
        S2TI = 0;                               //清中断标志
        P12 = !P12;                             //测试端口
    }
    if (S2RI)
    {
        S2RI = 0;                               //清中断标志
        P13 = !P13;                             //测试端口
    }
}

void main()
{
```

```
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S2CON = 0x50;
    T2L = 0xe8;                                 //65536-11059200/115200/4=0FFE8H
    T2H = 0xff;
    T2x12 = 1; T2R = 1;                         //启动定时器
    ES2 = 1;                                    //使能串口中断
    EA = 1;
    S2BUF = 0x5a;                               //发送测试数据

    while (1);
}
```

12.5.15 UART3 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void UART3_Isr() interrupt 17
{
    if (S3TI)
    {
        S3TI = 0;                               //清中断标志
        P12 = !P12;                             //测试端口
    }
    if (S3RI)
    {
        S3RI = 0;                               //清中断标志
        P13 = !P13;                             //测试端口
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
```

```
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S3CON = 0x10;
    T2L = 0xe8;                                     //65536-11059200/115200/4=0FFE8H
    T2H = 0xff;
    T2x12 = 1; T2R = 1;                             //启动定时器
    ES3 = 1;                                        //使能串口中断
    EA = 1;
    S3BUF = 0x5a;                                   //发送测试数据

    while (1);
}
```

12.5.16 UART4 中断

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void UART4_Isr() interrupt 18
{
    if (S4TI)
    {
        S4TI = 0;                                   //清中断标志
        P12 = !P12;                                 //测试端口
    }
    if (S4RI)
    {
        S4RI = 0;                                   //清中断标志
        P13 = !P13;                                 //测试端口
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
```

```
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    S4CON = 0x10;
    T2L = 0xe8;                         //65536-11059200/115200/4=0FFE8H
    T2H = 0xff;
    T2x12 = 1; T2R = 1;                 //启动定时器
    ES4 = 1;                            //使能串口中断
    EA = 1;
    S4BUF = 0x5a;                       //发送测试数据

    while (1);
}
```

12.5.17 ADC 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void ADC_Isr() interrupt 5
{
    ADC_FLAG = 0;                       //清中断标志
    P0 = ADC_RES;                       //测试端口
    P2 = ADC_RESL;                      //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
```

```
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    ADCCFG = 0x00;
    ADC_CONTR = 0xc0;                   //使能并启动 ADC 模块
    EADC = 1;                           //使能 ADC 中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.18 LVD 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define     ENLVR           0x40        //RSTCFG.6
#define     LVD2V2          0x00        //LVD@2.2V
#define     LVD2V4          0x01        //LVD@2.4V
#define     LVD2V7          0x02        //LVD@2.7V
#define     LVD3V0          0x03        //LVD@3.0V

void LVD_Isr() interrupt 6
{
    LVDF = 0;                           //清中断标志
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LVDF = 0;                           //上电需要清中断标志
    RSTCFG = LVD3V0;                    //设置 LVD 电压为 3.0V
    ELVD = 1;                           //使能 LVD 中断
    EA = 1;
```

```
    while (1);
}
```

12.5.19 比较器中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void CMP_Isr() interrupt 21
{
    CMPIF = 0;                          //清中断标志
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CMPCR2 = 0x00;
    CMPEN = 1;                          //使能比较器模块
    PIE = NIE = 1;                      //使能比较器边沿中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

12.5.20 SPI 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
```

```
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void SPI_Isr() interrupt 9
{
    SPIF = 1;                                          //清中断标志
    P10 = !P10;                                        //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                         //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                      //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                       //设置程序代码等待参数，
                                                       //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    SPCTL = 0x50;                                      //使能 SPI 主机模式
    SPSTAT = 0xc0;                                     //清中断标志
    ESPI = 1;                                          //使能 SPI 中断
    EA = 1;
    SPDAT = 0x5a;                                      //发送测试数据

    while (1);
}
```

12.5.21 I2C 中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void I2C_Isr() interrupt 24
{
    if (I2CMSST & 0x40)
    {
        I2CMSST &= ~0x40;                              //清中断标志
        P10 = !P10;                                    //测试端口
    }
}
```

```
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0xc0;                      //使能 I2C 主机模式
    I2CMSCR = 0x80;                     //使能 I2C 中断;

    EA = 1;

    I2CMSCR = 0x81;                     //发送起始命令

    while (1);
}
```

STC MCU

13 普通 I/O 口均可中断，不是传统外部中断

产品线	I/O 中断	I/O 中断优先级	I/O 中断唤醒功能
STC32G12K128 系列	●	4 级	●
STC32G8K64 系列	●	4 级	●
STC32F12K60 系列	●	4 级	●

STC32G 系列支持所有的 I/O 中断，且支持 4 种中断模式：下降沿中断、上升沿中断、低电平中断、高电平中断。每组 I/O 口都有独立的中断入口地址，且每个 I/O 可独立设置中断模式。

注：STC32G12K128-Beta 版芯片的普通 I/O 口下降沿中断和上升沿中断暂时不要使用

13.1 I/O 口中断相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
P0INTE	P0 口中断使能寄存器	7EFD00H	P07INTE	P06INTE	P05INTE	P04INTE	P03INTE	P02INTE	P01INTE	P00INTE	0000,0000
P1INTE	P1 口中断使能寄存器	7EFD01H	P17INTE	P16INTE	P15INTE	P14INTE	P13INTE	P12INTE	P11INTE	P10INTE	0000,0000
P2INTE	P2 口中断使能寄存器	7EFD02H	P27INTE	P26INTE	P25INTE	P24INTE	P23INTE	P22INTE	P21INTE	P20INTE	0000,0000
P3INTE	P3 口中断使能寄存器	7EFD03H	P37INTE	P36INTE	P35INTE	P34INTE	P33INTE	P32INTE	P31INTE	P30INTE	0000,0000
P4INTE	P4 口中断使能寄存器	7EFD04H	P47INTE	P46INTE	P45INTE	P44INTE	P43INTE	P42INTE	P41INTE	P40INTE	0000,0000
P5INTE	P5 口中断使能寄存器	7EFD05H	-	-	P55INTE	P54INTE	P53INTE	P52INTE	P51INTE	P50INTE	xx00,0000
P6INTE	P6 口中断使能寄存器	7EFD06H	P67INTE	P66INTE	P65INTE	P64INTE	P63INTE	P62INTE	P61INTE	P60INTE	0000,0000
P7INTE	P7 口中断使能寄存器	7EFD07H	P77INTE	P76INTE	P75INTE	P74INTE	P73INTE	P72INTE	P71INTE	P70INTE	0000,0000
P0INTF	P0 口中断标志寄存器	7EFD10H	P07INTF	P06INTF	P05INTF	P04INTF	P03INTF	P02INTF	P01INTF	P00INTF	0000,0000
P1INTF	P1 口中断标志寄存器	7EFD11H	P17INTF	P16INTF	P15INTF	P14INTF	P13INTF	P12INTF	P11INTF	P10INTF	0000,0000
P2INTF	P2 口中断标志寄存器	7EFD12H	P27INTF	P26INTF	P25INTF	P24INTF	P23INTF	P22INTF	P21INTF	P20INTF	0000,0000
P3INTF	P3 口中断标志寄存器	7EFD13H	P37INTF	P36INTF	P35INTF	P34INTF	P33INTF	P32INTF	P31INTF	P30INTF	0000,0000
P4INTF	P4 口中断标志寄存器	7EFD14H	P47INTF	P46INTF	P45INTF	P44INTF	P43INTF	P42INTF	P41INTF	P40INTF	0000,0000
P5INTF	P5 口中断标志寄存器	7EFD15H	-	-	P55INTF	P54INTF	P53INTF	P52INTF	P51INTF	P50INTF	xx00,0000
P6INTF	P6 口中断标志寄存器	7EFD16H	P67INTF	P66INTF	P65INTF	P64INTF	P63INTF	P62INTF	P61INTF	P60INTF	0000,0000
P7INTF	P7 口中断标志寄存器	7EFD17H	P77INTF	P76INTF	P75INTF	P74INTF	P73INTF	P72INTF	P71INTF	P70INTF	0000,0000
P0IM0	P0 口中断模式寄存器 0	7EFD20H	P07IM0	P06IM0	P05IM0	P04IM0	P03IM0	P02IM0	P01IM0	P00IM0	0000,0000
P1IM0	P1 口中断模式寄存器 0	7EFD21H	P17IM0	P16IM0	P15IM0	P14IM0	P13IM0	P12IM0	P11IM0	P10IM0	0000,0000
P2IM0	P2 口中断模式寄存器 0	7EFD22H	P27IM0	P26IM0	P25IM0	P24IM0	P23IM0	P22IM0	P21IM0	P20IM0	0000,0000
P3IM0	P3 口中断模式寄存器 0	7EFD23H	P37IM0	P36IM0	P35IM0	P34IM0	P33IM0	P32IM0	P31IM0	P30IM0	0000,0000
P4IM0	P4 口中断模式寄存器 0	7EFD24H	P47IM0	P46IM0	P45IM0	P44IM0	P43IM0	P42IM0	P41IM0	P40IM0	0000,0000
P5IM0	P5 口中断模式寄存器 0	7EFD25H	-	-	P55IM0	P54IM0	P53IM0	P52IM0	P51IM0	P50IM0	xx00,0000
P6IM0	P6 口中断模式寄存器 0	7EFD26H	P67IM0	P66IM0	P65IM0	P64IM0	P63IM0	P62IM0	P61IM0	P60IM0	0000,0000
P7IM0	P7 口中断模式寄存器 0	7EFD27H	P77IM0	P76IM0	P75IM0	P74IM0	P73IM0	P72IM0	P71IM0	P70IM0	0000,0000
P0IM1	P0 口中断模式寄存器 1	7EFD30H	P07IM1	P06IM1	P05IM1	P04IM1	P03IM1	P02IM1	P01IM1	P00IM1	0000,0000
P1IM1	P1 口中断模式寄存器 1	7EFD31H	P17IM1	P16IM1	P15IM1	P14IM1	P13IM1	P12IM1	P11IM1	P10IM1	0000,0000

P2IM1	P2 口中断模式寄存器 1	7EFD32H	P27IM1	P26IM1	P25IM1	P24IM1	P23IM1	P22IM1	P21IM1	P20IM1	0000,0000
P3IM1	P3 口中断模式寄存器 1	7EFD33H	P37IM1	P36IM1	P35IM1	P34IM1	P33IM1	P32IM1	P31IM1	P30IM1	0000,0000
P4IM1	P4 口中断模式寄存器 1	7EFD34H	P47IM1	P46IM1	P45IM1	P44IM1	P43IM1	P42IM1	P41IM1	P40IM1	0000,0000
P5IM1	P5 口中断模式寄存器 1	7EFD35H	-	-	P55IM1	P54IM1	P53IM1	P52IM1	P51IM1	P50IM1	xx00,0000
P6IM1	P6 口中断模式寄存器 1	7EFD36H	P67IM1	P66IM1	P65IM1	P64IM1	P63IM1	P62IM1	P61IM1	P60IM1	0000,0000
P7IM1	P7 口中断模式寄存器 1	7EFD37H	P77IM1	P76IM1	P75IM1	P74IM1	P73IM1	P72IM1	P71IM1	P70IM1	0000,0000
PINIPL	I/O 口中断优先级低寄存器	7EFD40H	P7IP	P6IP	P5IP	P4IP	P3IP	P2IP	P1IP	P0IP	0000,0000
PINIPH	I/O 口中断优先级高寄存器	7EFD41H	P7IPH	P6IPH	P5IPH	P4IPH	P3IPH	P2IPH	P1IPH	P0IPH	0000,0000
P0WKUE	P0 口中断唤醒使能寄存器	7EFD42H	P07WKUE	P06WKUE	P05WKUE	P04WKUE	P03WKUE	P02WKUE	P01WKUE	P00WKUE	0000,0000
P1WKUE	P1 口中断唤醒使能寄存器	7EFD43H	P17WKUE	P16WKUE	P15WKUE	P14WKUE	P13WKUE	P12WKUE	P11WKUE	P10WKUE	0000,0000
P2WKUE	P2 口中断唤醒使能寄存器	7EFD44H	P27WKUE	P26WKUE	P25WKUE	P24WKUE	P23WKUE	P22WKUE	P21WKUE	P20WKUE	0000,0000
P3WKUE	P3 口中断唤醒使能寄存器	7EFD45H	P37WKUE	P36WKUE	P35WKUE	P34WKUE	P33WKUE	P32WKUE	P31WKUE	P30WKUE	0000,0000
P4WKUE	P4 口中断唤醒使能寄存器	7EFD46H	P47WKUE	P46WKUE	P45WKUE	P44WKUE	P43WKUE	P42WKUE	P41WKUE	P40WKUE	0000,0000
P5WKUE	P5 口中断唤醒使能寄存器	7EFD47H	-	-	P55WKUE	P54WKUE	P53WKUE	P52WKUE	P51WKUE	P50WKUE	xx00,0000
P6WKUE	P6 口中断唤醒使能寄存器	7EFD60H	P67WKUE	P66WKUE	P65WKUE	P64WKUE	P63WKUE	P62WKUE	P61WKUE	P60WKUE	0000,0000
P7WKUE	P7 口中断唤醒使能寄存器	7EFD61H	P77WKUE	P76WKUE	P75WKUE	P74WKUE	P73WKUE	P72WKUE	P71WKUE	P70WKUE	0000,0000

13.1.1 端口中断使能寄存器（PxINTE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0INTE	7EFD00H	P07INTE	P06INTE	P05INTE	P04INTE	P03INTE	P02INTE	P01INTE	P00INTE
P1INTE	7EFD01H	P17INTE	P16INTE	P15INTE	P14INTE	P13INTE	P12INTE	P11INTE	P10INTE
P2INTE	7EFD02H	P27INTE	P26INTE	P25INTE	P24INTE	P23INTE	P22INTE	P21INTE	P20INTE
P3INTE	7EFD03H	P37INTE	P36INTE	P35INTE	P34INTE	P33INTE	P32INTE	P31INTE	P30INTE
P4INTE	7EFD04H	P47INTE	P46INTE	P45INTE	P44INTE	P43INTE	P42INTE	P41INTE	P40INTE
P5INTE	7EFD05H	-	-	P55INTE	P54INTE	P53INTE	P52INTE	P51INTE	P50INTE
P6INTE	7EFD06H	P67INTE	P66INTE	P65INTE	P64INTE	P63INTE	P62INTE	P61INTE	P60INTE
P7INTE	7EFD07H	P77INTE	P76INTE	P75INTE	P74INTE	P73INTE	P72INTE	P71INTE	P70INTE

PnINTE.x：端口中断使能控制位（n=0~7，x=0~7）

0：关闭 Pn.x 口中断功能

1：使能 Pn.x 口中断功能

13.1.2 端口中断标志寄存器（PxINTF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0INTF	7EFD10H	P07INTF	P06INTF	P05INTF	P04INTF	P03INTF	P02INTF	P01INTF	P00INTF
P1INTF	7EFD11H	P17INTF	P16INTF	P15INTF	P14INTF	P13INTF	P12INTF	P11INTF	P10INTF
P2INTF	7EFD12H	P27INTF	P26INTF	P25INTF	P24INTF	P23INTF	P22INTF	P21INTF	P20INTF
P3INTF	7EFD13H	P37INTF	P36INTF	P35INTF	P34INTF	P33INTF	P32INTF	P31INTF	P30INTF
P4INTF	7EFD14H	P47INTF	P46INTF	P45INTF	P44INTF	P43INTF	P42INTF	P41INTF	P40INTF
P5INTF	7EFD15H	-	-	P55INTF	P54INTF	P53INTF	P52INTF	P51INTF	P50INTF
P6INTF	7EFD16H	P67INTF	P66INTF	P65INTF	P64INTF	P63INTF	P62INTF	P61INTF	P60INTF
P7INTF	7EFD17H	P77INTF	P76INTF	P75INTF	P74INTF	P73INTF	P72INTF	P71INTF	P70INTF

PnINTF.x：端口中断请求标志位（n=0~7，x=0~7）

0：Pn.x 口没有中断请求

1：Pn.x 口有中断请求，若使能中断，则会进入中断服务程序。标志位需软件清 0。

13.1.3 端口中断模式配置寄存器（PxIM0，PxIM1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0IM0	7EFD20H	P07IM0	P06IM0	P05IM0	P04IM0	P03IM0	P02IM0	P01IM0	P00IM0
P0IM1	7EFD30H	P07IM1	P06IM1	P05IM1	P04IM1	P03IM1	P02IM1	P01IM1	P00IM1
P1IM0	7EFD21H	P17IM0	P16IM0	P15IM0	P14IM0	P13IM0	P12IM0	P11IM0	P10IM0
P1IM1	7EFD31H	P17IM1	P16IM1	P15IM1	P14IM1	P13IM1	P12IM1	P11IM1	P10IM1
P2IM0	7EFD22H	P27IM0	P26IM0	P25IM0	P24IM0	P23IM0	P22IM0	P21IM0	P20IM0
P2IM1	7EFD32H	P27IM1	P26IM1	P25IM1	P24IM1	P23IM1	P22IM1	P21IM1	P20IM1
P3IM0	7EFD23H	P37IM0	P36IM0	P35IM0	P34IM0	P33IM0	P32IM0	P31IM0	P30IM0
P3IM1	7EFD33H	P37IM1	P36IM1	P35IM1	P34IM1	P33IM1	P32IM1	P31IM1	P30IM1
P4IM0	7EFD24H	P47IM0	P46IM0	P45IM0	P44IM0	P43IM0	P42IM0	P41IM0	P40IM0
P4IM1	7EFD34H	P47IM1	P46IM1	P45IM1	P44IM1	P43IM1	P42IM1	P41IM1	P40IM1
P5IM0	7EFD25H	-	-	P55IM0	P54IM0	P53IM0	P52IM0	P51IM0	P50IM0
P5IM1	7EFD35H	-	-	P55IM1	P54IM1	P53IM1	P52IM1	P51IM1	P50IM1
P6IM0	7EFD26H	P67IM0	P66IM0	P65IM0	P64IM0	P63IM0	P62IM0	P61IM0	P60IM0
P6IM1	7EFD36H	P67IM1	P66IM1	P65IM1	P64IM1	P63IM1	P62IM1	P61IM1	P60IM1
P7IM0	7EFD27H	P77IM0	P76IM0	P75IM0	P74IM0	P73IM0	P72IM0	P71IM0	P70IM0
P7IM1	7EFD37H	P77IM1	P76IM1	P75IM1	P74IM1	P73IM1	P72IM1	P71IM1	P70IM1

配置端口的模式

PnIM1.x	PnIM0.x	Pn.x 口中断模式
0	0	下降沿中断
0	1	上升沿中断
1	0	低电平中断
1	1	高电平中断

13.1.4 端口中断优先级控制寄存器（PINIPL，PINIPH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PINIPL	7EFD60H	P7IP	P6IP	P5IP	P4IP	P3IP	P2IP	P1IP	P0IP
PINIPH	7EFD61H	P7IPH	P6IPH	P5IPH	P4IPH	P3IPH	P2IPH	P1IPH	P0IPH

PxIPH,PxIP：Px口中断优先级控制位

00：Px 口中断优先级为 0 级（最低级）

01：Px 口中断优先级为 1 级（较低级）

10：Px 口中断优先级为 2 级（较高级）

11：Px 口中断优先级为 3 级（最高级）

13.1.5 端口中断掉电唤醒使能寄存器（PxWKUE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P0WKUE	7EFD40H	P07WKUE	P06WKUE	P05WKUE	P04WKUE	P03WKUE	P02WKUE	P01WKUE	P00WKUE
P1WKUE	7EFD41H	P17WKUE	P16WKUE	P15WKUE	P14WKUE	P13WKUE	P12WKUE	P11WKUE	P10WKUE
P2WKUE	7EFD42H	P27WKUE	P26WKUE	P25WKUE	P24WKUE	P23WKUE	P22WKUE	P21WKUE	P20WKUE
P3WKUE	7EFD43H	P37WKUE	P36WKUE	P35WKUE	P34WKUE	P33WKUE	P32WKUE	P31WKUE	P30WKUE
P4WKUE	7EFD44H	P47WKUE	P46WKUE	P45WKUE	P44WKUE	P43WKUE	P42WKUE	P41WKUE	P40WKUE
P5WKUE	7EFD45H	-	-	P55WKUE	P54WKUE	P53WKUE	P52WKUE	P51WKUE	P50WKUE
P6WKUE	7EFD46H	P67WKUE	P66WKUE	P65WKUE	P64WKUE	P63WKUE	P62WKUE	P61WKUE	P60WKUE
P7WKUE	7EFD47H	P77WKUE	P76WKUE	P75WKUE	P74WKUE	P73WKUE	P72WKUE	P71WKUE	P70WKUE

PnxWKUE：端口中断掉电唤醒使能控制位（n=0~7，x=0~7）

0：关闭 Pn.x 口中断掉电唤醒功能

1：使能 Pn.x 口中断掉电唤醒功能

STC MCU

13.2 范例程序

13.2.1 P0 口下降沿中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P0IM0 = 0x00;                       //下降沿中断
    P0IM1 = 0x00;
    P0INTE = 0xff;                      //使能 P0 口中断

    EA = 1;

    while (1);
}

//由于中断向量大于 31，在 KEIL 中无法直接编译
//必须借用第 13 号中断入口地址
void common_isr() interrupt 13
{
    unsigned char intf;

    intf = P0INTF;
    if (intf)
    {
        P0INTF = 0x00;
        if (intf & 0x01)
        {
                                        //P0.0 口中断
        }
        if (intf & 0x02)
        {
                                        //P0.1 口中断
        }
```

```
        if (intf & 0x04)
        {
                                                    //P0.2 口中断
        }
        if (intf & 0x08)
        {
                                                    //P0.3 口中断
        }
        if (intf & 0x10)
        {
                                                    //P0.4 口中断
        }
        if (intf & 0x20)
        {
                                                    //P0.5 口中断
        }
        if (intf & 0x40)
        {
                                                    //P0.6 口中断
        }
        if (intf & 0x80)
        {
                                                    //P0.7 口中断
        }
    }
}

// ISR.ASM
//将下面的代码保存为ISR.ASM，然后将文件加入到项目中即可

            CSEG    AT 012BH                ;P0 口中断入口地址
            JMP     P0INT_ISR
P0INT_ISR:
            JMP     006BH                   ;借用 13 号中断的入口地址
            END
```

13.2.2 P1 口上升沿中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
```

```
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P1IM0 = 0xff;                                   //上升沿中断
    P1IM1 = 0x00;
    P1INTE = 0xff;                                  //使能 P1 口中断

    EA = 1;

    while (1);
}

//由于中断向量大于 31，在 KEIL 中无法直接编译
//必须借用第 13 号中断入口地址
void common_isr() interrupt 13
{
    unsigned char intf;

    intf = P1INTF;
    if (intf)
    {
        P1INTF = 0x00;
        if (intf & 0x01)
        {
                                                    //P1.0 口中断
        }
        if (intf & 0x02)
        {
                                                    //P1.1 口中断
        }
        if (intf & 0x04)
        {
                                                    //P1.2 口中断
        }
        if (intf & 0x08)
        {
                                                    //P1.3 口中断
        }
        if (intf & 0x10)
        {
                                                    //P1.4 口中断
        }
        if (intf & 0x20)
        {
                                                    //P1.5 口中断
        }
        if (intf & 0x40)
        {
                                                    //P1.6 口中断
        }
        if (intf & 0x80)
        {
```

```
                                                    //P1.7 口中断
        }
    }
}

// ISR.ASM
//将下面的代码保存为ISR.ASM，然后将文件加入到项目中即可

            CSEG    AT 0133H                ;P1 口中断入口地址
            JMP     P1INT_ISR
P1INT_ISR:
            JMP     006BH                   ;借用 13 号中断的入口地址
            END
```

13.2.3 P2 口低电平中断

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P2IM0 = 0x00;                           //低电平中断
    P2IM1 = 0xff;
    P2INTE = 0xff;                          //使能 P2 口中断

    EA = 1;

    while (1);
}

//由于中断向量大于31，在 KEIL 中无法直接编译
//必须借用第 13 号中断入口地址
void common_isr() interrupt 13
```

```
{
    unsigned char intf;

    intf = P2INTF;
    if (intf)
    {
        P2INTF = 0x00;
        if (intf & 0x01)
        {
                                                    //P2.0 口中断
        }
        if (intf & 0x02)
        {
                                                    //P2.1 口中断
        }
        if (intf & 0x04)
        {
                                                    //P2.2 口中断
        }
        if (intf & 0x08)
        {
                                                    //P2.3 口中断
        }
        if (intf & 0x10)
        {
                                                    //P2.4 口中断
        }
        if (intf & 0x20)
        {
                                                    //P2.5 口中断
        }
        if (intf & 0x40)
        {
                                                    //P2.6 口中断
        }
        if (intf & 0x80)
        {
                                                    //P2.7 口中断
        }
    }
}

// ISR.ASM
//将下面的代码保存为ISR.ASM，然后将文件加入到项目中即可

            CSEG    AT 013BH            ;P2 口中断入口地址
            JMP     P2INT_ISR
P2INT_ISR:
            JMP     006BH               ;借用 13 号中断的入口地址
            END
```

13.2.4 P3 口高电平中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P3IM0 = 0xff;                       //高电平中断
    P3IM1 = 0xff;
    P3INTE = 0xff;                      //使能 P3 口中断

    EA = 1;

    while (1);
}

//由于中断向量大于31，在 KEIL 中无法直接编译
//必须借用第 13 号中断入口地址
void common_isr() interrupt 13
{
    unsigned char intf;

    intf = P3INTF;
    if (intf)
    {
        P3INTF = 0x00;
        if (intf & 0x01)
        {
                                        //P3.0 口中断
        }
        if (intf & 0x02)
        {
                                        //P3.1 口中断
        }
        if (intf & 0x04)
        {
                                        //P3.2 口中断
        }
        if (intf & 0x08)
        {
                                        //P3.3 口中断
```

```
        }
        if (intf & 0x10)
        {
                                                    //P3.4 口中断
        }
        if (intf & 0x20)
        {
                                                    //P3.5 口中断
        }
        if (intf & 0x40)
        {
                                                    //P3.6 口中断
        }
        if (intf & 0x80)
        {
                                                    //P3.7 口中断
        }
    }
}

// ISR.ASM
//将下面的代码保存为ISR.ASM，然后将文件加入到项目中即可

            CSEG        AT 0143H            ;P3 口中断入口地址
            JMP         P3INT_ISR
P3INT_ISR:
            JMP         006BH               ;借用 13 号中断的入口地址
            END
```

14 定时器/计数器（24 位定时器，8 位预分频+16 位自动重装载）

STC32G 系列单片机内部设置了 5 个 24 位定时器/计数器（8 位预分频+16 位计数）。5 个 16 位定时器 T0、T1、T2、T3 和 T4 都具有计数方式和定时方式两种工作方式。对定时器/计数器 T0 和 T1，用它们在特殊功能寄存器 TMOD 中相对应的控制位 C/T 来选择 T0 或 T1 为定时器还是计数器。对定时器/计数器 T2，用特殊功能寄存器 AUXR 中的控制位 T2_C/T 来选择 T2 为定时器还是计数器。对定时器/计数器 T3，用特殊功能寄存器 T4T3M 中的控制位 T3_C/T 来选择 T3 为定时器还是计数器。对定时器/计数器 T4，用特殊功能寄存器 T4T3M 中的控制位 T4_C/T 来选择 T4 为定时器还是计数器。定时器/计数器的核心部件是一个加法计数器，其本质是对脉冲进行计数。只是计数脉冲来源不同：如果计数脉冲来自系统时钟，则为定时方式，此时定时器/计数器每 12 个时钟或者每 1 个时钟得到一个计数脉冲，计数值加 1；如果计数脉冲来自单片机外部引脚，则为计数方式，每来一个脉冲加 1。

当定时器/计数器 T0、T1 及 T2 工作在定时模式时，特殊功能寄存器 AUXR 中的 T0x12、T1x12 和 T2x12 分别决定是系统时钟/12 还是系统时钟/1（不分频）后让 T0、T1 和 T2 进行计数。当定时器/计数器 T3 和 T4 工作在定时模式时，特殊功能寄存器 T4T3M 中的 T3x12 和 T4x12 分别决定是系统时钟/12 还是系统时钟/1（不分频）后让 T3 和 T4 进行计数。当定时器/计数器工作在计数模式时，对外部脉冲计数不分频。

定时器/计数器 0 有 4 种工作模式：模式 0（16 位自动重装载模式），模式 1（16 位不可重装载模式），模式 2（8 位自动重装模式），模式 3（不可屏蔽中断的 16 位自动重装载模式）。定时器/计数器 1 除模式 3 外，其他工作模式与定时器/计数器 0 相同。T1 在模式 3 时无效，停止计数。定时器 T2 的工作模式固定为 16 位自动重装载模式。T2 可以当定时器使用，也可以当串口的波特率发生器和可编程时钟输出。定时器 3、定时器 4 与定时器 T2 一样，它们的工作模式固定为 16 位自动重装载模式。T3/T4 可以当定时器使用，也可以当串口的波特率发生器和可编程时钟输出。

14.1 定时器的相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
TCON	定时器控制寄存器	88H	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0	0000,0000
TMOD	定时器模式寄存器	89H	GATE	C/T	M1	M0	GATE	C/T	M1	M0	0000,0000
TL0	定时器 0 低 8 位寄存器	8AH									0000,0000
TL1	定时器 1 低 8 位寄存器	8BH									0000,0000
TH0	定时器 0 高 8 位寄存器	8CH									0000,0000
TH1	定时器 1 高 8 位寄存器	8DH									0000,0000
AUXR	辅助寄存器 1	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT	0000,0001
INTCLKO	中断与时钟输出控制寄存器	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO	x000,x000
WKTCL	掉电唤醒定时器低字节	AAH									1111,1111
WKTCH	掉电唤醒定时器高字节	ABH	WKTEN								0111,1111
T4T3M	定时器 4/3 控制寄存器	DDH	T4R	T4_C/T	T4x12	T4CLKO	T3R	T3_C/T	T3x12	T3CLKO	0000,0000
T4H	定时器 4 高字节	D2H									0000,0000
T4L	定时器 4 低字节	D3H									0000,0000
T3H	定时器 3 高字节	D4H									0000,0000

T3L	定时器 3 低字节	D5H		0000,0000
T2H	定时器 2 高字节	D6H		0000,0000
T2L	定时器 2 低字节	D7H		0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
TM0PS	定时器 0 时钟预分频寄存器	7EFEA0H									0000,0000
TM1PS	定时器 1 时钟预分频寄存器	7EFEA1H									0000,0000
TM2PS	定时器 2 时钟预分频寄存器	7EFEA2H									0000,0000
TM3PS	定时器 3 时钟预分频寄存器	7EFEA3H									0000,0000
TM4PS	定时器 4 时钟预分频寄存器	7EFEA4H									0000,0000

STC MCU

14.2 定时器 0/1

14.2.1 定时器 0/1 控制寄存器（TCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TCON	88H	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0

TF1：T1溢出中断标志。T1被允许计数以后，从初值开始加1计数。当产生溢出时由硬件将TF1位置“1”，并向CPU请求中断，一直保持到CPU响应中断时，才由硬件清“0”（也可由查询软件清“0”）。

TR1：定时器T1的运行控制位。该位由软件置位和清零。当GATE（TMOD.7）=0，TR1=1时就允许T1开始计数，TR1=0时禁止T1计数。当GATE（TMOD.7）=1，TR1=1且INT1输入高电平时，才允许T1计数。

TF0：T0溢出中断标志。T0被允许计数以后，从初值开始加1计数，当产生溢出时，由硬件置“1”TF0，向CPU请求中断，一直保持CPU响应该中断时，才由硬件清0（也可由查询软件清0）。

TR0：定时器T0的运行控制位。该位由软件置位和清零。当GATE（TMOD.3）=0，TR0=1时就允许T0开始计数，TR0=0时禁止T0计数。当GATE（TMOD.3）=1，TR0=1且INT0输入高电平时，才允许T0计数，TR0=0时禁止T0计数。

IE1：外部中断1请求源（INT1/P3.3）标志。IE1=1，外部中断向CPU请求中断，当CPU响应该中断时由硬件清“0”IE1。

IT1：外部中断源1触发控制位。IT1=0，上升沿或下降沿均可触发外部中断1。IT1=1，外部中断1程控为下降沿触发方式。

IE0：外部中断0请求源（INT0/P3.2）标志。IE0=1外部中断0向CPU请求中断，当CPU响应外部中断时，由硬件清“0”IE0（边沿触发方式）。

IT0：外部中断源0触发控制位。IT0=0，上升沿或下降沿均可触发外部中断0。IT0=1，外部中断0程控为下降沿触发方式。

14.2.2 定时器 0/1 模式寄存器（TMOD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TMOD	89H	T1_GATE	T1_C/T	T1_M1	T1_M0	T0_GATE	T0_C/T	T0_M1	T0_M0

T1_GATE：控制定时器1，置1时只有在INT1脚为高及TR1控制位置1时才可打开定时器/计数器1。

T0_GATE：控制定时器0，置1时只有在INT0脚为高及TR0控制位置1时才可打开定时器/计数器0。

T1_C/T：控制定时器1用作定时器或计数器，清0则用作定时器（对内部系统时钟进行计数），置1用作计数器（对引脚T1/P3.5外部脉冲进行计数）。

T0_C/T：控制定时器0用作定时器或计数器，清0则用作定时器（对内部系统时钟进行计数），置1用作计数器（对引脚T0/P3.4外部脉冲进行计数）。

T1_M1/T1_M0：定时器定时器/计数器1模式选择

T1_M1	T1_M0	定时器/计数器1工作模式
0	0	16位自动重载模式 当[TH1,TL1]中的16位计数值溢出时，系统会自动将内部16位

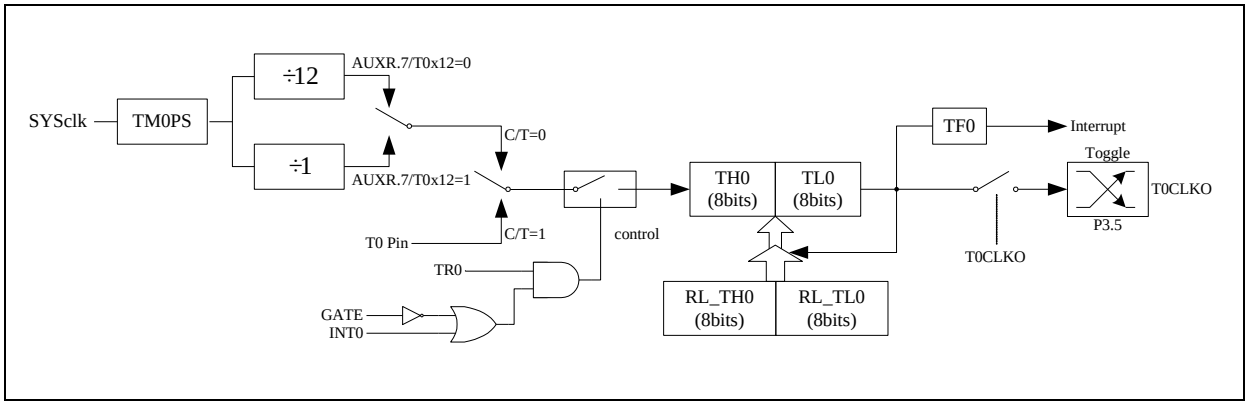
		重载寄存器中的重载值装入[TH1,TL1]中。
0	1	16位不自动重载模式 当[TH1,TL1]中的16位计数值溢出时，定时器1将从0开始计数
1	0	8位自动重载模式 当TL1中的8位计数值溢出时，系统会自动将TH1中的重载值装入TL1中。
1	1	T1停止工作

T0_M1/T0_M0：定时器定时器/计数器0模式选择

T0_M1	T0_M0	定时器/计数器0工作模式
0	0	16位自动重载模式 当[TH0,TL0]中的16位计数值溢出时，系统会自动将内部16位重载寄存器中的重载值装入[TH0,TL0]中。
0	1	16位不自动重载模式 当[TH0,TL0]中的16位计数值溢出时，定时器0将从0开始计数
1	0	8位自动重载模式 当TL0中的8位计数值溢出时，系统会自动将TH0中的重载值装入TL0中。
1	1	不可屏蔽中断的16位自动重载模式 与模式0相同，不可屏蔽中断，中断优先级最高，高于其他所有中断的优先级，并且不可关闭，可用作操作系统的系统节拍定时器，或者系统监控定时器。

14.2.3 定时器 0 模式 0（16 位自动重装载模式）

此模式下定时器/计数器 0 作为可自动重装载的 16 位计数器，如下图所示：



定时器/计数器 0 的模式 0：16 位自动重装载模式

当 GATE=0（TMOD.3）时，如 TR0=1，则定时器计数。GATE=1 时，允许由外部输入 INT0 控制定时器 0，这样可实现脉宽测量。TR0 为 TCON 寄存器内的控制位，TCON 寄存器各位的具体功能描述见上节 TCON 寄存器的介绍。

当 C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟的分频输出，T0 对内部系统时钟计数，T0 工作在定时方式。当 C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输入 P3.4/T0，即 T0 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 0 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T0 的速率由特殊功能寄存器 AUXR 中的 T0x12 决定，如果 T0x12=0，T0 则工作在 12T 模式；如果 T0x12=1，T0 则工作在 1T 模式

定时器 0 有两个隐藏的寄存器 RL_TH0 和 RL_TL0。RL_TH0 与 TH0 共有同一个地址，RL_TL0 与 TL0 共有同一个地址。当 TR0=0 即定时器/计数器 0 被禁止工作时，对 TL0 写入的内容会同时写入 RL_TL0，对 TH0 写入的内容也会同时写入 RL_TH0。当 TR0=1 即定时器/计数器 0 被允许工作时，对 TL0 写入内容，实际上不是写入当前寄存器 TL0 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_TL0 中，对 TH0 写入内容，实际上也不是写入当前寄存器 TH0 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_TH0，这样可以巧妙地实现 16 位重装载定时器。当读 TH0 和 TL0 的内容时，所读的内容就是 TH0 和 TL0 的内容，而不是 RL_TH0 和 RL_TL0 的内容。

当定时器 0 工作在模式 0（TMOD[1:0]/[M1,M0]=00B）时，[TH0,TL0]的溢出不仅置位 TF0，而且会自动将[RL_TH0,RL_TL0]的内容重新装入[TH0,TL0]。

当 T0CLKO/INT_CLKO.0=1 时，P3.5/T1 管脚配置为定时器 0 的时钟输出 T0CLKO。输出时钟频率为 T0 溢出率/2。

如果 C/T=0，定时器/计数器 T0 对内部系统时钟计数，则：

T0 工作在 1T 模式（AUXR.7/T0x12=1）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM0PS+1)/(65536-[RL_TH0, RL_TL0])/2

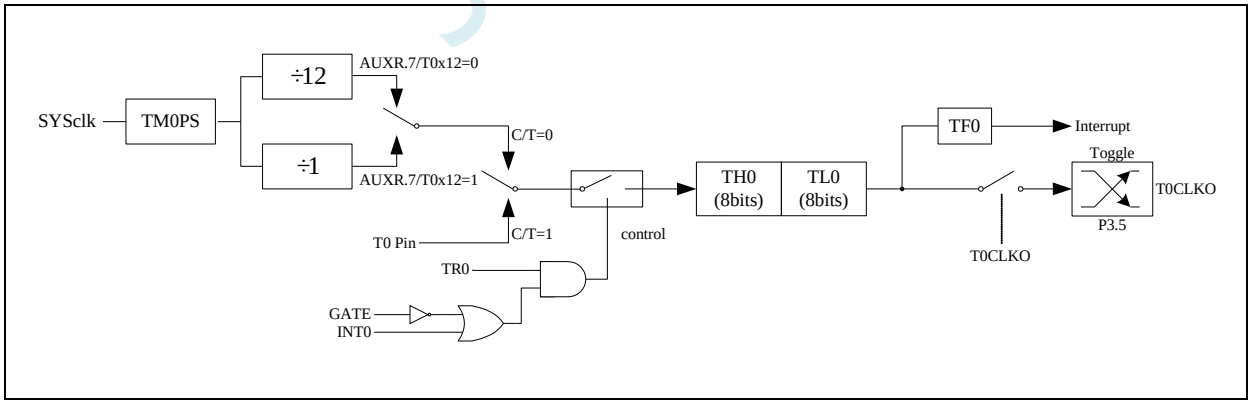
T0 工作在 12T 模式（AUXR.7/T0x12=0）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM0PS+1)/12/(65536-[RL_TH0, RL_TL0])/2

如果 C/T=1，定时器/计数器 T0 是对外部脉冲输入(P3.4/T0)计数，则：

输出时钟频率 = (T0_Pin_CLK) / (65536-[RL_TH0, RL_TL0])/2

14.2.4 定时器 0 模式 1（16 位不可重装载模式）

此模式下定时器/计数器 0 工作在 16 位不可重装载模式，如下图所示：



定时器/计数器 0 的模式 1：16 位不可重装载模式

此模式下，定时器/计数器 0 配置为 16 位不可重装载模式，由 TL0 的 8 位和 TH0 的 8 位所构成。TL0 的 8 位溢出向 TH0 进位，TH0 计数溢出置位 TCON 中的溢出标志位 TF0。

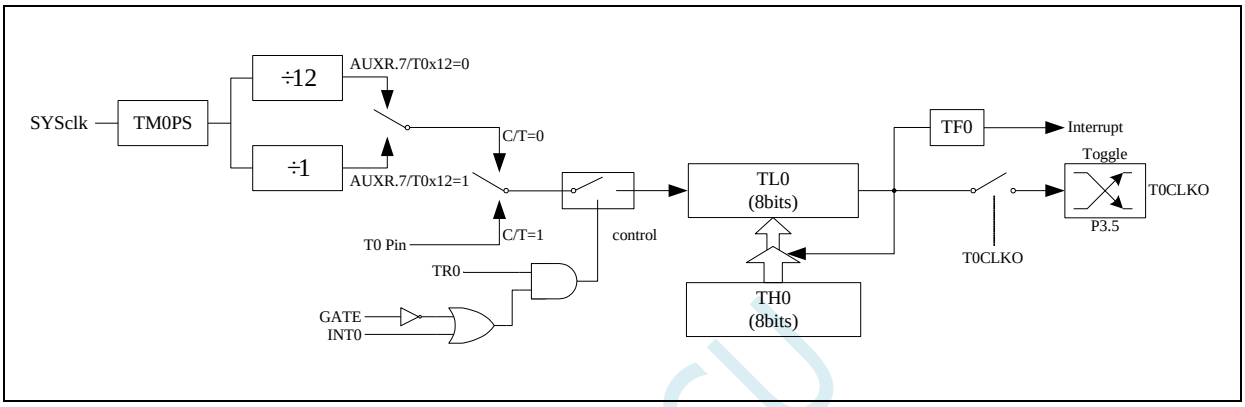
当 GATE=0(TMOD.3)时，如 TR0=1，则定时器计数。GATE=1 时，允许由外部输入 INT0 控制定时器 0，这样可实现脉宽测量。TR0 为 TCON 寄存器内的控制位，TCON 寄存器各位的具体功能描述见上节 TCON 寄存器的介绍。

当 C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟的分频输出，T0 对内部系统时钟计数，T0 工作在定时方式。当 C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输入 P3.4/T0，即 T0 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 0 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T0 的速率由特殊功能寄存器 AUXR 中的 T0x12 决定，如果 T0x12=0，T0 则工作在 12T 模式；如果 T0x12=1，T0 则工作在 1T 模式。

14.2.5 定时器 0 模式 2（8 位自动重装载模式）

此模式下定时器/计数器 0 作为可自动重装载的 8 位计数器，如下图所示：



定时器/计数器 0 的模式 2：8 位自动重装载模式

TL0 的溢出不仅置位 TF0，而且将 TH0 的内容重新装入 TL0，TH0 内容由软件预置，重装时 TH0 内容不变。

当 T0CLKO/INT_CLKO.0=1 时，P3.5/T1 管脚配置为定时器 0 的时钟输出 T0CLKO。输出时钟频率为 T0 溢出率/2。

如果 C/T=0，定时器/计数器 T0 对内部系统时钟计数，则：

T0 工作在 1T 模式（AUXR.7/T0x12=1）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM0PS+1)/(256-TH0)/2

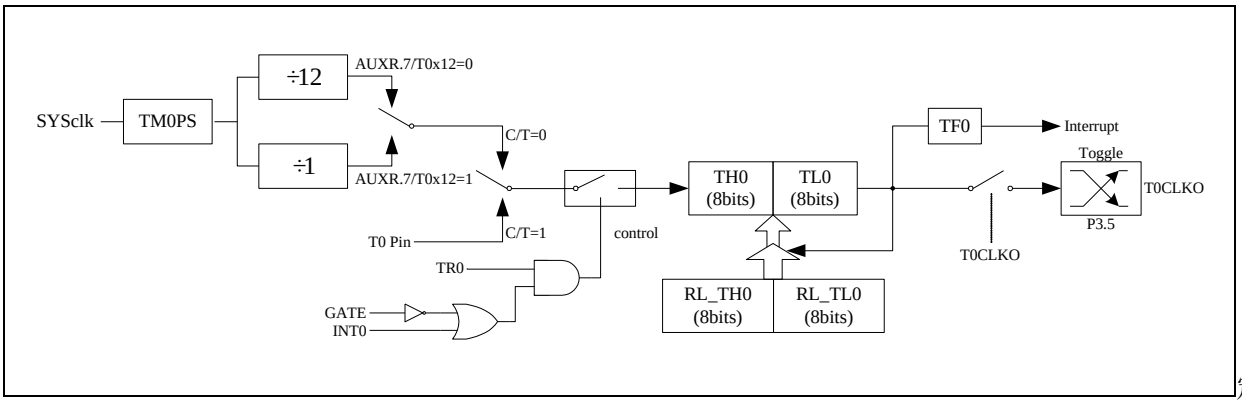
T0 工作在 12T 模式（AUXR.7/T0x12=0）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM0PS+1)/12/(256-TH0)/2

如果 C/T=1，定时器/计数器 T0 是对外部脉冲输入(P3.4/T0)计数，则：

输出时钟频率 = (T0_Pin_CLK) / (256-TH0)/2

14.2.6 定时器 0 模式 3（不可屏蔽中断 16 位自动重装载，实时操作系统节拍器）

对定时器/计数器 0，其工作模式模式 3 与工作模式 0 是一样的（下图定时器模式 3 的原理图，与工作模式 0 是一样的）。唯一不同的是：当定时器/计数器 0 工作在模式 3 时，只需允许 ET0/IE.1(定时器/计数器 0 中断允许位)，不需要允许 EA/IE.7(总中断使能位)就能打开定时器/计数器 0 的中断，此模式下的定时器/计数器 0 中断与总中断使能位 EA 无关，一旦工作在模式 3 下的定时器/计数器 0 中断被打开(ET0=1)，那么该中断是不可屏蔽的，该中断的优先级是最高的，即该中断不能被任何中断所打断，而且该中断打开后既不受 EA/IE.7 控制也不再受 ET0 控制，当 EA=0 或 ET0=0 时都不能屏蔽此中断。故将此模式称为不可屏蔽中断的 16 位自动重装载模式。

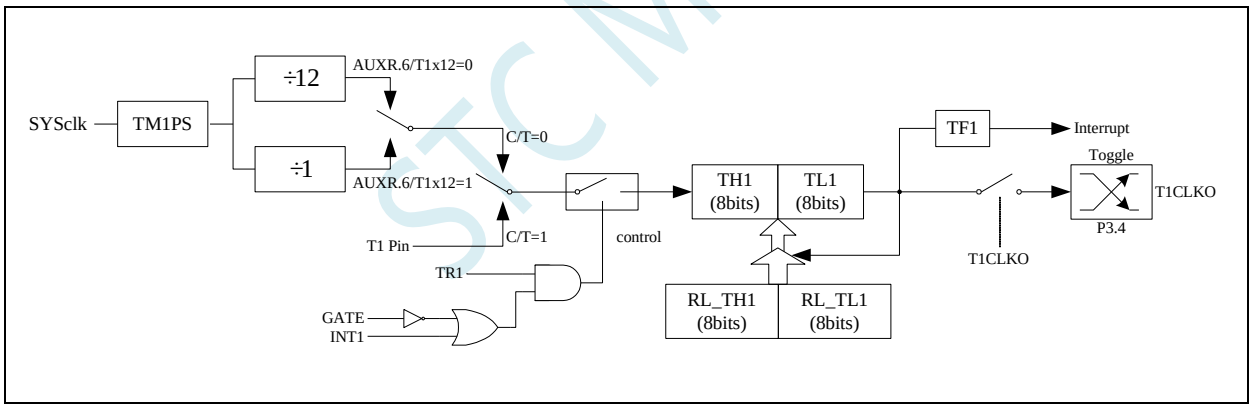


定时器/计数器 0 的模式 3：不可屏蔽中断的 16 位自动重装载模式

注意：当定时器/计数器 0 工作在模式 3(不可屏蔽中断的 16 位自动重装载模式)时，不需要允许 EA/IE.7(总中断使能位)，只需允许 ET0/IE.1(定时器/计数器 0 中断允许位)就能打开定时器/计数器 0 的中断，此模式下的定时器/计数器 0 中断与总中断使能位 EA 无关。一旦此模式下的定时器/计数器 0 中断被打开后，该定时器/计数器 0 中断优先级就是最高的，它不能被其它任何中断所打断(不管是比定时器/计数器 0 中断优先级低的中断还是比其优先级高的中断，都不能打断此时的定时器/计数器 0 中断)，而且该中断打开后既不受 EA/IE.7 控制也不再受 ET0 控制了，清零 EA 或 ET0 都不能关闭此中断。

14.2.7 定时器 1 模式 0（16 位自动重装载模式）

此模式下定时器/计数器 1 作为可自动重装载的 16 位计数器，如下图所示：



定时器/计数器 1 的模式 0：16 位自动重装载模式

当 GATE=0（TMOD.7）时，如 TR1=1，则定时器计数。GATE=1 时，允许由外部输入 INT1 控制定时器 1，这样可实现脉宽测量。TR1 为 TCON 寄存器内的控制位，TCON 寄存器各位的具体功能描述见上节 TCON 寄存器的介绍。

当 C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟的分频输出，T1 对内部系统时钟计数，T1 工作在定时方式。当 C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输入 P3.5/T1，即 T1 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 1 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T1 的速率由特殊功能寄存器 AUXR 中的 T1x12 决定，如果 T1x12=0，T1 则工作在 12T 模式；如果 T1x12=1，T1 则工作在 1T 模式

定时器 1 有两个隐藏的寄存器 RL_TH1 和 RL_TL1。RL_TH1 与 TH1 共有同一个地址，RL_TL1 与 TL1 共有同一个地址。当 TR1=0 即定时器/计数器 1 被禁止工作时，对 TL1 写入的内容会同时写入 RL_TL1，对

TH1 写入的内容也会同时写入 RL_TH1。当 TR1=1 即定时器/计数器 1 被允许工作时，对 TL1 写入内容，实际上不是写入当前寄存器 TL1 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_TL1 中，对 TH1 写入内容，实际上也不是写入当前寄存器 TH1 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_TH1，这样可以巧妙地实现 16 位重装载定时器。当读 TH1 和 TL1 的内容时，所读的内容就是 TH1 和 TL1 的内容，而不是 RL_TH1 和 RL_TL1 的内容。

当定时器 1 工作在模式 1（TMOD[5:4]/[M1,M0]=00B）时，[TH1,TL1]的溢出不仅置位 TF1，而且会自动将[RL_TH1,RL_TL1]的内容重新装入[TH1,TL1]。

当 T1CLKO/INT_CLKO.1=1 时，P3.4/T0 管脚配置为定时器 1 的时钟输出 T1CLKO。输出时钟频率为 T1 溢出率/2。

如果 C/T=0，定时器/计数器 T1 对内部系统时钟计数，则：

T1 工作在 1T 模式（AUXR.6/T1x12=1）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM1PS+1)/(65536-[RL_TH1, RL_TL1])/2

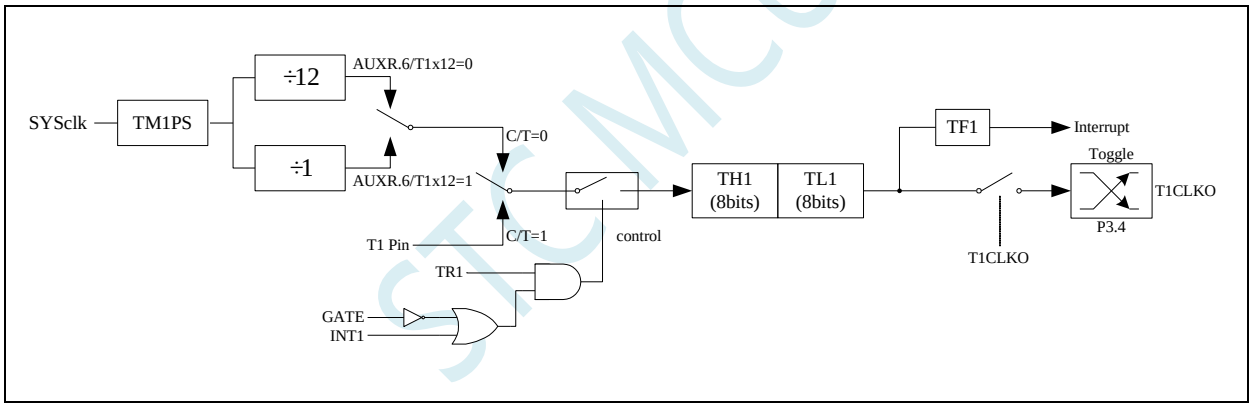
T1 工作在 12T 模式（AUXR.6/T1x12=0）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM1PS+1)/12/(65536-[RL_TH1, RL_TL1])/2

如果 C/T=1，定时器/计数器 T1 是对外部脉冲输入(P3.5/T1)计数，则：

输出时钟频率 = (T1_Pin_CLK) / (65536-[RL_TH1, RL_TL1])/2

14.2.8 定时器 1 模式 1（16 位不可重装载模式）

此模式下定时器/计数器 1 工作在 16 位不可重装载模式，如下图所示：



定时器/计数器 1 的模式 1：16 位不可重装载模式

此模式下，定时器/计数器 1 配置为 16 位不可重装载模式，由 TL1 的 8 位和 TH1 的 8 位所构成。TL1 的 8 位溢出向 TH1 进位，TH1 计数溢出置位 TCON 中的溢出标志位 TF1。

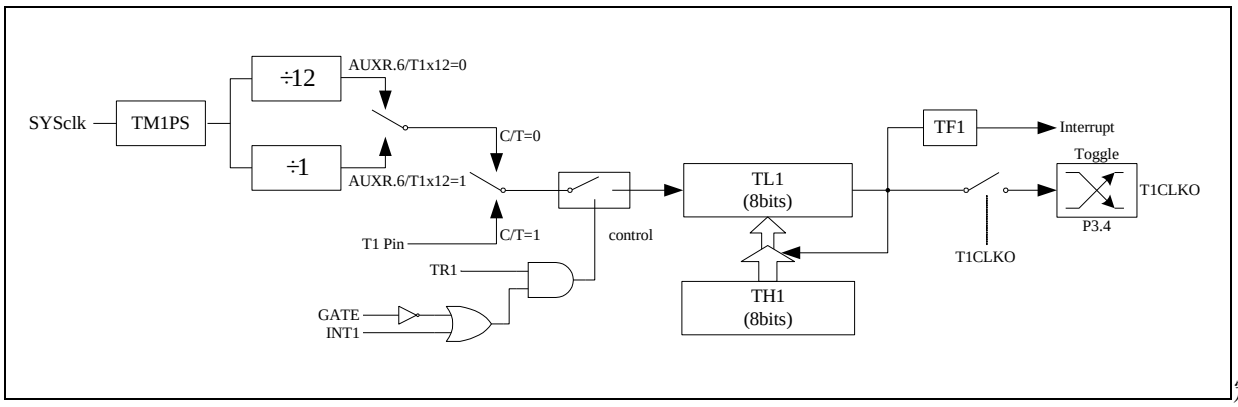
当 GATE=0(TMOD.7)时，如 TR1=1，则定时器计数。GATE=1 时，允许由外部输入 INT1 控制定时器 1，这样可实现脉宽测量。TR1 为 TCON 寄存器内的控制位，TCON 寄存器各位的具体功能描述见上节 TCON 寄存器的介绍。

当 C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟的分频输出，T1 对内部系统时钟计数，T1 工作在定时方式。当 C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输入 P3.5/T1，即 T1 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 1 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T1 的速率由特殊功能寄存器 AUXR 中的 T1x12 决定，如果 T1x12=0，T1 则工作在 12T 模式；如果 T1x12=1，T1 则工作在 1T 模式。

14.2.9 定时器 1 模式 2（8 位自动重装载模式）

此模式下定时器/计数器 1 作为可自动重装载的 8 位计数器，如下图所示：



定时器/计数器 1 的模式 2：8 位自动重装载模式

TL1 的溢出不仅置位 TF1，而且将 TH1 的内容重新装入 TL1，TH1 内容由软件预置，重装时 TH1 内容不变。

当 T1CLKO/INT_CLKO.1=1 时，P3.4/T0 管脚配置为定时器 1 的时钟输出 T1CLKO。输出时钟频率为 T1 溢出率/2。

如果 C/T=0，定时器/计数器 T1 对内部系统时钟计数，则：

T1 工作在 1T 模式（AUXR.6/T1x12=1）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM1PS+1)/(256-TH1)/2

T1 工作在 12T 模式（AUXR.6/T1x12=0）时的输出时钟频率 = (SYSclk)/(TM1PS+1)/12/(256-TH1)/2

如果 C/T=1，定时器/计数器 T1 是对外部脉冲输入(P3.5/T1)计数，则：

输出时钟频率 = (T1_Pin_CLK) / (256-TH1)/2

14.2.10 定时器 0 计数寄存器（TL0，TH0）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TL0	8AH								
TH0	8CH								

当定时器/计数器0工作在16位模式（模式0、模式1、模式3）时，TL0和TH0组合成为一个16位寄存器，TL0为低字节，TH0为高字节。若为8位模式（模式2）时，TL0和TH0为两个独立的8位寄存器。

14.2.11 定时器 1 计数寄存器（TL1，TH1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TL1	8BH								
TH1	8DH								

当定时器/计数器1工作在16位模式（模式0、模式1）时，TL1和TH1组合成为一个16位寄存器，TL1为低字节，TH1为高字节。若为8位模式（模式2）时，TL1和TH1为两个独立的8位寄存器。

14.2.12 辅助寄存器 1（AUXR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT

T0x12：定时器0速度控制位

0：12T 模式，即 CPU 时钟 12 分频（FOSC/12）

1：1T 模式，即 CPU 时钟不分频分频（FOSC/1）

T1x12：定时器1速度控制位

0：12T 模式，即 CPU 时钟 12 分频（FOSC/12）

1：1T 模式，即 CPU 时钟不分频分频（FOSC/1）

14.2.13 中断与时钟输出控制寄存器（INTCLKO）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTCLKO	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO

T0CLKO：定时器0时钟输出控制

0：关闭时钟输出

1：使能 P3.5 口的是定时器 0 时钟输出功能

当定时器 0 计数发生溢出时，P3.5 口的电平自动发生翻转。

T1CLKO：定时器1时钟输出控制

0：关闭时钟输出

1：使能 P3.4 口的是定时器 1 时钟输出功能

当定时器 1 计数发生溢出时，P3.4 口的电平自动发生翻转。

14.2.14 定时器 0 的 8 位预分频寄存器（TM0PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TM0PS	7EFEA0H								

定时器0的时钟 ＝ 系统时钟SYSclk ÷ (TM0PS + 1)

14.2.15 定时器 1 的 8 位预分频寄存器（TM1PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TM1PS	7EFEA1H								

定时器1的时钟 ＝ 系统时钟SYSclk ÷ (TM1PS + 1)

14.2.16 定时器 0 计算公式

定时器模式	定时器速度	周期计算公式
模式0/3 （16位自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH0, TL0]}{SYSclk/(TM0PS+1)}$ （自动重载）
	12T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH0, TL0]}{SYSclk/(TM0PS+1)} \times 12$ （自动重载）
模式1 （16位不自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH0, TL0]}{SYSclk/(TM0PS+1)}$ （需软件装载）
	12T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH0, TL0]}{SYSclk/(TM0PS+1)} \times 12$ （需软件装载）
模式2 （8位自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{256 - TH0}{SYSclk/(TM0PS+1)}$ （自动重载）
	12T	定时器周期 = $\frac{256 - TH0}{SYSclk/(TM0PS+1)} \times 12$ （自动重载）

14.2.17 定时器 1 计算公式

定时器模式	定时器速度	周期计算公式
模式0 （16位自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH1, TL1]}{SYSclk/(TM1PS+1)}$ （自动重载）
	12T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH1, TL1]}{SYSclk/(TM1PS+1)} \times 12$ （自动重载）
模式1 （16位不自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH1, TL1]}{SYSclk/(TM1PS+1)}$ （需软件装载）
	12T	定时器周期 = $\frac{65536 - [TH1, TL1]}{SYSclk/(TM1PS+1)} \times 12$ （需软件装载）
模式2 （8位自动重载）	1T	定时器周期 = $\frac{256 - TH1}{SYSclk/(TM1PS+1)}$ （自动重载）
	12T	定时器周期 = $\frac{256 - TH1}{SYSclk/(TM1PS+1)} \times 12$ （自动重载）

14.3 定时器 2

14.3.1 辅助寄存器 1（AUXR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT

T2R：定时器2的运行控制位

0：定时器 2 停止计数

1：定时器 2 开始计数

T2_C/T：控制定时器2用作定时器或计数器，清0则用作定时器（对内部系统时钟进行计数），置1用作计数器（对引脚T2/P1.2外部脉冲进行计数）。

T2x12：定时器2速度控制位

0：12T 模式，即 CPU 时钟 12 分频（FOSC/12）

1：1T 模式，即 CPU 时钟不分频分频（FOSC/1）

14.3.2 中断与时钟输出控制寄存器（INTCLKO）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTCLKO	8FH	-	EX4	EX3	EX2	-	T2CLKO	T1CLKO	T0CLKO

T2CLKO：定时器2时钟输出控制

0：关闭时钟输出

1：使能 P1.3 口的是定时器 2 时钟输出功能

当定时器 2 计数发生溢出时，P1.3 口的电平自动发生翻转。

14.3.3 定时器 2 计数寄存器（T2L，T2H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
T2L	D7H								
T2H	D6H								

定时器/计数器2的工作模式固定为16位重载模式，T2L和T2H组合成为一个16位寄存器，T2L为低字节，T2H为高字节。当[T2H,T2L]中的16位计数值溢出时，系统会自动将内部16位重载寄存器中的重载值装入[T2H,T2L]中。

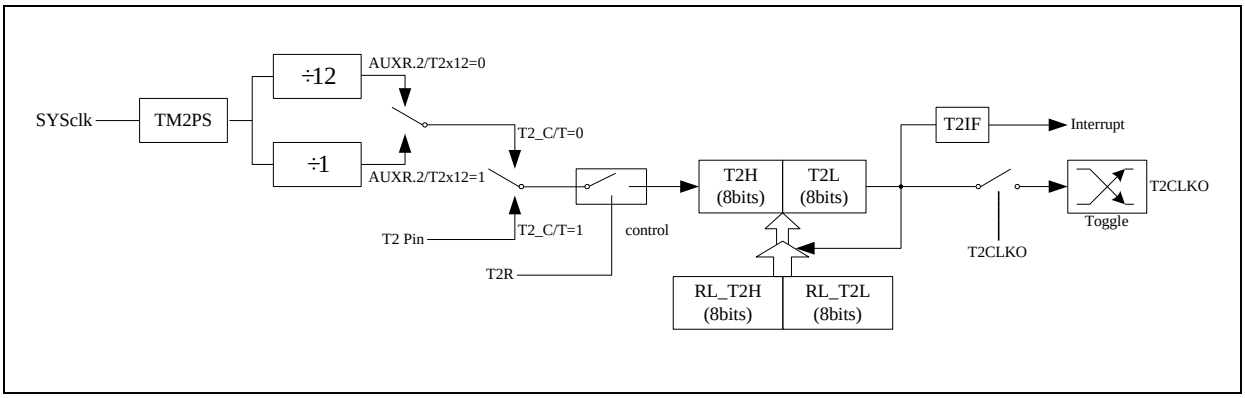
14.3.4 定时器 2 的 8 位预分频寄存器（TM2PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TM2PS	7EFEA2H								

定时器2的时钟 ＝ 系统时钟SYSclk ÷ (TM2PS + 1)

14.3.5 定时器 2 工作模式

定时器/计数器2的原理框图如下：



定时器/计数器 2 的工作模式：16 位自动重装载模式

T2R/AUXR.4 为 AUXR 寄存器内的控制位，AUXR 寄存器各位的具体功能描述见上节 AUXR 寄存器的介绍。

当 T2_C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟输出，T2 对内部系统时钟计数，T2 工作在定时方式。当 T2_C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输 T2，即 T2 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 2 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T2 的速率由特殊功能寄存器 AUXR 中的 T2x12 决定，如果 T2x12=0，T2 则工作在 12T 模式；如果 T2x12=1，T2 则工作在 1T 模式

定时器 2 有两个隐藏的寄存器 RL_T2H 和 RL_T2L。RL_T2H 与 T2H 共有同一个地址，RL_T2L 与 T2L 共有同一个地址。当 T2R=0 即定时器/计数器 2 被禁止工作时，对 T2L 写入的内容会同时写入 RL_T2L，对 T2H 写入的内容也会同时写入 RL_T2H。当 T2R=1 即定时器/计数器 2 被允许工作时，对 T2L 写入内容，实际上不是写入当前寄存器 T2L 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T2L 中，对 T2H 写入内容，实际上也不是写入当前寄存器 T2H 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T2H，这样可以巧妙地实现 16 位重装载定时器。当读 T2H 和 T2L 的内容时，所读的内容就是 T2H 和 T2L 的内容，而不是 RL_T2H 和 RL_T2L 的内容。

[T2H,T2L]的溢出不仅置位中断请求标志位（T2IF），使 CPU 转去执行定时器 2 的中断程序，而且会自动将[RL_T2H,RL_T2L]的内容重新装入[T2H,T2L]。

14.3.6 定时器 2 计算公式

定时器速度	周期计算公式
1T	定时器周期 = $\frac{65536 - [T2H, T2L]}{SYSclk/(TM2PS+1)}$ （自动重载）
12T	定时器周期 = $\frac{65536 - [T2H, T2L]}{SYSclk/(TM2PS+1)} \times 12$ （自动重载）

14.4 定时器 3/4

14.4.1 定时器 3/4 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
T3T4PIN	7EFEACH	-	-	-	-	-	-	-	**T3T4SEL**

T3T4SEL：T3/T3CLKO/T4/T4CLKO 脚选择位

T3T4SEL	T3	T3CLKO	T4	T4CLKO
0	P0.4	P0.5	P0.6	P0.7
1	P0.0	P0.1	P0.2	P0.3

14.4.2 定时器 4/3 控制寄存器（T4T3M）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
T4T3M	DDH	T4R	T4_C/T	T4x12	T4CLKO	T3R	T3_C/T	T3x12	T3CLKO

T4R：定时器4的运行控制位

0：定时器 4 停止计数

1：定时器 4 开始计数

T4_C/T：控制定时器4用作定时器或计数器，清0则用作定时器（对内部系统时钟进行计数），置1用作计数器（对引脚T4/P0.6外部脉冲进行计数）。

T4x12：定时器4速度控制位

0：12T 模式，即 CPU 时钟 12 分频（FOSC/12）

1：1T 模式，即 CPU 时钟不分频分频（FOSC/1）

T4CLKO：定时器4时钟输出控制

0：关闭时钟输出

1：使能 P0.7 口的是定时器 4 时钟输出功能

当定时器 4 计数发生溢出时，P0.7 口的电平自动发生翻转。

T3R：定时器3的运行控制位

0：定时器 3 停止计数

1：定时器 3 开始计数

T3_C/T：控制定时器3用作定时器或计数器，清0则用作定时器（对内部系统时钟进行计数），置1用作计数器（对引脚T3/P0.4外部脉冲进行计数）。

T3x12：定时器3速度控制位

0：12T 模式，即 CPU 时钟 12 分频（FOSC/12）

1：1T 模式，即 CPU 时钟不分频分频（FOSC/1）

T3CLKO：定时器3时钟输出控制

0：关闭时钟输出

1：使能 P0.5 口的是定时器 3 时钟输出功能

当定时器 3 计数发生溢出时，P0.5 口的电平自动发生翻转。

14.4.3 定时器 3 计数寄存器（T3L，T3H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

T3L	D5H	
T3H	D4H	

定时器/计数器3的工作模式固定为16位重载模式，T3L和T3H组合成为一个16位寄存器，T3L为低字节，T3H为高字节。当[T3H,T3L]中的16位计数值溢出时，系统会自动将内部16位重载寄存器中的重载值装入[T3H,T3L]中。

14.4.4 定时器 4 计数寄存器（T4L，T4H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
T4L	D3H								
T4H	D2H								

定时器/计数器4的工作模式固定为16位重载模式，T4L和T4H组合成为一个16位寄存器，T4L为低字节，T4H为高字节。当[T4H,T4L]中的16位计数值溢出时，系统会自动将内部16位重载寄存器中的重载值装入[T4H,T4L]中。

14.4.5 定时器 3 的 8 位预分频寄存器（TM3PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TM3PS	7EFEA3H								

定时器3的时钟 = 系统时钟SYSclk ÷ (TM3PS + 1)

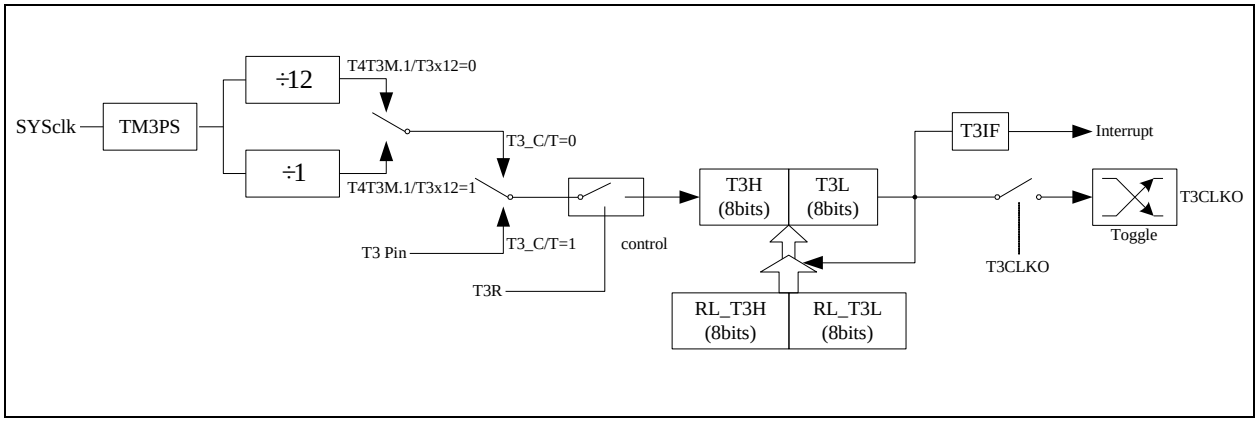
14.4.6 定时器 4 的 8 位预分频寄存器（TM4PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TM4PS	7EFEA4H								

定时器4的时钟 = 系统时钟SYSclk ÷ (TM4PS + 1)

14.4.7 定时器 3 工作模式

定时器/计数器3的原理框图如下：



定时器/计数器 3 的工作模式：16 位自动重装载模式

T3R/T4T3M.3 为 T4T3M 寄存器内的控制位，T4T3M 寄存器各位的具体功能描述见上节 T4T3M 寄存器的

介绍。

当 T3_C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟输出，T3 对内部系统时钟计数，T3 工作在定时方式。当 T3_C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输 T3，即 T3 工作在计数方式。

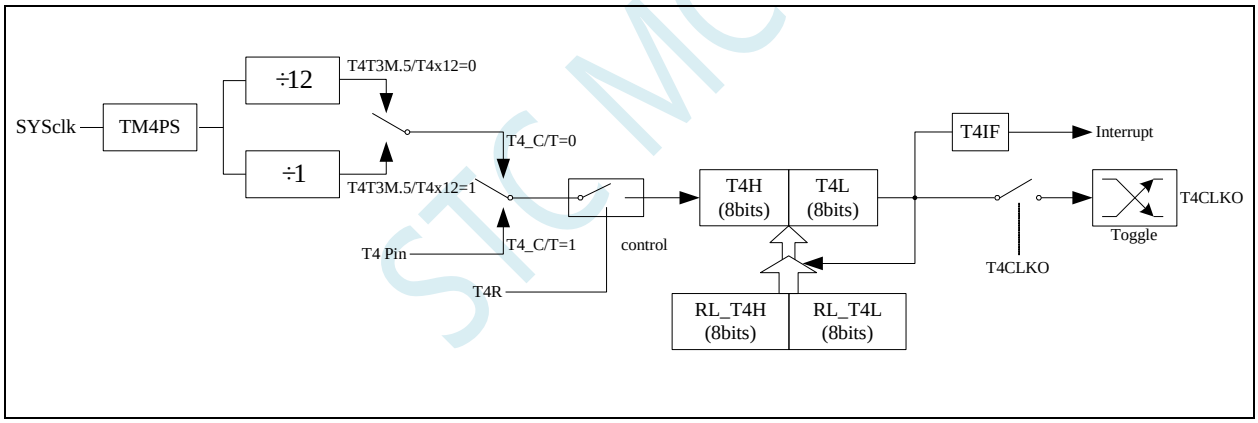
STC 单片机的定时器 3 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T3 的速率由特殊功能寄存器 T4T3M 中的 T3x12 决定，如果 T3x12=0，T3 则工作在 12T 模式；如果 T3x12=1，T3 则工作在 1T 模式

定时器 3 有两个隐藏的寄存器 RL_T3H 和 RL_T3L。RL_T3H 与 T3H 共有同一个地址，RL_T3L 与 T3L 共有同一个地址。当 T3R=0 即定时器/计数器 3 被禁止工作时，对 T3L 写入的内容会同时写入 RL_T3L，对 T3H 写入的内容也会同时写入 RL_T3H。当 T3R=1 即定时器/计数器 3 被允许工作时，对 T3L 写入内容，实际上不是写入当前寄存器 T3L 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T3L 中，对 T3H 写入内容，实际上也不是写入当前寄存器 T3H 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T3H，这样可以巧妙地实现 16 位重装载定时器。当读 T3H 和 T3L 的内容时，所读的内容就是 T3H 和 T3L 的内容，而不是 RL_T3H 和 RL_T3L 的内容。

[T3H,T3L]的溢出不仅置位中断请求标志位（T3IF），使 CPU 转去执行定时器 3 的中断程序，而且会自动将[RL_T3H,RL_T3L]的内容重新装入[T3H,T3L]。

14.4.8 定时器 4 工作模式

定时器/计数器 4 的原理框图如下：



定时器/计数器 4 的工作模式：16 位自动重装载模式

T4R/T4T3M.7 为 T4T3M 寄存器内的控制位，T4T3M 寄存器各位的具体功能描述见上节 T4T3M 寄存器的介绍。

当 T4_C/T=0 时，多路开关连接到系统时钟输出，T4 对内部系统时钟计数，T4 工作在定时方式。当 T4_C/T=1 时，多路开关连接到外部脉冲输 T4，即 T4 工作在计数方式。

STC 单片机的定时器 4 有两种计数速率：一种是 12T 模式，每 12 个时钟加 1，与传统 8051 单片机相同；另外一种是 1T 模式，每个时钟加 1，速度是传统 8051 单片机的 12 倍。T4 的速率由特殊功能寄存器 T4T3M 中的 T4x12 决定，如果 T4x12=0，T4 则工作在 12T 模式；如果 T4x12=1，T4 则工作在 1T 模式

定时器 4 有两个隐藏的寄存器 RL_T4H 和 RL_T4L。RL_T4H 与 T4H 共有同一个地址，RL_T4L 与 T4L 共有同一个地址。当 T4R=0 即定时器/计数器 4 被禁止工作时，对 T4L 写入的内容会同时写入 RL_T4L，对 T4H 写入的内容也会同时写入 RL_T4H。当 T4R=1 即定时器/计数器 4 被允许工作时，对 T4L 写入内容，实际上不是写入当前寄存器 T4L 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T4L 中，对 T4H 写入内容，实际上也不是写入当前寄存器 T4H 中，而是写入隐藏的寄存器 RL_T4H，这样可以巧妙地实现 16 位重装载定时器。当读 T4H

和 T4L 的内容时，所读的内容就是 T4H 和 T4L 的内容，而不是 RL_T4H 和 RL_T4L 的内容。

[T4H,T4L]的溢出不仅置位中断请求标志位（T4IF），使 CPU 转去执行定时器 4 的中断程序，而且会自动将[RL_T4H,RL_T4L]的内容重新装入[T4H,T4L]。

14.4.9 定时器 3 计算公式

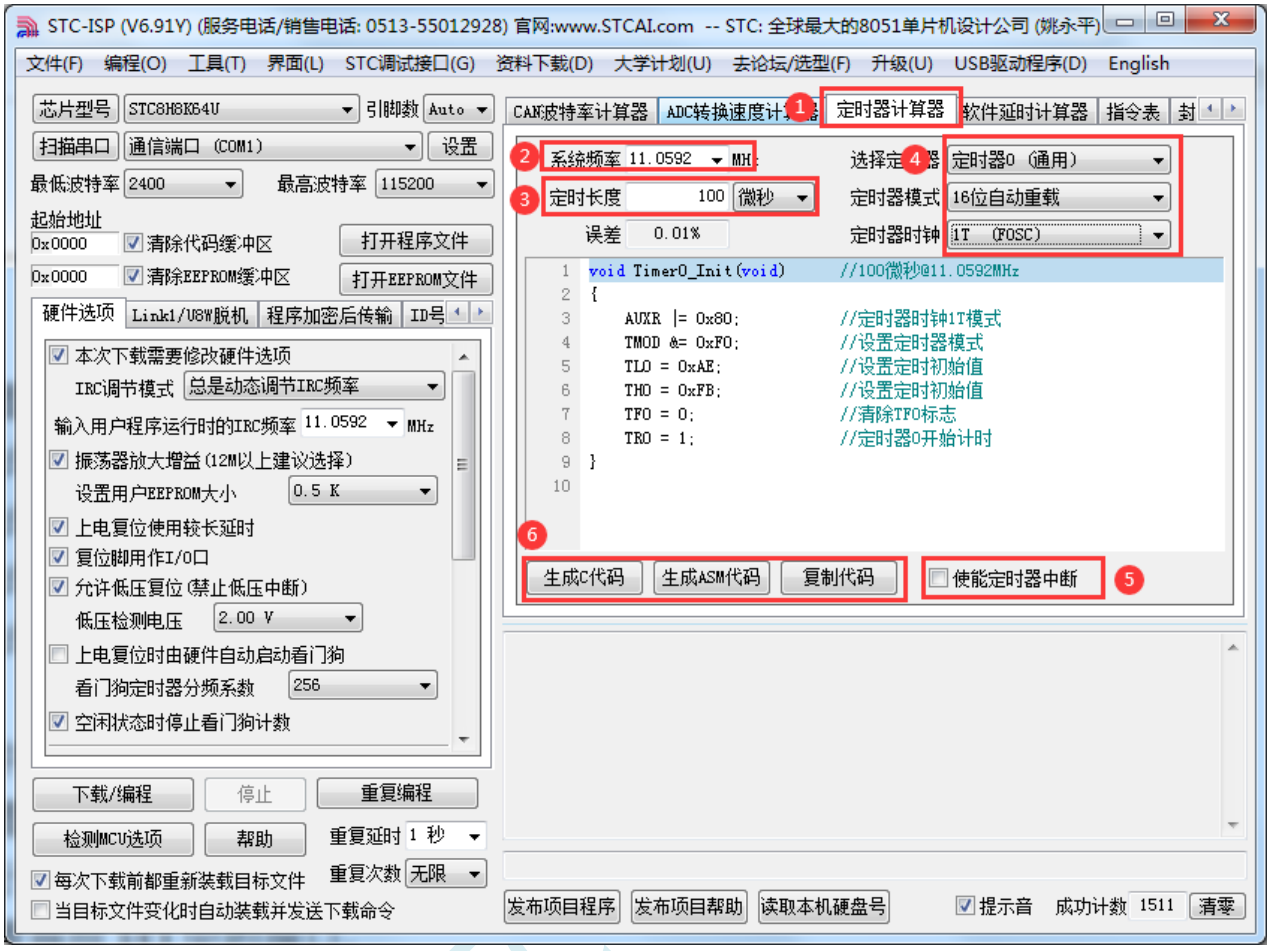
定时器速度	周期计算公式
1T	$\text{定时器周期} = \frac{65536 - [T3H, T3L]}{SYSclk/(TM3PS+1)}$ （自动重载）
12T	$\text{定时器周期} = \frac{65536 - [T3H, T3L]}{SYSclk/(TM3PS+1)} \times 12$ （自动重载）

14.4.10 定时器 4 计算公式

定时器速度	周期计算公式
1T	$\text{定时器周期} = \frac{65536 - [T4H, T4L]}{SYSclk/(TM4PS+1)}$ （自动重载）
12T	$\text{定时器周期} = \frac{65536 - [T4H, T4L]}{SYSclk/(TM4PS+1)} \times 12$ （自动重载）

STCMCU

14.5 STC-ISP | 定时器计算器工具



①：在下载软件中选择“定时器计算器”功能页，进定时器代码生成界面

②：设置系统工作频率（单位：MHz）

③：设置定时时间长度（单位：毫秒/微秒）

④：选择目标定时器，并设置定时器工作模式

⑤：选择是否需要使能定时器中断

⑥：手动生成 C 代码或者 ASM 代码，复制范例

14.6 范例程序

14.6.1 定时器 0（模式 0－16 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;                        //模式 0
    TL0 = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                            //启动定时器
    ET0 = 1;                            //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.2 定时器 0（模式 1－16 位不自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
```

```
void TM0_Isr() interrupt 1
{
    TL0 = 0x66;                         //重设定时参数
    TH0 = 0xfc;
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x01;                        //模式 1
    TL0 = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                            //启动定时器
    ET0 = 1;                            //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.3 定时器 0（模式 2—8 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
```

```
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x02;                                //模式 2
    TL0 = 0xf4;                                 //256-11.0592M/12/76K
    TH0 = 0xf4;
    TR0 = 1;                                    //启动定时器
    ET0 = 1;                                    //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.4 定时器 0（模式 3－16 位自动重载不可屏蔽中断），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
{
    P10 = !P10;                                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
```

```
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x03;                    //模式 3
    TL0 = 0x66;                     //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                        //启动定时器
    ET0 = 1;                        //使能定时器中断
//  EA = 1;                         //不受 EA 控制

    while (1);
}
```

14.6.5 定时器 0（外部计数—扩展 T0 为外部下降沿中断）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM0_Isr() interrupt 1
{
    P10 = !P10;                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x04;                    //外部计数模式
    TL0 = 0xff;
    TH0 = 0xff;
    TR0 = 1;                        //启动定时器
    ET0 = 1;                        //使能定时器中断
    EA = 1;
```

```
    while (1);
}
```

14.6.6 定时器 0（测量脉宽－INT0 高电平宽度）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT0_Isr() interrupt 0
{
    P0 = TL0;                           //TL0 为测量值低字节
    P1 = TH0;                           //TH0 为测量值高字节
    TL0 = 0x00;
    TH0 = 0x00;
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T0x12 = 1;                          //1T 模式
    TMOD = 0x08;                        //使能 GATE,INT0 为 1 时使能计时
    TL0 = 0x00;
    TH0 = 0x00;
    while (P32);                        //等待 INT0 为低
    TR0 = 1;                            //启动定时器
    IT0 = 1;                            //使能 INT0 下降沿中断
    EX0 = 1;
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.7 定时器 0（模式 0），时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;                        //模式 0
    TL0 = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    TH0 = 0xfc;
    TR0 = 1;                            //启动定时器
    T0CLKO = 1;                         //使能时钟输出

    while (1);
}
```

14.6.8 定时器 1（模式 0－16 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
```

```
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;                            //模式 0
    TL1 = 0x66;                             //65536-11.0592M/12/1000
    TH1 = 0xfc;
    TR1 = 1;                                //启动定时器
    ET1 = 1;                                //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.9 定时器 1（模式 1－16 位不自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    TL1 = 0x66;                             //重设定时参数
    TH1 = 0xfc;
    P10 = !P10;                             //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
```

```
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x10;                    //模式 1
    TL1 = 0x66;                     //65536-11.0592M/12/1000
    TH1 = 0xfc;
    TR1 = 1;                        //启动定时器
    ET1 = 1;                        //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.10 定时器 1（模式 2－8 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    P10 = !P10;                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x20;                    //模式 2
    TL1 = 0xf4;                     //256-11.0592M/12/76K
    TH1 = 0xf4;
    TR1 = 1;                        //启动定时器
    ET1 = 1;                        //使能定时器中断
```

```
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.11 定时器 1（外部计数－扩展 T1 为外部下降沿中断）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM1_Isr() interrupt 3
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x40;                        //外部计数模式
    TL1 = 0xff;
    TH1 = 0xff;
    TR1 = 1;                            //启动定时器
    ET1 = 1;                            //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.12 定时器 1（测量脉宽－INT1 高电平宽度）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void INT1_Isr() interrupt 2
{
    P0 = TL1;                           //TL1 为测量值低字节
    P1 = TH1;                           //TH1 为测量值高字节
    TL1 = 0x00;
    TH1= 0x00;
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T1x12 = 1;                          //1T 模式
    TMOD = 0x80;                        //使能 GATE,INT1 为 1 时使能计时
    TL1 = 0x00;
    TH1 = 0x00;
    while (P33);                        //等待 INT1 为低
    TR1 = 1;                            //启动定时器
    IT1 = 1;                            //使能 INT1 下降沿中断
    EX1 = 1;
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.13 定时器 1（模式 0），时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
```

```
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    TMOD = 0x00;                                //模式 0
    TL1 = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    TH1 = 0xfc;
    TR1 = 1;                                    //启动定时器
    T1CLKO = 1;                                 //使能时钟输出

    while (1);
}
```

14.6.14 定时器 1（模式 0）做串口 1 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define  FOSC       11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define  BRT        (65536 - FOSC / 115200 / 4)
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

bit     busy;
char    wptr;
char    rptr;
char    buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
```

```
            RI = 0;
            buffer[wptr++] = SBUF;
            wptr &= 0x0f;
        }
}

void UartInit()
{
        SCON = 0x50;
        S1BRT = 0;
        TMOD = 0x00;
        TL1 = BRT;
        TH1 = BRT >> 8;
        TR1 = 1;
        T1x12 = 1;
        wptr = 0x00;
        rptr = 0x00;
        busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
        while (busy);
        busy = 1;
        SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
        while (*p)
        {
            UartSend(*p++);
        }
}

void main()
{
        EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;               //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        UartInit();
        ES = 1;
        EA = 1;
        UartSendStr("Uart Test !\r\n");
```

STC MCU

```
    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.15 定时器 1（模式 2）做串口 1 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (256 - (FOSC / 115200+16) / 32)
                                                    //加 16 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算


bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
        buffer[wptr++] = SBUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    S1BRT = 0;
    TMOD = 0x20;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
```

```
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        UartSend(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.16 定时器 2（16 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM2_Isr() interrupt 12
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T2L = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    T2H = 0xfc;
    T2R = 1;                            //启动定时器
    ET2 = 1;                            //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.17 定时器 2（外部计数—扩展 T2 为外部下降沿中断）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void TM2_Isr() interrupt 12
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
```

```
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T2L = 0xff;
    T2H = 0xff;
    T2_CT = 1; T2R = 1;                             //设置外部计数模式并启动定时器
    ET2 = 1;                                        //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.18 定时器 2，时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T2L = 0x66;                                     //65536-11.0592M/12/1000
```

```
    T2H = 0xfc;
    T2R = 1;                                    //启动定时器
    T2CLKO = 1;                                 //使能时钟输出

    while (1);
}
```

14.6.19 定时器 2 做串口 1 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC        11059200UL                //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT         (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
        buffer[wptr++] = SBUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    S1BRT = 1;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
```

```
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        UartSend(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.20 定时器 2 做串口 2 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
```

```
#define    FOSC        11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define    BRT         (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                   //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                   //自动实现四舍五入运算

bit        busy;
char       wptr;
char       rptr;
char       buffer[16];

void Uart2Isr() interrupt 8
{
    if (S2TI)
    {
        S2TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S2RI)
    {
        S2RI = 0;
        buffer[wptr++] = S2BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart2Init()
{
    S2CON = 0x50;
    S1BRT = 1;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart2Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S2BUF = dat;
}

void Uart2SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart2Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;     //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                  //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                   //设置程序代码等待参数，
                                                   //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

STC MCU

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart2Init();
    IE2 = 0x01;
    EA = 1;
    Uart2SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart2Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.21 定时器 2 做串口 3 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart3Isr() interrupt 17
{
    if (S3TI)
    {
        S3TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S3RI)
    {
```

```
            S3RI = 0;
            buffer[wptr++] = S3BUF;
            wptr &= 0x0f;
        }
}

void Uart3Init()
{
        S3CON = 0x10;
        T2L = BRT;
        T2H = BRT >> 8;
        T2x12 = 1;
        T2R = 1;
        wptr = 0x00;
        rptr = 0x00;
        busy = 0;
}

void Uart3Send(char dat)
{
        while (busy);
        busy = 1;
        S3BUF = dat;
}

void Uart3SendStr(char *p)
{
        while (*p)
        {
            Uart3Send(*p++);
        }
}

void main()
{
        EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        Uart3Init();
        IE2 = 0x08;
        EA = 1;
        Uart3SendStr("Uart Test !\r\n");

        while (1)
```

STC MCU

```
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart3Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.22 定时器 2 做串口 4 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL      //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart4Isr() interrupt 18
{
    if (S4TI)
    {
        S4TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S4RI)
    {
        S4RI = 0;
        buffer[wptr++] = S4BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart4Init()
{
    S4CON = 0x10;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart4Send(char dat)
```

```
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S4BUF = dat;
}

void Uart4SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart4Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart4Init();
    IE2 = 0x10;
    EA = 1;
    Uart4SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart4Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

14.6.23 定时器 3（16 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
```

```
#include "intrins.h"

#define   ET2             0x04
#define   ET3             0x20
#define   ET4             0x40
#define   T2IF            0x01
#define   T3IF            0x02
#define   T4IF            0x04

void TM3_Isr() interrupt 19
{
    P10 = !P10;                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T3L = 0x66;                     //65536-11.0592M/12/1000
    T3H = 0xfc;
    T4T3M = 0x08;                   //启动定时器
    IE2 = ET3;                      //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.24 定时器 3（外部计数—扩展 T3 为外部下降沿中断）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   ET2             0x04
#define   ET3             0x20
#define   ET4             0x40
#define   T2IF            0x01
```

```
#define     T3IF                0x02
#define     T4IF                0x04

void TM3_Isr() interrupt 19
{
    P10 = !P10;                 //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T3L = 0xff;
    T3H = 0xff;
    T4T3M = 0x0c;               //设置外部计数模式并启动定时器
    IE2 = ET3;                  //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.25 定时器 3，时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
```

```
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T3L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T3H = 0xfc;
    T4T3M = 0x09;                               //使能时钟输出并启动定时器

    while (1);
}
```

14.6.26 定时器 3 做串口 3 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC        11059200UL                //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT         (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart3Isr() interrupt 17
{
    if (S3TI)
    {
        S3TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S3RI)
    {
        S3RI = 0;
        buffer[wptr++] = S3BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart3Init()
{
    S3CON = 0x50;
    T3L = BRT;
    T3H = BRT >> 8;
```

```
    T4T3M = 0x0a;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart3Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S3BUF = dat;
}

void Uart3SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart3Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart3Init();
    IE2 = 0x08;
    EA = 1;
    Uart3SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart3Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

STC MCU

14.6.27 定时器 4（16 位自动重载），用作定时

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define     ET2             0x04
#define     ET3             0x20
#define     ET4             0x40
#define     T2IF            0x01
#define     T3IF            0x02
#define     T4IF            0x04

void TM4_Isr() interrupt 20
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T4L = 0x66;                         //65536-11.0592M/12/1000
    T4H = 0xfc;
    T4T3M = 0x80;                       //启动定时器
    IE2 = ET4;                          //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.28 定时器 4（外部计数－扩展 T4 为外部下降沿中断）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define     ET2             0x04
#define     ET3             0x20
#define     ET4             0x40
#define     T2IF            0x01
#define     T3IF            0x02
#define     T4IF            0x04

void TM4_Isr() interrupt 20
{
    P10 = !P10;                         //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    T4L = 0xff;
    T4H = 0xff;
    T4T3M = 0xc0;                       //设置外部计数模式并启动定时器
    IE2 = ET4;                          //使能定时器中断
    EA = 1;

    while (1);
}
```

14.6.29 定时器 4，时钟分频输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
```

```
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;

    T4L = 0x66;                                 //65536-11.0592M/12/1000
    T4H = 0xfc;
    T4T3M = 0x90;                               //使能时钟输出并启动定时器

    while (1);
}
```

14.6.30 定时器 4 做串口 4 波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL              //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart4Isr() interrupt 18
{
    if (S4TI)
    {
        S4TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S4RI)
    {
        S4RI = 0;
        buffer[wptr++] = S4BUF;
        wptr &= 0x0f;
```

```
    }
}

void Uart4Init()
{
    S4CON = 0x50;
    T4L = BRT;
    T4H = BRT >> 8;
    T4T3M = 0xa0;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart4Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S4BUF = dat;
}

void Uart4SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart4Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart4Init();
    IE2 = 0x10;
    EA = 1;
    Uart4SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart4Send(buffer[rptr++]);
```

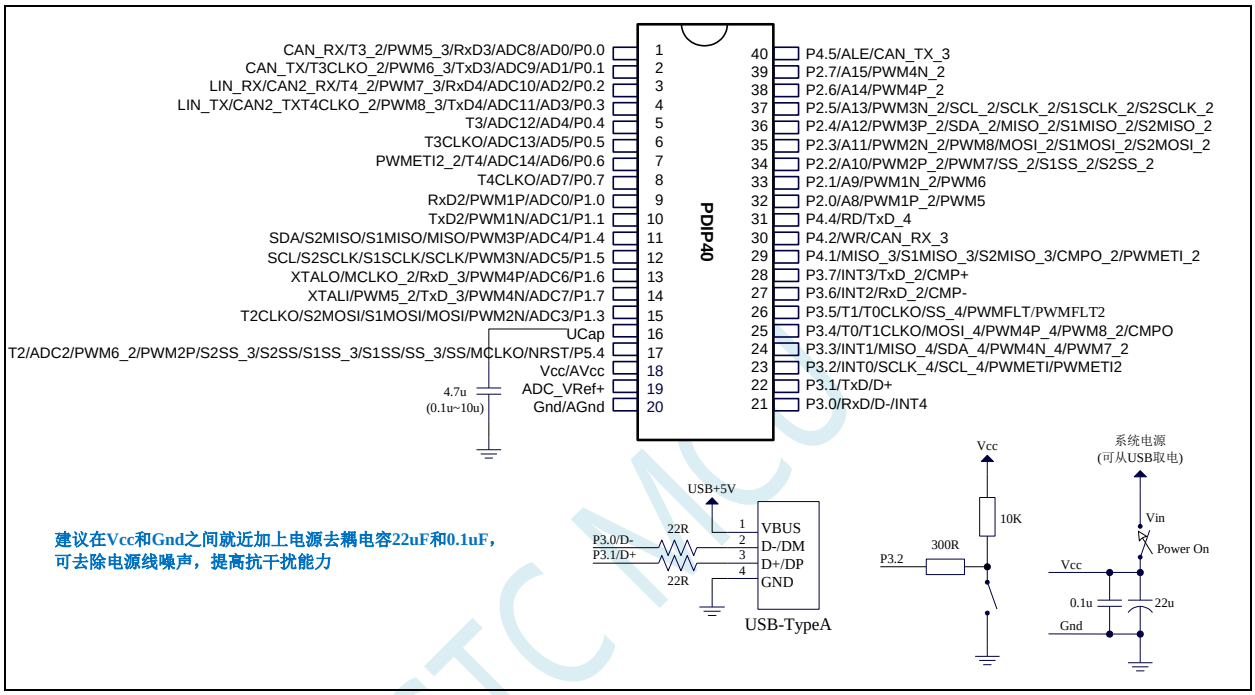
```
                rptr &= 0x0f;
            }
        }
}
```

STC MCU

15 超级简单的 STC USB-CDC 虚拟串口应用

15.1 USB-CDC 虚拟串口概述

当单片机需要和电脑之间进行数据交换时，首选一般都是串口通讯。STC32G 系列单片机内置 USB 控制器和收发器，当用户代码中嵌入 USB-CDC 代码后，使用 USB 线将单片机与电脑直接相连接，在电脑端就可识别出【USB-CDC 虚拟串口】，【USB-CDC 虚拟串口】就是【串口】。



USB-CDC 虚拟串口和传统串口相比有如下优点：

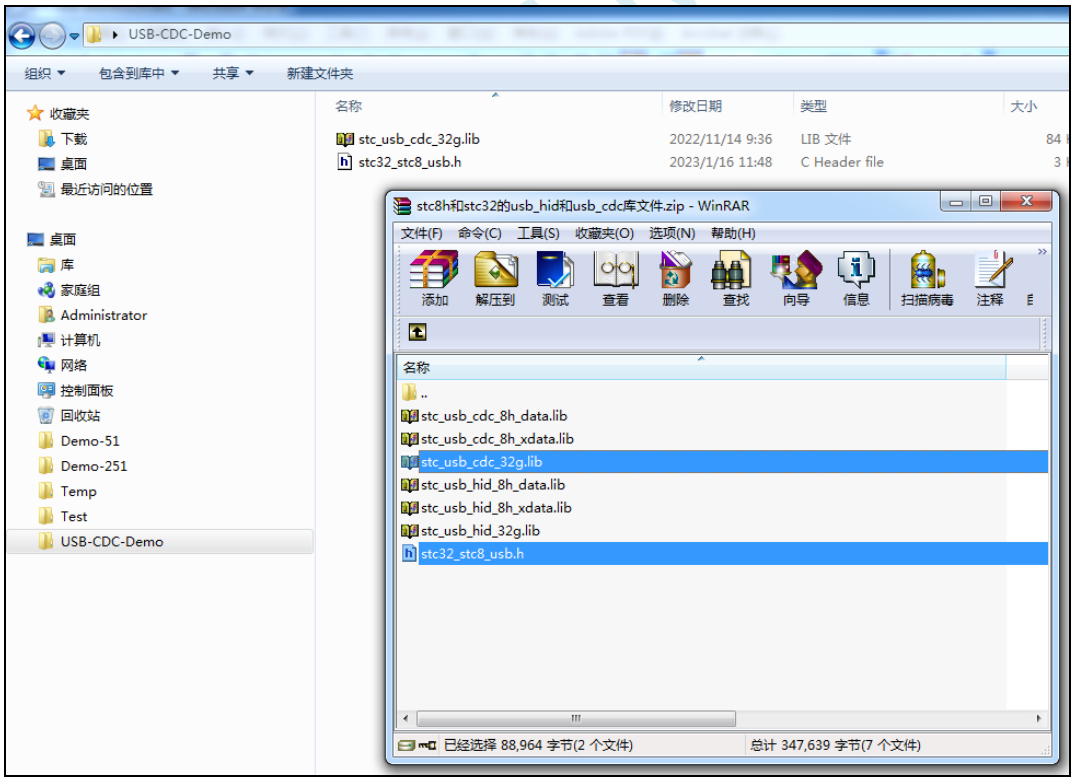
- **数据传输更快**：USB-CDC 虚拟串口忽略传统串口的波特率，传输速度的比特率即为全速 USB 的通讯速度 12MBPS（即每秒 12M 位）
- **使用更简单便捷**：USB-CDC 虚拟串口忽略传统串口的起始位、停止位等冗余信息
- **数据传输更可靠**：USB-CDC 虚拟串口丢弃传统串口简单的软件奇偶校验机制，USB-CDC 虚拟串口数据传输时有 USB 硬件 CRC 校验，以及校验出错重传机制，保证数据 100%正确
- **自动缓存数据**：USB-CDC 虚拟串口会自动缓存数据。单片机在没有处理完成上位机下传的上一笔数据时，如果此时上位机又有新的数据下传，虚拟串口会自动将新的数据缓存，从而保证数据 100%不会丢失或被覆盖。

15.2 新建 Keil 项目并加入 CDC 模块

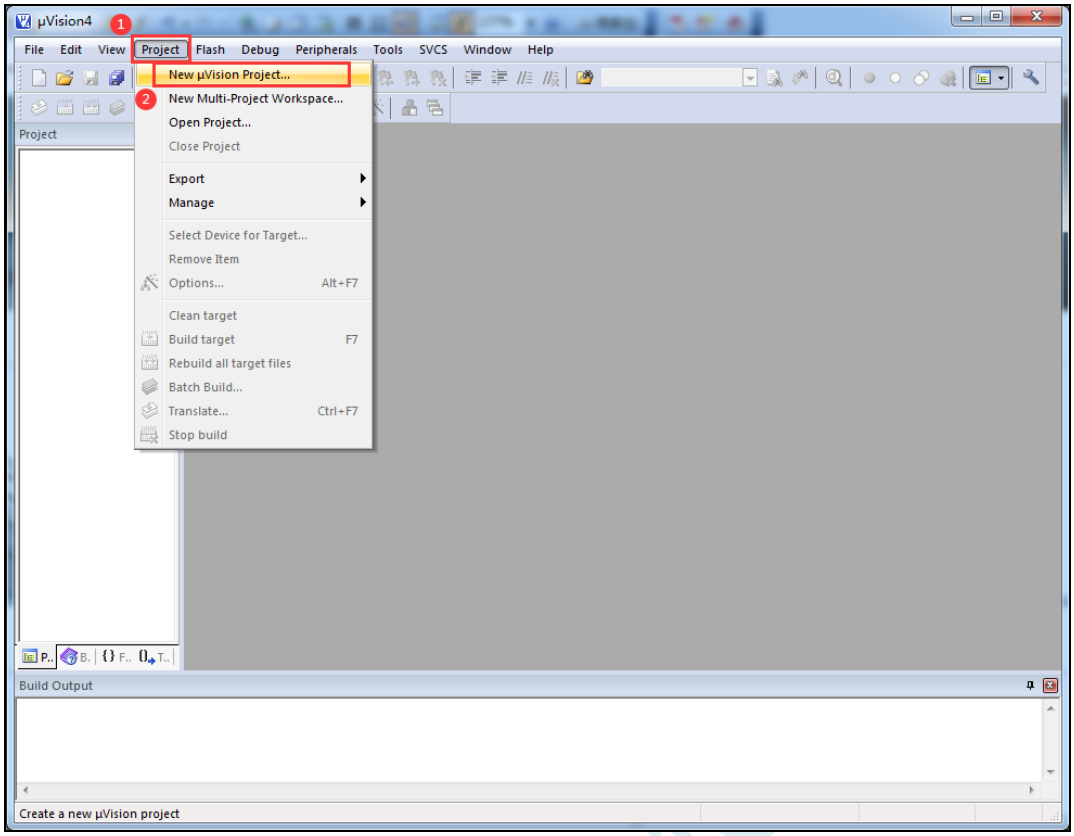
1、首选从官网下载 CDC 代码库（https://www.stcai.com/filedownload/656048）

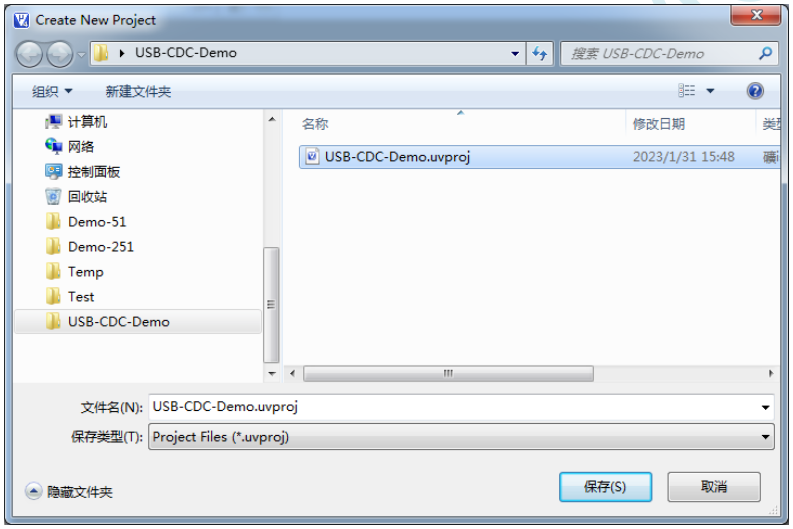


2、下载完成后，从压缩包中将“stc_usb_cdc_32g.lib”和“stc32_stc8_usb.h”解压到项目目录中

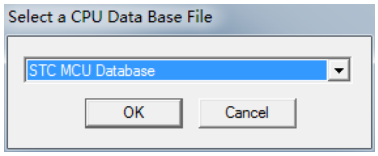


3、打开 Keil 软件，并新建项目

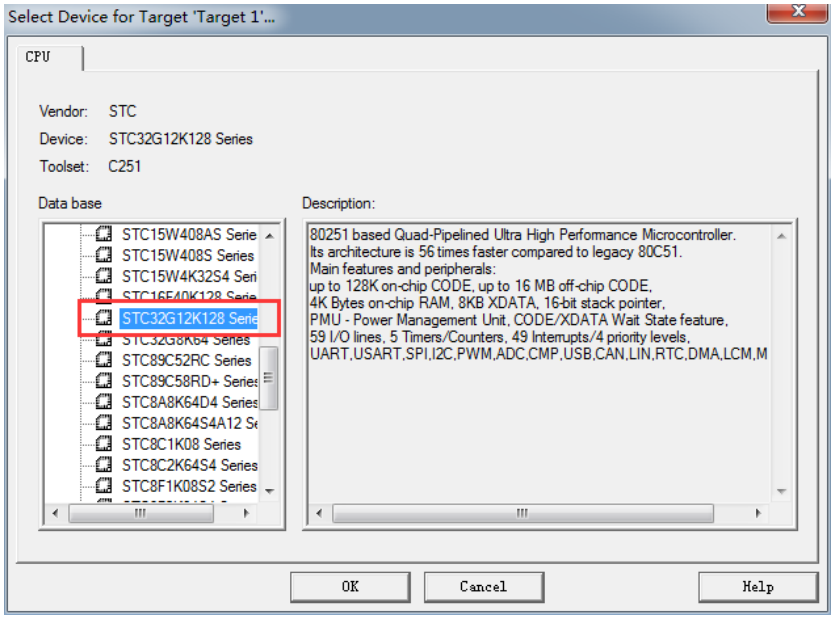




Database 请选择“STC MCU Database”



单片机型号选择“STC32G12K128 Series”



4、项目建立完成后，将下面的代码命名为 main.c 文件并保存到项目目录中

```
//测试工作频率为 24MHz

#include "stc32g.h"
#include "stc32_stc8_usb.h"

#define     FOSC            24000000UL                  //ISP 下载时需将工作频率设置为 24MHz

char *USER_DEVICEDESC = NULL;
char *USER_PRODUCTDESC = NULL;
char *USER_STCISPCMD = "@STCISP#";                      //不停电自动 ISP 下载命令

void main()
{
    WTST = 0;
    CKCON = 0;
    EAXFR = 1;

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;

    P3M0 &= ~0x03;                                      //P3.0/P3.1 和 USB 的 D-/D+共用 PIN 脚，
    P3M1 |= 0x03;                                       //需要将 P3.0/P3.1 设置为高阻输入模式

    IRC48MCR = 0x80;                                    //使能内部 48M 的 USB 专用 IRC
    while (!(IRC48MCR & 0x01));
    USBCLK = 0x00;                                      //设置 USB 时钟源为内部 48M 的 USB 专用 IRC
    USBCON = 0x90;                                      //使能 USB 功能

    usb_init();                                         //调用 USB CDC 初始化库函数

    EUSB = 1;                                           //使能 USB 中断
```

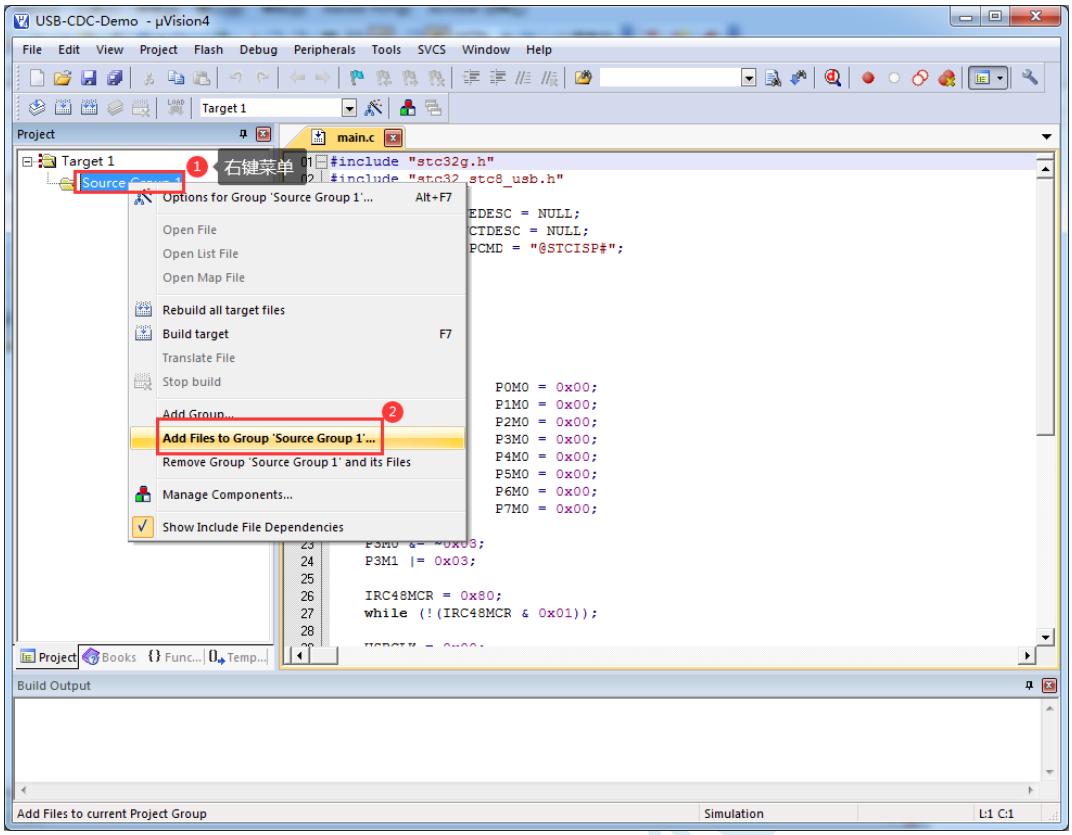
```
    EA = 1;

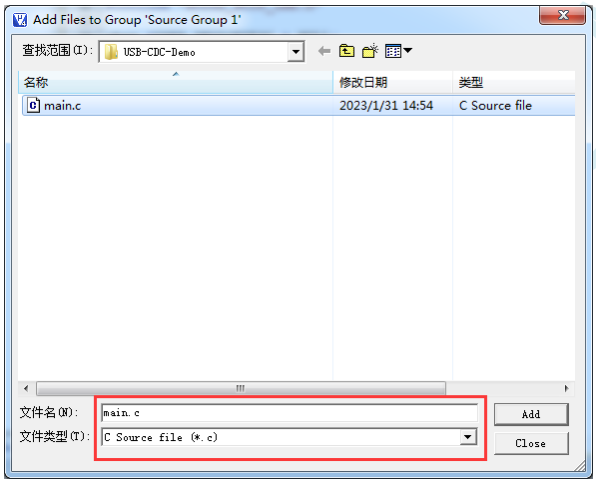
    while (DeviceState != DEVSTATE_CONFIGURED);          //等待 USB 完成配置

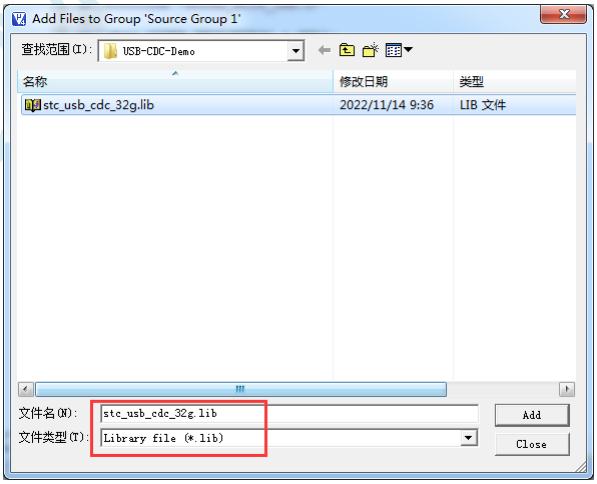
    while (1)
    {
        if (bUsbOutReady)                                //当硬件接收完成上位机通过串口助手发送数据后
                                                         //会自动将 bUsbOutReady 置 1
                                                         //接收的数据字节数保存在 OutNumber 变量中
                                                         //接收的数据保存在 UsbOutBuffer 缓冲区
        {
            USB_SendData(UsbOutBuffer,OutNumber);        //使用 USB_SendData 库函数可向上位机发送数据
                                                         //这里的测试代码为将接收数据原样返回
            usb_OUT_done();                              //处理完成接收的数据后
                                                         //调用 usb_OUT_done 准备接收下一笔数据
        }
    }
}
```

STC MCU

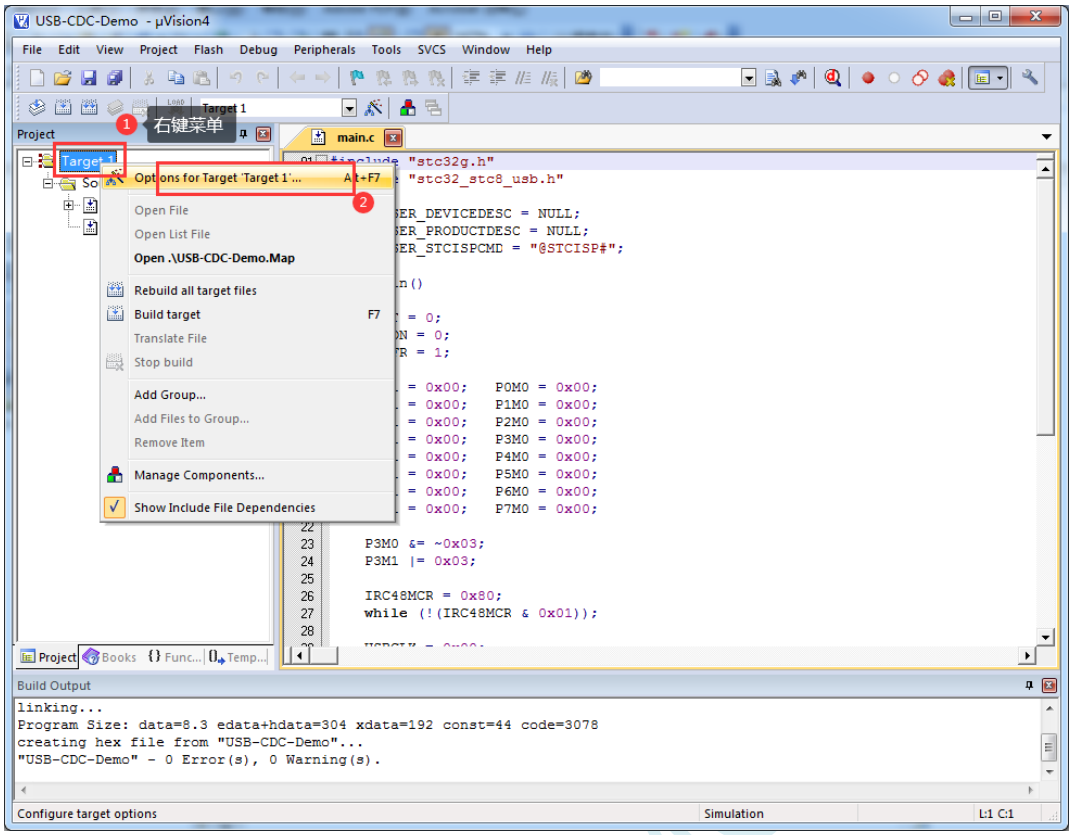
5、将项目目录下的“main.c”和“stc_usb_cdc_32g.lib”加入到项目中

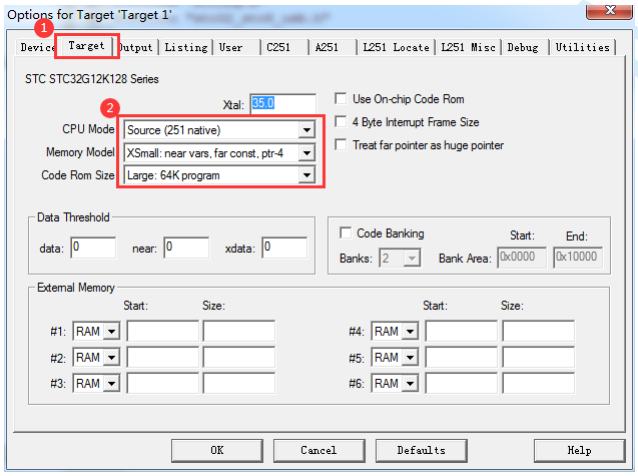


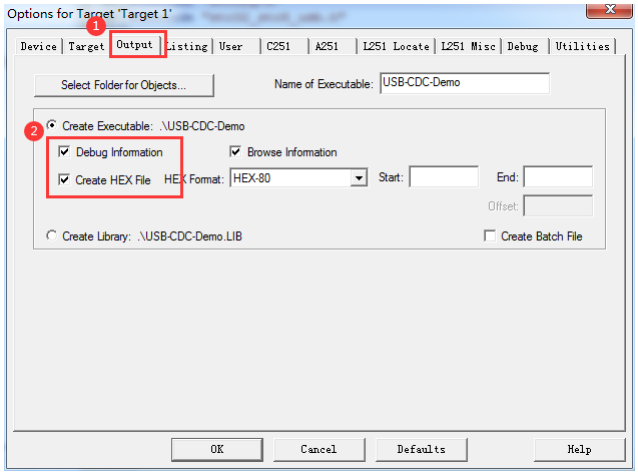


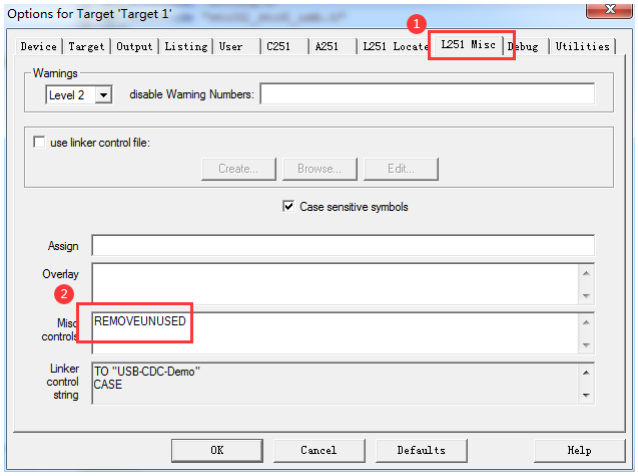


6、进行项目设置


USB-CDC-Demo - µVision4
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
Target 1
右键菜单
Project
Target 1
Options for Target 'Target 1'... Alt+F7
Open File
Open List File
Open .\USB-CDC-Demo.Map
Rebuild all target files
Build target F7
Translate File
Stop build
Add Group...
Add Files to Group...
Remove Item
Manage Components...
Show Include File Dependencies
main.c
#include "stc32g.h"
"stc32_stc8_usb.h"
P3M0 &= ~0x03;
P3M1 |= 0x03;
IRC48MCR = 0x80;
while (!(IRC48MCR & 0x01));
Project Books Func... Temp...
Build Output
linking...
Program Size: data=8.3 edata+hdata=304 xdata=192 const=44 code=3078
creating hex file from "USB-CDC-Demo"...
"USB-CDC-Demo" - 0 Error(s), 0 Warning(s).
Configure target options
Simulation
L:1 C:1

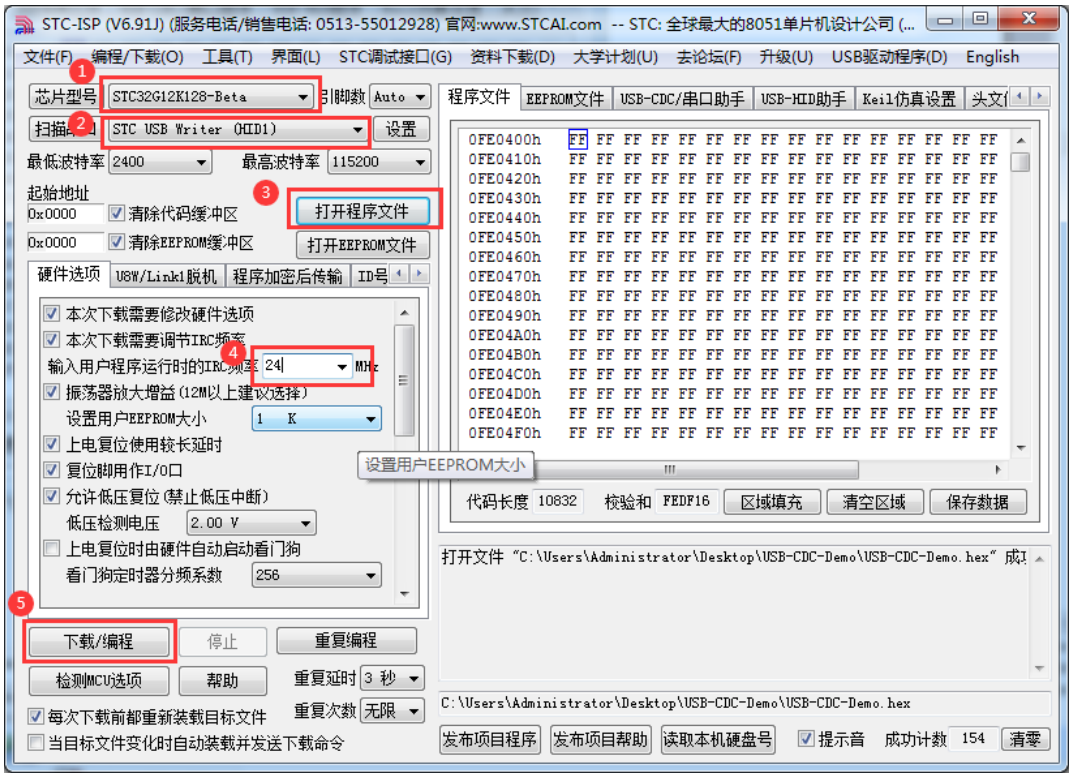

Options for Target 'Target 1'
Device Target Output Listing User C251 A251 L251 Locate L251 Misc Debug Utilities
STC STC32G12K128 Series
Xtal: 35.0
CPU Mode Source (251 native)
Memory Model XSmall: near vars, far const, ptr-4
Code Rom Size Large: 64K program
Use On-chip Code Rom
4 Byte Interrupt Frame Size
Treat far pointer as huge pointer
Data Threshold
data: 0 near: 0 xdata: 0
Code Banking Start: End:
Banks: 2 Bank Area: 0x0000 0x10000
External Memory
Start: Size:
#1: RAM
#2: RAM
#3: RAM
#4: RAM
#5: RAM
#6: RAM
OK Cancel Defaults Help


Options for Target 'Target 1'
Device Target Output Listing User C251 A251 L251 Locate L251 Misc Debug Utilities
Select Folder for Objects...
Name of Executable: USB-CDC-Demo
Create Executable: .\USB-CDC-Demo
Debug Information
Browse Information
Create HEX File HEX Format: HEX-80 Start: End:
Offset:
Create Library: .\USB-CDC-Demo.LIB
Create Batch File
OK Cancel Defaults Help

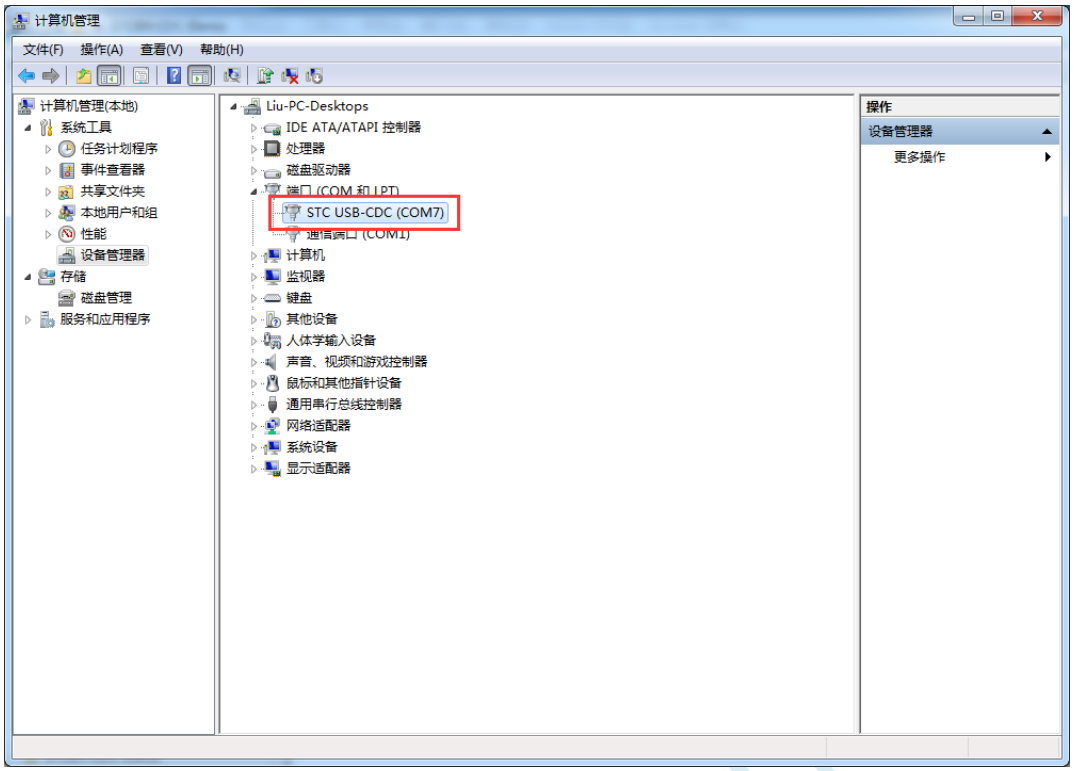


(注：有用户反馈此处设置 REMOVEUNUSED 后，部分项目可能会运行不正常，请谨慎设置)
设置完成后，编译通过即可生产目标 HEX 文件

7、使用最新的 STC-ISP 下载软件将 HEX 下载到目标芯片



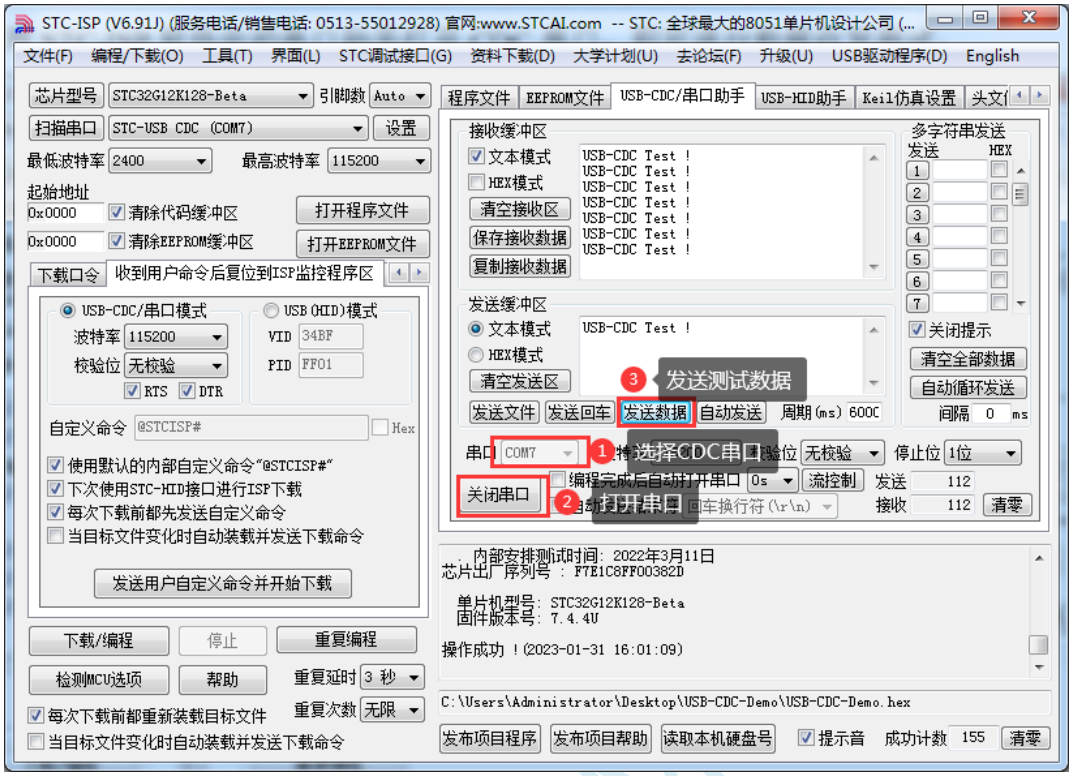
8、下载完成后，系统中就会出现一个 STC USB-CDC 串口


计算机管理
文件(F) 操作(A) 查看(V) 帮助(H)
计算机管理(本地)
系统工具
任务计划程序
事件查看器
共享文件夹
本地用户和组
性能
设备管理器
存储
磁盘管理
服务和应用程序
Liu-PC-Desktops
IDE ATA/ATAPI 控制器
处理器
磁盘驱动器
端口 (COM 和 LPT)
STC USB-CDC (COM7)
通信端口 (COM1)
计算机
监视器
键盘
其他设备
人体学输入设备
声音、视频和游戏控制器
鼠标和其他指针设备
通用串行总线控制器
网络适配器
系统设备
显示适配器
操作
设备管理器
更多操作

STC MCU

15.3 USB-CDC 虚拟串口与电脑进行数据传输

用 STC-ISP 软件中的串口助手打开 CDC 串口，即可进行数据收发测试



15.4 STC USB-CDC 虚拟串口实现不停电自动 ISP 下载

由于我们在代码中已经定义了不停电自动 ISP 下载命令

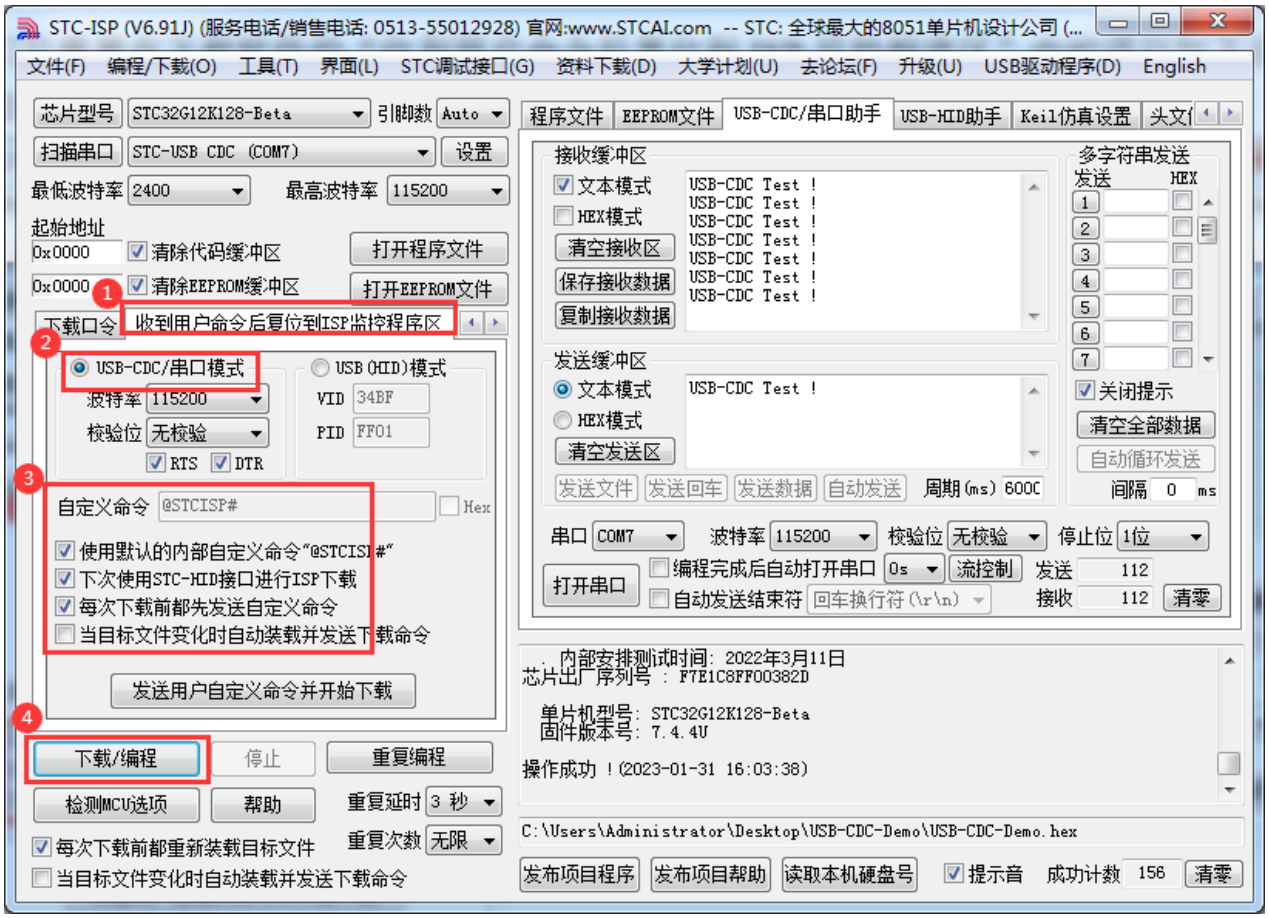
```
#include "stc32g.h"
#include "stc32_stc8_usb.h"

#define FOSC 24000000UL //ISP 下载时需将工作频率设置为 24MHz

char *USER_DEVICEDESC = NULL;
char *USER_PRODUCTDESC = NULL;
char *USER_STCISPCMD = "@STCISP#"; //不停电自动 ISP 下载命令

void main()
{
    WTST = 0;
    CKCON = 0;
    EAXFR = 1;
```

我们只需要在下载软件的“收到用户命令后复位到 ISP 监控程序区”中的进行如下设置，即可实现不停电自动 ISP 下载功能了。



16 同步/异步串口通信（USART1、USART2）

产品线	同步/异步串口数量
STC32G12K128 系列	**2（U1~U2）**
STC32G8K64 系列	**2（U1~U2）**
STC32F12K60 系列	**2（U1~U2）**

STC32G 系列单片机具有 2 个全双工同步/异步串行通信接口（USART1 和 USART2）。每个串行口由 2 个数据缓冲器、一个移位寄存器、一个串行控制寄存器和一个波特率发生器等组成。每个串行口的数据缓冲器由 2 个互相独立的接收、发送缓冲器构成，可以同时发送和接收数据。

STC32G 系列单片机的串口 1、串口 2 均有 4 种工作方式，其中两种方式的波特率是可变的，另两种是固定的，以供不同应用场合选用。用户可用软件设置不同的波特率和选择不同的工作方式。主机可通过查询或中断方式对接收/发送进行程序处理，使用十分灵活。

串口 1、串口 2 的通讯口均可以通过功能管脚的切换功能切换到多组端口，从而可以将一个通讯口分时复用为多个通讯口。

16.1 串口功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW1	A2H	**S1_S[1:0]**		CAN_S[1:0]		SPI_S[1:0]		LIN_S[1:0]	

S1_S[1:0]：串口 1 功能脚选择位

S1_S[1:0]	RxD	TxD
00	P3.0	P3.1
01	P3.6	P3.7
10	P1.6	P1.7
11	P4.3	P4.4

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	**S4_S**	**S3_S**	**S2_S**

S2_S：串口 2 功能脚选择位

S2_S	RxD2	TxD2
0	P1.0	P1.1
1	P4.6	P4.7

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW3	BBH	I2S_S		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]	

S2SPI_S[1:0]：USART2 的 SPI 功能脚选择位

S2SPI_S[1:0]	S2SS	S2MOSI	S2MISO	S2SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3

11	P7.4	P7.5	P7.6	P7.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

S1SPI_S[1:0]：USART1 的 SPI 功能脚选择位

S1SPI_S[1:0]	S1SS	S1MOSI	S1MISO	S1SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P6.4	P6.5	P6.6	P6.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

16.2 串口相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
SCON	串口 1 控制寄存器	98H	SM0/FE	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI	0000,0000
SBUF	串口 1 数据寄存器	99H									0000,0000
S2CON	串口 2 控制寄存器	9AH	S2SM0/FE	S2SM1	S2SM2	S2REN	S2TB8	S2RB8	S2TI	S2RI	0000,0000
S2BUF	串口 2 数据寄存器	9BH									0000,0000
PCON	电源控制寄存器	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL	0011,0000
AUXR	辅助寄存器 1	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT	0000,0001
SADDR	串口 1 从机地址寄存器	A9H									0000,0000
SADEN	串口 1 从机地址屏蔽寄存器	B9H									0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
S2CFG	串口 2 配置寄存器	7EFDB4H	-	S2MOD0	S2M0x6	-	-	-	-	W1	000x,xxx0
S2ADDR.	串口 2 从机地址寄存器	7EFDB5H									0000,0000
S2ADEN	串口 2 从机地址屏蔽寄存器	7EFDB6H									0000,0000
USARTCR1	串口 1 控制寄存器 1	7EFDC0H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA	0000,0000
USARTCR2	串口 1 控制寄存器 2	7EFDC1H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE	0000,0000
USARTCR3	串口 1 控制寄存器 3	7EFDC2H	IrDA_LPBAUD[7:0]								0000,0111
USARTCR4	串口 1 控制寄存器 4	7EFDC3H	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]		xxxx,0000
USARTCR5	串口 1 控制寄存器 5	7EFDC4H	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNC	0000,0000
USARTGTR	串口 1 保护时间寄存器	7EFDC5H									0000,0000
USARTBRH	串口 1 波特率寄存器	7EFDC6H	USARTBR[15:8]								0000,0000
USARTBRL	串口 1 波特率寄存器	7EFDC7H	USARTBR[7:0]								0000,0000
USART2CR1	串口 2 控制寄存器 1	7EFDC8H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA	0000,0000
USART2CR2	串口 2 控制寄存器 2	7EFDC9H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE	0000,0000
USART2CR3	串口 2 控制寄存器 3	7EFDCAH	IrDA_LPBAUD[7:0]								0000,0000
USART2CR4	串口 2 控制寄存器 4	7EFDCBH	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]		xxxx,0000
USART2CR5	串口 2 控制寄存器 5	7EFDCCH	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNCAN	0000,0000
USART2GTR	串口 2 保护时间寄存器	7EFDCDH									0000,0000

USART2BRH	串口 2 波特率寄存器	7EFDCEH	USART2BR[15:8]	0000,0000
USART2BRL	串口 2 波特率寄存器	7EFDCFH	USART2BR[7:0]	0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
UR1TOCR	串口 1 接收超时控制寄存器	7EFD70H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR1TOSR	串口 1 接收超时状态寄存器	7EFD71H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR1TOTH	串口 1 接收超时长度寄存器	7EFD72H	TM[15:8]								0000,0000
UR1TOTL	串口 1 接收超时长度寄存器	7EFD73H	TM[7:0]								0000,0000
UR2TOCR	串口 2 接收超时控制寄存器	7EFD74H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR2TOSR	串口 2 接收超时状态寄存器	7EFD75H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR2TOTH	串口 2 接收超时长度寄存器	7EFD76H	TM[15:8]								0000,0000
UR2TOTL	串口 2 接收超时长度寄存器	7EFD77H	TM[7:0]								0000,0000

注：STC32G12K128 系列没有超时控制功能

STC MCU

16.3 串口 1（同步/异步串口 USART）

16.3.1 串口 1 控制寄存器（SCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SCON	98H	SM0/FE	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI	RI

SM0/FE：当PCON寄存器中的SMOD0位为1时，该位为帧错误检测标志位。当UART在接收过程中检测到一个无效停止位时，通过UART接收器将该位置1，必须由软件清零。当PCON寄存器中的SMOD0位为0时，该位和SM1一起指定串口1的通信工作模式，如下表所示：

SM0	SM1	串口1工作模式	功能说明
0	0	模式0	同步移位串行方式
0	1	模式1	可变波特率8位数据方式
1	0	模式2	固定波特率9位数据方式
1	1	模式3	可变波特率9位数据方式

SM2：允许模式 2 或模式 3 多机通信控制位。当串口 1 使用模式 2 或模式 3 时，如果 SM2 位为 1 且 REN 位为 1，则接收机处于地址帧筛选状态。此时可以利用接收到的第 9 位（即 RB8）来筛选地址帧，若 RB8=1，说明该帧是地址帧，地址信息可以进入 SBUF，并使 RI 为 1，进而在中断服务程序中再进行地址号比较；若 RB8=0，说明该帧不是地址帧，应丢掉且保持 RI=0。在模式 2 或模式 3 中，如果 SM2 位为 0 且 REN 位为 1，接收收机处于地址帧筛选被禁止状态，不论收到的 RB8 为 0 或 1，均可使接收到的信息进入 SBUF，并使 RI=1，此时 RB8 通常为校验位。模式 1 和模式 0 为非多机通信方式，在这两种方式时，SM2 应设置为 0。

REN：允许/禁止串口接收控制位

0：禁止串口接收数据

1：允许串口接收数据

TB8：当串口 1 使用模式 2 或模式 3 时，TB8 为要发送的第 9 位数据，按需要由软件置位或清 0。在模式 0 和模式 1 中，该位不用。

RB8：当串口 1 使用模式 2 或模式 3 时，RB8 为接收到的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位。在模式 0 和模式 1 中，该位不用。

TI：串口 1 发送中断请求标志位。在模式 0 中，当串口发送数据第 8 位结束时，由硬件自动将 TI 置 1，向主机请求中断，响应中断后 TI 必须用软件清零。在其他模式中，则在停止位开始发送时由硬件自动将 TI 置 1，向 CPU 发请求中断，响应中断后 TI 必须用软件清零。

RI：串口 1 接收中断请求标志位。在模式 0 中，当串口接收第 8 位数据结束时，由硬件自动将 RI 置 1，向主机请求中断，响应中断后 RI 必须用软件清零。在其他模式中，串行接收到停止位的中间时刻由硬件自动将 RI 置 1，向 CPU 发中断申请，响应中断后 RI 必须由软件清零。

16.3.2 串口 1 数据寄存器（SBUF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SBUF	99H								

SBUF：串口 1 数据接收/发送缓冲区。SBUF 实际是 2 个缓冲器，读缓冲器和写缓冲器，两个操作分别对应两个不同的寄存器，1 个是只写寄存器（写缓冲器），1 个是只读寄存器（读缓冲器）。对 SBUF 进行读操作，实际是读取串口接收缓冲区，对 SBUF 进行写操作则是触发串口开始发送数

据。

16.3.3 电源管理寄存器（PCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PCON	87H	SMOD	SMOD0	LVDF	POF	GF1	GF0	PD	IDL

SMOD：串口 1 波特率控制位

0：串口 1 的各个模式的波特率都不加倍

1：串口 1 模式 1（使用模式 2 的定时器 1 作为波特率发生器时有效）、模式 2、模式 3（使用模式 2 的定时器 1 作为波特率发生器时有效）的波特率加倍

SMOD0：帧错误检测控制位

0：无帧错检测功能

1：使能帧错误检测功能。此时 SCON 的 SM0/FE 为 FE 功能，即为帧错误检测标志位。

16.3.4 辅助寄存器 1（AUXR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR	8EH	T0x12	T1x12	UART_M0x6	T2R	T2_C/T	T2x12	EXTRAM	S1BRT

UART_M0x6：串口 1 模式 0 的通讯速度控制

0：串口 1 模式 0 的波特率不加倍，固定为 Fosc/12

1：串口 1 模式 0 的波特率 6 倍速，即固定为 Fosc/12*6 ＝ Fosc/2

S1BRT：串口 1 波特率发射器选择位

0：选择定时器 1 作为波特率发射器

1：选择定时器 2 作为波特率发射器（默认值）

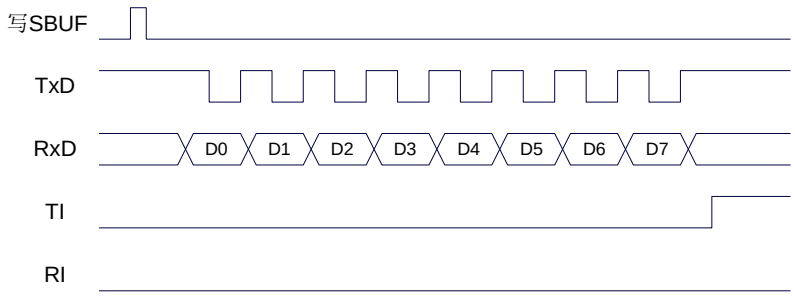
注意：串口 1 默认是使用定时器 2 做波特率发生器，不建议使用定时器 1。定时器 2 可同时共享作为串口 1、串口 2、串口 3 和串口 4 的波特率发生器

16.3.5 串口 1 模式 0，模式 0 波特率计算公式

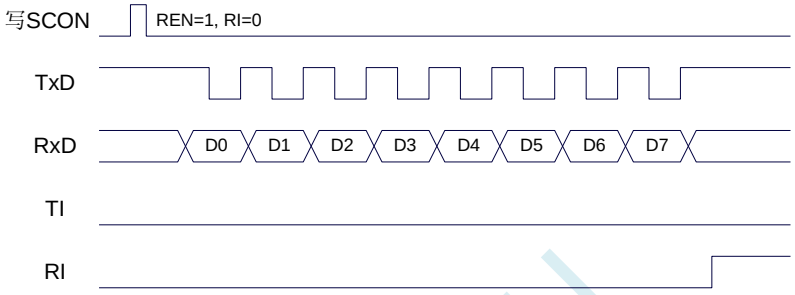
当串口 1 选择工作模式为模式 0 时，串行通信接口工作在同步移位寄存器模式，当串行口模式 0 的通信速度设置位 UART_M0x6 为 0 时，其波特率固定为系统时钟时钟的 12 分频（SYSclk/12）；当设置 UART_M0x6 为 1 时，其波特率固定为系统时钟频率的 2 分频（SYSclk/2）。RxD 为串行通讯的数据口，TxD 为同步移位脉冲输出脚，发送、接收的是 8 位数据，低位在先。

模式 0 的发送过程：当主机执行将数据写入发送缓冲器 SBUF 指令时启动发送，串行口即将 8 位数据以 SYSclk/12 或 SYSclk/2（由 UART_M0x6 确定是 12 分频还是 2 分频）的波特率从 RxD 管脚输出(从低位到高位)，发送完中断标志 TI 置 1，TxD 管脚输出同步移位脉冲信号。当写信号有效后，相隔一个时钟，发送控制端 SEND 有效(高电平)，允许 RxD 发送数据，同时允许 TxD 输出同步移位脉冲。一帧(8 位)数据发送完毕时，各控制端均恢复原状态，只有 TI 保持高电平，呈中断申请状态。在再次发送数据前，必须用软件将 TI 清 0。

模式 0 的接收过程：首先将接收中断请求标志 RI 清零并置位允许接收控制位 REN 时启动模式 0 接收过程。启动接收过程后，RxD 为串行数据输入端，TxD 为同步脉冲输出端。串行接收的波特率为 SYSclk/12 或 SYSclk/2（由 UART_M0x6 确定是 12 分频还是 2 分频）。当接收完成一帧数据（8 位）后，控制信号复位，中断标志 RI 被置 1，呈中断申请状态。当再次接收时，必须通过软件将 RI 清 0



发送数据（串口1模式0）



接收数据（串口1模式0）

工作于模式 0 时，必须清 0 多机通信控制位 SM2，使之不影响 TB8 位和 RB8 位。由于波特率固定为 SYSclk/12 或 SYSclk/2，无需定时器提供，直接由单片机的时钟作为同步移位脉冲。

串口 1 模式 0 的波特率计算公式如下表所示（SYSclk 为系统工作频率）：

UART_M0x6	波特率计算公式
0	波特率 $= \frac{SYSclk}{12}$
1	波特率 $= \frac{SYSclk}{2}$

16.3.6 串口 1 模式 1，模式 1 波特率计算公式

当软件设置 SCON 的 SM0、SM1 为“01”时，串行口 1 则以模式 1 进行工作。此模式为 8 位 UART 格式，一帧信息为 10 位：1 位起始位，8 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，即可根据需要进行设置波特率。TxD 为数据发送口，RxD 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。

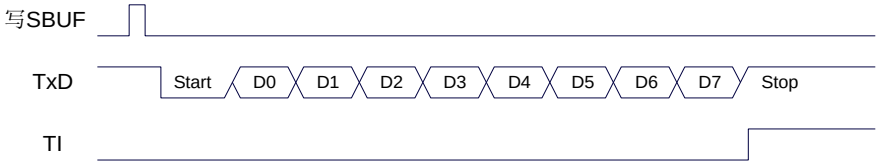
模式 1 的发送过程：串行通信模式发送时，数据由串行发送端 TxD 输出。当主机执行一条写 SBUF 的指令就启动串行通信的发送，写“SBUF”信号还把“1”装入发送移位寄存器的第 9 位，并通知 TX 控制单元开始发送。移位寄存器将数据不断右移送 TxD 端口发送，在数据的左边不断移入“0”作补充。当数据的最高位移到移位寄存器的输出位置，紧跟其后的是第 9 位“1”，在它的左边各位全为“0”，这个状态条件，使 TX 控制单元作最后一次移位输出，然后使允许发送信号“SEND”失效，完成一帧信息的发送，并置位中断请求位 TI，即 TI=1，向主机请求中断处理。

模式 1 的接收过程：当软件置位接收允许标志位 REN，即 REN=1 时，接收器便对 RxD 端口的信号进行检测，当检测到 RxD 端口发送从“1”→“0”的下降沿跳变时就启动接收器准备接收数据，并立即复位波特率发生器的接收计数器，将 1FFH 装入移位寄存器。接收的数据从接收移位寄存器的右边移入，已装入的 1FFH 向左边移出，当起始位"0"移到移位寄存器的最左边时，使 RX 控制器作最后一次移位，完成一帧的接收。若同时满足以下两个条件：

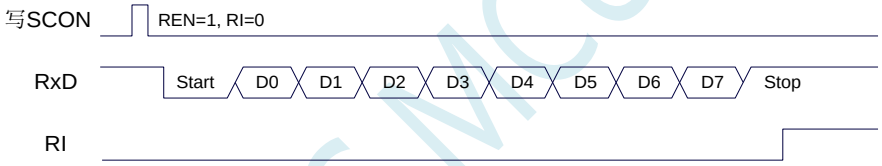
• RI=0；

• SM2=0 或接收到的停止位为 1。

则接收到的数据有效，实现装载入 SBUF，停止位进入 RB8，RI 标志位被置 1，向主机请求中断，若上述两条件不能同时满足，则接收到的数据作废并丢失，无论条件满足与否，接收器重又检测 RxD 端口上的"1"→"0"的跳变，继续下一帧的接收。接收有效，在响应中断后，RI 标志位必须由软件清 0。通常情况下，串行通信工作于模式 1 时，SM2 设置为"0"。



发送数据（串口1模式1）



接收数据（串口1模式1）

串口 1 的波特率是可变的，其波特率可由定时器 1 或者定时器 2 产生。当定时器采用 1T 模式时（12 倍速），相应的波特率的速度也会相应提高 12 倍。

串口 1 模式 1 的波特率计算公式如下表所示：（SYSclk 为系统工作频率）

选择定时器	定时器速度	重装值计算公式	波特率
定时器2	1T	定时器2重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器2重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536 - 定时器重装数)}$
定时器1模式0	1T	定时器1重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器1重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536 - 定时器重装数)}$
定时器1模式2	1T	定时器1重载值 = $256 - \frac{2^{SMOD}\times SYSclk}{32\times波特率}$	波特率 = $\frac{2^{SMOD}\times SYSclk}{32\times(256 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器1重载值 = $256 - \frac{2^{SMOD}\times SYSclk}{12\times32\times波特率}$	波特率 = $\frac{2^{SMOD}\times SYSclk}{12\times32\times(256 - 定时器重装数)}$

下面为常用频率与常用波特率所对应定时器的重载值

频率(MHz)	波特率	定时器 2		定时器 1 模式 0		定时器 1 模式 2			
						SMOD=1		SMOD=0	
		1T 模式	12T 模式	1T 模式	12T 模式	1T 模式	12T 模式	1T 模式	12T 模式
11.0592	115200	FFE8H	FFFEH	FFE8H	FFFEH	FAH	-	FDH	-
	57600	FFD0H	FFFCH	FFD0H	FFFCH	F4H	FFH	FAH	-
	38400	FFB8H	FFFAH	FFB8H	FFFAH	EEH	-	F7H	-
	19200	FF70H	FFF4H	FF70H	FFF4H	DCH	FDH	EEH	-
	9600	FEE0H	FFE8H	FEE0H	FFE8H	B8H	FAH	DCH	FDH
18.432	115200	FFD8H	-	FFD8H	-	F6H	-	FBH	-
	57600	FFB0H	-	FFB0H	-	ECH	-	F6H	-
	38400	FF88H	FFF6H	FF88H	FFF6H	E2H	-	F1H	-
	19200	FF10H	FFECH	FF10H	FFECH	C4H	FBH	E2H	-
	9600	FE20H	FFD8H	FE20H	FFD8H	88H	F6H	C4H	FBH
22.1184	115200	FFD0H	FFFCH	FFD0H	FFFCH	F4H	FFH	FAH	-
	57600	FFA0H	FFF8H	FFA0H	FFF8H	E8H	FEH	F4H	FFH
	38400	FF70H	FFF4H	FF70H	FFF4H	DCH	FDH	EEH	-
	19200	FEE0H	FFE8H	FEE0H	FFE8H	B8H	FAH	DCH	FDH
	9600	FDC0H	FFD0H	FDC0H	FFD0H	70H	F4H	B8H	FAH

16.3.7 串口 1 模式 2，模式 2 波特率计算公式

当 SM0、SM1 两位为 10 时，串行口 1 工作在模式 2。串行口 1 工作模式 2 为 9 位数据异步通信 UART 模式，其一帧的信息由 11 位组成：1 位起始位，8 位数据位（低位在先），1 位可编程位（第 9 位数据）和 1 位停止位。发送时可编程位（第 9 位数据）由 SCON 中的 TB8 提供，可软件设置为 1 或 0，或者可将 PSW 中的奇/偶校验位 P 值装入 TB8（TB8 既可作为多机通信中的地址数据标志位，又可作为数据的奇偶校验位）。接收时第 9 位数据装入 SCON 的 RB8。TxD 为发送端口，RxD 为接收端口，以全双工模式进行接收/发送。

模式 2 的波特率固定为系统时钟的 64 分频或 32 分频（取决于 PCON 中 SMOD 的值）

串口 1 模式 2 的波特率计算公式如下表所示（SYSclk 为系统工作频率）：

SMOD	波特率计算公式
0	波特率 $= \frac{SYSclk}{64}$
1	波特率 $= \frac{SYSclk}{32}$

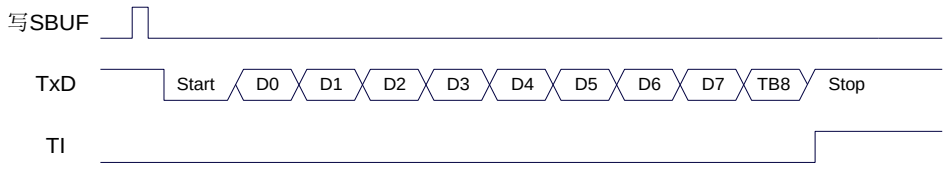
模式 2 和模式 1 相比，除波特率发生源略有不同，发送时由 TB8 提供给移位寄存器第 9 数据位不同外，其余功能结构均基本相同，其接收/发送操作过程及时序也基本相同。

当接收器接收完一帧信息后必须同时满足下列条件：

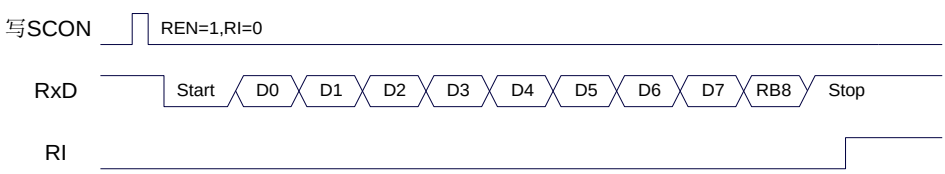
- RI=0
- SM2=0 或者 SM2=1 且接收到的第 9 数据位 RB8=1。

当上述两条件同时满足时，才将接收到的移位寄存器的数据装入 SBUF 和 RB8 中，RI 标志位被置 1，并向主机请求中断处理。如果上述条件有一个不满足，则刚接收到移位寄存器中的数据无效而丢失，也不置位 RI。无论上述条件满足与否，接收器又重新开始检测 RxD 输入端口的跳变信息，接收下一帧的输入信息。在模式 2 中，接收到的停止位与 SBUF、RB8 和 RI 无关。

通过软件对 SCON 中的 SM2、TB8 的设置以及通信 Ð 议的约定，为多机通信提供了方便。



发送数据（串口1模式2）



接收数据（串口1模式2）

16.3.8 串口 1 模式 3，模式 3 波特率计算公式

当 SM0、SM1 两位为 11 时，串行口 1 工作在模式 3。串行通信模式 3 为 9 位数据异步通信 UART 模式，其一帧的信息由 11 位组成：1 位起始位，8 位数据位（低位在先），1 位可编程位（第 9 位数据）和 1 位停止位。发送时可编程位（第 9 位数据）由 SCON 中的 TB8 提供，可软件设置为 1 或 0，或者可将 PSW 中的奇/偶校验位 P 值装入 TB8（TB8 既可作为多机通信中的地址数据标志位，又可作为数据的奇偶校验位）。接收时第 9 位数据装入 SCON 的 RB8。TxD 为发送端口，RxD 为接收端口，以全双工模式进行接收/发送。

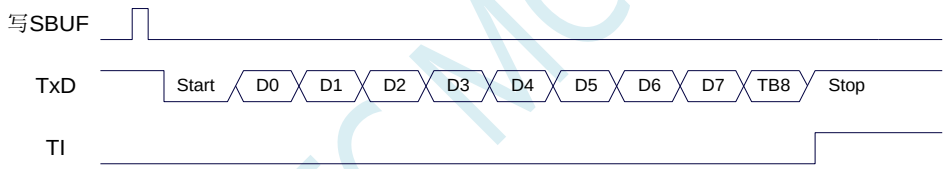
模式 3 和模式 1 相比，除发送时由 TB8 提供给移位寄存器第 9 数据位不同外，其余功能结构均基本相同，其接收‘发送操作过程及时序也基本相同。

当接收器接收完一帧信息后必须同时满足下列条件：

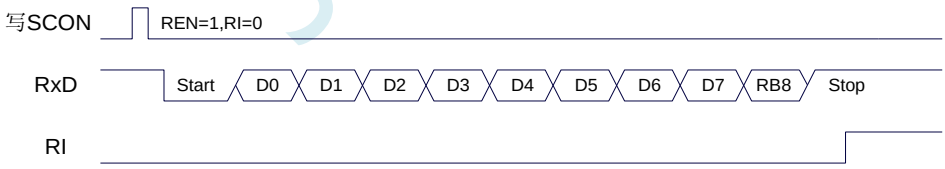
- RI=0
- SM2=0 或者 SM2=1 且接收到的第 9 数据位 RB8=1。

当上述两条件同时满足时，才将接收到的移位寄存器的数据装入 SBUF 和 RB8 中，RI 标志位被置 1，并向主机请求中断处理。如果上述条件有一个不满足，则刚接收到移位寄存器中的数据无效而丢失，也不置位 RI。无论上述条件满足与否，接收器又重新开始检测 RxD 输入端口的跳变信息，接收下一帧的输入信息。在模式 3 中，接收到的停止位与 SBUF、RB8 和 RI 无关。

通过软件对 SCON 中的 SM2、TB8 的设置以及通信协议的约定，为多机通信提供了方便。



发送数据（串口1模式3）



接收数据（串口1模式3）

串口 1 模式 3 的波特率计算公式与模式 1 是完全相同的。请参考模式 1 的波特率计算公式。

16.3.9 自动地址识别

16.3.10 串口 1 从机地址控制寄存器（SADDR，SADEN）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SADDR	A9H								
SADEN	B9H								

SADDR：从机地址寄存器

SADEN：从机地址屏蔽位寄存器

自动地址识别功能典型应用在多机通讯领域，其主要原理是从机系统通过硬件比较功能来识别来自于主机串口数据流中的地址信息，通过寄存器 SADDR 和 SADEN 设置的本机的从机地址，硬件自动对从机地址进行过滤，当来自于主机的从机地址信息与本机所设置的从机地址相匹配时，硬件产生串口中断；否则硬件自动丢弃串口数据，而不产生中断。当众多处于空闲模式的从机链接在一起时，只有从机地址相匹配的从机才会从空闲模式唤醒，从而可以大大降低从机 MCU 的功耗，即使从机处于正常工作状态也可避免不停地进入串口中断而降低系统执行效率。

要使用串口的自动地址识别功能，首先需要将参与通讯的 MCU 的串口通讯模式设置为模式 2 或者模式 3（通常都选择波特率可变的模式 3，因为模式 2 的波特率是固定的，不便于调节），并开启从机的 SCON 的 SM2 位。对于串口模式 2 或者模式 3 的 9 位数据位中，第 9 位数据（存放在 RB8 中）为地址/数据的标志位，当第 9 位数据为 1 时，表示前面的 8 位数据（存放在 SBUF 中）为地址信息。当 SM2 被设置为 1 时，从机 MCU 会自动过滤掉非地址数据（第 9 位为 0 的数据），而对 SBUF 中的地址数据（第 9 位为 1 的数据）自动与 SADDR 和 SADEN 所设置的本机地址进行比较，若地址相匹配，则会将 RI 置“1”，并产生中断，否则不予处理本次接收的串口数据。

从机地址的设置是通过 SADDR 和 SADEN 两个寄存器进行设置的。SADDR 为从机地址寄存器，里面存放本机的从机地址。SADEN 为从机地址屏蔽位寄存器，用于设置地址信息中的忽略位，设置方法如下：

例如
SADDR ＝ 11001010
SADEN ＝ 10000001
则匹配地址为 1xxxxxx0
即，只要主机送出的地址数据中的 bit0 为 0 且 bit7 为 1 就可以和本机地址相匹配

再例如
SADDR ＝ 11001010
SADEN ＝ 00001111
则匹配地址为 xxxx1010
即，只要主机送出的地址数据中的低 4 位为 1010 就可以和本机地址相匹配，而高 4 为被忽略，可以为任意值。

主机可以使用广播地址（FFH）同时选中所有的从机来进行通讯。

16.3.11 串口 1 同步模式控制寄存器 1（USARTCR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTCR1	7EFDC0H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA

LINEN：LIN 模式使能位
0：禁止 LIN 模式
1：使能 LIN 模式
DORD：SPI 模式数据位发送/接收的顺序
0：先发送/接收数据的高位（MSB）
1：先发送/接收数据的低位（LSB）
CLKEN：SmartCard 模式时钟输出控制位
0：禁止时钟输出

1：使能时钟输出

SPMOD：SPI 模式使能位

0：禁止 SPI 模式

1：使能 SPI 模式

SPIEN：SPI 使能位

0：禁止 SPI 功能

1：使能 SPI 功能

SPSLV：SPI 从机模式使能位

0：SPI 为主机模式

1：SPI 为从机模式

CPOL：SPI 时钟极性控制

0：SCLK 空闲时为低电平，SCLK 的前时钟沿为上升沿，后时钟沿为下降沿

1：SCLK 空闲时为高电平，SCLK 的前时钟沿为下降沿，后时钟沿为上升沿

CPHA：SPI 时钟相位控制

0：数据 SS 管脚为低电平驱动第一位数据并在 SCLK 的后时钟沿改变数据，前时钟沿采样数据

1：数据在 SCLK 的前时钟沿驱动，后时钟沿采样

16.3.12 串口 1 同步模式控制寄存器 2（USARTCR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTCR2	7EFDC1H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE

IREN：IrDA 模式使能位

0：禁止 IrDA 模式

1：使能 IrDA 模式

IRLP：IrDA 低电模式控制位

0：IrDA 为普通模式

1：IrDA 为低电模式

SCEN：SmartCard 模式使能位

0：禁止 SmartCard 模式

1：使能 SmartCard 模式

NACK：SmartCard 模式 NACK 输出使能位

0：禁止输出 NACK 信号

1：使能输出 NACK 信号

HDSEL：单线半双工模式使能位

0：禁止单线半双工模式

1：使能单线半双工模式

PCEN：硬件自动产生校验位控制使能

0：禁止硬件自动产生校验位（串口的校验位为 TB8 设置的值）

1：使能硬件自动产生校验位

PS：硬件校验位模式选择

0：硬件根据 SBUF 的值自动产生偶校验位

1：硬件根据 SBUF 的值自动产生奇校验位

PE：校验位错误标志（必须软件清零）

0：无检验错误

1：有校验错误（串口接收 DMA 过程中如果发生接收数据校验位错误，DMA 不会停止，但校验位

错误标志会一直保持直到 DMA 完成）

16.3.13 串口 1 同步模式控制寄存器 3（USARTCR3）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTCR3	7EFDC2H	IrDA_LPBAUD[7:0]							

IrDA_LPBAUD：IrDA 低电模式波特率控制寄存器

IrDA_LPBAUD[7:0]	IrDA 低电模式波特率
0	SYSclk/16/256
1	SYSclk/16/1
2	SYSclk/16/2
...	...
255	SYSclk/16/255

16.3.14 串口 1 同步模式控制寄存器 4（USARTCR4）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTCR4	7EFDC3H	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]	

SCCKS[1:0]：SmartCard 模式时钟选择

SCCKS[1:0]	SmartCard 模式时钟
00	SYSclk/64
01	SYSclk/32
10	SYSclk/16
11	SYSclk/8

SPICKS[1:0]：SPI 模式时钟选择

SPICKS[1:0]	SPI 模式时钟
00	SYSclk/4
01	SYSclk/8
10	SYSclk/16
11	SYSclk/2

16.3.15 串口 1 同步模式控制寄存器 5（USARTCR5）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTCR5	7EFDC4H	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNC

BRKDET：LIN 从模式间隔场（BREAK）检测标志

0：未检测到 LIN 间隔场

1：检测到 LIN 间隔场，需要软件清零

HDRER：LIN 从模式报文头（HEADER）错误

0：未检测到 LIN 报文头错误

1：检测到 LIN 报文头错误，需要软件清零

SLVEN：LIN 从机模式使能位

0：LIN 为主机模式

1：LIN 为从机模式

ASYNC：LIN 自动同步功能使能位

0：禁止自动同步

1：使能自动同步

TXCF：传输冲突标志位。单线半双工模式、LIN 模式和 SmartCard 模式有效

0：未检测到传输冲突（发送的数据与接收的数据相同）

1：检测到传输冲突（发送的数据与接收的数据不同）

SENDBK：发送间隔场。软件写 1 触发发送间隔场，发送完成后硬件自动清 0

HDRDET：LIN 从模式报文头（HEADER）检测标志

0：未检测到 LIN 报文头

1：检测到 LIN 报文头，需要软件清零

SYNC：LIN 从模式同步场检测标志。

正确分析到同步场后，硬件将 SYNC 标志为置 1。在接收标志符场时硬件会自动清零 SYNC

16.3.16 串口 1 同步模式保护时间寄存器（USARTGTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTGTR	7EFDC5H								

USARTGTR 寄存器仅在 SmartCard 模式有效。该寄存器是根据波特率时钟数给出保护时间值。TI 标志在 SmartCard 发送的数据位等于 USARTGTR 寄存器所设置的保护时间值时被硬件置 1。注：USARTGTR 寄存器的值应大于 11

16.3.17 串口 1 同步模式波特率寄存器（USARTBR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USARTBRH	7EFDC6H	USARTBR[15:8]							
USARTBRL	7EFDC7H	USARTBR[7:0]							

LIN 模式、IrDA 模式和 SmartCard 模式时的波特率计算公式

$$\text{同步波特率} = \frac{\text{SYSclk}}{16 * \text{USARTBR[15:0]}}$$

16.3.18 串口 1 接收超时控制寄存器（UR1TOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR1TOCR	7EFD70H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：串口 1 接收超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止串口 1 接收超时功能

1：使能串口 1 接收超时功能

ENTOI：串口 1 接收超时中断控制位

0：禁止串口 1 接收超时中断

1：使能串口 1 接收超时中断

SCALE：串口 1 超时计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

16.3.19 串口 1 超时状态寄存器（UR1TOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR1TOSR	7EFD71H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：串口 1 超时中断请求标志位。

当发生串口 1 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原串口 1 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

16.3.20 串口 1 超时长度控制寄存器（UR1TOTH/L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR1TOTH	7EFD72H	TM[15:8]							
UR1TOTL	7EFD73H	TM[7:0]							

TM[15:0]：串口 1 超时时间控制位。

当串口 1 处于接收空闲状态时，内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。当串口 1 开始接收数据时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

STC MCU

16.4 串口 2（同步/异步串口 USART2）

16.4.1 串口 2 控制寄存器（S2CON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S2CON	9AH	S2SM0/FE	S2SM1	S2SM2	S2REN	S2TB8	S2RB8	S2TI	S2RI

S2SM0/FE：当S2CFG寄存器中的S2MOD0位为1时，该位为帧错误检测标志位。当UART2在接收过程中检测到一个无效停止位时，通过UART2接收器将该位置1，必须由软件清零。当S2CFG寄存器中的S2MOD0位为0时，该位和S2SM1一起指定串口2的通信工作模式，如下表所示：

S2SM0	S2SM1	串口2工作模式	功能说明
0	0	模式0	同步移位串行方式
0	1	模式1	可变波特率8位数据方式
1	0	模式2	固定波特率9位数据方式
1	1	模式3	可变波特率9位数据方式

S2SM2：允许模式 2 或模式 3 多机通信控制位。当串口 2 使用模式 2 或模式 3 时，如果 S2SM2 位为 1 且 S2REN 位为 1，则接收机处于地址帧筛选状态。此时可以利用接收到的第 9 位（即 S2RB8）来筛选地址帧，若 S2RB8=1，说明该帧是地址帧，地址信息可以进入 S2BUF，并使 S2RI 为 1，进而在中断服务程序中再进行地址号比较；若 S2RB8=0，说明该帧不是地址帧，应丢掉且保持 S2RI=0。在模式 2 或模式 3 中，如果 S2SM2 位为 0 且 S2REN 位为 1，接收收机处于地址帧筛选被禁止状态，不论收到的 S2RB8 为 0 或 1，均可使接收到的信息进入 S2BUF，并使 S2RI=1，此时 S2RB8 通常为校验位。模式 1 和模式 0 为非多机通信方式，在这两种方式时，S2SM2 应设置为 0。

S2REN：允许/禁止串口接收控制位

0：禁止串口接收数据

1：允许串口接收数据

S2TB8：当串口 2 使用模式 2 或模式 3 时，S2TB8 为要发送的第 9 位数据，按需要由软件置位或清 0。在模式 0 和模式 1 中，该位不用。

S2RB8：当串口 2 使用模式 2 或模式 3 时，S2RB8 为接收到的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位。在模式 0 和模式 1 中，该位不用。

S2TI：串口 2 发送中断请求标志位。在模式 0 中，当串口发送数据第 8 位结束时，由硬件自动将 S2TI 置 1，向主机请求中断，响应中断后 S2TI 必须用软件清零。在其他模式中，则在停止位开始发送时由硬件自动将 S2TI 置 1，向 CPU 发请求中断，响应中断后 S2TI 必须用软件清零。

S2RI：串口 2 接收中断请求标志位。在模式 0 中，当串口接收第 8 位数据结束时，由硬件自动将 S2RI 置 1，向主机请求中断，响应中断后 S2RI 必须用软件清零。在其他模式中，串行接收到停止位的中间时刻由硬件自动将 S2RI 置 1，向 CPU 发中断申请，响应中断后 S2RI 必须由软件清零。

16.4.2 串口 2 数据寄存器（S2BUF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S2BUF	9BH								

S2BUF：串口 1 数据接收/发送缓冲区。S2BUF 实际是 2 个缓冲器，读缓冲器和写缓冲器，两个操作分别对应两个不同的寄存器，1 个是只写寄存器（写缓冲器），1 个是只读寄存器（读缓冲器）。对 S2BUF 进行读操作，实际是读取串口接收缓冲区，对 S2BUF 进行写操作则是触发串口开始发送

数据。

16.4.3 串口 2 配置寄存器（S2CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S2CFG	7EFDB4H	-	S2MOD0	S2M0x6					W1

S2MOD0：帧错误检测控制位

0：无帧错检测功能

1：使能帧错误检测功能。此时 S2CON 的 S2SM0/FE 为 FE 功能，即为帧错误检测标志位。

S2M0x6：串口 2 模式 0 的通讯速度控制

0：串口 2 模式 0 的波特率不加倍，固定为 Fosc/12

1：串口 2 模式 0 的波特率 6 倍速，即固定为 Fosc/12*6 ＝ Fosc/2

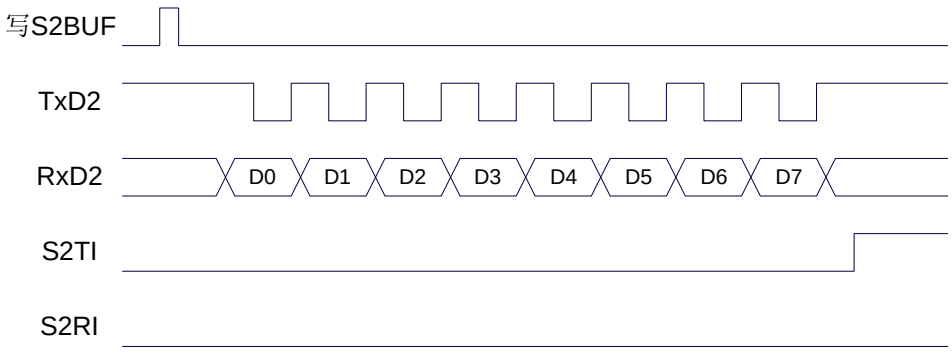
W1：当需要使用串口 2 时，此位必须设置为“1”，否则可能会产生不可预期的错误。若不需使用串口 2，则不用特别设置 W1。

16.4.4 串口 2 模式 0，模式 0 波特率计算公式

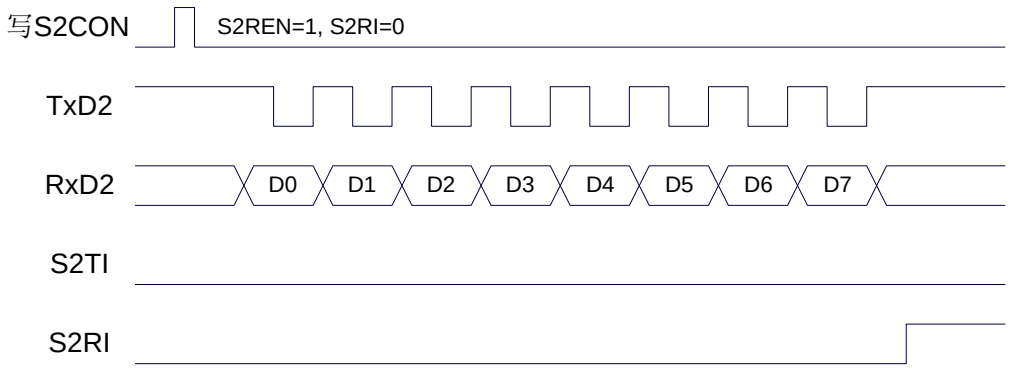
当串口 2 选择工作模式为模式 0 时，串行通信接口工作在同步移位寄存器模式，当串行口模式 0 的通信速度设置位 S2M0x6 为 0 时，其波特率固定为系统时钟时钟的 12 分频（SYSclk/12）；当设置 S2M0x6 为 1 时，其波特率固定为系统时钟频率的 2 分频（SYSclk/2）。RxD2 为串行通讯的数据口，TxD2 为同步移位脉冲输出脚，发送、接收的是 8 位数据，低位在先。

模式 0 的发送过程：当主机执行将数据写入发送缓冲器 S2BUF 指令时启动发送，串行口即将 8 位数据以 SYSclk/12 或 SYSclk/2（由 S2M0x6 确定是 12 分频还是 2 分频）的波特率从 RxD2 管脚输出(从低位到高位)，发送完中断标志 S2TI 置 1，TxD2 管脚输出同步移位脉冲信号。当写信号有效后，相隔一个时钟，发送控制端 SEND 有效(高电平)，允许 RxD2 发送数据，同时允许 TxD2 输出同步移位脉冲。一帧(8 位)数据发送完毕时，各控制端均恢复原状态，只有 S2TI 保持高电平，呈中断申请状态。在再次发送数据前，必须用软件将 S2TI 清 0。

模式 0 的接收过程：首先将接收中断请求标志 S2RI 清零并置位允许接收控制位 S2REN 时启动模式 0 接收过程。启动接收过程后，RxD2 为串行数据输入端，TxD2 为同步脉冲输出端。串行接收的波特率为 SYSclk/12 或 SYSclk/2（由 S2M0x6 确定是 12 分频还是 2 分频）。当接收完成一帧数据（8 位）后，控制信号复位，中断标志 S2RI 被置 1，呈中断申请状态。当再次接收时，必须通过软件将 S2RI 清 0



发送数据（串口2模式0）



接收数据（串口2模式0）

工作于模式 0 时，必须清 0 多机通信控制位 S2SM2，使之不影响 S2TB8 位和 S2RB8 位。由于波特率固定为 SYSclk/12 或 SYSclk/2，无需定时器提供，直接由单片机的时钟作为同步移位脉冲。

串口 2 模式 0 的波特率计算公式如下表所示（SYSclk 为系统工作频率）：

S2M0x6	波特率计算公式
0	波特率 = SYSclk / 12
1	波特率 = SYSclk / 2

16.4.5 串口 2 模式 1，模式 1 波特率计算公式

当软件设置 S2CON 的 S2SM0、S2SM1 为“01”时，串行口 2 则以模式 1 进行工作。此模式为 8 位 UART 格式，一帧信息为 10 位：1 位起始位，8 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，即可根据需要进行设置波特率。TxD2 为数据发送口，RxD2 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。

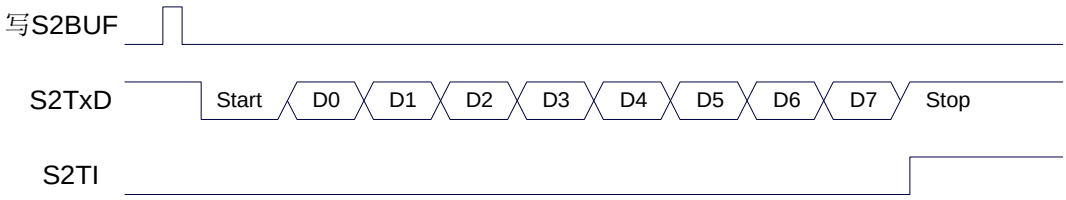
模式 1 的发送过程：串行通信模式发送时，数据由串行发送端 TxD2 输出。当主机执行一条写 S2BUF 的指令就启动串行通信的发送，写“S2BUF”信号还把“1”装入发送移位寄存器的第 9 位，并通知 TX 控制单元开始发送。移位寄存器将数据不断右移送 TxD 端口发送，在数据的左边不断移入“0”作补充。当数据的最高位移到移位寄存器的输出位置，紧跟其后的是第 9 位“1”，在它的左边各位全为“0”，这个状态条件，使 TX 控制单元作最后一次移位输出，然后使允许发送信号“SEND”失效，完成一帧信息的发送，并置位中断请求位 S2TI，即 S2TI=1，向主机请求中断处理。

模式 1 的接收过程：当软件置位接收允许标志位 S2REN，即 S2REN=1 时，接收器便对 RxD2 端口的信号进行检测，当检测到 RxD2 端口发送从“1”→“0”的下降沿跳变时就启动接收器准备接收数据，并立即复位波特率发生器的接收计数器，将 1FFH 装入移位寄存器。接收的数据从接收移位寄存器的右边移入，已装入的 1FFH 向左边移出，当起始位"0"移到移位寄存器的最左边时，使 RX 控制器作最后一次移位，完成一帧的接收。若同时满足以下两个条件：

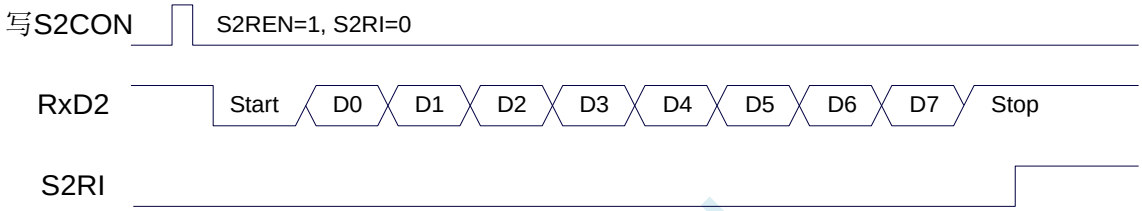
- S2RI=0；
- S2SM2=0 或接收到的停止位为 1。

则接收到的数据有效，实现装载入 S2BUF，停止位进入 S2RB8，S2RI 标志位被置 1，向主机请求中

断，若上述两条件不能同时满足，则接收到的数据作废并丢失，无论条件满足与否，接收器重又检测 RxD2 端口上的"1"→"0"的跳变，继续下一帧的接收。接收有效，在响应中断后，S2RI 标志位必须由软件清 0。通常情况下，串行通信工作于模式 1 时，S2SM2 设置为"0"。



发送数据（串口2模式1）



接收数据（串口2模式1）

串口 2 的波特率是可变的，其波特率固定由定时器 2 产生。当定时器采用 1T 模式时（12 倍速），相应的波特率的速度也会相应提高 12 倍。

STC MCU

串口 2 模式 1 的波特率计算公式如下表所示：（SYSclk 为系统工作频率）

选择定时器	定时器速度	重装值计算公式	波特率
定时器2	1T	定时器2重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器2重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536 - 定时器重装数)}$

下面为常用频率与常用波特率所对应定时器的重载值

频率 (MHz)	波特率	定时器 2	
		1T 模式	12T 模式
11.0592	115200	FFE8H	FFFEH
	57600	FFD0H	FFFCH
	38400	FFB8H	FFFAH
	19200	FF70H	FFF4H
	9600	FEE0H	FFE8H
18.432	115200	FFD8H	-
	57600	FFB0H	-
	38400	FF88H	FFF6H
	19200	FF10H	FFECH
	9600	FE20H	FFD8H
22.1184	115200	FFD0H	FFFCH
	57600	FFA0H	FFF8H
	38400	FF70H	FFF4H
	19200	FEE0H	FFE8H
	9600	FDC0H	FFD0H

16.4.6 串口 2 模式 2，模式 2 波特率计算公式

当 S2SM0、S2SM1 两位为 10 时，串行口 2 工作在模式 2。串行口 2 工作模式 2 为 9 位数据异步通信 UART 模式，其一帧的信息由 11 位组成：1 位起始位，8 位数据位（低位在先），1 位可编程位（第 9 位数据）和 1 位停止位。发送时可编程位（第 9 位数据）由 S2CON 中的 S2TB8 提供，可软件设置为 1 或 0，或者可将 PSW 中的奇/偶校验位 P 值装入 S2TB8（S2TB8 既可作为多机通信中的地址数据标志位，又可作为数据的奇偶校验位）。接收时第 9 位数据装入 S2CON 的 S2RB8。TxD2 为发送端口，RxD2 为接收端口，以全双工模式进行接收/发送。

模式 2 的波特率固定为系统时钟的 64 分频或 32 分频（取决于 S2CFG 中 S2MOD 的值）

串口 2 模式 2 的波特率计算公式如下表所示（SYSclk 为系统工作频率）：

SMOD	波特率计算公式

0	波特率 = $\frac{\text{SYSclk}}{64}$
1	波特率 = $\frac{\text{SYSclk}}{32}$

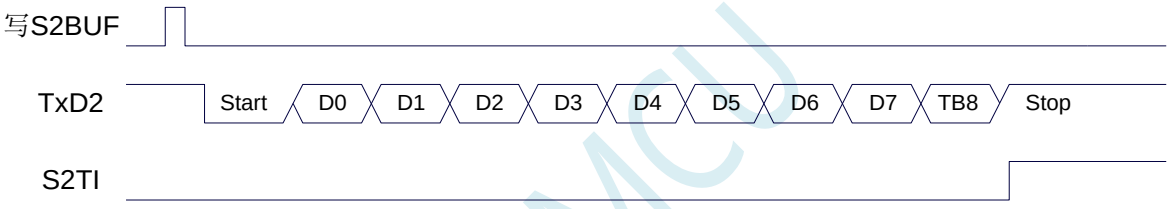
模式 2 和模式 1 相比，除波特率发生源略有不同，发送时由 S2TB8 提供给移位寄存器第 9 数据位不同外，其余功能结构均基本相同，其接收/发送操作过程及时序也基本相同。

当接收器接收完一帧信息后必须同时满足下列条件：

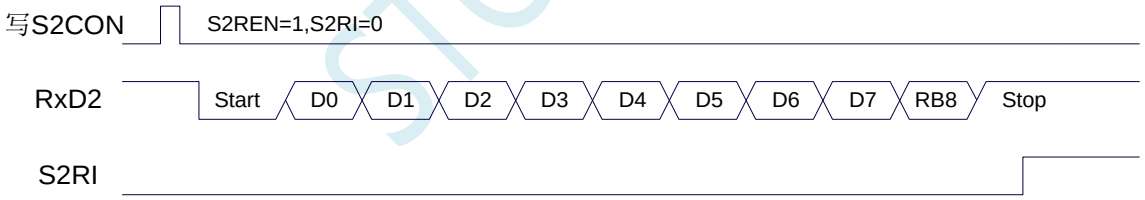
- S2RI=0
- S2SM2=0 或者 S2SM2=1 且接收到的第 9 数据位 S2RB8=1。

当上述两条件同时满足时，才将接收到的移位寄存器的数据装入 S2BUF 和 S2RB8 中，S2RI 标志位被置 1，并向主机请求中断处理。如果上述条件有一个不满足，则刚接收到移位寄存器中的数据无效而丢失，也不置位 S2RI。无论上述条件满足与否，接收器又重新开始检测 RxD2 输入端口的跳变信息，接收下一帧的输入信息。在模式 2 中，接收到的停止位与 S2BUF、S2RB8 和 S2RI 无关。

通过软件对 S2CON 中的 S2SM2、S2TB8 的设置以及通信 Ð 议的约定，为多机通信提供了方便。



发送数据（串口2模式2）



接收数据（串口2模式2）

16.4.7 串口 2 模式 3，模式 3 波特率计算公式

当 S2SM0、S2SM1 两位为 11 时，串行口 2 工作在模式 3。串行通信模式 3 为 9 位数据异步通信 UART 模式，其一帧的信息由 11 位组成：1 位起始位，8 位数据位（低位在先），1 位可编程位（第 9 位数据）和 1 位停止位。发送时可编程位（第 9 位数据）由 S2CON 中的 S2TB8 提供，可软件设置为 1 或 0，或者可将 PSW 中的奇/偶校验位 P 值装入 S2TB8（S2TB8 既可作为多机通信中的地址数据标志位，又可作为数据的奇偶校验位）。接收时第 9 位数据装入 S2CON 的 S2RB8。TxD2 为发送端口，RxD2 为接收端口，以全双工模式进行接收/发送。

模式 3 和模式 1 相比，除发送时由 S2TB8 提供给移位寄存器第 9 数据位不同外，其余功能结构均基本相同，其接收‘发送操作过程及时序也基本相同。

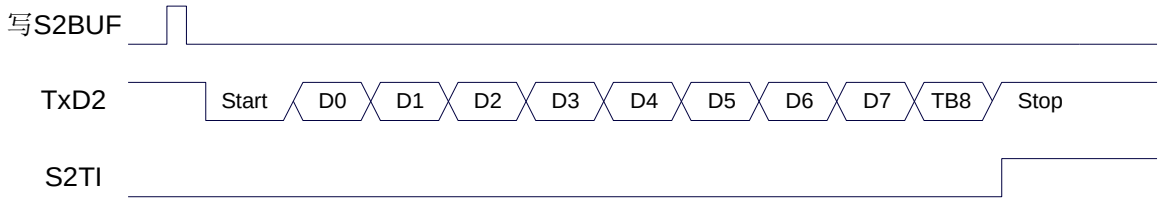
当接收器接收完一帧信息后必须同时满足下列条件：

• S2RI=0

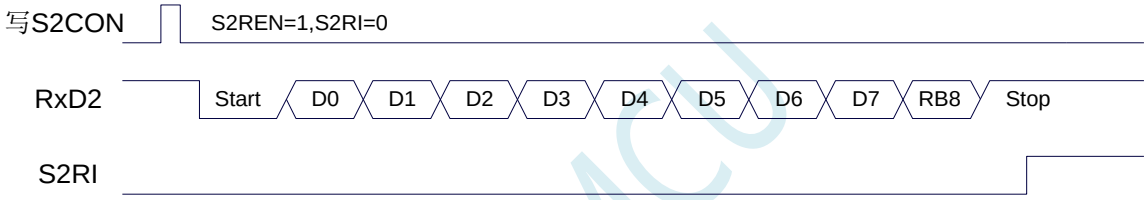
• S2SM2=0 或者 S2SM2=1 且接收到的第 9 数据位 S2RB8=1。

当上述两条件同时满足时，才将接收到的移位寄存器的数据装入 S2BUF 和 S2RB8 中，S2RI 标志位被置 1，并向主机请求中断处理。如果上述条件有一个不满足，则刚接收到移位寄存器中的数据无效而丢失，也不置位 S2RI。无论上述条件满足与否，接收器又重新开始检测 RxD2 输入端口的跳变信息，接收下一帧的输入信息。在模式 3 中，接收到的停止位与 S2BUF、S2RB8 和 S2RI 无关。

通过软件对 S2CON 中的 S2SM2、S2TB8 的设置以及通信协议的约定，为多机通信提供了方便。



发送数据（串口2模式3）



接收数据（串口2模式3）

串口 2 模式 3 的波特率计算公式与模式 1 是完全相同的。请参考模式 1 的波特率计算公式。

16.4.8 串口 2 自动地址识别

16.4.9 串口 2 从机地址控制寄存器（S2ADDR，S2ADEN）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S2ADDR	7EFDB5H								
S2ADEN	7EFDB6H								

S2ADDR：从机地址寄存器

S2ADEN：从机地址屏蔽位寄存器

自动地址识别功能典型应用在多机通讯领域，其主要原理是从机系统通过硬件比较功能来识别来自于主机串口 2 数据流中的地址信息，通过寄存器 S2ADDR 和 S2ADEN 设置的本机的从机地址，硬件自动对从机地址进行过滤，当来自于主机的从机地址信息与本机所设置的从机地址相匹配时，硬件产生串口 2 中断；否则硬件自动丢弃串口 2 数据，而不产生中断。当众多处于空闲模式的从机链接在一起时，只有从机地址相匹配的从机才会从空闲模式唤醒，从而可以大大降低从机 MCU 的功耗，即使从机处于正常工作状态也可避免不停地进入串口 2 中断而降低系统执行效率。

要使用串口 2 的自动地址识别功能，首先需要将参与通讯的 MCU 的串口 2 通讯模式设置为模式 1，并开启从机的 S2CON 的 S2SM2 位。对于串口 2 模式 1 的 9 位数据位中，第 9 位数据（存放在 S2RB8 中）为地址/数据的标志位，当第 9 位数据为 1 时，表示前面的 8 位数据（存放在 S2BUF 中）为地址信

息。当 S2SM2 被设置为 1 时，从机 MCU 会自动过滤掉非地址数据（第 9 位为 0 的数据），而对 S2BUF 中的地址数据（第 9 位为 1 的数据）自动与 S2ADDR 和 S2ADEN 所设置的本机地址进行比较，若地址相匹配，则会将 S2RI 置“1”，并产生中断，否则不予处理本次接收的串口 2 数据。

从机地址的设置是通过 S2ADDR 和 S2ADEN 两个寄存器进行设置的。S2ADDR 为从机地址寄存器，里面存放本机的从机地址。S2ADEN 为从机地址屏蔽位寄存器，用于设置地址信息中的忽略位，设置方法如下：

例如
S2ADDR ＝ 11001010
S2ADEN ＝ 10000001
则匹配地址为 1xxxxxx0
即，只要主机送出的地址数据中的 bit0 为 0 且 bit7 为 1 就可以和本机地址相匹配

再例如
S2ADDR ＝ 11001010
S2ADEN ＝ 00001111
则匹配地址为 xxxx1010
即，只要主机送出的地址数据中的低 4 位为 1010 就可以和本机地址相匹配，而高 4 为被忽略，可以为任意值。

主机可以使用广播地址（FFH）同时选中所有的从机来进行通讯。

16.4.10 串口 2 同步模式控制寄存器 1（USART2CR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2CR1	7EFDC8H	LINEN	DORD	CLKEN	SPMOD	SPIEN	SPSLV	CPOL	CPHA

LINEN：LIN 模式使能位
0：禁止 LIN 模式
1：使能 LIN 模式
DORD：SPI 模式数据位发送/接收的顺序
0：先发送/接收数据的高位（MSB）
1：先发送/接收数据的低位（LSB）
CLKEN：SmartCard 模式时钟输出控制位
0：禁止时钟输出
1：使能时钟输出
SPMOD：SPI 模式使能位
0：禁止 SPI 模式
1：使能 SPI 模式
SPIEN：SPI 使能位
0：禁止 SPI 功能
1：使能 SPI 功能
SPSLV：SPI 从机模式使能位
0：SPI 为主机模式
1：SPI 为从机模式
CPOL：SPI 时钟极性控制
0：SCLK 空闲时为低电平，SCLK 的前时钟沿为上升沿，后时钟沿为下降沿

1：SCLK 空闲时为高电平，SCLK 的前时钟沿为下降沿，后时钟沿为上升沿

CPHA：SPI 时钟相位控制

0：数据 SS 管脚为低电平驱动第一位数据并在 SCLK 的后时钟沿改变数据，前时钟沿采样数据

1：数据在 SCLK 的前时钟沿驱动，后时钟沿采样

16.4.11 串口 2 同步模式控制寄存器 2（USART2CR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2CR2	7EFDC9H	IREN	IRLP	SCEN	NACK	HDSEL	PCEN	PS	PE

IREN：IrDA 模式使能位

0：禁止 IrDA 模式

1：使能 IrDA 模式

IRLP：IrDA 低电模式控制位

0：IrDA 为普通模式

1：IrDA 为低电模式

SCEN：SmartCard 模式使能位

0：禁止 SmartCard 模式

1：使能 SmartCard 模式

NACK：SmartCard 模式 NACK 输出使能位

0：禁止输出 NACK 信号

1：使能输出 NACK 信号

HDSEL：单线半双工模式使能位

0：禁止单线半双工模式

1：使能单线半双工模式

PCEN：硬件自动产生校验位控制使能

0：禁止硬件自动产生校验位（串口的校验位为 S2TB8 设置的值）

1：使能硬件自动产生校验位

PS：硬件校验位模式选择

0：硬件根据 S2BUF 的值自动产生偶校验位

1：硬件根据 S2BUF 的值自动产生奇校验位

PE：校验位错误标志（必须软件清零）

0：无检验错误

1：有校验错误（串口接收 DMA 过程中如果发生接收数据校验位错误，DMA 不会停止，但校验位错误标志会一直保持直到 DMA 完成）

16.4.12 串口 2 同步模式控制寄存器 3（USART2CR3）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2CR3	7EFDCAH	IrDA_LPBAUD[7:0]							

IrDA_LPBAUD：IrDA 低电模式波特率控制寄存器

IrDA_LPBAUD[7:0]	IrDA 低电模式波特率
0	SYSclk/16/256
1	SYSclk/16/1
2	SYSclk/16/2
...	...

255	SYSclk/16/255

16.4.13 串口 2 同步模式控制寄存器 4（USART2CR4）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2CR4	7EFDCBH	-	-	-	-	SCCKS[1:0]		SPICKS[1:0]	

SCCKS[1:0]：SmartCard 模式时钟选择

SCCKS[1:0]	SmartCard 模式时钟
00	SYSclk/64
01	SYSclk/32
10	SYSclk/16
11	SYSclk/8

SPICKS[1:0]：SPI 模式时钟选择

SPICKS[1:0]	SPI 模式时钟
00	SYSclk/4
01	SYSclk/8
10	SYSclk/16
11	SYSclk/2

16.4.14 串口 2 同步模式控制寄存器 5（USART2CR5）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2CR5	7EFDCCH	BRKDET	HDRER	SLVEN	ASYNC	TXCF	SENDBK	HDRDET	SYNC

BRKDET：LIN 从模式间隔场（BREAK）检测标志

0：未检测到 LIN 间隔场

1：检测到 LIN 间隔场，需要软件清零

HDRER：LIN 从模式报文头（HEADER）错误

0：未检测到 LIN 报文头错误

1：检测到 LIN 报文头错误，需要软件清零

SLVEN：LIN 从机模式使能位

0：LIN 为主机模式

1：LIN 为从机模式

ASYNC：LIN 自动同步功能使能位

0：禁止自动同步

1：使能自动同步

TXCF：传输冲突标志位。单线半双工模式、LIN 模式和 SmartCard 模式有效

0：未检测到传输冲突（发送的数据与接收的数据相同）

1：检测到传输冲突（发送的数据与接收的数据不同）

SENDBK：发送间隔场。软件写 1 触发发送间隔场，发送完成后硬件自动清 0

HDRDET：LIN 从模式报文头（HEADER）检测标志

0：未检测到 LIN 报文头

1：检测到 LIN 报文头，需要软件清零

SYNC：LIN 从模式同步场检测标志。

正确分析到同步场后，硬件将 SYNC 标志为置 1。在接收标志符场时硬件会自动清零 SYNC

16.4.15 串口 2 同步模式保护时间寄存器（USART2GTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2GTR	7EFDCDH								

USARTGTR 寄存器仅在 SmartCard 模式有效。该寄存器是根据波特率时钟数给出保护时间值。S2TI 标志在 SmartCard 发送的数据位等于 USARTGTR 寄存器所设置的保护时间值时被硬件置 1。注：USARTGTR 寄存器的值应大于 11

16.4.16 串口 2 同步模式波特率寄存器（USART2BR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USART2BRH	7EFDCEH	USART2BR[15:8]							
USART2BRL	7EFDCFH	USART2BR[7:0]							

LIN 模式、IrDA 模式和 SmartCard 模式时的波特率计算公式

$$\text{同步波特率} = \frac{\text{SYSclk}}{16 * \text{USART2BR[15:0]}}$$

16.4.17 串口 2 接收超时控制寄存器（UR2TOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR2TOCR	7EFD74H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：串口 2 接收超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止串口 2 接收超时功能

1：使能串口 2 接收超时功能

ENTOI：串口 2 接收超时中断控制位

0：禁止串口 2 接收超时中断

1：使能串口 2 接收超时中断

SCALE：串口 2 超时计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

16.4.18 串口 2 超时状态寄存器（UR2TOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR2TOSR	7EFD75H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：串口 2 超时中断请求标志位。

当发生串口 2 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原串口 2 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

16.4.19 串口 2 超时长度控制寄存器（UR2TOTH/L）

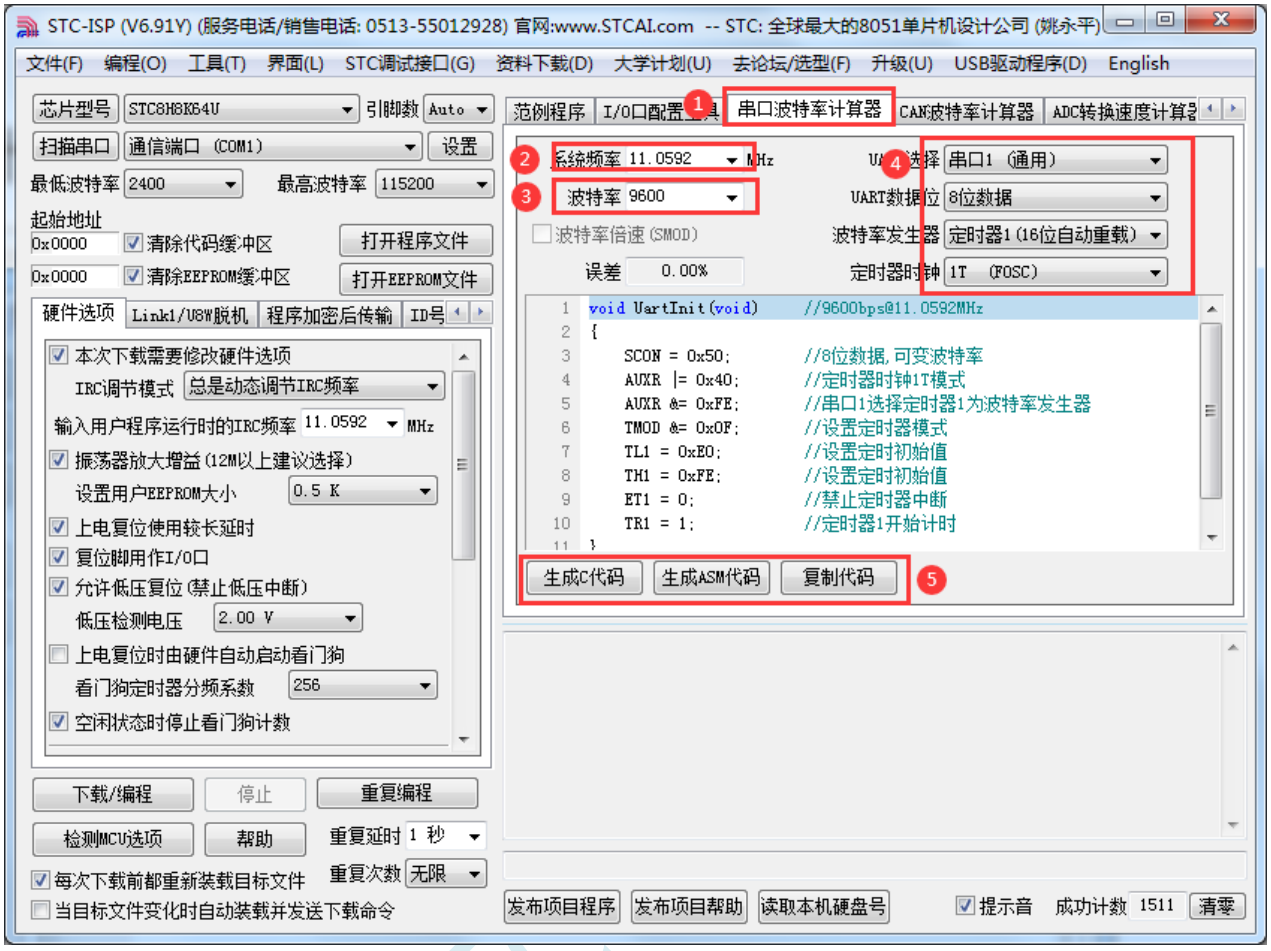
符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR2TOTH	7EFD76H	TM[15:8]							
UR2TOTL	7EFD77H	TM[7:0]							

TM[15:0]：串口 2 超时时间控制位。

当串口 2 处于接收空闲状态时，内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。当串口 2 开始接收数据时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

STC MCU

16.5 STC-ISP | 串口波特率计算器工具



①：在下载软件中选择“串口波特率计算器”功能页，进入串口代码生成界面

②：设置系统工作频率（单位：MHz）

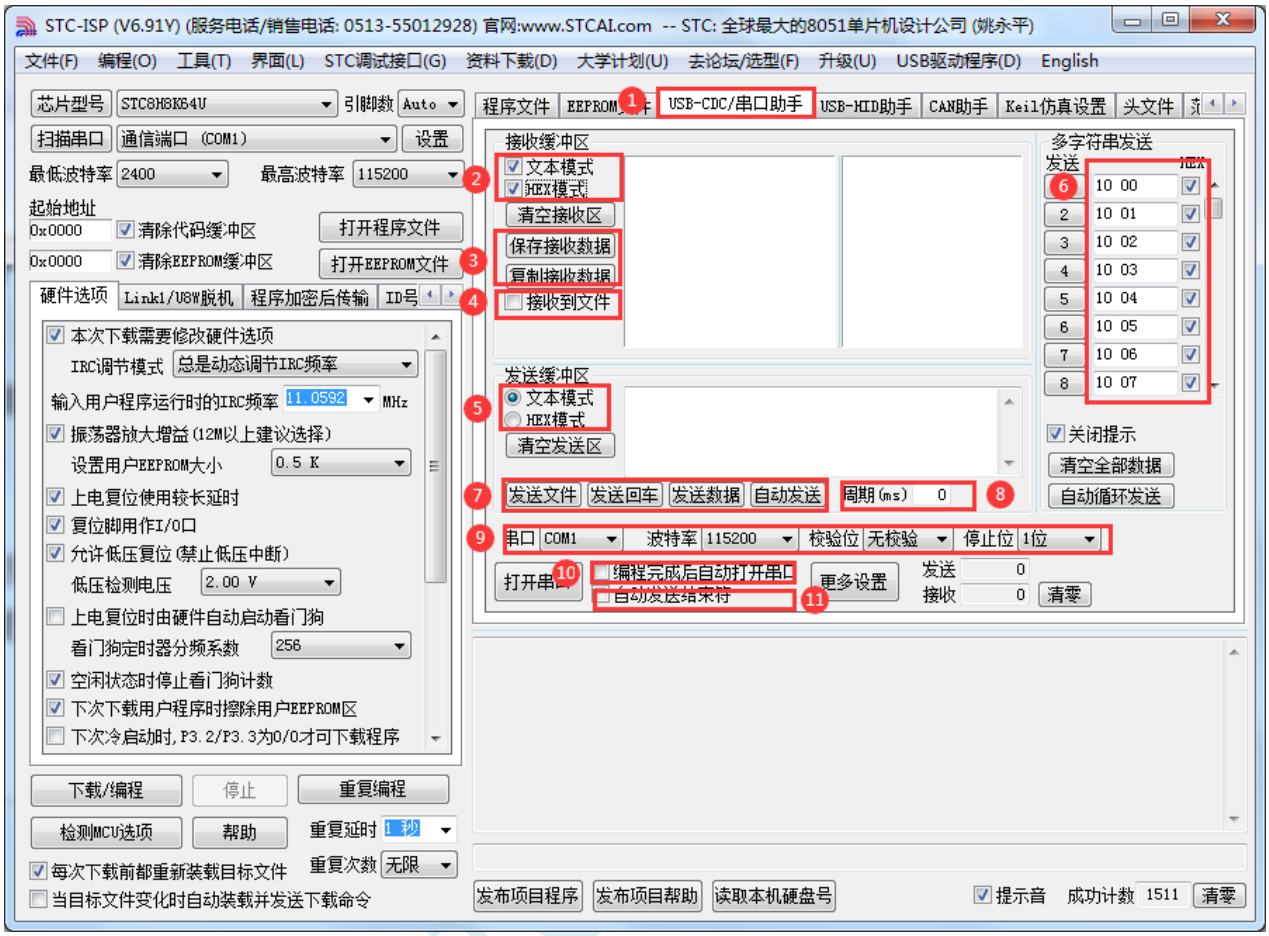
③：设置串口波特率

④：选择目标串口，并设置串口模式、波特率发生器等参数

⑤：手动生成 C 代码或者 ASM 代码，复制范例

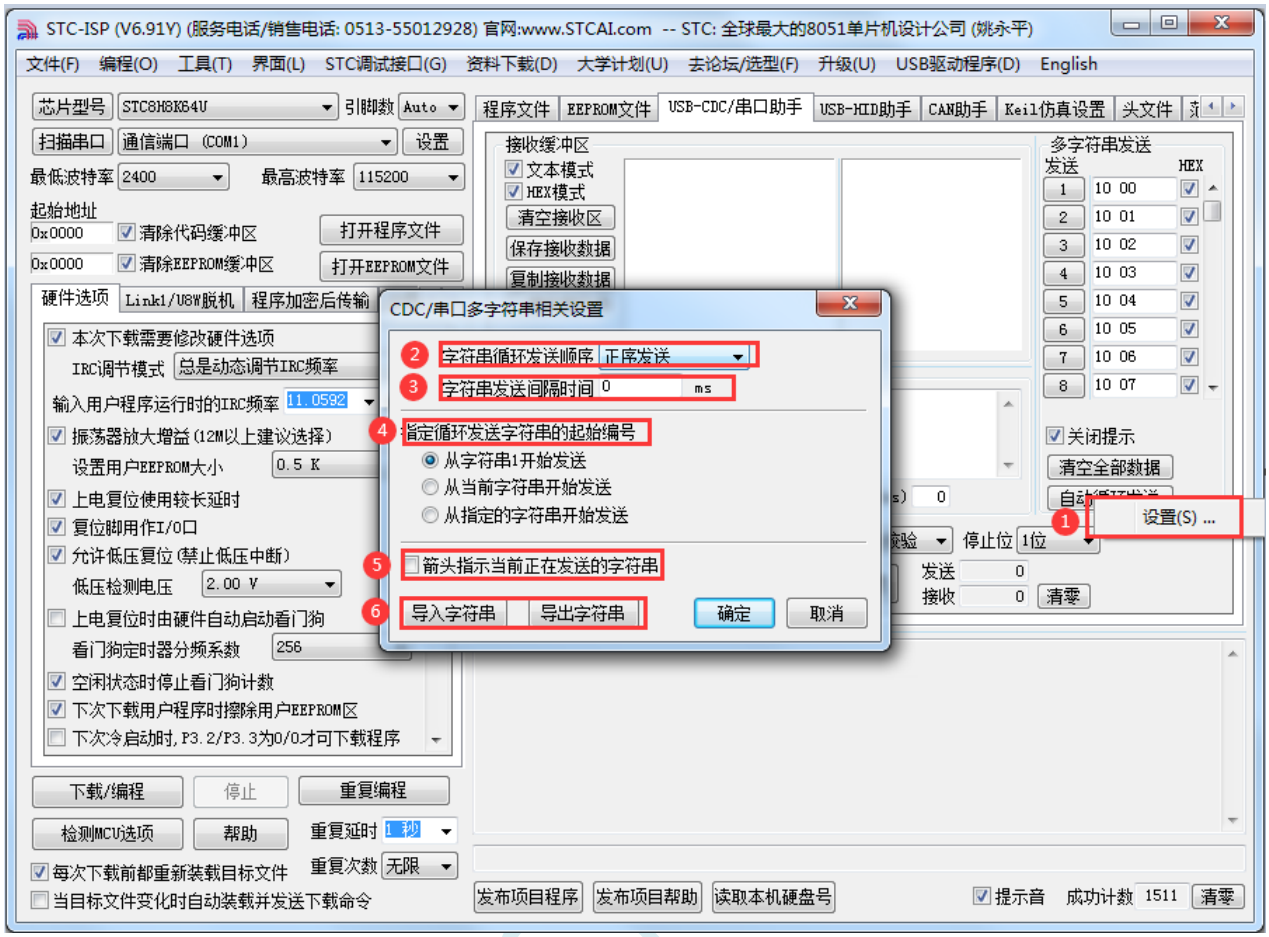
16.6 STC-ISP | 串口助手/USB-CDC

串口助手主界面



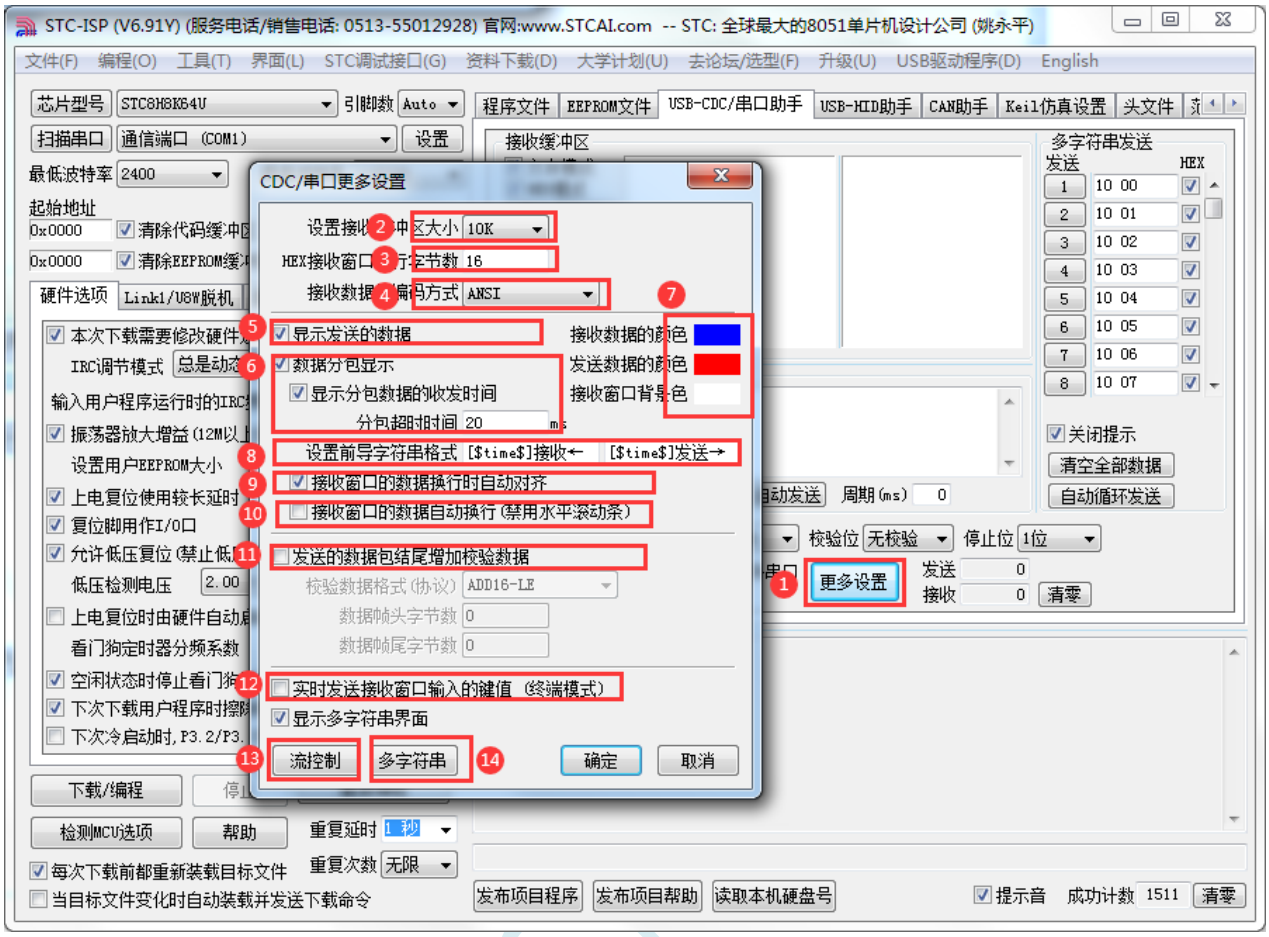
①：在下载软件中选择“USB-CDC/串口助手”功能页，进入串口助手界面
②：选择接收数据的显示格式
③：保存/复制接收的数据
④：设置接收数据自动存储到文件
⑤：选择发送数据的格式
⑥：“多字符串”控制界面
⑦：数据/文件发送按钮
⑧：设置重复下载的周期
⑨：选择串口号，设置串口参数
⑩：设置 ISP 下载完成后是否自动打开串口
⑪：设置发送完成数据后，是否自动发送结束符

多字符串设置界面



①：鼠标右键点击“自动循环发送”按钮，点击右键菜单“设置...”进入多字符串设置界面
②：设置多字符串循环发送顺序
③：设置多字符串循环发送间隔时间
④：设置多字符串循环发送的起始编号
⑤：设置是否需要用箭头指示当前正在发送的字符串
⑥：多字符串导出到文件或从文件导入

串口助手更多设置



①：点击“更多设置”按钮，进入串口助手更多设置界面

②：设置接收缓存大小（缓存越大，软件反应越慢）

③：设置 HEX 接收数据每行显示的数据个数

④：设置接收数据的汉字编码格式

支持如下汉字编码格式：

ANSI：GB2312 汉字编码

UTF8：UNICODE 互联网常用编码

UTF16-LE：小端 UTF16 编码

UTF16=BE：大端 UTF16 编码

⑤：设置是否显示发送的数据

⑥：设置数据是否自动分包显示

⑦：设置界面的显示颜色

⑧：设置接收窗口数据显示的前导字符

⑨：设置接收数据的换行显示模式

⑩：设置接收窗口是否自动换行

⑪：设置发送数据是否自动追加校验数据

支持如下校验格式：

ADD8：字节校验和

ADD8N：字节校验和补码

ADD16-LE：小端双字节校验和

ADD16-BE：大端双字节校验和

XOR8：字节异或

CRC16-MODBUS：MODBUS 协议的 CRC16

CRC16-USB：USB 协议的 CRC16

CRC16-XMODEM：XMODEM 协议的 CRC16

CRC32：32 位 CRC 校验

⑫：设置是否使能终端模式（终端模式：将光标定位到接收窗口，按下键盘按键实时发送相应的键码）

⑬：进入流控制设置界面

⑭：进入多字符串界面设置界面

STC MCU

16.7 范例程序

16.7.1 串口 1 使用定时器 2 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
        buffer[wptr++] = SBUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    S1BRT = 1;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
```

STC MCU

```
    while (*p)
    {
        UartSend(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

16.7.2 串口 1 使用定时器 1（模式 0）做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define  FOSC        11059200UL                     //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define  BRT         (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit      busy;
```

```
char        wptr;
char        rptr;
char        buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
        buffer[wptr++] = SBUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    S1BRT = 0;
    TMOD = 0x00;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT >> 8;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        UartSend(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                //设置程序代码等待参数，
                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
```

STC MCU

```
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

16.7.3 串口 1 使用定时器 1（模式 2）做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC        11059200UL        //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT         (256 - (FOSC / 115200+16) / 32)
                                        //加 16 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
        buffer[wptr++] = SBUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
```

```
}

void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    S1BRT = 0;
    TMOD = 0x20;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT;
    TR1 = 1;
    T1x12 = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void UartSendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        UartSend(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                //设置程序代码等待参数，
                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    ES = 1;
    EA = 1;
    UartSendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
```

STC MCU

```
        {
            UartSend(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

16.7.4 串口 2 使用定时器 2 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define  FOSC       11059200UL          //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define  BRT        (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

bit     busy;
char    wptr;
char    rptr;
char    buffer[16];

void Uart2Isr() interrupt 8
{
    if (S2TI)
    {
        S2TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S2RI)
    {
        S2RI = 0;
        buffer[wptr++] = S2BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart2Init()
{
    P_SW2 = 0x80;
    S2CFG = 0x01;

    S2CON = 0x50;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}
```

```
void Uart2Send(char dat)
{
	while (busy);
	busy = 1;
	S2BUF = dat;
}

void Uart2SendStr(char *p)
{
	while (*p)
	{
		Uart2Send(*p++);
	}
}

void main()
{
	EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
	CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
	WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

	P0M0 = 0x00;
	P0M1 = 0x00;
	P1M0 = 0x00;
	P1M1 = 0x00;
	P2M0 = 0x00;
	P2M1 = 0x00;
	P3M0 = 0x00;
	P3M1 = 0x00;
	P4M0 = 0x00;
	P4M1 = 0x00;
	P5M0 = 0x00;
	P5M1 = 0x00;

	Uart2Init();
	IE2 = 0x01;
	EA = 1;
	Uart2SendStr("Uart Test !\r\n");

	while (1)
	{
		if (rptr != wptr)
		{
			Uart2Send(buffer[rptr++]);
			rptr &= 0x0f;
		}
	}
}
```

16.7.5 使用 USART1 的 SPI 接口访问串行 FLASH（DMA 方式）

```
//测试工作频率为 24MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
```

```
#include "intrins.h"
#include "stdio.h"


#define   FOSC    24000000UL                    //系统工作频率
#define   BAUD    (65536 - (FOSC/115200+2)/4)   //调试串口波特率
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

typedef   bit             BOOL;
typedef   unsigned char   BYTE;
typedef   unsigned int    WORD;
typedef   unsigned long   DWORD;

sbit  S1SS    =   P2^2;
sbit  S1MOSI  =   P2^3;
sbit  S1MISO  =   P2^4;
sbit  S1SCLK  =   P2^5;

void sys_init();
void usart1_spi_init();
void usart1_tx_dma(WORD size, BYTE xdata *pdat);
void usart1_rx_dma(WORD size, BYTE xdata *pdat);
BOOL flash_is_busy();
void flash_read_id();
void flash_read_data(DWORD addr, WORD size, BYTE xdata *pdat);
void flash_write_enable();
void flash_write_data(DWORD addr, WORD size, BYTE xdata *pdat);
void flash_erase_sector(DWORD addr);

BYTE xdata buffer1[256];                        //定义缓冲区
BYTE xdata buffer2[256];                        //注意:如果需要使用 DMA 发送数据
                                                //则缓冲区必须定义在 xdata 区域内


void main()
{
    int   i;

    sys_init();                                 //系统初始化
    usart1_spi_init();                          //USART1 使能 SPI 模式初始化

    printf("\r\nUSART_SPI_DMA test !\r\n");
    flash_read_id();
    flash_read_data(0x0000, 0x80, buffer1);     //读取外挂 FLASH 的数据
    flash_erase_sector(0x0000);                 //擦除外挂 FLASH 的一个扇区
    flash_read_data(0x0000, 0x80, buffer1);
    for (i=0; i<128; i++)
        buffer2[i] = i;
    flash_write_data(0x0000, 0x80, buffer2);    //数据到外挂 FLASH
    flash_read_data(0x0000, 0x80, buffer1);

    while (1);
}

char putchar(char dat)
{
    while (!S2TI);
    S2TI = 0;
    S2BUF = dat;
```

```
    return dat;
}

void sys_init()
{
    WTST = 0x00;
    CKCON = 0x00;
    EAXFR = 1;

    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00; P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;
    P6M0 = 0x00; P6M1 = 0x00;
    P7M0 = 0x00; P7M1 = 0x00;

    S2_S = 1;                                   //初始化串口 2,用于调试程序
    S2CON =  0x52;
    T2L  = BAUD;
    T2H  = BAUD >> 8;
    T2x12 =    1;
    T2R  = 1;
}

void usart1_spi_init()
{
    S1SPI_S0 = 1;                               //切换 S1SPI 到
                                                //P2.2/S1SS,P2.3/S1MOSI,P2.4/S1MISO,P2.5/S1SCLK
    S1SPI_S1 = 0;
    SCON = 0x10;                                //使能接收,必须设置为串口模式 0

    USARTCR1 = 0x10;                            //使能 USART1 的 SPI 模式
//  USARTCR1 |=   0x40;                         //DORD=1
    USARTCR1 &= ~0x40;                          //DORD=0
//  USARTCR1 |=   0x04;                         //从机模式
    USARTCR1 &= ~0x04;                          //主机模式
    USARTCR1 |=   0x00;                         //CPOL=0, CPHA=0
//  USARTCR1 |=   0x01;                         //CPOL=0, CPHA=1
//  USARTCR1 |=   0x02 ;                        //CPOL=1, CPHA=0
//  USARTCR1 |=   0x03;                         //CPOL=1, CPHA=1
    USARTCR4 = 0x00;                            //SPI 速度为 SYSCLK/4
//  USARTCR4 = 0x01;                            //SPI 速度为 SYSCLK/8
//  USARTCR4 = 0x02;                            //SPI 速度为 SYSCLK/16
//  USARTCR4 = 0x03;                            //SPI 速度为 SYSCLK/2
    USARTCR1 |=   0x08;                         //使能 SPI 功能
}

BYTE usart1_spi_shift(BYTE dat)
{
    TI = 0;
    SBUF = dat;                                 //发送数据
    while (!TI);                                //TI 标志是主机模式发送/接收数据完成标志

    return SBUF;                                //读取接收的数据
}
```

```
BOOL flash_is_busy()
{
    BYTE dat;

    S1SS = 0;

    usart1_spi_shift(0x05);                 //发送读取状态寄存器命令
    dat = usart1_spi_shift(0);              //读取状态寄存器

    S1SS = 1;

    return (dat & 0x01);                    //检测 FLASH 的忙标志
}

void flash_read_id()
{
    BYTE id[3];

    S1SS = 0;

    usart1_spi_shift(0x9f);                 //发送读取 FLASHID 命令
    id[0] = usart1_spi_shift(0);            //读取 ID1
    id[1] = usart1_spi_shift(0);            //读取 ID2
    id[2] = usart1_spi_shift(0);            //读取 ID3

    S1SS = 1;

    printf("ReadID : ");
    printf("%02bx", id[0]);
    printf("%02bx", id[1]);
    printf("%02bx\r\n", id[2]);
}

void flash_read_data(DWORD addr, WORD size, BYTE xdata *pdat)
{
    WORD sz;
    BYTE *ptr;

    while (flash_is_busy());

    S1SS = 0;

    usart1_spi_shift(0x03);                 //发送读取 FLASH 数据命令
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 16));
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 8));
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr));         //设置目标地址

//  sz = size;
//  ptr = pdat;
//  while (sz--)
//      *ptr++ = usart1_spi_shift(0);       //寄存器方式读数据

    usart1_rx_dma(size, pdat);              //DMA 方式读数据

    S1SS = 1;

    printf("ReadData : ");
    sz = size;
    ptr  = pdat;
```

```
    for   (sz=0; sz<size; sz++)
    {
        printf("%02bx ", *ptr++);                    //将读到的数据发送到串口,调试使用
        if ((sz% 16) == 15)
        {
            printf("\r\n                ");
        }
    }
    printf("\r\n");
}

void flash_write_enable()
{
    while (flash_is_busy());

    S1SS = 0;

    usart1_spi_shift(0x06);                          //发送写使能命令

    S1SS = 1;
}

void flash_write_data(DWORD addr, WORD size, BYTE xdata *pdat)
{
    WORD sz;

    sz = size;
    while (sz)
    {
        flash_write_enable();

        S1SS = 0;

        usart1_spi_shift(0x02);                      //发送写数据命令
        usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 16));
        usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 8));
        usart1_spi_shift((BYTE)(addr));

//      do
//      {
//          usart1_spi_shift(*pdat++);               //寄存器方式写数据
//          addr++;
//
//          if ((BYTE)(addr) == 0x00)
//              break;
//      } while     (--sz);

        usart1_tx_dma(sz, pdat);                     //DMA 方式写数据(注意:数据必须在一个 page 之内)
        sz = 0;

        S1SS = 1;
    }

    printf("Program !\r\n");
}

void flash_erase_sector(DWORD addr)
{
    flash_write_enable();
```

```
    S1SS = 0;
    usart1_spi_shift(0x20);                         //发送擦除命令
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 16));
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr >> 8));
    usart1_spi_shift((BYTE)(addr));
    S1SS = 1;

    printf("Erase Sector !\r\n");
}

void usart1_tx_dma(WORD size, BYTE xdata *pdat)
{
    size--;                                         //DMA 传输字节数比实际少 1

    DMA_UR1T_CFG = 0x00;                            //关闭 DMA 中断
    DMA_UR1T_STA = 0x00;                            //清除 DMA 状态
    DMA_UR1T_AMT = size;                            //设置 DMA 传输字节数
    DMA_UR1T_AMTH = size >> 8;
    DMA_UR1T_TXAL = (BYTE)pdat;                     //设置缓冲区地址(注意:缓冲区必须是 xdata 类型)
    DMA_UR1T_TXAH = (WORD)pdat >> 8;
    DMA_UR1T_CR = 0xc0;                             //使能 DMA,触发串口 1 发送数据

    while (!(DMA_UR1T_STA & 0x01));                 //等待 DMA 数据传输完成
    DMA_UR1T_STA = 0x00;                            //清除 DMA 状态
    DMA_UR1T_CR = 0x00;                             //关闭 DMA
}

void usart1_rx_dma(WORD size, BYTE xdata *pdat)
{
    size--;                                         //DMA 传输字节数比实际少 1

    DMA_UR1R_CFG = 0x00;                            //关闭 DMA 中断
    DMA_UR1R_STA = 0x00;                            //清除 DMA 状态
    DMA_UR1R_AMT = size;                            //设置 DMA 传输字节数
    DMA_UR1R_AMTH = size >> 8;
    DMA_UR1R_RXAL = (BYTE)pdat;                     //设置缓冲区地址(注意:缓冲区必须是 xdata 类型)
    DMA_UR1R_RXAH = (WORD)pdat >> 8;
    DMA_UR1R_CR = 0xa1;                             //使能 DMA,清空接收 FIFO,触发串口 1 接收数据

                                                    //!!!!!!!!!!!!!
    usart1_tx_dma(size+1, pdat);                    //注意:接收数据时必须同时启动发送 DMA
                                                    //!!!!!!!!!!!!!

    while (!(DMA_UR1R_STA & 0x01));                 //等待 DMA 数据传输完成
    DMA_UR1R_STA = 0x00;                            //清除 DMA 状态
    DMA_UR1R_CR = 0x00;                             //关闭 DMA
}
```

16.7.6 USART1 和 USART2 的 SPI 接口相互传输数据(中断方式)

```
//测试工作频率为 24MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
```

```
#include "stdio.h"

#define   FOSC    24000000UL                    //系统工作频率

typedef   bit                 BOOL;
typedef   unsigned char       BYTE;
typedef   unsigned int        WORD;
typedef   unsigned long       DWORD;

sbit S1SS     =   P2^2;
sbit S1MOSI   =   P2^3;
sbit S1MISO   =   P2^4;
sbit S1SCLK   =   P2^5;

sbit S2SS     =   P2^2;
sbit S2MOSI   =   P2^3;
sbit S2MISO   =   P2^4;
sbit S2SCLK   =   P2^5;

void sys_init();
void usart1_spi_init();
void usart2_spi_init();
void test();

BYTE xdata buffer1[256];                        //定义缓冲区
BYTE xdata buffer2[256];                        //定义缓冲区
BYTE rptr;
BYTE wptr;
bit  over;

void main()
{
    int  i;

    sys_init();                                 //系统初始化
    usart1_spi_init();                          //USART1 使能 SPI 主模式初始化
    usart2_spi_init();                          //USART2 使能 SPI 从模式初始化
    EA = 1;

    for  (i=0; i<128; i++)
    {
        buffer1[i] = i;                         //初始化缓冲区
        buffer2[i] = 0;
    }
    test();

    while (1);
}

void uart1_isr() interrupt UART1_VECTOR
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;

        if (rptr < 128)
        {
            SBUF = buffer1[rptr++];
        }
```

```
            else
            {
                over = 1;
            }
        }

        if (RI)
        {
            RI = 0;
        }
}

void uart2_isr() interrupt UART2_VECTOR
{
        if (S2TI)
        {
            S2TI = 0;
        }

        if (S2RI)
        {
            S2RI = 0;
            buffer2[wptr++] = S2BUF;
        }
}

void sys_init()
{
        WTST = 0x00;
        CKCON =  0x00;
        EAXFR =  1;

        P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00; P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;
        P6M0 = 0x00; P6M1 = 0x00;
        P7M0 = 0x00; P7M1 = 0x00;

        P40 = 0;
        P6 = 0xff;
}

void usart1_spi_init()
{
        S1SPI_S0 = 1;                           //切换 S1SPI 到
                                                //P2.2/S1SS,P2.3/S1MOSI,P2.4/S1MISO,P2.5/S1SCLK

        S1SPI_S1 = 0;
        SCON = 0x10;                            //使能接收,必须设置为串口模式 0

        USARTCR1 = 0x10;                        //使能 USART1 的 SPI 模式
//      USARTCR1 |= 0x40;                       //DORD=1
        USARTCR1 &= ~0x40;                      //DORD=0
//      USARTCR1 |= 0x04;                       //从机模式
        USARTCR1 &= ~0x04;                      //主机模式
        USARTCR1 |= 0x00;                       //CPOL=0, CPHA=0
//      USARTCR1 |= 0x01;                       //CPOL=0, CPHA=1
```

```
//      USARTCR1 |= 0x02 ;                      //CPOL=1, CPHA=0
//      USARTCR1 |= 0x03;                       //CPOL=1, CPHA=1
        USARTCR4 = 0x00;                        //SPI 速度为 SYSCLK/4
//      USARTCR4 = 0x01;                        //SPI 速度为 SYSCLK/8
//      USARTCR4 = 0x02;                        //SPI 速度为 SYSCLK/16
//      USARTCR4 = 0x03;                        //SPI 速度为 SYSCLK/2
        USARTCR1 |= 0x08;                       //使能 SPI 功能

        ES = 1;
}

void usart2_spi_init()
{
        S2SPI_S0 = 1;                           //切换 S2SPI 到
                                                //P2.2/S2SS,P2.3/S2MOSI,P2.4/S2MISO,P2.5/S2SCLK
        S2SPI_S1 = 0;
        S2CON = 0x10;                           //使能接收,必须设置为串口模式 0

        USART2CR1 = 0x10;                       //使能 USART2 的 SPI 模式
//      USART2CR1 |= 0x40;                      //DORD=1
        USART2CR1 &= ~0x40;                     //DORD=0
        USART2CR1 |= 0x04;                      //从机模式
//      USART2CR1 &= ~0x04;                     //主机模式
        USART2CR1 |= 0x00;                      //CPOL=0, CPHA=0
//      USART2CR1 |= 0x01;                      //CPOL=0, CPHA=1
//      USART2CR1 |= 0x02 ;                     //CPOL=1, CPHA=0
//      USART2CR1 |= 0x03;                      //CPOL=1, CPHA=1
        USART2CR4 = 0x00;                       //SPI 速度为 SYSCLK/4
//      USART2CR4 = 0x01;                       //SPI 速度为 SYSCLK/8
//      USART2CR4 = 0x02;                       //SPI 速度为 SYSCLK/16
//      USART2CR4 = 0x03;                       //SPI 速度为 SYSCLK/2
        USART2CR1 |= 0x08;                      //使能 SPI 功能

        ES2 = 1;
}

void test()
{
        BYTE i;
        BYTE ret;

        wptr = 0;
        rptr = 0;
        over = 0;

        S1SS = 0;
        SBUF = buffer1[rptr++];                 //启动数据传输
        while (!over);                          //等待 128 个数据传输完成
        S1SS = 1;

        ret  = 0x5a;
        for  (i=0; i<128; i++)
        {
                if (buffer1[i] != buffer2[i])   //校验数据
                {
                        ret  = 0xfe;
                        break;
                }
        }
```

```
    P6 = ret;                                   //P6=0x5a 表示数据传输正确
}
```

STC MCU

17 异步串口通信（UART3、UART4）

产品线	异步串口数量
STC32G12K128 系列	**2（U3~U4）**
STC32G8K64 系列	**2（U3~U4）**
STC32F12K60 系列	**2（U3~U4）**

STC32G 系列单片机具有 2 个全双工异步串行通信接口（UART3 和 UART4）。每个串行口由 2 个数据缓冲器、一个移位寄存器、一个串行控制寄存器和一个波特率发生器等组成。每个串行口的数据缓冲器由 2 个互相独立的接收、发送缓冲器构成，可以同时发送和接收数据。

STC32G 系列单片机的串口 3/串口 4 都有两种工作方式，这两种方式的波特率都是可变的。用户可用软件设置不同的波特率和选择不同的工作方式。主机可通过查询或中断方式对接收/发送进行程序处理，使用十分灵活。

串口 3、串口 4 的通讯口均可以通过功能管脚的切换功能切换到多组端口，从而可以将一个通讯口分时复用为多个通讯口。

17.1 串口功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		CMPO_S	**S4_S**	**S3_S**	**S2_S**

S4_S：串口 4 功能脚选择位

S4_S	RxD4	TxD4
0	P0.2	P0.3
1	P5.2	P5.3

S3_S：串口 3 功能脚选择位

S3_S	RxD3	TxD3
0	P0.0	P0.1
1	P5.0	P5.1

17.2 串口相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
S3CON	串口 3 控制寄存器	ACH	S3SM0	S3ST3	S3SM2	S3REN	S3TB8	S3RB8	S3TI	S3RI	0000,0000
S3BUF	串口 3 数据寄存器	ADH									0000,0000
S4CON	串口 4 控制寄存器	FDH	S4SM0	S4ST4	S4SM2	S4REN	S4TB8	S4RB8	S4TI	S4RI	0000,0000
S4BUF	串口 4 数据寄存器	FEH									0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
UR3TOCR	串口 3 接收超时控制寄存器	7EFD78H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR3TOSR	串口 3 接收超时状态寄存器	7EFD79H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR3TOTH	串口 3 接收超时长度寄存器	7EFD7AH	TM[15:8]								0000,0000
UR3TOTL	串口 3 接收超时长度寄存器	7EFD7BH	TM[7:0]								0000,0000
UR4TOCR	串口 4 接收超时控制寄存器	7EFD7CH	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
UR4TOSR	串口 4 接收超时状态寄存器	7EFD7DH	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
UR4TOTH	串口 4 接收超时长度寄存器	7EFD7EH	TM[15:8]								0000,0000
UR4TOTL	串口 4 接收超时长度寄存器	7EFD7FH	TM[7:0]								0000,0000

注：STC32G12K128 系列没有超时控制功能

STC MCU

17.3 串口 3（异步串口 UART3）

17.3.1 串口 3 控制寄存器（S3CON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S3CON	ACH	S3SM0	S3ST3	S3SM2	S3REN	S3TB8	S3RB8	S3TI	S3RI

S3SM0：指定串口3的通信工作模式，如下表所示：

S3SM0	串口3工作模式	功能说明
0	模式0	可变波特率8位数据方式
1	模式1	可变波特率9位数据方式

S3ST3：选择串口 3 的波特率发生器

0：选择定时器 2 为串口 3 的波特率发生器

1：选择定时器 3 为串口 3 的波特率发生器

S3SM2：允许串口 3 在模式 1 时允许多机通信控制位。在模式 1 时，如果 S3SM2 位为 1 且 S3REN 位为 1，则接收机处于地址帧筛选状态。此时可以利用接收到的第 9 位（即 S3RB8）来筛选地址帧：若 S3RB8=1，说明该帧是地址帧，地址信息可以进入 S3BUF，并使 S3RI 为 1，进而在中断服务程序中再进行地址号比较；若 S3RB8=0，说明该帧不是地址帧，应丢掉且保持 S3RI=0。在模式 1 中，如果 S3SM2 位为 0 且 S3REN 位为 1，接收收机处于地址帧筛选被禁止状态。不论收到的 S3RB8 为 0 或 1，均可使接收到的信息进入 S3BUF，并使 S3RI=1，此时 S3RB8 通常为校验位。模式 0 为非多机通信方式，在这种方式时，要设置 S3SM2 应为 0。

S3REN：允许/禁止串口接收控制位

0：禁止串口接收数据

1：允许串口接收数据

S3TB8：当串口 3 使用模式 1 时，S3TB8 为要发送的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位，按需要由软件置位或清 0。在模式 0 中，该位不用。

S3RB8：当串口 3 使用模式 1 时，S3RB8 为接收到的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位。在模式 0 中，该位不用。

S3TI：串口 3 发送中断请求标志位。在停止位开始发送时由硬件自动将 S3TI 置 1，向 CPU 发请求中断，响应中断后 S3TI 必须用软件清零。

S3RI：串口 3 接收中断请求标志位。串行接收到停止位的中间时刻由硬件自动将 S3RI 置 1，向 CPU 发中断申请，响应中断后 S3RI 必须由软件清零。

17.3.2 串口 3 数据寄存器（S3BUF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S3BUF	ADH								

S3BUF：串口 1 数据接收/发送缓冲区。S3BUF 实际是 2 个缓冲器，读缓冲器和写缓冲器，两个操作分别对应两个不同的寄存器，1 个是只写寄存器（写缓冲器），1 个是只读寄存器（读缓冲器）。对 S3BUF 进行读操作，实际是读取串口接收缓冲区，对 S3BUF 进行写操作则是触发串口开始发送数据。

17.3.3 串口 3 接收超时控制寄存器（UR3TOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR3TOCR	7EFD78H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：串口 3 接收超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止串口 3 接收超时功能

1：使能串口 3 接收超时功能

ENTOI：串口 3 接收超时中断控制位

0：禁止串口 3 接收超时中断

1：使能串口 3 接收超时中断

SCALE：串口 3 超时计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

17.3.4 串口 3 超时状态寄存器（UR3TOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR3TOSR	7EFD79H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：串口 3 超时中断请求标志位。

当发生串口 3 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原串口 3 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

17.3.5 串口 3 超时长度控制寄存器（UR3TOTH/L）

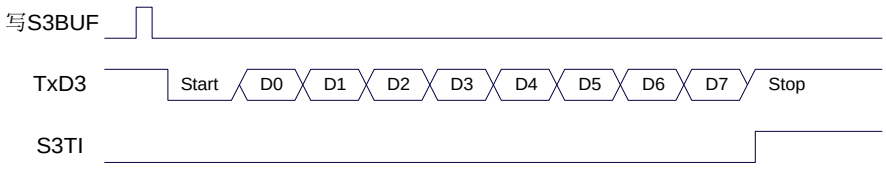
符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR3TOTH	7EFD7AH	TM[15:8]							
UR3TOTL	7EFD7BH	TM[7:0]							

TM[15:0]：串口 3 超时时间控制位。

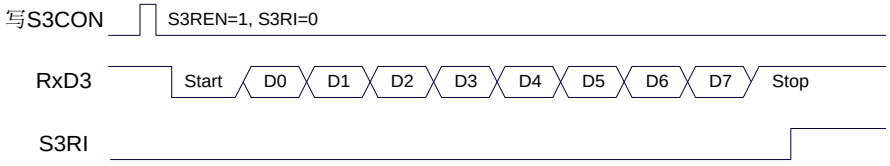
当串口 3 处于接收空闲状态时，内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。当串口 3 开始接收数据时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

17.3.6 串口 3 模式 0，模式 0 波特率计算公式

串行口 3 的模式 0 为 8 位数据位可变波特率 UART 工作模式。此模式一帧信息为 10 位：1 位起始位，8 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，可根据需要进行设置波特率。TxD3 为数据发送口，RxD3 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。



发送数据（串口3模式0）



接收数据（串口3模式0）

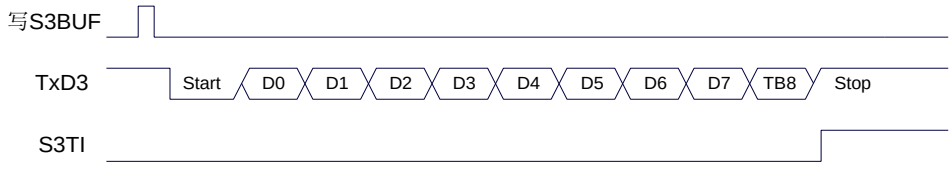
串口 3 的波特率是可变的，其波特率可由定时器 2 或定时器 3 产生。当定时器采用 1T 模式时（12 倍速），相应的波特率的速度也会相应提高 12 倍。

串口 3 模式 0 的波特率计算公式如下表所示：（SYSclk 为系统工作频率）

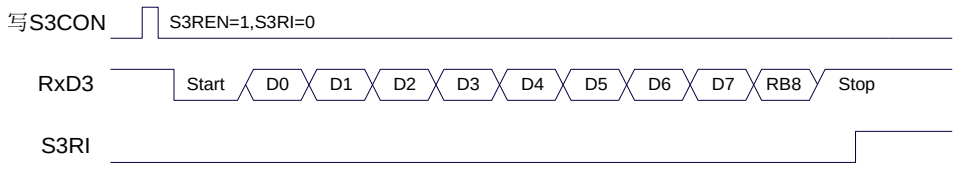
选择定时器	定时器速度	重装值计算公式	波特率
定时器2	1T	定时器2重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器2重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536 - 定时器重装数)}$
定时器3	1T	定时器3重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536 - 定时器重装数)}$
	12T	定时器3重载值 = $65536 - \frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536 - 定时器重装数)}$

17.3.7 串口 3 模式 1，模式 1 波特率计算公式

串行口 3 的模式 1 为 9 位数据位可变波特率 UART 工作模式。此模式一帧信息为 11 位：1 位起始位，9 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，可根据需要进行设置波特率。TxD3 为数据发送口，RxD3 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。



发送数据（串口3模式1）



接收数据（串口3模式1）

串口 3 模式 1 的波特率计算公式与模式 0 是完全相同的。请参考模式 0 的波特率计算公式。

STC MCU

17.4 串口 4（异步串口 UART4）

17.4.1 串口 4 控制寄存器（S4CON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S4CON	FDH	S4SM0	S4ST4	S4SM2	S4REN	S4TB8	S4RB8	S4TI	S4RI

S4SM0：指定串口4的通信工作模式，如下表所示：

S4SM0	串口4工作模式	功能说明
0	模式0	可变波特率8位数据方式
1	模式1	可变波特率9位数据方式

S4ST4：选择串口 4 的波特率发生器

0：选择定时器 2 为串口 4 的波特率发生器

1：选择定时器 4 为串口 4 的波特率发生器

S4SM2：允许串口 4 在模式 1 时允许多机通信控制位。在模式 1 时，如果 S4SM2 位为 1 且 S4REN 位为 1，则接收机处于地址帧筛选状态。此时可以利用接收到的第 9 位（即 S4RB8）来筛选地址帧：若 S4RB8=1，说明该帧是地址帧，地址信息可以进入 S4BUF，并使 S4RI 为 1，进而在中断服务程序中再进行地址号比较；若 S4RB8=0，说明该帧不是地址帧，应丢掉且保持 S4RI=0。在模式 1 中，如果 S4SM2 位为 0 且 S4REN 位为 1，接收收机处于地址帧筛选被禁止状态。不论收到的 S4RB8 为 0 或 1，均可使接收到的信息进入 S4BUF，并使 S4RI=1，此时 S4RB8 通常为校验位。模式 0 为非多机通信方式，在这种方式时，要设置 S4SM2 应为 0。

S4REN：允许/禁止串口接收控制位

0：禁止串口接收数据

1：允许串口接收数据

S4TB8：当串口 4 使用模式 1 时，S4TB8 为要发送的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位，按需要由软件置位或清 0。在模式 0 中，该位不用。

S4RB8：当串口 4 使用模式 1 时，S4RB8 为接收到的第 9 位数据，一般用作校验位或者地址帧/数据帧标志位。在模式 0 中，该位不用。

S4TI：串口 4 发送中断请求标志位。在停止位开始发送时由硬件自动将 S4TI 置 1，向 CPU 发请求中断，响应中断后 S4TI 必须用软件清零。

S4RI：串口 4 接收中断请求标志位。串行接收到停止位的中间时刻由硬件自动将 S4RI 置 1，向 CPU 发中断申请，响应中断后 S4RI 必须由软件清零。

17.4.2 串口 4 数据寄存器（S4BUF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
S4BUF	FEH								

S4BUF：串口 1 数据接收/发送缓冲区。S4BUF 实际是 2 个缓冲器，读缓冲器和写缓冲器，两个操作分别对应两个不同的寄存器，1 个是只写寄存器（写缓冲器），1 个是只读寄存器（读缓冲器）。对 S4BUF 进行读操作，实际是读取串口接收缓冲区，对 S4BUF 进行写操作则是触发串口开始发送数据。

17.4.3 串口 4 接收超时控制寄存器（UR4TOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

UR4TOCR	7EFD7CH	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：串口 4 接收超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止串口 4 接收超时功能

1：使能串口 4 接收超时功能

ENTOI：串口 4 接收超时中断控制位

0：禁止串口 4 接收超时中断

1：使能串口 4 接收超时中断

SCALE：串口 4 超时计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

17.4.4 串口 4 超时状态寄存器（UR4TOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR4TOSR	7EFD7DH	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：串口 4 超时中断请求标志位。

当发生串口 4 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原串口 4 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

17.4.5 串口 4 超时长度控制寄存器（UR4TOTH/L）

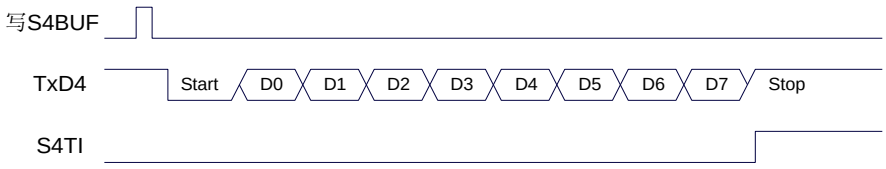
符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UR4TOTH	7EFD7EH	TM[15:8]							
UR4TOTL	7EFD7FH	TM[7:0]							

TM[15:0]：串口 4 超时时间控制位。

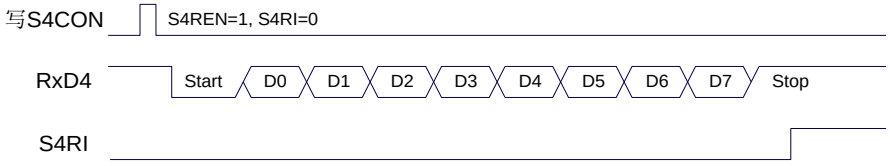
当串口 4 处于接收空闲状态时，内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。当串口 4 开始接收数据时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

17.4.6 串口 4 模式 0，模式 0 波特率计算公式

串行口 4 的模式 0 为 8 位数据位可变波特率 UART 工作模式。此模式一帧信息为 10 位：1 位起始位，8 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，可根据需要进行设置波特率。TxD4 为数据发送口，RxD4 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。



发送数据（串口4模式0）



接收数据（串口4模式0）

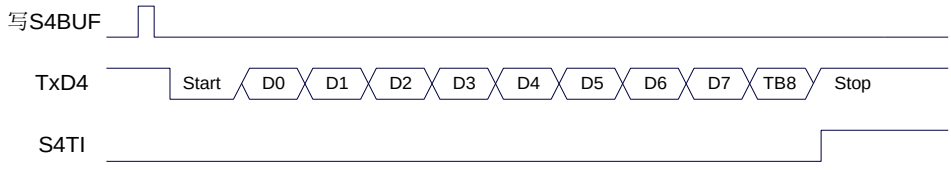
串口 4 的波特率是可变的，其波特率可由定时器 2 或定时器 4 产生。当定时器采用 1T 模式时（12 倍速），相应的波特率的速度也会相应提高 12 倍。

串口 4 模式 0 的波特率计算公式如下表所示：（SYSclk 为系统工作频率）

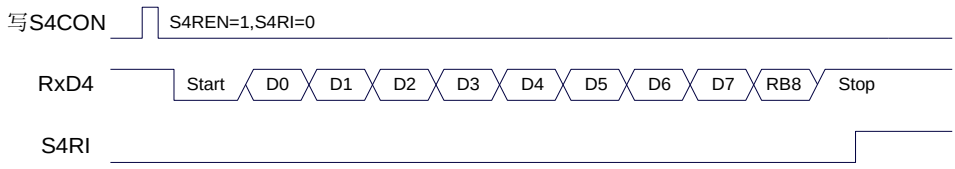
选择定时器	定时器速度	重装值计算公式	波特率
定时器2	1T	定时器2重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536-定时器重装数)}$
	12T	定时器2重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536-定时器重装数)}$
定时器4	1T	定时器4重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{4\times(65536-定时器重装数)}$
	12T	定时器4重载值 = 65536 - $\frac{SYSclk}{12\times4\times波特率}$	波特率 = $\frac{SYSclk}{12\times4\times(65536-定时器重装数)}$

17.4.7 串口 4 模式 1，模式 1 波特率计算公式

串行口 4 的模式 1 为 9 位数据位可变波特率 UART 工作模式。此模式一帧信息为 11 位：1 位起始位，9 位数据位（低位在先）和 1 位停止位。波特率可变，可根据需要进行设置波特率。TxD4 为数据发送口，RxD4 为数据接收口，串行口全双工接受/发送。



发送数据（串口4模式1）



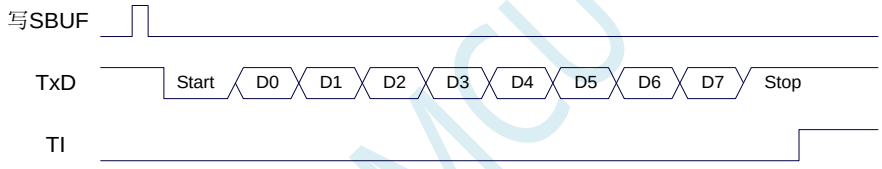
接收数据（串口4模式1）

串口 4 模式 1 的波特率计算公式与模式 0 是完全相同的。请参考模式 0 的波特率计算公式。

17.5 串口注意事项

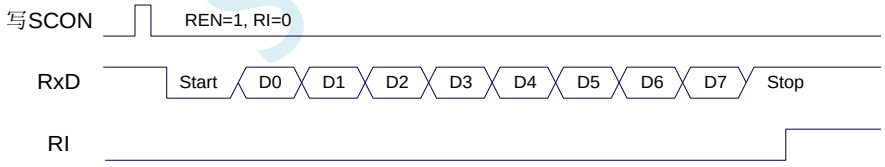
关于串口中断请求有如下问题需要注意：（串口 1、串口 2、串口 3、串口 4 均类似，下面以串口 1 为例进行说明）

8 位数据模式时，发送完成整个停止位后产生 TI 中断请求，如下图所示：



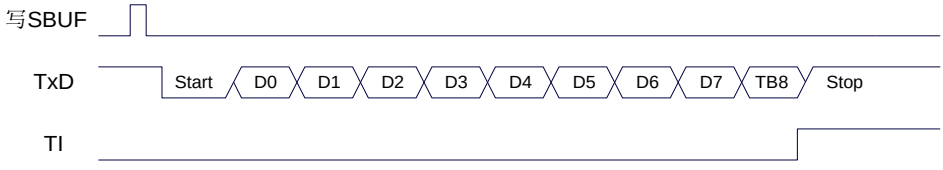
发送数据（8位数据）

8 位数据模式时，接收完成一半个停止位后产生 RI 中断请求，如下图所示：



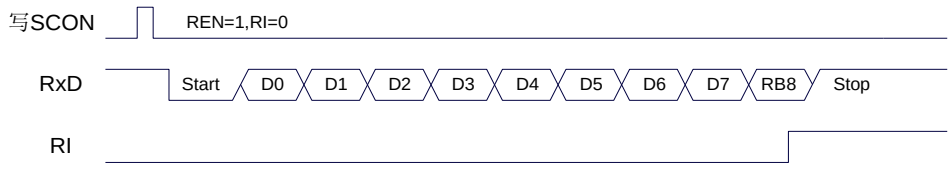
接收数据（8位数据）

9 位数据模式时，发送完成整个第 9 位数据位后产生 TI 中断请求，如下图所示：



发送数据（9位数据）

9 位数据模式时，接收完成一半个第 9 位数据位后产生 RI 中断请求，如下图所示：



接收数据（9位数据）

STC MCU

17.6 范例程序

17.6.1 串口 3 使用定时器 2 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart3Isr() interrupt 17
{
    if (S3TI)
    {
        S3TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S3RI)
    {
        S3RI = 0;
        buffer[wptr++] = S3BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart3Init()
{
    S3CON = 0x10;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart3Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S3BUF = dat;
}

void Uart3SendStr(char *p)
{
    while (*p)
```

STC MCU

```
    {
        Uart3Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart3Init();
    ES3 = 1;
    EA = 1;
    Uart3SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart3Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

17.6.2 串口 3 使用定时器 3 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
```

```
char        rptr;
char        buffer[16];

void Uart3Isr() interrupt 17
{
    if (S3TI)
    {
        S3TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S3RI)
    {
        S3RI = 0;
        buffer[wptr++] = S3BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart3Init()
{
    S3CON = 0x50;
    T3L = BRT;
    T3H = BRT >> 8;
    T3x12 = 1;
    T3R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart3Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S3BUF = dat;
}

void Uart3SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart3Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
```

STC MCU

```
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart3Init();
    ES3 = 1;
    EA = 1;
    Uart3SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart3Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

17.6.3 串口 4 使用定时器 2 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL      //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)

                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart4Isr() interrupt 18
{
    if (S4TI)
    {
        S4TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S4RI)
    {
        S4RI = 0;
        buffer[wptr++] = S4BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart4Init()
```

```
{
    S4CON = 0x10;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart4Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S4BUF = dat;
}

void Uart4SendStr(char *p)
{
    while (*p)
    {
        Uart4Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart4Init();
    ES4 = 1;
    EA = 1;
    Uart4SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart4Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
```

STC MCU

```
}
```

17.6.4 串口 4 使用定时器 4 做波特率发生器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL                  //定义为无符号长整型,避免计算溢出
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算

bit       busy;
char      wptr;
char      rptr;
char      buffer[16];

void Uart4Isr() interrupt 18
{
    if (S4TI)
    {
        S4TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (S4RI)
    {
        S4RI = 0;
        buffer[wptr++] = S4BUF;
        wptr &= 0x0f;
    }
}

void Uart4Init()
{
    S4CON = 0x50;
    T4L = BRT;
    T4H = BRT >> 8;
    T4x12 = 1;
    T4R = 1;
    wptr = 0x00;
    rptr = 0x00;
    busy = 0;
}

void Uart4Send(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    S4BUF = dat;
}

void Uart4SendStr(char *p)
```

```
{
    while (*p)
    {
        Uart4Send(*p++);
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    Uart4Init();
    ES4 = 1;
    EA = 1;
    Uart4SendStr("Uart Test !\r\n");

    while (1)
    {
        if (rptr != wptr)
        {
            Uart4Send(buffer[rptr++]);
            rptr &= 0x0f;
        }
    }
}
```

STC MCU

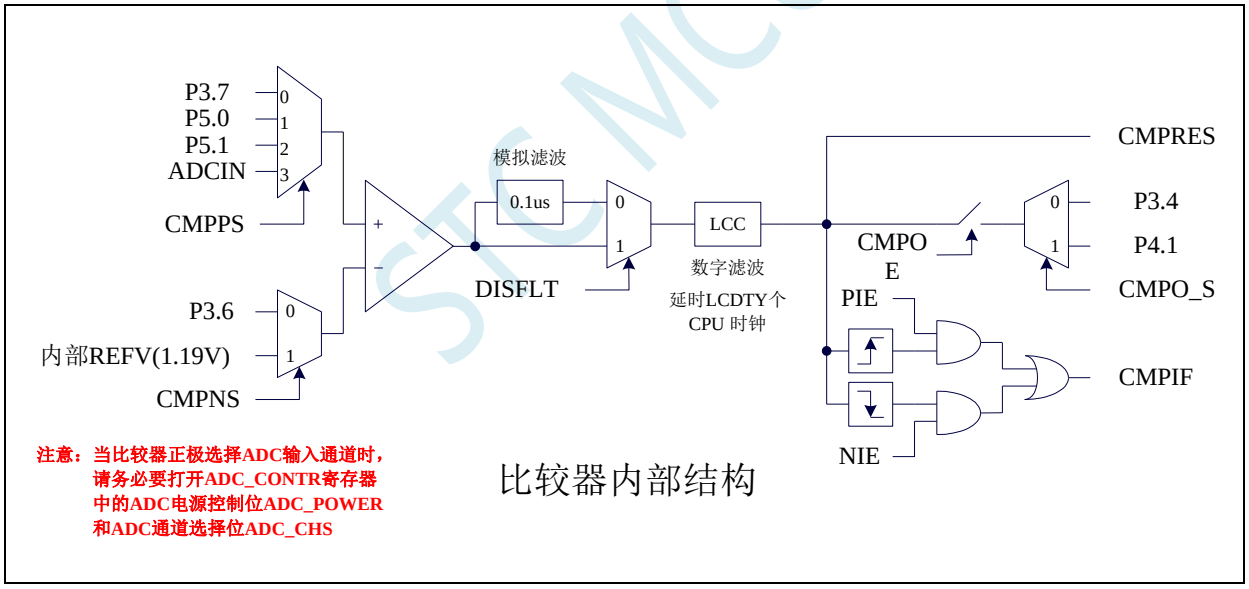
18 比较器，掉电检测，内部固定比较电压

产品线	比较器（4P+2N）
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机内部集成了一个比较器。比较器的正极可以是 P3.7 端口、P5.0 端口、P5.1 端口或者 ADC 的模拟输入通道，而负极可以 P3.6 端口或者是内部 BandGap 经过 OP 后的 REFV 电压（内部固定比较电压）。通过多路选择器和分时复用可实现多个比较器的应用。

比较器内部有可程序控制的两级滤波：模拟滤波和数字滤波。模拟滤波可以过滤掉比较输入信号中的毛刺信号，数字滤波可以等待输入信号更加稳定后再进行比较。比较结果可直接通过读取内部寄存器位获得，也可将比较器结果正向或反向输出到外部端口。将比较结果输出到外部端口可用作外部事件的触发信号和反馈信号，可扩大比较的应用范围。

18.1 比较器内部结构图



18.2 比较器功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	I2C_S[1:0]		**CMPO_S**	S4_S	S3_S	S2_S

CMPO_S：比较器输出脚选择位

CMPO_S	CMPO
0	P3.4
1	P4.1

STC MCU

18.3 比较器相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CMPCR1	比较器控制寄存器 1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES	0000,xx00
CMPCR2	比较器控制寄存器 2	E7H	INVCMPO	DISFLT	LCDTY[5:0]						0000,0000
CMPEXCFG	比较器扩展配置寄存器	7EFEAEH	CHYS[1:0]		-	-	-	CMPNS	CMPPS[1:0]		00xx,x000

18.3.1 比较器控制寄存器 1（CMPCR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMPCR1	E6H	CMPEN	CMPIF	PIE	NIE	-	-	CMPOE	CMPRES

CMPEN：比较器模块使能位

0：关闭比较功能

1：使能比较功能

CMPIF：比较器中断标志位。当 PIE 或 NIE 被使能后，若产生相应的中断信号，硬件自动将 CMPIF 置 1，并向 CPU 提出中断请求。此标志位必须用户软件清零。

PIE：比较器上升沿中断使能位。

0：禁止比较器上升沿中断。

1：使能比较器上升沿中断。使能比较器的比较结果由 0 变成 1 时产生中断请求。

NIE：比较器下降沿中断使能位。

0：禁止比较器下降沿中断。

1：使能比较器下降沿中断。使能比较器的比较结果由 1 变成 0 时产生中断请求。

CMPOE：比较器结果输出控制位

0：禁止比较器结果输出

1：使能比较器结果输出。比较器结果输出到 P3.4 或者 P4.1（由 P_SW2 中的 CMPO_S 进行设定）

CMPRES：比较器的比较结果。此位为只读。

0：表示 CMP+的电平低于 CMP-的电平

1：表示 CMP+的电平高于 CMP-的电平

CMPRES 是经过数字滤波后的输出信号，而不是比较器的直接输出结果。

18.3.2 比较器控制寄存器 2（CMPCR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMPCR2	E7H	INVCMPO	DISFLT	LCDTY[5:0]					

INVCMPO：比较器结果输出控制

0：比较器结果正向输出。若 CMPRES 为 0，则 P3.4/P4.1 输出低电平，反之输出高电平。

1：比较器结果反向输出。若 CMPRES 为 0，则 P3.4/P4.1 输出高电平，反之输出低电平。

DISFLT：模拟滤波功能控制

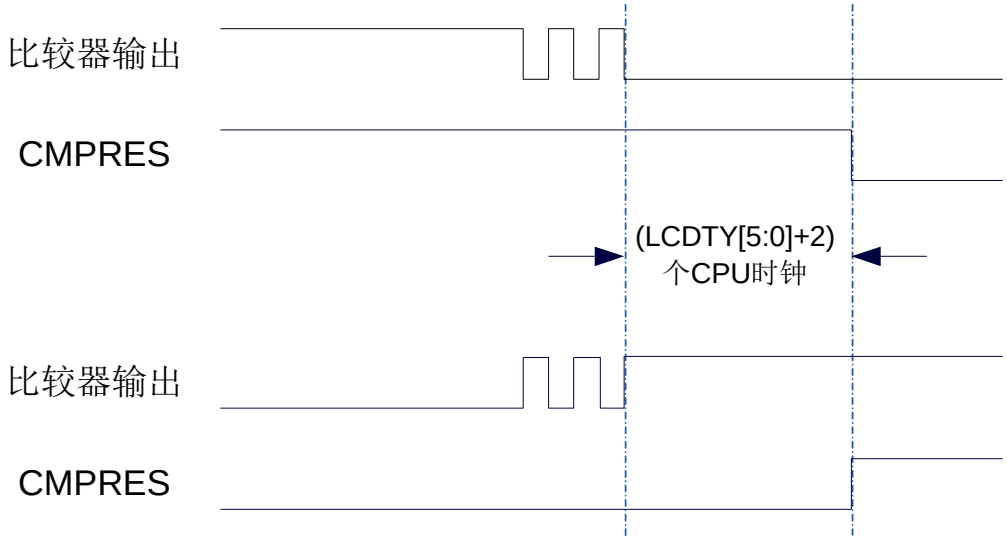
0：使能 0.1us 模拟滤波功能

1：关闭 0.1us 模拟滤波功能，可略微提高比较器的比较速度。

LCDTY[5:0]：数字滤波功能控制

数字滤波功能即为数字信号去抖动功能。当比较结果发生上升沿或者下降沿变化时，比较器侦测变化后的信号必须维持 LCDTY 所设置的 CPU 时钟数不发生变化，才认为数据变化是有效的；否则将视同信号无变化。

注意：当使能数字滤波功能后，芯片内部实际的等待时钟需额外增加两个状态机切换时间，即若 LCDTY 设置为 0 时，为关闭数字滤波功能；若 LCDTY 设置为非 0 值 n（n=1~63）时，则实际的数字滤波时间为（n+2）个系统时钟



18.3.3 比较器扩展配置寄存器（CMPEXCFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMPEXCFG	7EFEAEH	CHYS[1:0]		-	-	-	CMPNS	CMPPS[1:0]	

CHYS[1:0]：比较器 DC 迟滞输入选择

CHYS [1:0]	比较器 DC 迟滞输入选择
00	0mV
01	10mV
10	20mV
11	30mV

CMPNS：比较器负端输入选择

0：P3.6

1：选择内部 BandGap 经过 OP 后的电压 REFV 作为比较器负极输入源 （芯片在出厂时，内部参考电压调整为 **1.19V**）

CMPPS[1:0]：比较器正端输入选择

CMPPS[1:0]	比较器正端
00	P3.7
01	P5.0
10	P5.1
11	ADCIN

（注意 1：当比较器正极选择 ADC 输入通道时，请务必要打开 ADC_CONTR 寄存器中的 ADC 电源控制位 ADC_POWER 和 ADC 通道选择位 ADC_CHS）

18.4 范例程序

18.4.1 比较器的使用（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void CMP_Isr() interrupt 21
{
    CMPIF = 0;                          //清中断标志
    if (CMPRES)
    {
        P10 = !P10;                     //下降沿中断测试端口
    }
    else
    {
        P11 = !P11;                     //上升沿中断测试端口
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    CMPEXCFG = 0x00;
//  CMPEXCFG |= 0x40;                   //比较器 DC 迟滞输入选择
                                        //0:0mV; 0x40:10mV; 0x80:20mV; 0xc0:30mV

    CMPEXCFG &= ~0x03;                  //P3.7 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x01;                   //P5.0 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x02;                   //P5.1 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x03;                   //ADC 输入脚为 CMP+输入脚
    CMPEXCFG &= ~0x04;                  //P3.6 为 CMP-输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x04;                   //内部 1.19V 参考电压为 CMP-输入脚

    CMPCR1 = 0x00;
    CMPCR2= 0x00;
    INVCMPO = 0;                        //比较器正向输出
```

```
//      INVCMPO = 1;                    //比较器反向输出
        DISFLT = 0;                     //使能 0.1us 滤波
//      DISFLT = 1;                     //禁止 0.1us 滤波
//      CMPCR2 &= ~0x3f;                //比较器结果直接输出
        CMPCR2 |= 0x10;                 //比较器结果经过 16 个去抖时钟后输出
        PIE = NIE = 1;                  //使能比较器边沿中断
//      PIE = 0;                        //禁止比较器上升沿中断
//      PIE = 1;                        //使能比较器上升沿中断
//      NIE = 0;                        //禁止比较器下降沿中断
//      NIE = 1;                        //使能比较器下降沿中断
//      CMPOE = 0;                      //禁止比较器输出
        CMPOE = 1;                      //使能比较器输出
        CMPEN = 1;                      //使能比较器模块

        EA = 1;

        while (1);
}
```

18.4.2 比较器的使用（查询方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
        EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        CMPEXCFG = 0x00;
//      CMPEXCFG |= 0x40;               //比较器 DC 迟滞输入选择
                                        //0:0mV; 0x40:10mV; 0x80:20mV; 0xc0:30mV

        CMPEXCFG &= ~0x03;              //P3.7 为 CMP+输入脚
//      CMPEXCFG |= 0x01;               //P5.0 为 CMP+输入脚
//      CMPEXCFG |= 0x02;               //P5.1 为 CMP+输入脚
//      CMPEXCFG |= 0x03;               //ADC 输入脚为 CMP+输入脚
```

```
    CMPEXCFG &= ~0x04;                  //P3.6 为 CMP-输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x04;                   //内部 1.19V 参考电压为 CMP-输入脚

    CMPCR1 = 0x00;
    CMPCR2= 0x00;
    INVCMPO = 0;                        //比较器正向输出
//  INVCMPO = 1;                        //比较器反向输出
    DISFLT = 0;                         //使能 0.1us 滤波
//  DISFLT = 1;                         //禁止 0.1us 滤波
//  CMPCR2 &= ~0x3f;                    //比较器结果直接输出
    CMPCR2 |= 0x10;                     //比较器结果经过 16 个去抖时钟后输出
    PIE = NIE = 1;                      //使能比较器边沿中断
//  PIE = 0;                            //禁止比较器上升沿中断
//  PIE = 1;                            //使能比较器上升沿中断
//  NIE = 0;                            //禁止比较器下降沿中断
//  NIE = 1;                            //使能比较器下降沿中断
//  CMPOE = 0;                          //禁止比较器输出
    CMPOE = 1;                          //使能比较器输出
    CMPEN = 1;                          //使能比较器模块

    while (1)
    {
        P10 = CMPRES;                   //读取比较器比较结果
    }
}
```

18.4.3 比较器的多路复用应用（比较器+ADC 输入通道）

由于比较器的正极可以选择 ADC 的模拟输入通道，因此可以通过多路选择器和分时复用可实现多个比较器的应用。

注意：当比较器正极选择 ADC 输入通道时，请务必要打开 ADC_CONTR 寄存器中的 ADC 电源控制位 ADC_POWER 和 ADC 通道选择位 ADC_CHS

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
```

```
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

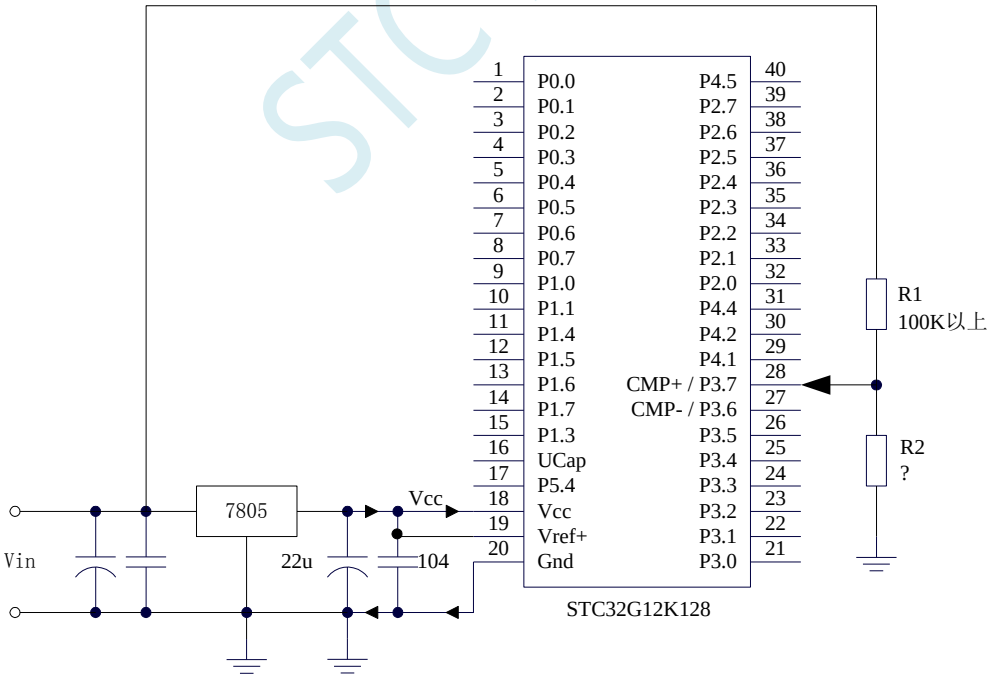
    P1M0 &= 0xfe;                   //设置 P1.0 为输入口
    P1M1 |= 0x01;
    ADC_CONTR = 0x80;               //使能 ADC 模块并选择 P1.0 为 ADC 输入脚

    CMPEXCFG = 0x00;
//  CMPEXCFG &= ~0x03;              //P3.7 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x01;               //P5.0 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x02;               //P5.1 为 CMP+输入脚
    CMPEXCFG |= 0x03;               //ADC 输入脚为 CMP+输入脚
    CMPEXCFG &= ~0x04;              //P3.6 为 CMP-输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x04;               //内部 1.19V 参考电压为 CMP-输入脚

    CMPCR2 = 0x00;
    CMPCR1 = 0x00;
    CMPOE = 1;                      //使能比较器输出
    CMPEN = 1;                      //使能比较器模块

    while (1);
}
```

18.4.4 比较器作外部掉电检测（掉电过程中应及时保存用户数据到 EEPROM 中）

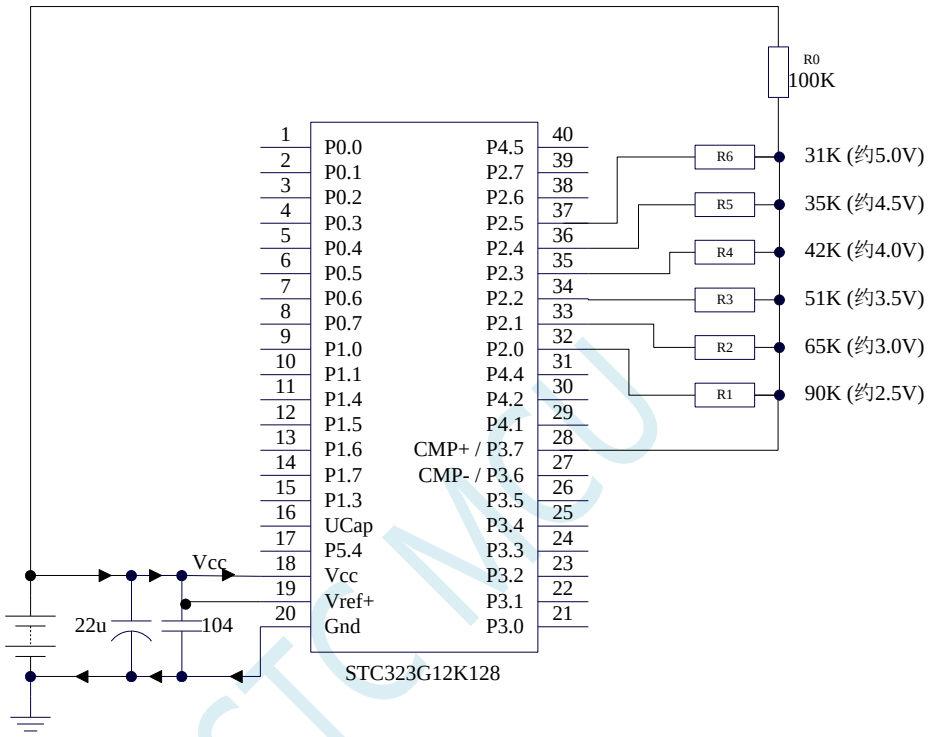


上图中电阻 R1 和 R2 对稳压块 7805 的前端电压进行分压，分压后的电压作为比较器 CMP+的外部输入与内部 1.19V 参考信号源进行比较。

一般当交流电在 220V 时，稳压块 7805 前端的直流电压为 11V，但当交流电压降到 160V 时，稳压

块 7805 前端的直流电压为 8.5V。当稳压块 7805 前端的直流电压低于或等于 8.5V 时，该前端输入的直流电压被电阻 R1 和 R2 分压到比较器正极输入端 CMP+，CMP+端输入电压低于内部 1.19V 参考信号源，此时可产生比较器中断，这样在掉电检测时就有充足的时间将数据保存到 EEPROM 中。当稳压块 7805 前端的直流电压高于 8.5V 时，该前端输入的直流电压被电阻 R1 和 R2 分压到比较器正极输入端 CMP+，CMP+端输入电压高于内部 1.19V 参考信号源，此时 CPU 可继续正常工作。

18.4.5 比较器检测工作电压（电池电压）



上图中，利用电阻分压的原理可以近似的测量出 MCU 的工作电压（选通的通道，MCU 的 IO 口输出低电平，端口电压值接近 Gnd，未选通的通道，MCU 的 IO 口输出开漏模式的高，不影响其他通道）。

比较器的负端选择内部 1.19V 参考信号源，正端选择通过电阻分压后输入到 CMP+管脚的电压值。

初始化时 P2.5~P2.0 口均设置为开漏模式，并输出高。首先 P2.0 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 2.5V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 2.5V 则比较器的比较值为 1；

若确定 Vcc 高于 2.5V，则将 P2.0 口输出高，P2.1 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 3.0V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 3.0V 则比较器的比较值为 1；

若确定 Vcc 高于 3.0V，则将 P2.1 口输出高，P2.2 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 3.5V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 3.5V 则比较器的比较值为 1；

若确定 Vcc 高于 3.5V，则将 P2.2 口输出高，P2.3 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 4.0V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 4.0V 则比较器的比较值为 1；

若确定 Vcc 高于 4.0V，则将 P2.3 口输出高，P2.4 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 4.5V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 4.5V 则比较器的比较值为 1；

若确定 Vcc 高于 4.5V，则将 P2.4 口输出高，P2.5 口输出低电平，此时若 Vcc 电压低于 5.0V 则比较器的比较值为 0，反之若 Vcc 电压高于 5.0V 则比较器的比较值为 1。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void delay ()
{
    char i;

    for (i=0; i<20; i++);
}

void main()
{
    unsigned char v;

    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P2M0 = 0x3f;                                //P2.5~P2.0 初始化为开漏模式
    P2M1 = 0x3f;
    P2 = 0xff;

    CMPEXCFG = 0x00;
    CMPEXCFG &= ~0x03;                          //P3.7 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x01;                           //P5.0 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x02;                           //P5.1 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |= 0x03;                           //ADC 输入脚为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG &= ~0x04;                          //P3.6 为 CMP-输入脚
    CMPEXCFG |= 0x04;                           //内部 1.19V 参考电压为 CMP-输入脚

    CMPCR2 = 0x10;                              //比较器结果经过 16 个去抖时钟后输出
    CMPCR1 = 0x00;
    CMPEN = 1;                                  //使能比较器模块

    while (1)
    {
        v = 0x00;                               //电压<2.5V
        P2 = 0xfe;                              //P2.0 输出 0
        delay();
        if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
        v = 0x01;                               //电压>2.5V
```

```
            P2 = 0xfd;                          //P2.1 输出 0
            delay();
            if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
            v = 0x03;                           //电压>3.0V
            P2 = 0xfb;                          //P2.2 输出 0
            delay();
            if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
            v = 0x07;                           //电压>3.5V
            P2 = 0xf7;                          //P2.3 输出 0
            delay();
            if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
            v = 0x0f;                           //电压>4.0V
            P2 = 0xef;                          //P2.4 输出 0
            delay();
            if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
            v = 0x1f;                           //电压>4.5V
            P2 = 0xdf;                          //P2.5 输出 0
            delay();
            if (!(CMPRES)) goto ShowVol;
            v = 0x3f;                           //电压>5.0V
ShowVol:
            P2 = 0xff;
            P0 = ~v;
        }
}
```

STC MCU

19 IAP/EEPROM

STC32G 系列单片机内部集成了大容量的 EEPROM。利用 ISP/IAP 技术可将内部 Data Flash 当 EEPROM，擦写次数在 10 万次以上。EEPROM 可分为若干个扇区，每个扇区包含 512 字节。

注意：EEPROM 的写操作只能将字节中的 1 写为 0，当需要将字节中的 0 写为 1，则必须执行扇区擦除操作。EEPROM 的读/写操作是以 1 字节为单位进行，而 EEPROM 擦除操作是以 1 扇区（512 字节）为单位进行，在执行擦除操作时，如果目标扇区中有需要保留的数据，则必须预先将这些数据读取到 RAM 中暂存，待擦除完成后再将保存的数据和需要更新的数据一起再写回 EEPROM/DATA-FLASH。

所以在使用 EEPROM 时，建议同一次修改的数据放在同一个扇区，不是同一次修改的数据放在不同的扇区，不一定要用满。数据存储器的擦除操作是按扇区进行的（每扇区 512 字节）。

EEPROM 可用于保存一些需要在应用过程中修改并且掉电不丢失的参数数据。在用户程序中，可以对 EEPROM 进行字节读/字节编程/扇区擦除操作。在工作电压偏低时，建议不要进行 EEPROM 操作，以免发送数据丢失的情况。

特别注意：对于 STC32F12K60 系列单片机，当使用 IAP 寄存器操作 EEPROM 时，不能打开 CACHE 功能，否则可能无法访问正确 EEPROM

19.1 EEPROM 操作时间

- 读取 1 字节：4 个系统时钟（使用 MOVC 指令读取更方便快捷）
- 编程 1 字节：约 30~40us（实际的编程时间为 6~7.5us，但还需要加上状态转换时间和各种控制信号的 SETUP 和 HOLD 时间）
- 擦除 1 扇区（512 字节）：约 4~6ms

EEPROM 操作所需时间是硬件自动控制的，用户只需要正确设置 IAP_TPS 寄存器即可。

IAP_TPS＝系统工作频率/1000000（小数部分四舍五入进行取整）

例如：系统工作频率为 12MHz，则 IAP_TPS 设置为 12
系统工作频率为 22.1184MHz，则 IAP_TPS 设置为 22
系统工作频率为 5.5296MHz，则 IAP_TPS 设置为 6

19.2 EEPROM 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
IAP_DATA	IAP 数据寄存器	C2H	DATA[7:0]								0000,0000
IAP_DATA1	IAP 数据寄存器	D9H	DATA[15:8]								0000,0000
IAP_DATA2	IAP 数据寄存器	DAH	DATA[23:16]								0000,0000
IAP_DATA3	IAP 数据寄存器	DBH	DATA[31:24]								0000,0000
IAP_ADDRE	IAP 扩展地址寄存器	F6H	ADDR[23:16]								1111,1111
IAP_ADDRH	IAP 高地址寄存器	C3H	ADDR[15:8]								0000,0000
IAP_ADDRL	IAP 低地址寄存器	C4H	ADDR[7:0]								0000,0000
IAP_CMD	IAP 命令寄存器	C5H	-	-	-	-	-	CMD[2:0]			xxxx,x000

IAP_TRIG	IAP 触发寄存器	C6H									0000,0000
IAP_CONTR	IAP 控制寄存器	C7H	IAPEN	SWBS	SWRST	CMD_FAIL	-	-	-	-	0000,xxxx
IAP_TPS	IAP 等待时间控制寄存器	F5H	-	-	IAP_TPS[5:0]						xx00,0000

19.2.1 EEPROM 数据寄存器（IAP_DATA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_DATA	C2H	DATA[7:0]							
IAP_DATA1	D9H	DATA[15:8]							
IAP_DATA2	DAH	DATA[23:16]							
IAP_DATA3	DBH	DATA[31:24]							

在进行 EEPROM 的读操作时，命令执行完成后读出的 EEPROM 数据保存在 IAP_DATA 寄存器中。在进行 EEPROM 的写操作时，在执行写命令前，必须将待写入的数据存放在 IAP_DATA 寄存器中，再发送写命令。擦除 EEPROM 命令与 IAP_DATA 寄存器无关。

注：STC32G12K128 系列和 STC32G8K64 系列只支持单字节读写操作，数据寄存器只有 IAP_DATA 有效。STC32F12K60 系列支持 4 字节读写操作，数据寄存器 IAP_DATA、IAP_DATA1、IAP_DATA2、IAP_DATA3 均有效

19.2.2 EEPROM 地址寄存器（IAP_ADDR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_ADDRE	F6H	ADDR[23:16]							
IAP_ADDRH	C3H	ADDR[15:8]							
IAP_ADDRL	C4H	ADDR[7:0]							

EEPROM 进行读、写、擦除操作的目标地址寄存器。IAP_ADDRH 保存地址的高字节，IAP_ADDRL 保存地址的低字节

19.2.3 EEPROM 命令寄存器（IAP_CMD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_CMD	C5H	-	-	-	-	-	CMD[2:0]		

CMD[2:0]：发送EEPROM操作命令

000（CMD0）：空操作

001（CMD1）：读 EEPROM 字节命令。读取目标地址 ADDR[23:0]所在的 1 字节。

010（CMD2）：写 EEPROM 字节命令。写目标地址 ADDR[23:0]所在的 1 字节。

011（CMD3）：擦除 EEPROM 扇区。擦除目标地址 ADDR[23:9]所在的 1 扇区（512 字节）。

100（CMD4）：空操作

101（CMD5）：写 EEPROM 字（4 字节）命令。写目标地址 ADDR[23:2]所在的 4 字节。

110（CMD6）：擦除 EEPROM 半扇区（256 字节）。擦除目标地址 ADDR[23:8]所在的 0.5 扇区（256 字节）。

111（CMD7）：擦除 EEPROM 块。擦除目标地址 ADDR[23:15]所在的 32 扇区（16K 字节）。

注：STC32G12K128 系列和 STC32G8K64 系列只支持 CMD0、CMD1、CMD2、CMD3。STC32F12K60

系列支持全部的命令。

19.2.4 EEPROM 触发寄存器（IAP_TRIG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_TRIG	C6H								

设置完成 EEPROM 读、写、擦除的命令寄存器、地址寄存器、数据寄存器以及控制寄存器后，需要向触发寄存器 IAP_TRIG 依次写入 5AH、A5H（顺序不能交换）两个触发命令来触发相应的读、写、擦除操作。操作完成后，EEPROM 地址寄存器 IAP_ADDRH、IAP_ADDRL 和 EEPROM 命令寄存器 IAP_CMD 的内容不变。如果接下来要对下一个地址的数据进行操作，需手动更新地址寄存器 IAP_ADDRH 和寄存器 IAP_ADDRL 的值。

注意：每次 EEPROM 操作时，都要对 IAP_TRIG 先写入 5AH，再写入 A5H，相应的命令才会生效。写完触发命令后，CPU 会处于 IDLE 等待状态，直到相应的 IAP 操作执行完成后 CPU 才会从 IDLE 状态返回正常状态继续执行 CPU 指令。

19.2.5 EEPROM 控制寄存器（IAP_CONTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_CONTR	C7H	IAPEN	SWBS	SWRST	CMD_FAIL	-	-	-	-

IAPEN：EEPROM操作使能控制位

0：禁止 EEPROM 操作

1：使能 EEPROM 操作

SWBS：软件复位选择控制位，（需要与SWRST配合使用）

0：软件复位后从用户代码开始执行程序

1：软件复位后从系统 ISP 监控代码区开始执行程序

SWRST：软件复位控制位

0：无动作

1：产生软件复位

CMD_FAIL：EEPROM操作失败状态位，需要软件清零

0：EEPROM 操作正确

1：EEPROM 操作失败

19.2.6 EEPROM 擦除等待时间控制寄存器（IAP_TPS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IAP_TPS	F5H	-	-	IAP_TPS[5:0]					

需要根据工作频率进行设置

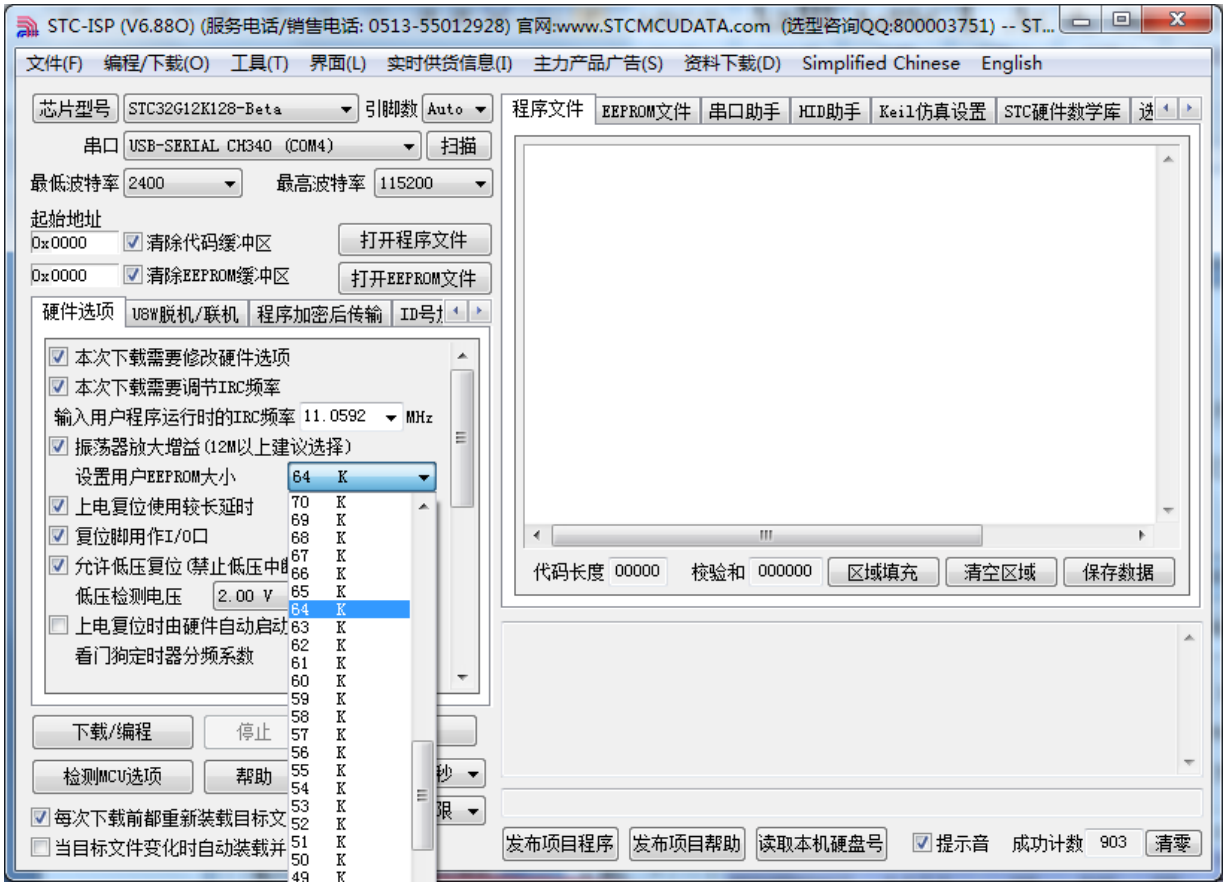
若工作频率为12MHz，则需要将IAP_TPS设置为12；若工作频率为24MHz，则需要将IAP_TPS设置为24，其他频率以此类推。

19.3 EEPROM 大小及地址

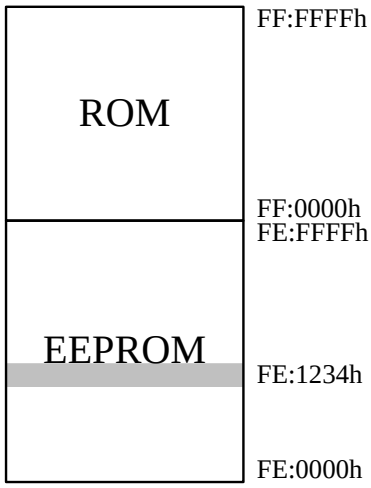
STC32G 系列单片机内部均有用于保存用户数据的 EEPROM。内部的 EEPROM 有 3 操作方式：读、写和擦除，其中擦除操作是以扇区为单位进行操作，每扇区为 512 字节，即每执行一次擦除命令就会擦除一个扇区，而读数据和写数据都是以字节为单位进行操作的，即每执行一次读或者写命令时只能读出或者写入一个字节。

STC32G 系列单片机内部的 EEPROM 的访问方式有两种：IAP 方式和 MOV 方式。IAP 方式可对 EEPROM 执行读、写、擦除操作，但 MOV 只能对 EEPROM 进行读操作，而不能进行写和擦除操作。无论是使用 IAP 方式还是使用 MOV 方式访问 EEPROM，首先都需要设置正确的目标地址。使用 IAP 方式时，地址数据为 EEPROM 的目标地址，地址从 0000 开始，若使用 MOV 指令读取 EEPROM 数据，则地址数据为基地址（FE:0000）加上 EEPROM 的目标地址。下面以 STC32G12K128 这个型号为例，对目标地址进行详细说明：

STC32G12K128 的 EEPROM 大小是需要在 ISP 下载时进行设置的，如下图所示，将 EEPROM 设置为 64K



则 EEPROM 在 128K 的 Flash 存储空间中位于 FE:0000h~FE:FFFFh（注意：无论 EEPROM 设置为多少，EEPROM 在 Flash 存储空间中始终从 FE:0000h 开始），如下图所示：



STC32G12K128

现在需要对 EEPROM 物理地址 1234h 的单元进行读、写、擦除时，若使用 IAP 方式进行访问时，设置的目标地址为 1234h，即 IAP_ADDRE 设置为 00h，IAP_ADDRH 设置 12h，IAP_ADDRL 设置 34h，然后设置相应的触发命令即可对 1234h 单元进行正确操作了。但若是使用 MOV 方式读取 EEPROM 的 1234h 单元，则目标地址为基地址 FE:0000h 加上 1234h，即必须将 32 位寄存器 DRx 设置为 FE:1234h，才能使用 MOV 指令正确读取(注意:STC32G 系列和 STC8 系列不一样,不能使用 MOVC 读取 EEPROM)。

下表列出了设置不同 EEPROM 大小时，IAP 方式和 MOV 方式访问 EEPROM 的情况

型号	大小	扇区数	IAP方式读/写/擦除		MOV读取	
			起始地址	结束地址	起始地址	结束地址
STC32G12K128	1K	2	0:0000h	0:03FFh	FE:0000h	FE:03FFh
	2K	4	0:0000h	0:07FFh	FE:0000h	FE:07FFh
	4K	8	0:0000h	0:0FFFh	FE:0000h	FE:0FFFh
	8K	16	0:0000h	0:1FFFh	FE:0000h	FE:1FFFh
	16K	32	0:0000h	0:3FFFh	FE:0000h	FE:3FFFh
	32K	64	0:0000h	0:7FFFh	FE:0000h	FE:7FFFh
	64K	128	0:0000h	0:FFFFh	FE:0000h	FE:FFFFh
	96K	192	0:0000h	1:7FFFh	FE:0000h	FF:7FFFh
	128K	256	0:0000h	1:FFFFh	FE:0000h	FF:FFFFh

19.4 范例程序

19.4.1 EEPROM 基本操作

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void IapIdle()
{
    IAP_CONTR = 0;                      //关闭 IAP 功能
    IAP_CMD = 0;                        //清除命令寄存器
    IAP_TRIG = 0;                       //清除触发寄存器
    IAP_ADDRE = 0x00;
    IAP_ADDRH = 0x00;
    IAP_ADDRL = 0x00;
}

char IapRead(unsigned long addr)
{
    char dat;

    IAP_CONTR = 0x80;                   //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                       //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 1;                        //设置 IAP 读命令
    IAP_ADDRL = addr;                   //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;              //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;             //设置 IAP 最高地址
    IAP_TRIG = 0x5a;                    //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                    //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    dat = IAP_DATA;                     //读 IAP 数据
    IapIdle();                          //关闭 IAP 功能

    return dat;
}

void IapProgram(unsigned long addr, char dat)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                   //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                       //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 2;                        //设置 IAP 写命令
    IAP_ADDRL = addr;                   //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;              //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;             //设置 IAP 最高地址
    IAP_DATA = dat;                     //写 IAP 数据
    IAP_TRIG = 0x5a;                    //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                    //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
```

```
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能
}

void IapErase(unsigned long addr)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 3;                            //设置 IAP 擦除命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();                                //
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IapErase(0x0400);
    P0 = IapRead(0x0400);                   //P0=0xff
    IapProgram(0x0400, 0x12);
    P1 = IapRead(0x0400);                   //P1=0x12

    while (1);
}
```

19.4.2 使用 MOV 读取 EEPROM

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
```

```
#define     IAP_BASE            0xfe0000

void IapIdle()
{
    IAP_CONTR = 0;                          //关闭 IAP 功能
    IAP_CMD = 0;                            //清除命令寄存器
    IAP_TRIG = 0;                           //清除触发寄存器
    IAP_ADDRE = 0x00;
    IAP_ADDRH = 0x00;
    IAP_ADDRL = 0x00;
}

char IapRead(unsigned long addr)
{
    Addr = (addr & 0x1ffff) | IAP_BASE;     //使用 MOV 读取 EEPROM 需要加上基地址
    return *(char far *)(addr);             //使用 MOV 读取数据
}

void IapProgram(unsigned long addr, char dat)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 2;                            //设置 IAP 写命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_DATA = dat;                         //写 IAP 数据
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能
}

void IapErase(unsigned long addr)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 3;                            //设置 IAP 擦除命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();                                //
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    IapErase(0x0400);
    P0 = IapRead(0x0400);                   //P0=0xff
    IapProgram(0x0400, 0x12);
    P1 = IapRead(0x0400);                   //P1=0x12

    while (1);
}
```

19.4.3 使用串口送出 EEPROM 数据

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                            //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                            //自动实现四舍五入运算

void UartInit()
{
    SCON = 0x5a;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    S1BRT = 1;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (!TI);
    TI = 0;
    SBUF = dat;
}

void IapIdle()
{
    IAP_CONTR = 0;                          //关闭 IAP 功能
    IAP_CMD = 0;                            //清除命令寄存器
```

```
    IAP_TRIG = 0;                           //清除触发寄存器
    IAP_ADDRE = 0x00;
    IAP_ADDRH = 0x00;
    IAP_ADDRL = 0x00;
}

char IapRead(unsigned long addr)
{
    char dat;

    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 1;                            //设置 IAP 读命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    dat = IAP_DATA;                         //读 IAP 数据
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能

    return dat;
}

void IapProgram(unsigned long addr, char dat)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 2;                            //设置 IAP 写命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_DATA = dat;                         //写 IAP 数据
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    IapIdle();                              //关闭 IAP 功能
}

void IapErase(unsigned long addr)
{
    IAP_CONTR = 0x80;                       //使能 IAP
    IAP_TPS = 12;                           //设置等待参数 12MHz
    IAP_CMD = 3;                            //设置 IAP 擦除命令
    IAP_ADDRL = addr;                       //设置 IAP 低地址
    IAP_ADDRH = addr >> 8;                  //设置 IAP 高地址
    IAP_ADDRE = addr >> 16;                 //设置 IAP 最高地址
    IAP_TRIG = 0x5a;                        //写触发命令(0x5a)
    IAP_TRIG = 0xa5;                        //写触发命令(0xa5)
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
```

STC MCU

```
    _nop_();                                    //
    IapIdle();                                  //关闭 IAP 功能
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UartInit();
    IapErase(0x0400);
    UartSend(IapRead(0x0400));
    IapProgram(0x0400, 0x12);
    UartSend(IapRead(0x0400));

    while (1);
}
```

19.4.4 串口 1 读写 EEPROM-带 MOV 读

（main.c）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

/*       本程序经过测试完全正常，不提供电话技术支持，如不能理解，请自行补充相关基础。  */

/************ 本程序功能说明  **************
STC32G 系列 EEPROM 通用测试程序.
请先别修改程序，直接下载测试，下载时选择主频 11.0592MHZ.
PC 串口设置：波特率 115200,8,n,1.
对 EEPROM 做扇区擦除、写入 64 字节、读出 64 字节的操作。

命令例子:
E 0       对 EEPROM 进行扇区擦除操作，E 表示擦除，数字 0 为 0 扇区(十进制，0~126，看具体 IC).
W 0       对 EEPROM 进行写入操作，W 表示写入，数字 0 为 0 扇区(十进制，0~126，看具体 IC). 从扇区的开始地址连续写 64 字节.
R  0      对 EEPROM 进行 IAP 读出操作，R 表示读出，数字 0 为 0 扇区(十进制，0~126，看具体 IC). 从扇区的开始地址连续读 64 字节.
M 0       对 EEPROM 进行 MOVC 读出操作(操作地址为扇区*512+偏移地址) 数字 0 为 0 扇区(十进制，0~126，看具体 IC). 从扇区的开始地址连续读 64 字节.
```

```
注意：为了通用，程序不识别扇区是否有效，用户自己根据具体的型号来决定。

日期: 2019-6-10
*****************************************/

#include   "config.H"
#include   "EEPROM.h"

#define    Baudrate1                115200L
#define    UART1_BUF_LENGTH         10
#define    EEADDR_OFFSET            0xfe0000          //定义 EEPROM 用 MOV 访问时加的基地址,
#define    TimeOutSet1              5

/************* 本地常量声明    **************/
u8    code  T_Strings[]={"去年今日此门中，人面桃花相映红。人面不知何处去，桃花依旧笑春风。"};

/************* 本地变量声明    **************/
u8    xdata tmp[70];
u8    xdata RX1_Buffer[UART1_BUF_LENGTH];
u8    RX1_Cnt;
u8    RX1_TimeOut;
bit   B_TX1_Busy;

/************* 本地函数声明    **************/
void  UART1_config(void);
void  TX1_write2buff(u8 dat);                   //写入发送缓冲
void  PrintString1(u8 *puts);                   //发送一个字符串

/*************   外部函数和变量声明 *****************/

/*****************************************/

u8    CheckData(u8 dat)
{
    if((dat >= '0') && (dat <= '9'))    return (dat-'0');
    if((dat >= 'A') && (dat <= 'F'))    return (dat-'A'+10);
    if((dat >= 'a') && (dat <= 'f'))    return (dat-'a'+10);
    return 0xff;
}

u16   GetAddress(void)
{
    u16   address;
    u8    i;

    address = 0;
    if(RX1_Cnt <   3)      return 65535;                //error
    if(RX1_Cnt <= 5)                                    //5 个字节以内是扇区操作，十进制,
                                                        //支持命令:  E 0, E 12, E 120
                                                        //           W 0, W 12, W 120
                                                        //           R 0, R 12, R 120
    {
        for(i=2; i<RX1_Cnt; i++)
        {
            if(CheckData(RX1_Buffer[i]) > 9)
                return 65535;                           //error
            address = address * 10 + CheckData(RX1_Buffer[i]);
        }
        if(address < 124)                               //限制在 0~123 扇区
```

```
        {
            address <<= 9;
            return (address);
        }
    }
    else if(RX1_Cnt == 8)                                   //8 个字节直接地址操作，十六进制,
                                                            //支持命令: E 0x1234, W 0x12b3, R 0x0A00
    {
        if((RX1_Buffer[2] == '0') && ((RX1_Buffer[3] == 'x') || (RX1_Buffer[3] == 'X')))
        {
            for(i=4; i<8; i++)
            {
                if(CheckData(RX1_Buffer[i]) > 0x0F)
                    return 65535;                           //error
                address = (address << 4) + CheckData(RX1_Buffer[i]);
            }
            if(address < 63488)
                return (address);                           //限制在 0~123 扇区
        }
    }

    return  65535;                                          //error
}

//========================================================================
// 函数: void   delay_ms(u8 ms)
// 描述:  延时函数。
// 参数: ms,要延时的 ms 数,  这里只支持 1~255ms.  自动适应主时钟.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2013-4-1
// 备注:
//========================================================================
void   delay_ms(u8 ms)
{
    u16 i;
    do
    {
        i = MAIN_Fosc / 10000;
        while(--i)   ;
    }while(--ms);
}

//使用 MOV 读 EEPROM
void EEPROM_MOV_read_n(u16 EE_address, u8 *DataAddress, u16 number)
{
    u8    far *pc;

    pc = EE_address + EEADDR_OFFSET;
    do
    {
        *DataAddress = *pc;                                 //读出的数据
        DataAddress++;
        pc++;
    }while(--number);
}

/********************** 主函数 *************************/
void main(void)
```

```
{
    u8    i;
    u16 addr;

    UART1_config();                                 // 选择波特率, 2: 使用 Timer2 做波特率,
                                                    //其它值: 使用 Timer1 做波特率.
    EA = 1;                                         //允许总中断

    PrintString1("STC MCU 用串口 1 测试 EEPROM 程序!\r\n"); //UART1 发送一个字符串

    while(1)
    {
        delay_ms(1);
        if(RX1_TimeOut > 0)                         //超时计数
        {
            if(--RX1_TimeOut == 0)
            {
                if(RX1_Buffer[1] == ' ')
                {
                    addr = GetAddress();
                    if(addr < 63488)                //限制在 0~123 扇区
                    {
                        if(RX1_Buffer[0] == 'E')    //PC 请求擦除一个扇区
                        {
                            EEPROM_SectorErase(addr);
                            PrintString1("扇区擦除完成!\r\n");
                        }

                        else if(RX1_Buffer[0] == 'W')   //PC 请求写入 EEPROM 64 字节数据
                        {
                            EEPROM_write_n(addr,T_Strings,64);
                            PrintString1("写入操作完成!\r\n");
                        }

                        else if(RX1_Buffer[0] == 'R')   //PC 请求返回 64 字节 EEPROM 数据
                        {
                            PrintString1("IAP 读出的数据如下：\r\n");
                            EEPROM_read_n(addr,tmp,64);
                            for(i=0; i<64; i++)
                                TX1_write2buff(tmp[i]); //将数据返回给串口
                            TX1_write2buff(0x0d);
                            TX1_write2buff(0x0a);
                        }
                        else if(RX1_Buffer[0] == 'M')   //PC 请求返回 64 字节 EEPROM 数据
                        {
                            PrintString1("MOVC 读出的数据如下：\r\n");
                            EEPROM_MOVC_read_n(addr,tmp,64);
                            for(i=0; i<64; i++)
                                TX1_write2buff(tmp[i]); //将数据返回给串口
                            TX1_write2buff(0x0d);
                            TX1_write2buff(0x0a);
                        }
                        else   PrintString1("命令错误!\r\n");
                    }
                    else   PrintString1("命令错误!\r\n");
                }

                RX1_Cnt = 0;
            }
```

```
            }
        }
}
/*********************************************/

/**************  发送一个字节  ********************************/
void TX1_write2buff(u8 dat)                     //写入发送缓冲
{
    B_TX1_Busy = 1;                             //标志发送忙
    SBUF = dat;                                 //发送一个字节
    while(B_TX1_Busy);                          //等待发送完毕
}

//========================================================================
// 函数: void PrintString1(u8 *puts)
// 描述:  串口 1 发送字符串函数。
// 参数: puts:   字符串指针.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void PrintString1(u8 *puts)                     //发送一个字符串
{
    for (; *puts != 0;  puts++)                 //遇到停止符 0 结束
    {
        TX1_write2buff(*puts);
    }
}

//========================================================================
// 函数: void      UART1_config(void)
// 描述: UART1 初始化函数。
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void  UART1_config(void)
{
    TR1 = 0;
    AUXR &= ~0x01;                              //S1 BRT Use Timer1;
    AUXR |=  (1<<6);                            //Timer1 set as 1T mode
    TMOD &= ~(1<<6);                            //Timer1 set As Timer
    TMOD &= ~0x30;                              //Timer1_16bitAutoReload;
    TH1 = (u8)((65536L-(MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) >> 8);
    TL1 = (u8)(65536L-(MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1);
    ET1 = 0;                                    // 禁止 Timer1 中断
    INT_CLKO &= ~0x02;                          // Timer1 不输出高速时钟
    TR1  = 1;                                   // 运行 Timer1

    S1_USE_P30P31();    P3n_standard(0x03);     //切换到 P3.0 P3.1
    //S1_USE_P36P37();  P3n_standard(0xc0);     //切换到 P3.6 P3.7
    //S1_USE_P16P17();  P1n_standard(0xc0);     //切换到 P1.6 P1.7

    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;                //UART1 模式, 0x00: 同步移位输出,
                                                //        0x40: 8 位数据,可变波特率,
                                                //        0x80: 9 位数据,固定波特率,
```

```
                                                    //      0xc0: 9 位数据,可变波特率
//  PS  = 1;                                        //高优先级中断
    ES  = 1;                                        //允许中断
    REN = 1;                                        //允许接收

    B_TX1_Busy = 0;
    RX1_Cnt = 0;
}

//========================================================================
// 函数: void UART1_int (void) interrupt UART1_VECTOR
// 描述: UART1 中断函数。
// 参数: nine.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void UART1_int (void) interrupt 4
{
    if(RI)
    {
        RI = 0;
        if(RX1_Cnt >= UART1_BUF_LENGTH)
            RX1_Cnt = 0;                            //防溢出
        RX1_Buffer[RX1_Cnt++] = SBUF;
        RX1_TimeOut = TimeOutSet1;
    }

    if(TI)
    {
        TI = 0;
        B_TX1_Busy = 0;
    }
}
```

（EEPROM.c）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//  本程序是 STC 系列的内置 EEPROM 读写程序。

#include "config.h"
#include "eeprom.h"

//========================================================================
// 函数: void    IAP_Disable(void)
// 描述: 禁止访问 ISP/IAP.
// 参数: non.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//========================================================================
void  DisableEEPROM(void)
{
    IAP_CONTR = 0;                                  //禁止 ISP/IAP 操作
    IAP_TPS   = 0;
    IAP_CMD   = 0;                                  //去除 ISP/IAP 命令
    IAP_TRIG  = 0;                                  //防止 ISP/IAP 命令误触发
    IAP_ADDRE = 0xff;                               //清 0 地址高字节
```

```
    IAP_ADDRH = 0xff;                                   //清 0 地址高字节
    IAP_ADDRL = 0xff;                                   //清 0 地址低字节，指向非 EEPROM 区，防止误操作
}

//=========================================================================
// 函数: void EEPROM_read_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
// 描述: 从指定 EEPROM 首地址读出 n 个字节放指定的缓冲.
// 参数: EE_address:  读出 EEPROM 的首地址.
//       DataAddress: 读出数据放缓冲的首地址.
//       number:      读出的字节长度.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//=========================================================================
void EEPROM_read_n(u32 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
{
    EA = 0;                                             //禁止中断
    IAP_CONTR = IAP_EN;                                 //允许 ISP/IAP 操作
    IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);               //工作频率设置
    IAP_READ();                                         //送字节读命令，命令不需改变时，不需重新送命令
    do
    {
        IAP_ADDRE = EE_address / 65536;                 //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;           //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRL = EE_address % 256;                   //送地址低字节
        IAP_TRIG();                                     //先送 5AH，再送 A5H 到 ISP/IAP 触发寄存器，
                                                        //每次都需要如此
                                                        //送完 A5H 后，ISP/IAP 命令立即被触发启动
                                                        //CPU 等待 IAP 完成后，才会继续执行程序。
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        *DataAddress = IAP_DATA;                        //读出的数据送往
        EE_address++;
        DataAddress++;
    }while(--number);

    DisableEEPROM();
    EA = 1;                                             //重新允许中断
}

/********************* 扇区擦除函数 *****************/
//=========================================================================
// 函数: void EEPROM_SectorErase(u16 EE_address)
// 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: non.
// 版本: V1.0, 2013-5-10
//=========================================================================
void EEPROM_SectorErase(u32 EE_address)
{
    EA = 0;                                             //禁止中断
                                                        //只有扇区擦除，没有字节擦除，512 字节/扇区。
                                                        //扇区中任意一个字节地址都是扇区地址。
    IAP_ADDRE = EE_address / 65536;                     //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
    IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;               //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
    IAP_ADDRL = EE_address % 256;                       //送地址低字节
    IAP_CONTR = IAP_EN;                                 //允许 ISP/IAP 操作
    IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);               //工作频率设置
```

```
    IAP_ERASE();                                //送扇区擦除命令，命令不需改变时，不需重新送命令
    IAP_TRIG();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    DisableEEPROM();
    EA = 1;                                     //重新允许中断
}

//========================================================================
// 函数: void EEPROM_write_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
// 描述: 把缓冲的 n 个字节写入指定首地址的 EEPROM.
// 参数: EE_address:  写入 EEPROM 的首地址.
//       DataAddress: 写入源数据的缓冲的首地址.
//       number:      写入的字节长度.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//========================================================================
void EEPROM_write_n(u32 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
{
    EA = 0;                                     //禁止中断

    IAP_CONTR = IAP_EN;                         //允许 ISP/IAP 操作
    IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);       //工作频率设置
    IAP_WRITE();                                //送字节写命令，命令不需改变时，不需重新送命令
    do
    {
        IAP_ADDRE = EE_address / 65536;         //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;   //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRL = EE_address % 256;           //送地址低字节
        IAP_DATA  = *DataAddress;               //送数据到 IAP_DATA，只有数据改变时才需重新送
        IAP_TRIG();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        EE_address++;
        DataAddress++;
    }while(--number);

    DisableEEPROM();
    EA = 1;                                     //重新允许中断
}
```

19.4.5 口令擦除写入-多扇区备份-串口 1 操作

（main.c）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

/*    本程序经过测试完全正常，不提供电话技术支持，如不能理解，请自行补充相关基础.  */

/************ 本程序功能说明  **************
STC32G 系列 EEPROM 通用测试程序，演示多扇区备份、有扇区错误则用正确扇区数据写入、全部扇区错误(比如第一次运行程序)则写入默认值.
```

```
每次写都写入 3 个扇区，即冗余备份.
每个扇区写一条记录，写入完成后读出保存的数据和校验值跟源数据和校验值比较，并从串口 1(P3.0  P3.1)返回结果(正确或错误提示).
每条记录自校验, 64 字节数据, 2 字节校验值，校验值 = 64 字节数据累加和 ^ 0x5555. ^0x5555 是为了保证写入的 66 个数据不全部为 0.
如果有扇区错误，则将正确扇区的数据写入错误扇区，如果 3 个扇区都错误，则均写入默认值.
擦除、写入、读出操作前均需要设置口令，如果口令不对则退出操作，并且每次退出操作都会清除口令.

下载时选择主频 11.0592MHZ.

PC 串口设置：波特率 115200,8,n,1.
对 EEPROM 做扇区擦除、写入 64 字节、读出 64 字节的操作。

命令例子:
使用串口助手发单个字符，大小写均可.

发 E 或 e:   对 EEPROM 进行扇区擦除操作，E 表示擦除，会擦除扇区 0、1、2.

发 W 或 w:   对 EEPROM 进行写入操作，W 表示写入，会写入扇区 0、1、2，每个扇区连续写 64 字节，扇区 0 写入 0x0000~0x003f，扇区 1 写入 0x0200~0x023f，扇区 0 写入 0x0400~0x043f.

发 R 或 r:   对 EEPROM 进行读出操作，R 表示读出，会读出扇区 0、1、2，每个扇区连续读 64 字节，扇区 0 读出 0x0000~0x003f，扇区 1 读出 0x0200~0x023f，扇区 0 读出 0x0400~0x043f.

注意：为了通用，程序不识别扇区是否有效，用户自己根据具体的型号来决定。

日期: 2021-11-5
*****************************************/

#include    "config.H"
#include    "EEPROM.h"

#define         Baudrate1               115200L

/************* 本地常量声明    **************/
u8    code  T_StringD[]={"去年今日此门中，人面桃花相映红。人面不知何处去，桃花依旧笑春风。"};
u8    code  T_StringW[]={"横看成岭侧成峰，远近高低各不同。不识庐山真面目，只缘身在此山中。"};


/************* 本地变量声明    **************/
u8    xdata tmp[70];                                    //通用数据
u8    xdata SaveTmp[70];                                //要写入的数组

bit   B_TX1_Busy;
u8    cmd;                                              //串口单字符命令


/************* 本地函数声明    **************/
void  UART1_config(void);
void  TX1_write2buff(u8 dat);                           //写入发送缓冲
void  PrintString1(u8 *puts);                           //发送一个字符串


/*************   外部函数和变量声明 *****************/

/*************   读取 EEPROM 记录，并且校验，返回校验结果, 0 为正确, 1 为错误  *****************/
u8    ReadRecord(u16 addr)
{
      u8    i;
```

```
    u16   ChckSum;                                  //计算的累加和
    u16   j;                                        //读取的累加和

    for(i=0; i<66; i++)     tmp[i] = 0;             //清除缓冲
    PassWord = D_PASSWORD;                          //给定口令
    EEPROM_read_n(addr,tmp,66);                     //读出扇区0
    for(ChckSum=0, i=0; i<64; i++)
        ChckSum += tmp[i];                          //计算累加和
    j = ((u16)tmp[64]<<8) + (u16)tmp[65];           //读取记录的累加和
    j ^= 0x5555;                                    //隔位取反，避免全0
    if(ChckSum != j)return 1;                       //累加和错误，返回1
    return      0;                                  //累加和正确，返回0
}

/*************  写入 EEPROM 记录，并且校验，返回校验结果，0 为正确，1 为错误  *****************/
u8    SaveRecord(u16 addr)
{
    u8    i;
    u16   ChckSum;                                  //计算的累加和

    for(ChckSum=0, i=0; i<64; i++)
        ChckSum += SaveTmp[i];                      //计算累加和
    ChckSum ^= 0x5555;                              //隔位取反，避免全0
    SaveTmp[64] = (u8)(ChckSum >> 8);
    SaveTmp[65] = (u8)ChckSum;

    PassWord = D_PASSWORD;                          //给定口令
    EEPROM_SectorErase(addr);                       //擦除一个扇区
    PassWord = D_PASSWORD;                          //给定口令
    EEPROM_write_n(addr, SaveTmp, 66);              //写入扇区

    for(i=0; i<66; i++)
        tmp[i] = 0;                                 //清除缓冲
    PassWord = D_PASSWORD;                          //给定口令
    EEPROM_read_n(addr,tmp,66);                     //读出扇区0
    for(i=0; i<66; i++)                             //数据比较
    {
        if(SaveTmp[i] != tmp[i])
            return 1;                               //数据有错误，返回1
    }
    return 0;                                       //累加和正确，返回0
}

/**********************  主函数  *************************/
void main(void)
{
    u8    i;
    u8    status;                                   //状态

    UART1_config();                                 //  选择波特率，2：使用 Timer2 做波特率，
                                                    //其它值：使用 Timer1 做波特率.
    EA = 1;                                         //允许总中断

    PrintString1("STC8G-8H-8C 系列 MCU 用串口 1 测试 EEPROM 程序!\r\n");  //UART1 发送一个字符串

                                                    //上电读取 3 个扇区并校验，如果有扇区错误则将正确的
                                                    //扇区写入错误区，如果 3 个扇区都错误，则写入默认值
    status = 0;
    if(ReadRecord(0x0000) == 0)                     //读扇区0
```

```
{
    status |= 0x01;                         //正确则标记 status.0=1
    for(i=0; i<64; i++)
        SaveTmp[i] = tmp[i];                //保存在写缓冲
}
if(ReadRecord(0x0200) == 0)                 //读扇区 1
{
    status |= 0x02;                         //正确则标记 status.1=1
    for(i=0; i<64; i++)
        SaveTmp[i] = tmp[i];                //保存在写缓冲
}
if(ReadRecord(0x0400) == 0)                 //读扇区 2
{
    status |= 0x04;                         //正确则标记 status.2=1
    for(i=0; i<64; i++)
        SaveTmp[i] = tmp[i];                //保存在写缓冲
}

if(status == 0)                             //所有扇区都错误, 则写入默认值
{
    for(i=0; i<64; i++)
        SaveTmp[i] = T_StringD[i];          //读取默认值
}
else PrintString1("上电读取 3 个扇区数据均正确!\r\n");  //UART1 发送一个字符串提示

if((status & 0x01) == 0)                    //扇区 0 错误, 则写入默认值
{
    if(SaveRecord(0x0000) == 0)
        PrintString1("写入扇区 0 正确!\r\n");   //写入记录 0 扇区正确
    else
        PrintString1("写入扇区 0 错误!\r\n");   //写入记录 0 扇区错误
}
if((status & 0x02) == 0)                    //扇区 1 错误, 则写入默认值
{
    if(SaveRecord(0x0200) == 0)
        PrintString1("写入扇区 1 正确!\r\n");   //写入记录 1 扇区正确
    else
        PrintString1("写入扇区 1 错误!\r\n");   //写入记录 1 扇区错误
}
if((status & 0x04) == 0)                    //扇区 2 错误, 则写入默认值
{
    if(SaveRecord(0x0400) == 0)
        PrintString1("写入扇区 2 正确!\r\n");   //写入记录 2 扇区正确
    else
        PrintString1("写入扇区 2 错误!\r\n");   //写入记录 2 扇区错误
}


while(1)
{
    if(cmd != 0)                            //有串口命令
    {
        if((cmd >= 'a') && (cmd <= 'z'))
            cmd -= 0x20;                    //小写转大写

        if(cmd == 'E')                      //PC 请求擦除一个扇区
        {
            PassWord = D_PASSWORD;          //给定口令
            EEPROM_SectorErase(0x0000);     //擦除一个扇区
```

```
        PassWord = D_PASSWORD;              //给定口令
        EEPROM_SectorErase(0x0200);         //擦除一个扇区
        PassWord = D_PASSWORD;              //给定口令
        EEPROM_SectorErase(0x0400);         //擦除一个扇区
        PrintString1("扇区擦除完成!\r\n");
    }

    else if(cmd == 'W')                     //PC 请求写入 EEPROM 64 字节数据
    {
        for(i=0; i<64; i++)
            SaveTmp[i] = T_StringW[i];      //写入数值
        if(SaveRecord(0x0000) == 0)
            PrintString1("写入扇区 0 正确!\r\n");   //写入记录 0 扇区正确
        else
            PrintString1("写入扇区 0 错误!\r\n");   //写入记录 0 扇区错误
        if(SaveRecord(0x0200) == 0)
            PrintString1("写入扇区 1 正确!\r\n");   //写入记录 1 扇区正确
        else
            PrintString1("写入扇区 1 错误!\r\n");   //写入记录 1 扇区错误
        if(SaveRecord(0x0400) == 0)
            PrintString1("写入扇区 2 正确!\r\n");   //写入记录 2 扇区正确
        else
            PrintString1("写入扇区 2 错误!\r\n");   //写入记录 2 扇区错误
    }

    else if(cmd == 'R')                     //PC 请求返回 64 字节 EEPROM 数据
    {
        if(ReadRecord(0x0000) == 0)         //读出扇区 0 的数据
        {
            PrintString1("读出扇区 0 的数据如下：\r\n");
            for(i=0; i<64; i++)
                TX1_write2buff(tmp[i]);     //将数据返回给串口
            TX1_write2buff(0x0d);           //回车换行
            TX1_write2buff(0x0a);
        }
        else   PrintString1("读出扇区 0 的数据错误!\r\n");

        if(ReadRecord(0x0200) == 0)         //读出扇区 1 的数据
        {
            PrintString1("读出扇区 1 的数据如下：\r\n");
            for(i=0; i<64; i++)
                TX1_write2buff(tmp[i]);     //将数据返回给串口
            TX1_write2buff(0x0d);           //回车换行
            TX1_write2buff(0x0a);
        }
        else   PrintString1("读出扇区 1 的数据错误!\r\n");

        if(ReadRecord(0x0400) == 0)         //读出扇区 2 的数据
        {
            PrintString1("读出扇区 2 的数据如下：\r\n");
            for(i=0; i<64; i++)
                TX1_write2buff(tmp[i]);     //将数据返回给串口
            TX1_write2buff(0x0d);           //回车换行
            TX1_write2buff(0x0a);
        }
        else   PrintString1("读出扇区 2 的数据错误!\r\n");
    }
    else   PrintString1("命令错误!\r\n");
    cmd = 0;
```

```
            }
        }
}
/*********************************************/

/***************  发送一个字节  *****************************/
void TX1_write2buff(u8 dat)                     //写入发送缓冲
{
    B_TX1_Busy = 1;                             //标志发送忙
    SBUF = dat;                                 //发送一个字节
    while(B_TX1_Busy);                          //等待发送完毕
}

//========================================================================
// 函数: void PrintString1(u8 *puts)
// 描述:  串口 1 发送字符串函数。
// 参数: puts:   字符串指针.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void PrintString1(u8 *puts)                     //发送一个字符串
{
    for (; *puts != 0;  puts++)                 //遇到停止符 0 结束
    {
        TX1_write2buff(*puts);
    }
}

//========================================================================
// 函数: void    UART1_config(void)
// 描述: UART1 初始化函数。
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void  UART1_config(void)
{
    TR1 = 0;
    AUXR &= ~0x01;                              //S1 BRT Use Timer1;
    AUXR |=  (1<<6);                            //Timer1 set as 1T mode
    TMOD &= ~(1<<6);                            //Timer1 set As Timer
    TMOD &= ~0x30;                              //Timer1_16bitAutoReload;
    TH1 = (u8)((65536L-(MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) >> 8);
    TL1 = (u8)(65536L-(MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1);
    ET1 = 0;                                    // 禁止 Timer1 中断
    INT_CLKO &= ~0x02;                          // Timer1 不输出高速时钟
    TR1  = 1;                                   // 运行 Timer1

    S1_USE_P30P31();    P3n_standard(0x03);     //切换到 P3.0 P3.1
    //S1_USE_P36P37();  P3n_standard(0xc0);     //切换到 P3.6 P3.7
    //S1_USE_P16P17();  P1n_standard(0xc0);     //切换到 P1.6 P1.7

    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;                //UART1 模式,0x00: 同步移位输出,
                                                //          0x40: 8 位数据,可变波特率,
                                                //          0x80: 9 位数据,固定波特率,
```

```
                                                //          0xc0: 9 位数据,可变波特率
//      PS    = 1;                              //高优先级中断
        ES    = 1;                              //允许中断
        REN = 1;                                //允许接收

        B_TX1_Busy = 0;
}

//========================================================================
// 函数: void UART1_int (void) interrupt UART1_VECTOR
// 描述: UART1 中断函数。
// 参数: nine.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2014-11-28
// 备注:
//========================================================================
void UART1_int (void) interrupt 4
{
        if(RI)
        {
                RI = 0;
                cmd = SBUF;
        }

        if(TI)
        {
                TI = 0;
                B_TX1_Busy = 0;
        }
}
```

（EEPROM.c）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//      本程序是 STC 系列的内置 EEPROM 读写程序。

#include    "config.h"
#include    "EEPROM.h"

u32         PassWord;                           //擦除  写入时需要的口令

//========================================================================
// 函数: void      IAP_Disable(void)
// 描述:  禁止访问 ISP/IAP.
// 参数: non.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//========================================================================
void  DisableEEPROM(void)
{
        IAP_CONTR = 0;                          //禁止 ISP/IAP 操作
        IAP_TPS     = 0;
        IAP_CMD     = 0;                        //去除 ISP/IAP 命令
        IAP_TRIG    = 0;                         //防止 ISP/IAP 命令误触发
        IAP_ADDRE = 0xff;                       //清 0 地址高字节
        IAP_ADDRH = 0xff;                       //清 0 地址高字节
        IAP_ADDRL = 0xff;                       //清 0 地址低字节，指向非 EEPROM 区，防止误操作
```

```
}

//========================================================================
// 函数: void EEPROM_read_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
// 描述: 从指定 EEPROM 首地址读出 n 个字节放指定的缓冲.
// 参数: EE_address:  读出 EEPROM 的首地址.
//       DataAddress: 读出数据放缓冲的首地址.
//       number:      读出的字节长度.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//========================================================================
void EEPROM_read_n(u32 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
{
    if(PassWord == D_PASSWORD)                  //口令正确才会操作 EEPROM
    {
        EA = 0;                                 //禁止中断
        IAP_CONTR = IAP_EN;                     //允许 ISP/IAP 操作
        IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);   //工作频率设置
        IAP_READ();                             //送字节读命令，命令不需改变时，不需重新送命令
        do
        {
        IAP_ADDRE = EE_address / 65536;         //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;   //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRL = EE_address % 256;           //送地址低字节
            if(PassWord == D_PASSWORD)          //口令口令正确才触发操作
            {
                IAP_TRIG = 0x5A;                //先送 5AH，再送 A5H 到 ISP/IAP 触发寄存器，
                                                //每次都需要如此
                IAP_TRIG = 0xA5;                //送完 A5H 后，ISP/IAP 命令立即被触发启动
            }                                   //CPU 等待 IAP 完成后，才会继续执行程序。
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            *DataAddress = IAP_DATA;             //读出的数据送往
            EE_address++;
            DataAddress++;
        }while(--number);

        DisableEEPROM();
        EA = 1;                                 //重新允许中断
    }
    PassWord = 0;                               //清除口令
}

/********************* 扇区擦除函数 *****************/
//========================================================================
// 函数: void EEPROM_SectorErase(u16 EE_address)
// 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: non.
// 版本: V1.0, 2013-5-10
//========================================================================
void EEPROM_SectorErase(u32 EE_address)
{
    if(PassWord == D_PASSWORD)                  //口令正确才会操作 EEPROM
    {
        EA = 0;                                 //禁止中断
                                                //只有扇区擦除，没有字节擦除，512 字节/扇区。
```

```
                                                    //扇区中任意一个字节地址都是扇区地址。
        IAP_ADDRE = EE_address / 65536;             //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;       //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRL = EE_address % 256;               //送地址低字节
        IAP_CONTR = IAP_EN;                         //允许 ISP/IAP 操作
        IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);       //工作频率设置
        IAP_ERASE();                                //送扇区擦除命令，命令不需改变时，不需重新送命令
            if(PassWord == D_PASSWORD)              //口令口令正确才触发操作
            {
                IAP_TRIG = 0x5A;                    //先送 5AH，再送 A5H 到 ISP/IAP 触发寄存器，
                                                    //每次都需要如此
                IAP_TRIG = 0xA5;                    //送完 A5H 后，ISP/IAP 命令立即被触发启动
            }                                       //CPU 等待 IAP 完成后，才会继续执行程序。
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        DisableEEPROM();
        EA = 1;                                     //重新允许中断
    }
    PassWord = 0;                                   //清除口令
}

//==========================================================================
// 函数: void EEPROM_write_n(u16 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
// 描述: 把缓冲的 n 个字节写入指定首地址的 EEPROM.
// 参数: EE_address:  写入 EEPROM 的首地址.
//       DataAddress: 写入源数据的缓冲的首地址.
//       number:      写入的字节长度.
// 返回: non.
// 版本: V1.0, 2012-10-22
//==========================================================================
void EEPROM_write_n(u32 EE_address,u8 *DataAddress,u16 number)
{
    if(PassWord == D_PASSWORD)                      //口令正确才会操作 EEPROM
    {
        EA = 0;                                     //禁止中断

        IAP_CONTR = IAP_EN;                         //允许 ISP/IAP 操作
        IAP_TPS = (u8)(MAIN_Fosc / 1000000L);       //工作频率设置
        IAP_WRITE();                                //送字节写命令，命令不需改变时，不需重新送命令
        do
        {
        IAP_ADDRE = EE_address / 65536;             //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRH = (EE_address / 256) % 256;       //送地址高字节（地址需要改变时才需重新送地址）
        IAP_ADDRL = EE_address % 256;               //送地址低字节
            IAP_DATA   = *DataAddress;              //送数据到 IAP_DATA，只有数据改变时才需重新送
            if(PassWord == D_PASSWORD)              //口令正确才触发操作
            {
                IAP_TRIG = 0x5A;                    //先送 5AH，再送 A5H 到 ISP/IAP 触发寄存器，
                                                    //每次都需要如此
                IAP_TRIG = 0xA5;                    //送完 A5H 后，ISP/IAP 命令立即被触发启动
            }                                       //CPU 等待 IAP 完成后，才会继续执行程序。
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            EE_address++;
            DataAddress++;
```

```
        }while(--number);

        DisableEEPROM();
        EA = 1;                                 //重新允许中断
    }
    PassWord = 0;                               //清除口令
}
```

STC MCU

20 ADC 模数转换、传统 DAC 实现

产品线	ADC 分辨率	ADC 通道数	ADCEXCFG
STC32G12K128 系列	**12 位**	**15 通道**	●
STC32G8K64 系列	**12 位**	**15 通道**	●
STC32F12K60 系列	**12 位**	**15 通道**	●

STC32G 系列单片机内部集成了一个 12 位高速 A/D 转换器。ADC 的时钟频率为系统频率 2 分频再经过用户设置的分频系数进行再次分频（ADC 的时钟频率范围为 SYSclk/2/1~SYSclk/2/16）。

ADC 转换结果的数据格式有两种：左对齐和右对齐。可方便用户程序进行读取和引用。

注意：ADC 的第 15 通道是专门测量内部 1.19V 参考信号源的通道，参考信号源值出厂时校准为 1.19V，由于制造误差以及测量误差，导致实际的内部参考信号源相比 1.19V，大约有±1%的误差。如果用户需要知道每一颗芯片的准确内部参考信号源值，可外接精准参考信号源，然后利用 ADC 的第 15 通道进行测量标定。ADC_VRef+脚外接参考电源时，可利用 ADC 的第 15 通道可以反推 ADC_VRef+脚外接参考电源的电压；如将 ADC_VREF+短接到 MCU-VCC，就可以反推 MCU-VCC 的电压。

如果芯片有 ADC 的外部参考电源管脚 ADC_VRef+，则一定不能浮空，必须接外部参考电源或者直接连到 VCC。

20.1 ADC 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
ADC_CONTR	ADC 控制寄存器	BCH	ADC_POWER	ADC_START	ADC_FLAG	ADC_EPWMT	ADC_CHS[3:0]				0000,0000
ADC_RES	ADC 转换结果高位寄存器	BDH									0000,0000
ADC_RESL	ADC 转换结果低位寄存器	BEH									0000,0000
ADCCFG	ADC 配置寄存器	DEH	-	-	RESFMT	-	SPEED[3:0]				xx0x,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
ADCTIM	ADC 时序控制寄存器	7EFEA8H	CSSETUP	CSHOLD[1:0]		SMPDUTY[4:0]					0010,1010

20.1.1 ADC 控制寄存器（ADC_CONTR），PWM 触发 ADC 控制

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ADC_CONTR	BCH	ADC_POWER	ADC_START	ADC_FLAG	ADC_EPWMT	ADC_CHS[3:0]			

ADC_POWER：ADC 电源控制位

0：关闭 ADC 电源

1：打开 ADC 电源。

建议进入空闲模式和掉电模式前将 ADC 电源关闭，以降低功耗

特别注意：

1、给 MCU 的 内部 ADC 模块电源打开后，需等待约 1ms, 等 MCU 内部的 ADC 电源稳定后再让 ADC 工作；

2、适当加长对外部信号的采样时间，就是对 ADC 内部采样保持电容的充电或放电时间,时间够，内部才能和外部电势相等。

ADC_START：ADC 转换启动控制位。写入 1 后开始 ADC 转换，转换完成后硬件自动将此位清零。

0：无影响。即使 ADC 已经开始转换工作，写 0 也不会停止 A/D 转换。

1：开始 ADC 转换，转换完成后硬件自动将此位清零。

ADC_FLAG：ADC 转换结束标志位。当 ADC 完成一次转换后，硬件会自动将此位置 1，并向 CPU 提出中断请求。此标志位必须软件清零。

ADC_EPWMT：使能 PWM 实时触发 ADC 功能。详情请参考 16 位高级 PWM 定时器章节

ADC_CHS[3:0]：ADC 模拟通道选择位

（注意：被选择为 ADC 输入通道的 I/O 口，必须设置 PxM0/PxM1 寄存器将 I/O 口模式设置为高阻输入模式。另外如果 MCU 进入掉电模式/时钟停振模式后，仍需要使能 ADC 通道，则需要设置 PxIE 寄存器关闭数字输入通道，以防止外部模拟输入信号忽高忽低而产生额外的功耗）

ADC_CHS[3:0]	ADC 通道	ADC_CHS[3:0]	ADC 通道
0000	P1.0	1000	P0.0
0001	P1.1	1001	P0.1
0010	P1.2/P5.4[1]	1010	P0.2
0011	P1.3	1011	P0.3
0100	P1.4	1100	P0.4
0101	P1.5	1101	P0.5
0110	P1.6	1110	P0.6
0111	P1.7	1111	测试内部 1.19V

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

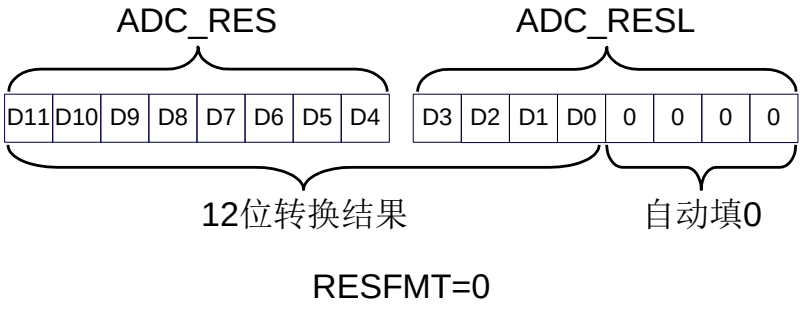
特别的：STC32G8K64 系列的 ADC 通道 2 在 P5.4

20.1.2 ADC 配置寄存器（ADCCFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ADCCFG	DEH	-	-	RESFMT	-	SPEED[3:0]			

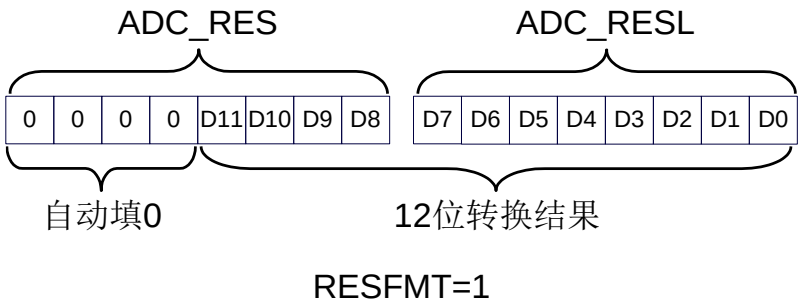
RESFMT：ADC 转换结果格式控制位

0：转换结果左对齐。ADC_RES 保存结果的高 8 位，ADC_RESL 保存结果的低 4 位。格式如下：



RESFMT=0

1：转换结果右对齐。ADC_RES 保存结果的高 4 位，ADC_RESL 保存结果的低 8 位。格式如下：



SPEED[3:0]：设置 ADC 时钟｛FADC＝SYSclk/2/(SPEED+1)｝

SPEED[3:0]	ADC 时钟频率
0000	SYSclk/2/1
0001	SYSclk/2/2
0010	SYSclk/2/3
...	. . .
1101	SYSclk/2/14
1110	SYSclk/2/15
1111	SYSclk/2/16

20.1.3 ADC 转换结果寄存器（ADC_RES，ADC_RESL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ADC_RES	BDH								
ADC_RESL	BEH								

当 A/D 转换完成后，转换结果会自动保存到 ADC_RES 和 ADC_RESL 中。保存结果的数据格式请参考 ADC_CFG 寄存器中的 RESFMT 设置。

20.1.4 ADC 时序控制寄存器（ADCTIM）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ADCTIM	7EFEA8H	CSSETUP	CSHOLD[1:0]		SMPDUTY[4:0]				

CSSETUP：ADC 通道选择时间控制 Tsetup

CSSETUP	ADC 时钟数
0	**1（默认值）**
1	2

CSHOLD[1:0]：ADC 通道选择保持时间控制 Thold

CSHOLD[1:0]	ADC 时钟数
00	1
01	**2（默认值）**
10	3
11	4

SMPDUTY[4:0]：ADC 模拟信号采样时间控制 Tduty（**注意：SMPDUTY 一定不能设置小于 01010B**）

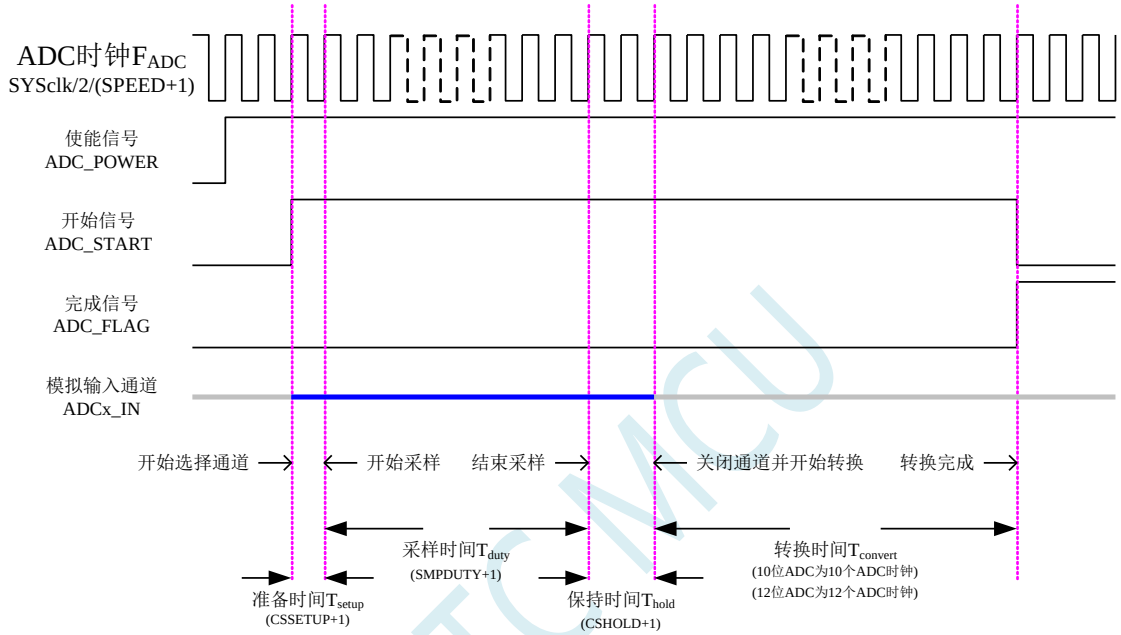
SMPDUTY[4:0]	ADC 时钟数
00000	1

00001	2
...	...
01010	**11（默认值）**
...	...
11110	31
11111	32

ADC 数模转换时间：$T_{convert}$

12 位 ADC 的转换时间固定为 12 个 ADC 工作时钟

一个完整的 ADC 转换时间为： $T_{setup} + T_{duty} + T_{hold} + T_{convert}$，如下图所示



ADC整体转换时序图

STCMCU

20.2 ADC 静态特性

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
RES	分辨率	-	12	-	Bits
E_T	整体误差	-	0.5	1	LSB
E_O	偏移误差	-	-0.1	1	LSB
E_G	增益误差	-	0	1	LSB
E_D	微分非线性误差	-	0.7	1.5	LSB
E_I	积分非线性误差	-	1	2	LSB
R_{AIN}	通道等效电阻	-	∞	-	ohm
R_{ESD}	采样保持电容前串接的抗静电电阻	-	700	-	ohm
C_{ADC}	内部采样保持电容	-	16.5	-	pF

20.3 ADC 相关计算公式

20.3.1 ADC 速度计算公式

ADC 的转换速度由 ADCCFG 寄存器中的 SPEED 和 ADCTIM 寄存器共同控制。转换速度的计算公式如下所示：

$$12\text{位ADC转换速度} = \frac{\text{MCU工作频率SYSclk}}{2\times(\text{SPEED[3:0]}+1)\times[(\text{CSSETUP}+1)+(\text{CSHOLD}+1)+(\text{SMPDUTY}+1)+12]}$$

注意：

- 12 位 ADC 的速度不能高于 800KHz
- SMPDUTY 的值不能小于 10，建议设置为 15
- CSSETUP 可使用上电默认值 0
- CHOLD 可使用上电默认值 1（ADCTIM 建议设置为 3FH）

20.3.2 ADC 转换结果计算公式

$$12\text{位ADC转换结果} = 4096 \times \frac{\text{ADC被转换通道的输入电压Vin}}{\text{ADC外部参考源的电压}} \quad \text{（有独立ADC_Vref+管脚）}$$

20.3.3 反推 ADC 输入电压计算公式

$$\text{ADC被转换通道的输入电压Vin} = \text{ADC外部参考源的电压} \times \frac{12\text{位ADC转换结果}}{4096} \quad \text{（有独立ADC_Vref+管脚）}$$

20.3.4 反推工作电压计算公式

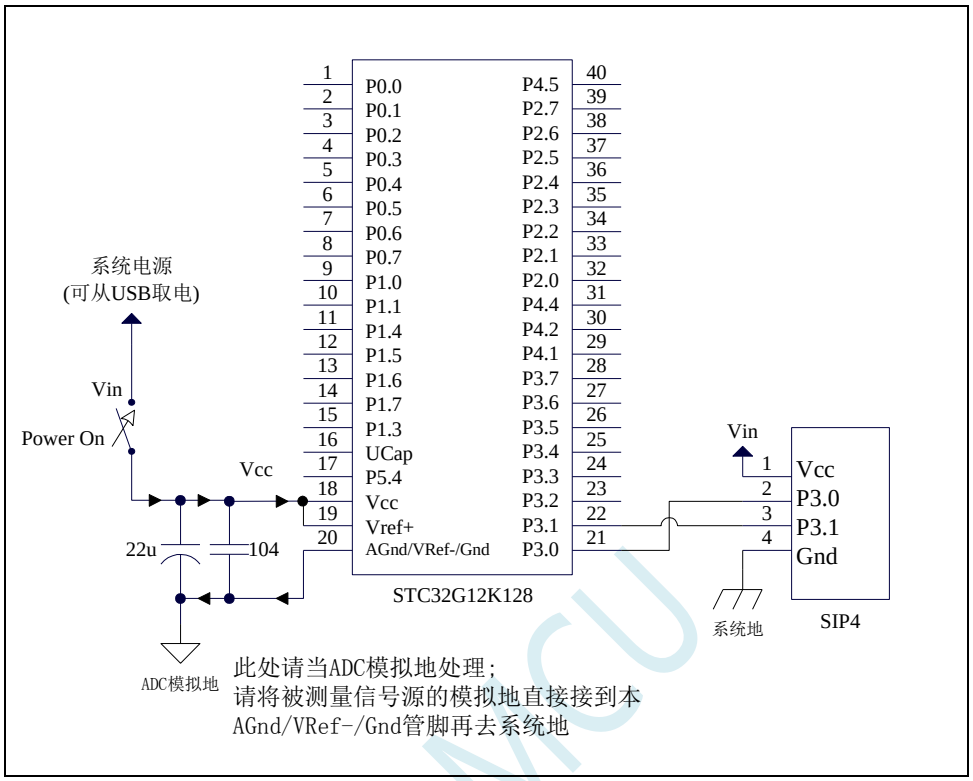
当需要使用 ADC 输入电压和 ADC 转换结果反推工作电压时，若目标芯片无独立的 ADC_Vref+管脚，则可直接测量并使用下面公式，若目标芯片有独立 ADC_Vref+管脚时，则必须将 ADC_Vref+管脚连接到 Vcc 管脚。

$$\text{MCU工作电压Vcc} = 4096 \times \frac{\text{ADC被转换通道的输入电压Vin}}{\text{12位ADC转换结果}}$$

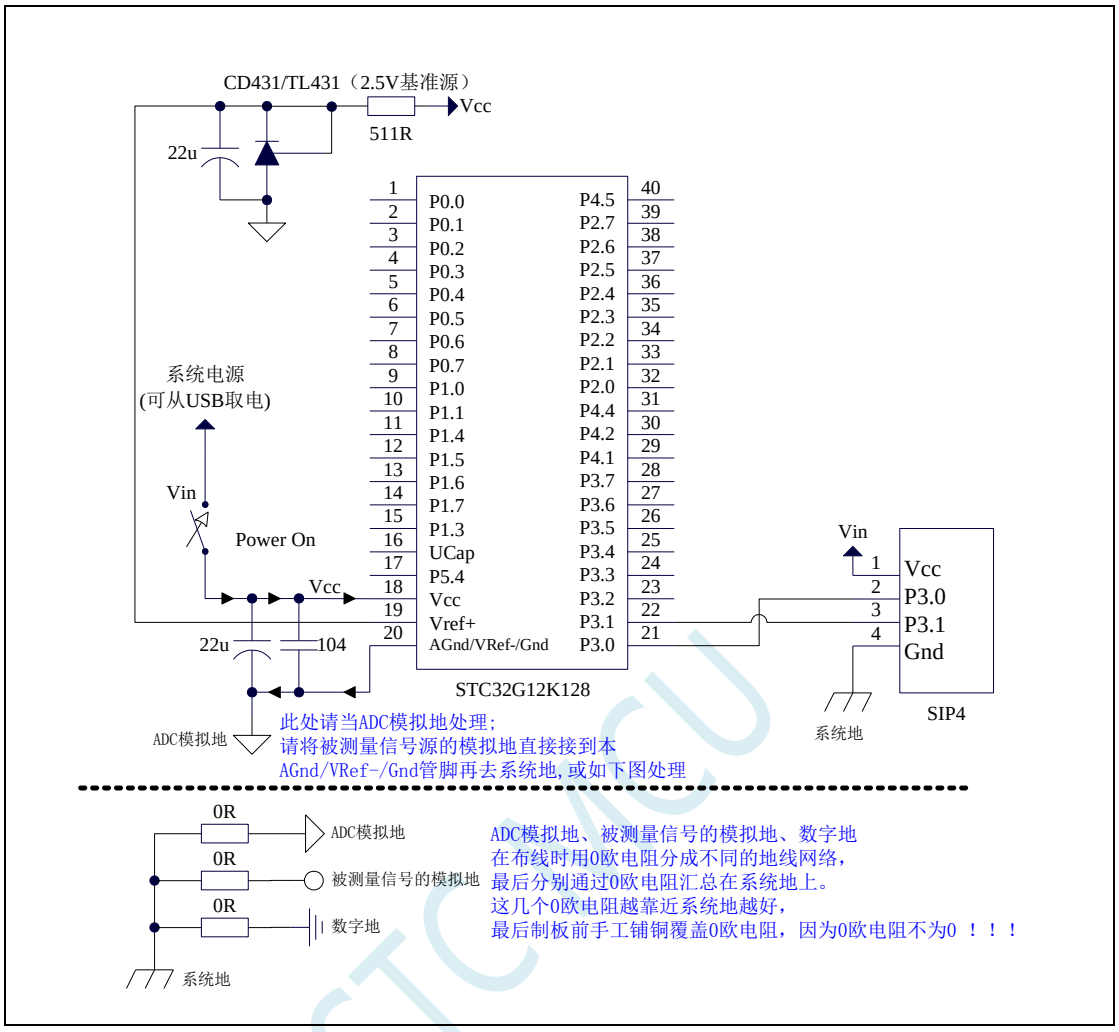
STC MCU

20.4 ADC 应用参考线路图

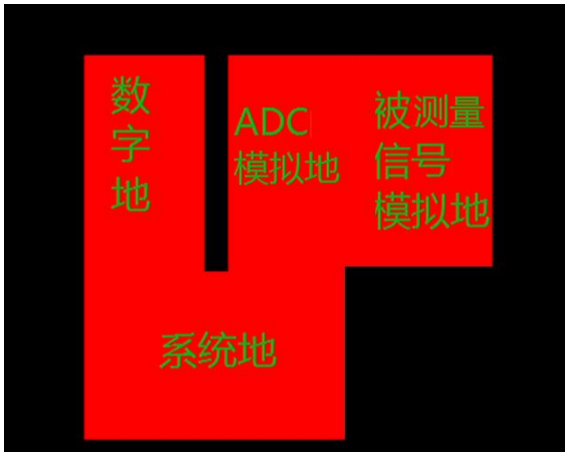
20.4.1 一般精度 ADC 参考线路图



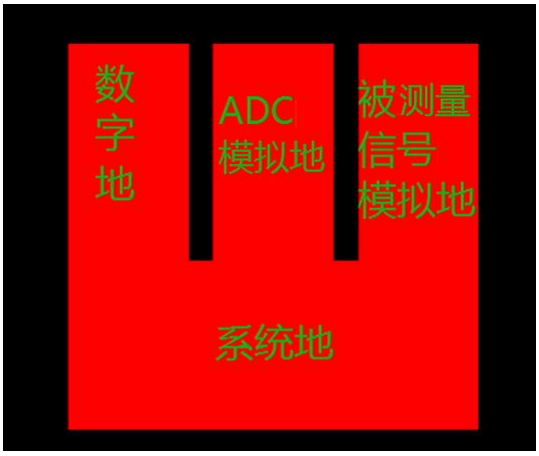
20.4.2 高精度 ADC 参考线路图



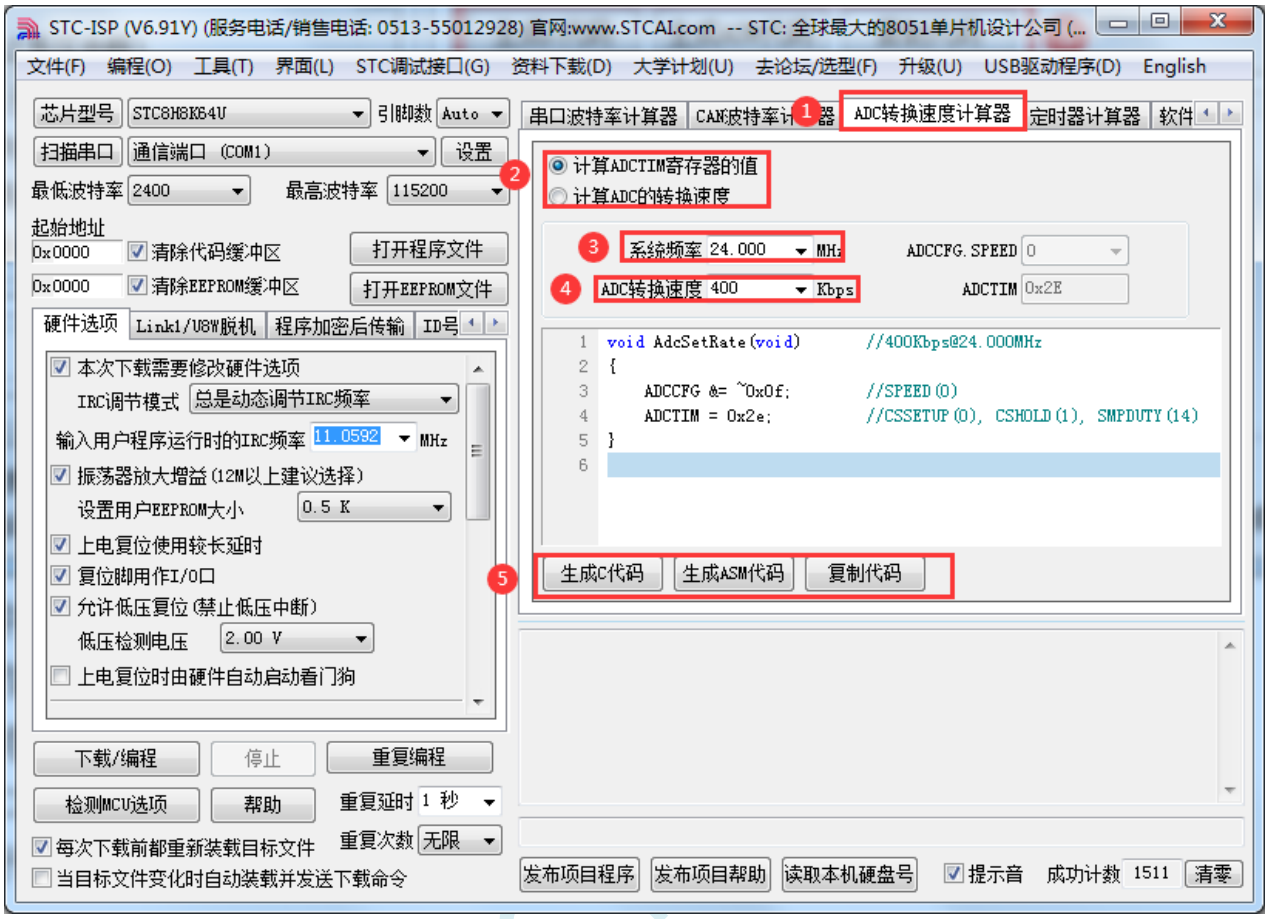
PCB 布线示意图



或者



20.5 STC-ISP | ADC 转换速度计算器工具



①：在下载软件中选择“ADC 转换速度计算器”功能页，进入 ADC 代码生成界面

②：选择“根据速度计算配置寄存器功能”还是“根据寄存器配置反推转换速度”

③：设置系统工作频率

④：设置 ADC 转换速度

⑤：手动生成 C 代码或者 ASM 代码，复制范例

20.6 范例程序

20.6.1 ADC 基本操作（查询方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P1M0 = 0x00;                        //设置 P1.0 为 ADC 口
    P1M1 = 0x01;

    ADCTIM = 0x3f;                      //设置 ADC 内部时序
    ADCCFG = 0x0f;                      //设置 ADC 时钟为系统时钟/2/16/16
    ADC_POWER = 1;                      //使能 ADC 模块

    while (1)
    {
        ADC_START = 1;                  //启动 AD 转换
        _nop_();
        _nop_();
        while (!ADC_FLAG);              //查询 ADC 完成标志
        ADC_FLAG = 0;                   //清完成标志
        P2 = ADC_RES;                   //读取 ADC 结果
    }
}
```

20.6.2 ADC 基本操作（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
```

```
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void ADC_Isr() interrupt 5
{
    ADC_FLAG = 0;                           //清中断标志
    P2 = ADC_RES;                           //读取 ADC 结果
    ADC_START = 1;                          //继续 AD 转换
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P1M0 = 0x00;                            //设置 P1.0 为 ADC 口
    P1M1 = 0x01;

    ADCTIM = 0x3f;                          //设置 ADC 内部时序
    ADCCFG = 0x0f;                          //设置 ADC 时钟为系统时钟/2/16/16
    ADC_POWER =1;                           //使能 ADC 模块
    EADC = 1;                               //使能 ADC 中断
    EA = 1;
    ADC_START = 1;                          //启动 AD 转换

    while (1);
}
```

20.6.3 格式化 ADC 转换结果

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
```

```
                                        //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    P1M0 = 0x00;                        //设置P1.0 为ADC 口
    P1M1 = 0x01;

    ADCTIM = 0x3f;                      //设置ADC 内部时序
    ADCCFG = 0x0f;                      //设置ADC 时钟为系统时钟/2/16/16
    ADC_POWER = 1;                      //使能ADC 模块
    ADC_START = 1;                      //启动AD 转换
    _nop_();
    _nop_();
    while (!ADC_FLAG);                  //查询ADC 完成标志
    ADC_FLAG = 0;                       //清完成标志

    ADCCFG = 0x00;                      //设置结果左对齐
    ACC = ADC_RES;                      // A 存储ADC 的12 位结果的高8 位
    B = ADC_RESL;                       // B[7:4]存储ADC 的12 位结果的低4 位,B[3:0]为0

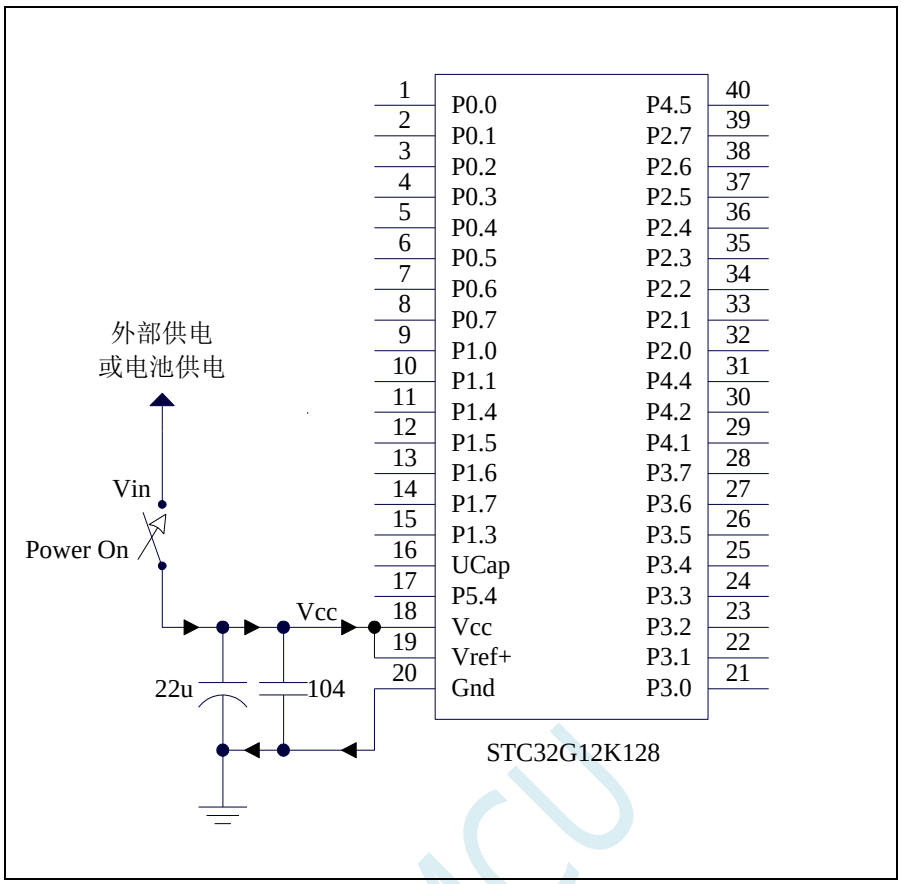
//  ADCCFG = 0x20;                      //设置结果右对齐
//  ACC = ADC_RES;                      // A[3:0]存储ADC 的12 位结果的高4 位,A[7:4]为0
//  B = ADC_RESL;                       // B 存储ADC 的12 位结果的低8 位

    while (1);
}
```

20.6.4 利用 ADC 第 15 通道（内部 1.19V 参考信号源-BGV）测量外部电压或电池电压

注意：这里的 1.19V 不是 ADC 的基准电压 ADC-Vref+，而是 ADC15 通道的固定输入信号源，1.19V

STC32G 系列 ADC 的第 15 通道用于测量内部参考信号源，由于内部参考信号源很稳定，约为 1.19V，且不会随芯片的工作电压的改变而变化，所以可以通过测量内部 1.19V 参考信号源，然后通过 ADC 的值便可反推出外部电压或外部电池电压。下图为参考线路图:




```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define   FOSC          11059200UL
#define   BRT           (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

#define   VREFH_ADDR    CHIPID7
#define   VREFL_ADDR    CHIPID8

bit       busy;
int       BGV;

void UartIsr() interrupt 4
{
    if (TI)
    {
        TI = 0;
        busy = 0;
    }
    if (RI)
    {
        RI = 0;
    }
}
```

```
void UartInit()
{
    SCON = 0x50;
    TMOD = 0x00;
    T1x12 = 1;
    TL1 = BRT;
    TH1 = BRT >> 8;
    TR1 = 1;
    busy = 0;
}

void UartSend(char dat)
{
    while (busy);
    busy = 1;
    SBUF = dat;
}

void ADCInit()
{
    ADCTIM = 0x3f;                  //设置 ADC 内部时序

    ADCCFG = 0x2f;                  //设置 ADC 时钟为系统时钟/2/16
    ADC_CONTR = 0x8f;               //使能 ADC 模块,并选择第 15 通道
}

int    ADCRead()
{
    int res;

    ADC_START = 1;                  //启动 AD 转换
    _nop_();
    _nop_();
    while (!ADC_FLAG);              //查询 ADC 完成标志
    ADC_FLAG = 0;                   //清完成标志

    res = (ADC_RES << 8) | ADC_RESL;    //读取 ADC 结果

    return res;
}

void main()
{
    int res;
    int vcc;
    int i;

    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数,
                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
```

```
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    BGV = (VREFH_ADDR << 8) + VREFL_ADDR;          //从 CHIPID 中读取内部参考电压值

    ADCInit();                                     //ADC 初始化
    UartInit();                                    //串口初始化

    ES = 1;
    EA = 1;

//  ADCRead();
//  ADCRead();                                     //前两个数据建议丢弃

    res = 0;
    for (i=0; i<8; i++)
    {
        res += ADCRead();                          //读取 8 次数据
    }
    res >>= 3;                                     //取平均值

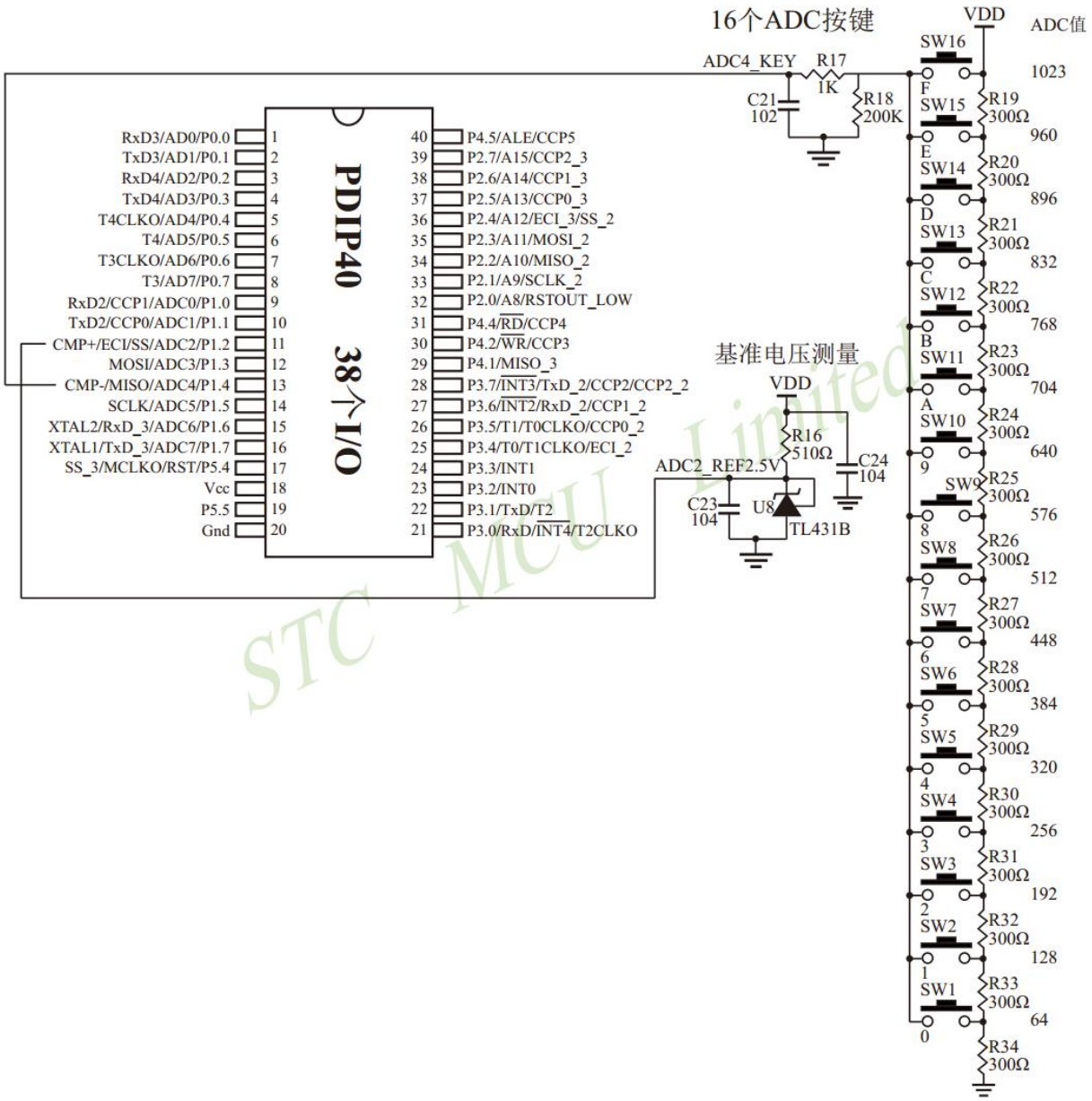
    vcc = (int)(4096L * BGV / res);                //(12 位 ADC 算法)计算 VREF 管脚电压,即电池电压
                                                   //注意,此电压的单位为毫伏(mV)
    UartSend(vcc >> 8);                            //输出电压值到串口
    UartSend(vcc);

    while (1);
}
```

上面的方法是使用 ADC 的第 15 通道反推外部电池电压的。在 ADC 测量范围内，ADC 的外部测量电压与 ADC 的测量值是成正比例的，所以也可以使用 ADC 的第 15 通道反推外部通道输入电压，假设当前已获取了内部参考信号源电压为 BGV，内部参考信号源的 ADC 测量值为 res_{bg}，外部通道输入电压的 ADC 测量值为 res_x，则外部通道输入电压 $\mathbf{V_x = BGV / res_{bg} * res_x}$；

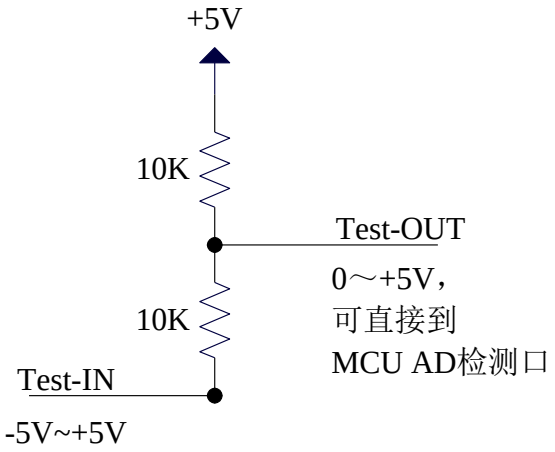
20.6.5 ADC 作按键扫描应用线路图

读 ADC 键的方法：每隔 10ms 左右读一次 ADC 值，并且保存最后 3 次的读数，其变化比较小时再判断键。判断键有效时，允许一定的偏差，比如±16 个字的偏差。



STC MCU Limited

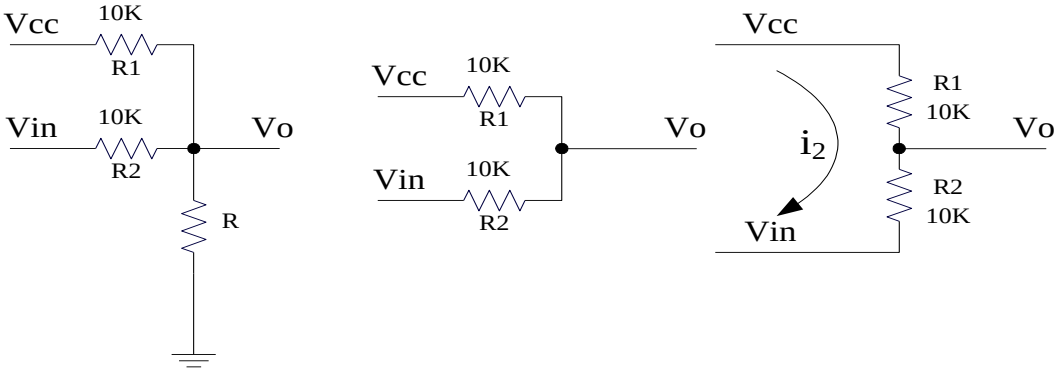
20.6.6 检测负电压参考线路图



负压转换电路

STC MCU

20.6.7 常用加法电路在 ADC 中的应用



常用加法电路　　简化加法电路　　变形成为分压电路形式

参照分压电路得到公式 1

公式 1：Vo = Vin + i_2 * R2

公式 2：i_2 = (Vcc - Vin) / (R1 + R2)｛条件：流向 Vo 的电流 ≈0｝

将 R1=R2 代入公式 2 得公式 3

公式 3：i_2 = (Vcc - Vin) / 2R2

将公式 3 代入公式 1 得公式 4

公式 4：Vo = (Vcc + Vin) / 2

根据公式 4，可以将以上电路看成加法电路。

在单片机的模数转换测量中，要求被测电压大于 0 并且小于 VCC。如果被测电压小于 0V，可以利用加法电路将被测电压提升到 0V 以上。此时对被测电压的变化范围有一定的要求：

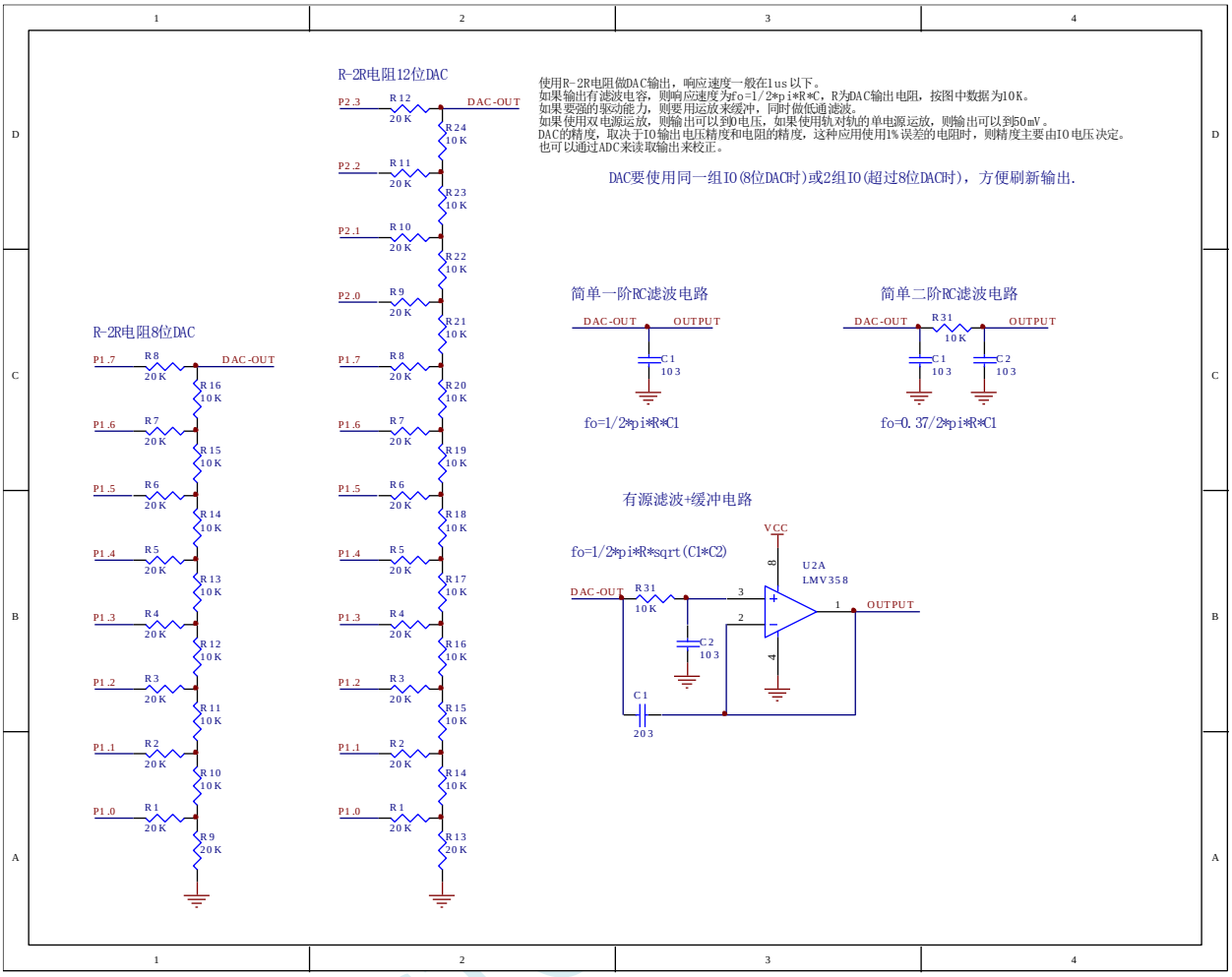
把上述条件代入公式 4 可得到下面 2 式

(Vcc + Vin) / 2 > 0　　即 Vin > -Vcc

(Vcc + Vin) / 2 < Vcc　　即 Vin < Vcc

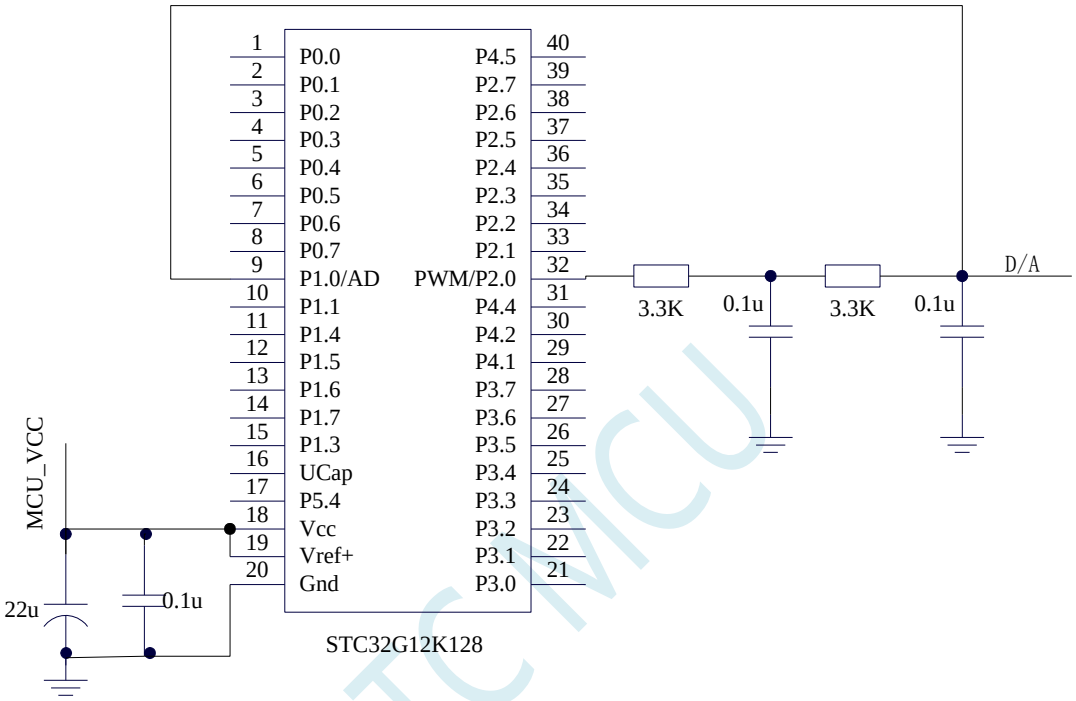
上面 2 式可以合起来：　　**-Vcc < Vin < Vcc**

20.7 使用 I/O 和 R-2R 电阻分压实现 DAC 的经典线路图



20.8 利用 PWM 实现 16 位 DAC 的参考线路图

STC32G 系列单片机的高级 PWM 定时器可输出 16 位的 PWM 波形，再经过两级低通滤波即可产生 16 位的 DAC 信号，通过调节 PWM 波形的高电平占空比即可实现 DAC 信号的改变。应用线路图如下图所示，输出的 DAC 信号可输入到 MCU 的 ADC 进行反馈测量。



STC MCU

21 同步串行外设接口（SPI）

产品线	SPI
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机内部集成了一种高速串行通信接口——SPI 接口。SPI 是一种全双工的高速同步通信总线。STC32G 系列集成的 SPI 接口提供了两种操作模式：主模式和从模式。

注：USART1 和 USART2 的 SPI 模式可支持两组完整的 SPI，详细情况请参考 USART 章节

21.1 SPI 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW1	A2H	S1_S[1:0]		CAN_S[1:0]		**SPI_S[1:0]**		LIN_S[1:0]	

SPI_S[1:0]：SPI 功能脚选择位

SPI_S[1:0]	SS	MOSI	MISO	SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW3	BBH	I2S_S		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]	

S2SPI_S[1:0]：USART2 的 SPI 功能脚选择位

S2SPI_S[1:0]	S2SS	S2MOSI	S2MISO	S2SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P7.4	P7.5	P7.6	P7.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

S1SPI_S[1:0]：USART1 的 SPI 功能脚选择位

S1SPI_S[1:0]	S1SS	S1MOSI	S1MISO	S1SCLK
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3	P1.4	P1.5
01	P2.2	P2.3	P2.4	P2.5
10	P5.4	P4.0	P4.1	P4.3
11	P6.4	P6.5	P6.6	P6.7

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

21.2 SPI 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
SPSTAT	SPI 状态寄存器	CDH	SPIF	WCOL	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
SPCTL	SPI 控制寄存器	CEH	SSIG	SPEN	DORD	MSTR	CPOL	CPHA	SPR[1:0]		0000,0100
SPDAT	SPI 数据寄存器	CFH									0000,0000

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
SPITOCR	SPI 从机超时控制寄存器	7EFD80H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
SPITOSR	SPI 从机超时状态寄存器	7EFD81H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
SPITOTH	SPI 从机超时长度寄存器	7EFD82H	TM[15:8]								0000,0000
SPITOTL	SPI 从机超时长度寄存器	7EFD83H	TM[7:0]								0000,0000

注：STC32G12K128 系列没有超时控制功能

21.2.1 SPI 状态寄存器（SPSTAT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPSTAT	CDH	SPIF	WCOL	-	-	-	-	-	-

SPIF：SPI 中断标志位。

当发送/接收完成 1 字节的数据后，硬件自动将此位置 1，并向 CPU 提出中断请求。当 SSIG 位被设置为 0 时，由于 SS 管脚电平的变化而使得设备的主/从模式发生改变时，此标志位也会被硬件自动置 1，以标志设备模式发生变化。

注意：此标志位必须用户通过软件方式向此位写 1 进行清零。

WCOL：SPI 写冲突标志位。

当 SPI 在进行数据传输的过程中写 SPDAT 寄存器时，硬件将此位置 1。

注意：此标志位必须用户通过软件方式向此位写 1 进行清零。

21.2.2 SPI 控制寄存器（SPCTL），SPI 速度控制

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPCTL	CEH	SSIG	SPEN	DORD	MSTR	CPOL	CPHA	SPR[1:0]	

SSIG：SS 引脚功能控制位

0：SS 引脚确定器件是主机还是从机

1：忽略 SS 引脚功能，使用 MSTR 确定器件是主机还是从机

SPEN：SPI 使能控制位

0：关闭 SPI 功能

1：使能 SPI 功能

DORD：SPI 数据位发送/接收的顺序

0：先发送/接收数据的高位（MSB）

1：先发送/接收数据的低位（LSB）

MSTR：器件主/从模式选择位

设置主机模式：

若 SSIG＝0，则 SS 管脚必须为高电平且设置 MSTR 为 1

若 SSIG＝1，则只需要设置 MSTR 为 1（忽略 SS 管脚的电平）

设置从机模式：

若 SSIG＝0，则 SS 管脚必须为低电平（与 MSTR 位无关）

若 SSIG＝1，则只需要设置 MSTR 为 0（忽略 SS 管脚的电平）

CPOL：SPI 时钟极性控制

0：SCLK 空闲时为低电平，SCLK 的前时钟沿为上升沿，后时钟沿为下降沿

1：SCLK 空闲时为高电平，SCLK 的前时钟沿为下降沿，后时钟沿为上升沿

CPHA：SPI 时钟相位控制

0：数据 SS 管脚为低电平驱动第一位数据并在 SCLK 的后时钟沿改变数据，前时钟沿采样数据（必须 SSIG＝0）

1：数据在 SCLK 的前时钟沿驱动，后时钟沿采样

SPR[1:0]：SPI 时钟频率选择

SPR[1:0]	SCLK 频率
00	SPI 输入时钟/4
01	SPI 输入时钟/8
10	SPI 输入时钟/16
11	SPI 输入时钟/2

21.2.3 SPI 数据寄存器（SPDAT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPDAT	CFH								

SPI 发送/接收数据缓冲器。

21.2.4 SPI 从机超时控制寄存器（SPITOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPITOCR	7EFD80H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：SPI 从机超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止 SPI 从机超时功能

1：使能 SPI 从机超时功能（**注：SPI 的主机模式不要使能接收超时功能**）

ENTOI：SPI 从机超时中断控制位

0：禁止 SPI 从机超时中断

1：使能 SPI 从机超时中断

SCALE：SPI 从机计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

21.2.5 SPI 从机超时状态寄存器（SPITOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

SPITOSR	7EFD81H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：SPI 超时中断请求标志位。

当发生 SPI 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原 SPI 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

21.2.6 SPI 从机超时长度控制寄存器（SPITOTH/L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SPITOTH	7EFD82H	TM[15:8]							
SPITOTL	7EFD83H	TM[7:0]							

TM[15:0]：SPI 超时时间控制位。

当从机模式的 SPI 处于空闲状态时（未检测到来自于主机的 SPI 时钟信号），内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。当 SPI 开始数据传输时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

STC MCU

21.3 SPI 通信方式

SPI 的通信方式通常有 3 种：单主单从（一个主机设备连接一个从机设备）、互为主从（两个设备连接，设备和互为主机和从机）、单主多从（一个主机设备连接多个从机设备）

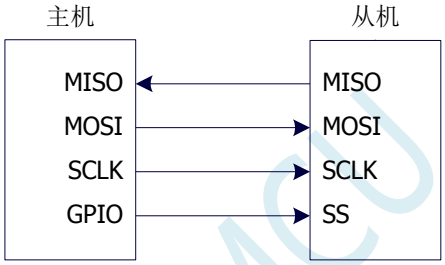
21.3.1 单主单从

两个设备相连，其中一个设备固定作为主机，另外一个固定作为从机。

主机设置：SSIG 设置为 1，MSTR 设置为 1，固定为主机模式。主机可以使用任意端口连接从机的 SS 管脚，拉低从机的 SS 脚即可使能从机

从机设置：SSIG 设置为 0，SS 管脚作为从机的片选信号。

单主单从连接配置图如下所示：



单主单从配置

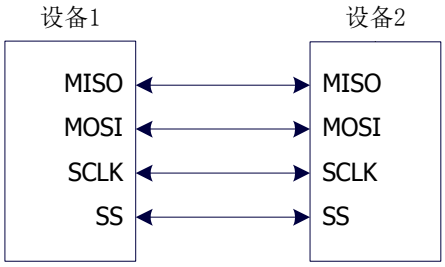
21.3.2 互为主从

两个设备相连，主机和从机不固定。

设置方法 1：两个设备初始化时都设置为 SSIG 设置为 0，MSTR 设置为 1，且将 SS 脚设置为双向口模式输出高电平。此时两个设备都是不忽略 SS 的主机模式。当其中一个设备需要启动传输时，可将自己的 SS 脚设置为输出模式并输出低电平，拉低对方的 SS 脚，这样另一个设备就被强行设置为从机模式了。

设置方法 2：两个设备初始化时都将自己设置成忽略 SS 的从机模式，即将 SSIG 设置为 1，MSTR 设置为 0。当其中一个设备需要启动传输时，先检测 SS 管脚的电平，如果时候高电平，就将自己设置成忽略 SS 的主模式，即可进行数据传输了。

互为主从连接配置图如下所示：



互为主从配置

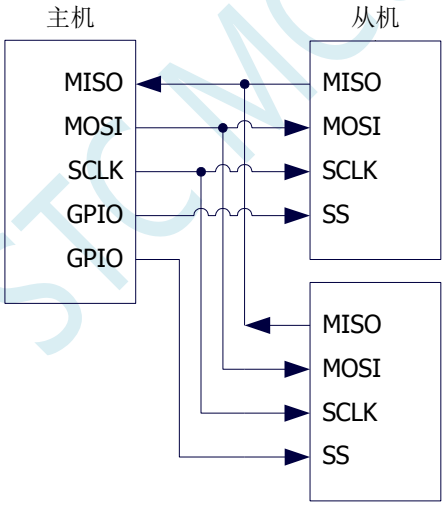
21.3.3 单主多从

多个设备相连，其中一个设备固定作为主机，其他设备固定作为从机。

主机设置：SSIG 设置为 1，MSTR 设置为 1，固定为主机模式。主机可以使用任意端口分别连接各个从机的 SS 管脚，拉低其中一个从机的 SS 脚即可使能相应的从机设备

从机设置：SSIG 设置为 0，SS 管脚作为从机的片选信号。

单主多从连接配置图如下所示：



单主多从配置

21.4 配置 SPI

控制位			通信端口				说明
SPEN	SSIG	MSTR	SS	MISO	MOSI	SCLK	
0	x	x	x	输入	输入	输入	关闭 SPI 功能，SS/MOSI/MISO/SCLK 均为普通 IO
1	0	0	0	输出	输入	输入	**从机模式**，且被选中
1	0	0	1	高阻	输入	输入	**从机模式**，但未被选中
1	0	1→0	0	输出	输入	输入	**从机模式**，不忽略 SS 且 MSTR 为 1 的主机模式，当 SS 管脚被拉低时，MSTR 将被硬件自动清零，工作模式将被被动设置为从机模式
1	0	1	1	输入	高阻	高阻	**主机模式**，空闲状态
					输出	输出	**主机模式**，激活状态
1	1	0	x	输出	输入	输入	**从机模式**
1	1	1	x	输入	输出	输出	**主机模式**

从机模式的注意事项：

当 CPHA＝0 时，SSIG 必须为 0（即不能忽略 SS 脚）。在每次串行字节开始还发送前 SS 脚必须拉低，并且在串行字节发送完后须重新设置为高电平。SS 管脚为低电平时不能对 SPDAT 寄存器执行写操作，否则将导致一个写冲突错误。CPHA=0 且 SSIG=1 时的操作未定义。

当 CPHA＝1 时，SSIG 可以置 1（即可以忽略脚）。如果 SSIG＝0，SS 脚可在连续传输之间保持低有效（即一直固定为低电平）。这种方式适用于固定单主单从的系统。

主机模式的注意事项：

在 SPI 中，传输总是由主机启动的。如果 SPI 使能（SPEN=1）并选择作为主机时，主机对 SPI 数据寄存器 SPDAT 的写操作将启动 SPI 时钟发生器和数据的传输。在数据写入 SPDAT 之后的半个到一个 SPI 位时间后，数据将出现在 MOSI 脚。写入主机 SPDAT 寄存器的数据从 MOSI 脚移出发送到从机的 MOSI 脚。同时从机 SPDAT 寄存器的数据从 MISO 脚移出发送到主机的 MISO 脚。

传输完一个字节后，SPI 时钟发生器停止，传输完成标志（SPIF）置位，如果 SPI 中断使能则会产生一个 SPI 中断。主机和从机 CPU 的两个移位寄存器可以看作是一个 16 位循环移位寄存器。当数据从主机移位传送到从机的同时，数据也以相反的方向移入。这意味着在一个移位周期中，主机和从机的数据相互交换。

通过 SS 改变模式

如果 SPEN=1，SSIG=0 且 MSTR=1，SPI 使能为主机模式，并将 SS 脚可配置为输入模式化或准双向口模式。这种情况下，另外一个主机可将该脚驱动为低电平，从而将该器件选择为 SPI 从机并向其发送数据。为了避免争夺总线，SPI 系统将该从机的 MSTR 清零，MOSI 和 SCLK 强制变为输入模式，而 MISO 则变为输出模式，同时 SPSTAT 的 SPIF 标志位置 1。

用户软件必须一直对 MSTR 位进行检测，如果该位被一个从机选择动作而被动清零，而用户想继续将 SPI 作为主机，则必须重新设置 MSTR 位，否则将一直处于从机模式。

写冲突

SPI 在发送时为单缓冲，在接收时为双缓冲。这样在前一次发送尚未完成之前，不能将新的数据写

入移位寄存器。当发送过程中对数据寄存器 SPDAT 进行写操作时，WCOL 位将被置 1 以指示发生数据写冲突错误。在这种情况下，当前发送的数据继续发送，而新写入的数据将丢失。

当对主机或从机进行写冲突检测时，主机发生写冲突的情况是很罕见的，因为主机拥有数据传输的完全控制权。但从机有可能发生写冲突，因为当主机启动传输时，从机无法进行控制。

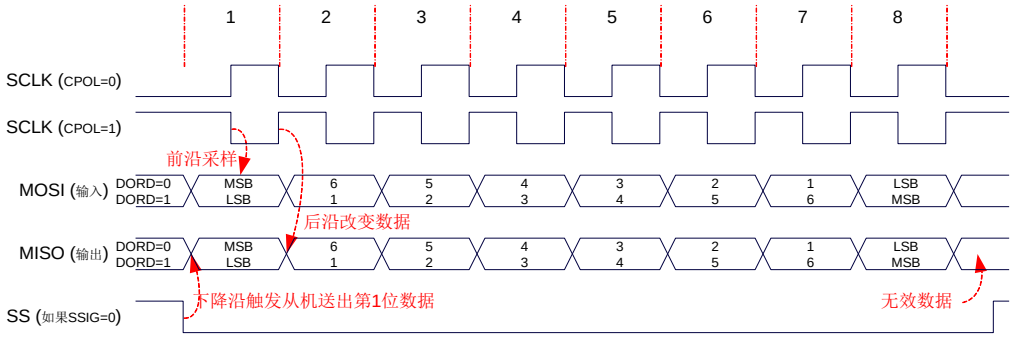
接收数据时，接收到的数据传送到一个并行读数据缓冲区，这样将释放移位寄存器以进行下一个数据的接收。但必须在下个字符完全移入之前从数据寄存器中读出接收到的数据，否则，前一个接收数据将丢失。

WCOL 可通过软件向其写入“1”清零。

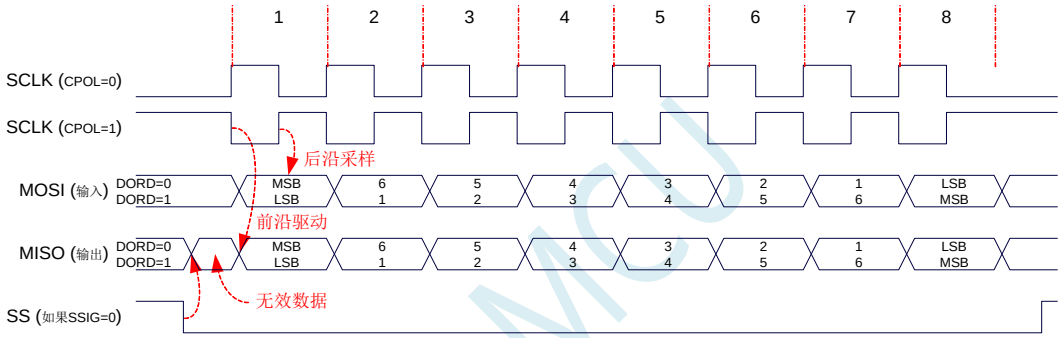
STC MCU

21.5 数据模式

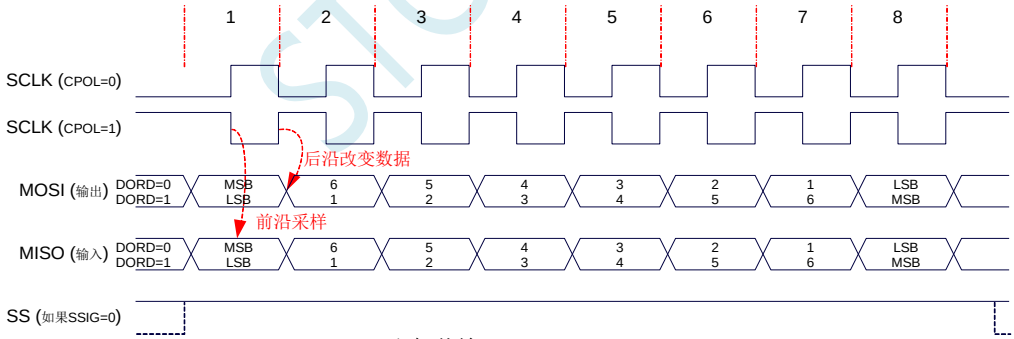
SPI 的时钟相位控制位 CPHA 可以让用户设定数据采样和改变时的时钟沿。时钟极性位 CPOL 可以让用户设定时钟极性。下面图例显示了不同时钟相位、极性设置下 SPI 通讯时序。



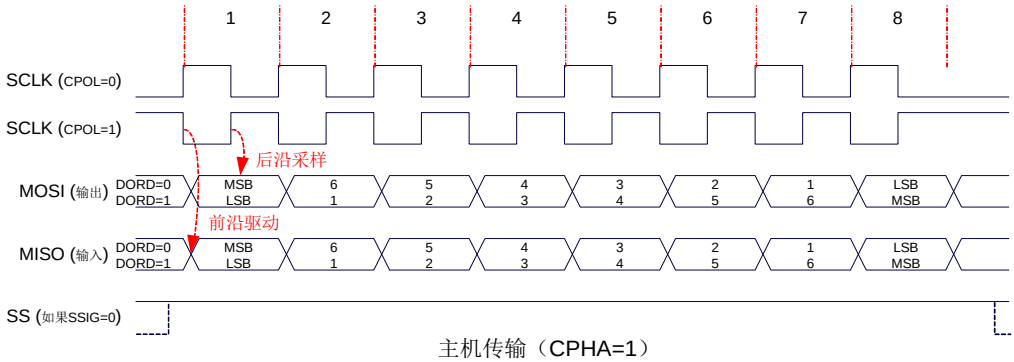
从机传输（CPHA=0）



从机传输（CPHA=1）



主机传输（CPHA=0）



主机传输（CPHA=1）

21.6 范例程序

21.6.1 SPI 单主单从系统主机程序（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SS      =   P1^0;
sbit    LED     =   P1^1;

bit     busy;

void SPI_Isr() interrupt 9
{
    SPIF = 1;                                       //清中断标志
    SS = 1;                                         //拉高从机的 SS 管脚
    busy = 0;
    LED = !LED;                                     //测试端口
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LED = 1;
    SS = 1;
    busy = 0;

    SPCTL = 0x50;                                   //使能 SPI 主机模式
    SPSTAT = 0xc0;                                  //清中断标志
    ESPI = 1;                                       //使能 SPI 中断
    EA = 1;

    while (1)
    {
        while (busy);
        busy = 1;
        SS = 0;                                     //拉低从机 SS 管脚
```

```
            SPDAT = 0x5a;                                   //发送测试数据
        }
}
```

21.6.2 SPI 单主单从系统从机程序（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit        LED             =       P1^1;

void SPI_Isr() interrupt 9
{
        SPIF = 1;                                           //清中断标志
        SPDAT = SPDAT;                                      //将接收到的数据回传给主机
        LED = !LED;                                         //测试端口
}

void main()
{
        EAXFR = 1;                                          //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        SPCTL = 0x40;                                       //使能 SPI 从机模式
        SPSTAT = 0xc0;                                      //清中断标志
        ESPI = 1;                                           //使能 SPI 中断
        EA = 1;

        while (1);
}
```

21.6.3 SPI 单主单从系统主机程序（查询方式）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SS      =   P1^0;
sbit    LED     =   P1^1;

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LED = 1;
    SS = 1;

    SPCTL = 0x50;                       //使能SPI 主机模式
    SPSTAT = 0xc0;                      //清中断标志

    while (1)
    {
        SS = 0;                         //拉低从机SS 管脚
        SPDAT = 0x5a;                   //发送测试数据
        while (!SPIF);                  //查询完成标志
        SPIF = 1;                       //清中断标志
        SS = 1;                         //拉高从机的SS 管脚
        LED = !LED;                     //测试端口
    }
}
```

21.6.4 SPI 单主单从系统从机程序（查询方式）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    LED     =   P1^1;
```

```
void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    SPCTL = 0x40;                       //使能 SPI 从机模式
    SPSTAT = 0xc0;                      //清中断标志

    while (1)
    {
        while (!SPIF);                  //查询完成标志
        SPIF = 1;                       //清中断标志
        SPDAT = SPDAT;                  //将接收到的数据回传给主机
        LED = !LED;                     //测试端口
    }
}
```

21.6.5 SPI 互为主从系统程序（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SS      =   P1^0;
sbit    LED     =   P1^1;
sbit    KEY     =   P0^0;

void SPI_Isr() interrupt 9
{
    SPIF = 1;                           //清中断标志
    if (SPCTL & 0x10)
    {                                   //主机模式
        SS = 1;                         //拉高从机的 SS 管脚
        SPCTL = 0x40;                   //重新设置为从机待机
    }
    else
    {                                   //从机模式
```

```
            SPDAT = SPDAT;                          //将接收到的数据回传给主机
        }
        LED = !LED;                                 //测试端口
}

void main()
{
        EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        LED = 1;
        KEY = 1;
        SS = 1;

        SPCTL = 0x40;                               //使能 SPI 从机模式进行待机
        SPSTAT = 0xc0;                              //清中断标志
        ESPI = 1;                                   //使能 SPI 中断
        EA = 1;

        while (1)
        {
            if (!KEY)                               //等待按键触发
            {
                SPCTL = 0x50;                       //使能 SPI 主机模式
                SS = 0;                             //拉低从机 SS 管脚
                SPDAT = 0x5a;                       //发送测试数据
                while (!KEY);                       //等待按键释放
            }
        }
}
```

21.6.6 SPI 互为主从系统程序（查询方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit        SS              =       P1^0;
```

```
sbit    LED     =   P1^1;
sbit    KEY     =   P0^0;

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    LED = 1;
    KEY = 1;
    SS = 1;

    SPCTL = 0x40;                       //使能 SPI 从机模式进行待机
    SPSTAT = 0xc0;                      //清中断标志

    while (1)
    {
        if (!KEY)                       //等待按键触发
        {
            SPCTL = 0x50;               //使能 SPI 主机模式
            SS = 0;                     //拉低从机 SS 管脚
            SPDAT = 0x5a;               //发送测试数据
            while (!KEY);               //等待按键释放
        }
        if (SPIF)
        {
            SPIF = 1;                   //清中断标志
            if (SPCTL & 0x10)
            {                           //主机模式
                SS = 1;                 //拉高从机的 SS 管脚
                SPCTL = 0x40;           //重新设置为从机待机
            }
            else
            {                           //从机模式
                SPDAT = SPDAT;          //将接收到的数据回传给主机
            }
            LED = !LED;                 //测试端口
        }
    }
}
```

STCMCU

22 高速 SPI（HSSPI）

产品线	HSSPI
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机为 SPI 提供了高速模式（HSPSI）。高速 SPI 是以普通 SPI 为基础，增加了高速模式。

当系统运行在较低工作频率时，高速 SPI 可工作在高达 144M 的频率下。从而可以达到降低内核功耗，提升外设性能的目的

22.1 相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
HSSPI_CFG	高速 SPI 配置寄存器	7EFBF8H	SS_HLD[3:0]				SS_SETUP[3:0]				0011,0011
HSSPI_CFG2	高速 SPI 配置寄存器 2	7EFBF9H	-	-	HSSPIEN	FIFOEN	SS_DACT[3:0]				xx00,0011
HSSPI_STA	高速 SPI 状态寄存器	7EFBFAH	-	-	-	-	TXFULL	TXEMPT	RXFULL	RXEMPT	xxxx,0000

22.1.1 高速 SPI 配置寄存器（HSSPI_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSSPI_CFG	7EFBF8H	SS_HLD[3:0]				SS_SETUP[3:0]			

SS_HLD[3:0]：高速模式时 SS 控制信号的 HOLD 时间

SS_SETUP[3:0]：高速模式时 SS 控制信号的 SETUP 时间

22.1.2 高速 SPI 配置寄存器 2（HSSPI_CFG2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSSPI_CFG2	7EFBF9H	-	-	HSSPIEN	FIFOEN	SS_DACT[3:0]			

HSSPIEN：高速 SPI 使能位

0：关闭高速模式。

1：使能高速模式。

当 SPI 速度为系统时钟/2（SPCTL.SPR＝3）时，必须设置使能高速模式

FIFOEN：高速 SPI 的 FIFO 模式使能位

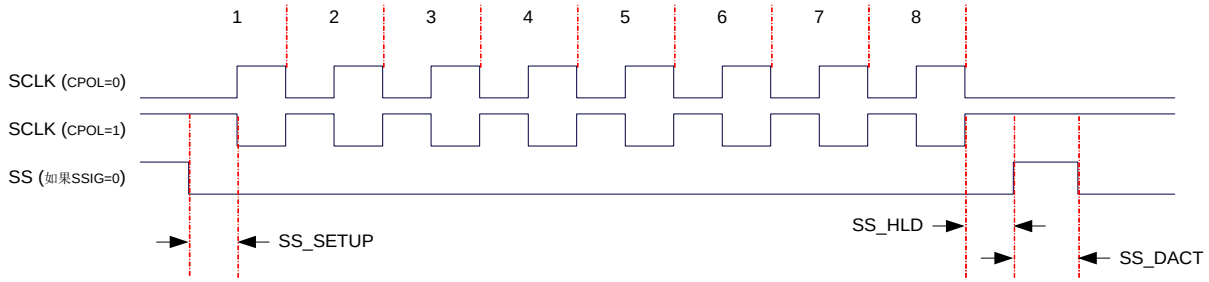
0：关闭 FIFO 模式。

1：使能 FIFO 模式。

只有在 SPI 进行 DMA 操作时才有意义，普通 SPI 模式无意义。SPI 发送和接收的 FIFO 深度均为 4 字节。

SS_DACT[3:0]：高速模式时 SS 控制信号的 DEACTIVE 时间

注：SS_HLD、SS_SETUP 和 SS_DACT 所设置的值只有在 SPI 主机模式的 DMA 才有意义，只有 SPI 在主机模式时，执行 DMA 数据传输时才需要硬件自动输出 SS 控制信号。当 SPI 速度为系统时钟/2（SPCTL.SPR＝3）时执行 DMA，SS_HLD、SS_SETUP 和 SS_DACT 都必须设置为大于 2 的值。



22.1.3 高速 SPI 状态寄存器（HSSPI_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSSPI_STA	7EFBFAH	-	-	-	-	TXFULL	TXEMPT	RXFULL	RXEMPT

TXFULL：发送数据 FIFO 满标志（只读）
TXEMPT：发送数据 FIFO 空标志（只读）
RXFULL：接收数据 FIFO 满标志（只读）
RXEMPT：接收数据 FIFO 空标志（只读）

STC MCU

22.2 范例程序

22.2.1 使能 SPI 的高速模式

```
//测试工作频率为 12MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define    FOSC    12000000UL

#define    HSCK_MCLK       0
#define    HSCK_PLL        1
#define    HSCK_SEL        HSCK_PLL

#define    PLL_96M         0
#define    PLL_144M        1
#define    PLL_SEL         PLL_96M

#define    CKMS            0x80
#define    HSIOCK          0x40
#define    MCK2SEL_MSK     0x0c
#define    MCK2SEL_SEL1    0x00
#define    MCK2SEL_PLL     0x04
#define    MCK2SEL_PLLD2   0x08
#define    MCK2SEL_IRC48   0x0c
#define    MCKSEL_MSK      0x03
#define    MCKSEL_HIRC     0x00
#define    MCKSEL_XOSC     0x01
#define    MCKSEL_X32K     0x02
#define    MCKSEL_IRC32K   0x03

#define    ENCKM           0x80
#define    PCKI_MSK        0x60
#define    PCKI_D1         0x00
#define    PCKI_D2         0x20
#define    PCKI_D4         0x40
#define    PCKI_D8         0x60

void delay()
{
    int    i;

    for    (i=0; i<100; i++);
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;//设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;

    //选择 PLL 输出时钟
#if    (PLL_SEL == PLL_96M)
```

STC MCU

```
        CLKSEL &= ~CKMS;                        //选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
#elif (PLL_SEL == PLL_144M)
        CLKSEL |= CKMS;                         //选择 PLL 的 144M 作为 PLL 的输出时钟
#else
        CLKSEL &= ~CKMS;                        //默认选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
#endif

        //选择 PLL 输入时钟分频,保证输入时钟为 12M
        USBCLK &= ~PCKI_MSK;
#if     (FOSC == 12000000UL)
        USBCLK |= PCKI_D1;                      //PLL 输入时钟 1 分频
#elif (FOSC == 24000000UL)
        USBCLK |= PCKI_D2;                      //PLL 输入时钟 2 分频
#elif (FOSC == 48000000UL)
        USBCLK |= PCKI_D4;                      //PLL 输入时钟 4 分频
#elif (FOSC == 96000000UL)
        USBCLK |= PCKI_D8;                      //PLL 输入时钟 8 分频
#else
        USBCLK |= PCKI_D1;                      //默认 PLL 输入时钟 1 分频
#endif

        //启动 PLL
        USBCLK |= ENCKM;                        //使能 PLL 倍频

        delay();                                //等待 PLL 锁频

        //选择 HSPWM/HSSPI 时钟
#if     (HSCK_SEL == HSCK_MCLK)
        CLKSEL &= ~HSIOCK;                      //HSPWM/HSSPI 选择主时钟为时钟源
#elif (HSCK_SEL == HSCK_PLL)
        CLKSEL |= HSIOCK;                       //HSPWM/HSSPI 选择 PLL 输出时钟为时钟源
#else
        CLKSEL &= ~HSIOCK;                      //默认 HSPWM/HSSPI 选择主时钟为时钟源
#endif

        HSCLKDIV = 0;                           //HSPWM/HSSPI 时钟源不分频

        SPCTL = 0xd0;                           //设置 SPI 为主机模式,速度为 SPI 时钟/4
        HSSPI_CFG2 |= 0x20;                     //使能 SPI 高速模式

        P1M0 = 0x28;
        P1M1 = 0x00;

        while (1)
        {
            SPSTAT = 0xc0;
            SPDAT = 0x5a;
            while (!SPIF);
        }
}
```

23 I2C 总线

产品线	I2C
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列的单片机内部集成了一个 I²C 串行总线控制器。I²C 是一种高速同步通讯总线，通讯使用 SCL（时钟线）和 SDA（数据线）两线进行同步通讯。对于 SCL 和 SDA 的端口分配，STC32G 系列的单片机提供了切换模式，可将 SCL 和 SDA 切换到不同的 I/O 口上，以方便用户将一组 I²C 总线当作多组进行分时复用。

与标准 I²C 协议相比较，忽略了如下两种机制：

- 发送起始信号（START）后不进行仲裁
- 时钟信号（SCL）停留在低电平时不进行超时检测

STC32G 系列的 I²C 总线提供了两种操作模式：主机模式（SCL 为输出口，发送同步时钟信号）和从机模式（SCL 为输入口，接收同步时钟信号）

23.1 I2C 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW2	BAH	EAXFR	-	**I2C_S[1:0]**		CMPO_S	S4_S	S3_S	S2_S

I2C_S[1:0]：I²C 功能脚选择位

I2C_S[1:0]	SCL	SDA
00	P1.5	P1.4
01	P2.5	P2.4
10	-	-
11	P3.2	P3.3

23.2 I2C 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
I2CCFG	I²C 配置寄存器	7EFE80H	ENI2C	MSSL	MSSPEED[5:0]						0000,0000
I2CMSCR	I²C 主机控制寄存器	7EFE81H	EMSI	-	-	-	MSCMD[3:0]				0xxx,0000
I2CMSST	I²C 主机状态寄存器	7EFE82H	MSBUSY	MSIF	-	-	-	-	MSACKI	MSACKO	00xx,xx10
I2CSLCR	I²C 从机控制寄存器	7EFE83H	-	ESTAI	ERXI	ETXI	ESTOI	-	-	SLRST	x000,0xx0
I2CSLST	I²C 从机状态寄存器	7EFE84H	SLBUSY	STAIF	RXIF	TXIF	STOIF	TXING	SLACKI	SLACKO	0000,0000
I2CSLADR	I²C 从机地址寄存器	7EFE85H	SLADR[6:0]							MA	0000,0000
I2CTXD	I²C 数据发送寄存器	7EFE86H									0000,0000
I2CRXD	I²C 数据接收寄存器	7EFE87H									0000,0000
I2CMSAUX	I²C 主机辅助控制寄存器	7EFE88H	-	-	-	-	-	-	-	WDTA	xxxx,xxx0

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
I2CTOCR	I2C 从机超时控制寄存器	7EFD84H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-	000x,xxxx
I2CTOSR	I2C 从机超时状态寄存器	7EFD85H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF	xxxx,xxx0
I2CTOTH	I2C 从机超时长度寄存器	7EFD86H	TM[15:8]								0000,0000
I2CTOTL	I2C 从机超时长度寄存器	7EFD87H	TM[7:0]								0000,0000

注：STC32G12K128 系列没有超时控制功能

23.3 I2C 主机模式

23.3.1 I2C 配置寄存器（I2CCFG），总线速度控制

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CCFG	7EFE80H	ENI2C	MSSL	MSSPEED[5:0]					

ENI2C：I^2C 功能使能控制位

0：禁止 I^2C 功能

1：允许 I^2C 功能

MSSL：I^2C 工作模式选择位

0：从机模式

1：主机模式

MSSPEED[5:0]：I^2C 总线速度（等待时钟数）控制，**I2C 总线速度＝SYSCLK / 2 / (MSSPEED * 2 + 4)**

（I2C 最快速度为 SYSCLK/8）

MSSPEED[5:0]	对应的时钟数
0	4
1	6
2	8
…	…
x	2x+4
…	…
62	128
63	130

只有当 I^2C 模块工作在主机模式时，MSSPEED 参数设置的等待参数才有效。此等待参数主要用于主机模式的以下几个信号：

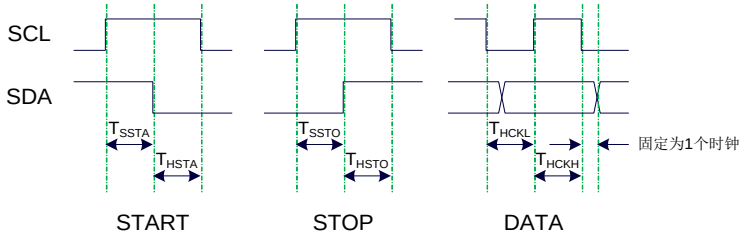
T_{SSTA}：起始信号的建立时间（Setup Time of START）

T_{HSTA}：起始信号的保持时间（Hold Time of START）

T_{SSTO}：停止信号的建立时间（Setup Time of STOP）

T_{HSTO}：停止信号的保持时间（Hold Time of STOP）

T_{HCKL}：时钟信号的低电平保持时间（Hold Time of SCL Low）



例 1：当 MSSPEED＝10 时，T_{SSTA}＝T_{HSTA}＝T_{SSTO}＝T_{HSTO}＝T_{HCKL}＝24/FOSC

例 2：当 24MHz 的工作频率下需要 400K 的 I2C 总线速度时，

MSSPEED＝(24M / 400K / 2 - 4) / 2＝13

STC MCU

23.3.2 I2C 主机控制寄存器（I2CMSCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CMSCR	7EFE81H	EMSI	-	-	-	MSCMD[3:0]			

EMSI：主机模式中断使能控制位

0：关闭主机模式的中断

1：允许主机模式的中断

MSCMD[3:0]：主机命令

0000：待机，无动作。

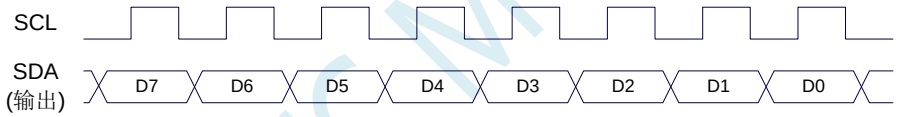
0001：起始命令。

发送 START 信号。如果当前 I²C 控制器处于空闲状态，即 MSBUSY（I2CMSST.7）为 0 时，写此命令会使控制器进入忙状态，硬件自动将 MSBUSY 状态位置 1，并开始发送 START 信号；**若当前 I²C 控制器处于忙状态，写此命令可触发发送 START 信号**。发送 START 信号的波形如下图所示：



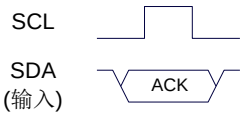
0010：发送数据命令。

写此命令后，I²C 总线控制器会在 SCL 管脚上产生 8 个时钟，并将 I2CTXD 寄存器里面数据按位送到 SDA 管脚上（先发送高位数据）。发送数据的波形如下图所示：



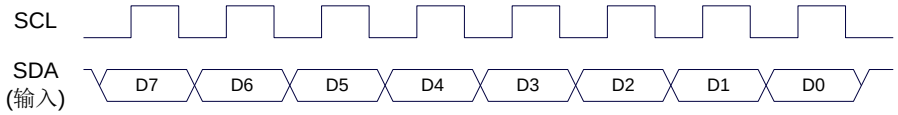
0011：接收 ACK 命令。

写此命令后，I²C 总线控制器会在 SCL 管脚上产生 1 个时钟，并将从 SDA 端口上读取的数据保存到 MSACKI（I2CMSST.1）。接收 ACK 的波形如下图所示：



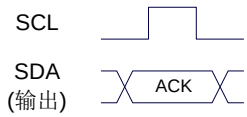
0100：接收数据命令。

写此命令后，I²C 总线控制器会在 SCL 管脚上产生 8 个时钟，并将从 SDA 端口上读取的数据依次左移到 I2CRXD 寄存器（先接收高位数据）。接收数据的波形如下图所示：



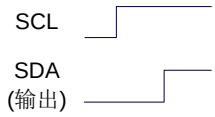
0101：发送 ACK 命令。

写此命令后，I²C 总线控制器会在 SCL 管脚上产生 1 个时钟，并将 MSACKO（I2CMSST.0）中的数据发送到 SDA 端口。发送 ACK 的波形如下图所示：



0110：停止命令。

发送 STOP 信号。写此命令后，I²C 总线控制器开始发送 STOP 信号。信号发送完成后，硬件自动将 MSBUSY 状态位清零。STOP 信号的波形如下图所示：



0111：保留。

1000：保留。

1001：起始命令+发送数据命令+接收 ACK 命令。

此命令为命令 0001、命令 0010、命令 0011 三个命令的组合，下此命令后控制器会依次执行这三个命令。

1010：发送数据命令+接收 ACK 命令。

此命令为命令 0010、命令 0011 两个命令的组合，下此命令后控制器会依次执行这两个命令。

1011：接收数据命令+发送 ACK(0)命令。

此命令为命令 0100、命令 0101 两个命令的组合，下此命令后控制器会依次执行这两个命令。

注意：此命令所返回的应答信号固定为 ACK（0），不受 MSACKO 位的影响。

1100：接收数据命令+发送 NAK(1)命令。

此命令为命令 0100、命令 0101 两个命令的组合，下此命令后控制器会依次执行这两个命令。

注意：此命令所返回的应答信号固定为 NAK（1），不受 MSACKO 位的影响。

23.3.3 I2C 主机辅助控制寄存器（I2CMSAUX）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CMSAUX	7EFE88H	-	-	-	-	-	-	-	WDTA

WDTA：主机模式时 I²C 数据自动发送允许位

0：禁止自动发送

1：使能自动发送

若自动发送功能被使能，当 MCU 执行完成对 I2CTXD 数据寄存器的写操作后，I²C 控制器会自动触发“1010”命令，即自动发送数据并接收 ACK 信号。

23.3.4 I2C 主机状态寄存器（I2CMSST）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CMSST	7EFE82H	MSBUSY	MSIF	-	-	-	-	MSACKI	MSACKO

MSBUSY：主机模式时 I²C 控制器状态位（只读位）

0：控制器处于空闲状态

1：控制器处于忙碌状态

当 I²C 控制器处于主机模式时，在空闲状态下，发送完成 START 信号后，控制器便进入到忙碌状态，忙碌状态会一直维持到成功发送完成 STOP 信号，之后状态会再次恢复到空闲状态。

MSIF：主机模式的中断请求位（中断标志位）。当处于主机模式的 I²C 控制器执行完成寄存器 I2CMSCR

中 MSCMD 命令后产生中断信号，硬件自动将此位 1，向 CPU 发请求中断，响应中断后 MSIF 位必须用软件清零。

MSACKI：主机模式时，发送“0011”命令到 I2CMSCR 的 MSCMD 位后所接收到的 ACK 数据。（只读位）

MSACKO：主机模式时，准备将要发送出去的 ACK 信号。当发送“0101”命令到 I2CMSCR 的 MSCMD 位后，控制器会自动读取此位的数据当作 ACK 发送到 SDA。

STC MCU

23.4 I2C 从机模式

23.4.1 I2C 从机控制寄存器（I2CSLCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CSLCR	7EFE83H	-	ESTAI	ERXI	ETXI	ESTOI	-	-	SLRST

ESTAI：从机模式时接收到 START 信号中断允许位

0：禁止从机模式时接收到 START 信号时发生中断

1：使能从机模式时接收到 START 信号时发生中断

ERXI：从机模式时接收到 1 字节数据后中断允许位

0：禁止从机模式时接收到数据后发生中断

1：使能从机模式时接收到 1 字节数据后发生中断

ETXI：从机模式时发送完成 1 字节数据后中断允许位

0：禁止从机模式时发送完成数据后发生中断

1：使能从机模式时发送完成 1 字节数据后发生中断

ESTOI：从机模式时接收到 STOP 信号中断允许位

0：禁止从机模式时接收到 STOP 信号时发生中断

1：使能从机模式时接收到 STOP 信号时发生中断

SLRST：复位从机模式

23.4.2 I2C 从机状态寄存器（I2CSLST）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CSLST	7EFE84H	SLBUSY	STAIF	RXIF	TXIF	STOIF	-	SLACKI	SLACKO

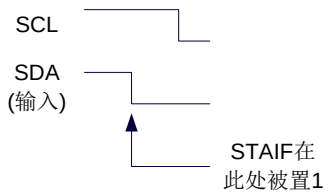
SLBUSY：从机模式时 I^2C 控制器状态位（只读位）

0：控制器处于空闲状态

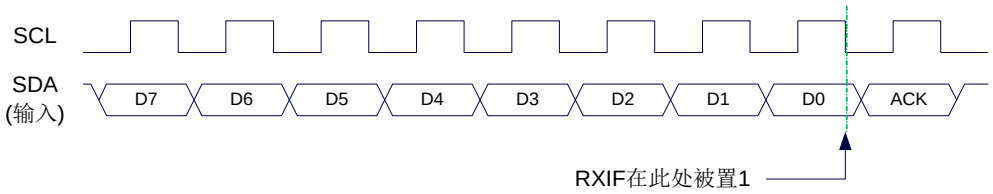
1：控制器处于忙碌状态

当 I^2C 控制器处于从机模式时，在空闲状态下，接收到主机发送 START 信号后，控制器会继续检测之后的设备地址数据，若设备地址与当前 I2CSLADR 寄存器中所设置的从机地址像匹配时，控制器便进入到忙碌状态，忙碌状态会一直维持到成功接收到主机发送 STOP 信号，之后状态会再次恢复到空闲状态。

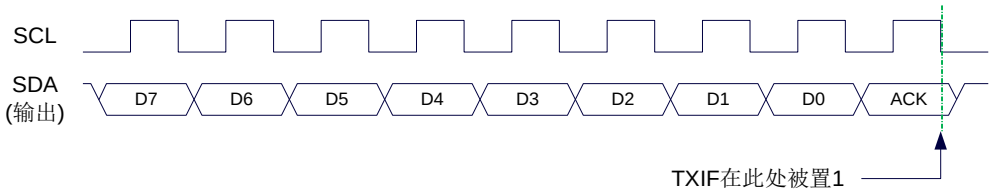
STAIF：从机模式时接收到 START 信号后的中断请求位。从机模式的 I^2C 控制器接收到 START 信号后，硬件会自动将此位置 1，并向 CPU 发请求中断，响应中断后 STAIF 位必须用软件清零。STAIF 被置 1 的时间点如下图所示：



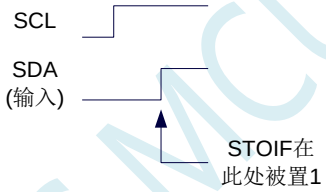
RXIF：从机模式时接收到 1 字节的数据后的中断请求位。从机模式的 I^2C 控制器接收到 1 字节的数据后，在第 8 个时钟的下降沿时硬件会自动将此位置 1，并向 CPU 发请求中断，响应中断后 RXIF 位必须用软件清零。RXIF 被置 1 的时间点如下图所示：



TXIF：从机模式时发送完成 1 字节的数据后的中断请求位。从机模式的 I²C 控制器发送完成 1 字节的数据并成功接收到 1 位 ACK 信号后，在第 9 个时钟的下降沿时硬件会自动将此位置 1，并向 CPU 发请求中断，响应中断后 TXIF 位必须用软件清零。TXIF 被置 1 的时间点如下图所示：

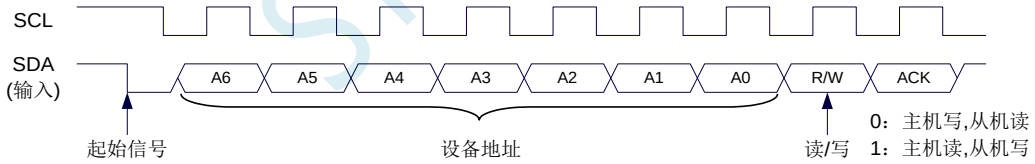


STOIF：从机模式时接收到 STOP 信号后的中断请求位。从机模式的 I²C 控制器接收到 STOP 信号后，硬件会自动将此位置 1，并向 CPU 发请求中断，响应中断后 STOIF 位必须用软件清零。STOIF 被置 1 的时间点如下图所示：



SLACKI：从机模式时，接收到的 ACK 数据。

SLACKO：从机模式时，准备将要发送出去的 ACK 信号。



23.4.3 I2C 从机地址寄存器（I2CSLADR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CSLADR	7EFE85H	SLADR[6:0]							MA

SLADR[6:0]：从机设备地址

当 I²C 控制器处于从机模式时，控制器在接收到 START 信号后，会继续检测接下来主机发送出的设备地址数据以及读/写信号。当主机发送出的设备地址与 SLADR[6:0]中所设置的从机设备地址相匹配时，控制器才会向 CPU 发出中断求，请求 CPU 处理 I²C 事件；否则若设备地址不匹配，I²C 控制器继续继续监控，等待下一个起始信号，对下一个设备地址继续匹配。

MA：从机设备地址匹配控制

0：设备地址必须与 SLADR[6:0]继续匹配

1：忽略 SLADR 中的设置，匹配所有的设备地址

23.4.4 I2C 数据寄存器（I2CTXD，I2CRXD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTXD	7EFE86H								
I2CRXD	7EFE87H								

I2CTXD 是 I^2C 发送数据寄存器，存放将要发送的 I^2C 数据

I2CRXD 是 I^2C 接收数据寄存器，存放接收完成的 I^2C 数据

23.4.5 I2C 从机超时控制寄存器（I2CTOCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTOCR	7EFD84H	ENTO	ENTOI	SCALE	-	-	-	-	-

ENTO：I2C 从机超时功能控制位（**STC32G12K128 系列无此功能**）

0：禁止 2C 从机超时功能

1：使能 2C 从机超时功能（**注：I2C 的主机模式不要使能接收超时功能**）

ENTOI：2C 从机超时中断控制位

0：禁止 2C 从机超时中断

1：使能 2C 从机超时中断

SCALE：2C 超时计数时钟源选择

0：1us 时钟（1MHz 时钟）。（注意：如需要使用此时钟源，用户必须先正确设置 IAP_TPS 寄存器。例如：若系统时钟为 12MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 12；若系统时钟为 22.1184MHz，则需要将 IAP_TPS 设置为 22；其他频率以此类推。特别注意，此 1us 的时钟并不是精准时间）

1：系统时钟

23.4.6 I2C 从机超时状态寄存器（I2CTOSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTOSR	7EFD85H	-	-	-	-	-	-	-	TOIF

TOIF：I2C 超时中断请求标志位。

当发生 I2C 超时时，TOIF 会被硬件置“1”。如果 ENTOI 为 1 时会产生串口中断，中断入口地址为原 I2C 的中断入口地址。标志位需要软件写“0”清零

无论 TOIF 是否为 1，任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器

23.4.7 I2C 从机超时长度控制寄存器（I2CTOTH/L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2CTOTH	7EFD86H	TM[15:8]							
I2CTOTL	7EFD87H	TM[7:0]							

TM[15:0]：I2C 超时时间控制位。

当从机模式的 I2C 处于空闲状态时（起始信号后的地址消息与软件所设置的从机地址未发生匹配被认定为空闲状态，若地址已经发生匹配，则不会发生超时），内部超时计数器根据 SCALE 寄存器所选择的时钟源进行计数，当计数时间达到 TM 所设置的超时时间时，便会产生超时中断。

当 I2C 开始数据传输时，或者任何时间向 TOIF 寄存器位写“0”，均可复位内部超时计数器，重新进行超时计数。注：TM 不可设置为 0

STC MCU

23.5 范例程序

23.5.1 I2C 主机模式访问 AT24C256（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit        SDA             =   P1^4;
sbit        SCL             =   P1^5;

bit         busy;

void I2C_Isr() interrupt 24
{
    if (I2CMSST & 0x40)
    {
        I2CMSST &= ~0x40;                               //清中断标志
        busy = 0;
    }
}

void Start()
{
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x81;                                     //发送 START 命令
    while (busy);
}

void SendData(char dat)
{
    I2CTXD = dat;                                       //写数据到数据缓冲区
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x82;                                     //发送 SEND 命令
    while (busy);
}

void RecvACK()
{
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x83;                                     //发送读 ACK 命令
    while (busy);
}

char RecvData()
{
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x84;                                     //发送 RECV 命令
    while (busy);
    return I2CRXD;
}

void SendACK()
{
    I2CMSST = 0x00;                                     //设置 ACK 信号
```

```
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x85;                         //发送 ACK 命令
    while (busy);
}

void SendNAK()
{
    I2CMSST = 0x01;                         //设置 NAK 信号
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x85;                         //发送 ACK 命令
    while (busy);
}

void Stop()
{
    busy = 1;
    I2CMSCR = 0x86;                         //发送 STOP 命令
    while (busy);
}

void Delay()
{
    int i;

    for (i=0; i<3000; i++)
    {
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0xe0;                          //使能 I2C 主机模式
    I2CMSST = 0x00;
    EA = 1;

    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0xa0);                         //发送设备地址+写命令
```

STC MCU

```
    RecvACK();
    SendData(0x00);                 //发送存储地址高字节
    RecvACK();
    SendData(0x00);                 //发送存储地址低字节
    RecvACK();
    SendData(0x12);                 //写测试数据 1
    RecvACK();
    SendData(0x78);                 //写测试数据 2
    RecvACK();
    Stop();                         //发送停止命令

    Delay();                        //等待设备写数据

    Start();                        //发送起始命令
    SendData(0xa0);                 //发送设备地址+写命令
    RecvACK();
    SendData(0x00);                 //发送存储地址高字节
    RecvACK();
    SendData(0x00);                 //发送存储地址低字节
    RecvACK();
    Start();                        //发送起始命令
    SendData(0xa1);                 //发送设备地址+读命令
    RecvACK();
    P0 = RecvData();                //读取数据 1
    SendACK();
    P2 = RecvData();                //读取数据 2
    SendNAK();
    Stop();                         //发送停止命令

    while (1);
}
```

23.5.2 I2C 主机模式访问 AT24C256（查询方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SDA     =   P1^4;
sbit    SCL     =   P1^5;

void Wait()
{
    while (!(I2CMSST & 0x40));
    I2CMSST &= ~0x40;
}

void Start()
{
    I2CMSCR = 0x01;                 //发送 START 命令
    Wait();
}
```

```
void SendData(char dat)
{
    I2CTXD = dat;                       //写数据到数据缓冲区
    I2CMSCR = 0x02;                     //发送 SEND 命令
    Wait();
}

void RecvACK()
{
    I2CMSCR = 0x03;                     //发送读 ACK 命令
    Wait();
}

char RecvData()
{
    I2CMSCR = 0x04;                     //发送 RECV 命令
    Wait();
    return I2CRXD;
}

void SendACK()
{
    I2CMSST = 0x00;                     //设置 ACK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                     //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void SendNAK()
{
    I2CMSST = 0x01;                     //设置 NAK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                     //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void Stop()
{
    I2CMSCR = 0x06;                     //发送 STOP 命令
    Wait();
}

void Delay()
{
    int i;

    for (i=0; i<3000; i++)
    {
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

STC MCU

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0xe0;                          //使能 I2C 主机模式
    I2CMSST = 0x00;

    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0xa0);                         //发送设备地址+写命令
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址高字节
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址低字节
    RecvACK();
    SendData(0x12);                         //写测试数据 1
    RecvACK();
    SendData(0x78);                         //写测试数据 2
    RecvACK();
    Stop();                                 //发送停止命令

    Delay();                                //等待设备写数据

    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0xa0);                         //发送设备地址+写命令
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址高字节
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址低字节
    RecvACK();
    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0xa1);                         //发送设备地址+读命令
    RecvACK();
    P0 = RecvData();                        //读取数据 1
    SendACK();
    P2 = RecvData();                        //读取数据 2
    SendNAK();
    Stop();                                 //发送停止命令

    while (1);
}
```

23.5.3 I2C 主机模式访问 PCF8563

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SDA     =   P1^4;
sbit    SCL     =   P1^5;

void Wait()
{
    while (!(I2CMSST & 0x40));
    I2CMSST &= ~0x40;
}

void Start()
{
    I2CMSCR = 0x01;                     //发送 START 命令
    Wait();
}

void SendData(char dat)
{
    I2CTXD = dat;                       //写数据到数据缓冲区
    I2CMSCR = 0x02;                     //发送 SEND 命令
    Wait();
}

void RecvACK()
{
    I2CMSCR = 0x03;                     //发送读 ACK 命令
    Wait();
}

char RecvData()
{
    I2CMSCR = 0x04;                     //发送 RECV 命令
    Wait();
    return I2CRXD;
}

void SendACK()
{
    I2CMSST = 0x00;                     //设置 ACK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                     //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void SendNAK()
{
    I2CMSST = 0x01;                     //设置 NAK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                     //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void Stop()
{
    I2CMSCR = 0x06;                     //发送 STOP 命令
    Wait();
}
```

STC MCU

```
void Delay()
{
    int i;

    for (i=0; i<3000; i++)
    {
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
    }
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0xe0;                      //使能 I2C 主机模式
    I2CMSST = 0x00;

    Start();                            //发送起始命令
    SendData(0xa2);                     //发送设备地址+写命令
    RecvACK();
    SendData(0x02);                     //发送存储地址
    RecvACK();
    SendData(0x00);                     //设置秒值
    RecvACK();
    SendData(0x00);                     //设置分钟值
    RecvACK();
    SendData(0x12);                     //设置小时值
    RecvACK();
    Stop();                             //发送停止命令

    while (1)
    {
        Start();                        //发送起始命令
        SendData(0xa2);                 //发送设备地址+写命令
        RecvACK();
        SendData(0x02);                 //发送存储地址
        RecvACK();
        Start();                        //发送起始命令
        SendData(0xa3);                 //发送设备地址+读命令
        RecvACK();
```

STC MCU

```
            P0 = RecvData();                    //读取秒值
            SendACK();
            P2 = RecvData();                    //读取分钟值
            SendACK();
            P3 = RecvData();                    //读取小时值
            SendNAK();
            Stop();                             //发送停止命令

            Delay();
        }
}
```

23.5.4 I2C 从机模式（中断方式）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit        SDA             =   P1^4;
sbit        SCL             =   P1^5;

bit         isda;                               //设备地址标志
bit         isma;                               //存储地址标志
unsigned char           addr;
unsigned char edata     buffer[32];

void I2C_Isr() interrupt 24
{
    if (I2CSLST & 0x40)
    {
        I2CSLST &= ~0x40;                       //处理 START 事件
        isda = 1;                               //若为重复起始信号时必须作此设置
    }
    else if (I2CSLST & 0x20)
    {
        I2CSLST &= ~0x20;                       //处理 RECV 事件
        if (isda)
        {
            isda = 0;                           //处理 RECV 事件（RECV DEVICE ADDR）
        }
        else if (isma)
        {
            isma = 0;                           //处理 RECV 事件（RECV MEMORY ADDR）
            addr = I2CRXD;
            I2CTXD = buffer[addr];
        }
        else
        {
            buffer[addr++] = I2CRXD;            //处理 RECV 事件（RECV DATA）
        }
    }
    else if (I2CSLST & 0x10)
    {
```

```
            I2CSLST &= ~0x10;                       //处理 SEND 事件
            if (I2CSLST & 0x02)
            {
                I2CTXD = 0xff;                      //接收到 NAK 则停止读取数据
            }
            else
            {
                I2CTXD = buffer[++addr];            //接收到 ACK 则继续读取数据
            }
        }
        else if (I2CSLST & 0x08)
        {
            I2CSLST &= ~0x08;                       //处理 STOP 事件
            isda = 1;
            isma = 1;
        }
}

void main()
{
        EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
        CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
        WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

        P0M0 = 0x00;
        P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00;
        P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00;
        P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x00;
        P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00;
        P5M1 = 0x00;

        I2CCFG = 0x81;                              //使能 I2C 从机模式
        I2CSLADR = 0x5a;                            //设置从机设备地址寄存器 I2CSLADR=0101_1010B
                                                    //即 I2CSLADR[7:1]=010_1101B,MA=0B。
                                                    //由于 MA 为0,主机发送的的设备地址必须与
                                                    //I2CSLADR[7:1]相同才能访问此 I2C 从机设备。
                                                    //主机若需要写数据则要发送 5AH(0101_1010B)
                                                    //主机若需要读数据则要发送 5BH(0101_1011B)
        I2CSLST = 0x00;
        I2CSLCR = 0x78;                             //使能从机模式中断
        EA = 1;

        isda = 1;                                   //用户变量初始化
        isma = 1;
        addr = 0;
        I2CTXD = buffer[addr];

        while (1);
}
```

STC MCU

23.5.5 I2C 从机模式（查询方式）

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit        SDA             =   P1^4;
sbit        SCL             =   P1^5;

bit         isda;                                       //设备地址标志
bit         isma;                                       //存储地址标志
unsigned char               addr;
unsigned char edata         buffer[32];

void main()
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0x81;                                      //使能 I2C 从机模式
    I2CSLADR = 0x5a;                                    //设置从机设备地址寄存器 I2CSLADR=0101_1010B
                                                        //即 I2CSLADR[7:1]=010_1101B,MA=0B。
                                                        //由于 MA 为0,主机发送的的设备地址必须与
                                                        //I2CSLADR[7:1]相同才能访问此 I2C 从机设备。
                                                        //主机若需要写数据则要发送 5AH(0101_1010B)
                                                        //主机若需要读数据则要发送 5BH(0101_1011B)
    I2CSLST = 0x00;
    I2CSLCR = 0x00;                                     //禁止从机模式中断

    isda = 1;                                           //用户变量初始化
    isma = 1;
    addr = 0;
    I2CTXD = buffer[addr];

    while (1)
    {
        if (I2CSLST & 0x40)
        {
            I2CSLST &= ~0x40;                           //处理 START 事件
            isda = 1;                                   //若为重复起始信号时必须作此设置
```

```
        }
        else if (I2CSLST & 0x20)
        {
            I2CSLST &= ~0x20;                       //处理 RECV 事件
            if (isda)
            {
                isda = 0;                           //处理 RECV 事件（RECV DEVICE ADDR）
            }
            else if (isma)
            {
                isma = 0;                           //处理 RECV 事件（RECV MEMORY ADDR）
                addr = I2CRXD;
                I2CTXD = buffer[addr];
            }
            else
            {
                buffer[addr++] = I2CRXD;            //处理 RECV 事件（RECV DATA）
            }
        }
        else if (I2CSLST & 0x10)
        {
            I2CSLST &= ~0x10;                       //处理 SEND 事件
            if (I2CSLST & 0x02)
            {
                I2CTXD = 0xff;                      //接收到 NAK 则停止读取数据
            }
            else
            {
                I2CTXD = buffer[++addr];            //接收到 ACK 则继续读取数据
            }
        }
        else if (I2CSLST & 0x08)
        {
            I2CSLST &= ~0x08;                       //处理 STOP 事件
            isda = 1;
            isma = 1;
        }
    }
}
```

23.5.6 测试 I2C 从机模式代码的主机代码

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

sbit    SDA     =   P1^4;
sbit    SCL     =   P1^5;

void Wait()
{
    while (!(I2CMSST & 0x40));
    I2CMSST &= ~0x40;
```

```
}

void Start()
{
    I2CMSCR = 0x01;                         //发送 START 命令
    Wait();
}

void SendData(char dat)
{
    I2CTXD = dat;                           //写数据到数据缓冲区
    I2CMSCR = 0x02;                         //发送 SEND 命令
    Wait();
}

void RecvACK()
{
    I2CMSCR = 0x03;                         //发送读 ACK 命令
    Wait();
}

char RecvData()
{
    I2CMSCR = 0x04;                         //发送 RECV 命令
    Wait();
    return I2CRXD;
}

void SendACK()
{
    I2CMSST = 0x00;                         //设置 ACK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                         //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void SendNAK()
{
    I2CMSST = 0x01;                         //设置 NAK 信号
    I2CMSCR = 0x05;                         //发送 ACK 命令
    Wait();
}

void Stop()
{
    I2CMSCR = 0x06;                         //发送 STOP 命令
    Wait();
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
```

STC MCU

```
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    I2CCFG = 0xe0;                          //使能 I2C 主机模式
    I2CMSST = 0x00;

    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0x5a);                         //发送设备地址(010_1101B)+写命令(0B)
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址
    RecvACK();
    SendData(0x12);                         //写测试数据 1
    RecvACK();
    SendData(0x78);                         //写测试数据 2
    RecvACK();
    Stop();                                 //发送停止命令

    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0x5a);                         //发送设备地址(010_1101B)+写命令(0B)
    RecvACK();
    SendData(0x00);                         //发送存储地址高字节
    RecvACK();
    Start();                                //发送起始命令
    SendData(0x5b);                         //发送设备地址(010_1101B)+读命令(1B)
    RecvACK();
    P0 = RecvData();                        //读取数据 1
    SendACK();
    P2 = RecvData();                        //读取数据 2
    SendNAK();
    Stop();                                 //发送停止命令

    while (1);
}
```

24 高级 PWM

产品线	高级 PWM
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列的单片机内部集成了 8 通道 16 位高级 PWM 定时器，分成两组周期可不同的 PWM，分别命名为 PWMA 和 PWMB，可分别单独设置。第一组 PWM/PWMA 可配置成 4 组互补/对称/死区控制的 PWM 或捕捉外部信号，第二组 PWM/PWMB 可配置成 4 路 PWM 输出或捕捉外部信号。

第一组 PWM/PWMA 的时钟频率可以是系统时钟经过寄存器 PWMA_PSCRH 和 PWMA_PSCRL 进行分频后的时钟，分频值可以是 1~65535 之间的任意值。第二组 PWM/PWMB 的时钟频率可以是系统时钟经过寄存器 PWMB_PSCRH 和 PWMB_PSCRL 进行分频后的时钟，分频值可以是 1~65535 之间的任意值。两组 PWM 的时钟频率可分别独立设置。

第一组 PWM 定时器/PWMA 有 4 个通道（PWM1P/PWM1N、PWM2P/PWM2N、PWM3P/PWM3N、PWM4P/PWM4N），每个通道都可独立实现 PWM 输出（可设置带死区的互补对称 PWM 输出）、捕获和比较功能；第二组 PWM 定时器/PWMB 有 4 个通道（PWM5、PWM6、PWM7、PWM8），每个通道也可独立实现 PWM 输出、捕获和比较功能。两组 PWM 定时器唯一的区别是第一组可输出带死区的互补对称 PWM，而第二组只能输出单端的 PWM，其他功能完全相同。下面关于高级 PWM 定时器的介绍只以第一组为例进行说明。

当使用第一组 PWM 定时器输出 PWM 波形时，可单独使能 PWM1P/PWM2P/PWM3P/PWM4P 输出，也可单独使能 PWM1N/PWM2N/PWM3N/PWM4N 输出。例如：若单独使能了 PWM1P 输出，则 PWM1N 就不能再独立输出，除非 PWM1P 和 PWM1N 组成一组互补对称输出。PWMA 的 4 路输出是可分别独立设置的，例如：可单独使能 PWM1P 和 PWM2N 输出，也可单独使能 PWM2N 和 PWM3N 输出。若需要使用第一组 PWM 定时器进行捕获功能或者测量脉宽时，输入信号只能从每路的正端输入，即只有 PWM1P/PWM2P/PWM3P/PWM4P 才有捕获功能和测量脉宽功能。

两组高级 PWM 定时器对外部信号进行捕获时，可选择上升沿捕获或者下降沿捕获。如果需要同时捕获上升沿和下降沿，则可将输入信号同时接入到两路 PWM，使能其中一路捕获上升沿，另外一路捕获下降沿即可。**更强悍的是，将外部输入信号同时接入到两路 PWM 时，可同时捕获信号的周期值和占空比值**。

STC 三种硬件 PWM 比较：

兼容传统 8051 的 PCA/CCP/PWM：可输出 PWM 波形、捕获外部输入信号以及输出高速脉冲。可对外输出 6 位/7 位/8 位/10 位的 PWM 波形，6 位 PWM 波形的频率为 PCA 模块时钟源频率/64；7 位 PWM 波形的频率为 PCA 模块时钟源频率/128；8 位 PWM 波形的频率为 PCA 模块时钟源频率/256；10 位 PWM 波形的频率为 PCA 模块时钟源频率/1024。捕获外部输入信号，可捕获上升沿、下降沿或者同时捕获上升沿和下降沿。

STC8G 系列的 15 位增强型 PWM：只能对外输出 PWM 波形，无输入捕获功能。对外输出 PWM 的频率以及占空比均可任意设置。通过软件干预，可实现多路互补/对称/带死区的 PWM 波形。有外部异常检测功能以及实时触发 ADC 转换功能。

STC32G/STC8H 系列的 16 位高级 PWM 定时器：是目前 STC 功能最强的 PWM，可对外输出任意频率以及任意占空比的 PWM 波形。无需软件干预即可输出互补/对称/带死区的 PWM 波形。能捕获外部输

入信号，可捕获上升沿、下降沿或者同时捕获上升沿和下降沿，测量外部波形时，可同时测量波形的周期值和占空比值。有正交编码功能、外部异常检测功能以及实时触发 ADC 转换功能。

下面的说明中，PWMA 代表第一组 PWM 定时器，PWMB 代表第二组 PWM 定时器

第 1 组高级 PWM 定时器/PWMA 内部信号说明

TI1：外部时钟输入信号 1（PWM1P 管脚信号或者 PWM1P/PWM2P/PWM3P 相异或后的信号）
TI1F：经过 IC1F 数字滤波后的 TI1 信号
TI1FP：经过 CC1P/CC2P 边沿检测器后的 TI1F 信号
TI1F_ED：TI1F 的边沿信号
TI1FP1：经过 CC1P 边沿检测器后的 TI1F 信号
TI1FP2：经过 CC2P 边沿检测器后的 TI1F 信号
IC1：通过 CC1S 选择的通道 1 的捕获输入信号
OC1REF：输出通道 1 输出的参考波形（中间波形）
OC1：通道 1 的主输出信号（经过 CC1P 极性处理后的 OC1REF 信号）
OC1N：通道 1 的互补输出信号（经过 CC1NP 极性处理后的 OC1REF 信号）

TI2：外部时钟输入信号 2（PWM2P 管脚信号）
TI2F：经过 IC2F 数字滤波后的 TI2 信号
TI2F_ED：TI2F 的边沿信号
TI2FP：经过 CC1P/CC2P 边沿检测器后的 TI2F 信号
TI2FP1：经过 CC1P 边沿检测器后的 TI2F 信号
TI2FP2：经过 CC2P 边沿检测器后的 TI2F 信号
IC2：通过 CC2S 选择的通道 2 的捕获输入信号
OC2REF：输出通道 2 输出的参考波形（中间波形）
OC2：通道 2 的主输出信号（经过 CC2P 极性处理后的 OC2REF 信号）
OC2N：通道 2 的互补输出信号（经过 CC2NP 极性处理后的 OC2REF 信号）

TI3：外部时钟输入信号 3（PWM3P 管脚信号）
TI3F：经过 IC3F 数字滤波后的 TI3 信号
TI3F_ED：TI3F 的边沿信号
TI3FP：经过 CC3P/CC4P 边沿检测器后的 TI3F 信号
TI3FP3：经过 CC3P 边沿检测器后的 TI3F 信号
TI3FP4：经过 CC4P 边沿检测器后的 TI3F 信号
IC3：通过 CC3S 选择的通道 3 的捕获输入信号
OC3REF：输出通道 3 输出的参考波形（中间波形）
OC3：通道 3 的主输出信号（经过 CC3P 极性处理后的 OC3REF 信号）
OC3N：通道 3 的互补输出信号（经过 CC3NP 极性处理后的 OC3REF 信号）

TI4：外部时钟输入信号 4（PWM4P 管脚信号）
TI4F：经过 IC4F 数字滤波后的 TI4 信号
TI4F_ED：TI4F 的边沿信号
TI4FP：经过 CC3P/CC4P 边沿检测器后的 TI4F 信号
TI4FP3：经过 CC3P 边沿检测器后的 TI4F 信号
TI4FP4：经过 CC4P 边沿检测器后的 TI4F 信号
IC4：通过 CC4S 选择的通道 4 的捕获输入信号

OC4REF：输出通道 4 输出的参考波形（中间波形）
OC4：通道 4 的主输出信号（经过 CC4P 极性处理后的 OC4REF 信号）
OC4N：通道 4 的互补输出信号（经过 CC4NP 极性处理后的 OC4REF 信号）

ITR1：内部触发输入信号 1
ITR2：内部触发输入信号 2

TRC：固定为 TI1_ED
TRGI：经过 TS 多路选择器后的触发输入信号
TRGO：经过 MMS 多路选择器后的触发输出信号

ETR：外部触发输入信号（PWMETI1 管脚信号）
ETRP：经过 ETP 边沿检测器以及 ETPS 分频器后的 ETR 信号
ETRF：经过 ETF 数字滤波后的 ETRP 信号

BRK：刹车输入信号（PWMFLT）

CK_PSC：预分频时钟，PWMA_PSCR 预分频器的输入时钟
CK_CNT：PWMA_PSCR 预分频器的输出时钟，PWM 定时器的时钟

第 2 组高级 PWM 定时器/PWMB 内部信号说明

TI5：外部时钟输入信号 5（PWM5 管脚信号或者 PWM5/PWM6/PWM7 相异或后的信号）
TI5F：经过 IC5F 数字滤波后的 TI5 信号
TI5FP：经过 CC5P/CC6P 边沿检测器后的 TI5F 信号
TI5F_ED：TI5F 的边沿信号
TI5FP5：经过 CC5P 边沿检测器后的 TI5F 信号
TI5FP6：经过 CC6P 边沿检测器后的 TI5F 信号
IC5：通过 CC5S 选择的通道 5 的捕获输入信号
OC5REF：输出通道 5 输出的参考波形（中间波形）
OC5：通道 5 的主输出信号（经过 CC5P 极性处理后的 OC5REF 信号）

TI6：外部时钟输入信号 6（PWM6 管脚信号）
TI6F：经过 IC6F 数字滤波后的 TI6 信号
TI6F_ED：TI6F 的边沿信号
TI6FP：经过 CC5P/CC6P 边沿检测器后的 TI6F 信号
TI6FP5：经过 CC5P 边沿检测器后的 TI6F 信号
TI6FP6：经过 CC6P 边沿检测器后的 TI6F 信号
IC6：通过 CC6S 选择的通道 6 的捕获输入信号
OC6REF：输出通道 6 输出的参考波形（中间波形）
OC6：通过 6 的主输出信号（经过 CC6P 极性处理后的 OC6REF 信号）

TI7：外部时钟输入信号 7（PWM7 管脚信号）
TI7F：经过 IC7F 数字滤波后的 TI7 信号
TI7F_ED：TI7F 的边沿信号
TI7FP：经过 CC7P/CC8P 边沿检测器后的 TI7F 信号
TI7FP7：经过 CC7P 边沿检测器后的 TI7F 信号

TI7FP8：经过 CC8P 边沿检测器后的 TI7F 信号
IC7：通过 CC7S 选择的通道 7 的捕获输入信号
OC7REF：输出通道 7 输出的参考波形（中间波形）
OC7：通道 7 的主输出信号（经过 CC7P 极性处理后的 OC7REF 信号）

TI8：外部时钟输入信号 8（PWM8 管脚信号）
TI8F：经过 IC8F 数字滤波后的 TI8 信号
TI8F_ED：TI8F 的边沿信号
TI8FP：经过 CC7P/CC8P 边沿检测器后的 TI8F 信号
TI8FP7：经过 CC7P 边沿检测器后的 TI8F 信号
TI8FP8：经过 CC8P 边沿检测器后的 TI8F 信号
IC8：通过 CC8S 选择的通道 8 的捕获输入信号
OC8REF：输出通道 8 输出的参考波形（中间波形）
OC8：通道 8 的主输出信号（经过 CC8P 极性处理后的 OC8REF 信号）

24.1 简介

PWMB 与 PWMA 唯一的区别是 PWMA 可输出带死区的互补对称 PWM，而 PWMB 则只能输出单端的 PWM，其他功能完全相同。下面关于高级 PWM 的介绍只以 PWMA 为例进行说明。

PWMA 由一个 16 位的自动装载计数器组成，它由一个可编程的预分频器驱动。

PWMA 适用于许多不同的用途：

- 基本的定时
- 测量输入信号的脉冲宽度（输入捕获）
- 产生输出波形（输出比较，PWM 和单脉冲模式）
- 对应与不同事件（捕获，比较，溢出，刹车，触发）的中断
- 与 PWMB 或者外部信号（外部时钟，复位信号，触发和使能信号）同步

PWMA 广泛的适用于各种控制应用中，包括那些需要中间对齐模式 PWM 的应用，该模 式支持互补输出和死区时间控制。

PWMA 的时钟源可以是内部时钟，也可以是外部的信号，可以通过配置寄存器来进行选择。

24.2 主要特性

PWMA 的特性包括：

- 16 位向上、向下、向上/下自动装载计数器
- 允许在指定数目的计数器周期之后更新定时器寄存器的重复计数器
- 16 位可编程（可以实时修改）预分频器，计数器时钟频率的分频系数为 1~65535 之间的任意数值
- 同步电路，用于使用外部信号控制定时器以及定时器互联
- 多达 4 个独立通道可以配置成：
  - 输入捕获
  - 输出比较
  - PWM 输出（边缘或中间对齐模式）

- 六步 PWM 输出
- 单脉冲模式输出
- 支持 4 个死区时间可编程的通道上互补输出

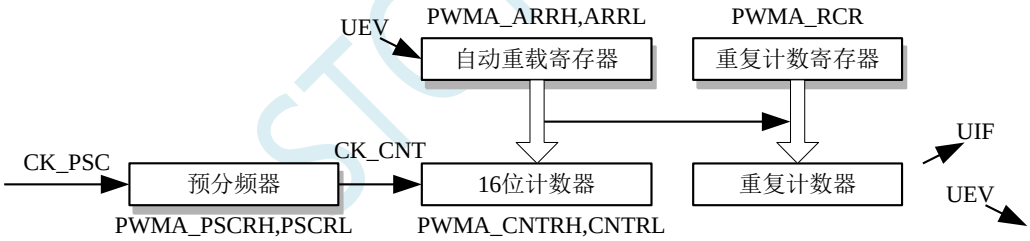
- 刹车输入信号（PWMFLT）可以将定时器输出信号置于复位状态或者一个确定状态
- 外部触发输入引脚（PWMETI）
- 产生中断的事件包括：
  - 更新：计数器向上溢出/向下溢出，计数器初始化（通过软件或者内部/外部触发）
  - 触发事件（计数器启动、停止、初始化或者由内部/外部触发计数）
  - 输入捕获
  - 输出比较
  - 刹车信号输入

24.3 时基单元

PWMA 的时基单元包含：

- 16 位向上/向下计数器
- 16 位自动重载寄存器
- 重复计数器
- 预分频器

PWMA 时基单元



16 位计数器、预分频器、自动重载寄存器和重复计数器寄存器都可以通过软件进行读写操作。

自动重载寄存器由预装载寄存器和影子寄存器组成。

可在在两种模式下写自动重载寄存器：

- 自动预装载已使能（PWMA_CR1 寄存器的 ARPE 位为 1）。

在此模式下，写入自动重载寄存器的数据将被保存在预装载寄存器中，并在下一个更新事件（UEV）时传送到影子寄存器。

- 自动预装载已禁止（PWMA_CR1 寄存器的 ARPE 位为 0）。

在此模式下，写入自动重载寄存器的数据将立即写入影子寄存器。

更新事件的产生条件：

- 计数器向上或向下溢出。
- 软件置位了 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位。
- 时钟/触发控制器产生了触发事件。

在预装载使能时（ARPE=1），如果发生了更新事件，预装载寄存器中的数值（PWMA_ARR）将写入影子寄存器中，并且 PWMA_PSCR 寄存器中的值将写入预分频器中。

置位 PWMA_CR1 寄存器的 UDIS 位将禁止更新事件（UEV）。

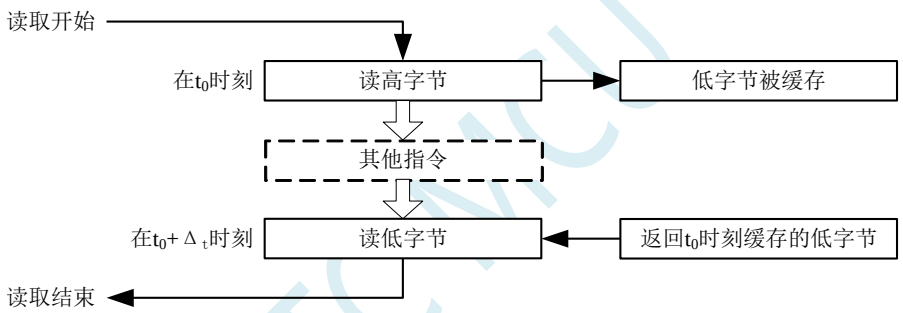
预分频器的输出 CK_CNT 驱动计数器，而 CK_CNT 仅在 IM1_CR1 寄存器的计数器使能位（CEN）被置位时才有效。

注意：实际的计数器在 CEN 位使能的一个时钟周期后才开始计数。

24.3.1 读写 16 位计数器

写计数器的操作没有缓存，在任何时候都可以写 PWMA_CNTRH 和 PWMA_CNTRL 寄存器，因此为避免写入了错误的数值，一般建议不要在计数器运行时写入新的数值。

读计数器的操作带有 8 位的缓存。用户必须先读定时器的高字节，在用户读了高字节后，低字节将被自动缓存，缓存的数据将会一直保持直到 16 位数据的读操作完成。



24.3.2 16 位 PWMA_ARR 寄存器的写操作

预装载寄存器中的值将写入 16 位的 PWMA_ARR 寄存器中，此操作由两条指令完成，每条指令写 入 1 个字节。必须先写高字节，后写低字节。

影子寄存器在写入高字节时被锁定，并保持到低字节写完。

24.3.3 预分频器

预分频器的实现：

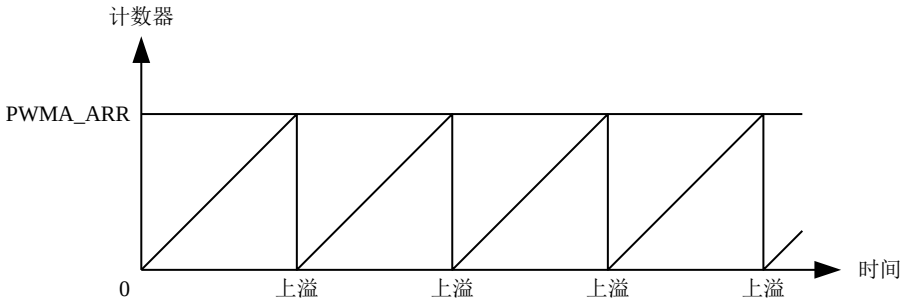
PWMA 的预分频器基于一个由 16 位寄存器（PWMA_PSCR）控制的 16 位计数器。由于这个控制寄存器带有缓冲器，因此它能够在运行时被改变。预分频器可以将计数器的时钟频率按 1 到 65536 之间的任意值分频。预分频器的值由预装载寄存器写入，保存了当前使用值的影子寄存器在低字节写入时被载入。由于需两次单独的写操作来写 16 位寄存器，因此必须保证高字节先写入。新的预分频器的值在下一次更新事件到来时被采用。对 PWMA_PSCR 寄存器的读操作通过预装载寄存器完成。

计数器的频率计算公式：$f_{CK_CNT} = f_{CK_PSC} / (PSCR[15:0] + 1)$

24.3.4 向上计数模式

在向上计数模式中，计数器从 0 计数到用户定义的比较值（PWMA_ARR 寄存器的值），然后重新从 0 开始计数并产生一个计数器溢出事件，此时如果 PWMA_CR1 寄存器的 UDIS 位是 0，将会产生一个更新事件（UEV）。

向上计数模式的计数器



通过软件方式或者通过使用触发控制器置位 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位同样也可以产生一个更新事件。

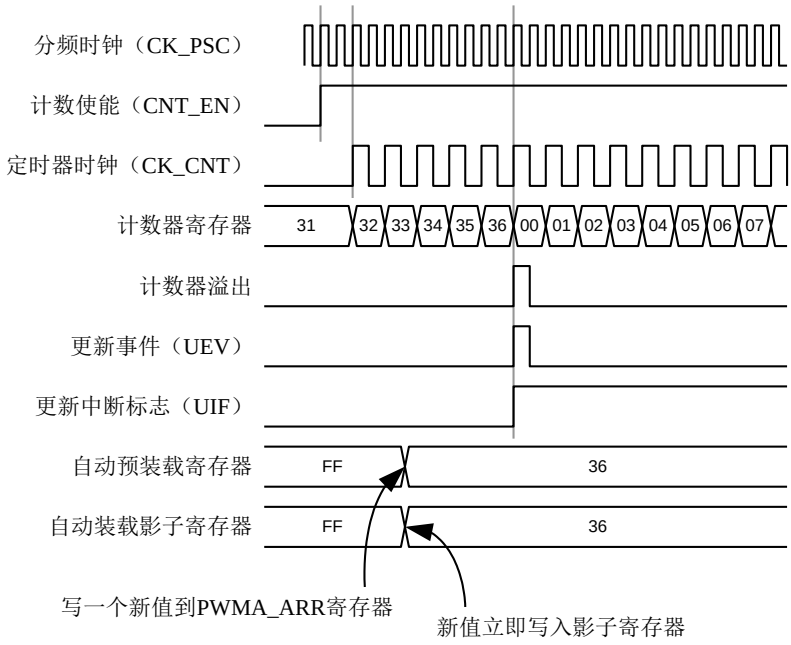
使用软件置位 PWMA_CR1 寄存器的 UDIS 位，可以禁止更新事件，这样可以避免在更新预装载寄存器时更新影子寄存器。在 UDIS 位被清除之前，将不产生更新事件。但是在应该产生更新事件时，计数器仍会被清 0，同时预分频器的计数也被清 0（但预分频器的数值不变）。此外，如果设置了 PWMA_CR1 寄存器中的 URS 位（选择更新请求），设置 UG 位将产生一个更新事件 UEV，但硬件不设置 UIF 标志（即不产生中断请求）。这是为了避免在捕获模式下清除计数器时，同时产生更新和捕获中断。

当发生一个更新事件时，所有的寄存器都被更新，硬件依据 URS 位同时设置更新标志位（PWMA_SR 寄存器的 UIF 位）：

- 自动装载影子寄存器被重新置入预装载寄存器的值（PWMA_ARR）。
- 预分频器的缓存器被置入预装载寄存器的值（PWMA_PSC 寄存器的内容）。

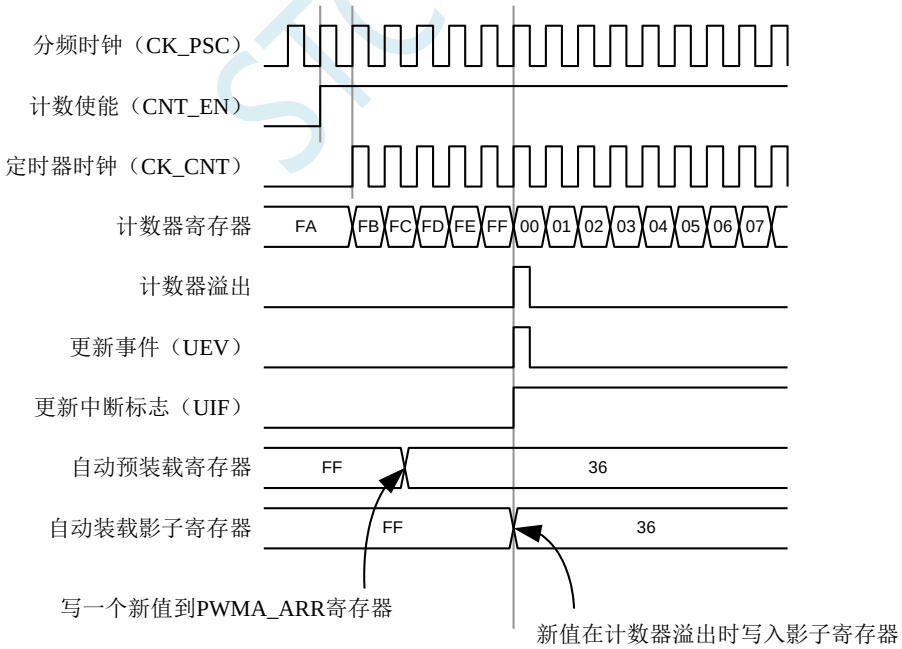
下图给出一些例子，说明当 PWMA_ARR=0x36 时，计数器在不同时钟频率下的动作。图中预分频为 2，因此计数器的时钟（CK_CNT）频率是预分频时钟（CK_PSC）频率的一半。图中禁止了自动装载功能（ARPE=0），所以在计数器达到 0x36 时，计数器溢出，影子寄存器立刻被更新，同时产生一个更新事件。

当 ARPE=0（ARR 不预装载），预分频为 2 时的计数器更新：



下图的预分频为 1，因此 CK_CNT 的频率与 CK_PSC 一致。图中使能了自动重载（ARPE=1），所以在计数器达到 0xFF 产生溢出。0x36 将在溢出时被写入，同时产生一个更新事件。

ARPE=1(PWMA_ARR 预装载) 预分频为 1 时的计数器更新：

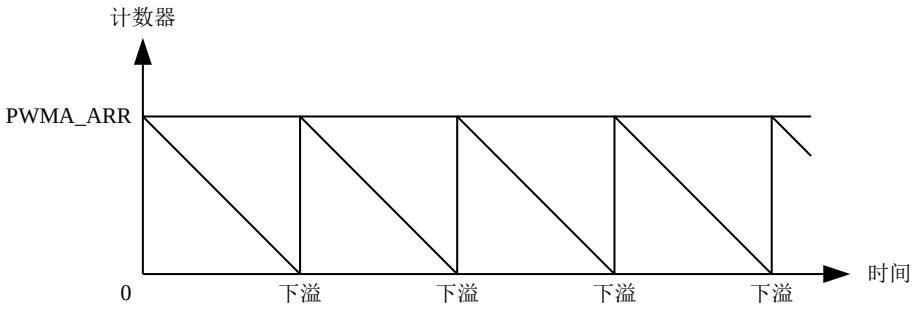


24.3.5 向下计数模式

在向下模式中，计数器从自动装载的值（PWMA_ARR 寄存器的值）开始向下计数到 0，然后再从自

动装载的值重新开始计数，并产生一个计数器向下溢出事件。如果 PWMA_CR1 寄存器的 UDIS 位被清除，还会产生一个更新事件（UEV）。

向下计数模式的计数器



通过软件方式或者通过使用触发控制器置位 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位同样也可以产生一个更新事件。

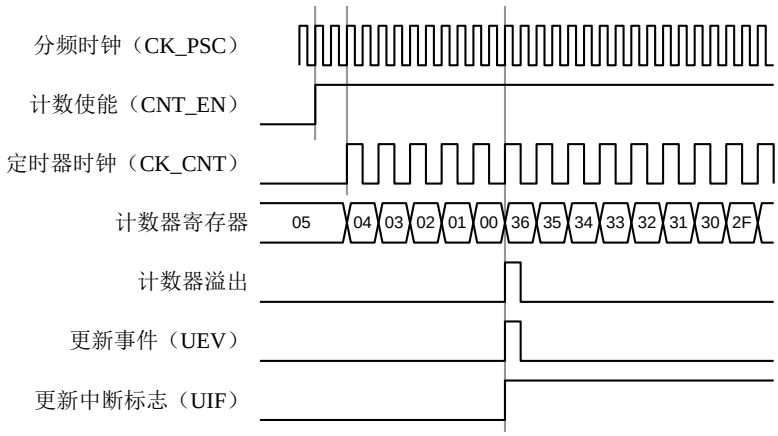
置位 PWMA_CR1 寄存器的 UDIS 位可以禁止 UEV 事件。这样可以避免在更新预装载寄存器时更新影子寄存器。因此 UDIS 位清除之前不会产生更新事件。然而，计数器仍会从当前自动加载值重新开始计数，并且预分频器的计数器重新从 0 开始（但预分频器不能被修改）。此外，如果设置了 PWMA_CR1 寄存器中的 URS 位（选择更新请求），设置 UG 位将产生一个更新事件 UEV 但不设置 UIF 标志（因此不产生中断），这是为了避免在发生捕获事件并清除计数器时，同时产生更新和捕获中断。

当发生更新事件时，所有的寄存器都被更新，硬件依据 URS 位同时设置更新标志位（PWMA_SR 寄存器的 UIF 位）：

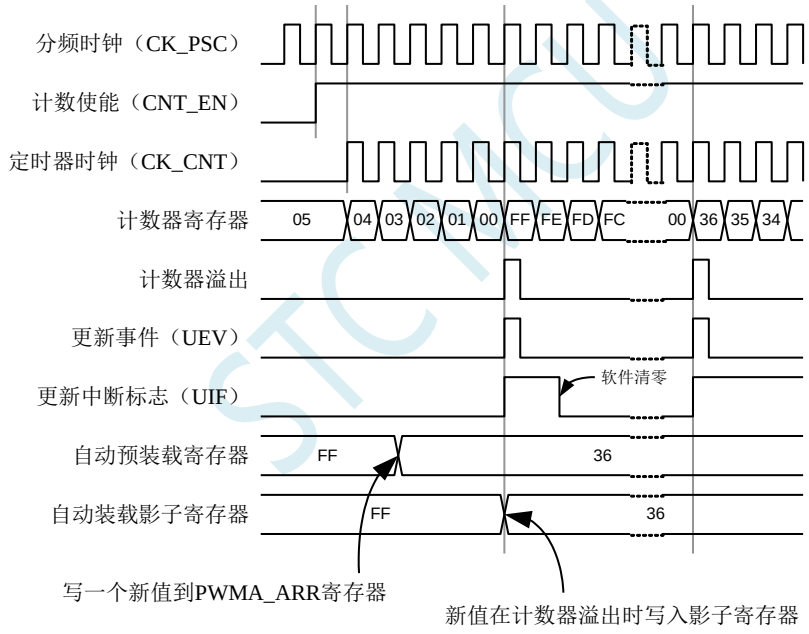
- 自动装载影子寄存器被重新置入预装载寄存器的值（PWMA_ARR）。
- 预分频器的缓存器被置入预装载寄存器的值（PWMA_PSC 寄存器的内容）。

以下是一些当 PWMA_ARR=0x36 时，计数器在不同时钟频率下的图表。下图描述了在向下计数模式下，预装载不使能时新的数值在下个周期时被写入。

ARPE=0（ARR 不预装载），预分频为 2 时的计数器更新：



ARPE=1（ARR 预装载），预分频为 1 时的计数器更新

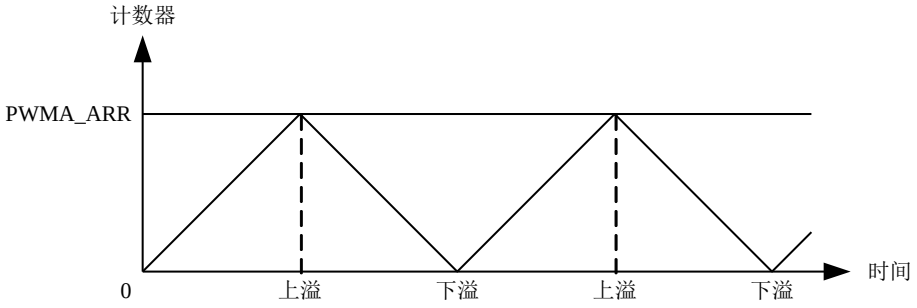


24.3.6 中间对齐模式（向上/向下计数）

在中央对齐模式，计数器从 0 开始计数到 PWMA_ARR 寄存器的值，产生一个计数器上溢事件，然后从 PWMA_ARR 寄存器的值向下计数到 0 并且产生一个计数器下溢事件；然后再从 0 开始重新计数。

在此模式下，不能写入 PWMA_CR1 中的 DIR 方向位。它由硬件更新并指示当前的计数方向。

中央对齐模式的计数器



如果定时器带有重复计数器，在重复了指定次数（PWMA_RCR 的值）的向上和向下溢出之后会产生更新事件（UEV）。否则每一次的向上向下溢出都会产生更新事件。

通过软件方式或者通过使用触发控制器置位 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位同样也可以产生一个更新事件。此时，计数器重新从 0 开始计数，预分频器也重新从 0 开始计数。

设置 PWMA_CR1 寄存器中的 UDIS 位可以禁止 UEV 事件。这样可以避免在更新预装载寄存器时更新影子寄存器。因此 UDIS 位被清为 0 之前不会产生更新事件。然而，计数器仍会根据当前自动重加载的值，继续向上或向下计数。如果定时器带有重复计数器，由于重复寄存器没有双重的缓冲，新的重复数值将立刻生效，因此在修改时需要小心。此外，如果设置了 PWMA_CR1 寄存器中的 URS 位（选择更新请求），设置 UG 位将产生一个更新事件 UEV 但不设置 UIF 标志（因此不产生中断），这是为了避免在发生捕获事件并清除计数器时，同时产生更新和捕获中断。

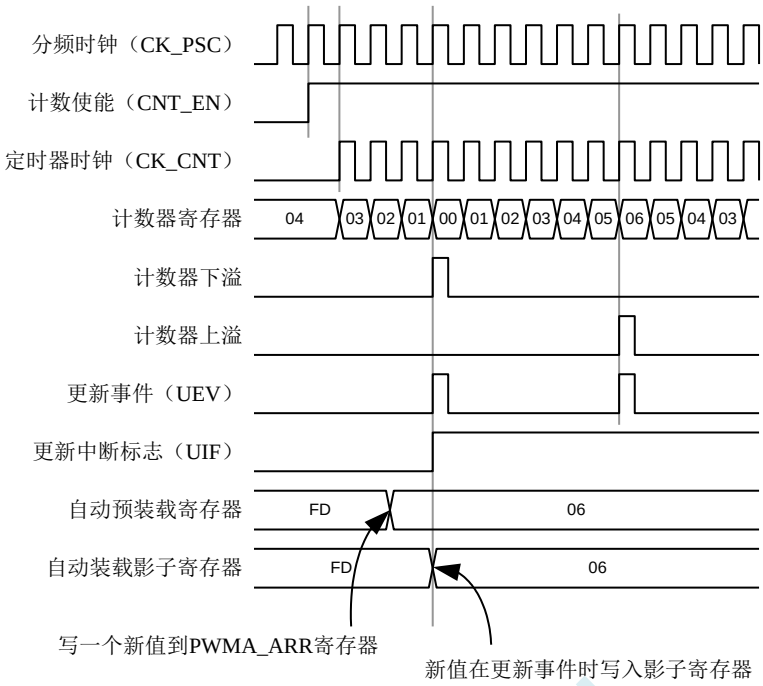
当发生更新事件时，所有的寄存器都被更新，硬件依据 URS 位更新标志位（PWMA_SR 寄存器中的 UIF 位）：

- 预分频器的缓存器被加载为预装载（PWMA_PSC 寄存器）的值。
- 当前的自动加载寄存器被更新为预装载值（PWMA_ARR 寄存器中的内容）。

要注意到如果因为计数器溢出而产生更新，自动重装载寄存器将在计数器重载入之前被更新，因此下一个周期才是预期的值（计数器被装载为新的值）。

以下是一些计数器在不同时钟频率下的操作的例子：

内部时钟分频因子为 1，PWMA_ARR=0x6，ARPE＝1



使用中央对齐模式的提示：

- 启动中央对齐模式时，计数器将按照原有的向上/向下的配置计数。也就是说 PWMA_CR1 寄存器中的 DIR 位将决定计数器是向上还是向下计数。此外，软件不能同时修改 DIR 位和 CMS 位的值。
- 不推荐在中央对齐模式下，计数器正在计数时写计数器的值，这将导致不能预料的后果。具体的说：
  - 向计数器写入了比自动装载值更大的数值时（PWMA_CNT>PWMA_ARR），但计数器的计数方向不发生改变。例如计数器已经向上溢出，但计数器仍然向上计数。
  - 向计数器写入了 0 或者 PWMA_ARR 的值，但更新事件不发生。
- 安全使用中央对齐模式的计数器的方法是在启动计数器之前先用软件（置位 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位）产生一个更新事件，并且不在计数器计数时修改计数器的值。

24.3.7 重复计数器

时基单元解释了计数器向上/向下溢出时更新事件（UEV）是如何产生的，然而事实上它只能在重复计数器的值达到 0 的时候产生。这个特性对产生 PWM 信号非常有用。

这意味着在每 N 次计数上溢或下溢时，数据从预装载寄存器传输到影子寄存器（PWMA_ARR 自动重载入寄存器，PWMA_PSC 预装载寄存器，还有在比较模式下的捕获/比较寄存器 PWMA_CCRx），N 是 PWMA_RCR 重复计数寄存器中的值。

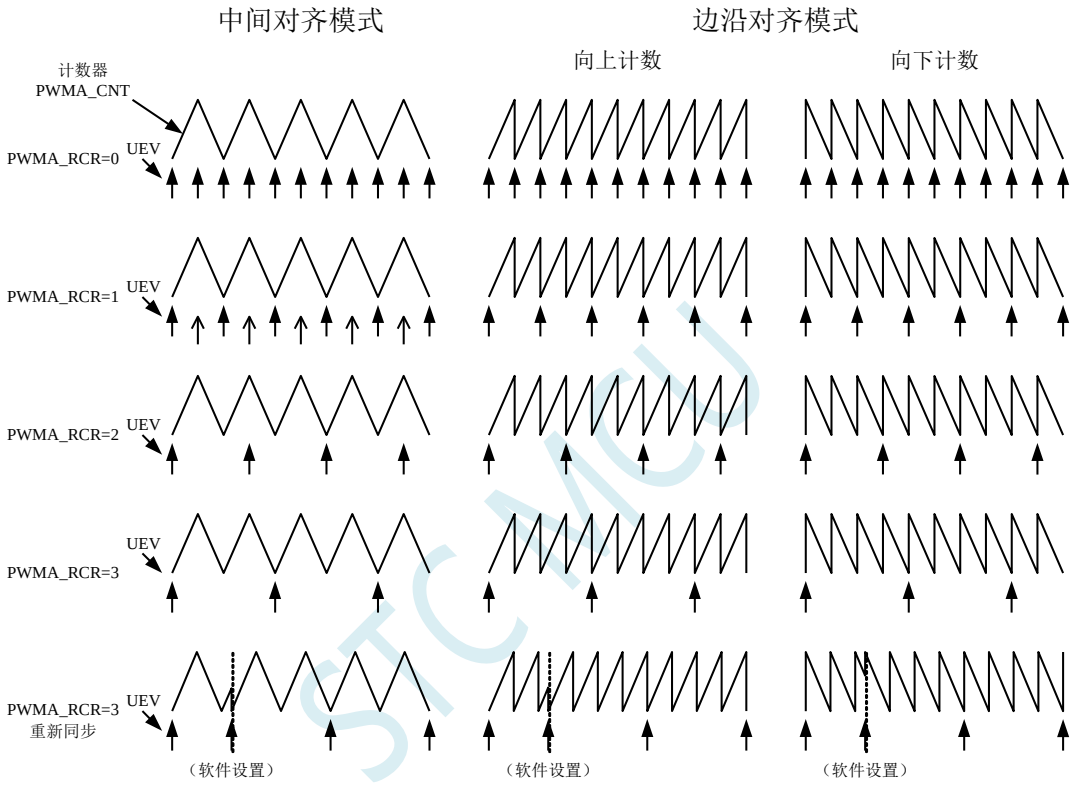
重复计数器在下述任一条件成立时递减：

- 向上计数模式下每次计数器向上溢出时
- 向下计数模式下每次计数器向下溢出时
- 中央对齐模式下每次上溢和每次下溢时。

虽然这样限制了 PWM 的最大循环周期为 128，但它能够在每个 PWM 周期 2 次更新占空比。在中央对齐模式下，因为波形是对称的，如果每个 PWM 周期中仅刷新一次比较寄存器，则最大的分辨率为 2*tCK_PSC。

重复计数器是自动加载的，重复速率由 PWMA_RCR 寄存器的值定义。当更新事件由软件产生（通过设置 PWMA_EGR 中的 UG 位）或者通过硬件的时钟/触发控制器产生，则无论重复计数器的值是多少，立即发生更新事件，并且 PWMA_RCR 寄存器中的内容被重载入到重复计数器。

不同模式下更新速率的例子，及 PWMA_RCR 的寄存器设置



24.4 时钟/触发控制器

时钟/触发控制器允许用户选择计数器的时钟源，输入触发信号和输出信号，

24.4.1 预分频时钟（CK_PSC）

时基单元的预分频时钟（CK_PSC）可以由以下源提供：

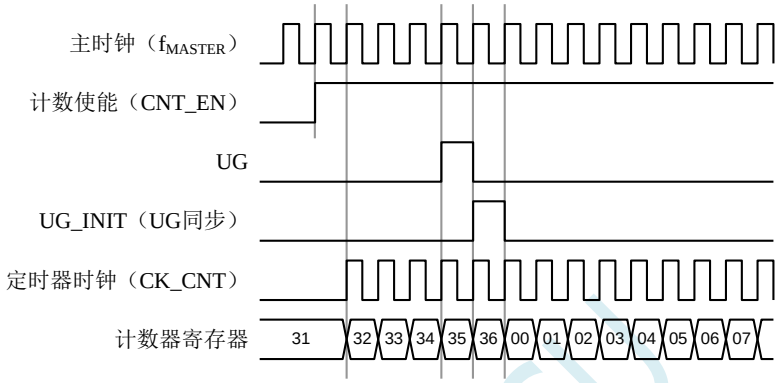
- 内部时钟（fMASTER）
- 外部时钟模式 1：外部时钟输入（TIx）
- 外部时钟模式 2：外部触发输入 ETR
- 内部触发输入（ITRx）：使用一个定时器做为另一个定时器的预分频时钟。

24.4.2 内部时钟源（fMASTER）

如果同时禁止了时钟/触发模式控制器和外部触发输入（PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=000，PWMA_ETR 寄存器的 ECE＝0），则 CEN、DIR 和 UG 位是实际上的控制位，并且只能被软件修改（UG 位仍被自动清除）。一旦 CEN 位被写成 1，预分频器的时钟就由内部时钟提供。

下图描述了控制电路和向上计数器在普通模式下，不带预分频器时的操作。

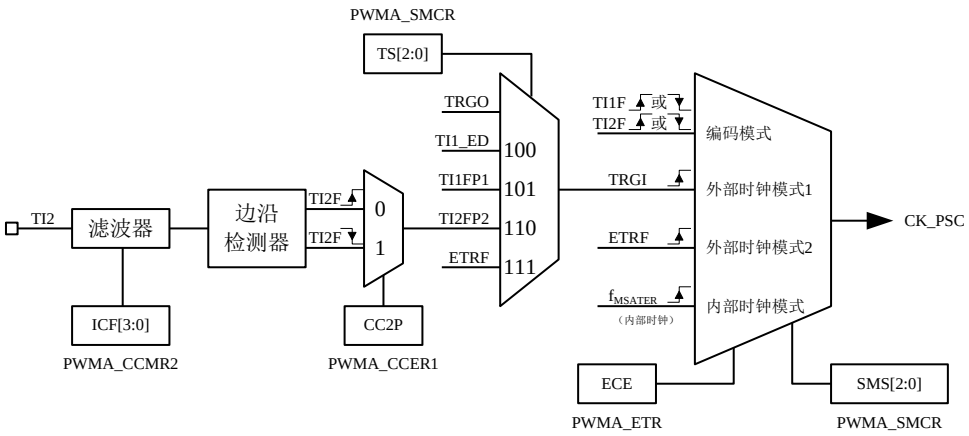
普通模式下的控制电路，f_{MASTER} 分频因子为 1



24.4.3 外部时钟源模式 1

当 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=111 时，此模式被选中。计数器可以在选定输入端的每个上升沿或下降沿计数。

TI2 外部时钟连接例子



例如，要配置向上计数器在 TI2 输入端的上升沿计数，使用下列步骤：

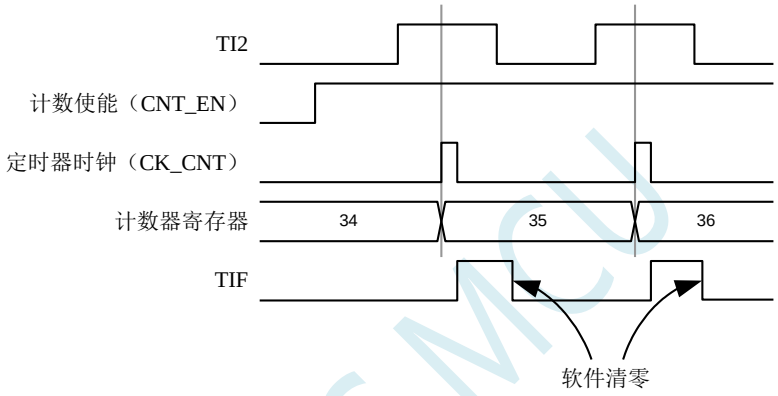
1. 配置 PWMA_CCMR2 寄存器的 CC2S=01，使用通道 2 检测 TI2 输入的上升沿

2. 配置 PWMA_CCMR2 寄存器的 IC2F[3:0]位，选择输入滤波器带宽（如果不需要滤波器，保持 IC2F=0000）注：捕获预分频器不用作触发，所以不需要对它进行配置，同样也不需要配置 TI2S 位，他们仅用来选择输入捕获源。
3. 配置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC2P=0，选定上升沿极性
4. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=111，配置计数器使用外部时钟模式 1
5. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=110，选定 TI2 作为输入源
6. 设置 PWMA_CR1 寄存器的 CEN=1，启动计数器

当上升沿出现在 TI2，计数器计数一次，且触发标识位（PWMA_SR1 寄存器的 TIF 位）被置 1，如果使能了中断（在 PWMA_IER 寄存器中配置）则会产生中断请求。

在 TI2 的上升沿和计数器实际时钟之间的延时取决于在 TI2 输入端的重新同步电路。

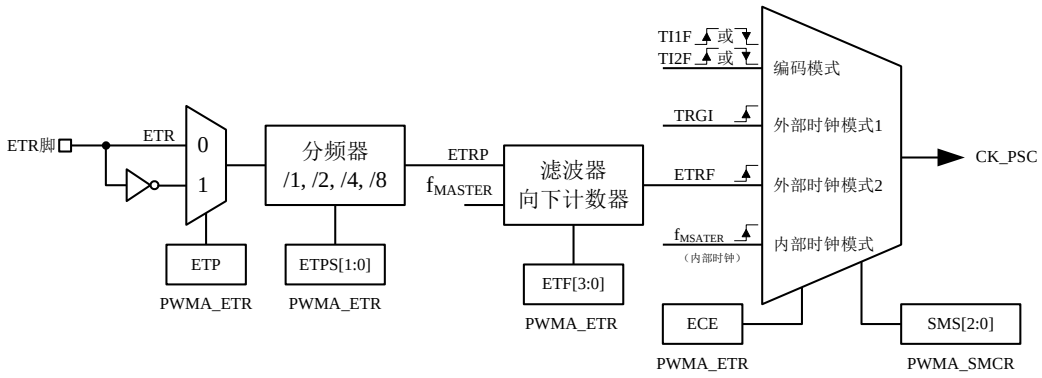
外部时钟模式 1 下的控制电路



24.4.4 外部时钟源模式 2

计数器能够在外部触发输入 ETR 信号的每一个上升沿或下降沿计数。将 PWMA_ETR 寄存器的 ECE 位写 1，即可选定此模式。

外部触发输入的总体框图：

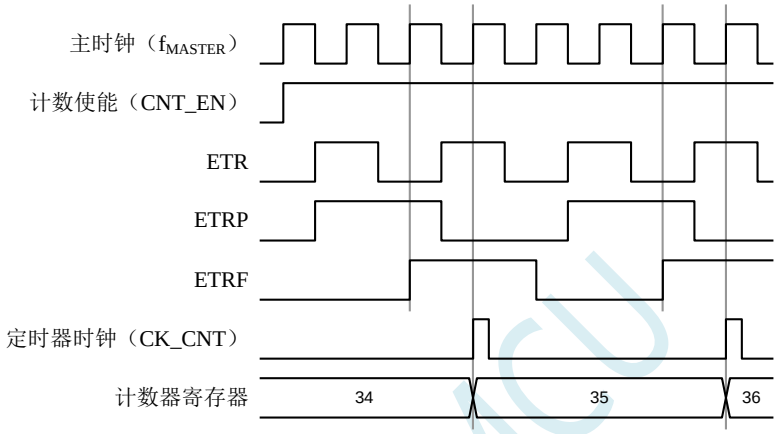


例如，要配置计数器在 ETR 信号的每 2 个上升沿时向上计数一次，需使用下列步骤：

1. 本例中不需要滤波器，配置 PWMA_ETR 寄存器的 ETF[3:0]=0000
2. 设置预分频器，配置 PWMA_ETR 寄存器的 ETPS[1:0]=01
3. 选择 ETR 的上升沿检测，配置 PWMA_ETR 寄存器的 ETP=0
4. 开启外部时钟模式 2，配置 PWMA_ETR 寄存器中的 ECE=1
5. 启动计数器，写 PWMA_CR1 寄存器的 CEN=1

计数器在每 2 个 ETR 上升沿计数一次。

外部时钟模式 2 下的控制电路



24.4.5 触发同步

PWMA 的计数器使用三种模式与外部的触发信号同步：

- 标准触发模式
- 复位触发模式
- 门控触发模式

标准触发模式

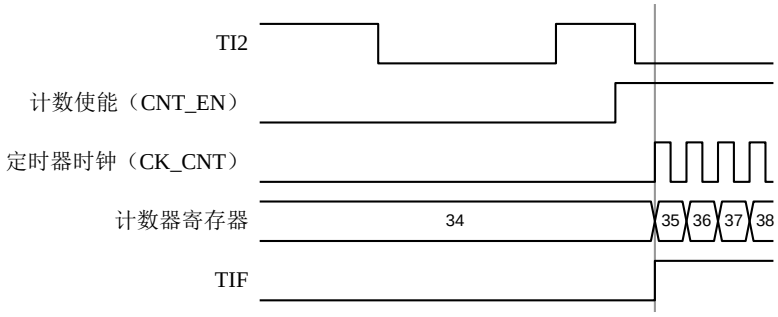
计数器的使能（CEN）依赖于选中的输入端上的事件。

在下面的例子中，计数器在 TI2 输入的上升沿开始向上计数：

1. 配置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC2P＝0，选择 TI2 的上升沿做为触发条件。
2. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=110，选择计数器为触发模式。配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=110，选择 TI2 作为输入源。

当 TI2 出现一个上升沿时，计数器开始在内部时钟驱动下计数，同时置位 TIF 标志。TI2 上升沿和计数器启动计数之间的延时取决于 TI2 输入端的重同步电路。

标准触发模式的控制电路



复位触发模式

在发生一个触发输入事件时，计数器和它的预分频器能够重新被初始化。同时，如果 PWMA_CR1 寄存器的 URS 位为低，还产生一个更新事件 UEV，然后所有的预装载寄存器（PWMA_ARR，PWMA_CCRx）都会被更新。

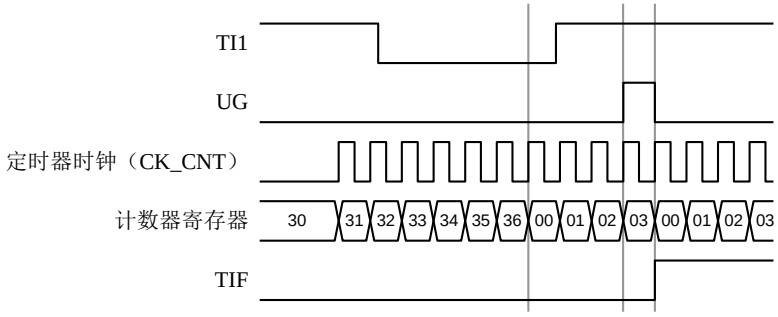
在以下的例子中，TI1 输入端的上升沿导致向上计数器被清零：

1. 配置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC1P=0 来选择 TI1 的极性（只检测 TI1 的上升沿）。
2. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=100，选择定时器为复位触发模式。配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=101，选择 TI1 作为输入源。
3. 配置 PWMA_CR1 寄存器的 CEN=1，启动计数器。

计数器开始依据内部时钟计数，然后正常计数直到 TI1 出现一个上升沿。此时，计数器被清零然后从 0 重新开始计数。同时，触发标志（PWMA_SR1 寄存器的 TIF 位）被置位，如果使能了中断（PWMA_IER 寄存器的 TIE 位），则产生一个中断请求。

下图显示当自动重装载寄存器 PWMA_ARR=0x36 时的动作。在 TI1 上升沿和计数器的实际复位之间的延时取决于 TI1 输入端的重同步电路。

复位触发模式下的控制电路



门控触发模式

计数器由选中的输入端信号的电平使能。

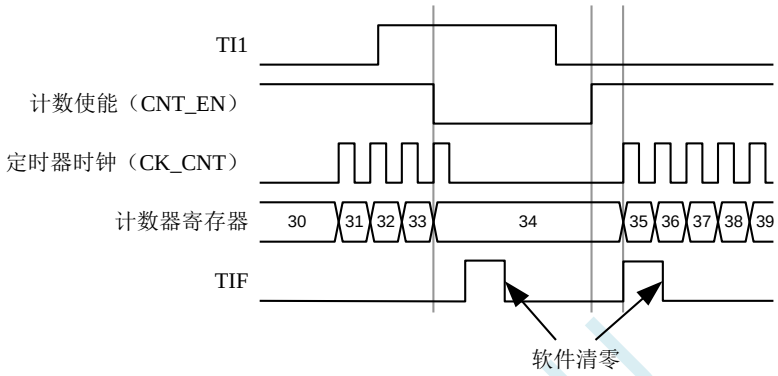
在如下的例子中，计数器只在 TI1 为低时向上计数：

1. 配置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC1P=1 来确定 TI1 的极性（只检测 TI1 上的低电平）。

2. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=101，选择定时器为门控触发模式，配置 PWMA_SMCR 寄存器中 TS=101，选择 TI1 作为输入源。
3. 配置 PWMA_CR1 寄存器的 CEN=1，启动计数器（在门控模式下，如果 CEN=0，则计数器不能启动，不论触发输入电平如何）。

只要 TI1 为低，计数器开始依据内部时钟计数，一旦 TI1 变高则停止计数。当计数器开始或停止时 TIF 标志位都会被置位。TI1 上升沿和计数器实际停止之间的延时取决于 TI1 输入端的重同步电路。

门控触发模式下的控制电路



外部时钟模式 2 联合触发模式

外部时钟模式 2 可以与另一个输入信号的触发模式一起使用。例如，ETR 信号被用作外部时钟的输入，另一个输入信号可用作触发输入（支持标准触发模式，复位触发模式和门控触发模式）。注意不能通过 PWMA_SMCR 寄存器的 TS 位把 ETR 配置成 TRGI。

在下面的例子中，一旦在 TI1 上出现一个上升沿，计数器即在 ETR 的每一个上升沿向上计数一次：

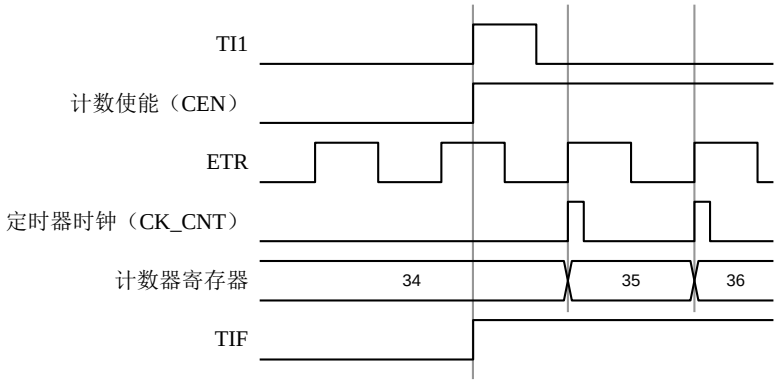
1. 通过 PWMA_ETR 寄存器配置外部触发输入电路。配置 ETPS=00 禁止预分频，配置 ETP=0 监测 ETR 信号的上升沿，配置 ECE=1 使能外部时钟模式 2。
2. 配置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC1P=0 来选择 TI1 的上升沿触发。
3. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=110 来选择定时器为触发模式。配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=101 来选择 TI1 作为输入源。

当 TI1 上出现一个上升沿时，TIF 标志被设置，计数器开始在 ETR 的上升沿计数。

TI1 信号的上升沿和计数器实际时钟之间的延时取决于 TI1 输入端的重同步电路。

ETR 信号的上升沿和计数器实际时钟之间的延时取决于 ETRP 输入端的重同步电路。

外部时钟模式 2+触发模式下的控制电路



24.4.6 与 PWMB 同步

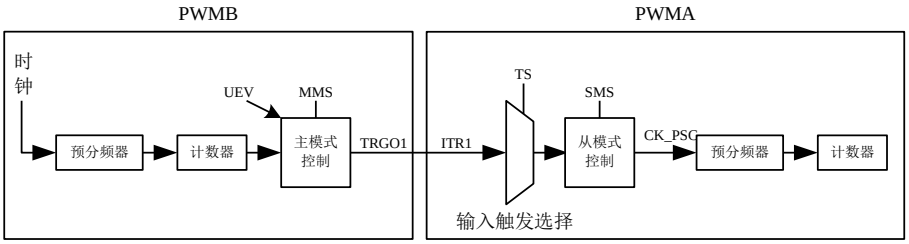
在芯片中，定时器在内部互相联结，用于定时器的同步或链接。当某个定时器配置成主模式时，可以输出触发信号（TRGO）到那些配置为从模式的定时器来完成复位操作、启动操作、停止操作或者作为那些定时器的驱动时钟。

使用 PWMB 的 TRGO 作为 PWMA 的预分频时钟

例如，用户可以配置 PWMB 作为 PWMA 的预分频时钟，需进行如下配置：

1. 配置 PWMB 为主模式，使得在每个更新事件（UEV）时输出周期性的触发信号。配置 PWMB_CR2 寄存器的 MMS=010，使每个更新事件时 TRGO 能输出一个上升沿。
2. PWMB 输出的 TRGO 信号链接到 PWMA。PWMA 需要配置成触发从模式，使用 ITR2 作为输入触发信号。以上操作可以通过配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=010 实现。
3. 配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=111 将时钟/触发控制器设置为外部时钟模式 1。此操作将使 PWMB 输出的周期性触发信号 TRGO 的上升沿驱动 PWMA 的时钟。
4. 最后，置位 PWMB 的 CEN 位（PWMB_CR1 寄存器中），使能两个 PWM。

主/触发从模式的定时器例子



使用 PWMB 使能 PWMA

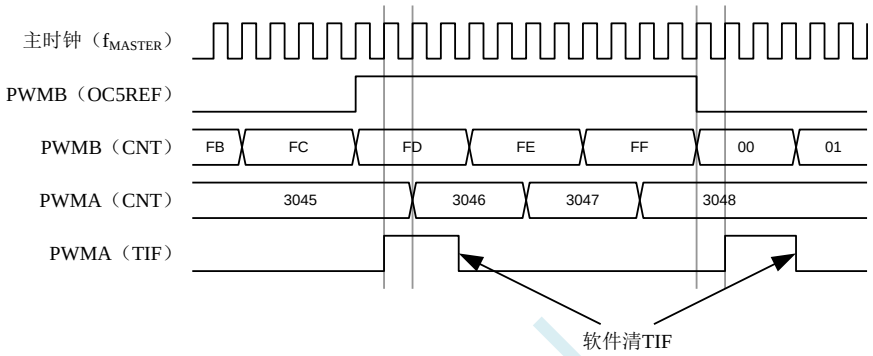
在本例中，我们用 PWMB 的比较输出使能 PWMA。PWMA 仅在 PWMB 的 OC1REF 信号为高时按照自己的驱动时钟计数。两个 PWM 都使用 4 分频的 f_{MASTER} 为时钟（$f_{CK_CNT} = f_{MASTER}/4$）。

1. 配置 PWMB 为主模式，将比较输出信号（OC5REF）作为触发信号输出。（配置 PWMB_CR2 寄存器的 MMS=100）。

2. 配置 PWMB 的 OC5REF 信号的波形（PWMB_CCMR1 寄存器）。
3. 配置 PWMA 把 PWMB 的输出作为自己的触发输入信号（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=010）。
4. 配置 PWMA 为门控触发模式（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=101）。
5. 置位 CEN 位（PWMA_CR1 寄存器），使能 PWMA。
6. 置位 CEN 位（PWMB_CR1 寄存器），使能 PWMB。

注意：两个 PWM 的时钟并不同步，但仅影响 PWMA 的使能信号。

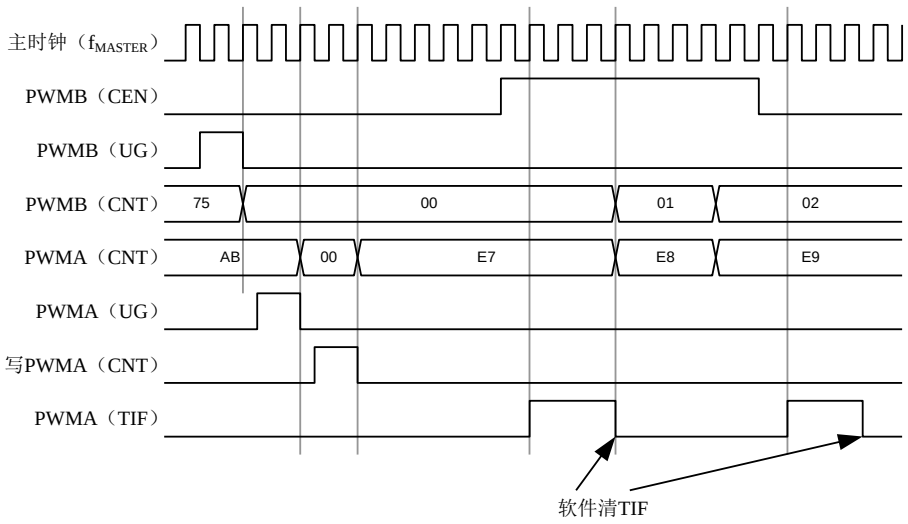
PWMB 的输出门控触发 PWMA



上图中，PWMA 的计数器和预分频器都没有在启动前初始化，所以都是从现有值开始计数的。如果在启动 PWMB 之前复位两个定时器，用户就可以写入期望的数值到 PWMA 的计数器，使之从指定值开始计数。对 PWMA 的复位操作可以通过软件写 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位实现。

在下面这个例子中，我们使 PWMB 和 PWMA 同步。PWMB 为主模式并从 0 启动计数。PWMA 为触发从模式，并从 0xE7 启动计数。两个 PWM 采用相同的分频系数。当清除 PWMB_CR1 寄存器的 CEN 位时，PWMB 被禁止，同时 PWMA 停止计数。

1. 配置 PWMB 为主模式，将比较输出信号（OC5REF）作为触发信号输出。（配置 PWMB_CR2 寄存器的 MMS=100）。
2. 配置 PWMB 的 OC5REF 信号的波形（PWMB_CCMR1 寄存器）。
3. 配置 PWMA 把 PWMB 的输出作为自己的触发输入信号（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=010）。
4. 配置 PWMA 为门控触发模式（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=101）。
5. 通过对 UG 位（PWMB_EGR 寄存器）写 1，复位 PWMB。
6. 通过对 UG 位（PWMA_EGR 寄存器）写 1，复位 PWMA。
7. 将 0xE7 写入 PWMA 的计数器中（PWMA_CNTRL），初始化 PWMA。
8. 通过对 CEN 位（PWMA_CR1 寄存器）写 1，使能 PWMA。
9. 通过对 CEN 位（PWMB_CR1 寄存器）写 1，启动 PWMB。
10. 通过对 CEN 位（PWMB_CR1 寄存器）写 0，停止 PWMB。



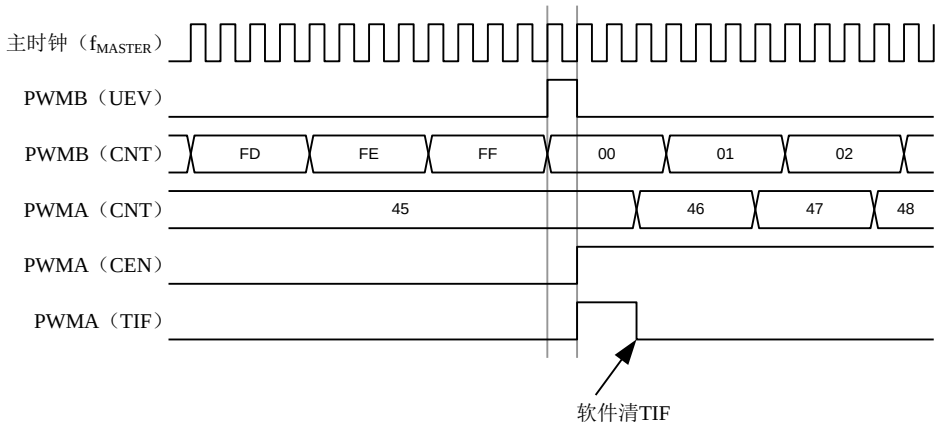
使用 PWMB 启动 PWMA

在本例中，我们用 PWMB 的更新事件来启动 PWMA。

PWMA 在 PWMB 发生更新事件时按照 PWMA 自己的驱动时钟从它的现有值开始计数（可以是非 0 值）。PWMA 在收到触发信号后自动使能 CEN 位，并开始计数，一直持续到用户向 PWMA_CR1 寄存器的 CEN 位写 0。两个 PWM 都使用 4 分频的 f_{MASTER} 作为驱动时钟（$f_{CK_CNT} = f_{MASTER}/4$）。

1. 配置 PWMB 为主模式，输出更新信号（UEV）。（配置 PWMB_CR2 寄存器的 MMS=010）。
2. 配置 PWMB 的周期（PWMB_ARR 寄存器）。
3. 配置 PWMA 用 PWMB 的输出作为输入的触发信号（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=010）。
4. 配置 PWMA 为触发模式（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=110）。
5. 置位 CEN 位（PWMB_CR1 寄存器）启动 PWMB。

PWMB 的更新事件（PWMB-UEV）触发 PWMA



如同前面的例子，用户也可以在启动计数器前对它们初始化。

用外部信号同步的触发两个 PWM

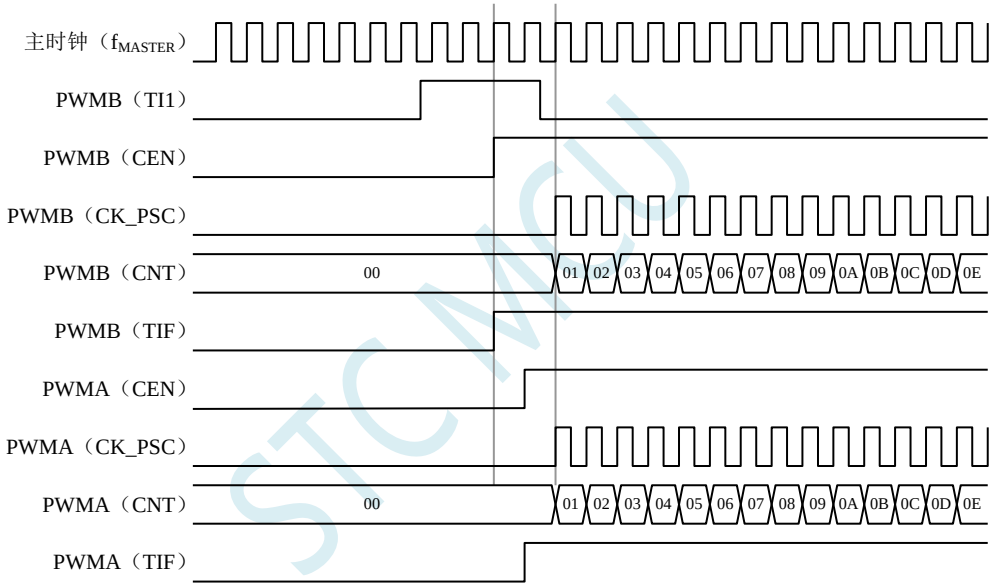
在本例中，使用 TI1 的上升沿使能 PWMB，并同时使能 PWMA。为了保持定时器的对齐，PWMB 需要配置成主/从模式（对于 TI1 信号为从模式，对于 PWMA 为主模式）。

1. 配置 PWMB 为主模式，以输出使能信号作为 PWMA 的触发（配置 PWMB_CR2 寄存器的 MMS=001）。
2. 配置 PWMB 为从模式，把 TI1 信号作为输入的触发信号（配置 PWMB_SMCR 寄存器的 TS=100）。
3. 配置 PWMB 的触发模式（配置 PWMB_SMCR 寄存器的 SMS=110）。
4. 配置 PWMB 为主/从模式（配置 PWMB_SMCR 寄存器的 MSM=1）。
5. 配置 PWMA 以 PWMB 的输出为输入触发信号（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=010）。
6. 配置 PWMA 的触发模式（配置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=110）。

当 TI1 上出现上升沿时，两个定时器同步的开始计数，并且 TIF 位都被置起。

注意：在本例中，两个定时器在启动前都进行了初始化（设置 UG 位），所以它们都从 0 开始计数，但是用户也可以通过修改计数器寄存器（PWMA_CNT）来插入一个偏移量，这样的话，在 PWMB 的 CK_PSC 信号和 CNT_EN 信号间会插入延时。

PWMB 的 TI1 信号触发 PWMB 和 PWMA

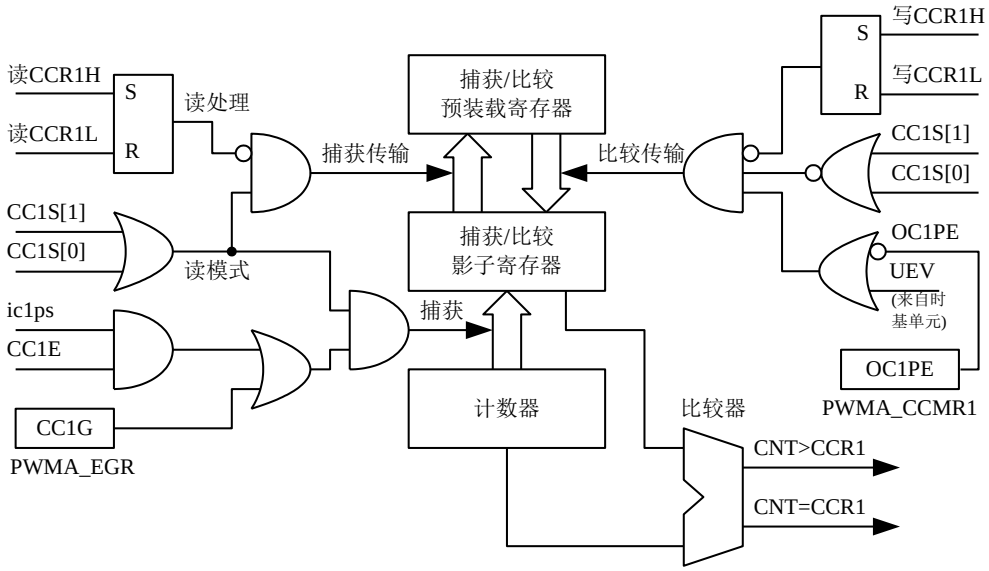


24.5 捕获/比较通道

PWM1P、PWM2P、PWM3P、PWM4P 可以用作输入捕获，PWM1P/PWM1N、PWM2P/PWM2N、PWM3P/PWM3N、PWM4P/PWM4N 可以输出比较，这个功能可以通过配置捕获/比较通道模式寄存器（PWMA_CCMRi）的 CCiS 通道选择位来实现，此处的 i 代表 1~4 的通道数。

每一个捕获/比较通道都是围绕着一个捕获/比较寄存器（包含影子寄存器）来构建的，包括捕获的输入部分（数字滤波、多路复用和预分频器）和输出部分（比较器和输出控制）。

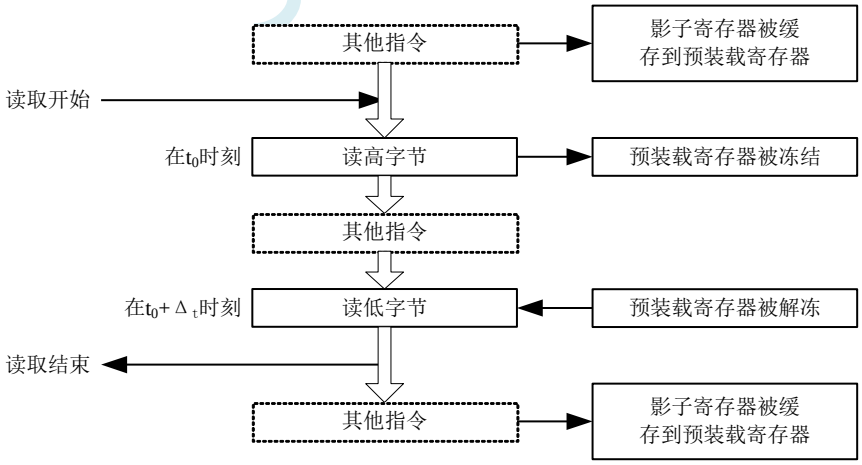
捕获/比较通道 1 的主要电路（其他通道与此类似）



捕获/比较模块由一个预装载寄存器和一个影子寄存器组成。读写过程仅操作预装载寄存器。在捕获模式下，捕获发生在影子寄存器上，然后再复制到预装载寄存器中。在比较模式下，预装载寄存器的内容被复制到影子寄存器中，然后影子寄存器的内容和计数器进行比较。

当通道被配置成输出模式时（PWMA_CCMRi 寄存器的 CCiS=0），可以随时访问 PWMA_CCRi 寄存器。

当通道被配置成输入模式时，对 PWMA_CCRi 寄存器的读操作类似于计数器的读操作。当捕获发生时，计数器的内容被捕获到 PWMA_CCRi 影子寄存器，随后再复制到预装载寄存器中。在读操作进行中，预装载寄存器是被冻结的。



上图描述了 16 位的 CCRi 寄存器的读操作流程，被缓存的数据将保持不变直到读流程结束。

在整个读流程结束后，如果仅仅读了 PWMA_CCRiL 寄存器，返回计数器数值的低位（LS）。

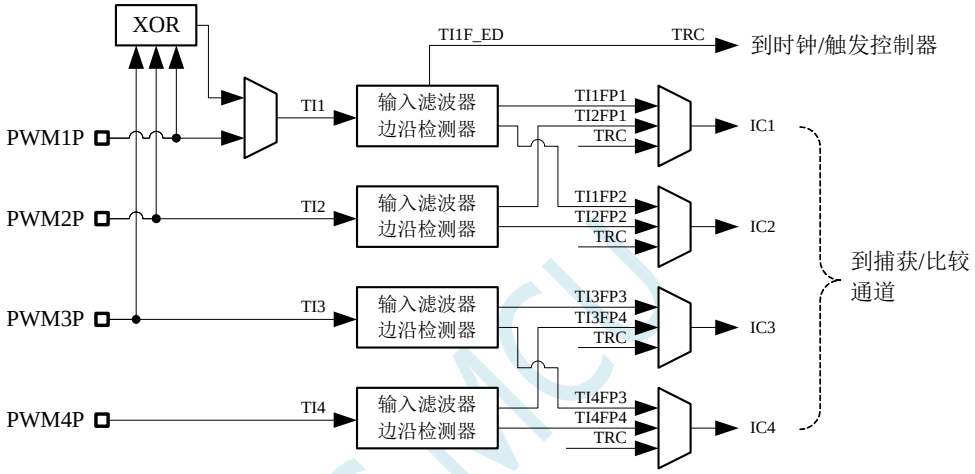
如果在读了低位（LS）数据以后再读高位（MS）数据，将不再返回同样的低位数据。

24.5.1 16 位 PWMA_CCRi 寄存器的写流程

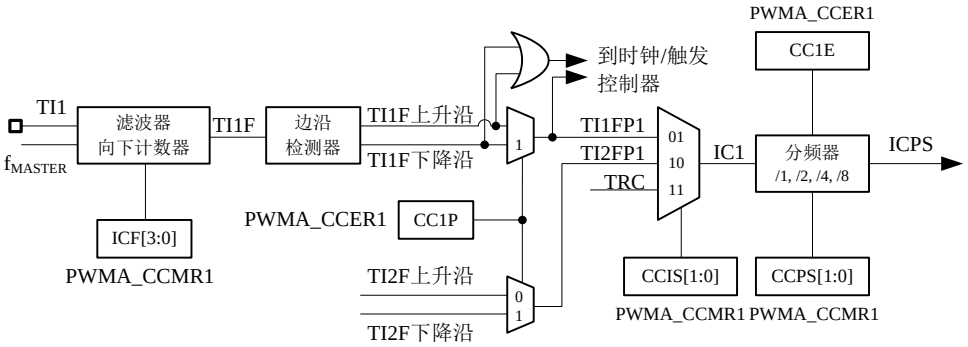
16 位 PWMA_CCRi 寄存器的写操作通过预装载寄存器完成。必需使用两条指令来完成整个流程，一条指令对应一个字节。必需先写高位字节（MS）。在写高位字节（MS）时，影子寄存器的更新被禁止直到低位字节（LS）的写操作完成。

24.5.2 输入模块

输入模块的框图



如图，输入部分对相应的 TIx 输入信号采样，并产生一个滤波后的信号 TIxF。然后，一个带极性选择的边缘监测器产生一个信号（TIxFPx），它可以作为触发模式控制器的输入触发或者作为捕获控制。该信号通过预分频后进入捕获寄存器（ICxPS）。



24.5.3 输入捕获模式

在输入捕获模式下，当检测到 ICi 信号上相应的边沿后，计数器的当前值被锁存到捕获/比较寄存器

（PWMA_CCRx）中。当发生捕获事件时，相应的 CCiIF 标志（PWMA_SR 寄存器）被置 1。

如果 PWMA_IER 寄存器的 CCiIE 位被置位，也就是使能了中断，则将产生中断请求。如果发生捕获事件时 CCiIF 标志已经为高，那么重复捕获标志 CCiOF（PWMA_SR2 寄存器）被置 1。写 CCiIF=0 或读取存储在 PWMA_CCRiL 寄存器中的捕获数据都可清除 CCiIF。写 CCiOF=0 可清除 CCiOF。

PWM 输入信号上升沿时捕获

以下例子说明如何在 TI1 输入的上升沿时捕获计数器的值到 PWMA_CCR1 寄存器中，步骤如下：

1. 选择有效输入端：例如 PWMA_CCR1 连接到 TI1 输入，所以写入 PWMA_CCMR1 寄存器中的 CC1S=01，此时通道被配置为输入，并且 PWMA_CCR1 寄存器变为只读。
2. 根据输入信号 TIi 的特点，可通过配置 PWMA_CCMRi 寄存器中的 ICiF 位来设置相应的输入滤波器的滤波时间。假设输入信号在最多 5 个时钟周期的时间内抖动，我们须配置滤波器的带宽长于 5 个时钟周期;因此我们可以连续采样 8 次，以确认在 TI1 上一次真实的边沿变换，即在 TIMi_CCMR1 寄存器中写入 IC1F=0011，此时，只有连续采样到 8 个相同的 TI1 信号，信号才为有效（采样频率为 f_{MASTER}）。
3. 选择 TI1 通道的有效转换边沿，在 PWMA_CCER1 寄存器中写入 CC1P=0（上升沿）。
4. 配置输入预分频器。在本例中，我们希望捕获发生在每一个有效的电平转换时刻，因此预分频器被禁止（写 PWMA_CCMR1 寄存器的 IC1PS=00）。
5. 设置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=1，允许捕获计数器的值到捕获寄存器中。
6. 如果需要，通过设置 PWMA_IER 寄存器中的 CC1IE 位允许相关中断请求。

当发生一个输入捕获时：

- 当产生有效的电平转换时，计数器的值被传送到 PWMA_CCR1 寄存器。
- CC1IF 标志被设置。当发生至少 2 个连续的捕获时，而 CC1IF 未曾被清除时，CC1OF 也被置 1。
- 如设置了 CC1IE 位，则会产生一个中断。

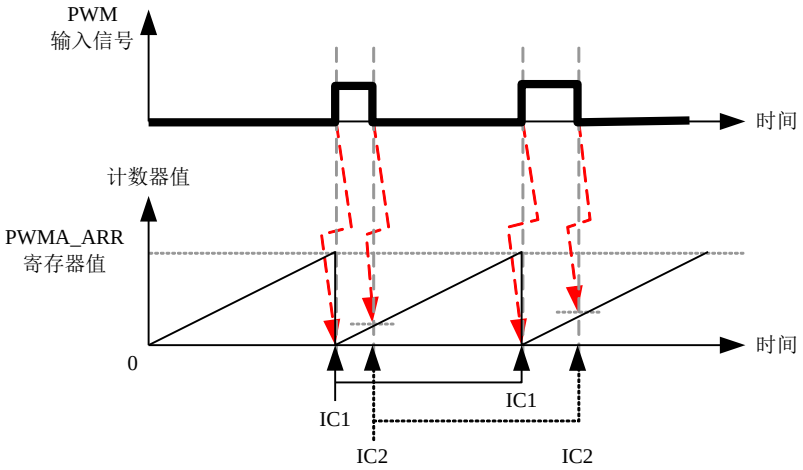
为了处理捕获溢出事件（CC1OF 位），建议在读出重复捕获标志之前读取数据，这是为了避免丢失在读出捕获溢出标志之后和读取数据之前可能产生的重复捕获信息。

注意：设置 PWMA_EGR 寄存器中相应的 CCiG 位，可以通过软件产生输入捕获中断。

PWM 输入信号测量

该模式是输入捕获模式的一个特例，除下列区别外，操作与输入捕获模式相同：

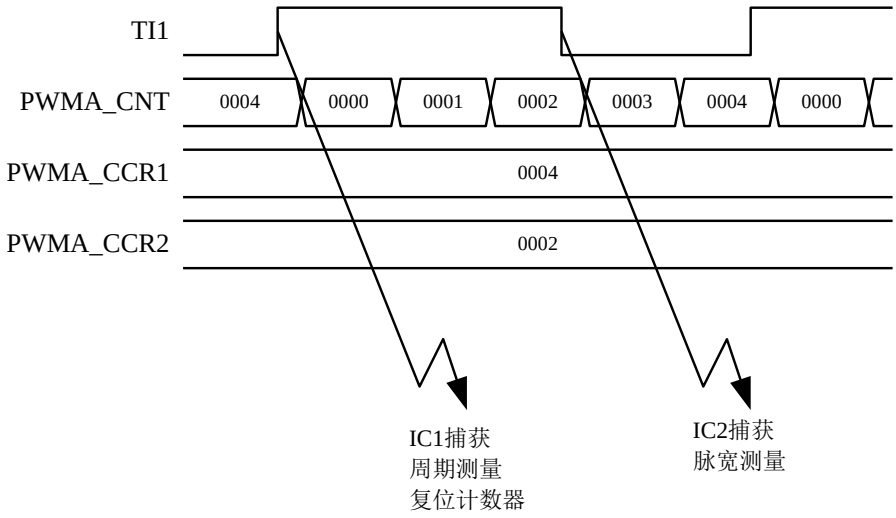
- 两个 ICi 信号被映射至同一个 TIi 输入。
- 这两个 ICi 信号的有效边沿的极性相反。
- 其中一个 TIiFP 信号被作为触发输入信号，而触发模式控制器被配置成复位触发模式。



例如，你可以用以下方式测量 TI1 上输入的 PWM 信号的周期（PWMA_CCR1 寄存器）和占空比（PWMA_CCR2 寄存器）。（具体取决于 f_{MASTER} 的频率和预分频器的值）

1. 选择 PWMA_CCR1 的有效输入：置 PWMA_CCMR1 寄存器的 CC1S=01（选中 TI1）。
2. 选择 TI1FP1 的有效极性（用来捕获数据到 PWMA_CCR1 中和清除计数器）：置 CC1P=0（上升沿有效）。
3. 选择 PWMA_CCR2 的有效输入：置 PWMA_CCMR2 寄存器的 CC2S=10（选中 TI1FP2）。
4. 选择 TI1FP2 的有效极性（捕获数据到 PWMA_CCR2）：置 CC2P=1（下降沿有效）。
5. 选择有效的触发输入信号：置 PWMA_SMCR 寄存器中的 TS=101（选择 TI1FP1）。
6. 配置触发模式控制器为复位触发模式：置 PWMA_SMCR 中的 SMS=100。
7. 使能捕获：置 PWMA_CCER1 寄存器中 CC1E=1，CC2E=1。

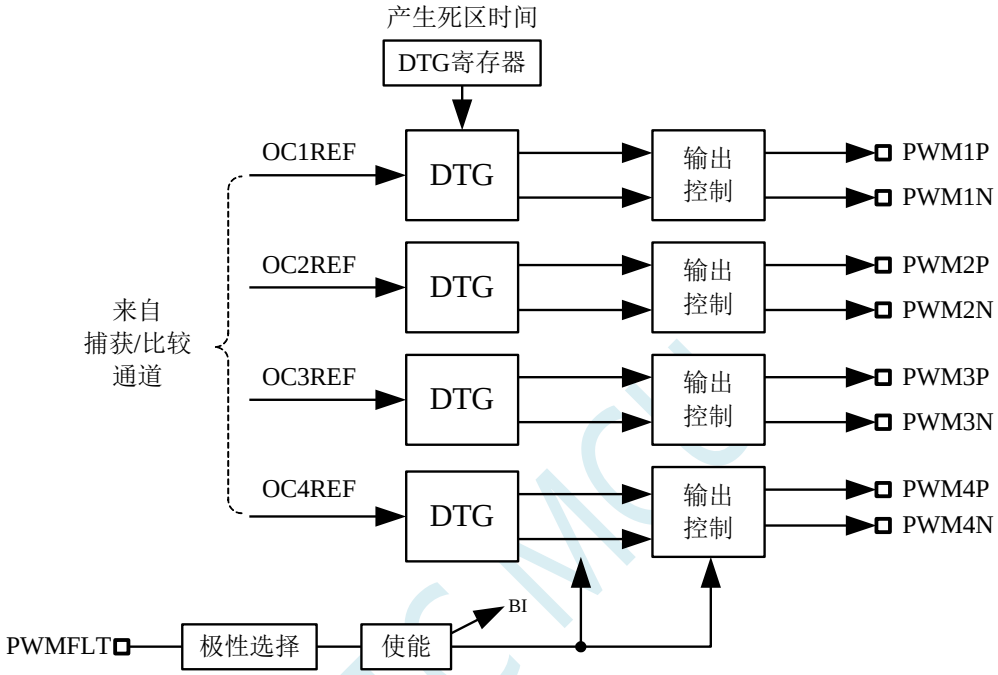
PWM 输入信号测量实例



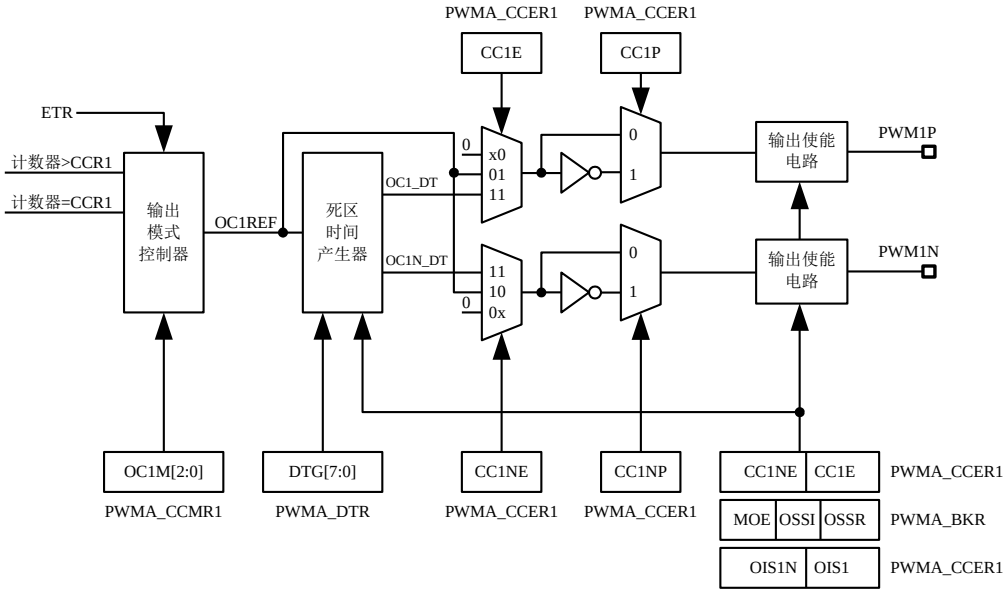
24.5.4 输出模块

输出模块会产生一个用来做参考的中间波形，称为 OCiREF（高有效）。刹车功能和极性的处理都在模块的最后处理。

输出模块框图



通道 1 详细的带互补输出的输出模块框图（其他通道类似）



24.5.5 强制输出模式

在输出模式下，输出比较信号能够直接由软件强制为高或低状态，而不依赖于输出比较寄存器和计数器间的比较结果。

置 PWMA_CCMRi 寄存器的 OCiM=101，可强制 OCiREF 信号为高。
置 PWMA_CCMRi 寄存器的 OCiM=100，可强制 OCiREF 信号为低。
OCi/OCiN 的输出是高还是低则取决于 CCiP/CCiNP 极性标志位。

该模式下，在 PWMA_CCRi 影子寄存器和计数器之间的比较仍然在进行，相应的标志也会被修改，也仍然会产生相应的中断。

24.5.6 输出比较模式

此模式用来控制一个输出波形或者指示一段给定的的时间已经达到。

当计数器与捕获/比较寄存器的内容相匹配时，有如下操作：

- 根据不同的输出比较模式，相应的 OCi 输出信号：
  - 保持不变（OCiM=000）
  - 设置为有效电平（OCiM=001）
  - 设置为无效电平（OCiM=010）
  - 翻转（OCiM=011）
- 设置中断状态寄存器中的标志位（PWMA_SR1 寄存器中的 CCiIF 位）。
- 若设置了相应的中断使能位（PWMA_IER 寄存器中的 CCiIE 位），则产生一个中断。

PWMA_CCMRi 寄存器的 OCiM 位用于选择输出比较模式，而 PWMA_CCMRi 寄存器的 CCiP 位用于选择有效和无效的电平极性。PWMA_CCMRi 寄存器的 OCiPE 位用于选择 PWMA_CCRi 寄存器是否需要使用预装载寄存器。在输出比较模式下，更新事件 UEV 对 OCiREF 和 OCi 输出没有影响。时间精

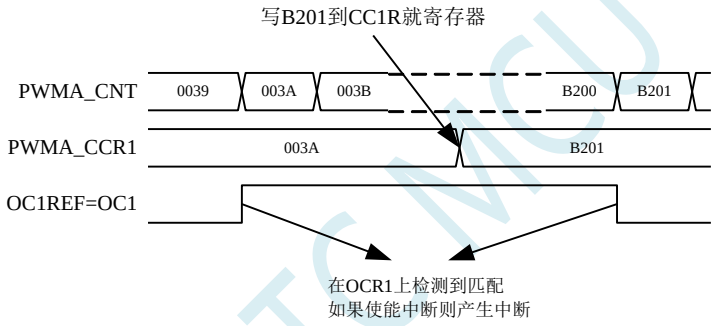
度为计数器的一个计数周期。输出比较模式也能用来输出一个单脉冲。

输出比较模式的配置步骤：

1. 选择计数器时钟（内部、外部或者预分频器）。
2. 将相应的数据写入 PWMA_ARR 和 PWMA_CCRi 寄存器中。
3. 如果要产生一个中断请求，设置 CCiIE 位。
4. 选择输出模式步骤：
   1. 设置 OCiM=011，在计数器与 CCRi 匹配时翻转 OCiM 管脚的输出
   2. 设置 OCiPE = 0，禁用预装载寄存器
   3. 设置 CCiP = 0，选择高电平为有效电平
   4. 设置 CCiE = 1，使能输出
   5. 设置 PWMA_CR1 寄存器的 CEN 位来启动计数器

PWMA_CCRi 寄存器能够在任何时候通过软件进行更新以控制输出波形，条件是未使用预装载寄存器（OCiPE=0），否则 PWMA_CCRi 的影子寄存器只能在发生下一次更新事件时被更新。

输出比较模式，翻转 OC1



24.5.7 PWM 模式

脉冲宽度调制（PWM）模式可以产生一个由 PWMA_ARR 寄存器确定频率，由 PWMA_CCRi 寄存器确定占空比的信号。

在 PWMA_CCMRi 寄存器中的 OCiM 位写入 110（PWM 模式 1）或 111（PWM 模式 2），能够独立地设置每个 OCi 输出通道产生一路 PWM。必须设置 PWMA_CCMRi 寄存器的 OCiPE 位使能相应的预装载寄存器，也可以设置 PWMA_CR1 寄存器的 ARPE 位使能自动重装载的预装载寄存器（在向上计数模式或中央对称模式中）。

由于仅当发生一个更新事件的时候，预装载寄存器才能被传送到影子寄存器，因此在计数器开始计数之前，必须通过设置 PWMA_EGR 寄存器的 UG 位来初始化所有的寄存器。

OCi 的极性可以通过软件在 PWMA_CCERi 寄存器中的 CCiP 位设置，它可以设置为高电平有效或低电平有效。OCi 的输出使能通过 PWMA_CCERi 和 PWMA_BKR 寄存器中的 CCiE、MOE、OISi、OSSR 和 OSSI 位的组合来控制。

在 PWM 模式（模式 1 或模式 2）下，PWMA_CNT 和 PWMA_CCRi 始终在进行比较，（依据计数器的计数方向）以确定是否符合 PWMA_CCRi≤PWMA_CNT 或者 PWMA_CNT≤PWMA_CCRi。

根据 PWMA_CR1 寄存器中 CMS 位域的状态，定时器能够产生边沿对齐的 PWM 信号或中央对齐的 PWM 信号。

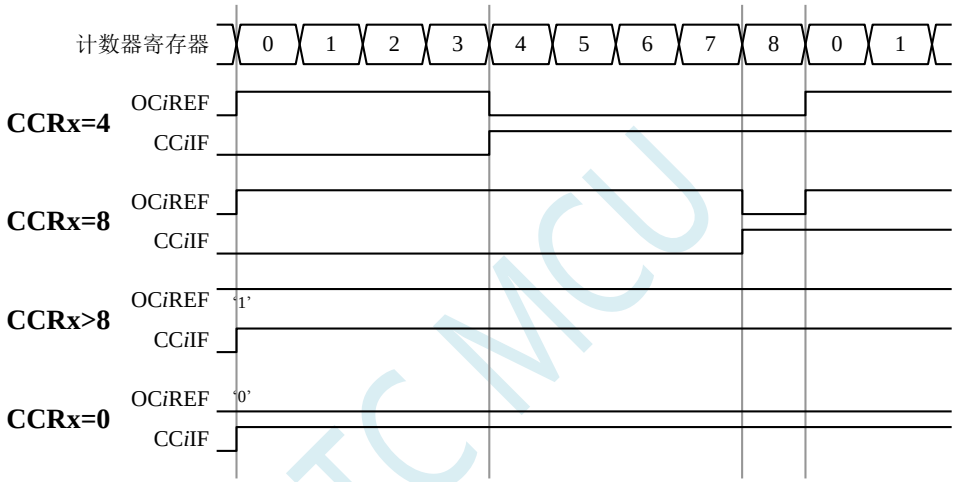
PWM 边沿对齐模式

向上计数配置

当 PWMA_CR1 寄存器中的 DIR 位为 0 时，执行向上计数。

下面是一个 PWM 模式 1 的例子。当 PWMA_CNT<PWMA_CCRi 时，PWM 参考信号 OCiREF 为高，否则为低。如果 PWMA_CCRi 中的比较值大于自动重装载值（PWMA_ARR），则 OCiREF 保持为'1'。如果比较值为 0，则 OCiREF 保持为'0'。

边沿对齐，PWM 模式 1 的波形（ARR=8）



向下计数的配置

当 PWMA_CR1 寄存器的 DIR 位为 1 时，执行向下计数。

在 PWM 模式 1 时，当 PWMA_CNT>PWMA_CCRi 时参考信号 OCiREF 为低，否则为高。如果 PWMA_CCRi 中的比较值大于 PWMA_ARR 中的自动重装载值，则 OCiREF 保持为'1'。该模式下不能产生 0%的 PWM 波形。

PWM 中央对齐模式

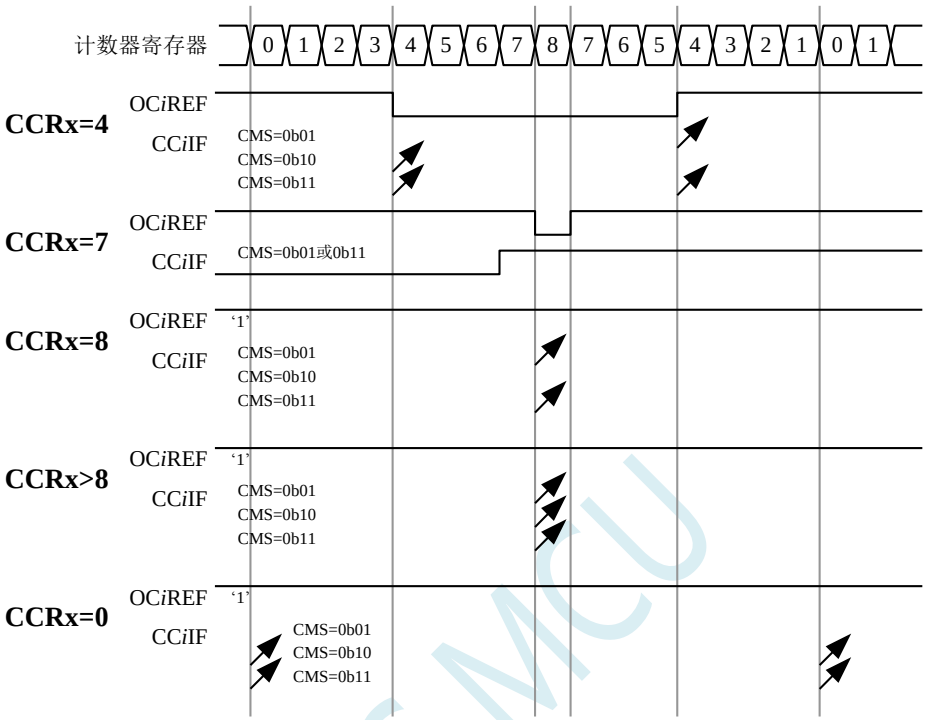
当 PWMA_CR1 寄存器中的 CMS 位不为'00'时为中央对齐模式（所有其他的配置对 OCiREF/OCi 信号都有相同的作用）。

根据不同的 CMS 位的设置，比较标志可以在计数器向上计数，向下计数，或向上和向下计数时被置 1。PWMA_CR1 寄存器中的计数方向位（DIR）由硬件更新，不要用软件修改它。

下面给出了一些中央对齐的 PWM 波形的例子：

- PWMA_ARR=8
- PWM 模式 1

- 标志位在以下三种情况下被置位：
  - 只有在计数器向下计数时（CMS=01）
  - 只有在计数器向上计数时（CMS=10）
  - 在计数器向上和向下计数时（CMS=11）
- 中央对齐的 PWM 波形（ARR=8）



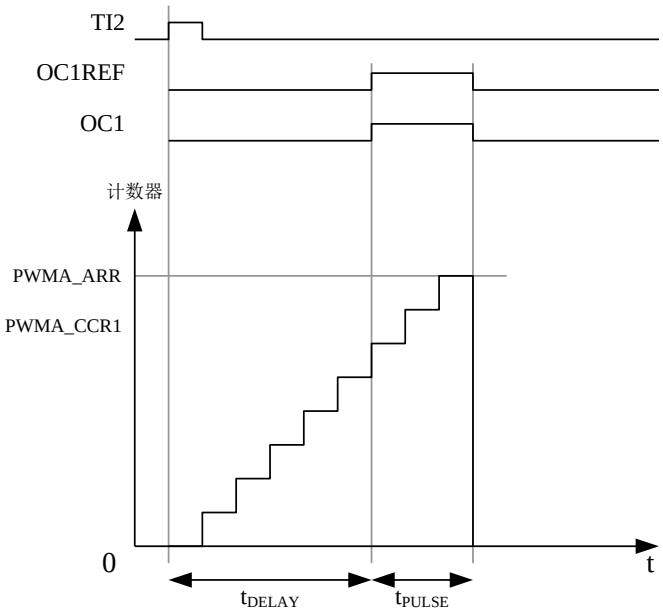
单脉冲模式

单脉冲模式（OPM）是前述众多模式的一个特例。这种模式允许计数器响应一个激励，并在一个程序可控的延时之后产生一个脉宽可控的脉冲。

可以通过时钟/触发控制器启动计数器，在输出比较模式或者 PWM 模式下产生波形。设置 PWMA_CR1 寄存器的 OPM 位将选择单脉冲模式，此时计数器自动地在下一个更新事件 UEV 时停止。仅当比较值与计数器的初始值不同时，才能产生一个脉冲。启动之前（当定时器正在等待触发），必须如下配置：

- 向上计数方式：计数器 CNT < CCRi ≤ ARR，
- 向下计数方式：计数器 CNT > CCRi。

单脉冲模式图例



例如，在从 TI2 输入脚上检测到一个上升沿之后延迟 tDELAY，在 OC1 上产生一个 tPULSE 宽度的正脉冲：（假定 IC2 作为触发 1 通道的触发源）

- 置 PWMA_CCMR2 寄存器的 CC2S=01，把 IC2 映射到 TI2。
- 置 PWMA_CCER1 寄存器的 CC2P=0，使 IC2 能够检测上升沿。
- 置 PWMA_SMCR 寄存器的 TS=110，使 IC2 作为时钟/触发控制器的触发源（TRGI）。
- 置 PWMA_SMCR 寄存器的 SMS=110（触发模式），IC2 被用来启动计数器。OPM 的波形由写入比较寄存器的数值决定（要考虑时钟频率和计数器预分频器）。
- t_{DELAY} 由 PWMA_CCR1 寄存器中的值定义。
- t_{PULSE} 由自动装载值和比较值之间的差值定义（PWMA_ARR – PWMA_CCR1）。
- 假定当发生比较匹配时要产生从 0 到 1 的波形，当计数器达到预装载值时要产生一个从 1 到 0 的波形，首先要置 PWMA_CCMR1 寄存器的 OCiM=111，进入 PWM 模式 2，根据需要有选择的设置 PWMA_CCMR1 寄存器的 OC1PE=1，置位 PWMA_CR1 寄存器中的 ARPE，使能预装载寄存器，然后在 PWMA_CCR1 寄存器中填写比较值，在 PWMA_ARR 寄存器中填写自动装载值，设置 UG 位来产生一个更新事件，然后等待在 TI2 上的一个外部触发事件。

在这个例子中，PWMA_CR1 寄存器中的 DIR 和 CMS 位应该置低。

因为只需要一个脉冲，所以设置 PWMA_CR1 寄存器中的 OPM=1，在下一个更新事件（当计数器从自动装载值翻转到 0）时停止计数。

OCx 快速使能（特殊情况）

在单脉冲模式下，对 TIi 输入脚的边沿检测会设置 CEN 位以启动计数器，然后计数器和比较值间的比较操作产生了单脉冲的输出。但是这些操作需要一定的时钟周期，因此它限制了可得到的最小延时 tDELAY。

如果要以最小延时输出波形，可以设置 PWMA_CCMRi 寄存器中的 OCiFE 位，此时强制 OCiREF（和 OCx）直接响应激励而不再依赖比较的结果，输出的波形与比较匹配时的波形一样。OCiFE 只在通道配

置为 PWMA 和 PWMB 模式时起作用。

互补输出和死区插入

PWMA 能够输出两路互补信号，并且能够管理输出的瞬时关断和接通，这段时间通常被称为死区，用户应该根据连接的输出器件和它们的特性（电平转换的延时、电源开关的延时等）来调整死区时间。

配置 PWMA_CCERi 寄存器中的 CCiP 和 CCiNP 位，可以为每一个输出独立地选择极性（主输出 OCi 或互补输出 OCiN）。

互补信号 OCi 和 OCiN 通过下列控制位的组合进行控制：PWMA_CCERi 寄存器的 CCiE 和 CCiNE 位，PWMA_BKR 寄存器中的 MOE、OISi、OISiN、OSSI 和 OSSR 位。特别的是，在转换到 IDLE 状态时（MOE 下降到 0）死区控制被激活。

同时设置 CCiE 和 CCiNE 位将插入死区，如果存在刹车电路，则还要设置 MOE 位。每一个通道都有一个 8 位的死区发生器。参考信号 OCiREF 可以产生 2 路输出 OCi 和 OCiN。

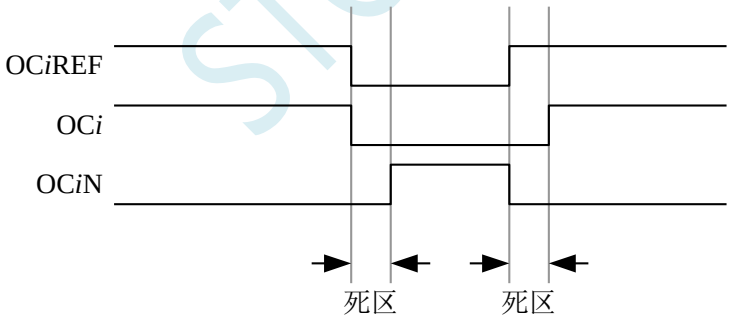
如果 OCi 和 OCiN 为高有效：

- OCi 输出信号与参考信号相同，只是它的上升沿相对于参考信号的上升沿有一个延迟。
- OCiN 输出信号与参考信号相反，只是它的上升沿相对于参考信号的下降沿有一个延迟。

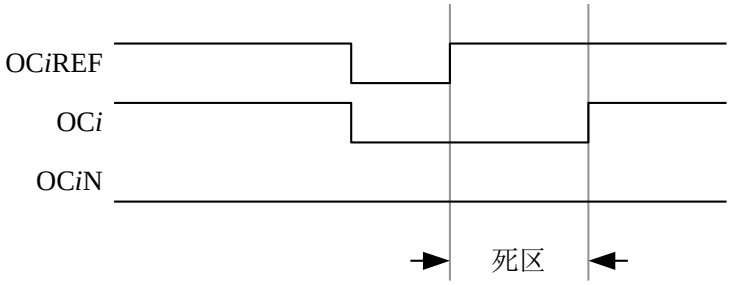
如果延迟大于当前有效的输出宽度（OCi 或者 OCiN），则不会产生相应的脉冲。

下列几张图显示了死区发生器的输出信号和当前参考信号 OCiREF 之间的关系。（假设 CCiP=0、CCiNP=0、MOE=1、CCiE=1 并且 CCiNE=1）

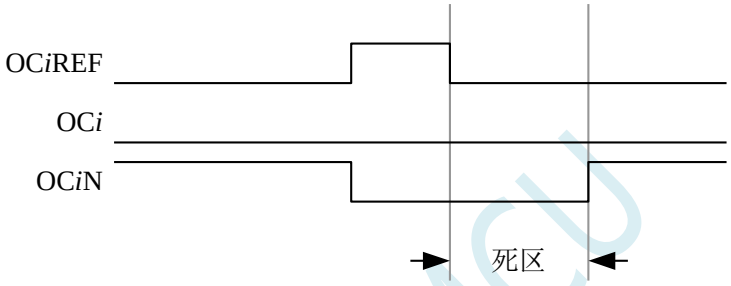
带死区插入的互补输出



死区波形延迟大于负脉冲



死区波形延迟大于正脉冲



每一个通道的死区延时都是相同的，是由 PWMA_DTR 寄存器中的 DTG 位编程配置。

重定向 OCiREF 到 OCi 或 OCiN

在输出模式下（强制输出、输出比较或 PWM 输出），通过配置 PWMA_CCERi 寄存器的 CCiE 和 CCiNE 位，OCiREF 可以被重定向到 OCi 或者 OCiN 的输出。

这个功能可以在互补输出处于无效电平时，在某个输出上送出一个特殊的波形（例如 PWM 或者静态有效电平）。另一个作用是，让两个输出同时处于无效电平，或同时处于有效电平（此时仍然是带死区的互补输出）。

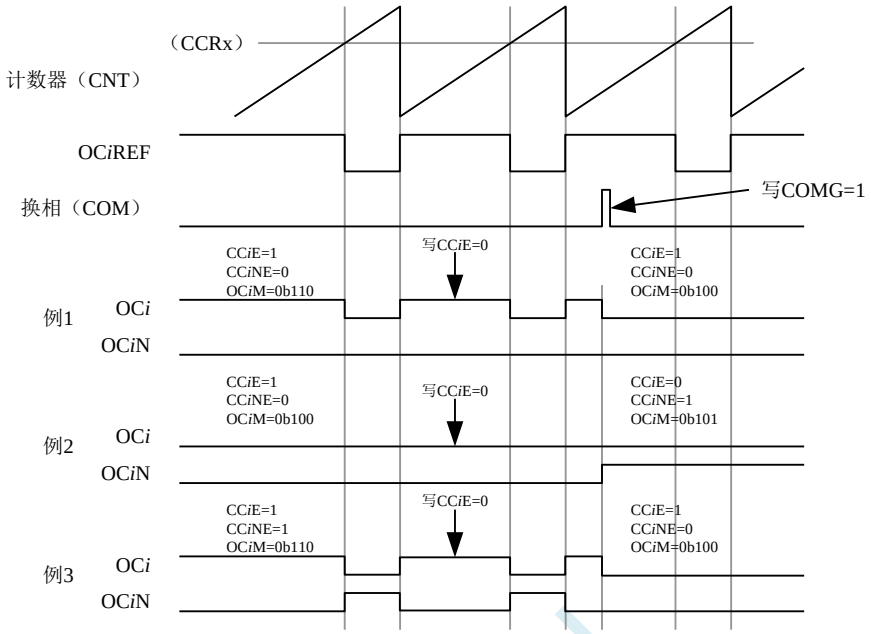
注：当只使能 OCiN（CCiE=0, CCiNE=1）时，它不会反相，而当 OCiREF 变高时立即有效。例如，如果 CCiNP=0，则 OCiN=OCiREF。另一方面，当 OCi 和 OCiN 都被使能时（CCiE=CCiNE=1），当 OCiREF 为高时 OCi 有效；而 OCiN 相反，当 OCiREF 低时 OCiN 变为有效。

针对马达控制的六步 PWM 输出

当在一个通道上需要互补输出时，预装载位有 OCiM、CCiE 和 CCiNE。在发生 COM 换相事件时，这些预装载位被传送到影子寄存器位。这样你就可以预先设置好下一步骤配置，并在同一个时刻同时修更改所有通道的配置。COM 可以通过设置 PWMA_EGR 寄存器的 COMG 位由软件产生，或在 TRGI 上升沿由硬件产生。

下图显示当发生 COM 事件时，三种不同配置下 OCx 和 OCxN 输出。

产生六步 PWM，使用 COM 的例子（OSSR=1）



24.5.8 使用刹车功能（PWMFLT）

刹车功能常用于马达控制中。当使用刹车功能时，依据相应的控制位（PWMA_BKR 寄存器中的 MOE、OSSI 和 OSSR 位），输出使能信号和无效电平都会被修改。

系统复位后，刹车电路被禁止，MOE 位为低。设置 PWMA_BKR 寄存器中的 BKE 位可以使能刹车功能。刹车输入信号的极性可以通过配置同一个寄存器中的 BKP 位选择。BKE 和 BKP 可以被同时修改。

MOE 下降沿相对于时钟模块可以是异步的，因此在实际信号（作用在输出端）和同步控制位（在 PWMA_BKR 寄存器中）之间设置了一个再同步电路。这个再同步电路会在异步信号和同步信号之间产生延迟。特别的，如果当它为低时写 MOE=1，则读出它之前必须先插入一个延时（空指令）才能读到正确的值。这是因为写入的是异步信号而读的是同步信号。

当发生刹车时（在刹车输入端出现选定的电平），有下述动作：

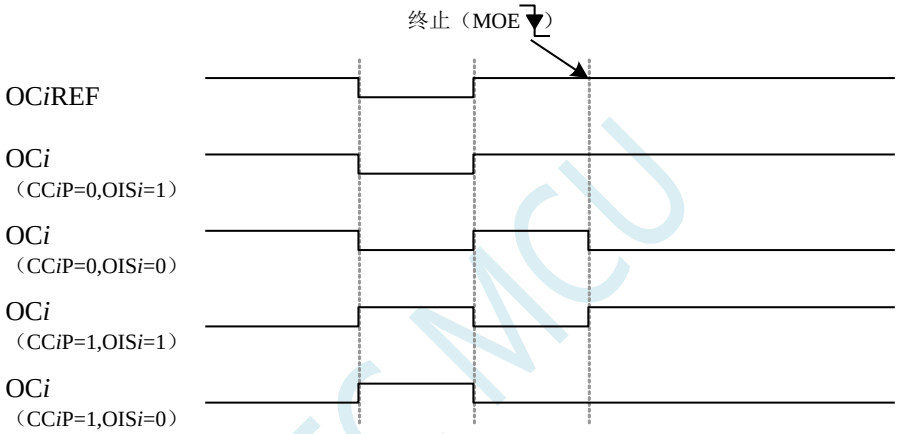
- MOE 位被异步地清除，将输出置于无效状态、空闲状态或者复位状态（由 OSSI 位选择）。这个特性在 MCU 的振荡器关闭时依然有效。
- 一旦 MOE=0，每一个输出通道输出由 PWMA_OISR 寄存器的 OISi 位设定的电平。如果 OSSI=0，则定时器不再控制输出使能信号，否则输出使能信号始终为高。
- 当使用互补输出时：
  - 输出首先被置于复位状态即无效的状态（取决于极性）。这是异步操作，即使定时器没有时钟时，此功能也有效。
  - 如果定时器的时钟依然存在，死区生成器将会重新生效，在死区之后根据 OISi 和 OISiN 位指示的电平驱动输出端口。即使在这种情况下，OCi 和 OCiN 也不能被同时驱动到有效的电平。注：因为重新同步 MOE，死区时间比通常情况下长一些（大约 2 个时钟周期）。
- 如果设置了 PWMA_IER 寄存器的 BIE 位，当刹车状态标志（PWMA_SR1 寄存器中的 BIF 位）为’1’时，则产生一个中断。

- 如果设置了 PWMA_BKR 寄存器中的 AOE 位，在下一个更新事件 UEV 时 MOE 位被自动置位。例如这可以用来进行波形控制，否则，MOE 始终保持低直到被再次置'1'。这个特性可以被用在安全方面，你可以把刹车输入连到电源驱动的报警输出、热敏传感器或者其他安全器件上。

注：刹车输入为电平有效。所以，当刹车输入有效时，不能同时（自动地或者通过软件）设置 MOE。同时，状态标志 BIF 不能被清除。

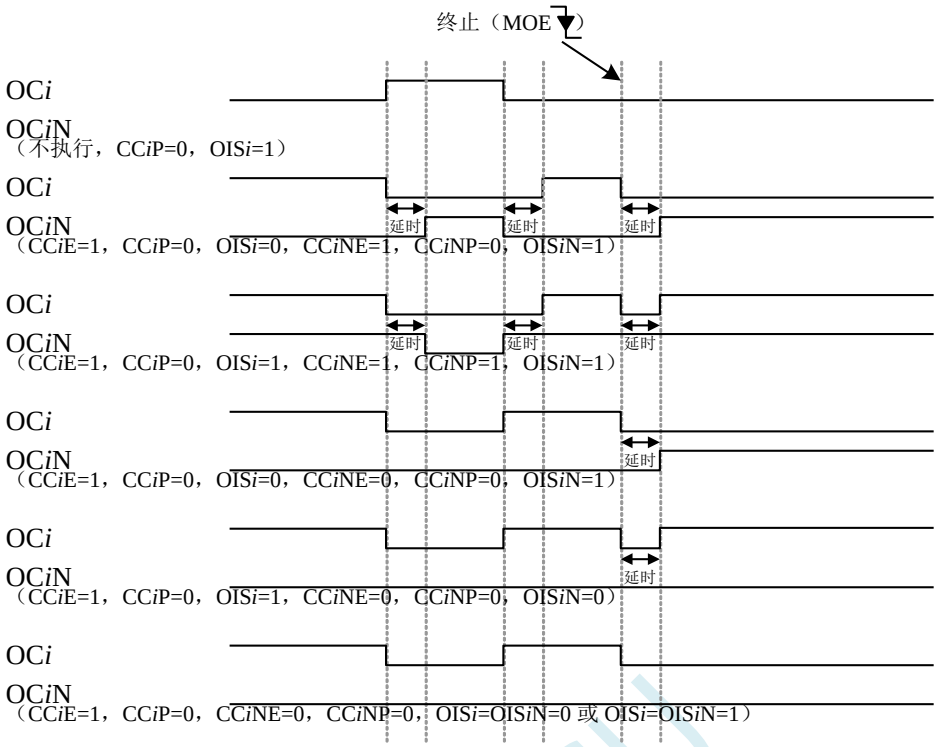
刹车由 BRK 输入（BKIN）产生，它的有效极性是可编程的，且由 PWMA_BKR 寄存器的 BKE 位开启或禁止。除了刹车输入和输出管理，刹车电路中还实现了写保护以保证应用程序的安全。它允许用户冻结几个配置参数（OCi 极性和被禁止时的状态，OCiM 配置，刹车使能和极性）。用户可以通过 PWMA_BKR 寄存器的 LOCK 位，从三种级别的保护中选择一种。在 MCU 复位后 LOCK 位域只能被修改一次。

刹车响应的输出（不带互补输出的通道）



带互补输出的刹车响应的输出（PWMA 互补输出）

STCMCU



24.5.9 在外部事件发生时清除 OCiREF 信号

对于一个给定的通道，在 ETRF 输入端（设置 PWMA_CCMRi 寄存器中对应的 OCiCE 位为'1'）的高电平能够把 OCiREF 信号拉低，OCiREF 信号将保持为低直到发生下一次的更新事件 UEV。该功能只能用于输出比较模式和 PWM 模式，而不能用于强制模式。

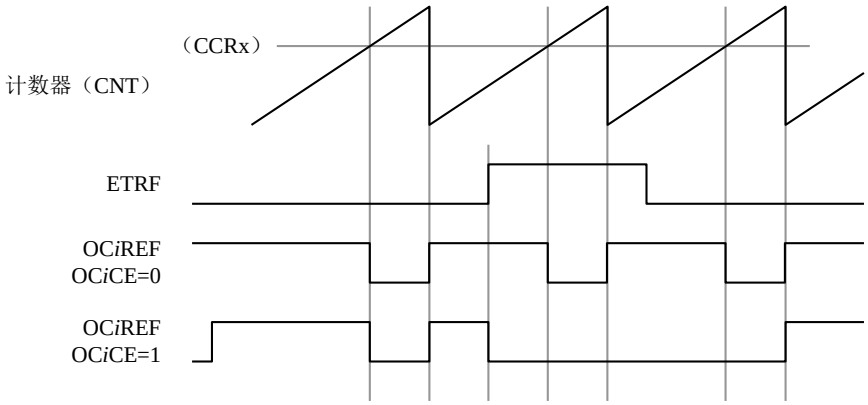
例如，OCiREF 信号可以联到一个比较器的输出，用于控制电流。这时，ETR 必须配置如下：

1. 外部触发预分频器必须处于关闭：PWMA_ETR 寄存器中的 ETPS[1:0]=00。
2. 必须禁止外部时钟模式 2：PWMA_ETR 寄存器中的 ECE=0。
3. 外部触发极性（ETP）和外部触发滤波器（ETF）可以根据需要配置。

下图显示了当 ETRF 输入变为高时，对应不同 OCiCE 的值，OCiREF 信号的动作。

在这个例子中，定时器 PWMA 被置于 PWM 模式。

ETR 清除 PWMA 的 OCiREF



24.5.10 编码器接口模式

编码器接口模式一般用于马达控制。

选择编码器接口模式的方法是：

- 如果计数器只在 TI2 的边沿计数，则置 PWMA_SMCR 寄存器中的 SMS=001；
- 如果只在 TI1 边沿计数，则置 SMS=010；
- 如果计数器同时在 TI1 和 TI2 边沿计数，则置 SMS=011。

通过设置 PWMA_CCER1 寄存器中的 CC1P 和 CC2P 位，可以选择 TI1 和 TI2 极性；如果需要，还可以对输入滤波器编程。

两个输入 TI1 和 TI2 被用来作为增量编码器的接口。假定计数器已经启动（PWMA_CR1 寄存器中的 CEN=1），则计数器在每次 TI1FP1 或 TI2FP2 上产生有效跳变时计数。TI1FP1 和 TI2FP2 是 TI1 和 TI2 在通过输入滤波器和极性控制后的信号。如果没有滤波和极性变换，则 TI1FP1=TI1，TI2FP2=TI2。根据两个输入信号的跳变顺序，产生了计数脉冲和方向信号。依据两个输入信号的跳变顺序，计数器向上或向下计数，同时硬件对 PWMA_CR1 寄存器的 DIR 位进行相应的设置。不管计数器是依靠 TI1 计数、依靠 TI2 计数或者同时依靠 TI1 和 TI2 计数，在任一输入端（TI1 或者 TI2）的跳变都会重新计算 DIR 位。

编码器接口模式基本上相当于使用了一个带有方向选择的外部时钟。这意味着计数器只在 0 到 PWMA_ARR 寄存器的自动装载值之间连续计数（根据方向，或是 0 到 ARR 计数，或是 ARR 到 0 计数）。所以在开始计数之前必须配置 PWMA_ARR。在这种模式下捕获器、比较器、预分频器、重复计数器、触发输出特性等仍工作如常。编码器模式和外部时钟模式 2 不兼容，因此不能同时操作。

编码器接口模式下，计数器依照增量编码器的速度和方向被自动的修改，因此计数器的内容始终指示着编码器的位置，计数方向与相连的传感器旋转的方向对应。

下表列出了所有可能的组合（假设 TI1 和 TI2 不同时变换）。

计数方向与编码器信号的关系

有效边沿	相对信号的电平 （TI1FP1 对应 TI2, TI2FP2 对应 TI1）	TI1FP1 信号		TI2FP2 信号	
		上升	下降	上升	下降
仅在 TI1 计数	高	向下计数	向上计数	不计数	不计数
	低	向上计数	向下计数	不计数	不计数

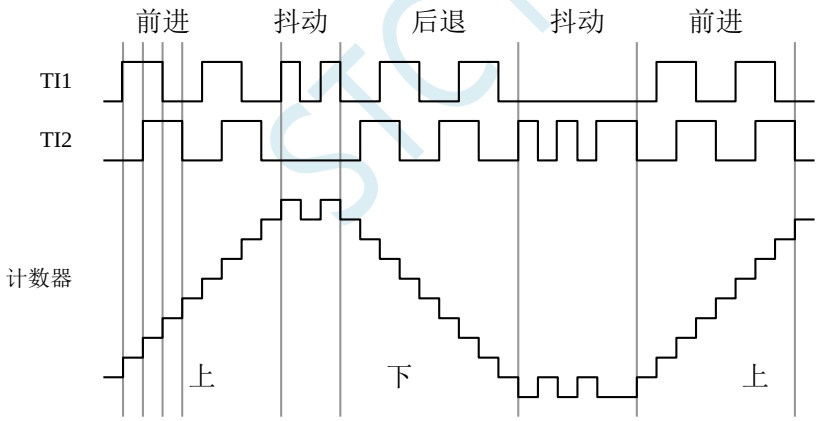
仅在 TI2 计数	高	不计数	不计数	向上计数	向下计数
	低	不计数	不计数	向下计数	向上计数
在 TI1 和 TI2 上计数	高	向下计数	向上计数	向上计数	向下计数
	低	向上计数	向下计数	向下计数	向上计数

一个外部的增量编码器可以直接与 MCU 连接而不需要外部接口逻辑。但是，一般使用比较器将编码器的差分输出转换成数字信号，这大大增加了抗噪声干扰能力。编码器输出的第三个信号表示机械零点，可以把它连接到一个外部中断输入并触发一个计数器复位。

下面是一个计数器操作的实例，显示了计数信号的产生和方向控制。它还显示了当选择了双边沿时，输入抖动是如何被抑制的；抖动可能会在传感器的位置靠近一个转换点时产生。在这个例子中，我们假定配置如下：

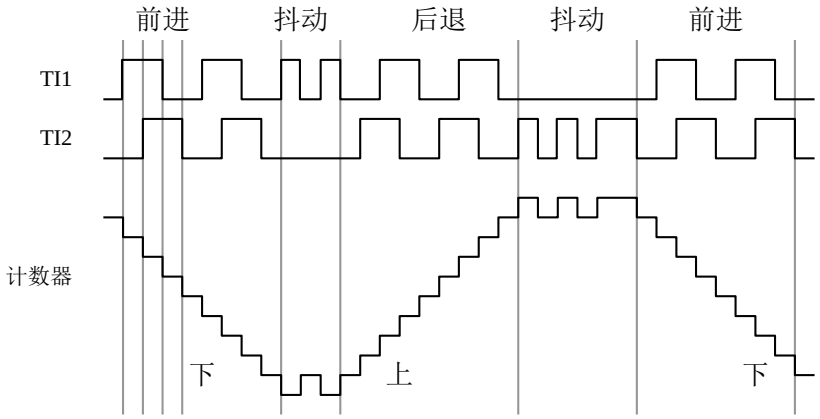
- CC1S=01（PWMA_CCMR1 寄存器，IC1FP1 映射到 TI1）
- CC2S=01（PWMA_CCMR2 寄存器，IC2FP2 映射到 TI2）
- CC1P=0（PWMA_CCER1 寄存器，IC1 不反相，IC1=TI1）
- CC2P=0（PWMA_CCER1 寄存器，IC2 不反相，IC2=TI2）
- SMS=011（PWMA_SMCR 寄存器，所有的输入均在上升沿和下降沿有效）.
- CEN=1（PWMA_CR1 寄存器，计数器使能）

编码器模式下的计数器操作实例



下图为当 IC1 极性反相时计数器的操作实例（CC1P=1，其他配置与上例相同）

IC1 反相的编码器接口模式实例



当定时器配置成编码器接口模式时，提供传感器当前位置的信息。使用另外一个配置在捕获模式下的定时器测量两个编码器事件的间隔，可以获得动态的信息（速度、加速度、减速度）。指示机械零点的编码器输出可被用做此目的。根据两个事件间的间隔，可以按照一定的时间间隔读出计数器。如果可能的话，你可以把计数器的值锁存到第三个输入捕获寄存器（捕获信号必须是周期的并且可以由另一个定时器产生）。

24.6 中断

PWMA/PWMB 各有 8 个中断请求源：

- 刹车中断
- 触发中断
- COM 事件中断
- 输入捕捉/输出比较 4 中断
- 输入捕捉/输出比较 3 中断
- 输入捕捉/输出比较 2 中断
- 输入捕捉/输出比较 1 中断
- 更新事件中断（如：计数器上溢，下溢及初始化）

为了使用中断特性，对每个被使用的中断通道，设置 PWMA_IER/PWMB_IER 寄存器中相应的中断使能位：即 BIE，TIE，COMIE，CCiIE，UIE 位。通过设置 PWMA_EGR/PWMB_EGR 寄存器中的相应位，也可以用软件产生上述各个中断源。

STC MCU

24.7 PWMA/PWMB 寄存器描述

24.7.1 功能脚切换（PWMx_PS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_PS	7EFEB2H	C4PS[1:0]		C3PS[1:0]		C2PS[1:0]		C1PS[1:0]	
PWMB_PS	7EFEB6H	C8PS[1:0]		C7PS[1:0]		C6PS[1:0]		C5PS[1:0]	

C1PS[1:0]：高级 PWM 通道 1 输出脚选择位

C1PS[1:0]	PWM1P	PWM1N
00	P1.0	P1.1
01	P2.0	P2.1
10	P6.0	P6.1
11	-	-

C2PS[1:0]：高级 PWM 通道 2 输出脚选择位

C2PS[1:0]	PWM2P	PWM2N
00	P1.2/P5.4[1]	P1.3
01	P2.2	P2.3
10	P6.2	P6.3
11	-	-

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

C3PS[1:0]：高级 PWM 通道 3 输出脚选择位

C3PS[1:0]	PWM3P	PWM3N
00	P1.4	P1.5
01	P2.4	P2.5
10	P6.4	P6.5
11	-	-

C4PS[1:0]：高级 PWM 通道 4 输出脚选择位

C4PS[1:0]	PWM4P	PWM4N
00	P1.6	P1.7
01	P2.6	P2.7
10	P6.6	P6.7
11	P3.4	P3.3

C5PS[1:0]：高级 PWM 通道 5 输出脚选择位

C5PS[1:0]	PWM5
00	P2.0
01	P1.7
10	P0.0
11	P7.4

C6PS[1:0]：高级 PWM 通道 6 输出脚选择位

C6PS[1:0]	PWM6
00	P2.1
01	P5.4
10	P0.1
11	P7.5

STC MCU

C7PS[1:0]：高级 PWM 通道 7 输出脚选择位

C7PS[1:0]	PWM7
00	P2.2
01	P3.3
10	P0.2
11	P7.6

C8PS[1:0]：高级 PWM 通道 8 输出脚选择位

C8PS[1:0]	PWM8
00	P2.3
01	P3.4
10	P0.3
11	P7.7

24.7.2 高级 PWM 功能脚选择寄存器（PWMx_ETRPS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ETRPS	7EFEB0H						BRKAPS	ETRAPS[1:0]	
PWMB_ETRPS	7EFEB4H						BRKBPS	ETRBPS[1:0]	

ETRAPS[1:0]：高级 PWMA 的外部触发脚 ERI 选择位

ETRAPS [1:0]	PWMETI
00	P3.2
01	P4.1
10	P7.3
11	-

ETRBPS[1:0]：高级 PWMB 的外部触发脚 ERIB 选择位

ETRBPS [1:0]	PWMETI2
00	P3.2
01	P0.6
10	-
11	-

BRKAPS：高级 PWMA 的刹车脚 PWMFLT 选择位

BRKAPS	PWMFLT
0	P3.5
1	比较器的输出

BRKBPS：高级 PWMB 的刹车脚 PWMFLT2 选择位

BRKBPS	PWMFLT2
0	P3.5
1	比较器的输出

24.7.3 输出使能寄存器（PWMx_ENO）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ENO	7EFEB1H	ENO4N	ENO4P	ENO3N	ENO3P	ENO2N	ENO2P	ENO1N	ENO1P
PWMB_ENO	7EFEB5H	-	ENO8P	-	ENO7P	-	ENO6P	-	ENO5P

ENO8P：PWM8 输出控制位
0：禁止 PWM8 输出
1：使能 PWM8 输出
ENO7P：PWM7 输出控制位
0：禁止 PWM7 输出
1：使能 PWM7 输出
ENO6P：PWM6 输出控制位
0：禁止 PWM6 输出
1：使能 PWM6 输出
ENO5P：PWM5 输出控制位
0：禁止 PWM5 输出
1：使能 PWM5 输出
ENO4N：PWM4N 输出控制位
0：禁止 PWM4N 输出
1：使能 PWM4N 输出
ENO4P：PWM4P 输出控制位
0：禁止 PWM4P 输出
1：使能 PWM4P 输出
ENO3N：PWM3N 输出控制位
0：禁止 PWM3N 输出
1：使能 PWM3N 输出
ENO3P：PWM3P 输出控制位
0：禁止 PWM3P 输出
1：使能 PWM3P 输出
ENO2N：PWM2N 输出控制位
0：禁止 PWM2N 输出
1：使能 PWM2N 输出
ENO2P：PWM2P 输出控制位
0：禁止 PWM2P 输出
1：使能 PWM2P 输出
ENO1N：PWM1N 输出控制位
0：禁止 PWM1N 输出
1：使能 PWM1N 输出
ENO1P：PWM1P 输出控制位
0：禁止 PWM1P 输出
1：使能 PWM1P 输出

24.7.4 输出附加使能寄存器（PWMx_IOAUX）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_IOAUX	7EFEB3H	AUX4N	AUX4P	AUX3N	AUX3P	AUX2N	AUX2P	AUX1N	AUX1P
PWMB_IOAUX	7EFEB7H	-	AUX8P	-	AUX7P	-	AUX6P	-	AUX5P

AUX8P：PWM8 输出附加控制位
0：PWM8 的输出直接由 ENO8P 控制
1：PWM8 的输出由 ENO8P 和 PWMB_BKR 共同控制

AUX7P：PWM7 输出附加控制位

0：PWM7 的输出直接由 ENO7P 控制

1：PWM7 的输出由 ENO7P 和 PWMB_BKR 共同控制

AUX6P：PWM6 输出附加控制位

0：PWM6 的输出直接由 ENO6P 控制

1：PWM6 的输出由 ENO6P 和 PWMB_BKR 共同控制

AUX5P：PWM5 输出附加控制位

0：PWM5 的输出直接由 ENO5P 控制

1：PWM5 的输出由 ENO5P 和 PWMB_BKR 共同控制

AUX4N：PWM4N 输出附加控制位

0：PWM4N 的输出直接由 ENO4N 控制

1：PWM4N 的输出由 ENO4N 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX4P：PWM4P 输出附加控制位

0：PWM4P 的输出直接由 ENO4P 控制

1：PWM4P 的输出由 ENO4P 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX3N：PWM3N 输出附加控制位

0：PWM3N 的输出直接由 ENO3N 控制

1：PWM3N 的输出由 ENO3N 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX3P：PWM3P 输出附加控制位

0：PWM3P 的输出直接由 ENO3P 控制

1：PWM3P 的输出由 ENO3P 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX2N：PWM2N 输出附加控制位

0：PWM2N 的输出直接由 ENO2N 控制

1：PWM2N 的输出由 ENO2N 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX2P：PWM2P 输出附加控制位

0：PWM2P 的输出直接由 ENO2P 控制

1：PWM2P 的输出由 ENO2P 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX1N：PWM1N 输出附加控制位

0：PWM1N 的输出直接由 ENO1N 控制

1：PWM1N 的输出由 ENO1N 和 PWMA_BKR 共同控制

AUX1P：PWM1P 输出附加控制位

0：PWM1P 的输出直接由 ENO1P 控制

1：PWM1P 的输出由 ENO1P 和 PWMA_BKR 共同控制

24.7.5 控制寄存器 1（PWMx_CR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CR1	7EFEC0H	ARPEA	CMSA[1:0]		DIRA	OPMA	URSA	UDISA	CENA
PWMB_CR1	7EFEE0H	ARPEB	CMSB[1:0]		DIRB	OPMB	URSB	UDISB	CENB

ARPEn：自动预装载允许位（n=A,B）

0：PWMn_ARR 寄存器没有缓冲，它可以被直接写入

1：PWMn_ARR 寄存器由预装载缓冲器缓冲

CMSn[1:0]：选择对齐模式（n= A,B）

CMSn[1:0]	对齐模式	说明
00	边沿对齐模式	计数器依据方向位（DIR）向上或向下计数
01	中央对齐模式1	计数器交替地向上和向下计数。 配置为输出的通道的输出比较中断标志位， 只在计数器向下计数时被置1。
10	中央对齐模式2	计数器交替地向上和向下计数。 配置为输出的通道的输出比较中断标志位， 只在计数器向上计数时被置1。
11	中央对齐模式3	计数器交替地向上和向下计数。 配置为输出的通道的输出比较中断标志位， 在计数器向上和向下计数时均被置1。

注 1：在计数器开启时（CEN=1），不允许从边沿对齐模式转换到中央对齐模式。

注 2：在中央对齐模式下，编码器模式（SMS=001，010，011）必须被禁止。

DIRn：计数器的计数方向（n= A,B）

0：计数器向上计数；

1：计数器向下计数。

注：当计数器配置为中央对齐模式或编码器模式时，该位为只读。

OPMn：单脉冲模式（n= A,B）

0：在发生更新事件时，计数器不停止；

1：在发生下一次更新事件时，清除 CEN 位，计数器停止。

URSn：更新请求源（n= A,B）

0：如果 UDIS 允许产生更新事件，则下述任一事件产生一个更新中断：

- 寄存器被更新（计数器上溢/下溢）
- 软件设置 UG 位
- 时钟/触发控制器产生的更新

1：如果 UDIS 允许产生更新事件，则只有当下列事件发生时才产生更新中断，并 UIF 置 1：

- 寄存器被更新（计数器上溢/下溢）

UDISn：禁止更新（n= A,B）

0：一旦下列事件发生，产生更新（UEV）事件：

- 计数器溢出/下溢
- 产生软件更新事件
- 时钟/触发模式控制器产生的硬件复位 被缓存的寄存器被装入它们的预装载值。

1：不产生更新事件，影子寄存器（ARR、PSC、CCRx）保持它们的值。如果设置了 UG 位或时钟/触发控制器发出了一个硬件复位，则计数器和预分频器被重新初始化。

CENn：允许计数器（n= A,B）

0：禁止计数器；

1：使能计数器。

注：在软件设置了 CEN 位后，外部时钟、门控模式和编码器模式才能工作。然而触发模式可以自动地通过硬件设置 CEN 位。

24.7.6 控制寄存器 2（PWMx_CR2），及实时触发 ADC

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

PWMA_CR2	7EFEC1H	TI1S	MMSA[2:0]	-	COMSA	-	CCPCA
PWMB_CR2	7EFEE1H	TI5S	MMSB[2:0]	-	COMSB	-	CCPCB

TI1S：第一组 PWM/PWMA 的 TI1 选择

0：PWM1P 输入管脚连到 TI1（数字滤波器的输入）；

1：PWM1P、PWM2P 和 PWM3P 管脚经异或后连到第一组 PWM 的 TI1。

TI5S：第二组 PWM/PWMB 的 TI5 选择

0：PWM5 输入管脚连到 TI5（数字滤波器的输入）；

1：PWM5、PWM6 和 PWM7 管脚经异或后连到第二组 PWM 的 TI5。

MMSA[2:0]：主模式选择

MMSA[2:0]	主模式	说明
000	复位	PWMA_EGR寄存器的UG位被用于作为触发输出（TRGO）。如果触发输入（时钟/触发控制器配置为复位模式）产生复位，则TRGO上的信号相对实际的复位会有一个延迟
001	使能	计数器使能信号被用于作为触发输出（TRGO）。其用于启动ADC，以便控制在一段时间内使能ADC。计数器使能信号是通过CEN控制位和门控模式下的触发输入信号的逻辑或产生。除非选择了主/从模式，当计数器使能信号受控于触发输入时，TRGO上会有一个延迟。 注：当需要使用PWM触发ADC转换时，需要先设置ADC_CONTR寄存器中的ADC_POWER、ADC_CHS以及ADC_EPWMT，当PWM产生TRGO内部信号时，系统会自动设置ADC_START来启动AD转换。详细使用请参考范例程序“使用PWM的CEN启动PWMA定时器，实时触发ADC”
010	更新	更新事件被选为触发输出（TRGO）
011	比较脉冲	一旦发生一次捕获或一次比较成功，当CC1IF标志被置1时，触发输出送出一个正脉冲（TRGO）
100	比较	OC1REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
101	比较	OC2REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
110	比较	OC3REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
111	比较	OC4REF信号被用于作为触发输出（TRGO）

MMSB[2:0]：主模式选择

MMSB[2:0]	主模式	说明
000	复位	PWMB_EGR寄存器的UG位被用于作为触发输出（TRGO）。如果触发输入（时钟/触发控制器配置为复位模式）产生复位，则TRGO上的信号相对实际的复位会有一个延迟
001	使能	计数器使能信号被用于作为触发输出（TRGO）。其用于启动多个PWM，以便控制在一段时间内使能从PWM。计数器使能信号是通过CEN控制位和门控模式下的触发输入信号的逻辑或产生。除非选择了主/从模式，当计数器使能信号

		受控于触发输入时，TRGO上会有一个延迟。
010	更新	更新事件被选为触发输出（TRGO）
011	比较脉冲	一旦发生一次捕获或一次比较成功，当CC5IF标志被置1时，触发输出送出一个正脉冲（TRGO）
100	比较	OC5REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
101	比较	OC6REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
110	比较	OC7REF信号被用于作为触发输出（TRGO）
111	比较	OC8REF信号被用于作为触发输出（TRGO）

注：只有第一组 PWM（PWMA）的 TRGO 可用于触发启动 ADC

注：只有第二组 PWM（PWMB）的 TRGO 可用于第一组 PWM（PWMA）的 ITR2

COMSn：捕获/比较控制位的更新控制选择（n=A,B）

0：当 CCPCn=1 时，只有在 COMG 位置 1 的时候这些控制位才被更新

1：当 CCPCn=1 时，只有在 COMG 位置 1 或 TRGI 发生上升沿的时候这些控制位才被更新

CCPCn：捕获/比较预装载控制位（n= A,B）

0：CCIE，CCINE，CCiP，CCiNP 和 OCIM 位不是预装载的

1：CCIE，CCINE，CCiP，CCiNP 和 OCIM 位是预装载的；设置该位后，它们只在设置了 COMG 位后被更新。

注：该位只对具有互补输出的通道起作用。

24.7.7 从模式控制寄存器(PWMx_SMCR)

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_SMCR	7EFEC2H	MSMA	TSA[2:0]			-	SMSA[2:0]		
PWMB_SMCR	7EFEE2H	MSMB	TSB[2:0]			-	SMSB[2:0]		

MSMn：主/从模式（n= A,B）

0：无作用

1：触发输入（TRGI）上的事件被延迟了，以允许 PWMn 与它的从 PWM 间的完美同步（通过 TRGO）

TSA[2:0]：触发源选择

TSA[2:0]	触发源
000	–
001	–
010	内部触发ITR2
011	–
100	TI1的边沿检测器（TI1F_ED）
101	滤波后的定时器输入1（TI1FP1）
110	滤波后的定时器输入2（TI2FP2）
111	外部触发输入（ETRF）

TSB[2:0]：触发源选择

TSB[2:0]	触发源
000	–
001	–

010	-
011	-
100	TI5的边沿检测器（TI5F_ED）
101	滤波后的定时器输入1（TI5FP5）
110	滤波后的定时器输入2（TI5FP6）
111	外部触发输入（ETRF）

注：这些位只能在 SMS=000 时被改变，以避免在改变时产生错误的边沿检测。

SMSA[2:0]：时钟/触发/从模式选择

SMSA[2:0]	功能	说明
000	内部时钟模式	如果CEN=1，则预分频器直接由内部时钟驱动
001	编码器模式1	根据TI1FP1的电平，计数器在TI2FP2的边沿向上/下计数
010	编码器模式2	根据TI2FP2的电平，计数器在TI1FP1的边沿向上/下计数
011	编码器模式3	根据另一个输入的电平，计数器在TI1FP1和TI2FP2的边沿向上/下计数
100	复位模式	在选中的触发输入（TRGI）的上升沿时重新初始化计数器，并且产生一个更新 寄存器的信号
101	门控模式	当触发输入（TRGI）为高时，计数器的时钟开启。一旦触发输入变为低，则计 数器停止（但不复位）。计数器的启动和停止都是受控的
110	触发模式	计数器在触发输入TRGI的上升沿启动（但不复位），只有计数器的启动是受控 的
111	外部时钟模式1	选中的触发输入（TRGI）的上升沿驱动计数器。 注：如果TI1F_ED被选为触发输入（TS=100）时，不要使用门控模式。这是因为TI1F_ED在每次TI1F变化时只是输出一个脉冲，然而门控模式是要检查触发输入的电平

SMSB[2:0]：时钟/触发/从模式选择

SMSB[2:0]	功能	说明
000	内部时钟模式	如果CEN=1，则预分频器直接由内部时钟驱动
001	编码器模式1	根据TI5FP5的电平，计数器在TI6FP6的边沿向上/下计数
010	编码器模式2	根据TI6FP6的电平，计数器在TI5FP5的边沿向上/下计数
011	编码器模式3	根据另一个输入的电平，计数器在TI5FP5和TI6FP6的边沿向上/下计数
100	复位模式	在选中的触发输入（TRGI）的上升沿时重新初始化计数器，并且产生一个更新 寄存器的信号
101	门控模式	当触发输入（TRGI）为高时，计数器的时钟开启。一旦触发输入变为低，则计 数器停止（但不复位）。计数器的启动和停止都是受控的
110	触发模式	计数器在触发输入TRGI的上升沿启动（但不复位），只有计

		数器的启动是受控 的
111	外部时钟模式1	选中的触发输入（TRGI）的上升沿驱动计数器。 注：如果TI5F_ED被选为触发输入（TS=100）时，不要使用门控模式。这是因为TI5F_ED在每次TI5F变化时只是输出一个脉冲，然而门控模式是要检查触发输入的电平

24.7.8 外部触发寄存器(PWMx_ETR)

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ETR	7EFEC3H	ETP1	ECEA	ETPSA[1:0]		ETFA[3:0]			
PWMB_ETR	7EFEE3H	ETP2	ECEB	ETPSB[1:0]		ETFB[3:0]			

ETPn：外部触发 ETR 的极性（n= A,B）

0：高电平或上升沿有效

1：低电平或下降沿有效

ECEn：外部时钟使能（n= A,B）

0：禁止外部时钟模式 2

1：使能外部时钟模式 2，计数器的时钟为 ETRF 的有效沿。

注 1：ECE 置 1 的效果与选择把 TRGI 连接到 ETRF 的外部时钟模式 1 相同（PWMn_SMCR 寄存器中，SMS=111，TS=111）。

注 2：外部时钟模式 2 可与下列模式同时使用：触发标准模式；触发复位模式；触发门控模式。但是，此时 TRGI 决不能与 ETRF 相连（PWMn_SMCR 寄存器中，TS 不能为 111）。

注 3：外部时钟模式 1 与外部时钟模式 2 同时使能，外部时钟输入为 ETRF。

ETPSn：外部触发预分频器外部触发信号 EPRP 的频率最大不能超过 fMASTER/4。可用预分频器来降低 ETRP 的频率，当 EPRP 的频率很高时，它非常有用：（n= A,B）

00：预分频器关闭

01：EPRP 的频率/2

02：EPRP 的频率/4

03：EPRP 的频率/8

ETFn[3:0]：外部触发滤波器选择，该位域定义了 ETRP 的采样频率及数字滤波器长度。（n= A,B）

ETFn[3:0]	时钟数	ETF[3:0]	时钟数
0000	1	1000	48
0001	2	1001	64
0010	4	1010	80
0011	8	1011	96
0100	12	1100	128
0101	16	1101	160
0110	24	1110	192
0111	32	1111	256

24.7.9 中断使能寄存器(PWMx_IER)

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

PWMA_IER	7EFEC4H	BIEA	TIEA	COMIEA	CC4IE	CC3IE	CC2IE	CC1IE	UIEA
PWMB_IER	7EFEE4H	BIEB	TIEB	COMIEB	CC8IE	CC7IE	CC6IE	CC5IE	UIEB

BIEn：允许刹车中断（n= A,B）

0：禁止刹车中断；

1：允许刹车中断。

TIE：触发中断使能（n= A,B）

0：禁止触发中断；

1：使能触发中断。

COMIE：允许 COM 中断（n= A,B）

0：禁止 COM 中断；

1：允许 COM 中断。

CCnIE：允许捕获/比较 n 中断（n=1,2,3,4,5,6,7,8）

0：禁止捕获/比较 n 中断；

1：允许捕获/比较 n 中断。

UIEn：允许更新中断（n= A,B）

0：禁止更新中断；

1：允许更新中断。

24.7.10 状态寄存器 1(PWMx_SR1)

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_SR1	7EFEC5H	BIFA	TIFA	COMIFA	CC4IF	CC3IF	CC2IF	CC1IF	UIFA
PWMB_SR1	7EFEE5H	BIFB	TIFB	COMIFB	CC8IF	CC7IF	CC6IF	CC5IF	UIFB

BIFn：刹车中断标记。一旦刹车输入有效，由硬件对该位置 1。如果刹车输入无效，则该位可由软件清 0。（n= A,B）

0：无刹车事件产生

1：刹车输入上检测到有效电平

TIFn：触发器中断标记。当发生触发事件时由硬件对该位置 1。由软件清 0。（n= A,B）

0：无触发器事件产生

1：触发中断等待响应

COMIFn：COM 中断标记。一旦产生 COM 事件该位由硬件置 1。由软件清 0。（n= A,B）

0：无 COM 事件产生

1：COM 中断等待响应

CC8IF：捕获/比较8中断标记，参考CC1IF描述

CC7IF：捕获/比较7中断标记，参考CC1IF描述

CC6IF：捕获/比较6中断标记，参考CC1IF描述

CC5IF：捕获/比较5中断标记，参考CC1IF描述

CC4IF：捕获/比较4中断标记，参考CC1IF描述

CC3IF：捕获/比较3中断标记，参考CC1IF描述

CC2IF：捕获/比较2中断标记，参考CC1IF描述

CC1IF：捕获/比较1中断标记。

如果通道CC1配置为输出模式：

当计数器值与比较值匹配时该位由硬件置1，但在中心对称模式下除外。它由软件清0。

0：无匹配发生；

1：PWMA_CNT 的值与 PWMA_CCR1 的值匹配。

注：在中心对称模式下，当计数器值为 0 时，向上计数，当计数器值为 ARR 时，向下计数（它从 0 向上计数到 ARR-1，再由 ARR 向下计数到 1）。因此，对所有的 SMS 位值，这两个值都不置标记。但是，如果 CCR1>ARR，则当 CNT 达到 ARR 值时，CC1IF 置 1。

如果通道CC1配置为输入模式：

当捕获事件发生时该位由硬件置1，它由软件清0或通过读PWMA_CCR1L清0。

0：无输入捕获产生

1：计数器值已被捕获至 PWMA_CCR1

UIFn：更新中断标记 当产生更新事件时该位由硬件置 1。它由软件清 0。（n= A,B）

0：无更新事件产生

1：更新事件等待响应。当寄存器被更新时该位由硬件置 1

- 若 PWMn_CR1 寄存器的 UDIS=0，当计数器上溢或下溢时
- 若 PWMn_CR1 寄存器的 UDIS=0、URS=0，当设置 PWMn_EGR 寄存器的 UG 位软件对计数器 CNT 重新初始化时
- 若 PWMn_CR1 寄存器的 UDIS=0、URS=0，当计数器 CNT 被触发事件重新初始化时

24.7.11 状态寄存器 2(PWMx_SR2)

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_SR2	7EFEC6H	-	-	-	CC4OF	CC3OF	CC2OF	CC1OF	-
PWMB_SR2	7EFEE6H	-	-	-	CC8OF	CC7OF	CC6OF	CC5OF	-

CC8OF：捕获/比较8重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC7OF：捕获/比较7重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC6OF：捕获/比较6重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC5OF：捕获/比较5重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC4OF：捕获/比较4重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC3OF：捕获/比较3重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC2OF：捕获/比较2重复捕获标记。参见CC1OF描述。

CC1OF：捕获/比较1重复捕获标记。仅当相应的通道被配置为输入捕获时，该标记可由硬件置1。写0可清除该位。

0：无重复捕获产生；

1：计数器的值被捕获到 PWMA_CCR1 寄存器时，CC1IF 的状态已经为 1。

24.7.12 事件产生寄存器（PWMx_EGR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_EGR	7EFEC7H	BGA	TGA	COMGA	CC4G	CC3G	CC2G	CC1G	UGA
PWMB_EGR	7EFEE7H	BGB	TGB	COMGB	CC8G	CC7G	CC6G	CC5G	UGB

BGn：产生刹车事件。该位由软件置 1，用于产生一个刹车事件，由硬件自动清 0（n= A,B）

0：无动作

1：产生一个刹车事件。此时 MOE=0、BIF=1，若开启对应的中断（BIE=1），则产生相应的中断

TGn：产生触发事件。该位由软件置 1，用于产生一个触发事件，由硬件自动清 0（n= A,B）

0：无动作

1：TIF=1，若开启对应的中断（TIE=1），则产生相应的中断

COMGn：捕获/比较事件，产生控制更新。该位由软件置 1，由硬件自动清 0（n= A,B）

0：无动作

1：CCPC=1，允许更新 CCIE、CCINE、CCiP，CCiNP，OCIM 位。

注：该位只对拥有互补输出的通道有效

CC8G：产生捕获/比较 8 事件。参考 CC1G 描述

CC7G：产生捕获/比较 7 事件。参考 CC1G 描述

CC6G：产生捕获/比较 6 事件。参考 CC1G 描述

CC5G：产生捕获/比较 5 事件。参考 CC1G 描述

CC4G：产生捕获/比较 4 事件。参考 CC1G 描述

CC3G：产生捕获/比较 3 事件。参考 CC1G 描述

CC2G：产生捕获/比较 2 事件。参考 CC1G 描述

CC1G：产生捕获/比较 1 事件。产生捕获/比较 1 事件。该位由软件置 1，用于产生一个捕获/比较事件，由硬件自动清 0。

0：无动作；

1：在通道 CC1 上产生一个捕获/比较事件。

若通道 CC1 配置为输出：设置 CC1IF=1，若开启对应的中断，则产生相应的中断。

若通道 CC1 配置为输入：当前的计数器值被捕获至 PWMA_CCR1 寄存器，设置 CC1IF=1，若开启对应的中断，则产生相应的中断。若 CC1IF 已经为 1，则设置 CC1OF=1。

UGn：产生更新事件 该位由软件置 1，由硬件自动清 0。（n= A,B）

0：无动作；

1：重新初始化计数器，并产生一个更新事件。

注意预分频器的计数器也被清 0（但是预分频系数不变）。若在中心对称模式下或 DIR=0（向上计数）则计数器被清 0；若 DIR=1（向下计数）则计数器取 PWMn_ARR 的值。

24.7.13 捕获/比较模式寄存器 1（PWMx_CCMR1）

通道可用于输入（捕获模式）或输出（比较模式），通道的方向由相应的 CCnS 位定义。该寄存器其它位的作用在输入和输出模式下不同。OCxx 描述了通道在输出模式下的功能，ICxx 描述了通道在输入模式下的功能。因此必须注意，同一个位在输出模式和输入模式下的功能是不同的。

通道配置为比较输出模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR1	7EFEC8H	OC1CE	OC1M[2:0]			OC1PE	OC1FE	CC1S[1:0]	
PWMB_CCMR1	7EFEE8H	OC5CE	OC5M[2:0]			OC5PE	OC5FE	CC5S[1:0]	

OCnCE：输出比较 n 清零使能。该位用于使能使用 PWMETI 引脚上的外部事件来清通道 n 的输出信号（OCnREF）（n=1,5）

0：OCnREF 不受 ETRF 输入的影响；

1：一旦检测到 ETRF 输入高电平，OCnREF=0。

OCnM[2:0]：输出比较 n 模式。该 3 位定义了输出参考信号 OCnREF 的动作，而 OCnREF 决定了 OCn 的值。OCnREF 是高电平有效，而 OCn 的有效电平取决于 CCnP 位。（n=1,5）

OCnM[2:0]	模式	说明
000	冻结	PWMn_CCR1与PWMn_CNT间的比较对OCnREF不起作用
001	匹配时设置通道n的输出为有效电平	当PWMn_CCR1=PWMn_CNT时，OCnREF输出高
010	匹配时设置通道n的输出为无效电平	当PWMn_CCR1=PWMn_CNT时，OCnREF输出低

011	翻转	当PWMn_CCR1=PWMn_CNT时，翻转OCnREF
100	强制为无效电平	强制OCnREF为低
101	强制为有效电平	强制OCnREF为高
110	PWM模式1	在向上计数时，当PWMn_CNT<PWMn_CCR1时 OCnREF输出高，否则OCnREF输出低 在向下计数时，当PWMn_CNT>PWMn_CCR1时 OCnREF输出低，否则OCnREF输出高
111	PWM模式2	在向上计数时，当PWMn_CNT<PWMn_CCR1时 OCnREF输出低，否则OCnREF输出高 在向下计数时，当PWMn_CNT>PWMn_CCR1时 OCnREF输出高，否则OCnREF输出低

注 1：一旦 LOCK 级别设为 3（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）并且 CCnS=00（该通道配置成输出）则该位不能被修改。

注 2：在 PWM 模式 1 或 PWM 模式 2 中，只有当比较结果改变了或在输出比较模式中从冻结模式切换到 PWM 模式时，OCnREF 电平才改变。

注 3：在有互补输出的通道上，这些位是预装载的。如果 PWMn_CR2 寄存器的 CCPC=1，OCM 位只有在 COM 事件发生时，才从预装载位取新值。

OCnPE：输出比较 n 预装载使能（n=1,5）

0：禁止 PWMn_CCR1 寄存器的预装载功能，可随时写入 PWMn_CCR1 寄存器，并且新写入的数值立即起作用。

1：开启 PWMn_CCR1 寄存器的预装载功能，读写操作仅对预装载寄存器操作，PWMn_CCR1 的预装载值在更新事件到来时被加载至当前寄存器中。

注 1：一旦 LOCK 级别设为 3（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）并且 CCnS=00（该通道配置成输出）则该位不能被修改。

注 2：为了操作正确，在 PWM 模式下必须使能预装载功能。但在单脉冲模式下（PWMn_CR1 寄存器的 OPM=1），它不是必须的。

注：OC1PE 必须在通道打开时（PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=1）才是可写的。

注：OC5PE 必须在通道打开时（PWMB_CCER1 寄存器的 CC5E=1）才是可写的。

OCnFE：输出比较 n 快速使能。该位用于加快 CC 输出对触发输入事件的响应。（n=1,5）

0：根据计数器与 CCRn 的值，CCn 正常操作，即使触发器是打开的。当触发器的输入有一个有效沿时，激活 CCn 输出的最小延时为 5 个时钟周期。

1：输入到触发器的有效沿的作用就象发生了一次比较匹配。因此，OC 被设置为比较电平而与比较结果无关。采样触发器的有效沿和 CC1 输出间的延时被缩短为 3 个时钟周期。OCFE 只在通道被配置成 PWMA 或 PWMB 模式时起作用。

注：OC1FE 必须在通道打开时（PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=1）才是可写的。

注：OC5FE 必须在通道打开时（PWMB_CCER1 寄存器的 CC5E=1）才是可写的。

CC1S[1:0]：捕获/比较 1 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC1S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC1映射在TI1FP1上
10	输入	IC1映射在TI2FP1上
11	输入	IC1映射在TRC上。此模式仅工作在内部触发器输入被

		选中时（由PWMA_SMCR寄存器的TS位选择）

CC5S[1:0]：捕获/比较 5 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC5S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC5映射在TI5FP5上
10	输入	IC5映射在TI6FP5上
11	输入	IC5映射在TRC上。此模式仅工作在内部触发器输入被选中时（由PWM5_SMCR寄存器的TS位选择）

注：CC1S 仅在通道关闭时（PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=0）才是可写的。

注：CC5S 仅在通道关闭时（PWM5_CCER1 寄存器的 CC5E=0）才是可写的。

通道配置为捕获输入模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR1	7EFEC8H	IC1F[3:0]				IC1PSC[1:0]		CC1S[1:0]	
PWMB_CCMR1	7EFEE8H	IC5F[3:0]				IC5PSC[1:0]		CC5S[1:0]	

ICnF[3:0]：输入捕获 n 滤波器选择，该位域定义了 TIn 的采样频率及数字滤波器长度。（n=1,5）

ICnF[3:0]	时钟数	ICnF[3:0]	时钟数
0000	1	1000	48
0001	2	1001	64
0010	4	1010	80
0011	8	1011	96
0100	12	1100	128
0101	16	1101	160
0110	24	1110	192
0111	32	1111	256

注：即使对于带互补输出的通道，该位域也是非预装载的，并且不会考虑 CCPC（PWMn_CR2 寄存器）的值

ICnPSC[1:0]：输入/捕获 n 预分频器。这两位定义了 CCn 输入（IC1）的预分频系数。（n=1,5）

00：无预分频器，捕获输入口上检测到的每一个边沿都触发一次捕获

01：每 2 个事件触发一次捕获

10：每 4 个事件触发一次捕获

11：每 8 个事件触发一次捕获

注：IC1PSC 必须在通道打开时（PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=1）才是可写的。

注：IC5PSC 必须在通道打开时（PWMB_CCER1 寄存器的 CC5E=1）才是可写的。

CC1S[1:0]：捕获/比较 1 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC1S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC1映射在TI1FP1上
10	输入	IC1映射在TI2FP1上
11	输入	IC1映射在TRC上。此模式仅工作在内部触发器输入被

		选中时（由PWMA_SMCR寄存器的TS位选择）

CC5S[1:0]：捕获/比较 5 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC5S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC5映射在TI5FP5上
10	输入	IC5映射在TI6FP5上
11	输入	IC5映射在TRC上。此模式仅工作在内部触发器输入被选中时（由PWM5_SMCR寄存器的TS位选择）

注：CC1S 仅在通道关闭时（PWMA_CCER1 寄存器的 CC1E=0）才是可写的。

注：CC5S 仅在通道关闭时（PWMB_CCER1 寄存器的 CC5E=0）才是可写的。

PWMA_CCMR1 寄存器设置示例代码：

```
PWMA_CCER1 = 0x00;          //必须关闭 CC1E 才能设置 CC1S
PWMA_CCMR1 = 0x01;          //配置 CC1 为输入模式
PWMA_CCER1 |= 0x01;         //设置 CC1E 为 1,使能 CC1 通道
PWMA_CCMR1 |= 0x04;         //设置 IC1PSC, IC1PSC 必须在 CC1E 为 1 时才可写入
```

PWMA_CCMR2/PWMA_CCMR3/PWMA_CCMR4 以及 PWMB 组的
PWMB_CCMR1/PWMB_CCMR2/PWMB_CCMR3/PWMB_CCMR4 的设置方法与上面示例代码类似

24.7.14 捕获/比较模式寄存器 2（PWMx_CCMR2）

通道配置为比较输出模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR2	7EFEC9H	OC2CE	OC2M[2:0]			OC2PE	OC2FE	CC2S[1:0]	
PWMB_CCMR2	7EFEE9H	OC6CE	OC6M[2:0]			OC6PE	OC6FE	CC6S[1:0]	

OCnCE：输出比较 n 清零使能。该位用于使能使用 PWMETI 引脚上的外部事件来清通道 n 的输出信号（OCnREF）（n=2,6）

0：OCnREF 不受 ETRF 输入的影响；

1：一旦检测到 ETRF 输入高电平，OCnREF=0。

OCnM[2:0]：输出比较 2 模式，参考 OC1M。（n=2,6）

OCnPE：输出比较 2 预装载使能，参考 OP1PE。（n=2,6）

CC2S[1:0]：捕获/比较 2 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC2S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC2映射在TI2FP2上
10	输入	IC2映射在TI1FP2上
11	输入	IC2映射在TRC上。

CC6S[1:0]：捕获/比较 6 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC6S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC6映射在TI6FP6上
10	输入	IC6映射在TI5FP6上

11	输入	IC6映射在TRC上。

通道配置为捕获输入模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR2	7EFEC9H	IC2F[3:0]				IC2PSC[1:0]		CC2S[1:0]	
PWMB_CCMR2	7EFEE9H	IC6F[3:0]				IC6PSC[1:0]		CC6S[1:0]	

ICnF[3:0]：输入捕获 n 滤波器选择，参考 IC1F。（n=2,6）

ICnPSC[1:0]：输入/捕获 n 预分频器，参考 IC1PSC。（n=2,6）

CC2S[1:0]：捕获/比较 2 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC2S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC2映射在TI2FP2上
10	输入	IC2映射在TI1FP2上
11	输入	IC2映射在TRC上。

CC6S[1:0]：捕获/比较 6 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC6S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC6映射在TI6FP6上
10	输入	IC6映射在TI5FP6上
11	输入	IC6映射在TRC上。

24.7.15 捕获/比较模式寄存器 3（PWMx_CCMR3）

通道配置为比较输出模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR3	7EFECAH	OC3CE	OC3M[2:0]			OC3PE	OC3FE	CC3S[1:0]	
PWMB_CCMR3	7EFEEAH	OC7CE	OC7M[2:0]			OC7PE	OC7FE	CC7S[1:0]	

OCnCE：输出比较 n 清零使能。该位用于使能使用 PWMETI 引脚上的外部事件来清通道 n 的输出信号（OCnREF）（n=3,7）

0：OCnREF 不受 ETRF 输入的影响；

1：一旦检测到 ETRF 输入高电平，OCnREF=0。

OCnM[2:0]：输出比较 3 模式，参考 OC1M。（n=3,7）

OCnPE：输出比较 3 预装载使能，参考 OP1PE。（n=3,7）

CC3S[1:0]：捕获/比较 3 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC3S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC3映射在TI3FP3上
10	输入	IC3映射在TI4FP3上
11	输入	IC3映射在TRC上。

CC7S[1:0]：捕获/比较 7 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC7S[1:0]	方向	输入脚

00	输出	
01	输入	IC7映射在TI7FP7上
10	输入	IC7映射在TI8FP7上
11	输入	IC7映射在TRC上。

通道配置为捕获输入模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR3	7EFECAH	IC3F[3:0]				IC3PSC[1:0]		CC3S[1:0]	
PWMB_CCMR3	7EFEEAH	IC7F[3:0]				IC7PSC[1:0]		CC7S[1:0]	

ICnF[3:0]：输入捕获 n 滤波器选择，参考 IC1F。（n=3,7）

ICnPSC[1:0]：输入/捕获 n 预分频器，参考 IC1PSC。（n=3,7）

CC3S[1:0]：捕获/比较 3 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC3S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC3映射在TI3FP3上
10	输入	IC3映射在TI4FP3上
11	输入	IC3映射在TRC上。

CC7S[1:0]：捕获/比较 7 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC7S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC7映射在TI7FP7上
10	输入	IC7映射在TI8FP7上
11	输入	IC7映射在TRC上。

24.7.16 捕获/比较模式寄存器 4（PWMx_CCMR4）

通道配置为比较输出模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR4	7EFECBH	OC4CE	OC4M[2:0]			OC4PE	OC4FE	CC4S[1:0]	
PWMB_CCMR4	7EFEEBH	OC8CE	OC8M[2:0]			OC8PE	OC8FE	CC8S[1:0]	

OCnCE：输出比较 n 清零使能。该位用于使能使用 PWMETI 引脚上的外部事件来清通道 n 的输出信号（OCnREF）（n=4,8）

0：OCnREF 不受 ETRF 输入的影响；

1：一旦检测到 ETRF 输入高电平，OCnREF=0。

OCnM[2:0]：输出比较 n 模式，参考 OC1M。（n=4,8）

OCnPE：输出比较 n 预装载使能，参考 OP1PE。（n=4,8）

CC4S[1:0]：捕获/比较 4 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC4S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC4映射在TI4FP4上
10	输入	IC4映射在TI3FP4上

11	输入	IC4映射在TRC上。

CC8S[1:0]：捕获/比较 8 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC8S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC8映射在TI8FP8上
10	输入	IC8映射在TI7FP8上
11	输入	IC8映射在TRC上。

通道配置为捕获输入模式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCMR4	7EFECBH	IC4F[3:0]				IC4PSC[1:0]		CC4S[1:0]	
PWMB_CCMR4	7EFEEBH	IC8F[3:0]				IC8PSC[1:0]		CC8S[1:0]	

ICnF[3:0]：输入捕获 n 滤波器选择，参考 IC1F。（n=4,8）

ICnPSC[1:0]：输入/捕获 n 预分频器，参考 IC1PSC。（n=4,8）

CC4S[1:0]：捕获/比较 4 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC4S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC4映射在TI4FP4上
10	输入	IC4映射在TI3FP4上
11	输入	IC4映射在TRC上。

CC8S[1:0]：捕获/比较 8 选择。这两位定义通道的方向（输入/输出），及输入脚的选择

CC8S[1:0]	方向	输入脚
00	输出	
01	输入	IC8映射在TI8FP8上
10	输入	IC8映射在TI7FP8上
11	输入	IC8映射在TRC上。

24.7.17 捕获/比较使能寄存器 1（PWMx_CCER1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCER1	7EFECCH	CC2NP	CC2NE	CC2P	CC2E	CC1NP	CC1NE	CC1P	CC1E
PWMB_CCER1	7EFEECH	-	-	CC6P	CC6E	-	-	CC5P	CC5E

CC6P：OC6 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P

CC6E：OC6 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E

CC5P：OC5 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P

CC5E：OC5 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E

CC2NP：OC2N 比较输出极性。参考 CC1NP

CC2NE：OC2N 比较输出使能。参考 CC1NE

CC2P：OC2 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P

CC2E：OC2 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E

CC1NP：OC1N 比较输出极性

0：高电平有效；

1：低电平有效。

注 1：一旦 LOCK 级别（PWMA_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 3 或 2 且 CC1S=00（通道配置为输出），则该位不能被修改。

注 2：对于有互补输出的通道，该位是预装载的。如果 CCPC=1（PWMA_CR2 寄存器），只有在 COM 事件发生时，CC1NP 位才从预装载位中取新值。

CC1NE：OC1N 比较输出使能

0：关闭比较输出。

1：开启比较输出，其输出电平依赖于 MOE、OSSI、OSSR、OIS1、OIS1N 和 CC1E 位的值。

注：对于有互补输出的通道，该位是预装载的。如果 CCPC=1（PWMA_CR2 寄存器），只有在 COM 事件发生时，CC1NE 位才从预装载位中取新值。

CC1P：OC1 输入捕获/比较输出极性

CC1 通道配置为输出：

0：高电平有效

1：低电平有效

CC1 通道配置为输入或者捕获：

0：捕获发生在 TI1F 或 TI2F 的上升沿；

1：捕获发生在 TI1F 或 TI2F 的下降沿.

注 1：一旦 LOCK 级别（PWMA_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 3 或 2，则该位不能被修改。

注 2：对于有互补输出的通道，该位是预装载的。如果 CCPC=1（PWMA_CR2 寄存器），只有在 COM 事件发生时，CC1P 位才从预装载位中取新值。

CC1E：OC1 输入捕获/比较输出使能

0：关闭输入捕获/比较输出；

1：开启输入捕获/比较输出。

注：对于有互补输出的通道，该位是预装载的。如果 CCPC=1（PWMA_CR2 寄存器），只有在 COM 事件发生时，CC1E 位才从预装载位中取新值。

带刹车功能的互补输出通道 OCi 和 OCiN 的控制位

控制位					输出状态	
MOE	OSSI	OSSR	CCiE	CCiNE	OCi 输出状态	OCiN 输出状态
1	X	0	0	0	输出禁止	输出禁止
		0	0	1	输出禁止	带极性的 OCiREF
		0	1	0	带极性的 OCiREF	输出禁止
		0	1	1	带极性和死区的 OCiREF	带极性和死区的反向 OCiREF
		1	0	0	输出禁止	输出禁止
		1	0	1	关闭状态 （输出使能且为无效电平） OCi=CCiP	带极性的 OCiREF
		1	1	0	带极性的 OCiREF	关闭状态 （输出使能且为无效电平） OCiN=CCiNP
		1	1	1	带极性和死区的 OCiREF	带极性和死区的反向 OCiREF
0	0	X	X	X	输出禁止	

	1				关闭状态（输出使能且为无效电平）异步地：OCi=CCiP，OCiN=CCiNP；然后，若时钟存在：经过一个死区时间后 OCi=OISi，OCiN=OISiN，假设 OISi 与 OISiN 并不都对应 OCi 和 OCiN 的有效电平。

注：管脚连接到互补的 OCi 和 OCiN 通道的外部 I/O 管脚的状态，取决于 OCi 和 OCiN 通道状态和 GPIO 寄存器。

24.7.18 捕获/比较使能寄存器 2（PWMx_CCER2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCER2	7EFECDH	CC4NP	CC4NE	CC4P	CC4E	CC3NP	CC3NE	CC3P	CC3E
PWMB_CCER2	7EFEEDH	-	-	CC8P	CC8E	-	-	CC7P	CC7E

CC8P：OC8 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P
CC8E：OC8 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E
CC7P：OC7 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P
CC7E：OC7 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E
CC4NP：OC4N 比较输出极性。参考 CC1NP
CC4NE：OC4N 比较输出使能。参考 CC1NE
CC4P：OC4 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P
CC4E：OC4 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E
CC3NP：OC3N 比较输出极性。参考 CC1NP
CC3NE：OC3N 比较输出使能。参考 CC1NE
CC3P：OC3 输入捕获/比较输出极性。参考 CC1P
CC3E：OC3 输入捕获/比较输出使能。参考 CC1E

24.7.19 计数器高 8 位（PWMx_CNTRH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CNTRH	7EFECEH	CNT1[15:8]							
PWMB_CNTRH	7EFEEEH	CNT2[15:8]							

CNTn[15:8]：计数器的高 8 位值（n= A,B）

24.7.20 计数器低 8 位（PWMx_CNTRL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CNTRL	7EFECFH	CNT1[7:0]							
PWMB_CNTRL	7EFEEFH	CNT2[7:0]							

CNTn[7:0]：计数器的低 8 位值（n= A,B）

24.7.21 预分频器高 8 位（PWMx_PSCRH），输出频率计算公式

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_PSCRH	7EFED0H	PSC1[15:8]							
PWMB_PSCRH	7EFEF0H	PSC2[15:8]							

PSCn[15:8]：预分频器的高 8 位值。（n= A,B）

预分频器用于对 CK_PSC 进行分频。计数器的时钟频率（fCK_CNT）等于 fCK_PSC/（PSCR[15:0]+1）。PSCR 包含了当更新事件产生时装入当前预分频器寄存器的值（更新事件包括计数器被 TIM_EGR 的 UG 位清 0 或被工作在复位模式的从控制器清 0）。这意味着为了使新的值起作用，必须产生一个更新事件。

PWM 输出频率计算公式

PWMA 和 PWMB 两组 PWM 的输出频率计算公式相同，且每组可设置不同的频率。

对齐模式	PWM输出频率计算公式
边沿对齐	$\text{PWM输出频率} = \frac{\text{系统工作频率SYSclk}}{(\text{PWMx_PSCR} + 1) \times (\text{PWMx_ARR} + 1)}$
中间对齐	$\text{PWM输出频率} = \frac{\text{系统工作频率SYSclk}}{(\text{PWMx_PSCR} + 1) \times \text{PWMx_ARR} \times 2}$

24.7.22 预分频器低 8 位（PWMx_PSCRL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_PSCRL	7EFED1H	PSC1[7:0]							
PWMB_PSCRL	7EFEF1H	PSC2[7:0]							

PSCn[7:0]：预分频器的低 8 位值。（n= A,B）

24.7.23 自动重装载寄存器高 8 位（PWMx_ARRH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ARRH	7EFED2H	ARR1[15:8]							
PWMB_ARRH	7EFEF2H	ARR2[15:8]							

ARRn[15:8]：自动重装载高 8 位值（n= A,B）

ARR 包含了将要装载入实际的自动重装载寄存器的值。当自动重装载的值为 0 时，计数器不工作。

24.7.24 自动重装载寄存器低 8 位（PWMx_ARRL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_ARRL	7EFED3H	ARR1[7:0]							
PWMB_ARRL	7EFEF3H	ARR2[7:0]							

ARRn[7:0]：自动重装载低 8 位值（n= A,B）

24.7.25 重复计数器寄存器（PWMx_RCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_RCR	7EFED4H	REP1[7:0]							
PWMB_RCR	7EFEF4H	REP2[7:0]							

REPn[7:0]：重复计数器值（n= A,B）

开启了预装载功能后，这些位允许用户设置比较寄存器的更新速率（即周期性地从预装载寄存器 传输到当前寄存器）；如果允许产生更新中断，则会同时影响产生更新中断的速率。每次向下计数

器 REP_CNT 达到 0，会产生一个更新事件并且计数器 REP_CNT 重新从 REP 值开 始计数。由于 REP_CNT 只有在周期更新事件 U_RC 发生时才重载 REP 值，因此对 PWMn_RCR 寄存器写入的新值只在下次周期更新事件发生时才起作用。这意味着在 PWM 模式中，（REP+1）对应着：

- 在边沿对齐模式下，PWM 周期的数目；
- 在中心对称模式下，PWM 半周期的数目。

24.7.26 捕获/比较寄存器 1/5 高 8 位（PWMx_CCR1H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR1H	7EFED5H	CCR1[15:8]							
PWMB_CCR5H	7EFEF5H	CCR5[15:8]							

CCRn[15:8]：捕获/比较 n 的高 8 位值（n=1,5）

若 CCn 通道配置为输出：CCRn 包含了装入当前比较值（预装载值）。如果在 PWMn_CCMR1 寄存器（OCnPE 位）中未选择预装载功能，写入的数值会立即传输至当前寄存器中。否则只有当更新事件发生时，此预装载值才传输至当前捕获/比较 n 寄存器中。当前比较值同计数器 PWMn_CNT 的值相比较，并在 OCn 端口上产生输出信号。

若 CCn 通道配置为输入：CCRn 包含了上一次输入捕获事件发生时的计数器值（此时该寄存器为只读）。

24.7.27 捕获/比较寄存器 1/5 低 8 位（PWMx_CCR1L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR1L	7EFED6H	CCR1[7:0]							
PWMB_CCR5L	7EFEF6H	CCR5[7:0]							

CCRn[7:0]：捕获/比较 n 的低 8 位值（n=1,5）

24.7.28 捕获/比较寄存器 2/6 高 8 位（PWMx_CCR2H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR2H	7EFED7H	CCR2[15:8]							
PWMB_CCR6H	7EFEF7H	CCR6[15:8]							

CCRn[15:8]：捕获/比较 n 的高 8 位值（n=2,6）

24.7.29 捕获/比较寄存器 2/6 低 8 位（PWMx_CCR2L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR2L	7EFED8H	CCR2[7:0]							
PWMB_CCR6L	7EFEF8H	CCR6[7:0]							

CCRn[7:0]：捕获/比较 n 的低 8 位值（n=2,6）

24.7.30 捕获/比较寄存器 3/7 高 8 位（PWMx_CCR3H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR3H	7EFED9H	CCR3[15:8]							
PWMB_CCR7H	7EFEF9H	CCR7[15:8]							

CCRn[15:8]：捕获/比较 n 的高 8 位值（n=3,7）

24.7.31 捕获/比较寄存器 3/7 低 8 位（PWMx_CCR3L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR3L	7EFEDAH	CCR3[7:0]							
PWMB_CCR7L	7EFEFAH	CCR7[7:0]							

CCRn[7:0]：捕获/比较 n 的低 8 位值（n=3,7）

24.7.32 捕获/比较寄存器 4/8 高 8 位（PWMx_CCR4H）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR4H	7EFEDBH	CCR4[15:8]							
PWMB_CCR8H	7EFEFBH	CCR8[15:8]							

CCRn[15:8]：捕获/比较 n 的高 8 位值（n=4,8）

24.7.33 捕获/比较寄存器 4/8 低 8 位（PWMx_CCR4L）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_CCR4L	7EFEDCH	CCR4[7:0]							
PWMB_CCR8L	7EFEFCH	CCR8[7:0]							

CCRn[7:0]：捕获/比较 n 的低 8 位值（n=4,8）

24.7.34 刹车寄存器（PWMx_BKR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_BKR	7EFEDDH	MOEA	AOEA	BKPA	BKEA	OSSRA	OSSIA	LOCKA[1:0]	
PWMB_BKR	7EFEFDH	MOEB	AOEB	BKPB	BKEB	OSSRB	OSSIB	LOCKB[1:0]	

MOEn：主输出使能。一旦刹车输入有效，该位被硬件异步清 0。根据 AOE 位的设置值，该位可以由软件置 1 或被自动置 1。它仅对配置为输出的通道有效。（n= A,B）

0：禁止 OC 和 OCN 输出或强制为空闲状态

1：如果设置了相应的使能位（PWMn_CCERX 寄存器的 CCIE 位），则使能 OC 和 OCN 输出。

AOEn：自动输出使能（n= A,B）

0：MOE 只能被软件置 1；

1：MOE 能被软件置 1 或在下一个更新事件被自动置 1（如果刹车输入无效）。

注：一旦 LOCK 级别（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1，则该位不能被修改

BKPn：刹车输入极性（n= A,B）

0：刹车输入低电平有效

1：刹车输入高电平有效

注：一旦 LOCK 级别（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1，则该位不能被修改

BKEn：刹车功能使能（n= A,B）

0：禁止刹车输入（BRK）

1：开启刹车输入（BRK）

注：一旦 LOCK 级别（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1，则该位不能被修改。

OSSRn：运行模式下“关闭状态”选择。该位在 MOE=1 且通道设为输出时有效（n= A,B）

0：当 PWM 不工作时，禁止 OC/OCN 输出（OC/OCN 使能输出信号=0）；

1：当 PWM 不工作时，一旦 CCiE=1 或 CCiNE=1，首先开启 OC/OCN 并输出无效电平，然后置 OC/OCN 使能输出信号=1。

注：一旦 LOCK 级别（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 2，则该位不能被修改。

OSSIn：空闲模式下“关闭状态”选择。该位在 MOE=0 且通道设为输出时有效。（n= A,B）

0：当 PWM 不工作时，禁止 OC/OCN 输出（OC/OCN 使能输出信号=0）；

1：当 PWM 不工作时，一旦 CCiE=1 或 CCiNE=1，OC/OCN 首先输出其空闲电平，然后 OC/OCN 使能输出信号=1。

注：一旦 LOCK 级别（PWMn_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 2，则该位不能被修改。

LOCKn[1:0]：锁定设置。该位为防止软件错误而提供的写保护措施（n= A,B）

LOCKn[1:0]	保护级别	保护内容
00	无保护	寄存器无写保护
01	锁定级别1	不能写入PWMn_BKR寄存器的BKE、BKP、AOE位和 PWMn_OISR寄存器的OISI位
10	锁定级别2	不能写入锁定级别1中的各位， 也不能写入CC极性位以及OSSR/OSSI位
11	锁定级别3	不能写入锁定级别2中的各位， 也不能写入CC控制位

注：由于 BKE、BKP、AOE、OSSR、OSSI 位可被锁定（依赖于 LOCK 位），因此在第一次写 PWMn_BKR 寄存器时必须对它们进行设置。

24.7.35 死区寄存器（PWMx_DTR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_DTR	7EFEDEH	DTGA[7:0]							
PWMB_DTR	7EFEFEH	DTGB[7:0]							

DTGn[7:0]：死区发生器设置。（n= A,B）

这些位定义了插入互补输出之间的死区持续时间。（t_{CK_PSC} 为 PWMn 的时钟脉冲）

DTGn[7:5]	死区时间
000	DTGn[7:0] * t_{CK_PSC}
001	
010	
011	
100	(64 + DTGn[6:0]) * 2 * t_{CK_PSC}
101	
110	(32 + DTGn[5:0]) * 8 * t_{CK_PSC}
111	(32 + DTGn[4:0]) * 16 * t_{CK_PSC}

注：一旦 LOCK 级别（PWMx_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1、2 或 3 时，则该位不能被修改。

24.7.36 输出空闲状态寄存器（PWMx_OISR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
PWMA_OISR	7EFEDFH	OIS4N	OIS4	OIS3N	OIS3	OIS2N	OIS2	OIS1N	OIS1
PWMB_OISR	7EFEFFH	-	OIS8	-	OIS7	-	OIS6	-	OIS5

OIS8：空闲状态时 OC8 输出电平

OIS7：空闲状态时 OC7 输出电平

OIS6：空闲状态时 OC6 输出电平

OIS5：空闲状态时 OC5 输出电平

OIS4N：空闲状态时 OC4N 输出电平

OIS4：空闲状态时 OC4 输出电平

OIS3N：空闲状态时 OC3N 输出电平

OIS3：空闲状态时 OC3 输出电平

OIS2N：空闲状态时 OC2N 输出电平

OIS2：空闲状态时 OC2 输出电平

OIS1N：空闲状态时 OC1N 输出电平

0：当 MOE=0 时，则在一个死区时间后，OC1N=0；

1：当 MOE=0 时，则在一个死区时间后，OC1N=1。

注：一旦 LOCK 级别（PWMx_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1、2 或 3 时，则该位不能被修改。

OIS1：空闲状态时 OC1 输出电平

0：当 MOE=0 时，如果 OC1N 使能，则在一个死区后，OC1=0；

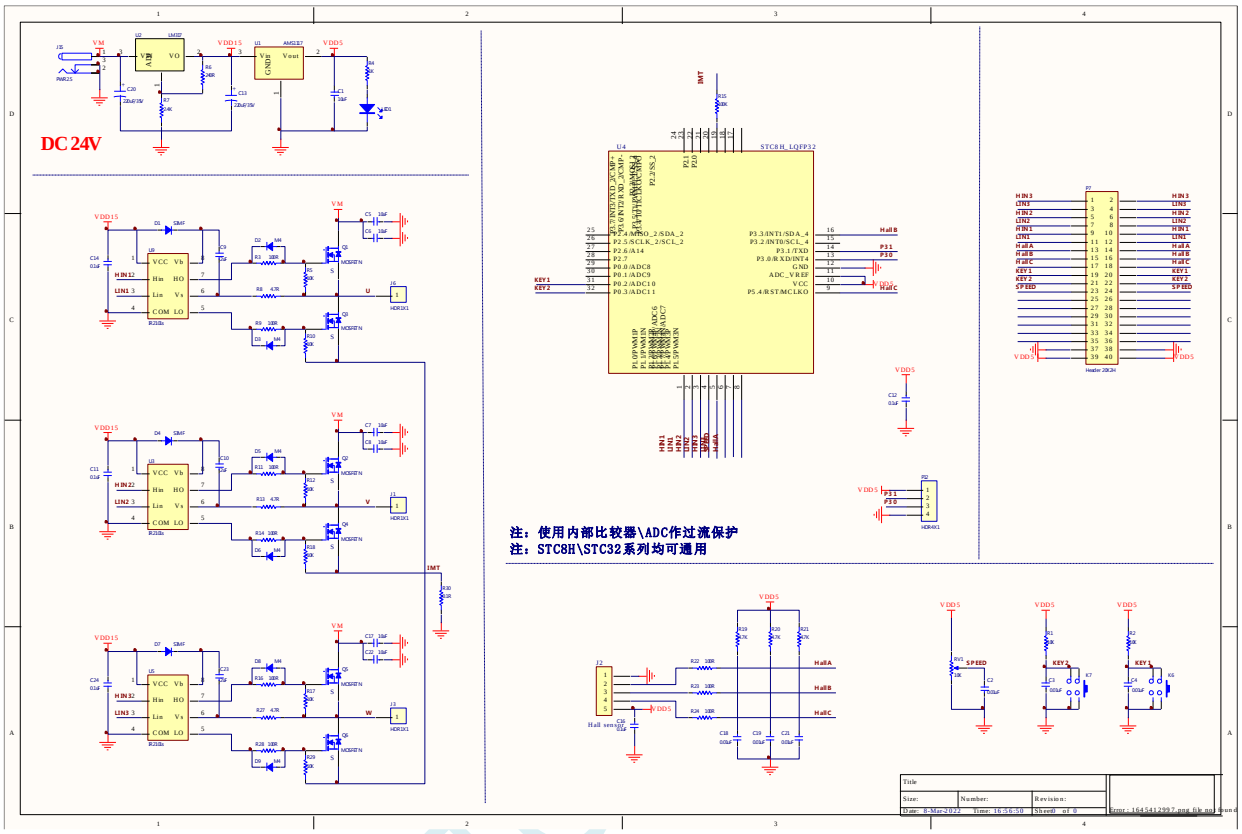
1：当 MOE=0 时，如果 OC1N 使能，则在一个死区后，OC1=1。

注：一旦 LOCK 级别（PWMx_BKR 寄存器中的 LOCK 位）设为 1、2 或 3 时，则该位不能被修改。

STCMCU

24.8 范例程序

24.8.1 BLDC 无刷直流马达(带 HALL)




```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;

#define     TRUE            1
#define     FALSE           0

#define     RV09_CH         6

#define     PWMA_Period     ((u16)0x0180)
#define     PWMA_STPulse    ((u16)342)

#define     START           0x1A
#define     RUN             0x1B
#define     STOP            0x1C
#define     IDLE            0x1D

#define     PWMA_OCMODE_MASK        ((u8)0x70)
#define     PWMA_OCCE_ENABLE        ((u8)0x80)
#define     PWMA_OCCE_DISABLE       ((u8)0x00)
```

```
#define     PWMA_OCMODE_TIMING      ((u8)0x00)
#define     PWMA_OCMODE_ACTIVE      ((u8)0x10)
#define     PWMA_OCMODE_INACTIVE    ((u8)0x20)
#define     PWMA_OCMODE_TOGGLE      ((u8)0x30)
#define     PWMA_FORCE_INACTIVE     ((u8)0x40)
#define     PWMA_FORCE_ACTIVE       ((u8)0x50)
#define     PWMA_OCMODE_PWM1        ((u8)0x60)
#define     PWMA_OCMODE_PWM2        ((u8)0x70)
#define     CC1_POLARITY_HIGH       ((u8)0x02)
#define     CC1N_POLARITY_HIGH      ((u8)0x08)
#define     CC2_POLARITY_HIGH       ((u8)0x20)
#define     CC2N_POLARITY_HIGH      ((u8)0x80)
#define     CC1_POLARITY_LOW        ((u8)~0x02)
#define     CC1N_POLARITY_LOW       ((u8)~0x08)
#define     CC2_POLARITY_LOW        ((u8)~0x20)
#define     CC2N_POLARITY_LOW       ((u8)~0x80)
#define     CC1_OCENABLE            ((u8)0x01)
#define     CC1N_OCENABLE           ((u8)0x04)
#define     CC2_OCENABLE            ((u8)0x10)
#define     CC2N_OCENABLE           ((u8)0x40)
#define     CC1_OCDISABLE           ((u8)~0x01)
#define     CC1N_OCDISABLE          ((u8)~0x04)
#define     CC2_OCDISABLE           ((u8)~0x10)
#define     CC2N_OCDISABLE          ((u8)~0x40)
#define     CC3_POLARITY_HIGH       ((u8)0x02)
#define     CC3N_POLARITY_HIGH      ((u8)0x08)
#define     CC4_POLARITY_HIGH       ((u8)0x20)
#define     CC4N_POLARITY_HIGH      ((u8)0x80)
#define     CC3_POLARITY_LOW        ((u8)~0x02)
#define     CC3N_POLARITY_LOW       ((u8)~0x08)
#define     CC4_POLARITY_LOW        ((u8)~0x20)
#define     CC4N_POLARITY_LOW       ((u8)~0x80)
#define     CC3_OCENABLE            ((u8)0x01)
#define     CC3N_OCENABLE           ((u8)0x04)
#define     CC4_OCENABLE            ((u8)0x10)
#define     CC4N_OCENABLE           ((u8)0x40)
#define     CC3_OCDISABLE           ((u8)~0x01)
#define     CC3N_OCDISABLE          ((u8)~0x04)
#define     CC4_OCDISABLE           ((u8)~0x10)
#define     CC4N_OCDISABLE          ((u8)~0x40)

void LED_OUT(u8 X);                                 //LED 单字节串行移位函数

unsigned char code LED_0F[] =
{
    0xC0,0xF9,0xA4,0xB0,
    0x99,0x92,0x82,0xF8,
    0x80,0x90,0x8C,0xBF,
    0xC6,0xA1,0x86,0xFF,
    0xbf
};

#define     DIO             P23                     //串行数据输入
#define     RCLK            P24                     //时钟脉冲信号——上升沿有效
#define     SCLK            P25                     //打入信号————上升沿有效

void DelayXus(unsigned char delayTime);
void DelayXms( unsigned char delayTime);
unsigned int ADC_Convert(u8 ch);
```

```
void PWM_Init(void);
void SPEED_ADJ();
unsigned char RD_HALL();
void MOTOR_START();
void MOTOR_STOP();
unsigned char KEY_detect();
void LED4_Display (unsigned int dat,unsigned char num);

unsigned char Display_num=1;
unsigned int Display_dat=0;
unsigned int Motor_speed;
unsigned char Motor_sta = IDLE;
unsigned char BRK_occur=0;
unsigned int PWMB_CAP1_v=0;
unsigned int CAP1_avg=0;
unsigned char CAP1_cnt=0;
unsigned long CAP1_sum=0;

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P_SW2 = 0x80;

    P1 = 0x00;
    P0M1 = 0x0C;
    P0M0 = 0x01;
    P1M1 = 0xc0;
    P1M0 = 0x3F;
    P2M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x38;
    P3M1 = 0x28;
    P3M0 = 0x00;

    ET0=1;
    TR0=1;

    ADCCFG = 0x0f;
    ADC_CONTR = 0x80;

    PWMA_ENO = 0x3F;                            //PWMA 输出使能
    PWMB_ENO = 0x00;                            //PWMB 输出使能
    PWMA_PS = 0x00;                             //PWMA pin  选择
    PWMB_PS = 0xd5;                             //PWMB pin  选择

/*********************************************************
输出比较模式 PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
*********************************************************/
/************PWMB 接 hall 传感器****************/
//////////时基单元//////////
    PWMB_PSCRL = 15;
    PWMB_ARRH = 0xff;                           //自动重装载寄存器，计数器 overflow 点
    PWMB_ARRL = 0xff;
    PWMB_CCR8H = 0x00;
    PWMB_CCR8L = 0x05;
```

```
//////////通道配置//////////
    PWMB_CCMR1 = 0x43;                          //通道模式配置
    PWMB_CCMR2 = 0x41;
    PWMB_CCMR3 = 0x41;
    PWMB_CCMR4 = 0x70;
    PWMB_CCER1 = 0x11;
    PWMB_CCER2 = 0x11;

//////////模式配置//////////
    PWMB_CR2 = 0xf0;
    PWMB_CR1 = 0x81;
    PWMB_SMCR = 0x44;

//////////使能& 中断配置//////////
    PWMB_BKR = 0x80;                            //主输出使能
    PWMB_IER = 0x02;                            //使能中断


/**********PWMA  控制马达换相***************/
//////////时基单元//////////
    PWMA_PSCRH = 0x00;                          //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_ARRH = (u8)(PWMA_Period >> 8);
    PWMA_ARRL = (u8)(PWMA_Period);

//////////通道配置//////////
    PWMA_CCMR1 = 0x70;                          //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x70;
    PWMA_CCMR3 = 0x70;
    PWMA_CCER1 = 0x11;                          //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x01;                          //配置通道输出使能和极性
    PWMA_OISR = 0xAA;                           //配置 MOE=0 时各通道输出电平

//////////模式配置//////////
    PWMA_CR1 = 0xA0;
    PWMA_CR2 = 0x24;
    PWMA_SMCR = 0x20;

//////////使能& 中断配置//////////
    PWMA_BKR = 0x1c;
    PWMA_CR1 |= 0x01;                           //使能计数器

    EA = 1;
    while (1)
    {
        P22=~P22;
        Display_dat = Motor_speed;              //Motor_speed

        switch(Motor_sta)
        {
        case START:
            MOTOR_START();
            Motor_sta = RUN;
            break;
        case RUN:
            SPEED_ADJ();
            if((KEY_detect() == 2)||(BRK_occur == TRUE))
                Motor_sta = STOP;
            break;
```

```
            case STOP:
                MOTOR_STOP();
                Motor_sta = IDLE;
                break;
            case IDLE:
                if(KEY_detect()==1)
                    Motor_sta = START;
                BRK_occur = FALSE;
                Motor_speed = 0;
                CAP1_avg = 0;
                CAP1_cnt = 0;
                CAP1_sum = 0;
                break;
            }
        }
}

void TIM0_ISR() interrupt 1
{
    TH0=0xf0;
    if(Display_num>8)
        Display_num=1;
    LED4_Display(Display_dat,Display_num);
    Display_num=(Display_num<<1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if((PWMA_SR1 & 0x20))
    {
        switch(RD_HALL())
        {
        case 3:
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 2:
            PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER2 |= CC3N_POLARITY_HIGH;
            break;
        case 6:
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 4:
            PWMA_CCER1 |= CC1N_POLARITY_HIGH;
            PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
            break;
        case 5:
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 1:
```

```
            PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER1 |= CC2N_POLARITY_HIGH;
            break;
        }

        CAP1_sum += PWMB_CAP1_v;
        CAP1_cnt++;
        if(CAP1_cnt==128)
        {
            CAP1_cnt=0;
            CAP1_avg = (CAP1_sum>>7);
            CAP1_sum = 0;
            Motor_speed = 5000000/CAP1_avg;
        }

        PWMA_SR1 &=~0x20;                       //清零
    }
    if((PWMA_SR1 & 0x80))                       //BRK
    {
        BRK_occur = TRUE;
        PWMA_SR1 &=~0x80;                       //清零
    }
}

void PWMB_ISR() interrupt 27
{
    if((PWMB_SR1 & 0x02))
    {
        PWMB_CAP1_v = PWMB_CCR5H;
        PWMB_CAP1_v = (PWMB_CAP1_v<<8) + PWMB_CCR5L;
        PWMB_SR1 &=~0x02;
    }
}

void DelayXus(unsigned char delayTime)
{
    int i = 0;
    while( delayTime--)
    {
        for( i = 0 ; i < 1 ; i++);
    }
}

void DelayXms( unsigned char delayTime )
{
    int i = 0;
    while( delayTime--)
    {
        for( i = 0 ; i < 2 ; i++)
        {
            DelayXus(100);
        }
    }
}

unsigned int ADC_Convert(u8 ch)
{
    u16 res=0;
```

```
    ADC_CONTR &= ~0x0f;
    ADC_CONTR |= ch;
    ADC_CONTR |= 0x40;
    DelayXus(1);
    while (!(ADC_CONTR & 0x20));
    ADC_CONTR &= ~0x20;

    res = ADC_RES;
    res = (res<<2)+(ADC_RESL>>6);
    return res;
}

void SPEED_ADJ()
{
    u16 ADC_result;

    ADC_result = (ADC_Convert(RV09_CH)/3);
    PWMA_CCR1H = (u8)(ADC_result >> 8);          //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = (u8)(ADC_result);
    PWMA_CCR2H = (u8)(ADC_result >> 8);
    PWMA_CCR2L = (u8)(ADC_result);
    PWMA_CCR3H = (u8)(ADC_result >> 8);
    PWMA_CCR3L = (u8)(ADC_result);
}

unsigned char RD_HALL()
{
    unsigned char Hall_sta = 0;

    (P17)? (Hall_sta|=0x01) : (Hall_sta&=~0x01);
    (P54)? (Hall_sta|=0x02) : (Hall_sta&=~0x02);
    (P33)? (Hall_sta|=0x04) : (Hall_sta&=~0x04);

    return Hall_sta;
}

void MOTOR_START()
{
    u16 temp;
    u16 ADC_result;

    PWMA_CCR1H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);        //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_CCR2H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);
    PWMA_CCR2L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_CCR3H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);
    PWMA_CCR3L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_BKR |= 0x80;                            //主输出使能相当于总开关
    PWMA_IER |= 0xA0;                            //使能中断

    switch(RD_HALL())
    {
    case 1:
        PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER1 |= CC2N_POLARITY_HIGH;
        PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
```

STC MCU

```
        PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        break;
    case 3:
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER2 |= CC3N_POLARITY_HIGH;
        break;
    case 2:
        PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER2 |= CC3N_POLARITY_HIGH;
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR2 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        break;
    case 6:
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR2 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCER1 |= CC1N_POLARITY_HIGH;
        PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
        break;
    case 4:
        PWMA_CCER1 |= CC1N_POLARITY_HIGH;
        PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR3 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        break;
    case 5:
        PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
        PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
          PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
        PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
          PWMA_CCMR3 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
        PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
        PWMA_CCER1 |= CC2N_POLARITY_HIGH;
        PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
        break;
```

```
    }
    ADC_result = (ADC_Convert(RV09_CH)/3);

    for(temp = PWMA_STPulse; temp > ADC_result; temp--)
    {
        PWMA_CCR1H = (u8)(temp >> 8);                    //计数器比较值
        PWMA_CCR1L = (u8)(temp);
        PWMA_CCR2H = (u8)(temp >> 8);
        PWMA_CCR2L = (u8)(temp);
        PWMA_CCR3H = (u8)(temp >> 8);
        PWMA_CCR3L = (u8)(temp);
        DelayXms(10);
    }
}

void MOTOR_STOP()
{
    PWMA_BKR &= ~0x80;
    PWMA_IER &= ~0xA0;
}

void LED4_Display (u16 dat,u8 num)
{
    switch(num)
    {
    case 0x01:
        LED_OUT(LED_0F[(dat/1)%10]);
        LED_OUT(0x01);
        RCLK = 0;
        RCLK = 1;
        break;
    case 0x02:
        LED_OUT(LED_0F[(dat/10)%10]);
        LED_OUT(0x02);
        RCLK = 0;
        RCLK = 1;
        break;
    case 0x04:
        LED_OUT(LED_0F[(dat/100)%10]);
        LED_OUT(0x04);
        RCLK = 0;
        RCLK = 1;
        break;
    case 0x08:
        LED_OUT(LED_0F[(dat/1000)%10]);
        LED_OUT(0x08);
        RCLK = 0;
        RCLK = 1;
        break;
    }
}

void LED_OUT(u8 X)
{
    u8 i;

    for(i=8;i>=1;i--)
    {
        if (X&0x80) DIO=1;
```

STC MCU

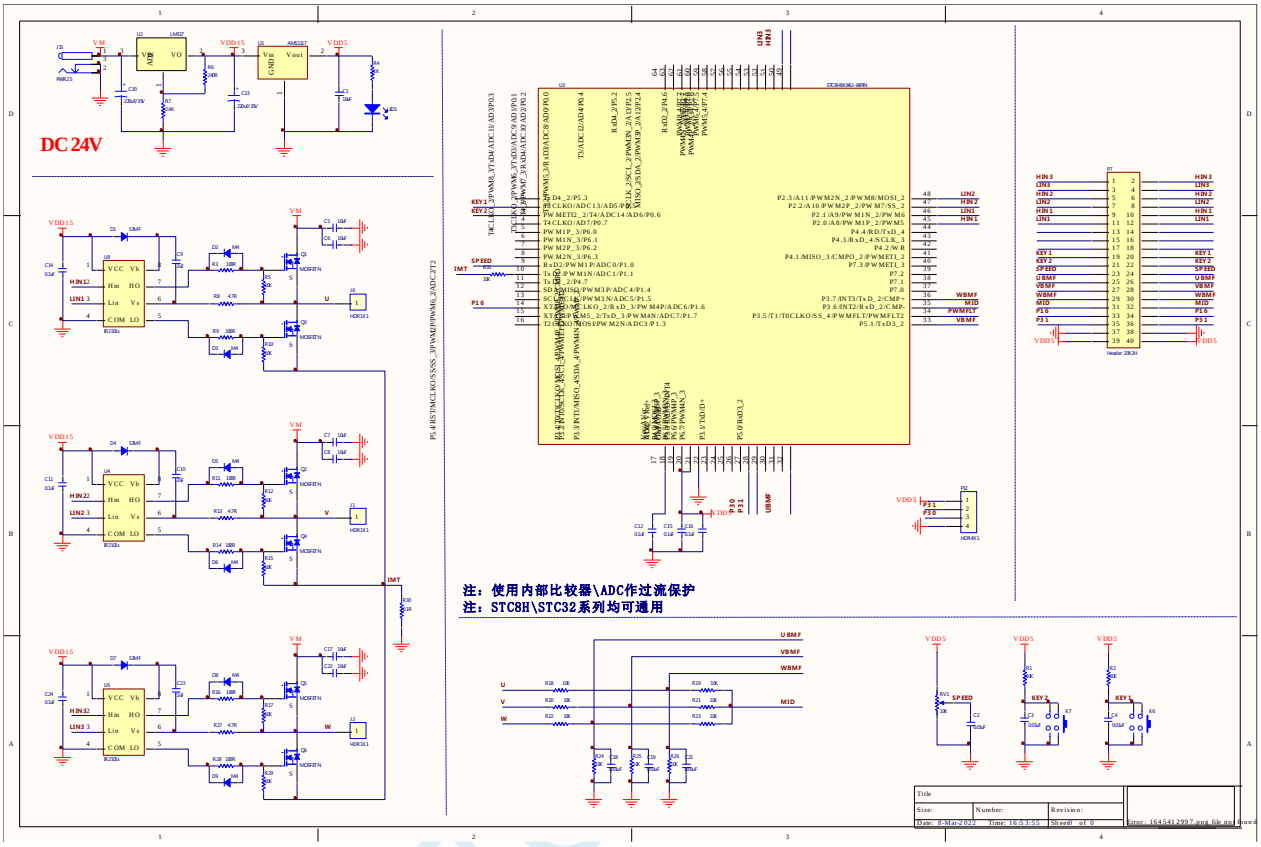
```
            else DIO=0;
            X<<=1;
            SCLK = 0;
            SCLK = 1;
        }
}

unsigned char KEY_detect()
{
        if(!P02)
        {
            DelayXms(10);
            if(!P02)
            {
                return 1;
            }
            else return 0;
        }
        else if(!P03)
        {
            DelayXms(10);
            if(!P03)
            {
                return 2;
            }
            else return 0;
        }
        else return 0;
}
```

STC MCU

24.8.2 BLDC 无刷直流电机驱动(无 HALL)

——可实现无霍尔 100000 转高速运转




```
//测试工作频率为 11.0592MHz
//测试工作频率为 11.0592MHz
//本例程实现如下功能: 通过 3 组 PWM 通道控制无霍尔马达运转
//本例程仅适用 57BL02 马达在 24V 无负载条件下演示

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;

#define     TRUE            1
#define     FALSE           0

#define     RV09_CH         6

#define     PWMA_Period     ((u16)280)
#define     PWMA_STPulse    ((u16)245)

#define     START           0x1A
#define     RUN             0x1B
#define     STOP            0x1C
```

```
#define   IDLE                0x1D

#define   PWMA_OCMODE_MASK    ((u8)0x70)
#define   PWMA_OCCE_ENABLE    ((u8)0x80)
#define   PWMA_OCCE_DISABLE   ((u8)0x00)
#define   PWMA_OCMODE_TIMING  ((u8)0x00)
#define   PWMA_OCMODE_ACTIVE  ((u8)0x10)
#define   PWMA_OCMODE_INACTIVE ((u8)0x20)
#define   PWMA_OCMODE_TOGGLE  ((u8)0x30)
#define   PWMA_FORCE_INACTIVE ((u8)0x40)
#define   PWMA_FORCE_ACTIVE   ((u8)0x50)
#define   PWMA_OCMODE_PWM1    ((u8)0x60)
#define   PWMA_OCMODE_PWM2    ((u8)0x70)
#define   CC1_POLARITY_HIGH   ((u8)0x02)
#define   CC1N_POLARITY_HIGH  ((u8)0x08)
#define   CC2_POLARITY_HIGH   ((u8)0x20)
#define   CC2N_POLARITY_HIGH  ((u8)0x80)
#define   CC1_POLARITY_LOW    ((u8)~0x02)
#define   CC1N_POLARITY_LOW   ((u8)~0x08)
#define   CC2_POLARITY_LOW    ((u8)~0x20)
#define   CC2N_POLARITY_LOW   ((u8)~0x80)
#define   CC1_OCENABLE        ((u8)0x01)
#define   CC1N_OCENABLE       ((u8)0x04)
#define   CC2_OCENABLE        ((u8)0x10)
#define   CC2N_OCENABLE       ((u8)0x40)
#define   CC1_OCDISABLE       ((u8)~0x01)
#define   CC1N_OCDISABLE      ((u8)~0x04)
#define   CC2_OCDISABLE       ((u8)~0x10)
#define   CC2N_OCDISABLE      ((u8)~0x40)
#define   CC3_POLARITY_HIGH   ((u8)0x02)
#define   CC3N_POLARITY_HIGH  ((u8)0x08)
#define   CC4_POLARITY_HIGH   ((u8)0x20)
#define   CC4N_POLARITY_HIGH  ((u8)0x80)
#define   CC3_POLARITY_LOW    ((u8)~0x02)
#define   CC3N_POLARITY_LOW   ((u8)~0x08)
#define   CC4_POLARITY_LOW    ((u8)~0x20)
#define   CC4N_POLARITY_LOW   ((u8)~0x80)
#define   CC3_OCENABLE        ((u8)0x01)
#define   CC3N_OCENABLE       ((u8)0x04)
#define   CC4_OCENABLE        ((u8)0x10)
#define   CC4N_OCENABLE       ((u8)0x40)
#define   CC3_OCDISABLE       ((u8)~0x01)
#define   CC3N_OCDISABLE      ((u8)~0x04)
#define   CC4_OCDISABLE       ((u8)~0x10)
#define   CC4N_OCDISABLE      ((u8)~0x40)

void UART_INIT();
void DelayXus(unsigned char delayTime);
void DelayXms( unsigned char delayTime);
unsigned int ADC_Convert(u8 ch);
void PWM_Init(void);
void SPEED_ADJ();
unsigned char RD_HALL();
void MOTOR_START();
void MOTOR_STOP();
unsigned char KEY_detect();

unsigned char Timer0_cnt=0xb0;
unsigned int HA=0;
```

STC MCU

```
unsigned int Motor_speed;
unsigned char Motor_sta =  IDLE;
unsigned char BRK_occur=0;
unsigned int PWMB_CAP1_v=0;
unsigned int CAP1_avg=0;
unsigned char CAP1_cnt=0;
unsigned long CAP1_sum=0;

void main(void)
{
    unsigned int temp=0;
    unsigned int ADC_result=0;

    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P_SW2= 0x80;
    P1 = 0x00;
    P0M1 = 0x0C;
    P0M0 = 0x01;
    P1M1 = 0xc0;
    P1M0 = 0x3F;
    P2M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x38;
    P3M1 = 0x88;
    P3M0 = 0x02;

    ET0=1;
    TR0=0;
    ADCCFG = 0x0f;
    ADC_CONTR = 0x80;

    PWMA_ENO = 0x3F;                                //PWMA 输出使能
    PWMB_ENO = 0x00;                                //PWMB 输出使能
    PWMA_PS = 0x00;                                 //PWMA    pin  选择
    PWMB_PS = 0xD5;                                 //PWMB pin  选择

    /*********************************************************
    输出比较模式  PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
    *********************************************************/
    /************PWMB   BMF 输入  ****************/
    ////////////  时基单元 ////////////
    PWMB_PSCRL = 15;
    PWMB_ARRH = 0xff;                               //自动重装载寄存器，计数器 overflow  点
    PWMB_ARRL = 0xff;
    PWMB_CCR8H = 0x00;
    PWMB_CCR8L = 0x05;
    ////////////  通道配置 ////////////
    PWMB_CCMR1 = 0xf3;                              //通道模式配置
    PWMB_CCMR2 = 0xf1;
    PWMB_CCMR3 = 0xf1;
    PWMB_CCMR4 = 0x70;
    PWMB_CCER1 = 0x11;
    PWMB_CCER2 = 0x11;
    ////////////  模式配置 ////////////
    PWMB_CR2 = 0xf0;
    PWMB_CR1 = 0x81;
    PWMB_SMCR = 0x44;
```

```
    ////////////  使能 &  中断配置 ////////////
    PWMB_BKR = 0x80;                                //主输出使能
    PWMB_IER = 0x02;                                //使能中断
    /************PWMA 控制马达换相 *****************/
    ////////////  时基单元 ////////////
    PWMA_PSCRH = 0x00;                              //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_ARRH = (u8)(PWMA_Period >> 8);
    PWMA_ARRL = (u8)(PWMA_Period);
    ////////////  通道配置 ////////////
    PWMA_CCMR1 = 0x70;                              //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x70;
    PWMA_CCMR3 = 0x70;
    PWMA_CCER1 = 0x11;                              //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x01;                              //配置通道输出使能和极性
    PWMA_OISR = 0xAA;                               //配置 MOE=0 时各通道输出电平
    ////////////  模式配置 ////////////
    PWMA_CR1 = 0xA0;
    PWMA_CR2 = 0x24;
    PWMA_SMCR = 0x20;
    PWMA_BKR = 0x0c;
    ////////////  使能 &  中断配置 ////////////
    PWMA_CR1 |= 0x01;                               //使能计数器
    EA = 1;

    UART_INIT();

    while (1)
    {
        switch(Motor_sta)
        {
            case START:
                MOTOR_START();
                Motor_sta = RUN;
                for(temp = PWMA_STPulse; temp > ADC_result; temp--)          //开环启动
                {
                    ADC_result = (ADC_Convert(RV09_CH)/4);
                    PWMA_CCR1H = (u8)(temp >> 8);
                    PWMA_CCR1L = (u8)(temp);
                    PWMA_CCR2H = (u8)(temp >> 8);
                    PWMA_CCR2L = (u8)(temp);
                    PWMA_CCR3H = (u8)(temp >> 8);
                    PWMA_CCR3L = (u8)(temp);
                    DelayXms(10);
                }
                break;
            case RUN:
                SPEED_ADJ();                        //马达调速
                if((BRK_occur == TRUE))
                Motor_sta = STOP;
                break;
            case STOP:
                MOTOR_STOP();
                Motor_sta = IDLE;
                break;
            case IDLE:
                if(KEY_detect()==1)
                Motor_sta = START;                  //启动马达
                BRK_occur = FALSE;
```

```
                Motor_speed = 0;
                CAP1_avg = 0;
                CAP1_cnt = 0;
                CAP1_sum = 0;
                break;
            }
        }
    }

void TIM0_ISR() interrupt 1
{
    if(Motor_sta ==  START)
    {
        if(Timer0_cnt<0xe0) Timer0_cnt++;
        TH0=Timer0_cnt;

        switch(HA%6)
        {
        case 0:
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 1:
            PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER2 |= CC3N_POLARITY_HIGH;
             break;
        case 2:
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 3:
            PWMA_CCER1 |= CC1N_POLARITY_HIGH;
            PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
            break;
        case 4:
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 5:
            PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER1 |= CC2N_POLARITY_HIGH;
            break;
        }
        HA++;
    }

    if(Motor_sta == RUN)
    {
        TR0=0;
        switch(RD_HALL())
        {
        case 3:
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
```

```
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 1:
            PWMA_CCER1 &= CC2N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER2 |= CC3N_POLARITY_HIGH;
            break;
        case 5:
            PWMA_CCMR1 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR1 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 4:
            PWMA_CCER1 |= CC1N_POLARITY_HIGH;
            PWMA_CCER2 &= CC3N_POLARITY_LOW;
            break;
        case 6:
            PWMA_CCMR2 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR2 |= PWMA_FORCE_INACTIVE;
            PWMA_CCMR3 &= ~PWMA_OCMODE_MASK;
            PWMA_CCMR3 |= PWMA_OCMODE_PWM2;
            break;
        case 2:
            PWMA_CCER1 &= CC1N_POLARITY_LOW;
            PWMA_CCER1 |= CC2N_POLARITY_HIGH;
            break;
        }
    }
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if((PWMA_SR1 & 0x20))
    {
        P00=0;
        CAP1_sum += PWMB_CAP1_v;
        CAP1_cnt++;
        if(CAP1_cnt==128)
        {
            CAP1_cnt=0;
            CAP1_avg = (CAP1_sum>>7);
            CAP1_sum = 0;
            Motor_speed = 5000000/CAP1_avg;
        }
        PWMA_SR1 &=~0x20;                       //清零
    }
    if((PWMA_SR1 & 0x80))                       //BRK
    {
        BRK_occur = TRUE;
        PWMA_SR1 &=~0x80;                       //清零
    }
}

void PWMB_ISR() interrupt 27
{
    unsigned char ccr_tmp=0;
```

```
        if((PWMB_SR1 & 0X02))
        {
            ccr_tmp = PWMB_CCR5H;
            if(ccr_tmp>1)                                   //软件滤波
            {
                PWMB_CAP1_v = ccr_tmp;
                PWMB_CAP1_v = (PWMB_CAP1_v<<8) + PWMB_CCR5L;
                if(Motor_sta == RUN)                        //换向 delay 计时
                {
                    TR0=1;
                    TH0 = 256-(PWMB_CAP1_v>>9);
                }
            }
            PWMB_SR1 &=~0X02;
        }
}

void UART_INIT()
{
        SCON = 0x50;                                        //8 位可变波特率
        AUXR = 0x40;                                        //定时器 1 为 1T 模式
        TMOD = 0x20;                                        //定时器 1 为模式 0(16 位自动重载)

        TL1 = 254;
        TH1 = 254;
//      ET1 = 0;
        TR1 = 1;
}

void DelayXus(unsigned char delayTime)
{
        int i = 0;
        while( delayTime--)
        {
            for( i = 0 ; i < 1 ; i++);
        }
}

void DelayXms( unsigned char delayTime )
{
        int i = 0;
        while( delayTime--)
        {
            for( i = 0 ; i < 2 ; i++)
            {
                DelayXus(100);
            }
        }
}

unsigned int ADC_Convert(u8 ch)
{
        u16 res=0;

        ADC_CONTR &= ~0x0f;
        ADC_CONTR |= ch;
        ADC_CONTR |= 0x40;
        DelayXus(1);
        while (!(ADC_CONTR & 0x20));
```

```
    ADC_CONTR &= ~0x20;

    res = ADC_RES;
    res = (res<<2)+(ADC_RESL>>6);

    if (res < 360) res=360;
    if (res > 900) res=900;

    return res;
}

void SPEED_ADJ()
{
    u16 ADC_result;

    ADC_result = (ADC_Convert(RV09_CH)/4);          //调速旋钮 ADC 采样
    PWMA_CCR1H = (u8)(ADC_result >> 8);             //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = (u8)(ADC_result);
    PWMA_CCR2H = (u8)(ADC_result >> 8);
    PWMA_CCR2L = (u8)(ADC_result);
    PWMA_CCR3H = (u8)(ADC_result >> 8);
    PWMA_CCR3L = (u8)(ADC_result);
}

unsigned char RD_HALL()                             //读霍尔传感器
{
    unsigned char Hall_sta = 0;

    DelayXus(40);
    (P17)? (Hall_sta|=0x01) : (Hall_sta&=~0x01);
    (P54)? (Hall_sta|=0x02) : (Hall_sta&=~0x02);
    (P33)? (Hall_sta|=0x04) : (Hall_sta&=~0x04);

    return Hall_sta;
}

void MOTOR_START()
{
    PWMA_CCR1H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);           //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_CCR2H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);
    PWMA_CCR2L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_CCR3H = (u8)(PWMA_STPulse >> 8);
    PWMA_CCR3L = (u8)(PWMA_STPulse);
    PWMA_BKR |= 0x80;                               //主输出使能相当于总开关
    PWMA_IER = 0x00;                                //使能中断
    TR0 = 1;

    while (HA < 6*20);

    PWMA_IER = 0xa0;                                //使能中断
}

void MOTOR_STOP()
{
    PWMA_BKR &= ~0x80;
    PWMA_IER &= ~0x20;
}
```

```
unsigned char KEY_detect()
{
    if(!P37)
    {
        DelayXms(10);
        if(!P37)
        {
            return 1;
        }
        else return 0;
    }
    else if(!P03)
    {
        DelayXms(10);
        if(!P03)
        {
            return 2;
        }
        else return 0;
    }
    else return 0;
}
```

24.8.3 使用高级 PWM 实现编码器

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件

#define     MAIN_Fosc     11059200L//定义主时钟

/************* 功能说明 **************

PWMA 模块工作于编码器模式. PWMA 模块只能接一个编码器.
串口 1(RXD-->P3.0    TXD-->P3.1)返回读数结果, 串口设置 115200,8,n,1;
编码器 A 相输入: PWM1P (P1.0)
编码器 B 相输入: PWM2P (P1.2)

编码器模式,                 模式 1: 每个脉冲两个边沿加减 2.
                            模式 2: 每个脉冲两个边沿加减 2.
                            模式 3: 每个脉冲两个边沿加减 4.

*****************************************/

unsigned int    pulse;                                  //编码器脉冲
bit             B_Change;                               //编码器计数改变

bit             B_TX1_Busy;                             // 发送忙标志

void            PWMA_config(void);
void            UART1_config(unsigned long brt);        // brt: 通信波特率
void            UART1_TxByte(unsigned char dat);


void main(void)
```

```
{
    unsigned int j;

    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;

    UART1_config(115200UL);                     // brt: 通信波特率

    EA = 1;

    PWMA_config();
    pulse = 10;

    while (1)
    {
        if(B_Change)
        {
            B_Change = 0;
            j = pulse;
            UART1_TxByte(j/10000+'0');          //转成十进制文本并发送
            UART1_TxByte((j%10000)/1000+'0');
            UART1_TxByte((j%1000)/100+'0');
            UART1_TxByte((j%100)/10+'0');
            UART1_TxByte( j%10+'0');
            UART1_TxByte(0x0d);
            UART1_TxByte(0x0a);
        }
    }
}

//========================================================================
// 函数: void PWMA_config(void)
// 描述: PPWM 配置函数。
// 参数: noe.
// 返回: none.
// 版本: V1.0, 2021-5-10
// 备注:
//========================================================================
void PWMA_config(void)
{
    PWMA_PSCR = 0;                              //预分频 Fck_cnt = Fck_psc/(PSCR[15:0]+1),
                                                //边沿对齐 PWM 频率 =SYSclk/((PSCR+1)*(ARR+1)),
                                                //中央对齐频率 =SYSclk/((PSCR+1)*(ARR+1)*2).
    PWMA_ARR = 0xffff;                          //自动重装载寄存器,控制 PWM 周期
    PWMA_CNTR = 0;                              //清零编码器计数器值
    PWMA_ENO = 0;                               //IO 禁止输出 PWM

    PWMA_CCMR1 = 0x01+(10<<4);                  //通道 1 模式配置, 配置成输入通道,
                                                //0~15 对应输入滤波时钟数:
                                                //1 2 4 8 12 16   24 32 48 64 80 96 128 160 192 256
    PWMA_CCMR2 = 0x01+(10<<4);                  //通道 2 模式配置, 配置成输入通道,
                                                //0~15 对应输入滤波时钟数:
                                                //1 2 4 8 12 16 24 32 48 64 80 96 128 160 192 256
```

```
    PWMA_SMCR = 2;                              //编码器模式,模式 1 或模式 2:每个脉冲两个边沿加减 2.
                                                //模式 3:  每个脉冲四个边沿加减 4.
    PWMA_CCER1 = 0x55;                          //配置通道输入使能和极性,  允许输入, 下降沿
    PWMA_PS = 0;                                //IO 选择 P1.0 P1.2
    PWMA_IER = 0x02;                            //使能中断
    PWMA_CR1 = 0x01;                            //使能计数器,  允许自动重装载寄存器缓冲,
                                                //边沿对齐模式,   向上计数,
                                                //bit7=1:写自动重装载寄存器缓冲(本周期不会被打扰),
                                                //     =0:直接写自动重装载寄存器本(周期可能会乱掉)
}

//========================================================================
// 函数: void PWMA_ISR(void) interrupt PWMA_VECTOR
// 描述: PWMA 中断处理程序.
// 参数: None
// 返回: none.
// 版本: V1.0, 2021-6-1
//========================================================================
void PWMA_ISR(void) interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0x02)                         //编码器中断
    {
        pulse = PWMA_CNTR;                      //读取当前编码器计数值
        B_Change = 1;                           //标志已有捕捉值
    }
    PWMA_SR1 = 0;
}

//========================================================================
// 函数: void                UART1_config(u32 brt)
// 描述: UART1 初始化函数。
// 参数:     brt:            通信波特率
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
// 备注:
//========================================================================
void UART1_config(unsigned long brt)            // brt:  通信波特率
{
    Brt = 65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / brt;
    AUXR &= ~0x01;                              //S1 BRT Use Timer1;
    AUXR |= (1<<6);                             //Timer1 set as 1T mode
    TMOD &= 0x0f;                               //Timer1 16bits AutoReload;
    TH1 = (unsigned char)(brt >> 8);
    TL1 = (unsigned char)brt;
    TR1 = 1;                                    // 运行 Timer1
    P_SW1 &= ~0xc0;                             //串口 1 切换到  P3.0 P3.1
    SCON = (SCON & 0x3f) | (1<<6);              // 8 位数据, 1 位起始位, 1 位停止位,  无校验
    ES = 1;                                     //允许中断
    REN = 1;                                    //允许接收
}

//========================================================================
// 函数: void UART1_TxByte(u8 dat)
// 描述:  串口 1 查询发送一个字节函数.
// 参数: dat:  要发送的字节数据.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
```

```
// 备注:
//=========================================================================
void UART1_TxByte(unsigned char dat)
{
    B_TX1_Busy = 1;                 //标志发送忙
    SBUF = dat;                     //发一个字节
    while(B_TX1_Busy);              //等待发送完成
}

//=========================================================================
// 函数: void UART1_int    (void) interrupt UART1_VECTOR
// 描述: 串口1 中断函数
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
// 备注:
//=========================================================================
void UART1_int (void) interrupt  4
{
    if(RI)
        RI = 0;

    if(TI)
    {
        TI = 0;
        B_TX1_Busy = 0;
    }
}
```

24.8.4 正交编码器模式

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

unsigned char cnt_H, cnt_L;

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                    //设置程序代码等待参数,
                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P1M1 = 0x0f;
    P1M0 = 0x00;

    PWMA_ENO = 0x00;                //配置成 TRGI 的 pin 需关掉 ENO 对应 bit 并配成 input
    PWMA_PS = 0x00;                 //00:PWM at P1

    PWMA_PSCRH = 0x00;              //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
```

```
    PWMA_CCMR1  = 0x21;                     //通道模式配置为输入，接编码器,滤波器 4 时钟
    PWMA_CCMR2  = 0x21;                     //通道模式配置为输入，接编码器,滤波器 4 时钟

    PWMA_SMCR   = 0x03;                     //编码器模式 3

    PWMA_CCER1  = 0x55;                     //配置通道使能和极性
    PWMA_CCER2  = 0x55;                     //配置通道使能和极性

    PWMA_IER  = 0x02;                       //使能中断

    PWMA_CR1 |= 0x01;                       //使能计数器

    EA = 1;

    while (1);
}

/********************* PWM 中断读编码器计数值*************************/
void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if (PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P03 = ~P03;
        cnt_H = PWMA_CCR1H;
        cnt_L = PWMA_CCR1L;
        PWMA_SR1 &= ~0X02;
    }
}
```

24.8.5 单脉冲模式（触发控制脉冲输出）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快


    P0M1 = 0x00;
    P0M0 = 0xFF;
    P1M1 = 0x0c;
    P1M0 = 0xF3;

    PWMA_ENO = 0xF3;                        //IO 输出 PWM
    PWMA_PS = 0x00;                         //00:PWM at P1

    /*---------------------------------------------------------
    PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
    ---------------------------------------------------------*/
    //配置成 TRGI 的 pin 需关掉 ENO 对应 bit 并配成 input
```

```
    PWMA_PSCRH = 0x00;                          //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_DTR = 0x00;                            //死区时间配置

    PWMA_CCMR1 = 0x68;                          //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x01;                          //配置成输入通道
    PWMA_CCMR3 = 0x68;
    PWMA_CCMR4 = 0x68;

    PWMA_SMCR   = 0x66;

    PWMA_ARRH = 0x08;                           //自动重装载寄存器，计数器 overflow 点
    PWMA_ARRL = 0x00;

    PWMA_CCR1H = 0x04;                          //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = 0x00;
    PWMA_CCR2H = 0x02;
    PWMA_CCR2L = 0x00;
    PWMA_CCR3H = 0x01;
    PWMA_CCR3L = 0x00;
    PWMA_CCR4H = 0x01;
    PWMA_CCR4L = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x55;                          //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x55;                          //配置通道输出使能和极性

    PWMA_BKR = 0x80;                            //主输出使能 相当于总开关
    PWMA_IER = 0x02;                            //使能中断
    PWMA_CR1 = 0x08;                            //单脉冲模式
    PWMA_CR1 |= 0x01;                           //使能计数器

    EA = 1;
    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if (PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P03 = ~P03;
        PWMA_SR1 &= ~0X02;
    }
}
```

24.8.6 门控模式（输入电平使能计数器）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                             //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
```

```
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;
    P0M0 = 0xFF;
    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0xFF;
    P3M1 = 0x04;
    P3M0 = 0x00;

    PWMA_ENO = 0xFF;                                //IO 输出PWM
    PWMA_PS = 0x00;                                 //00:PWM at P1

/*********************************************************
PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
*********************************************************/
//配置成TRGI 的pin 需关掉ENO 对应bit 并配成input
    PWMA_PSCRH = 0x00;                              //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_DTR = 0x00;                                //死区时间配置

    PWMA_CCMR1 = 0x68;                              //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x68;                              //配置成输入通道
    PWMA_CCMR3 = 0x68;
    PWMA_CCMR4 = 0x68;

    PWMA_SMCR = 0x75;                               //门控触发模式ETRF 输入

    PWMA_ARRH = 0x08;                               //自动重装载寄存器，计数器overflow 点
    PWMA_ARRL = 0x00;

    PWMA_CCR1H = 0x04;                              //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = 0x00;                              //
    PWMA_CCR2H = 0x02;                              //
    PWMA_CCR2L = 0x00;                              //
    PWMA_CCR3H = 0x01;                              //
    PWMA_CCR3L = 0x00;                              //
    PWMA_CCR4H = 0x01;                              //
    PWMA_CCR4L = 0x00;                              //

    PWMA_CCER1 = 0x55;                              //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x55;                              //配置通道输出使能和极性

    PWMA_BKR = 0x80;                                //主输出使能 相当于总开关
    PWMA_IER = 0x02;                                //使能中断

    PWMA_CR1 |= 0x01;                               //使能计数器

    EA = 1;
    while (1) ;
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P03 = ~P03;
        PWMA_SR1 &= ~0X02;
    }
}
```

24.8.7 外部时钟模式

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;
    P0M0 = 0xFF;
    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0xFF;
    P3M1 = 0x04;
    P3M0 = 0x00;

    PWMA_ENO = 0xFF;                                //IO 输出 PWM
    PWMA_PS = 0x00;                                 //00:PWM at P1

/*********************************************************
PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
*********************************************************/
//配置成 TRGI 的 pin 需关掉 ENO 对应 bit 并配成 input
    PWMA_PSCRH = 0x00;                              //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_DTR = 0x00;                                //死区时间配置

    PWMA_CCMR1 = 0x68;                              //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x68;                              //配置成输入通道
    PWMA_CCMR3 = 0x68;
    PWMA_CCMR4 = 0x68;

    PWMA_SMCR = 0x77;                               //ETRF 输入

    PWMA_ARRH = 0x08;                               //自动重装载寄存器，计数器 overflow 点
    PWMA_ARRL = 0x00;

    PWMA_CCR1H = 0x04;                              //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = 0x00;
    PWMA_CCR2H = 0x02;
    PWMA_CCR2L = 0x00;
    PWMA_CCR3H = 0x01;
    PWMA_CCR3L = 0x00;
    PWMA_CCR4H = 0x01;
    PWMA_CCR4L = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x55;                              //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x55;                              //配置通道输出使能和极性

    PWMA_BKR = 0x80;                                //主输出使能 相当于总开关
```

```
    PWMA_IER = 0x02;                    //使能中断
    PWMA_CR1 |= 0x01;                   //使能计数器

    EA = 1;
    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P03 = ~P03;
        PWMA_SR1 &= ~0X02;
    }
}
```

STC MCU

24.8.8 输入捕获模式测量脉冲周期(捕获上升沿到上升沿或者下降沿到下降沿)

原理：使用高级 PWM 内部的某一通道的捕获模块 CCx，捕获外部的端口的上升沿或者下降沿，两个上升沿之间或者两个下降沿之间的时间即为脉冲的周期，也就是说，两次捕获计数值的差值即为周期值。

范例：使用 PWMA 的第一组捕获模块 CC1 捕获功能，捕获 PWM1P（P1.0）管脚上的上升沿，在中断中对前后两次的捕获值相减得到周期

注意：只有 PWM1P、PWM2P、PWM3P、PWM4P、PWM5、PWM6、PWM7、PWM8 这些管脚以及相应切换管脚才有捕获功能

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

int         cap;
int         cap_new;
int         cap_old;

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;
    P0M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;

/*配置成 TRGI 的 pin 需关掉 ENO 对应 bit 并配成 input*/
    PWMA_ENO = 0x00;                    //IO 输出 PWM
    PWMA_PS = 0x00;                     //00:PWM at P1

    PWMA_CCMR1 = 0x01;                  //配置成输入通道
    PWMA_SMCR = 0x56;
    PWMA_CCER1 = 0x01;                  //配置通道输出使能和极性

    PWMA_IER = 0x02;                    //使能中断
    PWMA_CR1 |= 0x01;                   //使能计数器

    EA = 1;
    while (1);
}

/*通道 1 输入，捕获数据通过 PWMA_CCR1H / PWMA_CCR1L 读取 */
void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0x02)
    {
        cap_old = cap_new;
```

```
            cap_new = PWMA_CCR1H;                   //读取 CCR1H
            cap_new = (cap_new << 8) + PWMA_CCR1L;  //读取 CCR1L
            cap = cap_new - cap_old;
            PWMA_SR1 &= ~0x02;
        }
}
```

STC MCU

24.8.9 输入捕获模式测量脉冲高电平宽度（捕获上升沿到下降沿）

原理：使用高级 PWM 内部的两通道的捕获模块 CCx 和 CCx+1 同时捕获外部的同一个管脚，CCx 捕获此管脚的上升沿，CCx+1 捕获此管脚的下降沿，然利用 CCx+1 的捕获值减去 CCx 的捕获值，其差值即为脉冲高电平的宽度。

范例：使用 PWMA 的第一组捕获模块 CC1 和第二组捕获模块 CC2，同时捕获 PWM1P 管脚（P1.0），其中 CC1 捕获 PWM1P 的上升沿，CC2 捕获 PWM1P 的下降沿，在中断中使用 CC2 的捕获值减去 CC1 的捕获值，其差值即为脉冲高电平的宽度。

注意：1、使用的是芯片内部的两路捕获模块同时捕获外部的同一个管脚，所以不需要将外部的多个管脚相连接。

2、只有 CC1+CC2、CC3+CC4、CC5+CC6、CC7+CC8 这 4 种组合才能完成上面的功能。CC1+CC2 组合可以同时捕获 PWM1P 管脚，也可以同时捕获 PWM2P 管脚；CC3+CC4 组合可以同时捕获 PWM3P 管脚，也可以同时捕获 PWM4P 管脚；CC5+CC6 组合可以同时捕获 PWM5 管脚，也可以同时捕获 PWM6 管脚；CC7+CC8 组合可以同时捕获 PWM7 管脚，也可以同时捕获 PWM8 管脚

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;
                                        //(CC1 捕获 TI1 上升沿,CC2 捕获 TI1 下降沿)
    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x01;                  //CC1 为输入模式,且映射到 TI1FP1 上
    PWMA_CCMR2 = 0x02;                  //CC2 为输入模式,且映射到 TI1FP2 上
    PWMA_CCER1 = 0x11;                  //使能 CC1/CC2 上的捕获功能
    PWMA_CCER1 |= 0x00;                 //设置捕获极性为 CC1 的上升沿
    PWMA_CCER1 |= 0x20;                 //设置捕获极性为 CC2 的下降沿
    PWMA_CR1 = 0x01;

    PWMA_IER = 0x04;                    //使能 CC2 捕获中断
    EA = 1;

    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    unsigned int cnt;
    unsigned int cnt1;
    unsigned int cnt2;
```

```
    if (PWMA_SR1 & 0x04)
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x04;

        cnt1 = (PWMA_CCR1H << 8) + PWMA_CCR1L;
        cnt2 = (PWMA_CCR2H << 8) + PWMA_CCR2L;
        cnt = cnt2 - cnt1;                              //差值即为高电平宽度
    }
}
```

STC MCU

24.8.10 输入捕获模式测量脉冲低电平宽度（捕获下降沿到上升沿）

原理：使用高级 PWM 内部的两通道的捕获模块 CCx 和 CCx+1 同时捕获外部的同一个管脚，CCx 捕获此管脚的下降沿，CCx+1 捕获此管脚的上升沿，然利用 CCx+1 的捕获值减去 CCx 的捕获值，其差值即为脉冲低电平的宽度。

范例：使用 PWMA 的第一组捕获模块 CC1 和第二组捕获模块 CC2，同时捕获 PWM1P 管脚（P1.0），其中 CC1 捕获 PWM1P 的下降沿，CC2 捕获 PWM1P 的上升沿，在中断中使用 CC2 的捕获值减去 CC1 的捕获值，其差值即为脉冲低电平的宽度。

注意：1、使用的是芯片内部的两路捕获模块同时捕获外部的同一个管脚，所以不需要将外部的多个管脚相连接。

2、只有 CC1+CC2、CC3+CC4、CC5+CC6、CC7+CC8 这 4 种组合才能完成上面的功能。CC1+CC2 组合可以同时捕获 PWM1P 管脚，也可以同时捕获 PWM2P 管脚；CC3+CC4 组合可以同时捕获 PWM3P 管脚，也可以同时捕获 PWM4P 管脚；CC5+CC6 组合可以同时捕获 PWM5 管脚，也可以同时捕获 PWM6 管脚；CC7+CC8 组合可以同时捕获 PWM7 管脚，也可以同时捕获 PWM8 管脚

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;
                                        //(CC1 捕获 TI1 上升沿,CC2 捕获 TI1 下降沿)
    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x01;                  //CC1 为输入模式,且映射到 TI1FP1 上
    PWMA_CCMR2 = 0x02;                  //CC2 为输入模式,且映射到 TI1FP2 上
    PWMA_CCER1 = 0x11;                  //使能 CC1/CC2 上的捕获功能
    PWMA_CCER1 |= 0x00;                 //设置捕获极性为 CC1 的上升沿
    PWMA_CCER1 |= 0x20;                 //设置捕获极性为 CC2 的下降沿
    PWMA_CR1 = 0x01;

    PWMA_IER = 0x02;                    //使能 CC1 捕获中断
    EA = 1;

    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    unsigned int cnt;
    unsigned int cnt1;
    unsigned int cnt2;
```

```
    if (PWMA_SR1 & 0x02)
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x02;

        cnt1 = (PWMA_CCR1H << 8) + PWMA_CCR1L;
        cnt2 = (PWMA_CCR2H << 8) + PWMA_CCR2L;
        cnt = cnt1 - cnt2;                              //差值即为低电平宽度
    }
}
```

STC MCU

24.8.11 输入捕获模式同时测量脉冲周期和占空比

原理：使用高级 PWM 内部的两通道的捕获模块 CCx 和 CCx+1 同时捕获外部的同一个管脚，CCx 捕获此管脚的上升沿，CCx+1 捕获此管脚的下降沿，同时使能此管脚的上升沿信号为复位触发信号，CCx 的捕获值即为周期，CCx+1 的捕获值即为占空比。

范例：使用 PWMA 的第一组捕获模块 CC1 和第二组捕获模块 CC2，同时捕获 PWM1P 管脚（P1.0），其中 CC1 捕获 PWM1P 的上升沿，CC2 捕获 PWM1P 的下降沿，并设置 PWM1P 的上升沿信号为复位触发信号，CC1 的捕获值即为周期，CC2 的捕获值即为占空比。

注意：1、使用的是芯片内部的两路捕获模块同时捕获外部的同一个管脚，所以不需要将外部的多个管脚相连接。

2、只有 CC1+CC2、CC5+CC6 这两种组合才能完成上面的功能。CC1+CC2 组合可以同时捕获 PWM1P 管脚，也可以同时捕获 PWM2P 管脚； CC5+CC6 组合可以同时捕获 PWM5 管脚，也可以同时捕获 PWM6 管脚

3、由于设置了复位触发信号，所以捕获值即为周期值和占空比值，无需再减前一次的捕获值。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

                                        //(CC1 捕获 TI1 上升沿,CC2 捕获 TI1 下降沿)
                                        //CC1 捕获周期宽度,CC2 捕获高电平宽度
    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x01;                  //CC1 为输入模式,且映射到 TI1FP1 上
    PWMA_CCMR2 = 0x02;                  //CC2 为输入模式,且映射到 TI1FP2 上
    PWMA_CCER1 = 0x11;                  //使能 CC1/CC2 上的捕获功能
    PWMA_CCER1 |= 0x00;                 //设置捕获极性为 CC1 的上升沿
    PWMA_CCER1 |= 0x20;                 //设置捕获极性为 CC2 的下降沿
    PWMA_SMCR = 0x54;                   //TS=TI1FP1,SMS=TI1 上升沿复位模式
    PWMA_CR1 = 0x01;

    PWMA_IER = 0x06;                    //使能 CC1/CC2 捕获中断
    EA = 1;

    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    unsigned int cnt;
```

```
    if (PWMA_SR1 & 0x02)
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x02;

        cnt = (PWMA_CCR1H << 8) + PWMA_CCR1L;        //CC1 捕获周期宽度
    }
    if (PWMA_SR1 & 0x04)
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x04;

        cnt = (PWMA_CCR2H << 8) + PWMA_CCR2L;        //CC2 捕获占空比（高电平宽度）
    }
}
```

STC MCU

24.8.12 同时捕获 4 路输入信号的周期和占空比

原理：使用高级 PWM 内部的两通道的捕获模块 CCx 和 CCx+1 同时捕获外部的同一个管脚，CCx 捕获此管脚的上升沿，CCx+1 捕获此管脚的下降沿，CCx 的两次捕获值的差值即为周期，CCx+1 的捕获值与 CCx 的前一次捕获值的差值即为占空比。

范例：使用 PWMA 的第一组捕获模块 CC1 和第二组捕获模块 CC2，同时捕获 PWM1P 管脚（P1.0），其中 CC1 捕获 PWM1P 的上升沿，CC2 捕获 PWM1P 的下降沿，CC1 的捕获值减去前一次捕获值即为周期，CC2 的捕获值减去 CC1 的前一次捕获值即为占空比。PWMB 的 CC5 和 CC6 同时捕获 PWM5（P2.0）、PWMB 的 CC7 和 CC8 同时捕获 PWM7（P2.2）、PWMA 的 CC3 和 CC4 同时捕获 PWM3P（P1.4）。另外使用定时器 0 在 P1.0 上产生波形、定时器 1 在 P1.4 上产生波形、定时器 3 在 P2.0 上产生波形、定时器 4 在 P2.2 上产生波形。捕获值通过串口送到 PC。

注意：1、使用的是芯片内部的两路捕获模块同时捕获外部的同一个管脚，所以不需要将外部的多个管脚相连接。

2、由于没有设置复位触发信号，所以周期值和占空比值均需要作相应的减法运算才能得到。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
#include "stdio.h"

#define   FOSC        12000000UL
#define   BRT         (65536 - (FOSC / 115200+2) / 4)
                                                    //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                    //自动实现四舍五入运算
#define   T10K        (65536 - FOSC / 10000)
#define   T11K        (65536 - FOSC / 11000)
#define   T12K        (65536 - FOSC / 12000)
#define   T13K        (65536 - FOSC / 13000)

unsigned int ccr1;
unsigned int ccr3;
unsigned int ccr5;
unsigned int ccr7;

unsigned int cycle1;
unsigned int duty1;
unsigned int cycle2;
unsigned int duty2;
unsigned int cycle3;
unsigned int duty3;
unsigned int cycle4;
unsigned int duty4;

bit f1, f2, f3, f4;

void main()
{

    EAXFR = 1;                                      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快
```

```
    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    AUXR |= 0x80;                   //定时器 0 使用 1T 模式
    AUXR |= 0x40;                   //定时器 1 使用 1T 模式
    TMOD = 0x00;                    //定时器 0/1 使用 16 位自动重载模式
    TL0 = T10K;                     //定时器 0 周期 10K
    TH0 = T10K >> 8;
    TL1 = T11K;                     //定时器 1 周期 11K
    TH1 = T11K >> 8;
    TR0 = 1;                        //定时器 0 开始计数
    TR1 = 1;                        //定时器 1 开始计数
    ET0 = 1;                        //使能定时器 0 中断
    ET1 = 1;                        //使能定时器 1 中断

    T3L = T12K;                     //定时器 3 周期 12K
    T3H = T12K >> 8;
    T4L = T13K;                     //定时器 4 周期 13K
    T4H = T13K >> 8;
    T4T3M = 0xaa;                   //定时器 3/4 使用 1T 模式
    IE2 |= 0x20;                    //使能定时器 3 中断
    IE2 |= 0x40;                    //使能定时器 4 中断

    SCON = 0x52;
    T2L = BRT;
    T2H = BRT >> 8;
    AUXR |= 0x15;

    printf("PWM Test .\n");

    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x01;              //CC1 为输入模式,且映射到 TI1FP1 上
    PWMA_CCMR2 = 0x02;              //CC2 为输入模式,且映射到 TI1FP2 上
    PWMA_CCER1 = 0x11;              //使能 CC1 上的捕获功能,使能 CC2 上的捕获功能
    PWMA_CCER1 |= 0x00;             //设置捕获极性为 CC1 的上升沿
    PWMA_CCER1 |= 0x20;             //设置捕获极性为 CC2 的下降沿

    PWMA_CCER2 = 0x00;
    PWMA_CCMR3 = 0x01;              //CC3 为输入模式,且映射到 TI3FP3 上
    PWMA_CCMR4 = 0x02;              //CC4 为输入模式,且映射到 TI3FP4 上
    PWMA_CCER2 = 0x11;              //使能 CC3 上的捕获功能,使能 CC4 上的捕获功能
    PWMA_CCER2 |= 0x00;             //设置捕获极性为 CC3 的上升沿
    PWMA_CCER2 |= 0x20;             //设置捕获极性为 CC4 的下降沿
    PWMA_CR1 = 0x01;

    PWMA_IER = 0x1e;                //使能 CC1/CC2/CC3/CC4 捕获中断

    PWMB_CCER1 = 0x00;
    PWMB_CCMR1 = 0x01;              //CC5 为输入模式,且映射到 TI5FP5 上
    PWMB_CCMR2 = 0x02;              //CC6 为输入模式,且映射到 TI5FP6 上
    PWMB_CCER1 = 0x11;              //使能 CC5 上的捕获功能,使能 CC6 上的捕获功能
```

STC MCU

```
    PWMB_CCER1 |= 0x00;                         //设置捕获极性为CC5 的上升沿
    PWMB_CCER1 |= 0x20;                         //设置捕获极性为CC6 的下降沿

    PWMB_CCER2 = 0x00;
    PWMB_CCMR3 = 0x01;                          //CC7 为输入模式,且映射到 TI7FP8 上
    PWMB_CCMR4 = 0x02;                          //CC8 为输入模式,且映射到 TI7FP8 上
    PWMB_CCER2 = 0x11;                          //使能 CC7 上的捕获功能,使能 CC8 上的捕获功能
    PWMB_CCER2 |= 0x00;                         //设置捕获极性为CC7 的上升沿
    PWMB_CCER2 |= 0x20;                         //设置捕获极性为CC8 的下降沿
    PWMB_CR1 = 0x01;

    PWMB_IER = 0x1e;                            //使能 CC5/CC6/CC7/CC8 捕获中断

    EA = 1;

    while (1)
    {
        if (f1)
        {
            f1 = 0;
            printf("cycle1 = %04x duty1 = %04x\n", cycle1, duty1);
        }
        if (f2)
        {
            f2 = 0;
            printf("cycle2 = %04x duty2 = %04x\n", cycle2, duty2);
        }
        if (f3)
        {
            f3 = 0;
            printf("cycle3 = %04x duty3 = %04x\n", cycle3, duty3);
        }
        if (f4)
        {
            f4 = 0;
            printf("cycle4 = %04x duty4 = %04x\n", cycle4, duty4);
        }
    }
}

void TMR0_ISR() interrupt TMR0_VECTOR           //产生 CC1 波形到 P1.0 口
{
    static unsigned int cnt = 0;

    cnt++;
    if (cnt == 10)
    {
        P10 = 0;
    }
    else if (cnt == 30)
    {
        P10 = 1;
        cnt = 0;
    }
}

void TMR1_ISR() interrupt TMR1_VECTOR           //产生 CC3 波形到 P1.4 口
{
    static unsigned int cnt = 0;
```

```
        cnt++;
        if (cnt == 10)
        {
            P14 = 0;
        }
        else if (cnt == 30)
        {
            P14 = 1;
            cnt = 0;
        }
}

void TMR3_ISR() interrupt TMR3_VECTOR                   //产生 CC5 波形到 P2.0 口
{
        static unsigned int cnt = 0;

        cnt++;
        if (cnt == 10)
        {
            P20 = 0;
        }
        else if (cnt == 30)
        {
            P20 = 1;
            cnt = 0;
        }
}

void TMR4_ISR() interrupt TMR4_VECTOR                   //产生 CC7 波形到 P2.2 口
{
        static unsigned int cnt = 0;

        cnt++;
        if (cnt == 10)
        {
            P22 = 0;
        }
        else if (cnt == 30)
        {
            P22 = 1;
            cnt = 0;
        }
}

void PWMA_ISR() interrupt PWMA_VECTOR
{
        unsigned int ccr;

        if (PWMA_SR1 & 0x02)                            //CC1 捕获中断
        {
            PWMA_SR1 &= ~0x02;

            ccr = (PWMA_CCR1H << 8) + PWMA_CCR1L;       //读取捕获值
            cycle1 = ccr - ccr1;                        //计算周期
            ccr1 = ccr;                                 //保存当前捕获值
            f1 = 1;                                     //波形 1 的周期和占空比捕获完成，触发串口发送
        }
        if (PWMA_SR1 & 0x04)                            //CC2 捕获中断
```

```
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x04;

        ccr = (PWMA_CCR2H << 8) + PWMA_CCR2L;       //读取捕获值
        duty1 = ccr - ccr1;                         //计算占空比
    }

    if (PWMA_SR1 & 0x08)                            //CC3 捕获中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x08;

        ccr = (PWMA_CCR3H << 8) + PWMA_CCR3L;       //读取捕获值
        cycle2 = ccr - ccr3;                        //计算周期
        ccr3 = ccr;                                 //保存当前捕获值
        f2 = 1;                                     //波形 2 的周期和占空比捕获完成，触发串口发送
    }
    if (PWMA_SR1 & 0x10)                            //CC4 捕获中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x10;

        ccr = (PWMA_CCR4H << 8) + PWMA_CCR4L;       //读取捕获值
        duty2 = ccr - ccr3;                         //计算占空比
    }
}

void PWMB_ISR() interrupt PWMB_VECTOR
{
    unsigned int ccr;

    if (PWMB_SR1 & 0x02)                            //CC5 捕获中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x02;

        ccr = (PWMB_CCR5H << 8) + PWMB_CCR5L;       //读取捕获值
        cycle3 = ccr - ccr5;                        //计算周期
        ccr5 = ccr;                                 //保存当前捕获值
        f3 = 1;                                     //波形 3 的周期和占空比捕获完成，触发串口发送
    }
    if (PWMB_SR1 & 0x04)                            //CC6 捕获中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x04;

        ccr = (PWMB_CCR6H << 8) + PWMB_CCR6L;       //读取捕获值
        duty3 = ccr - ccr5;                         //计算占空比
    }

    if (PWMB_SR1 & 0x08)                            //CC7 捕获中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x08;

        ccr = (PWMB_CCR7H << 8) + PWMB_CCR7L;       //读取捕获值
        cycle4 = ccr - ccr7;                        //计算周期
        ccr7 = ccr;                                 //保存当前捕获值
        f4 = 1;                                     //波形 4 的周期和占空比捕获完成，触发串口发送
    }
    if (PWMB_SR1 & 0x10)                            //CC8 捕获中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x10;
```

```
            ccr = (PWMB_CCR8H << 8) + PWMB_CCR8L;       //读取捕获值
            duty4 = ccr - ccr7;                         //计算占空比
        }
}
```

STC MCU

24.8.13输出占空比为 100%和 0%的 PWM 波形的方法（以 PWM1P 为例）

24.8.13.1 方法 1：设置 PWMx_ENO 禁止输出 PWM

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    PWMA_ENO &= ~0x01;                  //禁止 PWM1P 端口输出
                                        //此时 PWM1P 端口为 GPIO，可通过
                                        //直接操作 I/O 口寄存器强制输出高电平或者低电平

    while (1);
}
```

24.8.13.2 方法 2：设置 PWMx_CCMRn 寄存器强制输出有效/无效电平

C 语言代码

```
//测试工作频率为 11.0592MHz
//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
```

```
    P3M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 &= ~0x03;                    //CC1 为输出模式
    PWMA_CCMR1 |= 0x40;                     //CC1 强制输出无效电平（占空比 0%）
//  PWMA_CCMR1 |= 0x50;                     //CC1 强制输出有效电平（占空比 100%）
    PWMA_CCER1 |= 0x01;                     //使能 CC1 输出，且设置高电平为有效电平
    PWMA_ENO = 0x01;                        //使能 PWM1P 端口输出
    PWMA_BKR = 0x80;                        //使能主输出
    PWMA_CR1 = 0x01;                        //开始计时

    while (1);
}
```

24.8.14 带死区控制的 PWM 互补输出

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                              //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                           //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                            //设置程序代码等待参数，
                                            //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;
    P0M0 = 0xFF;
    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0xFF;

    PWMA_ENO = 0xFF;                        //IO 输出 PWM
    PWMA_PS = 0x00;                         //00:PWM at P1

/*********************************************************
PWMx_duty = [CCRx/(ARR + 1)]*100
*********************************************************/
    PWMA_PSCRH = 0x00;                      //预分频寄存器
    PWMA_PSCRL = 0x00;
    PWMA_DTR = 0x10;                        //死区时间配置

    PWMA_CCMR1 = 0x68;                      //通道模式配置
    PWMA_CCMR2 = 0x68;
    PWMA_CCMR3 = 0x68;
    PWMA_CCMR4 = 0x68;

    PWMA_ARRH = 0x08;                       //自动重装载寄存器，计数器 overflow 点
    PWMA_ARRL = 0x00;

    PWMA_CCR1H = 0x04;                      //计数器比较值
    PWMA_CCR1L = 0x00;
```

```
    PWMA_CCR2H = 0x02;
    PWMA_CCR2L = 0x00;
    PWMA_CCR3H = 0x01;
    PWMA_CCR3L = 0x00;
    PWMA_CCR4H = 0x01;
    PWMA_CCR4L = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x55;                  //配置通道输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x55;                  //配置通道输出使能和极性

    PWMA_BKR = 0x80;                    //主输出使能 相当于总开关
    PWMA_IER = 0x02;                    //使能中断
    PWMA_CR1 = 0x01;                    //使能计数器

    EA = 1;
    while (1);
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P03 = ~P03;
        PWMA_SR1 &=~0X02;
    }
}
```

24.8.15 PWM 端口做外部中断（下降沿中断或者上升沿中断）

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x01;                  //CC1 为输入模式,且映射到 TI1FP1 上
    PWMA_CCER1 = 0x01;                  //使能 CC1 上的捕获功能
    PWMA_CCER1 |= 0x00;                 //设置捕获极性为 CC1 的上升沿
//  PWMA_CCER1 |= 0x02;                 //设置捕获极性为 CC1 的下降沿
    PWMA_CR1 = 0x01;
    PWMA_IER = 0x02;
    EA = 1;

    while (1);
```

```
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        P37 = ~P37;
        PWMA_SR1 &=~0X02;
    }
}
```

24.8.16 输出任意周期和任意占空比的波形

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    PWMA_CCER1 = 0x00;                  //写 CCMRx 前必须先清零 CCERx 关闭通道
    PWMA_CCMR1 = 0x60;                  //设置 CC1 为 PWMA 输出模式
    PWMA_CCER1 = 0x01;                  //使能 CC1 通道
    PWMA_CCR1H = 0x01;                  //设置占空比时间
    PWMA_CCR1L = 0x00;
    PWMA_ARRH = 0x02;                   //设置周期时间
    PWMA_ARRL = 0x00;
    PWMA_ENO = 0x01;                    //使能 PWM1P 端口输出
    PWMA_BKR = 0x80;                    //使能主输出
    PWMA_CR1 = 0x01;                    //开始计时

    while (1);
}
```

24.8.17 使用 PWM 的 CEN 启动 PWMA 定时器，实时触发 ADC

```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void delay()
{
    int i;
    for (i=0; i<100; i++);
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x01;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;

    ADC_CONTR = 0;                      //选择 P1.0 为ADC 输入通道
    ADC_POWER = 1;
    ADC_EPWMT = 1;
    delay();                            //等待 ADC 电源稳定
    EADC = 1;

    PWMA_CR2 = 0x10;                    //CEN 信号为 TRGO,可用于触发 ADC
    PWMA_ARRH = 0x13;
    PWMA_ARRL = 0x38;
    PWMA_IER = 0x01;
    PWMA_CR1 = 0x01;                    //设置 CEN 启动 PWMA 定时器，实时触发 ADC
    EA = 1;

    while (1);
}

void ADC_ISR() interrupt 5
{
    ADC_ FLAG = 0;
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0x01)
    {
        PWMA_SR1 &=~0x01;
    }
}
```

24.8.18 PWM 周期重复触发 ADC

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

void delay()
{
    int i;
    for (i=0; i<100; i++);
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x01;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;

    ADC_CONTR = 0;                      //选择 P1.0 为 ADC 输入通道
    ADC_POWER = 1;
    ADC_EPWMT = 1;
    delay();                            //等待 ADC 电源稳定
    EADC = 1;

    PWMA_CR2 = 0x20;                    //周期更新事件为 TRGO,用于周期触发 ADC
    PWMA_ARRH = 0x13;
    PWMA_ARRL = 0x38;
    PWMA_IER = 0x01;
    PWMA_CR1 = 0x01;                    //设置 CEN 启动 PWMA 定时器
    EA = 1;

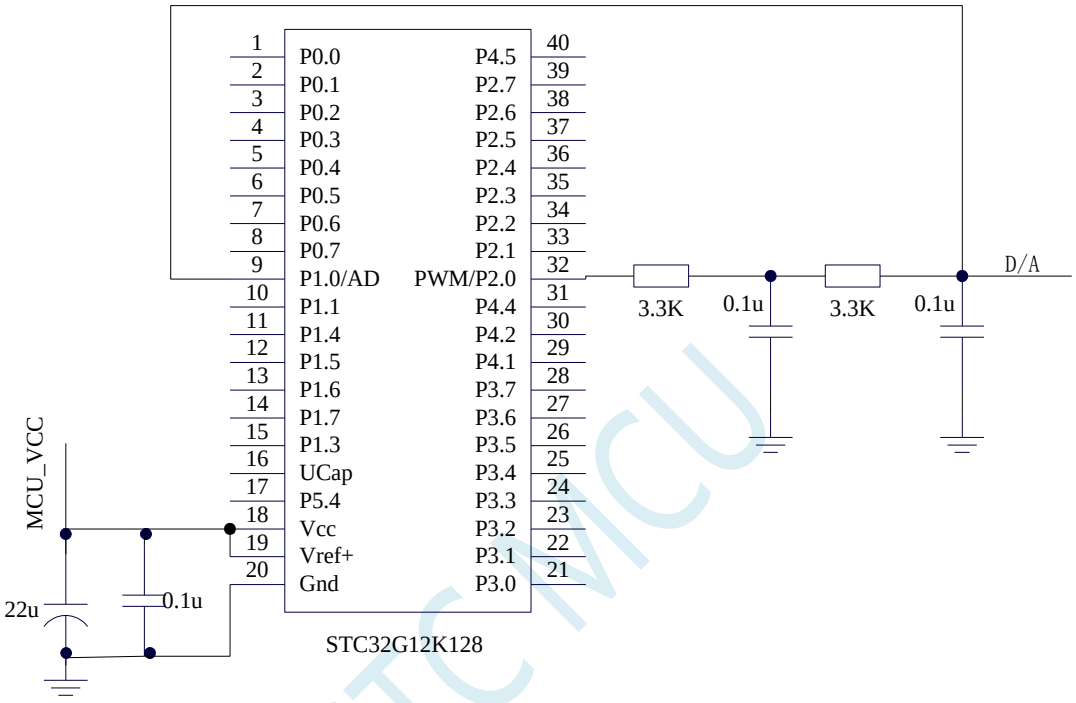
    while (1);
}

void ADC_ISR() interrupt 5
{
    ADC_ FLAG = 0;
}

void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0x01)
    {
        PWMA_SR1 &=~0x01;
    }
}
```

24.8.19 利用 PWM 实现 16 位 DAC 的参考线路图

STC32G 系列单片机的高级 PWM 定时器可输出 16 位的 PWM 波形，再经过两级低通滤波即可产生 16 位的 DAC 信号，通过调节 PWM 波形的高电平占空比即可实现 DAC 信号的改变。应用线路图如下图所示，输出的 DAC 信号可输入到 MCU 的 ADC 进行反馈测量。



24.8.20 利用 PWM 实现互补 SPWM

高级 PWM 定时器 PWM1P/PWM1N，PWM2P/PWM2N，PWM3P/PWM3N，PWM4P/PWM4N 每个通道都可独立实现 PWM 输出，或者两两互补对称输出。演示使用 PWM1P，PWM1N 产生互补的 SPWM。主时钟选择 24MHZ，PWM 时钟选择 1T，PWM 周期 2400，死区 12 个时钟(0.5us)，正弦波表用 200 点，输出正弦波频率 = 24000000 / 2400 / 200 = 50 HZ。

本程序仅仅是一个 SPWM 的演示程序，用户可以通过上面的计算方法修改 PWM 周期和正弦波的点数和幅度。本程序输出频率固定，如果需要变频，请用户自己设计变频方案。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define    MAIN_Fosc        24000000L                  //定义主时钟
```

```
typedef     unsigned char       u8;
typedef     unsigned int        u16;
typedef     unsigned long       u32;

/****************************** 用户定义宏 ***********************************/

#define     PWMA_1              0x00                //P:P1.0   N:P1.1
#define     PWMA_2              0x01                //P:P2.0   N:P2.1
#define     PWMA_3              0x02                //P:P6.0   N:P6.1

#define     PWMB_1              0x00                //P:P1.2   N:P1.3
#define     PWMB_2              0x04                //P:P2.2   N:P2.3
#define     PWMB_3              0x08                //P:P6.2   N:P6.3

#define     PWM3_1              0x00                //P:P1.4   N:P1.5
#define     PWM3_2              0x10                //P:P2.4   N:P2.5
#define     PWM3_3              0x20                //P:P6.4   N:P6.5

#define     PWM4_1              0x00                //P:P1.6   N:P1.7
#define     PWM4_2              0x40                //P:P2.6   N:P2.7
#define     PWM4_3              0x80                //P:P6.6   N:P6.7
#define     PWM4_4              0xC0                //P:P3.4   N:P3.3

#define     ENO1P               0x01
#define     ENO1N               0x02
#define     ENO2P               0x04
#define     ENO2N               0x08
#define     ENO3P               0x10
#define     ENO3N               0x20
#define     ENO4P               0x40
#define     ENO4N               0x80

/*************  本地变量声明  **************/

unsigned int code T_SinTable[]=
{
    1220, 1256, 1292, 1328, 1364, 1400, 1435, 1471,
    1506, 1541, 1575, 1610, 1643, 1677, 1710, 1742,
    1774, 1805, 1836, 1866, 1896, 1925, 1953, 1981,
    2007, 2033, 2058, 2083, 2106, 2129, 2150, 2171,
    2191, 2210, 2228, 2245, 2261, 2275, 2289, 2302,
    2314, 2324, 2334, 2342, 2350, 2356, 2361, 2365,
    2368, 2369, 2370, 2369, 2368, 2365, 2361, 2356,
    2350, 2342, 2334, 2324, 2314, 2302, 2289, 2275,
    2261, 2245, 2228, 2210, 2191, 2171, 2150, 2129,
    2106, 2083, 2058, 2033, 2007, 1981, 1953, 1925,
    1896, 1866, 1836, 1805, 1774, 1742, 1710, 1677,
    1643, 1610, 1575, 1541, 1506, 1471, 1435, 1400,
    1364, 1328, 1292, 1256, 1220, 1184, 1148, 1112,
    1076, 1040, 1005,  969,  934,  899,  865,  830,
     797,  763,  730,  698,  666,  635,  604,  574,
     544,  515,  487,  459,  433,  407,  382,  357,
     334,  311,  290,  269,  249,  230,  212,  195,
     179,  165,  151,  138,  126,  116,  106,   98,
      90,   84,   79,   75,   72,   71,   70,   71,
      72,   75,   79,   84,   90,   98,  106,  116,
     126,  138,  151,  165,  179,  195,  212,  230,
     249,  269,  290,  311,  334,  357,  382,  407,
     433,  459,  487,  515,  544,  574,  604,  635,
```

STC MCU

```
    666,   698,   730,   763,   797,   830,   865,   899,
    934,   969, 1005, 1040, 1076, 1112, 1148, 1184,
};

u16 PWMA_Duty;
u8 PWM_Index;                                   //SPWM 查表索引

/******************** 主函数 **************************/
void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                       //设置为准双向口

    PWMA_Duty = 1220;

    PWMA_CCER1 = 0x00;                          //写 CCMRx 前必须先清零 CCxE 关闭通道
    PWMA_CCER2 = 0x00;
    PWMA_CCMR1 = 0x60;                          //通道模式配置
//  PWMA_CCMR2 = 0x60;
//  PWMA_CCMR3 = 0x60;
//  PWMA_CCMR4 = 0x60;
    PWMA_CCER1 = 0x05;                          //配置通道输出使能和极性
//  PWMA_CCER2 = 0x55;

    PWMA_ARRH = 0x09;                           //设置周期时间
    PWMA_ARRL = 0x60;

    PWMA_CCR1H = (u8)(PWMA_Duty >> 8);          //设置占空比时间
    PWMA_CCR1L = (u8)(PWMA_Duty);

    PWMA_DTR = 0x0C;                            //设置死区时间

    PWMA_ENO = 0x00;
    PWMA_ENO |= ENO1P;                          //使能输出
    PWMA_ENO |= ENO1N;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO2P;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO2N;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO3P;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO3N;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO4P;                          //使能输出
//  PWMA_ENO |= ENO4N;                          //使能输出

    PWMA_PS = 0x00;                             //高级 PWM 通道输出脚选择位
    PWMA_PS |= PWMA_3;                          //选择 PWMA_3 通道
//  PWMA_PS |= PWMB_3;                          //选择 PWMB_3 通道
//  PWMA_PS |= PWM3_3;                          //选择 PWM3_3 通道
//  PWMA_PS |= PWM4_3;                          //选择 PWM4_3 通道
```

STC MCU

```
    PWMA_BKR = 0x80;                                //使能主输出
    PWMA_IER = 0x01;                                //使能中断
    PWMA_CR1 |= 0x01;                               //开始计时

    EA = 1;                                         //打开总中断

    while (1)
    {
    }
}

/********************  中断函数  ************************/
void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if (PWMA_SR1 & 0x01)
    {
        PWMA_SR1 &=~0x01;
        PWMA_Duty = T_SinTable[PWM_Index];
        if (++PWM_Index >= 200)
            PWM_Index = 0;

        PWMA_CCR1H = (u8)(PWMA_Duty >> 8);          //设置占空比时间
        PWMA_CCR1L = (u8)(PWMA_Duty);
    }
    PWMA_SR1 = 0;
}
```

24.8.21 高级 PWM 输出-频率可调-脉冲计数（软件方式）

```
//测试工作频率为 24MHz
/*************  功能说明  **************
高级 PWM 定时器实现高速 PWM 脉冲输出.
周期/占空比可调, 通过比较/捕获中断进行脉冲个数计数.
通过 P6 口演示输出,每隔 10ms 输出一次 PWM,计数 10 个脉冲后停止输出.
定时器每 1ms 调整 PWM 周期.
下载时,选择时钟 24MHZ (用户可自行修改频率).
*****************************************/

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include    "intrins.h"

#define     MAIN_Fosc           24000000L

typedef     unsigned char       u8;
typedef     unsigned int        u16;
typedef     unsigned long       u32;

/*****************************用户定义宏 ***********************************/

#define     Timer0_Reload       (65536UL -(MAIN_Fosc / 1000))       //Timer0 中断频率,1000 次/秒

/*****************************************************************************/
```

```
#define  PWM1_1    0x00    //P:P1.0  N:P1.1
#define  PWM1_2    0x01    //P:P2.0  N:P2.1
#define  PWM1_3    0x02    //P:P6.0  N:P6.1

#define  PWM2_1    0x00    //P:P1.2  N:P1.3
#define  PWM2_2    0x04    //P:P2.2  N:P2.3
#define  PWM2_3    0x08    //P:P6.2  N:P6.3

#define  PWM3_1    0x00    //P:P1.4  N:P1.5
#define  PWM3_2    0x10    //P:P2.4  N:P2.5
#define  PWM3_3    0x20    //P:P6.4  N:P6.5

#define  PWM4_1    0x00    //P:P1.6  N:P1.7
#define  PWM4_2    0x40    //P:P2.6  N:P2.7
#define  PWM4_3    0x80    //P:P6.6  N:P6.7
#define  PWM4_4    0xC0    //P:P3.4  N:P3.3

#define  ENO1P     0x01
#define  ENO1N     0x02
#define  ENO2P     0x04
#define  ENO2N     0x08
#define  ENO3P     0x10
#define  ENO3N     0x20
#define  ENO4P     0x40
#define  ENO4N     0x80

/*************本地变量声明**************/
bit    B_1ms;                //1ms 标志
bit    PWM1_Flag;

u16   Period;
u8 Counter;
u8 msSecond;

void UpdatePwm(void);
void TxPulse(void);

/********************* 主函数 **************************/
void main(void)
{
    EAXFR = 1;                //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;             //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;              //设置程序代码等待参数，
                              //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;   P0M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P1M1 = 0x00;   P1M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P2M1 = 0x00;   P2M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P3M1 = 0x00;   P3M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P4M1 = 0x00;   P4M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P5M1 = 0x00;   P5M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P6M1 = 0x00;   P6M0 = 0x00;   //设置为准双向口
    P7M1 = 0x00;   P7M0 = 0x00;   //设置为准双向口

    PWM1_Flag = 0;
    Counter = 0;
    Period = 0x1000;

    //Timer0 初始化
```

```
    AUXR = 0x80;                                //Timer0 set as 1T,16 bits timer auto-reload,
    TH0 = (u8)(Timer0_Reload / 256);
    TL0 = (u8)(Timer0_Reload % 256);
    ET0 = 1;                                    //Timer0 interrupt enable
    TR0 = 1;                                    //Tiner0 run

    PWMA_ENO = 0x00;
    PWMA_ENO |= ENO1P;                          //使能输出

    PWMA_PS = 0x00;                             //高级 PWM 通道输出脚选择位
    PWMA_PS |= PWM1_3;                          //选择 PWM1_3 通道

    UpdatePwm();
    PWMA_BKR = 0x80;                            //使能主输出
    PWMA_CR1 |= 0x01;                           //开始计时

    P40 = 0;                                    //给 LED 供电
    EA = 1;                                     //打开总中断

    while (1)
    {
        if(B_1ms)
        {
            B_1ms = 0;
            msSecond++;
            if(msSecond >= 10)
            {
                msSecond = 0;
                TxPulse();                      //10ms 启动一次 PWM 输出
            }
        }
    }
}

/************* 发送脉冲函数 **************/
void TxPulse(void)
{
    PWMA_CCER1 = 0x00;                          //写 CCMRx 前必须先清零 CCxE 关闭通道
    PWMA_CCMR1 = 0x60;                          //设置 PWM1 模式 1 输出
    PWMA_CCER1 = 0x01;                          //使能 CC1E 通道, 高电平有效
    PWMA_SR1 = 0;                               //清标志位
    PWMA_CNTR = 0;                              //清计数器
    PWMA_IER = 0x02;                            //使能捕获/比较 1 中断
}

/*********************       Timer0 1ms 中断函数 **********************/
void timer0(void) interrupt 1
{
    B_1ms = 1;
    if(PWM1_Flag)
    {
        Period++;                               //周期递增
        if(Period >= 0x1000) PWM1_Flag = 0;
    }
    else
    {
        Period--;                               //周期递减
        if(Period <= 0x0100) PWM1_Flag = 1;
    }
```

STC MCU

```
    UpdatePwm();                                    //设置周期、占空比
}

/******************** PWM 中断函数 ********************/
void PWMA_ISR() interrupt 26
{
    if(PWMA_SR1 & 0X02)
    {
        PWMA_SR1 &=~0X02;                           //清标志位

        Counter++;
        if(Counter >= 10)                           //计数 10 个脉冲后关闭 PWM 计数器
        {
            Counter = 0;
            PWMA_CCER1 = 0x00;                      //写 CCMRx 前必须先清零 CCxE 关闭通道
            PWMA_CCMR1 = 0x40;                      //设置 PWM1 强制为无效电平
            PWMA_CCER1 = 0x01;                      //使能 CC1E 通道, 高电平有效
            PWMA_IER = 0x00;                        //关闭中断
        }
    }
}

//========================================================================
// 函数: UpdatePwm(void)
// 描述: 更新 PWM 周期占空比.
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: V1.0, 2012-11-22
//========================================================================
void UpdatePwm(void)
{
    PWMA_ARR = Period;
    PWMA_CCR1 = (Period >> 1);                      //设置占空比时间: Period/2
}
```

24.8.22 高级 PWM 输出-频率可调-脉冲计数（硬件方式）

```
//测试工作频率为 24MHz

/************* 功能说明 **************
本例程基于 STC32G 为主控芯片的实验箱进行编写测试。
高级 PWM 定时器实现高速 PWM 脉冲输出.
周期/占空比可调, 通过比较/捕获中断进行脉冲个数计数.
通过 P6 口演示输出,每隔 10ms 输出一次 PWM,计数 10 个脉冲后停止输出.
使用单脉冲模式配合重复计数寄存器，纯硬件控制脉冲个数.
定时器每 1ms 调整 PWM 周期.
下载时,    选择时钟 24MHZ (用户可自行修改频率).
*****************************************/

#include "stc32g.h"
#include "intrins.h"

#define     MAIN_Fosc           24000000L           //定义主时钟

typedef     unsigned char   u8;
```

```
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;                    //1:printf 使用 UART1; 2:printf 使用 UART2

/****************************** 用户定义宏 ***********************************/

#define     Timer0_Reload   (65536UL -(MAIN_Fosc / 1000))       //Timer 0 中断频率, 1000 次/秒

#define     PWM1_0          0x00                    //P:P1.0    N:P1.1
#define     PWM1_1          0x01                    //P:P2.0    N:P2.1
#define     PWM1_2          0x02                    //P:P6.0    N:P6.1

#define     PWM2_0          0x00                    //P:P1.2/P5.4    N:P1.3
#define     PWM2_1          0x04                    //P:P2.2    N:P2.3
#define     PWM2_2          0x08                    //P:P6.2    N:P6.3

#define     PWM3_0          0x00                    //P:P1.4    N:P1.5
#define     PWM3_1          0x10                    //P:P2.4    N:P2.5
#define     PWM3_2          0x20                    //P:P6.4    N:P6.5

#define     PWM4_0          0x00                    //P:P1.6    N:P1.7
#define     PWM4_1          0x40                    //P:P2.6    N:P2.7
#define     PWM4_2          0x80                    //P:P6.6    N:P6.7
#define     PWM4_3          0xC0                    //P:P3.4    N:P3.3

#define     ENO1P           0x01
#define     ENO1N           0x02
#define     ENO2P           0x04
#define     ENO2N           0x08
#define     ENO3P           0x10
#define     ENO3N           0x20
#define     ENO4P           0x40
#define     ENO4N           0x80

/*****************************************************************************/

/*************本地变量声明***************/
bit B_1ms;                                          //1ms 标志
bit PWM1_Flag;

u16 Period;
u8 msSecond;

void UpdatePwm(void);
void TxPulse(u8 rep);

/********************** 主函数 *************************/
void main(void)
{
    WTST = 0;                                       //设置程序指令延时参数,
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXFR = 1;                                      //扩展寄存器(XFR)访问使能
    CKCON = 0;                                      //提高访问 XRAM 速度

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
```

```
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;                    //设置为准双向口

    PWM1_Flag = 0;
    Period = 0x1000;

                                                    //Timer0 初始化
    AUXR = 0x80;                                    //Timer0 set as 1T, 16 bits timer auto-reload,
    TH0 = (u8)(Timer0_Reload / 256);
    TL0 = (u8)(Timer0_Reload % 256);
    ET0 = 1;                                        //Timer0 interrupt enable
    TR0 = 1;                                        //Tiner0 run

    PWMA_ENO = 0x00;
    PWMA_ENO |= ENO1P;                              //使能输出

    PWMA_CCER1 = 0x00;                              //写 CCMRx 前必须先清零 CCxE 关闭通道
    PWMA_CCMR1 = 0x68;                              //设置 PWM1 模式 1 输出
//  PWMA_CCER1 = 0x01;                              //使能 CC1E 通道，高电平有效
    PWMA_CCER1 = 0x03;                              //使能 CC1E 通道，低电平有效

    PWMA_PS = 0x00;                                 //高级 PWM 通道输出脚选择位
    PWMA_PS |= PWM1_2;                              //选择 PWM1_2 通道

    UpdatePwm();
    PWMA_BKR = 0x80;                                //使能主输出
//      PWMA_CR1 |= 0x89;                           //使能 ARR 预装载，单脉冲模式，开始计时

    P40 = 0;                                        //给 LED 供电
    EA = 1;                                         //打开总中断

    while (1)
    {
        if (B_1ms)
        {
            B_1ms = 0;
            msSecond++;
            if (msSecond >= 10)                     //10ms 启动一次 PWM 输出
            {
                msSecond = 0;
                TxPulse(10);                        //输出 10 个脉冲
            }
        }
    }
}

/************* 发送脉冲函数 **************/
void TxPulse(u8 rep)
{
    if (rep == 0) return;
    rep -= 1;

    PWMA_RCR = rep;                                 //重复计数寄存器，计数 rep 个脉冲后产生更新事件
    PWMA_CR1 |= 0x89;                               //使能 ARR 预装载，单脉冲模式，开始计时
}

/********************** Timer0 1ms 中断函数 ************************/
void timer0(void) interrupt 1
{
```

```
        B_1ms = 1;
        if (PWM1_Flag)
        {
            Period++;                                   //周期递增
            if (Period >= 0x1000) PWM1_Flag = 0;
        }
        else
        {
            Period--;                                   //周期递减
            if (Period <= 0x0100) PWM1_Flag = 1;
        }
        UpdatePwm();                                    //设置周期、占空比
}


//========================================================================
// 函数: UpdatePwm(void)
// 描述: 更新 PWM 周期占空比.
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: V1.0, 2012-11-22
//========================================================================
void UpdatePwm(void)
{
        PWMA_ARRH = (u8)(Period >> 8);              //设置周期时间
        PWMA_ARRL = (u8)Period;
        PWMA_CCR1H = (u8)((Period >> 1) >> 8);      //设置占空比时间: Period/2
        PWMA_CCR1L = (u8)((Period >> 1));
}
```

STC MCU

24.8.23 产生 3 路相位差 120 度的互补 PWM 波形（网友提供）

```
//测试工作频率为 24MHz

/*************************************************
主要功能: P2.0-P2.5 输出互补的三路相位差 120 度的 PWM
第 1 路 P2.0/P2.1 为 PWM 输出模式，第 2 路 P2.2/P2.3 和第 3 路 P2.4/P2.5 为比较输出模式
程序下载进目标芯片,输出 50hz 的 SPWM,占空比 25%
*************************************************/

#include "stc32g.h"

#define     FOSC                24000000UL

#define     PWM_PSC             (240-1)             //定义 PWM 时钟预分频系数
#define     PWM_PERIOD          2000                //定义 PWM 周期值
                                                    //(频率=FOSC/(PWM_PSC+1)/PWM_PERIOD=50Hz)
#define     PWM_DUTY            500                 //定义 PWM 的占空比值
                                                    //(占空比=PWM_DUTY/PWM_PERIOD*100%=25%)

void SYS_Init();
void PWM_Init();

void main()
{
    SYS_Init();
    PWM_Init();

    EA = 1;                                         //打开总中断

    while (1);
}

void SYS_Init()
{
    WTST = 0;                                       //设置程序指令延时参数,
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXFR = 1;                                      //扩展寄存器(XFR)访问使能
    CKCON = 0;                                      //提高访问 XRAM 速度

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;
}

void PWM_Init()
{
    PWMA_PSCRH = (char)(PWM_PSC >> 8);              //配置预分频系数
    PWMA_PSCRL = (char)(PWM_PSC);

    PWMA_CCER1 = 0x00;                              //写 CCMRx 前必须先清零 CCxE 关闭通道
    PWMA_CCER2 = 0x00;
```

STC MCU

```
    PWMA_CCMR1 = 0x60;                          //通道模式配置 PWM 模式 1
    PWMA_CCMR2 = 0x30;                          //通道模式配置输出比较模式
    PWMA_CCMR3 = 0x30;                          //通道模式配置输出比较模式

    PWMA_CCER1 = 0x55;                          //配置通道 1,2,3 输出使能和极性
    PWMA_CCER2 = 0x05;

    PWMA_ARRH = (char)(PWM_PERIOD >> 8);        //设置周期时间
    PWMA_ARRL = (char)(PWM_PERIOD);

    PWMA_ENO = 0x3f;                            //使能 PWM 输出
    PWMA_PS = 0x15;                             //高级 PWM 通道输出脚选择 P2.0-P2.5

    PWMA_CCR1H = (char)(PWM_DUTY >> 8);         //设置占空比时间
    PWMA_CCR1L = (char)(PWM_DUTY);
    PWMA_CCR2H = (char)(PWM_PERIOD/3 >> 8);     //设置 OC2 起始翻转位
    PWMA_CCR2L = (char)(PWM_PERIOD/3);
    PWMA_CCR3H = (char)(PWM_PERIOD/3*2 >> 8);   //设置 OC3 起始翻转位
    PWMA_CCR3L = (char)(PWM_PERIOD/3*2);

    PWMA_IER = 0x0d;                            //使能 OC2/OC3 比较中断,更新中断

    PWMA_BKR = 0x80;                            //使能主输出
    PWMA_CR1 |= 0x01;                           //开始计时
}

void PWMA_ISR()     interrupt 26
{
    if (PWMA_SR1 & 0x01)
    {
        PWMA_CCR2H = (char)(PWM_PERIOD/3 >> 8);     //设置占空比时间
        PWMA_CCR2L = (char)(PWM_PERIOD/3);
        PWMA_CCR3H = (char)(PWM_PERIOD/3*2 >> 8);   //设置占空比时间
        PWMA_CCR3L = (char)(PWM_PERIOD/3*2);
        PWMA_SR1 &= ~0x01;
    }
    else if (PWMA_SR1 &0x04)
    {
        PWMA_CCR2H = (char)((PWM_PERIOD/3+PWM_DUTY) >> 8);      //设置 0C2 结束翻转位
        PWMA_CCR2L = (char)(PWM_PERIOD/3+PWM_DUTY);
        PWMA_SR1 &= ~0x04;
    }
    else if (PWMA_SR1 &0x08)
    {
        PWMA_CCR3H = (char)((PWM_PERIOD/3*2+PWM_DUTY) >> 8);    //设置 0C3 结束翻转位
        PWMA_CCR3L = (char)(PWM_PERIOD/3*2+PWM_DUTY);
        PWMA_SR1 &= ~0x08;
    }
    else
    {
        PWMA_SR1 = 0;
    }
}
```

24.8.24 高级 PWM 时钟输出应用（系统时钟 2 分频输出）

```
//测试工作频率为24MHz

#include "stc32g.h"

#define     FOSC                24000000UL
#define     PWM_PERIOD          (2-1)                   //定义 PWM 周期值
                                                        //(频率=FOSC/(PWM_PERIOD+1)=12MHz)
#define     PWM_DUTY            (1)                     //定义 PWM 的占空比值
                                                        //(占空比=PWM_DUTY/PWM_PERIOD*100%=50%)

void SYS_Init();
void PWM_Init();

void main()
{
    SYS_Init();
    PWM_Init();

    while (1);
}

void SYS_Init()
{
    WTST = 0;                                           //设置程序指令延时参数，
                                                        //赋值为0 可将CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXFR = 1;                                          //扩展寄存器(XFR)访问使能
    CKCON = 0;                                          //提高访问 XRAM 速度

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;
}

void PWM_Init()
{
    PWMA_CCER1 = 0x00;                                  //写CCMRx 前必须先清零CCxE 关闭通道
    PWMA_CCMR1 = 0x60;                                  //通道模式配置 PWM 模式1
    PWMA_CCER1 = 0x01;                                  //配置通道输出使能和极性
    PWMA_ARRH = (char)(PWM_PERIOD >> 8);                //设置周期时间
    PWMA_ARRL = (char)(PWM_PERIOD);
    PWMA_CCR1H = (char)(PWM_DUTY >> 8);                 //设置占空比时间
    PWMA_CCR1L = (char)(PWM_DUTY);
    PWMA_ENO = 0x01;                                    //使能 PWM 输出
    PWMA_BKR = 0x80;                                    //使能主输出
    PWMA_CR1 = 0x01;                                    //开始计时
}
```

25 高速高级 PWM（HSPWM）

产品线	高速高级 PWM
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机为高级 PWMA 和高级 PWMB 提供了高速模式（HSPWMA 和 HSPWMB）。高速高级 PWM 是以高级 PWMA 和高级 PWMB 为基础，增加了高速模式。

当系统运行在较低工作频率时，高速高级 PWM 可工作在高达 144M 的频率下。从而可以达到降低内核功耗，提升外设性能的目的

25.1 相关寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
HSPWMA_CFG	高速 PWMA 配置寄存器	7EFBF0H	-	-	-	-	-	INTEN	ASYNCEN	1	xxxx,0001
HSPWMA_ADR	高速 PWMA 地址寄存器	7EFBF1H	RW/BUSY	ADDR[6:0]							0000,0000
HSPWMA_DAT	高速 PWMA 数据寄存器	7EFBF2H	DATA[7:0]								0000,0000
HSPWMB_CFG	高速 PWMB 配置寄存器	7EFBF4H	-	-	-	-	-	INTEN	ASYNCEN	1	xxxx,0001
HSPWMB_ADR	高速 PWMB 地址寄存器	7EFBF5H	RW/BUSY	ADDR[6:0]							0000,0000
HSPWMB_DAT	高速 PWMB 数据寄存器	7EFBF6H	DATA[7:0]								0000,0000

25.1.1 HSPWM 配置寄存器（HSPWMn_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSPWMA_CFG	7EFBF0H	-	-	-	-	-	INTEN	ASYNCEN	1
HSPWMB_CFG	7EFBF4H	-	-	-	-	-	INTEN	ASYNCEN	1

ASYNCEN：异步控制模式使能位

0：关闭异步控制。

1：使能异步控制模式。

注：当关闭异步控制时，高级 PWMA/高级 PWMB 为传统模式，此时高级 PWM 会自动选择系统工作频率，PWM 工作频率与系统工作频率相同；若需要时 PWM 工作在高速模式，则需要使能异步控制模式，此时 PWM 时钟可选择主时钟（MCLK）或者 PLL 输出时钟

INTEN：异步模式中断使能位

0：关闭异步模式下的 PWM 中断。

1：使能异步模式下的 PWM 中断。

注：异步模式下，若需要响应高级 PWMA/高级 PWMB 的中断，则必须使能 INTEN 位

25.1.2 HSPWM 地址寄存器（HSPWMn_AD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSPWMA_ADR	7EFBF1H	RW/BUSY	ADDR[6:0]						
HSPWMB_ADR	7EFBF5H	RW/BUSY	ADDR[6:0]						

ADDR[6:0]：高级 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器地址低 7 位

0：关闭异步控制。

1：使能异步控制模式。

RW/BUSY：读写控制位、状态位

写 0：异步方式写 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器。

写 1：异步方式读 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器。

读 0：异步读写已经完成

读 1：异步读写正在进行，处于忙状态

25.1.3 HSPWM 数据寄存器（HSPWMn_DAT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HSPWMA_DAT	7EFBF2H	DATA[7:0]							
HSPWMB_DAT	7EFBF6H	DATA[7:0]							

DATA[7:0]：高级 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器数据

写：写数据到高级 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器。

读：从高级 PWMA/PWMB 的特殊功能寄存器读取数据。

异步读取 PWMA 的特殊功能寄存器步骤：（PWMB 类似）

1、读取 HSPWMA_ADR，等待 BUSY 为 0，确定前一个异步读写已完成

2、将 PWMA 的特殊功能寄存器的低 7 位写入 HSPWMA_ADR，同时置“1”HSPWMA_ADR.7

3、读取 HSPWMA_ADR，等待 BUSY 为 0

4、读取 HSPWMA_DAT

异步写 PWMA 的特殊功能寄存器步骤：（PWMB 类似）

1、读取 HSPWMA_ADR，等待 BUSY 为 0，确定前一个异步读写已完成

2、将需要写入 PWMA 的特殊功能寄存器的数据写入 HSPWMA_DAT

3、将 PWMA 的特殊功能寄存器的低 7 位写入 HSPWMA_ADR，同时清“0”HSPWMA_ADR.7

4、读取 HSPWMA_ADR，等待 BUSY 为 0。（可跳过此步继续执行其他代码，以提高系统效率）

特别注意：特殊功能寄存器 PWMA_PS 和 PWMB_PS 属于端口控制寄存器，不属于 PWMA 和 PWMB 寄存器组，所以无论是否启动 PWM 的异步控制模式，PWMA_PS 和 PWMB_PS 寄存器都只能使用普通同步模式进行读写

25.2 范例程序

25.2.1 使能高级 PWM 的高速模式（异步模式）

```
//测试工作频率为 12MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

#define    FOSC    12000000UL

#define    HSCK_MCLK       0
#define    HSCK_PLL        1
#define    HSCK_SEL        HSCK_PLL

#define    PLL_96M         0
#define    PLL_144M        1
#define    PLL_SEL         PLL_144M

#define    CKMS            0x80
#define    HSIOCK          0x40
#define    MCK2SEL_MSK     0x0c
#define    MCK2SEL_SEL1    0x00
#define    MCK2SEL_PLL     0x04
#define    MCK2SEL_PLLD2   0x08
#define    MCK2SEL_IRC48   0x0c
#define    MCKSEL_MSK      0x03
#define    MCKSEL_HIRC     0x00
#define    MCKSEL_XOSC     0x01
#define    MCKSEL_X32K     0x02
#define    MCKSEL_IRC32K   0x03

#define    ENCKM           0x80
#define    PCKI_MSK        0x60
#define    PCKI_D1         0x00
#define    PCKI_D2         0x20
#define    PCKI_D4         0x40
#define    PCKI_D8         0x60

void delay()
{
    int    i;

    for    (i=0; i<100; i++);
}

char ReadPWMA(char addr)
{
    char dat;

    while (HSPWMA_ADR & 0x80);                         //等待前一个异步读写完成
    HSPWMA_ADR = addr | 0x80;                          //设置间接访问地址,只需要设置原 XFR 地址的低 7 位
                                                       //HSPWMA_ADR 寄存器的最高位写 1,表示读数据
    while (HSPWMA_ADR & 0x80);                         //等待当前异步读取完成
```

```
    dat  = HSPWMA_DAT;                          //读取异步数据

    return dat;
}

void WritePWMA(char addr, char dat)
{
    while (HSPWMA_ADR & 0x80);                  //等待前一个异步读写完成
    HSPWMA_DAT = dat;                           //准备需要写入的数据
    HSPWMA_ADR = addr & 0x7f;                   //设置间接访问地址,只需要设置原 XFR 地址的低 7 位
                                                //HSPWMA_ADR 寄存器的最高位写 0,表示写数据
}

void main()
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;//设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;

    //选择 PLL 输出时钟
#if  (PLL_SEL == PLL_96M)
    CLKSEL &= ~CKMS;                            //选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
#elif (PLL_SEL == PLL_144M)
    CLKSEL |= CKMS;                             //选择 PLL 的 144M 作为 PLL 的输出时钟
#else
    CLKSEL &= ~CKMS;                            //默认选择 PLL 的 96M 作为 PLL 的输出时钟
#endif

    //选择 PLL 输入时钟分频,保证输入时钟为 12M
    USBCLK &= ~PCKI_MSK;
#if  (FOSC == 12000000UL)
    USBCLK |= PCKI_D1;                          //PLL 输入时钟 1 分频
#elif (FOSC == 24000000UL)
    USBCLK |= PCKI_D2;                          //PLL 输入时钟 2 分频
#elif (FOSC == 48000000UL)
    USBCLK |= PCKI_D4;                          //PLL 输入时钟 4 分频
#elif (FOSC == 96000000UL)
    USBCLK |= PCKI_D8;                          //PLL 输入时钟 8 分频
#else
    USBCLK |= PCKI_D1;                          //默认 PLL 输入时钟 1 分频
#endif

    //启动 PLL
    USBCLK |= ENCKM;                            //使能 PLL 倍频

    delay();                                    //等待 PLL 锁频

    //选择 HSPWM/HSSPI 时钟
#if  (HSCK_SEL == HSCK_MCLK)
    CLKSEL &= ~HSIOCK;                          //HSPWM/HSSPI 选择主时钟为时钟源
#elif (HSCK_SEL == HSCK_PLL)
    CLKSEL |= HSIOCK;                           //HSPWM/HSSPI 选择 PLL 输出时钟为时钟源
#else
    CLKSEL &= ~HSIOCK;                          //默认 HSPWM/HSSPI 选择主时钟为时钟源
#endif

    HSCLKDIV = 0;                               //HSPWM/HSSPI 时钟源不分频

    HSPWMA_CFG = 0x03;                          //使能 PWMA 相关寄存器异步访问功能
```

```
    //通过异步方式设置 PWMA 的相关寄存器
    WritePWMA((char)&PWMA_CCER1, 0x00);
    WritePWMA((char)&PWMA_CCMR1, 0x00);                 //CC1 为输出模式
    WritePWMA((char)&PWMA_CCMR1, 0x60);                 //OC1REF 输出 PWM1(CNT<CCR 时输出有效电平 1)
    WritePWMA((char)&PWMA_CCER1, 0x05);                 //使能 CC1/CC1N 上的输出功能
    WritePWMA((char)&PWMA_ENO, 0x03);                   //使能 PWM 信号输出到端口
    WritePWMA((char)&PWMA_BKR, 0x80);                   //使能主输出
    WritePWMA((char)&PWMA_CCR1H, 200 >> 8);             //设置输出 PWM 的占空比
    WritePWMA((char)&PWMA_CCR1L, 200);
    WritePWMA((char)&PWMA_ARRH, 1000 >> 8);             //设置输出 PWM 的周期
    WritePWMA((char)&PWMA_ARRL, 1000);
    WritePWMA((char)&PWMA_DTR, 10);                     //设置互补对称输出 PWM 的死区
    WritePWMA((char)&PWMA_CR1, 0x01);                   //开始 PWM 计数

    P2M0 = 0;
    P2M1 = 0;
    P3M0 = 0;
    P3M1 = 0;

    P2 = ReadPWMA((char)&PWMA_ARRH);                    //异步方式读取寄存器
    P3 = ReadPWMA((char)&PWMA_ARRL);

    while (1);
}
```

STC MCU

26 USB 通用串行总线

产品线	USB
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列单片机内部集成 USB2.0/USB1.1 兼容全速 USB，6 个双向端点，支持 4 种端点传输模式（控制传输、中断传输、批量传输和同步传输），每个端点拥有 64 字节的缓冲区。

USB 模块共有 1280 字节的 FIFO，结构如下：

Control	Endp 0-IN	64 Bytes	64 Bytes	Endp 0-OUT	Control
INT BULK ISO	Endp 1-IN	64 Bytes	64 Bytes	Endp 1-OUT	INT BULK ISO
INT BULK ISO	Endp 2-IN	64 Bytes	64 Bytes	Endp 2-OUT	INT BULK ISO
INT BULK ISO	Endp 3-IN	64 Bytes	64 Bytes	Endp 3-OUT	INT BULK ISO
INT BULK ISO	Endp 4-IN	128 Bytes	256 Bytes	Endp 4-OUT	INT BULK ISO
INT BULK ISO	Endp 5-IN	128 Bytes	256 Bytes	Endp 5-OUT	INT BULK ISO

26.1 USB 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
USBCLK	USB 时钟控制寄存器	DCH	ENCKM	PCKI[1:0]		CRE	TST_USB	TST_PHY	PHYTST[1:0]		0010,0000
USBCON	USB 控制寄存器	F4H	ENUSB	USBRST	PS2M	PUEN	PDEN	DFREC	DP	DM	0000,0000
USBADR	USB 地址寄存器	ECH	BUSY	AUTORD	UADR[5:0]						0000,0000
USBDAT	USB 数据寄存器	FCH									0000,0000

26.1.1 USB 控制寄存器（USBCON）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

USBCON	F4H	ENUSB	USBRST	PS2M	PUEN	PDEN	DFREC	DP	DM

ENUSB：USB 功能与 USB 时钟控制位

0：关闭 USB 功能与 USB 时钟

1：使能 USB 功能与 USB 时钟

ENRST：USB 复位设置控制位

0：关闭 USB 复位设置

1：使能 USB 复位

PS2M：PS2 mode 功能控制位

0：关闭 PS2 mode 功能

1：使能 PS2 mode 功能

PUEN：DP/DM 端口上 1.5K 上拉电阻控制位

0：禁止上拉电阻

1：使能上拉电阻

PDEN：DP/DM 端口上 500K 下拉电阻控制位

0：禁止下拉电阻

1：使能下拉电阻

DFREC：差分接收状态位（只读）

0：当前 DP/DM 的差分状态为“0”

1：当前 DP/DM 的差分状态为“1”

DP：D+端口状态（PS2 为 0 时只读，PS2 为 1 时可读写）

0：当前 D+为逻辑 0 电平

1：当前 D+为逻辑 1 电平

DM：D-端口状态（PS2 为 0 时只读，PS2 为 1 时可读写）

0：当前 D-为逻辑 0 电平

1：当前 D-为逻辑 1 电平

26.1.2 USB 时钟控制寄存器（USBCLK）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USBCLK	DCH	ENCKM	PCKI[1:0]		CRE	TST_USB	TST_PHY	PHYTST[1:0]	

ENCKM：PLL 倍频控制

0：禁止 PLL 倍频

1：使能 PLL 倍频

PCKI[1:0]：PLL 时钟选择

PCKI[1:0]	PLL 时钟源
00	/1
01	/2
10	/4
11	/8

CRE：时钟追频控制位

0：禁止时钟追频

1：使能时钟追频

TST_USB: USB 测试模式

0：禁止 USB 测试模式

1：使能 USB 测试模式

TST_PHY: PHY 测试模式

0：禁止 PHY 测试模式

1：使能 PHY 测试模式

PHYTST[1:0]：USB PHY 测试

PHYTST[1:0]	方式	DP	DM
00	方式 0：正常	x	x
01	方式 1：强制“1”	1	0
10	方式 2：强制“0”	0	1
11	方式 3：强制单端“0”	0	0

26.1.3 USB 间址地址寄存器（USBADR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USBADR	FCH	BUSY	AUTORD	UADR[5:0]					

BUSY：USB 寄存器读忙标志位

写 0：无意义

写 1：启动 USB 间接寄存器的读操作，地址由 USBADR 设定

读 0：USBDAT 寄存器中的数据有效

读 1：USBDAT 寄存器中的数据无效，USB 正在读取间接寄存器

AUTORD：USB 寄存器自动读标志，用于 USB 的 FIFO 的块读取

写 0：每次读取间接 USB 寄存器都必须先写 BUSY 标志位

写 1：当软件读取 USBDAT 时，下一个 USB 间接寄存器的读取将自动启动（USBADR 不变）

UADR[5:0]：USB 间接寄存器的地址

26.1.4 USB 间址数据寄存器（USBDAT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
USBDAT	ECH	UDAT[7:0]							

UDAT[7:0]：用于间接读写 USB 寄存器

26.2 USB 控制器寄存器（SIE）

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
30H	UTRKCTL	UTRKSTS						
28H								
20H	FIFO0	FIFO1	FIFO2	FIFO3	FIFO4	FIFO5		
18H								
10H	INMAXP	CSR0 INCSR1	INCSR2	OUTMAXP	OUTCSR1	OUTCSR2	COUNT0 OUTCOUNT1	OUTCOUNT2
08H		INTROUT1E		INTRUSBE	FRAME1	FRAME2	INDEX	
00H	FADDR	POWER	INTRIN1	-	INTROUT1	-	INTRUSB	INTRIN1E

符号	描述	地址	位地址与符号	复位值

			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
FADDR	USB 功能地址寄存器	00H	UPDATE	UADDR[6:0]							0000,0000
POWER	USB 电源管理寄存器	01H	ISOUD	-	-	-	USBRST	USBRSU	USBSUS	ENSUS	0xxx,0000
INTRIN1	USB 端点 IN 中断标志位	02H	-	-	EP5INIF	EP4INIF	EP3INIF	EP2INIF	EP1INIF	EP0IF	xx00,0000
INTROUT1	USB 端点 OUT 中断标志位	04H	-	-	EP5OUTIF	EP4OUTIF	EP3OUTIF	EP2OUTIF	EP1OUTIF	-	xx00,000x
INTRUSB	USB 电源中断标志位	06H	-	-	-	-	SOFIF	RSTIF	RSUIF	SUSIF	xxxx,0000
INTRIN1E	USB 端点 IN 中断允许位	07H	-	-	EP5INIE	EP4INIE	EP3INIE	EP2INIE	EP1INIE	EP0IE	xx11,1111
INTROUT1E	USB 端点 OUT 中断允许位	09H	-	-	EP5OUTIE	EP4OUTIE	EP3OUTIE	EP2OUTIE	EP1OUTIE	-	xx11,111x
INTRUSBE	USB 电源中断允许位	0BH	-	-	-	-	SOFIE	RSTIE	RSUIE	SUSIE	xxxx,0110
FRAME1	USB 数据帧号低字节	0CH	FRAME[7:0]								0000,0000
FRAME2	USB 数据帧号高字节	0DH	-	-	-	-	-	FRAME[10:8]			xxxx,x000
INDEX	USB 端点索引寄存器	0EH	-	-	-	-	-	INDEX[2:0]			xxxx,x000
INMAXP	IN 端点的最大数据包大小	10H	INMAXP[7:0]								0000,0000
CSR0	端点 0 控制状态寄存器	11H	SSUEND	SOPRDY	SDSTL	SUEND	DATEND	STSTL	IPRDY	OPRDY	0000,0000
INCSR1	IN 端点控制状态寄存器 1	11H	-	CLRDT	STSTL	SDSTL	FLUSH	UNDRUN	FIFONE	IPRDY	x000,0000
INCSR2	IN 端点控制状态寄存器 2	12H	AUTOSET	ISO	MODE	ENDMA	FCDT	-	-	-	0010,0xxx
OUTMAXP	OUT 端点的最大数据包大小	13H	OUTMAXP[7:0]								0000,0000
OUTCSR1	OUT 端点控制状态寄存器 1	14H	CLRDT	STSTL	SDSTL	FLUSH	DATERR	OVRRUN	FIFOFUL	OPRDY	0000,0000
OUTCSR2	OUT 端点控制状态寄存器 2	15H	AUTOCLR	ISO	ENDMA	DMAMD	-	-	-	-	0000,xxxx
COUNT0	端点 0 的 OUT 长度	16H	-	OUTCNT0[6:0]							x000,0000
OUTCOUNT1	USB 端点 OUT 长度低字节	16H	OUTCNT[7:0]								0000,0000
OUTCOUNT2	USB 端点 OUT 长度高字节	17H	-	-	-	-	-	OUTCNT[10:8]			xxxx,x000
FIFO0	端点 0 的 FIFO 访问寄存器	20H	FIFO0[7:0]								0000,0000
FIFO1	端点 1 的 FIFO 访问寄存器	21H	FIFO1[7:0]								0000,0000
FIFO2	端点 2 的 FIFO 访问寄存器	22H	FIFO2[7:0]								0000,0000
FIFO3	端点 3 的 FIFO 访问寄存器	23H	FIFO3[7:0]								0000,0000
FIFO4	端点 4 的 FIFO 访问寄存器	24H	FIFO4[7:0]								0000,0000
FIFO5	端点 5 的 FIFO 访问寄存器	25H	FIFO5[7:0]								0000,0000
UTRKCTL	USB 跟踪控制寄存器	30H	FTM1	FTM0	INTV[1:0]		ENST5	RES[2:0]			1011,1011
UTRKSTS	USB 跟踪状态寄存器	31H	INTVCNT[3:0]				STS[1:0]		TST_UTRK	UTRK_RDY	1111,00x0

26.2.1 USB 功能地址寄存器（FADDR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
FADDR	00H	UPDATE	UADDR[6:0]						

UPDATE：更新 USB 功能地址

0：最后的 UADDR 地址已生效

1：最后的 UADDR 地址还未生效

UADDR[6:0]：保存 USB 的 7 位功能地址

26.2.2 USB 电源控制寄存器（POWER）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
POWER	01H	ISOUD	-	-	-	USBRST	USBRSU	USBSUS	ENSUS

ISOUD（ISO Update）：ISO 更新

0：当软件向 IPRDY 写“1”时，USB 在收到下一个 IN 令牌后发送数据包

1：当软件向 IPRDY 写“1”时，USB 在收到 SOF 令牌后发送数据包，如果 SOF 令牌之前收到 IN 令牌，则 USB 发送长度为 0 的数据包

USBRST（USB Reset）：USB 复位控制位

向此位写“1”，可强制产生异步 USB 复位。读取此位可以获得当前总线上的复位状态信息

0：总线上没有检测到复位信号

1：总线上检测到了复位信号

USBRSU（USB Resume）：USB 恢复控制位

以软件方式在总线上强制产生恢复信号，以便将 USB 设备从挂起方式进行远程唤醒。当 USB 处于挂起模式（USBSUS=1）时，向此位写“1”，将强制在 USB 总线上产生恢复信号，软件应在 10-15ms 后向此位写“0”，以结束恢复信号。软件向 USBRSU 写入“0”后将产生 USB 恢复中断，此时硬件会自动将 USBSUS 清“0”

USBSUS（USB Suspend）：USB 挂起控制位

当 USB 进入挂起方式时，此位被硬件置“1”。当以软件方式在总线上强制产生恢复信号后或者在总线上检测到恢复信号时且在读取了 INTRUSB 寄存器后，硬件自动将此位清“0”。

ENSUS（Enable Suspend Detection）：使能 USB 挂起方式检测

0：禁止挂起检测，USB 将忽略总线上的挂起信号

1：使能挂起检测，当检测到总线上的挂起信号，USB 将进入挂起方式

26.2.3 USB 端点 IN 中断标志位（INTRIN1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTRIN1	02H	-	-	EP5INIF	EP4INIF	EP3INIF	EP2INIF	EP1INIF	EP0IF

EP5INIF：端点 5 的 IN 中断标志位

0：端点 5 的 IN 中断无效

1：端点 5 的 IN 中断有效

EP4INIF：端点 4 的 IN 中断标志位

0：端点 4 的 IN 中断无效

1：端点 4 的 IN 中断有效

EP3INIF：端点 3 的 IN 中断标志位

0：端点 3 的 IN 中断无效

1：端点 3 的 IN 中断有效

EP2INIF：端点 2 的 IN 中断标志位

0：端点 2 的 IN 中断无效

1：端点 2 的 IN 中断有效

EP1INIF：端点 1 的 IN 中断标志位

0：端点 1 的 IN 中断无效

1：端点 1 的 IN 中断有效

EP0IF：端点 0 的 IN/OUT 中断标志位

0：端点 0 的 IN/OUT 中断无效

1：端点 0 的 IN/OUT 中断有效

在软件读取 INTRIN1 寄存器后，硬件将自动清除 INTRIN1 中的所有的中断标志

26.2.4 USB 端点 OUT 中断标志位（INTROUT1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTROUT1	04H	-	-	EP5OUTIF	EP4OUTIF	EP3OUTIF	EP2OUTIF	EP1OUTIF	-

EP5OUTIF：端点 5 的 OUT 中断标志位
0：端点 5 的 OUT 中断无效
1：端点 5 的 OUT 中断有效
EP4OUTIF：端点 4 的 OUT 中断标志位
0：端点 4 的 OUT 中断无效
1：端点 4 的 OUT 中断有效
EP3OUTIF：端点 3 的 OUT 中断标志位
0：端点 3 的 OUT 中断无效
1：端点 3 的 OUT 中断有效
EP2OUTIF：端点 2 的 OUT 中断标志位
0：端点 2 的 OUT 中断无效
1：端点 2 的 OUT 中断有效
EP1OUTIF：端点 1 的 OUT 中断标志位
0：端点 1 的 OUT 中断无效
1：端点 1 的 OUT 中断有效
在软件读取 INTROUT1 寄存器后，硬件将自动清除 INTROUT1 中的所有的中断标志

26.2.5 USB 电源中断标志（INTRUSB）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTRUSB	06H	-	-	-	-	SOFIF	RSTIF	RSUIF	SUSIF

SOFIF：USB 帧起始信号中断标志
0：USB 帧起始信号中断无效
1：USB 帧起始信号中断有效
RSTIF：USB 复位信号中断标志
0：USB 复位信号中断无效
1：USB 复位信号中断有效
RSUIF：USB 恢复信号中断标志
0：USB 恢复信号中断无效
1：USB 恢复信号中断有效
SUSIF：USB 挂起信号中断标志
0：USB 挂起信号中断无效
1：USB 挂起信号中断有效
在软件读取 INTRUSB 寄存器后，硬件将自动清除 INTRUSB 中的所有的中断标志

26.2.6 USB 端点 IN 中断允许寄存器（INTRIN1E）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTRIN1E	07H	-	-	EP5INIE	EP4INIE	EP3INIE	EP2INIE	EP1INIE	EP0IE

EP5INIE：端点 5 的 IN 中断控制位
0：禁止端点 5 的 IN 中断

1：允许端点 5 的 IN 中断

EP4INIE：端点 4 的 IN 中断控制位

0：禁止端点 4 的 IN 中断

1：允许端点 4 的 IN 中断

EP3INIE：端点 3 的 IN 中断控制位

0：禁止端点 3 的 IN 中断

1：允许端点 3 的 IN 中断

EP2INIE：端点 2 的 IN 中断控制位

0：禁止端点 2 的 IN 中断

1：允许端点 2 的 IN 中断

EP1INIE：端点 1 的 IN 中断控制位

0：禁止端点 1 的 IN 中断

1：允许端点 1 的 IN 中断

EP0IE：端点 0 的 IN/OUT 中断控制位

0：禁止端点 0 的 IN/OUT 中断

1：允许端点 0 的 IN/OUT 中断

26.2.7 USB 端点 OUT 中断允许寄存器（INTROUT1E）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTROUT1E	09H	-	-	EP5OUTIE	EP4OUTIE	EP3OUTIE	EP2OUTIE	EP1OUTIE	-

EP5OUTIE：端点 5 的 OUT 中断控制位

0：禁止端点 5 的 OUT 中断

1：允许端点 5 的 OUT 中断

EP4OUTIE：端点 4 的 OUT 中断控制位

0：禁止端点 4 的 OUT 中断

1：允许端点 4 的 OUT 中断

EP3OUTIE：端点 3 的 OUT 中断控制位

0：禁止端点 3 的 OUT 中断

1：允许端点 3 的 OUT 中断

EP2OUTIE：端点 2 的 OUT 中断控制位

0：禁止端点 2 的 OUT 中断

1：允许端点 2 的 OUT 中断

EP1OUTIE：端点 1 的 OUT 中断控制位

0：禁止端点 1 的 OUT 中断

1：允许端点 1 的 OUT 中断

26.2.8 USB 电源中断允许寄存器（INTRUSBE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INTRUSBE	0BH	-	-	-	-	SOFIE	RSTIE	RSUIE	SUSIE

SOFIE：USB 帧起始信号中断控制位

0：禁止 USB 帧起始信号中断

1：允许 USB 帧起始信号中断

RSTIE：USB 复位信号中断控制位

0：禁止 USB 复位信号中断
1：允许 USB 复位信号中断

RSUIE：USB 恢复信号中断控制位
0：禁止 USB 恢复信号中断
1：允许 USB 恢复信号中断

SUSIE：USB 挂起信号中断控制位
0：禁止 USB 挂起信号中断
1：允许 USB 挂起信号中断

26.2.9 USB 数据帧号寄存器（FRAMEn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
FRAME1	0CH	FRAME[7:0]							
FRAME2	0DH	-	-	-	-	-	FRAME[10:8]		

FRAME[10:0]：用于保存最后接收到的数据帧的 11 位帧号

26.2.10 USB 端点索引寄存器（INDEX）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INDEX	0EH	-	-	-	-	-	INDEX[2:0]		

INDEX[2:0]：选择 USB 端点

INDEX[2:0]	目标端点
000	端点 0
001	端点 1
010	端点 2
011	端点 3
100	端点 4
101	端点 5

26.2.11 IN 端点的最大数据包大小（INMAXP）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INMAXP	10H	INMAXP[7:0]							

INMAXP[7:0]：设置 USB 的 IN 端点最大数据包的大小（**注意：数据包是以 8 字节为单位。例如若需要将端点的数据包设置为 64 字节，则需要将此寄存器设置为 8**）

当需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 0~5

26.2.12 USB 端点 0 控制状态寄存器（CSR0）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CSR0	11H	SSUEND	SOPRDY	SDSTL	SUEND	DATEND	STSTL	IPRDY	OPRDY

SSUEND（Serviced Setup End）
SETUP 结束事件处理完成标志。当处理完成 SETUP 结束事件（SUEND）后，软件需要设置 SSUEND 标志位，硬件检测到 SSUEND 被写入“1”时自动将 SUEND 位清“0”。

SOPRDY（Serviced OPRDY）

OPRDY 事件处理完成标志。当处理完成从端点 0 接收到的数据包后，软件需要设置 SOPRDY 标志位，硬件检测到 SOPRDY 被写入“1”时自动将 OPRDY 位清“0”。

SDSTL（Send Stall）

当接收到错误的条件或者不支持的请求时，可以向此位写“1”来结束当前的数据传输。当 STALL 信号被发送后，硬件自动将此位清“0”。

SUEND（Setup End）

SETUP 安装包结束标志。当一次控制传输在软件向 DATAEND 位写“1”之前结束时，硬件将此只读位置“1”。当软件向 SSUEND 写‘1’后，硬件将该位清“0”。

DATEND（Data End）

数据结束。软件应在下列情况下将此位写“1”：

1、当发送最后一个数据包后，固件向 IPRDY 写“1”时；

2、当发送一个零长度数据包后，固件向 IPRDY 写“1”时；

3、当接收完最后一个数据包后，固件向 SOPRDY 写“1”时；

该位将被硬件自动清“0”

STSTL（Sent Stall）

STALL 信号发送完成标志。发送完成 STALL 信号后，硬件将该位置“1”。该位必须用软件清“0”。

IPRDY（IN Packet Ready）

IN 数据包准备完成标志。软件应在将一个要发送的数据包装入到端点 0 的 FIFO 后，将该位置“1”。在发生下列条件之一时，硬件将该位清“0”：

1、数据包已发送时；

2、数据包被一个 SETUP 包覆盖时；

3、数据包被一个 OUT 包覆盖时；

OPRDY（OUT Packet Ready）

OUT 数据包准备完成标志。当收到一个 OUT 数据包时，硬件将该只读位置“1”，并产生中断。该位只在软件向 SOPRDY 位写“1”时才被清“0”。

当需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 0

26.2.13 IN 端点控制状态寄存器 1（INCSR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INCSR1	11H	-	CLRDT	STSTL	SDSTL	FLUSH	UNDRUN	FIFONE	IPRDY

CLRDT（Clear Data Toggle）：复位 IN 数据切换位。

当 IN 端点由于被重新配置或者被 STALL 而需要将数据切换位复位到“0”时，软件需要向此数据位写“1”。

STSTL（Sent Stall）：STALL 信号发送完成标志。

当 STALL 信号被发送完成后，硬件会将该位置“1”（此时 FIFO 被清空，IPRDY 位被清“0”）。该标志必须用软件清“0”。

SDSTL（Send Stall）：STALL 信号发送请求位。

软件应向该位写“1”以产生 STALL 信号作为对一个 IN 令牌的应答。软件应向该位写“0”以结束 STALL 信号。该位对 ISO 方式没有影响。

FLUSH（FIFO Flush）：清除 IN 端点的 FIFO 的下一个数据包。

向该位写“1”将从 IN 端点 FIFO 中清除待发送的下一个数据包。FIFO 指针被复位，IPRDY 位被清“0”。如果 FIFO 中包含多个数据包，软件必须对每个数据包向 FLUSH 写“1”。当 FIFO 清空完成后，硬件将 FLUSH 位清“0”。

UNDRUN（Data Underrun）：数据不足。

该位的功能取决于 IN 端点的方式：

ISO 方式：在 IPRDY 为“0”且收到一个 IN 令牌后发送了一个零长度数据包时，该位被置“1”。

中断/批量方式：当使用 NAK 作为对一个 IN 令牌的应答时，该位被置“1”。

该位必须用软件清“0”。

FIFONE（FIFO Not Empty）：IN 端点的 FIFO 非空标志

0：IN 端点的 FIFO 为空

1：IN 端点的 FIFO 包含有一个或者多个数据包

IPRDY（IN Packet Ready）：IN 数据包准备完成标志。

软件应在将一个要发送的数据包装入到端点的 FIFO 后，将该位置“1”。在发生下列条件之一时，硬件将该位清“0”：

1、数据包已发送时；

2、自动设置被使能（AUTOSET = ‘1’）且端点 IN 的 FIFO 数据包达到 INMAXP 所设置的值；

3、如果端点处于同步方式且 ISOUD 为“1”，在收到下一个 SOF 之前 IPRDY 的读出值总是为 0。

需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.14 IN 端点控制状态寄存器 2（INCSR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INCSR2	12H	AUTOSET	ISO	MODE	ENDMA	FCDT	-	-	-

AUTOSET：自动设置 IPRDY 标志控制位。

0：禁止自动设置 IPRDY 标志

1：使能自动设置 IPRDY（必须向 IN FIFO 中装载的数据达到 INMAXP 所设置的值，否则 IPRDY 标志必须手动设置）

ISO：同步传输使能。

0：端点被配置为批量/中断传输方式

1：端点被配置为同步传输方式

MODE：端点方向选择位。

0：选择端点方向为 OUT

1：选择端点方向为 IN

ENDMA：IN 端点的 DMA 控制

0：禁止 IN 端点的 DMA 请求

1：使能 IN 端点的 DMA 请求

FCDT：强制 DATA0/DATA1 数据切换设置。

0：端点数据只在发送完一个数据包后且收到 ACK 时切换。

1：端点数据在每发送完一个数据包后被强制切换，不管是否收到 ACK。

需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.15 OUT 端点的最大数据包大小（OUTMAXP）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
OUTMAXP	13H	OUTMAXP[7:0]							

OUTMAXP[7:0]：设置 USB 的 OUT 端点最大数据包的大小（**注意：数据包是以 8 字节为单位。例如若需要将端点的数据包设置为 64 字节，则需要将此寄存器设置为 8**）

需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.16 OUT 端点控制状态寄存器 1（OUTCSR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
OUTCSR1	14H	CLRDT	STSTL	SDSTL	FLUSH	DATERR	OVRRUN	FIFOFUL	OPRDY

CLRDT（Clear Data Toggle）：复位 OUT 数据切换位。

当 OUT 端点由于被重新配置或者被 STALL 而需要将数据切换位复位到“0”时，软件需要向此数据位写“1”。

STSTL（Sent Stall）：STALL 信号发送完成标志。

当 STALL 信号被发送完成后，硬件会将该位置“1”。该标志必须用软件清“0”。

SDSTL（Send Stall）：STALL 信号发送请求位。

软件应向该位写“1”以产生 STALL 信号作为对一个 OUT 令牌的应答。软件应向该位写“0”以结束 STALL 信号。该位对 ISO 方式没有影响。

FLUSH（FIFO Flush）：清除 OUT 端点的 FIFO 的下一个数据包。

向该位写“1”将从 OUT 端点 FIFO 中清除下一个数据包。FIFO 指针被复位，OPRDY 位被清“0”。如果 FIFO 中包含多个数据包，软件必须对每个数据包向 FLUSH 写“1”。当 FIFO 清空完成后，硬件将 FLUSH 位清“0”。

OVRRUN（Data Overrun）：数据溢出。

当一个输入数据包不能被装入到 OUT 端点 FIFO 时，该位被硬件置“1”。该位只在 ISO 方式有效。该位必须用软件清“0”。

0：无数据溢出

1：自该标志最后一次被清除以来，因 FIFO 已满导致数据包丢失

FIFOFUL（FIFO Full）：OUT 端点的 FIFO 数据满标志。

0：OUT 端点的 FIFO 未满

1：OUT 端点的 FIFO 已满

OPRDY（OUT Packet Ready）：OUT 数据包接收完成标志。

当有数据包可用时硬件将该位置“1”。软件应在将每个数据包从 OUT 端点 FIFO 卸载后将该位清‘0’。

需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.17 OUT 端点控制状态寄存器 2（OUTCSR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
OUTCSR2	15H	AUTOCLR	ISO	ENDMA	DMAMD	-	-	-	-

AUTOCLR：自动清除 OPRDY 标志控制位。

0：禁止自动清除 OPRDY 标志

1：使能自动清除 OPRDY（必须从 OUT FIFO 中下载的数据达到 OUTMAXP 所设置的值，否则 OPRDY 标志必须手动清除）

ISO：同步传输使能。

0：端点被配置为批量/中断传输方式

1：端点被配置为同步传输方式

ENDMA：OUT 端点的 DMA 控制

0：禁止 OUT 端点的 DMA 请求

1：使能 OUT 端点的 DMA 请求

DMAMD：设置 OUT 端点的 DMA 模式

需要获取/设置此信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.18 USB 端点 0 的 OUT 长度（COUNT0）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
COUNT0	16H	-	OUTCNT0[6:0]						

OUTCNT0[6:0]：端点 0 的 OUT 字节长度

COUNT0 专用于保存端点 0 最后接收到的 OUT 数据包的数据长度（由于端点 0 数据包最长只能为 64 字节，所以只需要 7 位）。此长度值只在端点 0 的 OPRDY 位为“1”时才有效。

需要获取此长度信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 0

26.2.19 USB 端点的 OUT 长度（OUTCOUNTn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
OUTCOUNT1	16H	OUTCNT[7:0]							
OUTCOUNT2	17H	-	-	-	-	-	OUTCNT[10:8]		

OUTCNT[10:0]：端点的 OUT 字节长度

OUTCOUNT1 和 OUTCOUNT2 联合组成一个 11 位的数，保存最后 OUT 数据包的数据长度，适用于端点 1~5。此长度值只在端点 1~5 的 OPRDY 位为“1”时才有效。

需要获取此长度信息时，首先必须使用 INDEX 来选择目标端点 1~5

26.2.20 USB 端点的 FIFO 数据访问寄存器（FIFOn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
FIFO0	20H	FIFO0[7:0]							
FIFO1	21H	FIFO1[7:0]							
FIFO2	22H	FIFO2[7:0]							
FIFO3	23H	FIFO3[7:0]							
FIFO4	24H	FIFO4[7:0]							
FIFO5	25H	FIFO5[7:0]							

FIFOn[7:0]：USB 各个端点的 IN/OUT 数据间接访问寄存器

26.2.21 USB 跟踪控制寄存器（UTRKCTL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UTRKCTL	30H	FTM1	FTM0	INTV[1:0]		ENST5	RES[2:0]		

FTM1：HFOSC 微调控制位

0：硬件使用粗调和微调为调整频率

1：硬件仅使用微调位调整 HFOSC

FTM0：FTM1 为 0 时有效

0：UTRK 使用全部 128 级微调

1：UTRK 禁止使用最大及最小 12 级之微调

INTV[1:0]：选择 UTRK 更新周期

INTV[1:0]	周期
00	2ms
01	4ms

10	8ms
11	16ms

ENST5：使能加 5 阶和减 5 阶

0：校准上下限为 10%

1：校准上下限为 20%

RES[2:0]：UTRK 自动调节分辨率设置

RES[2:0]	分辨率	调节值
000	8	0.067%
001	12	0.100%
010	16	0.133%
011	**24**	**0.200%**
100	28	0.233%
101	32	0.267%
110	48	0.4%
111	64	0.5%

26.2.22 USB 跟踪状态寄存器（UTRKSTS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
UTRKSTS	31H	INTVCNT[3:0]				STS[1:0]		TST_UTRK	UTRK_RDY

INTVCNT[3:0]：内部计数状态

STS[1:0]：UTRK 状态

STS[1:0]	状态
00	**INC 5**
01	DEC 5
10	INC 1
11	DEC 1

TST_UTRK：UTRK 测试模式控制

0：禁止 UTRK 测试模式

1：使能 UTRK 测试模式

UTRK_RDY：UTRK 校准完成状态位

26.3 USB 产品开发注意事项

每个 USB 产品都必须有自己唯一的 VID&PID 组合，才能被电脑正确识别。若两个不同的 USB 产品对应的 VID&PID 组合相同，则可能出现电脑对 USB 产品的识别出现异常，从而无法正常使用 USB 产品。为避免出现这种情况，VID 和 PID 均需通过正规途径进行统一规划和分配。

目前 STC 已通过 USB-IF 组织取得了 STC 的专用 USB 设备的 VID 编号 13503（十六进制：34BF）。客户使用 STC 的 USB 芯片开发自己的 USB 产品时，若您已通过其它途径获取了您自己的 VID，则相应的 PID 可自行规划。若您的 USB 产品需要使用 STC 的官方 VID，则产品的 PID 务必请您向 STC 申请。

STC MCU

26.4 范例程序

26.4.1 HID 人机接口设备范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef    unsigned char    BYTE;
typedef    unsigned int     WORD;
typedef    unsigned long    DWORD;

#define    FADDR        0
#define    POWER        1
#define    INTRIN1      2
#define    EP5INIF      0x20
#define    EP4INIF      0x10
#define    EP3INIF      0x08
#define    EP2INIF      0x04
#define    EP1INIF      0x02
#define    EP0IF        0x01
#define    INTROUT1     4
#define    EP5OUTIF     0x20
#define    EP4OUTIF     0x10
#define    EP3OUTIF     0x08
#define    EP2OUTIF     0x04
#define    EP1OUTIF     0x02
#define    INTRUSB      6
#define    SOFIF        0x08
#define    RSTIF        0x04
#define    RSUIF        0x02
#define    SUSIF        0x01
#define    INTRIN1E     7
#define    EP5INIE      0x20
#define    EP4INIE      0x10
#define    EP3INIE      0x08
#define    EP2INIE      0x04
#define    EP1INIE      0x02
#define    EP0IE        0x01
#define    INTROUT1E    9
#define    EP5OUTIE     0x20
#define    EP4OUTIE     0x10
#define    EP3OUTIE     0x08
#define    EP2OUTIE     0x04
#define    EP1OUTIE     0x02
#define    INTRUSBE     11
#define    SOFIE        0x08
#define    RSTIE        0x04
#define    RSUIE        0x02
#define    SUSIE        0x01
#define    FRAME1       12
#define    FRAME2       13
#define    INDEX        14
#define    INMAXP       16
#define    CSR0         17
```

STC MCU

```
#define SSUEND 0x80
#define SOPRDY 0x40
#define SDSTL 0x20
#define SUEND 0x10
#define DATEND 0x08
#define STSTL 0x04
#define IPRDY 0x02
#define OPRDY 0x01
#define INCSR1 17
#define INCLRDT 0x40
#define INSTSTL 0x20
#define INSDSTL 0x10
#define INFLUSH 0x08
#define INUNDRUN 0x04
#define INFIFONE 0x02
#define INIPRDY 0x01
#define INCSR2 18
#define INAUTOSET 0x80
#define INISO 0x40
#define INMODEIN 0x20
#define INMODEOUT 0x00
#define INENDMA 0x10
#define INFCDT 0x08
#define OUTMAXP 19
#define OUTCSR1 20
#define OUTCLRDT 0x80
#define OUTSTSTL 0x40
#define OUTSDSTL 0x20
#define OUTFLUSH 0x10
#define OUTDATERR 0x08
#define OUTOVRRUN 0x04
#define OUTFIFOFUL 0x02
#define OUTOPRDY 0x01
#define OUTCSR2 21
#define OUTAUTOCLR 0x80
#define OUTISO 0x40
#define OUTENDMA 0x20
#define OUTDMAMD 0x10
#define COUNT0 22
#define OUTCOUNT1 22
#define OUTCOUNT2 23
#define FIFO0 32
#define FIFO1 33
#define FIFO2 34
#define FIFO3 35
#define FIFO4 36
#define FIFO5 37
#define UTRKCTL 48
#define UTRKSTS 49

#define EPIDLE 0
#define EPSTATUS 1
#define EPDATAIN 2
#define EPDATAOUT 3
#define EPSTALL -1

#define GET_STATUS 0x00
#define CLEAR_FEATURE 0x01
#define SET_FEATURE 0x03
```

STC MCU

```
#define     SET_ADDRESS             0x05
#define     GET_DESCRIPTOR          0x06
#define     SET_DESCRIPTOR          0x07
#define     GET_CONFIG              0x08
#define     SET_CONFIG              0x09
#define     GET_INTERFACE           0x0A
#define     SET_INTERFACE           0x0B
#define     SYNCH_FRAME             0x0C

#define     GET_REPORT              0x01
#define     GET_IDLE                0x02
#define     GET_PROTOCOL            0x03
#define     SET_REPORT              0x09
#define     SET_IDLE                0x0A
#define     SET_PROTOCOL            0x0B

#define     DESC_DEVICE             0x01
#define     DESC_CONFIG             0x02
#define     DESC_STRING             0x03
#define     DESC_HIDREPORT          0x22

#define     STANDARD_REQUEST        0x00
#define     CLASS_REQUEST           0x20
#define     VENDOR_REQUEST          0x40
#define     REQUEST_MASK            0x60

typedef struct
{
    BYTE    bmRequestType;
    BYTE    bRequest;
    BYTE    wValueL;
    BYTE    wValueH;
    BYTE    wIndexL;
    BYTE    wIndexH;
    BYTE    wLengthL;
    BYTE    wLengthH;
}SETUP;

typedef struct
{
    BYTE    bStage;
    WORD    wResidue;
    BYTE    *pData;
}EP0STAGE;

void UsbInit();
BYTE ReadReg(BYTE addr);
void WriteReg(BYTE addr, BYTE dat);
BYTE ReadFifo(BYTE fifo, BYTE *pdat);
void WriteFifo(BYTE fifo, BYTE *pdat, BYTE cnt);

char code DEVICEDESC[18];
char code CONFIGDESC[41];
char code HIDREPORTDESC[27];
char code LANGIDDESC[4];
char code MANUFACTDESC[8];
char code PRODUCTDESC[30];

SETUP Setup;
```

STC MCU

```
EP0STAGE Ep0Stage;
BYTE xdata HidFreature[64];
BYTE xdata HidInput[64];
BYTE xdata HidOutput[64];

void main()
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M0 = 0x00;
    P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00;
    P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00;
    P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00;
    P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00;
    P5M1 = 0x00;

    UsbInit();

    EA = 1;

    while (1);
}

BYTE ReadReg(BYTE addr)
{
    BYTE dat;

    while (USBADR & 0x80);
    USBADR = addr | 0x80;
    while (USBADR & 0x80);
    dat = USBDAT;

    return dat;
}

void WriteReg(BYTE addr, BYTE dat)
{
    while (USBADR & 0x80);
    USBADR = addr & 0x7f;
    USBDAT = dat;
}

BYTE ReadFifo(BYTE fifo, BYTE *pdat)
{
    BYTE cnt;
    BYTE ret;

    ret = cnt = ReadReg(COUNT0);
    while (cnt--)
    {
```

STC MCU

```
            *pdat++ = ReadReg(fifo);
        }

        return ret;
}

void WriteFifo(BYTE fifo, BYTE *pdat, BYTE cnt)
{
        while (cnt--)
        {
            WriteReg(fifo, *pdat++);
        }
}

void DelayXns(WORD delayTime)
{
        while( delayTime-- );
}

void UsbInit()
{
        P3M0 = 0x00;
        P3M1 = 0x03;

        P_SW2 |= 0x80;
        PLLCR = (1<<7)|(0<<5)|(1<<3)|(1<<1);                    // enable PLL
        DelayXns(100);
        CLKSEL = 0x02;                                          //选择系统时钟源为内部 pll 输出
        CLKDIV = 0;
        P_SW2 &= ~0x80;
        USBCLK = 0x90;
        USBCON = 0x90;

        WriteReg(FADDR, 0x00);
        WriteReg(POWER, 0x08);
        WriteReg(INTRIN1E, 0x3f);
        WriteReg(INTROUT1E, 0x3f);
        WriteReg(INTRUSBE, 0x00);
        WriteReg(POWER, 0x01);

        Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
}

void usb_isr() interrupt 22
{
        BYTE intrusb;
        BYTE intrin;
        BYTE introut;
        BYTE csr;
        BYTE cnt;
        WORD len;

        intrusb = ReadReg(INTRUSB);
        intrin = ReadReg(INTRIN1);
        introut = ReadReg(INTROUT1);

        if (intrusb  & RSTIF)
        {
            WriteReg(INDEX, 1);
```

STC MCU

```
        WriteReg(INCSR1, INCLRDT);
        WriteReg(INDEX, 1);
        WriteReg(OUTCSR1, OUTCLRDT);
        Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
    }

    if (intrin & EP0IF)
    {
        WriteReg(INDEX, 0);
        csr = ReadReg(CSR0);
        if (csr & STSTL)
        {
            WriteReg(CSR0, csr & ~STSTL);
            Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
        }
        if (csr & SUEND)
        {
            WriteReg(CSR0, csr | SSUEND);
        }

        switch (Ep0Stage.bStage)
        {
        case EPIDLE:
            if (csr & OPRDY)
            {
                Ep0Stage.bStage = EPSTATUS;
                ReadFifo(FIFO0, (BYTE *)&Setup);
                ((BYTE *)&Ep0Stage.wResidue)[0] = Setup.wLengthH;
                ((BYTE *)&Ep0Stage.wResidue)[1]= Setup.wLengthL;
                switch (Setup.bmRequestType & REQUEST_MASK)
                {
                case STANDARD_REQUEST:
                    switch (Setup.bRequest)
                    {
                    case SET_ADDRESS:
                        WriteReg(FADDR, Setup.wValueL);
                        break;
                    case SET_CONFIG:
                        WriteReg(INDEX, 1);
                        WriteReg(INCSR2, INMODEIN);
                        WriteReg(INMAXP, 8);
                        WriteReg(INDEX, 1);
                        WriteReg(INCSR2, INMODEOUT);
                        WriteReg(OUTMAXP, 8);
                        WriteReg(INDEX, 0);
                        break;
                    case GET_DESCRIPTOR:
                        Ep0Stage.bStage = EPDATAIN;
                        switch (Setup.wValueH)
                        {
                        case DESC_DEVICE:
                            Ep0Stage.pData = DEVICEDESC;
                            len = sizeof(DEVICEDESC);
                            break;
                        case DESC_CONFIG:
                            Ep0Stage.pData = CONFIGDESC;
                            len = sizeof(CONFIGDESC);
                            break;
                        case DESC_STRING:
```

```
                switch (Setup.wValueL)
                {
                case 0:
                    Ep0Stage.pData = LANGIDDESC;
                    len = sizeof(LANGIDDESC);
                    break;
                case 1:
                    Ep0Stage.pData = MANUFACTDESC;
                    len = sizeof(MANUFACTDESC);
                    break;
                case 2:
                    Ep0Stage.pData = PRODUCTDESC;
                    len = sizeof(PRODUCTDESC);
                    break;
                default:
                    Ep0Stage.bStage = EPSTALL;
                    break;
                }
                break;
            case DESC_HIDREPORT:
                Ep0Stage.pData = HIDREPORTDESC;
                len = sizeof(HIDREPORTDESC);
                break;
            default:
                Ep0Stage.bStage = EPSTALL;
                break;
            }
            if (len < Ep0Stage.wResidue)
            {
                Ep0Stage.wResidue = len;
            }
            break;
        default:
            Ep0Stage.bStage = EPSTALL;
            break;
        }
        break;
    case CLASS_REQUEST:
        switch (Setup.bRequest)
        {
        case GET_REPORT:
            Ep0Stage.pData = HidFreature;
            Ep0Stage.bStage = EPDATAIN;
            break;
        case SET_REPORT:
            Ep0Stage.pData = HidFreature;
            Ep0Stage.bStage = EPDATAOUT;
            break;
        case SET_IDLE:
            break;
        case GET_IDLE:
        case GET_PROTOCOL:
        case SET_PROTOCOL:
        default:
            Ep0Stage.bStage = EPSTALL;
            break;
        }
        break;
    default:
```

```
                    Ep0Stage.bStage = EPSTALL;
                    break;
                }

                switch (Ep0Stage.bStage)
                {
                case EPDATAIN:
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY);
                    goto L_Ep0SendData;
                    break;
                case EPDATAOUT:
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY);
                    break;
                case EPSTATUS:
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY | DATEND);
                    Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
                    break;
                case EPSTALL:
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY | SDSTL);
                    Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
                    break;
                }
            }
            break;
        case EPDATAIN:
            if (!(csr & IPRDY))
            {
L_Ep0SendData:
                cnt = Ep0Stage.wResidue > 64 ? 64 : Ep0Stage.wResidue;
                WriteFifo(FIFO0, Ep0Stage.pData, cnt);
                Ep0Stage.wResidue -= cnt;
                Ep0Stage.pData += cnt;
                if (Ep0Stage.wResidue == 0)
                {
                    WriteReg(CSR0, IPRDY | DATEND);
                    Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
                }
                else
                {
                    WriteReg(CSR0, IPRDY);
                }
            }
            break;
        case EPDATAOUT:
            if (csr & OPRDY)
            {
                cnt = ReadFifo(FIFO0, Ep0Stage.pData);
                Ep0Stage.wResidue -= cnt;
                Ep0Stage.pData += cnt;
                if (Ep0Stage.wResidue == 0)
                {
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY | DATEND);
                    Ep0Stage.bStage = EPIDLE;
                }
                else
                {
                    WriteReg(CSR0, SOPRDY);
                }
            }
```

```
                break;
            }
        }

        if (intrin & EP1INIF)
        {
            WriteReg(INDEX, 1);
            csr = ReadReg(INCSR1);
            if (csr & INSTSTL)
            {
                WriteReg(INCSR1, INCLRDT);
            }
            if (csr & INUNDRUN)
            {
                WriteReg(INCSR1, 0);
            }
        }

        if (introut & EP1OUTIF)
        {
            WriteReg(INDEX, 1);
            csr = ReadReg(OUTCSR1);
            if (csr & OUTSTSTL)
            {
                WriteReg(OUTCSR1, OUTCLRDT);
            }
            if (csr & OUTOPRDY)
            {
                ReadFifo(FIFO1, HidOutput);
                WriteReg(OUTCSR1, 0);

                WriteReg(INDEX, 1);
                WriteFifo(FIFO1, HidOutput, 64);
                WriteReg(INCSR1, INIPRDY);
            }
        }
}

char code DEVICEDESC[18] =
{
        0x12,                                   //bLength(18);
        0x01,                                   //bDescriptorType(Device);
        0x00,0x02,                              //bcdUSB(2.00);
        0x00,                                   //bDeviceClass(0);
        0x00,                                   //bDeviceSubClass0);
        0x00,                                   //bDeviceProtocol(0);
        0x40,                                   //bMaxPacketSize0(64);
        0xbf,0x34,                              //idVendor(STCUSB:34bf);
        0x80,0x43,                              //idProduct(4380);
        0x00,0x01,                              //bcdDevice(1.00);
        0x01,                                   //iManufacturer(1);
        0x02,                                   //iProduct(2);
        0x00,                                   //iSerialNumber(0);
        0x01,                                   //bNumConfigurations(1);
};

char code CONFIGDESC[41] =
{
        0x09,                                   //bLength(9);
```

STC MCU

```
    0x02,                                   //bDescriptorType(Configuration);
    0x29,0x00,                              //wTotalLength(41);
    0x01,                                   //bNumInterfaces(1);
    0x01,                                   //bConfigurationValue(1);
    0x00,                                   //iConfiguration(0);
    0x80,                                   //bmAttributes(BUSPower);
    0x32,                                   //MaxPower(100mA);

    0x09,                                   //bLength(9);
    0x04,                                   //bDescriptorType(Interface);
    0x00,                                   //bInterfaceNumber(0);
    0x00,                                   //bAlternateSetting(0);
    0x02,                                   //bNumEndpoints(2);
    0x03,                                   //bInterfaceClass(HID);
    0x00,                                   //bInterfaceSubClass(0);
    0x00,                                   //bInterfaceProtocol(0);
    0x00,                                   //iInterface(0);

    0x09,                                   //bLength(9);
    0x21,                                   //bDescriptorType(HID);
    0x01,0x01,                              //bcdHID(1.01);
    0x00,                                   //bCountryCode(0);
    0x01,                                   //bNumDescriptors(1);
    0x22,                                   //bDescriptorType(HID Report);
    0x1b,0x00,                              //wDescriptorLength(27);

    0x07,                                   //bLength(7);
    0x05,                                   //bDescriptorType(Endpoint);
    0x81,                                   //bEndpointAddress(EndPoint1 as    IN);
    0x03,                                   //bmAttributes(Interrupt);
    0x40,0x00,                              //wMaxPacketSize(64);
    0x01,                                   //bInterval(10ms);

    0x07,                                   //bLength(7);
    0x05,                                   //bDescriptorType(Endpoint);
    0x01,                                   //bEndpointAddress(EndPoint1 as    OUT);
    0x03,                                   //bmAttributes(Interrupt);
    0x40,0x00,                              //wMaxPacketSize(64);
    0x01,                                   //bInterval(10ms);
};

char code HIDREPORTDESC[27] =
{
    0x05,0x0c,                              //USAGE_PAGE(Consumer);
    0x09,0x01,                              //USAGE(Consumer Control);
    0xa1,0x01,                              //COLLECTION(Application);
    0x15,0x00,                              //    LOGICAL_MINIMUM(0);
    0x25,0xff,                              //    LOGICAL_MAXIMUM(255);
    0x75,0x08,                              //    REPORT_SIZE(8);
    0x95,0x40,                              //    REPORT_COUNT(64);
    0x09,0x01,                              //    USAGE(Consumer Control);
    0xb1,0x02,                              //    FEATURE(Data,Variable);
    0x09,0x01,                              //    USAGE(Consumer Control);
    0x81,0x02,                              //    INPUT(Data,Variable);
    0x09,0x01,                              //    USAGE(Consumer Control);
    0x91,0x02,                              //    OUTPUT(Data,Variable);
    0xc0,                                   //END_COLLECTION;
};
```

```
char code LANGIDDESC[4] =
{
    0x04,0x03,
    0x09,0x04,
};

char code MANUFACTDESC[8] =
{
    0x08,0x03,
    'S',0,
    'T',0,
    'C',0,
};

char code PRODUCTDESC[30] =
{
    0x1e,0x03,
    'S',0,
    'T',0,
    'C',0,
    ' ',0,
    'U',0,
    'S',0,
    'B',0,
    ' ',0,
    'D',0,
    'e',0,
    'v',0,
    'i',0,
    'c',0,
    'e',0,
};
```

STC MCU

26.4.2 HID(Human Interface Device)协议范例

将代码下载到实验箱后，可使用最新的 STC-ISP 下载软件中的 HID 助手检测测试
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“69－HID(Human Interface Device)协议范例”

26.4.3 CDC(Communication Device Class)协议范例

WIN10 以下的操作系统需要安装 sys 目录中的驱动程序，WIN10 和 WIN11 免安装驱动
将代码下载到实验箱后，在 PC 端可识别为 USB 转串口的设备
使用实验箱上的 DB9 接口即可与其它串口进行通讯
串口的数据位只支持 8 位，停止位只支持 1 位
校验位可支持：无校验、奇校验、偶校验、1 校验和 0 校验
波特率最高可支持 460800，且支持自定义波特率
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“70－CDC(Communication Device Class)协议范例”

CDC 协议是通讯设备类的通用协议。STC 官网上的 CDC 范例模拟的是 CDC 协议中的通讯接口类（02）和数据接口类（0a），在 PC 上的用户界面就是串口，设备挂载在 windows 的 “usbser.sys” 通用驱动程序上。使用普通串口助手，选择其中的“COMx”端口即可与 CDC 设备进行数据传输。

如果 CDC 设备当作 Bridge（USB 转串口桥接器），则上位机驱动传下来的波特率、校验位、停止位等参数均需要进行处理，然后将上位机传下来的数据再通过正确的波特率、校验位、停止位等格式将串口数据下传到第三方器件。

如果 CDC 设备只是作为普通的 USB 设备，直接 PC 进行数据传输，则可完全不用处理波特率、校验位、停止位等参数，此时 CDC 设备与 PC 之间的数据传输完全不会受到串口波特率的影响。实际测试的数据传输平均比特率可达 2~4MBPS。

26.4.4 基于 HID 协议的 USB 键盘范例

将代码下载到实验箱后即可实现 USB 键盘的基本功能
跑马灯中的 LED17 为 NumLock 灯、LED16 为 CapsLock 灯、LED15 为 ScrollLock 灯
矩阵按键中的 KEY0~KEY7 分别为键盘中的 1~8
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“71－基于 HID 协议的 USB 键盘范例”

26.4.5 基于 HID 协议的 USB 鼠标范例

将代码下载到实验箱后即可实现 USB 鼠标的基本功能
矩阵按键中的 KEY0 为鼠标左键，KEY1 为鼠标中键，KEY2 为鼠标右键
矩阵按键中的 KEY4 为左移，KEY5 为右移，KEY6 为上移，KEY7 为下移
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“72－基于 HID 协议的 USB 鼠标范例”

26.4.6 基于 HID 协议的 USB 鼠标+键盘二合一范例

请前往下面的官网地址下载完整参考范例
https://www.stcaimcu.com/forum.php?mod=viewthread&tid=572&extra=

26.4.7 基于 WINUSB 协议的范例

WIN10 以下的操作系统需要安装 sys 目录中的驱动程序，WIN10 和 WIN11 免安装驱动
可使用 exe 目录下的"STC_WINUSB.exe"进行测试
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“73－基于 WINUSB 协议的范例”

26.4.8 MSC(Mass Storage Class)协议范例

将代码下载到实验箱后，在 PC 端可识别为一个 512K 的 U 盘
U 盘存储器为实验箱上的外挂 512K 的串行 FLASH
在没有外挂 FLASH 的实验箱上，也可以使用 STC32G12K128 内部的 EEPOM 当存储器
只需要在 config.h 文件中将存储器类型改为 MEMTYPE_INT
然后在 ISP 下载时，设置 EEPROM 大小为 64K，即可实现一个 64K 容量的 U 盘
详细代码请参考官网上的“STC32G 实验箱演示程序”包中的“74－MSC(Mass Storage Class)协议范例”

STC MCU

27 RTC 实时时钟

产品线	RTC
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列部分单片机内部集成一个实时时钟控制电路，主要有如下特性：

- 低功耗：RTC 模块工作电流低至 **2uA@VCC=3.3V、3uA@VCC=5.0V（典型值）**
- 长时间跨度：支持 2000 年~2099 年，并自动判断闰年
- 闹钟：支持一组闹钟设置
- 支持多个中断：
  - 一组闹钟中断（每天中断一次，中断的时间点为闹钟寄存器所设置的任意时/分/秒）
  - 日中断（每天中断一次，中断的时间点为每天的 0 时 0 分 0 秒）
  - 小时中断（每小时中断一次，中断的时间点为分/秒均为 0，即整点时）
  - 分钟中断（每分钟中断一次，中断的时间点为秒为 0，即分钟寄存器发生变化时）
  - 秒中断（每秒中断一次，中断的时间点为秒寄存器发生变化时）
  - 1/2 秒中断（每 1/2 秒中断一次）
  - 1/8 秒中断（每 1/8 秒中断一次）
  - 1/32 秒中断（每 1/32 秒中断一次）
- 支持掉电唤醒

27.1 RTC 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
RTCCR	RTC 控制寄存器	7EFE60H	-	-	-	-	-	-	-	RUNRTC	xxxx,xxx0
RTCCFG	RTC 配置寄存器	7EFE61H	-	-	-	-	-	-	RTCCKS	SETRTC	xxxx,xx00
RTCIEN	RTC 中断使能寄存器	7EFE62H	EALAI	EDAYI	EHOURI	EMINI	ESECI	ESEC2I	ESEC8I	ESEC32I	0000,0000
RTCIF	RTC 中断请求寄存器	7EFE63H	ALAIF	DAYIF	HOURIF	MINIF	SECIF	SEC2IF	SEC8IF	SEC32IF	0000,0000
ALAHOUR	RTC 闹钟的小时值	7EFE64H	-	-	-						xxx0,0000
ALAMIN	RTC 闹钟的分钟值	7EFE65H	-	-							xx00,0000
ALASEC	RTC 闹钟的秒值	7EFE66H	-	-							xx00,0000
ALASSEC	RTC 闹钟的 1/128 秒值	7EFE67H	-								x000,0000
INIYEAR	RTC 年初始化	7EFE68H	-								x000,0000
INIMONTH	RTC 月初始化	7EFE69H	-	-	-	-					xxxx,0000
INIDAY	RTC 日初始化	7EFE6AH	-	-	-						xxx0,0000
INIHOUR	RTC 小时初始化	7EFE6BH	-	-	-						xxx0,0000
INIMIN	RTC 分钟初始化	7EFE6CH	-	-							xx00,0000
INISEC	RTC 秒初始化	7EFE6DH	-	-							xx00,0000
INISSEC	RTC1/128 秒初始化	7EFE6EH	-								x000,0000

YEAR	RTC 的年计数值	7EFE70H	-					x000,0000
MONTH	RTC 的月计数值	7EFE71H	-	-	-	-		xxxx,0000
DAY	RTC 的日计数值	7EFE72H	-	-	-			xxx0,0000
HOUR	RTC 的小时计数值	7EFE73H	-	-	-			xxx0,0000
MIN	RTC 的分钟计数值	7EFE74H	-	-				xx00,0000
SEC	RTC 的秒计数值	7EFE75H	-	-				xx00,0000
SSEC	RTC 的 1/128 秒计数值	7EFE76H	-					x000,0000

STC MCU

27.1.1 RTC 控制寄存器（RTCCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCCR	7EFE60H	-	-	-	-	-	-	-	RUNRTC

RUNRTC：RTC 模块控制位

0：关闭 RTC，RTC 停止计数

1：使能 RTC，并开始 RTC 计数

27.1.2 RTC 配置寄存器（RTCCFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCCFG	7EFE61H	-	-	-	-	-	-	RTCCKS	SETRTC

RTCCKS：RTC 时钟源选择

0：选择外部 32.768KHz 时钟源（需先软件启动外部 32K 晶振）

1：选择内部 32K 时钟源（需先软件启动内部 32K 振荡器）

SETRTC：设置 RTC 初始值

写 0：无意义

写 1：触发 RTC 寄存器初始化。当 SETRTC 设置为 1 时，硬件会自动将寄存器 INIYEAR、INIMONTH、INIDAY、INIHOUR、INIMIN、INISEC、INISSEC 中的值复制到寄存器 YEAR、MONTH、DAY、HOUR、MIN、SEC、SSEC 中。初始完成后，硬件会自动将 SETRTC 位清 0。

读 0：设置 RTC 相关时间寄存器已完成

读 1：硬件正在进行设置 RTC，还未完成

注：等待初始化完成，需要在"RTC 使能"之后判断。设置 RTC 时间需要 32768Hz 的 1 个周期时间，大约 30.5us。由于同步，所以实际等待时间是 0~30.5us，如果不等待设置完成就睡眠，则 RTC 会由于设置没完成，停止计数，唤醒后才继续完成设置并继续计数，如果此时设置的是使用 RTC 中断进行唤醒，则会出现无法唤醒 MCU 的情况。

27.1.3 RTC 中断使能寄存器（RTCIEN）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCIEN	7EFE62H	EALAI	EDAYI	EHOURI	EMINI	ESECI	ESEC2I	ESEC8I	ESEC32I

EALAI：闹钟中断使能位

0：关闭闹钟中断

1：使能闹钟中断

EDAYI：一日（24 小时）中断使能位

0：关闭一日中断

1：使能一日中断

EHOURI：一小时（60 分钟）中断使能位

0：关闭小时中断

1：使能小时中断

EMINI：一分钟（60 秒）中断使能位

0：关闭分钟中断

1：使能分钟中断

ESECI：一秒中断使能位

0：关闭秒中断

1：使能秒中断

ESEC2I：1/2 秒中断使能位

0：关闭 1/2 秒中断

1：使能 1/2 秒中断

ESEC8I：1/8 秒中断使能位

0：关闭 1/8 秒中断

1：使能 1/8 秒中断

ESEC32I：1/32 秒中断使能位

0：关闭 1/32 秒中断

1：使能 1/32 秒中断

27.1.4 RTC 中断请求寄存器（RTCIF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RTCIF	7EFE63H	ALAIF	DAYIF	HOURIF	MINIF	SECIF	SEC2IF	SEC8IF	SEC32IF

ALAIF：闹钟中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

DAYIF：一日（24 小时）中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

HOURIF：一小时（60 分钟）中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

MINIF：一分钟（60 秒）中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

SECIF：一秒中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

SEC2IF：1/2 秒中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

SEC8IF：1/8 秒中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

SEC32IF：1/32 秒中断请求位。需软件清 0，软件写 1 无效。

27.1.5 RTC 闹钟设置寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ALAHOUR	7EFE64H	-	-	-					
ALAMIN	7EFE65H	-	-						
ALASEC	7EFE66H	-	-						
ALASSEC	7EFE67H	-							

ALAHOUR：设置每天闹钟的小时值。

注意：设置的值不是 BCD 码，而是 HEX 码，比如需要设置小时值 20 到 ALAHOUR，则需使用如下代码进行设置

```
MOV     WR6,#WORD0 ALAHOUR
MOV     WR4,#WORD2 ALAHOUR
MOV     A,#14H
MOV     @DR4,R11
```

ALAMIN：设置每天闹钟的分钟值。数字编码与 ALAHOUR 相同。

ALASEC：设置每天闹钟的秒值。数字编码与 ALAHOUR 相同。

ALASSEC：设置每天闹钟的 1/128 秒值。数字编码与 ALAHOUR 相同。

27.1.6 RTC 实时时钟初始值设置寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
INIYEAR	7EFE68H	-							
INIMONTH	7EFE69H								
INIDAY	7EFE6AH								
INIHOUR	7EFE6BH	-	-	-					
INIMIN	7EFE6CH	-	-						
INISEC	7EFE6DH	-	-						
INISSEC	7EFE6EH	-							

INIYEAR：设置当前实时时间的年值。有效值范围 00~99。对应 2000 年~2099 年

注意：设置的值不是 BCD 码，而是 HEX 码，比如需要设置 20 到 INIYEAR，则需使用如下代码进行设置

```
MOV     WR6,#WORD0 INIYEAR
MOV     WR4,#WORD2 INIYEAR
MOV     A,#14H
MOV     @DR4,R11
```

INIMONTH：设置当前实时时间的月值。有效值范围 1~12。数字编码与 INIYEAR 相同。

INIDAY：设置当前实时时间的日值。有效值范围 1~31。数字编码与 INIYEAR 相同。

INIHOUR：设置当前实时时间的小时值。有效值范围 00~23。数字编码与 INIYEAR 相同。

INIMIN：设置当前实时时间的分钟值。有效值范围 00~59。数字编码与 INIYEAR 相同。

INISEC：设置当前实时时间的秒值。有效值范围 00~59。数字编码与 INIYEAR 相同。

INISSEC：设置当前实时时间的 1/128 秒值。有效值范围 00~127。数字编码与 INIYEAR 相同。

当用户设置完成上面的初始值寄存器后，用户还需要向 SETRTC 位（RTCCFG.0）写 1 来触发硬件将初始值装载到 RTC 实时计数器中

另需注意：硬件不会对初始化数据的有效性进行检查，需要用户在设置初始值时，必须保证数据的有效性，不能超出其有效范围。

27.1.7 RTC 实时时钟计数寄存器

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
YEAR	7EFE70H	-							
MONTH	7EFE71H								
DAY	7EFE72H								
HOUR	7EFE73H	-	-	-					
MIN	7EFE74H	-	-						
SEC	7EFE75H	-	-						
SSEC	7EFE76H	-							

YEAR：当前实时时间的年值。**注意：寄存器的值不是 BCD 码，而是 HEX 码**

MONTH：当前实时时间的月值。数字编码与 YEAR 相同。

DAY：当前实时时间的日值。数字编码与 YEAR 相同。

HOUR：当前实时时间的小时值。数字编码与 YEAR 相同。

MIN：当前实时时间的分钟值。数字编码与 YEAR 相同。

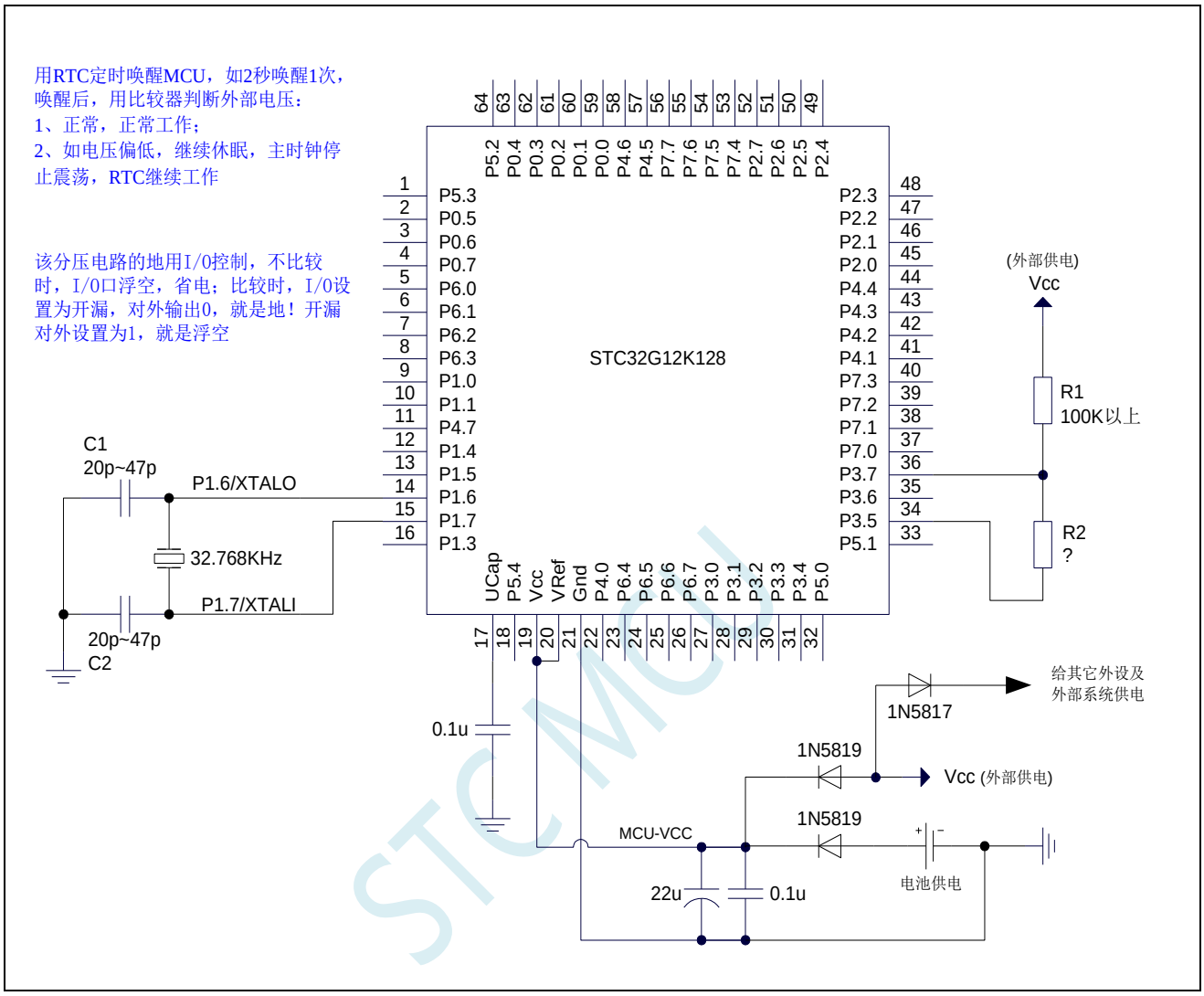
SEC：当前实时时间的秒值。数字编码与 YEAR 相同。

SSEC：当前实时时间的 1/128 秒值。数字编码与 YEAR 相同。

注意：YEAR、MONTH、DAY、HOUR、MIN、SEC 和 SSEC 均为只读寄存器，若需要对这些寄存器执行写操作，必须通过寄存器 INIYEAR、INIMONTlH、INIDAT、INIHOU、INIMIN、INISEC、INISSEC 和 SETRTC 来实现。

STC MCU

27.2 RTC 实战线路图



27.3 范例程序

27.3.1 串口打印 RTC 时钟范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
#include "stdio.h"

#define     MAIN_Fosc       22118400L
#define     Baudrate        115200L
#define     TM              (65536 -(MAIN_Fosc/Baudrate+2)/4)
                                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                        //自动实现四舍五入运算

bit         B1S_Flag;

void RTC_config(void);

void UartInit(void)
{
    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;
    T2L  = TM;
    T2H  = TM>>8;
    S1BRT = 1;
    T2x12 = 1;
    T2R = 1;
}

void UartPutc(unsigned char dat)
{
    SBUF = dat;
    while(TI==0);
    TI = 0;
}

char putchar(char c)
{
    UartPutc(c);
    return c;
}

void RTC_Isr() interrupt 13
{
    if(RTCIF & 0x08)            //判断是否秒中断
    {
        RTCIF &= ~0x08;                                 //清中断标志
        B1S_Flag = 1;
    }
}

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
```

```
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;   //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;   //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;   //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;   //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;   //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;   //设置为准双向口

    UartInit();
    RTC_config();
    EA = 1;
    printf("RTC Test Programme!\r\n");              //UART 发送一个字符串

    while (1)
    {
        if(B1S_Flag)
        {
            B1S_Flag = 0;

            printf("Year=20%bd   ", YEAR);
            printf("Month=%bd    ", MONTH);
            printf("Day=%bd    ", DAY);
            printf("Hour=%bd    ", HOUR);
            printf("Minute=%bd    ", MIN);
            printf("Second=%bd    ", SEC);
            printf("\r\n");
        }
    }
}

void RTC_config(void)
{
    //选择内部低速 IRC
//  IRC32KCR = 0x80;                                //启动内部低速 IRC 振荡器
//  while (!(IRC32KCR & 0x01));                     //等待时钟稳定
//  RTCCFG |= 0x02;                                 //选择内部低速 IRC 作为 RTC 时钟源

    //选择外部 32K
    X32KCR = 0xc0;                                  //启动外部 32K 晶振
    while (!(X32KCR & 0x01));                       //等待时钟稳定
    RTCCFG &= ~0x02;                                //选择外部 32K 作为 RTC 时钟源

    INIYEAR = 21;                                   //Y:2021
    INIMONTH = 12;                                  //M:12
    INIDAY = 31;                                    //D:31
    INIHOUR = 23;                                   //H:23
    INIMIN = 59;                                    //M:59
    INISEC = 50;                                    //S:50
    INISSEC = 0;                                    //S/128:0
    RTCCFG |= 0x01;                                 //触发 RTC 寄存器初始化
    while(RTCCFG & 0x01);                           //等待初始化完成,需要在 "RTC 使能" 之后判断.
                                                    //设置 RTC 时间需要 32768Hz 的 1 个周期时间,
                                                    //大约 30.5us. 由于同步, 所以实际等待时间是 0~30.5us.
                            //如果不等待设置完成就睡眠, 则 RTC 会由于设置没
                                                    //完成, 停止计数, 唤醒后才继续完成设置并继续计数.

    RTCIF = 0;                                      //清中断标志
```

```
    RTCIEN = 0x08;                          //使能 RTC 秒中断
    RTCCR = 0x01;                           // RTC 使能
}
```

汇编代码

```
;将以下代码保存为 ASM 格式文件，一起加载到项目里，例如：isr.asm

        CSEG    AT   0123H
        JMP          006BH
        END
```

STC MCU

27.3.2 利用 ISP 软件的用户接口实现不停电下载保持 RTC 参数

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

/*************  功能说明  ***************************************************************
现有单片机系列的 RTC 模块，在单片机复位后 RTC 相关的特殊功能寄存器也会复位
本例程主要用于解决 ISP 下载后用户的 RTC 参数丢失的问题

解决思路：ISP 下载前，先将 RTC 相关参数通过 ISP 下载软件的用户接口上传到 PC 保存，等待 ISP 下载完成后，下载软件再将保存的相关参数写入到 FLASH 的指定地址（范例中指定的地址为 FE0000H）。ISP 下载完成后会立即运行用户代码，用户程序在初始化 RTC 寄存器时，可从 FLASH 的指定地址中读取之前上传的 RTC 相关参数对 RTC 寄存器进行初始化，即可实现不停电下载保持 RTC 参数的目的。

下载时，选择时钟 11.0592MHZ
*****************************************************************************************/

#include "stc32g.h"
#include "intrins.h"
#include "stdio.h"

#define   FOSC              11059200UL
#define   BAUD              (65536 - FOSC/4/115200)

typedef   bit               BOOL;
typedef   unsigned char     BYTE;
typedef   unsigned int      WORD;

struct RTC_INIT
{
    BYTE    bValidTag;                  //数据有效标志(0x5a)
    BYTE    bIniYear;                   //年(RTC 初始化值)
    BYTE    bIniMonth;                  //月
    BYTE    bIniDay;                    //日
    BYTE    bIniHour;                   //时
    BYTE    bIniMinute;                 //分
    BYTE    bIniSecond;                 //秒
    BYTE    bIniSSecond;                //次秒
    BYTE    bAlaHour;                   //时(RTC 闹钟设置值)
    BYTE    bAlaMinute;                 //分
    BYTE    bAlaSecond;                 //秒
    BYTE    bAlaSSecond;                //次秒
};

struct RTC_INIT ecode InitBlock _at_ 0xfe0000;

void SysInit();
void UartInit();
void RTCInit();
void SendUart(BYTE dat);
void UnpackCmd(BYTE dat);
void IapProgram(WORD addr, BYTE dat);

BOOL fUartBusy;
BOOL fFetchRtc;
BOOL fReset2Isp;
BYTE bUartStage;
```

STC MCU

```
BYTE bDump[7];

void main()
{
    SysInit();                          //系统初始化
    UartInit();
    RTCInit();
    EA = 1;

    fUartBusy = 0;
    fFetchRtc = 0;
    fReset2Isp = 0;
    bUartStage = 0;

    while (1)
    {
        if (fFetchRtc)                  //获取 RTC 数据请求
        {
            fFetchRtc = 0;

            RTCCR = 0;                  //上传当前的 RTC 值时,必须临时停止 RTC
                                        //以免发生进位错误
            bDump[0] = YEAR;            //快速将当前的 RTC 值缓存,
                                        //以缩短 RTC 暂停的时间,减小误差
            bDump[1] = MONTH;
            bDump[2] = DAY;
            bDump[3] = HOUR;
            bDump[4] = MIN;
            bDump[5] = SEC;
            bDump[6] = SSEC;
            RTCCR = 1;

            SendUart(0x5a);             //上传 12 字节 RTC 参数
            SendUart(bDump[0]);
            SendUart(bDump[1]);
            SendUart(bDump[2]);
            SendUart(bDump[3]);
            SendUart(bDump[4]);
            SendUart(bDump[5]);
            SendUart(bDump[6]);
            SendUart(ALAHOUR);
            SendUart(ALAMIN);
            SendUart(ALASEC);
            SendUart(ALASSEC);
        }

        if (fReset2Isp)                 //重启请求
        {
            fReset2Isp = 0;

            IAP_CONTR = 0x60;           //软件触发复位到系统 ISP 区
        }
    }
}

void uart_isr() interrupt UART1_VECTOR
{
    BYTE dat;
```

STC MCU

```
    if (TI)
    {
        TI = 0;

        fUartBusy =     0;
    }

    if (RI)
    {
        RI = 0;

        dat = SBUF;
        switch (bUartStage++)                   //解析串口命令
        {
        default:
        case 0:
L_Check1st:
            if (dat == '@') bUartStage = 1;
            else bUartStage = 0;
            break;
        case 1:
            if (dat == 'F') bUartStage = 2;
            else if (dat == 'R') bUartStage = 7;
            else goto L_Check1st;
            break;
        case 2:
            if (dat != 'E') goto L_Check1st;
            break;
        case 3:
            if (dat != 'T') goto L_Check1st;
            break;
        case 4:
            if (dat != 'C') goto L_Check1st;
            break;
        case 5:
            if (dat != 'H') goto L_Check1st;
            break;
        case 6:
            if (dat != '#') goto L_Check1st;
            bUartStage = 0;
            fFetchRtc = 1;                      //当前命令序列为获取 RTC 数据命令:"@FETCH#"
            break;
        case 7:
            if (dat != 'E') goto L_Check1st;
            break;
        case 8:
            if (dat != 'B') goto L_Check1st;
            break;
        case 9:
        case 10:
            if (dat != 'O') goto L_Check1st;
            break;
        case 11:
            if (dat != 'T') goto L_Check1st;
            break;
        case 12:
            if (dat != '#') goto L_Check1st;
            bUartStage = 0;
            fReset2Isp = 1;                     //当前命令序列为重启命令:"@REBOOT#"
```

```
                break;
            }
        }
    }
}

void rtc_isr() interrupt RTC_VECTOR                 //RTC 中断复位程序
{
    RTCIF = 0x00;                                   //清 RTC 中断标志

    P20 = !P20;                                     //P2.0 口每秒闪烁一次,测试用
}

void SysInit()
{
    WTST = 0;
    CKCON = 0;
    EAXFR = 1;

    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00; P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;
    P6M0 = 0x00; P6M1 = 0x00;
    P7M0 = 0x00; P7M1 = 0x00;
}

void UartInit()                                     //串口初始化函数
{
    SCON = 0x50;
    AUXR = 0x40;
    TMOD = 0x00;
    TL1 = BAUD;
    TH1 = BAUD >> 8;
    TR1 = 1;
    ES = 1;
}

void RTCInit()                                      //RTC 初始化函数
{
//  IRC32KCR = 0x80;
//  while (!(IRC32KCR &0x01));
//  RTCCFG |= 0x02;                                 //选择内部低速 IRC 为 RTC 时钟源

    X32KCR = 0xc0;
    while (!(X32KCR & 0x01));
    RTCCFG &= ~0x02;                                //选择外部部 32K 为 RTC 时钟源

    if (InitBlock.bValidTag == 0x5a)
    {
        INIYEAR = InitBlock.bIniYear;               //如果初始化数据块有效,则使用数据块初始化 RTC
        INIMONTH = InitBlock.bIniMonth;
        INIDAY = InitBlock.bIniDay;
        INIHOUR = InitBlock.bIniHour;
        INIMIN = InitBlock.bIniMinute;
        INISEC = InitBlock.bIniSecond;
        INISSEC = InitBlock.bIniSSecond;
        ALAHOUR = InitBlock.bAlaHour;
```

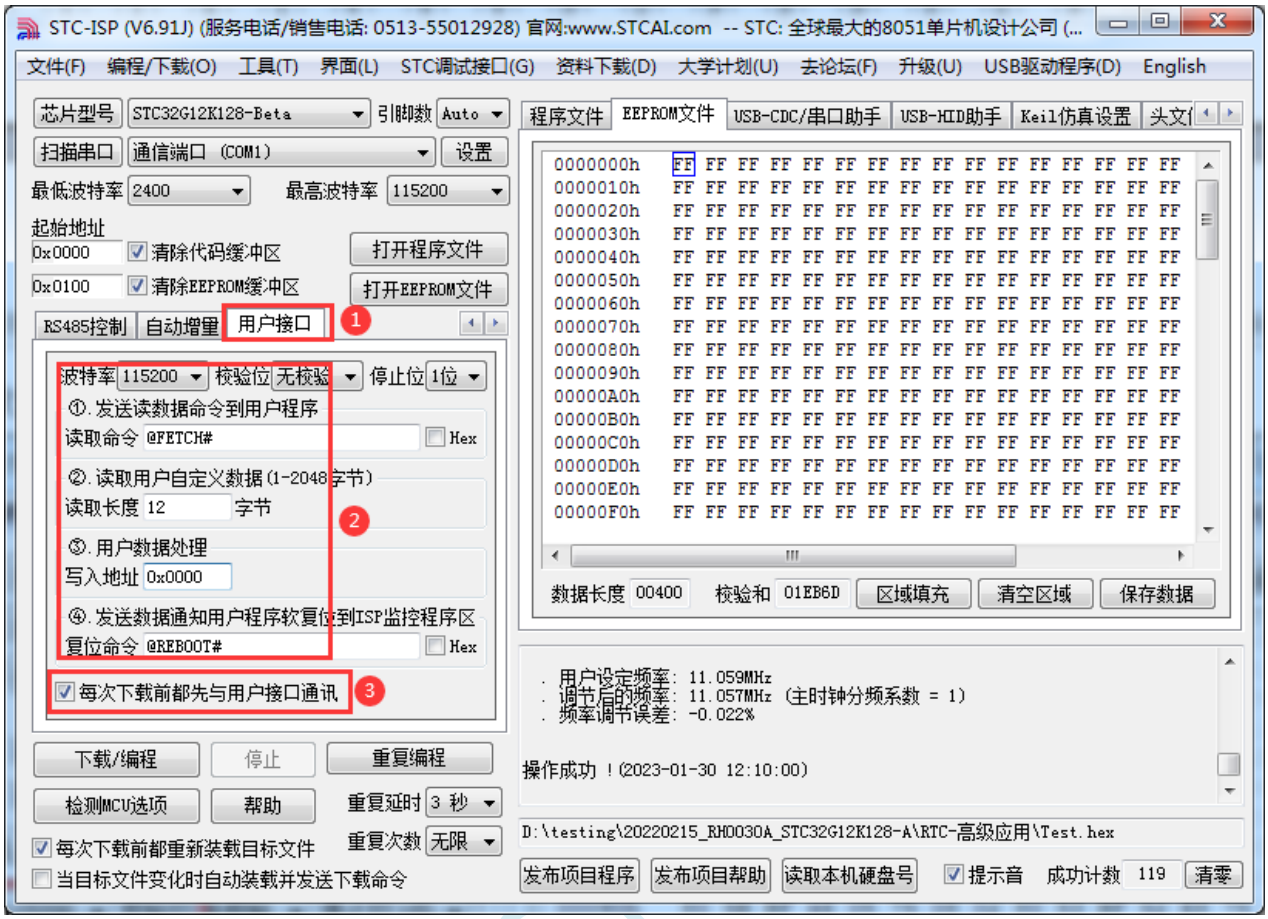
```
        ALAMIN = InitBlock.bAlaMinute;
        ALASEC = InitBlock.bAlaSecond;
        ALASSEC = InitBlock.bAlaSSecond;

        IapProgram(0x0000, 0x00);                   //销毁初始化数据块,以免重复初始化
    }
    else
    {
        INIYEAR = 23;                               //否则初始化 RTC 为默认值
        INIMONTH = 1;
        INIDAY = 29;
        INIHOUR = 12;
        INIMIN = 0;
        INISEC = 0;
        INISSEC = 0;
        ALAHOUR = 0;
        ALAMIN = 0;
        ALASEC = 0;
        ALASSEC = 0;
    }
    RTCCFG |= 0x01;                                 //写入 RTC 初始值
    RTCCR = 0x01;                                   //RTC 开始运行
    while (RTCCFG & 0x01);                          //等待 RTC 初始化完成
    RTCIF = 0x00;
    RTCIEN = 0x08;                                  //使能 RTC 秒中断
}

void SendUart(BYTE dat)                             //串口发送函数
{
    while (fUartBusy);
    SBUF = dat;
    fUartBusy = 1;
}

void IapProgram(WORD addr, BYTE dat)                //EEPROM 编程函数
{
    IAP_CONTR = 0x80;
    IAP_TPS = 12;
    IAP_CMD = 2;
    IAP_ADDRL = addr;
    IAP_ADDRH = addr >> 8;
    IAP_DATA = dat;
    IAP_TRIG = 0x5a;
    IAP_TRIG = 0xa5;
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();}
}
```

ISP 下载软件中“用户接口”的设置如下：（注意，首次下载不能使能用户接口）



27.3.3 内部 RTC 时钟低功耗休眠唤醒-比较器检测电压程序

```
/************* 本程序功能说明 **************
本例程基于 STC8H8K64U 为主控芯片的实验箱 9 进行编写测试，STC8H 系列带 RTC 模块的芯片可通用参考.
读写芯片内部集成的 RTC 模块.
电路连接参考规格书 RTC 章节-RTC 实战线路图.
用 RTC 定时唤醒 MCU，如 1 秒唤醒 1 次，唤醒后用比较器判断外部电压：1，正常，正常工作；2，如电压偏低，继续休眠，主时钟停止震荡，RTC 继续工作.
比较器正极通过电阻分压后输入到 P3.7 口，比较器负极使用内部 1.19V 参考电压.
该分压电路的地用 I/O(P3.5)控制，I/O 设置为开漏，不比较时，对外设置为 1，I/O 口浮空，省电；比较时，对外输出 0，就是地！

下载时，  选择时钟 24MHZ (用户可自行修改频率).
*****************************************/

#include "STC32G.h"
#include "stdio.h"
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

/***************************** 用户定义宏 ***********************************/

#define     MAIN_Fosc       24000000L                   //定义主时钟
#define     PrintUart       2                           //1:printf 使用 UART1; 2:printf 使用 UART2
#define     Baudrate        115200L
#define     TM              (65536 -(MAIN_Fosc/Baudrate/4))

/*****************************************************************************/


/************* 本地常量声明 **************/

u8 code     ledNum[]={0x01,0x02,0x04,0x08,0x10,0x20,0x40,0x80};

/************* 本地变量声明 **************/

bit     B_1s;
bit     B_Alarm;                                        //闹钟标志
u8      ledIndex;

/************* 本地函数声明 **************/

void RTC_config(void);
void CMP_config(void);
void Ext_Vcc_Det(void);

/******************** 串口打印函数 ********************/
void UartInit(void)
{
#if(PrintUart == 1)
    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;
    AUXR |= 0x40;                                       //定时器时钟 1T 模式
    AUXR &= 0xFE;                                       //串口 1 选择定时器 1 为波特率发生器
    TL1 = TM;
    TH1 = TM>>8;
```

```
    TR1 = 1;                                    //定时器 1 开始计时

//  SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;
//  T2L = TM;
//  T2H = TM>>8;
//  AUXR |= 0x15;                               //串口 1 选择定时器 2 为波特率发生器
#else
    P_SW2 |= 1;                                 //UART2  switch to: 0: P1.0 P1.1,  1: P4.6 P4.7
    S2CON &= ~(1<<7);                           //8 位数据, 1 位起始位, 1 位停止位, 无校验
    T2L = TM;
    T2H = TM>>8;
    AUXR |= 0x14;                               //定时器 2 时钟 1T 模式,开始计时
#endif
}

void UartPutc(unsigned char dat)
{
#if(PrintUart == 1)
    SBUF = dat;
    while(TI == 0);
    TI = 0;
#else
    S2BUF = dat;
    while((S2CON & 2) == 0);
    S2CON &= ~2;                                //Clear Tx flag
#endif
}

char putchar(char c)
{
    UartPutc(c);
    return c;
}

/*********************************************/
void main(void)
{
    WTST = 0;
    CKCON = 0;
    EAXFR = 1;

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P3M1 = 0xa0;    P3M0 = 0x20;                //设置为准双向口
                                                // P3.5 设置开漏输出, P3.7 设置高阻输入
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;                //设置为准双向口
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;                //设置为准双向口

    UartInit();
    CMP_config();
    RTC_config();
    EA = 1;                                     //打开总中断

    while(1)
    {
        if(B_1s)
```

```
        {
            B_1s = 0;
            printf("Year=20%bd,Month=%bd,Day=%bd,Hour=%bd,Minute=%bd,Second=%bd\r\n",
                YEAR,MONTH,DAY,HOUR,MIN,SEC);

            Ext_Vcc_Det();                          //每秒钟检测一次外部电源，
                                                    //如果外部电源连接则工作，
                                                    外部电源断开则进入休眠模式
        }

        if(B_Alarm)
        {
            B_Alarm    = 0;
            printf("RTC      Alarm!\r\n");
        }
    }
}

//========================================================================
// 函数: void Ext_Vcc_Det(void)
// 描述: 外部电源检测函数。
// 参数: 无.
// 返回: 无.
// 版本: V1.0, 2022-10-10
//========================================================================
void Ext_Vcc_Det(void)
{
    P35 = 0;                                        //比较时，对外输出 0，做比较电路的地线
    CMPCR1 |= 0x80;                                 //使能比较器模块
    _nop_();
    _nop_();
    _nop_();
    if(CMPCR1 & 0x01)                               //判断是否 CMP+ 电平高于 CMP-，外部电源连接
    {
        P40 = 0;                                    //LED Power    On
        P6 = ~ledNum[ledIndex];                     //输出低驱动
        ledIndex++;
        if(ledIndex > 7)
        {
            ledIndex = 0;
        }
    }
    else
    {
        CMPCR1 &= ~0x80;                            //关闭比较器模块
        P35 = 1;                                    //不比较时，对外设置为 1，I/O 口浮空，省电
        P40 = 1;                                    //LED Power Off
        _nop_();
        _nop_();
        PCON = 0x02;                                //STC8H8K64U B 版本芯片使用内部 32K 时钟，
                                                    休眠无法唤醒
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
        _nop_();
    }
}
```

```
//========================================================================
// 函数: void CMP_config(void)
// 描述: 比较器初始化函数。
// 参数: 无.
// 返回: 无.
// 版本: V1.0, 2022-10-10
//========================================================================
void CMP_config(void)
{
    CMPEXCFG = 0x00;
//  CMPEXCFG |= 0x40;                   //比较器 DC 迟滞输入选择，0:0mV;
                                        // 0x40:10mV; 0x80:20mV; 0xc0:30mV

//  CMPEXCFG &=     ~0x04;              //P3.6 为 CMP-输入脚
    CMPEXCFG |=  0x04;                  //内部 1.19V 参考电压为 CMP-输入脚

    CMPEXCFG &=     ~0x03;              //P3.7 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |=  0x01;                  //P5.0 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |=  0x02;                  //P5.1 为 CMP+输入脚
//  CMPEXCFG |=  0x03;                  //ADC 输入脚为 CMP+输入脚


    CMPCR2 = 0x00;
    CMPCR2 &= ~0x80;                    //比较器正向输出
//  CMPCR2 |= 0x80;                     //比较器反向输出
    CMPCR2 &= ~0x40;                    //使能 0.1us 滤波
//  CMPCR2 |= 0x40;                     //禁止 0.1us 滤波
    CMPCR2 &= ~0x3f;                    //比较器结果直接输出
//  CMPCR2 |= 0x10;                     //比较器结果经过 16 个去抖时钟后输出

    CMPCR1 = 0x00;
//  CMPCR1 |= 0x30;                     //使能比较器边沿中断
//  CMPCR1 &= ~0x20;                    //禁止比较器上升沿中断
//  CMPCR1 |= 0x20;                     //使能比较器上升沿中断
//  CMPCR1 &= ~0x10;                    //禁止比较器下降沿中断
//  CMPCR1 |= 0x10;                     //使能比较器下降沿中断

    CMPCR1 &= ~0x02;                    //禁止比较器输出
//  CMPCR1 |= 0x02;                     //使能比较器输出

    P_SW2 &= ~0x08;                     //选择 P3.4 作为比较器输出脚
//  P_SW2 |= 0x08;                      //选择 P4.1 作为比较器输出脚
    CMPCR1 |= 0x80;                     //使能比较器模块
}

//========================================================================
// 函数: void RTC_config(void)
// 描述: RTC 初始化函数。
// 参数: 无.
// 返回: 无.
// 版本: V1.0, 2022-10-10
//========================================================================
void RTC_config(void)
{
    INIYEAR  = 21;                      //Y:2021
    INIMONTH = 12;                      //M:12
    INIDAY = 31;                        //D:31
    INIHOUR = 23;                       //H:23
```

```
    INIMIN = 59;                                    //M:59
    INISEC = 50;                                    //S:50
    INISSEC = 0;                                    //S/128:0

    ALAHOUR = 0;                                    //闹钟小时
    ALAMIN = 0;                                     //闹钟分钟
    ALASEC = 0;                                     //闹钟秒
    ALASSEC = 0;                                    //闹钟 1/128 秒

//STC8H8K64U B 版本芯片使用内部低速 IRC 时钟，休眠无法唤醒
//  IRC32KCR = 0x80;                                //启动内部低速 IRC.
//  while (!(IRC32KCR & 1));                        //等待时钟稳定
//  RTCCFG = 0x03;                                  //选择内部低速 IRC 时钟源，触发 RTC 寄存器初始化

    X32KCR = 0x80 + 0x40;                           //启动外部 32K 晶振, 低增益+0x00,  高增益+0x40.
    while (!(X32KCR & 1));                          //等待时钟稳定
    RTCCFG = 0x01;                                  //选择外部 32K 时钟源，触发 RTC 寄存器初始化

    RTCIF = 0x00;                                   //清中断标志
    RTCIEN = 0x88;                                  //中断使能, 0x80:闹钟中断, 0x40:日中断, 0x20:小时中断,
                                                    //0x10:分钟中断, 0x08:秒中断, 0x04:1/2 秒中断,
                                                    //0x02:1/8 秒中断, 0x01:1/32 秒中断
    RTCCR = 0x01;                                   //RTC 使能

    while(RTCCFG & 0x01);                           //等待初始化完成,需要在 "RTC 使能" 之后判断.
                                                    //设置 RTC 时间需要 32768Hz 的 1 个周期时间,
                                                    //大约 30.5us./由于同步, 所以实际等待时间是 0~30.5us.
                                                    //如果不等待设置完成就睡眠,则 RTC 会由于设置没完成,
                                                    //停止计数, 唤醒后才继续完成设置并继续计数.
}

/******************** RTC 中断函数 ********************/
void RTC_Isr() interrupt 13
{
    if(RTCIF & 0x80)                                //闹钟中断
    {
//      P01 = !P01;
        RTCIF &= ~0x80;
        B_Alarm = 1;
    }

    if(RTCIF & 0x08)                                //秒中断
    {
//      P00 = !P00;
        RTCIF &= ~0x08;
        B_1s = 1;
    }
}
/**********************************************************************************/
//如果开启了比较器中断就需要编写对应的中断函数
void CMP_Isr() interrupt 21
{
    CMPCR1 &= ~0x40;                                //清中断标志
//  P10 = CMPCR1 & 0x01;                            //中断方式读取比较器比较结果
}
```

28 LCM 接口（8/16 位彩屏模块 I8080/M6800 接口）

产品线	LCM
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列的部分单片机内部集成了一个 LCM 接口控制器，可用于驱动目前流行的液晶显示屏模块。可驱动 I8080 接口和 M6800 接口彩屏，支持 8 位和 16 位数据宽度

28.1 LCM 接口功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCFG	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80
LCMIFCFG2	7EFE51H		LCMIFCPS[1:0]		SETUPT[2:0]			HOLDT[1:0]	

LCMIFCPS[1:0]：LCM 接口控制脚选择位

LCMIFCPS [1:0]	RS	I8080 的读信号 RD M6800 的使能信号 E	I8080 的写信号 WR M6800 的读写信号 RW
00	P4.5	P4.4	P4.2
01	P4.5	P3.7	P3.6
10	P4.0	P4.4	P4.2
11	P4.0	P3.7	P3.6

LCMIFDPS[1:0]：8 位数据位 LCM 接口数据脚选择位

LCMIFDPS [1:0]	D16_D8	数据字节 DAT[7:0]
00	0	P2[7:0]
01	0	P6[7:0]
10	0	P2[7:0]
11	0	P6[7:0]

LCMIFDPS[1:0]：16 位数据位 LCM 接口数据脚选择位

LCMIFDPS [1:0]	D16_D8	数据高字节 DAT[15:8]	数据低字节 DAT[7:0]
00	1	P2[7:0]	P0[7:0]
01	1	P6[7:0]	P2[7:0]
10	1	P2[7:0]	{P0[7:4],P4[7],P4[6],P4[3],P4[1]}
11	1	P6[7:0]	P7[7:0]

28.2 LCM 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号	复位值

			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
LCMIFCFG	LCM 接口配置寄存器	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80	0x00,0000
LCMIFCFG2	LCM 接口配置寄存器 2	7EFE51H	-	LCMIFCPS[1:0]		SETUPT[2:0]			HOLDT[1:0]		x000,0000
LCMIFCR	LCM 接口控制寄存器	7EFE52H	ENLCMIF	-	-	-	-	CMD[2:0]			0xxx,x000
LCMIFSTA	LCM 接口状态寄存器	7EFE53H	-	-	-	-	-	-	-	LCMIFIF	xxxx,xxx0
LCMIFDATL	LCM 接口低字节数据	7EFE54H	LCMIFDAT[7:0]								0000,0000
LCMIFDATH	LCM 接口高字节数据	7EFE55H	LCMIFDAT[15:8]								0000,0000

28.2.1 LCM 接口配置寄存器（LCMIFCFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCFG	7EFE50H	LCMIFIE	-	LCMIFIP[1:0]		LCMIFDPS[1:0]		D16_D8	M68_I80

LCMIFIE：LCM 接口中断使能控制位

0：禁止 LCM 接口中断

1：允许 LCM 接口中断

LCMIFIP[1:0]：LCM 接口中断优先级控制位

LCMIFIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

LCMIFDPS[1:0]：LCM 接口数据脚选择位

LCMIFDPS [1:0]	D16_D8	数据高字节 DAT[15:8]	数据低字节 DAT[7:0]
00	0	N/A	P2[7:0]
01	0	N/A	P6[7:0]
10	0	N/A	P2[7:0]
11	0	N/A	P6[7:0]
00	1	P2[7:0]	P0[7:0]
01	1	P6[7:0]	P2[7:0]
10	1	P2[7:0]	{P0[7:4],P4[7],P4[6],P4[3],P4[1]}
11	1	P6[7:0]	P7[7:0]

D16_D8：LCM 接口数据宽度控制位

0：8 位数据宽度

1：16 位数据宽度

M68_I80：LCM 接口模式选择位

0：I8080 模式

1：M6800 模式

28.2.2 LCM 接口配置寄存器 2（LCMIFCFG2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCFG2	7EFE51H	-	LCMIFCPS[1:0]		SETUPT[2:0]			HOLDT[1:0]	

LCMIFCPS[1:0]：LCM 接口控制脚选择位

LCMIFCPS [1:0]	RS	I8080 的读信号 RD M6800 的使能信号 E	I8080 的写信号 WR M6800 的读写信号 RW
00	P4.5	P4.4	P4.2
01	P4.5	P3.7	P3.6
10	P4.0	P4.4	P4.2
11	P4.0	P3.7	P3.6

SETUPT[2:0]：LCM 接口通讯的数据建立时间控制位（详见后续章节的时序图）

HOLDT[1:0]：LCM 接口通讯的数据保持时间控制位（详见后续章节的时序图）

28.2.3 LCM 接口控制寄存器（LCMIFCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFCR	7EFE52H	ENLCMIF	-	-	-	-	CMD[2:0]		

ELCMIF：LCM 接口使能控制位

0：禁止 LCM 接口功能

1：允许 LCM 接口功能

CMD[2:0]：LCM 接口触发命令

CMD[2:0]	触发命令
100	写命令
101	写数据
110	读命令/状态
111	读数据

28.2.4 LCM 接口状态寄存器（LCMIFSTA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFSTA	7EFE53H	-	-	-	-	-	-	-	LCMIFIF

LCMIFIF：LCM 接口中断请求标志，需软件清 0

28.2.5 LCM 接口数据寄存器（LCMIFDATL，LCMIFDATH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCMIFDATL	7EFE54H	LCMIFDAT[7:0]							
LCMIFDATH	7EFE55H	LCMIFDAT[15:8]							

LCMIFDAT：LCM 接口数据寄存器。

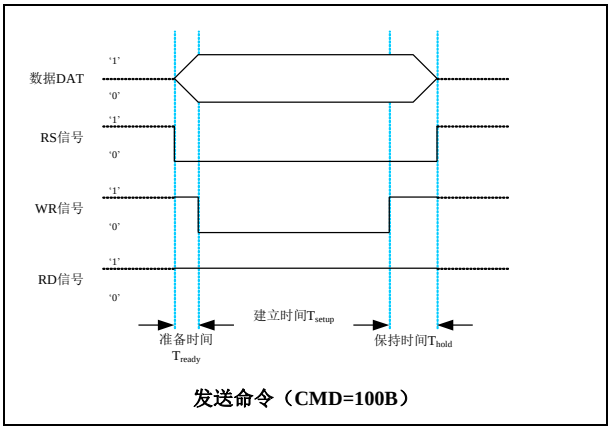
当数据宽度为 8 位数据时，只有 LCMDATL 数据有效；

当数据宽度为 16 位数据时，由 LCMDATL 和 LCMDATH 共同组合成 16 位数据

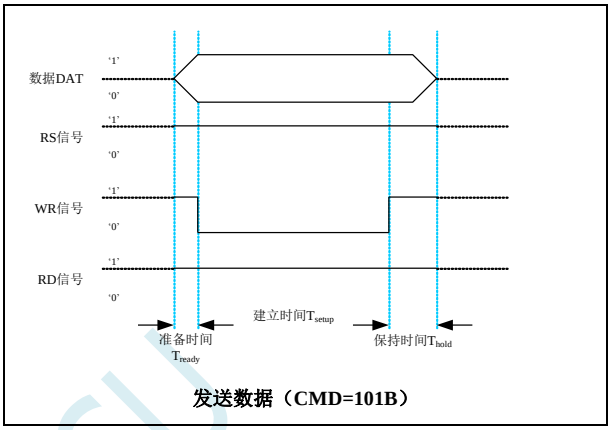
28.3 I8080/M6800 模式 LCM 接口时序图

注： T_{ready} ＝1 个系统时钟
T_{setup} ＝（SETUPT +1）个系统时钟
T_{hold} ＝（HOLDT+1）个系统时钟

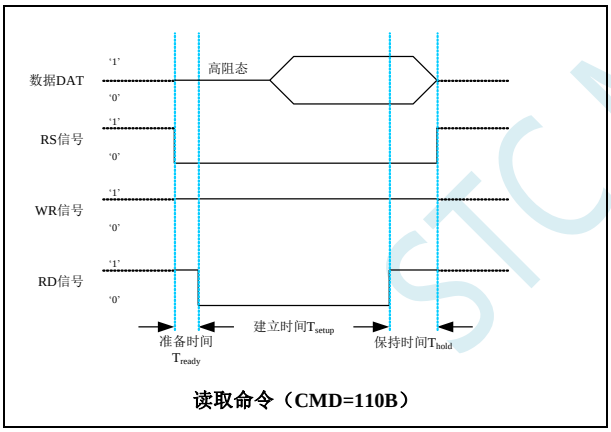
28.3.1 I8080 模式



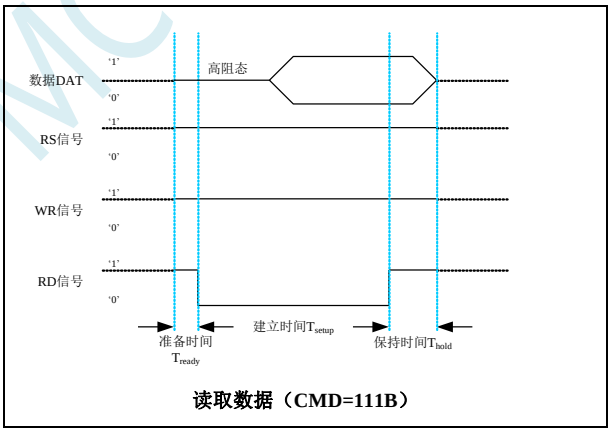
发送命令（CMD=100B）



发送数据（CMD=101B）



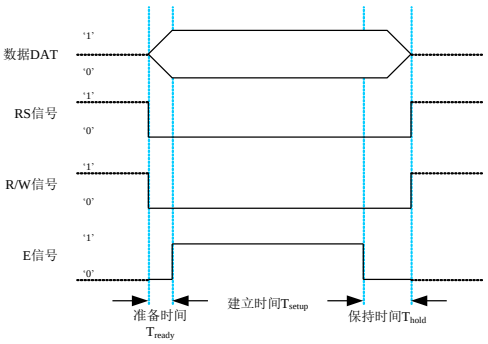
读取命令（CMD=110B）



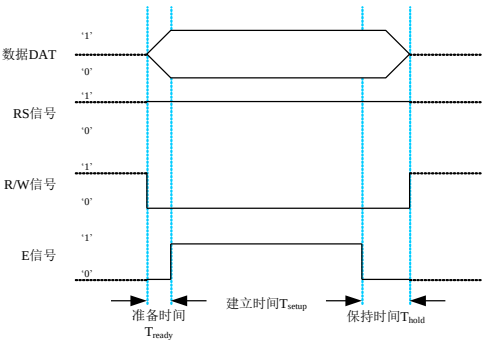
读取数据（CMD=111B）

STC MCU

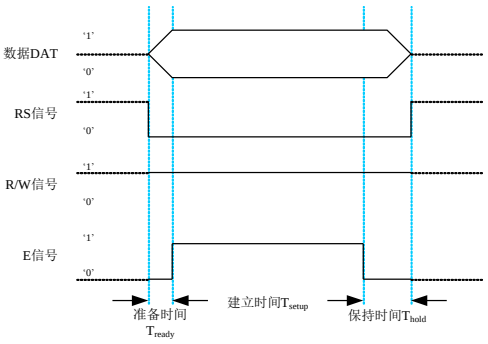
28.3.2 M6800 模式



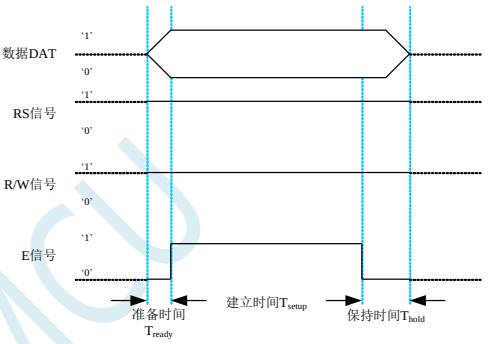
发送命令（CMD=100B）



发送数据（CMD=101B）



读取命令（CMD=110B）



读取数据（CMD=111B）

STC MCU

29 DMA（批量数据传输）

产品线	DMA
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 系列的部分单片机支持批量数据存储功能，即传统的 DMA。

支持如下几种 DMA 操作：

- M2M_DMA：XRAM 存储器到 XRAM 存储器的数据读写
- ADC_DMA：自动扫描使能的 ADC 通道并将转换的 ADC 数据自动存储到 XRAM 中
- SPI_DMA：自动将 XRAM 中的数据和 SPI 外设之间进行数据交换
- UR1T_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过串口 1 发送出去
- UR1R_DMA：自动将串口 1 接收到的数据存储到 XRAM 中
- UR2T_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过串口 2 发送出去
- UR2R_DMA：自动将串口 2 接收到的数据存储到 XRAM 中
- UR3T_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过串口 3 发送出去
- UR3R_DMA：自动将串口 3 接收到的数据存储到 XRAM 中
- UR4T_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过串口 4 发送出去
- UR4R_DMA：自动将串口 4 接收到的数据存储到 XRAM 中
- LCM_DMA：自动将 XRAM 中的数据和 LCM 设备之间进行数据交换
- I2CT_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过 I2C 接口发送出去
- I2CR_DMA：自动将 I2C 接收到的数据存储到 XRAM 中
- I2ST_DMA：自动将 XRAM 中的数据通过 I2S 发送出去
- I2SR_DMA：自动将 I2S 接收到的数据存储到 XRAM 中

每次 DMA 数据传输最大数据量为 65536 字节。

每种 DMA 对 XRAM 的读写操作都可设置 4 级访问优先级，硬件自动进行 XRAM 总线的访问仲裁，不会影响 CPU 的 XRAM 的访问。相同优先级下，不同 DMA 对 XRAM 的访问顺序如下：M2M_DMA，ADC_DMA，SPI_DMA，UR1R_DMA，UR1T_DMA，UR2R_DMA，UR2T_DMA，UR3R_DMA，UR3T_DMA，UR4R_DMA，UR4T_DMA，LCM_DMA，I2CR_DMA，I2CT_DMA，I2SR_DMA，I2ST_DMA

29.1 DMA 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
DMA_M2M_CFG	M2M_DMA 配置寄存器	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]		0x00,0000
DMA_M2M_CR	M2M_DMA 控制寄存器	7EFA01H	ENM2M	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_M2M_STA	M2M_DMA 状态寄存器	7EFA02H	-	-	-	-	-	-	-	M2MIF	xxxx,xxx0
DMA_M2M_AMT	M2M_DMA 传输总字节数	7EFA03H									0000,0000
DMA_M2M_AMTH	M2M_DMA 传输总字节数	7EFA80H									0000,0000
DMA_M2M_DONE	M2M_DMA 传输完成字节数	7EFA04H									0000,0000

DMA_M2M_DONEH	M2M_DMA 传输完成字节数	7EFA81H									0000,0000
DMA_M2M_TXAH	M2M_DMA 发送高地址	7EFA05H									0000,0000
DMA_M2M_TXAL	M2M_DMA 发送低地址	7EFA06H									0000,0000
DMA_M2M_RXAH	M2M_DMA 接收高地址	7EFA07H									0000,0000
DMA_M2M_RXAL	M2M_DMA 接收低地址	7EFA08H									0000,0000
DMA_ADC_CFG	ADC_DMA 配置寄存器	7EFA10H	ADCIE	-	-	-	ADCMIP[1:0]		ADCPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_ADC_CR	ADC_DMA 控制寄存器	7EFA11H	ENADC	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_ADC_STA	ADC_DMA 状态寄存器	7EFA12H	-	-	-	-	-	-	-	ADCIF	xxxx,xxx0
DMA_ADC_RXAH	ADC_DMA 接收高地址	7EFA17H									0000,0000
DMA_ADC_RXAL	ADC_DMA 接收低地址	7EFA18H									0000,0000
DMA_ADC_CFG2	ADC_DMA 配置寄存器 2	7EFA19H	-	-	-	-	CVTIMESEL[3:0]				xxxx,0000
DMA_ADC_CHSW0	ADC_DMA 通道使能	7EFA1AH	CH7	CH6	CH5	CH4	CH3	CH2	CH1	CH0	0000,0001
DMA_ADC_CHSW1	ADC_DMA 通道使能	7EFA1BH	CH15	CH14	CH13	CH12	CH11	CH10	CH9	CH8	1000,0000
DMA_SPI_CFG	SPI_DMA 配置寄存器	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]		SPIPTY[1:0]		000x,0000
DMA_SPI_CR	SPI_DMA 控制寄存器	7EFA21H	ENSPI	TRIG_M	TRIG_S	-	-	-	-	CLRFIFO	000x,xxx0
DMA_SPI_STA	SPI_DMA 状态寄存器	7EFA22H	-	-	-	-	-	TXOVW	RXLOSS	SPIIF	xxxx,x000
DMA_SPI_AMT	SPI_DMA 传输总字节数	7EFA23H									0000,0000
DMA_SPI_AMTH	SPI_DMA 传输总字节数	7EFA84H									0000,0000
DMA_SPI_DONE	SPI_DMA 传输完成字节数	7EFA24H									0000,0000
DMA_SPI_DONEH	SPI_DMA 传输完成字节数	7EFA85H									0000,0000
DMA_SPI_TXAH	SPI_DMA 发送高地址	7EFA25H									0000,0000
DMA_SPI_TXAL	SPI_DMA 发送低地址	7EFA26H									0000,0000
DMA_SPI_RXAH	SPI_DMA 接收高地址	7EFA27H									0000,0000
DMA_SPI_RXAL	SPI_DMA 接收低地址	7EFA28H									0000,0000
DMA_SPI_CFG2	SPI_DMA 配置寄存器 2	7EFA29H	-	-	-	-	-	WRPSS	SSS[1:0]		xxxx,x000
DMA_UR1T_CFG	UR1T_DMA 配置寄存器	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]		UR1TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1T_CR	UR1T_DMA 控制寄存器	7EFA31H	ENUR1T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR1T_STA	UR1T_DMA 状态寄存器	7EFA32H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR1TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR1T_AMT	UR1T_DMA 传输总字节数	7EFA33H									0000,0000
DMA_UR1T_AMTH	UR1T_DMA 传输总字节数	7EFA88H									0000,0000
DMA_UR1T_DONE	UR1T_DMA 传输完成字节数	7EFA34H									0000,0000
DMA_UR1T_DONEH	UR1T_DMA 传输完成字节数	7EFA89H									0000,0000
DMA_UR1T_TXAH	UR1T_DMA 发送高地址	7EFA35H									0000,0000
DMA_UR1T_TXAL	UR1T_DMA 发送低地址	7EFA36H									0000,0000
DMA_UR1R_CFG	UR1R_DMA 配置寄存器	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]		UR1RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR1R_CR	UR1R_DMA 控制寄存器	7EFA39H	ENUR1R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR1R_STA	UR1R_DMA 状态寄存器	7EFA3AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR1RIF	xxxx,xx00
DMA_UR1R_AMT	UR1R_DMA 传输总字节数	7EFA3BH									0000,0000
DMA_UR1R_AMTH	UR1R_DMA 传输总字节数	7EFA8AH									0000,0000
DMA_UR1R_DONE	UR1R_DMA 传输完成字节数	7EFA3CH									0000,0000
DMA_UR1R_DONEH	UR1R_DMA 传输完成字节数	7EFA8BH									0000,0000
DMA_UR1R_RXAH	UR1R_DMA 接收高地址	7EFA3DH									0000,0000
DMA_UR1R_RXAL	UR1R_DMA 接收低地址	7EFA3EH									0000,0000
DMA_UR2T_CFG	UR2T_DMA 配置寄存器	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]		UR2TPTY[1:0]		0xxx,0000

STC MCU

DMA_UR2T_CR	UR2T_DMA 控制寄存器	7EFA41H	ENUR2T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR2T_STA	UR2T_DMA 状态寄存器	7EFA42H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR2TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR2T_AMT	UR2T_DMA 传输总字节数	7EFA43H									0000,0000
DMA_UR2T_AMTH	UR2T_DMA 传输总字节数	7EFA8CH									0000,0000
DMA_UR2T_DONE	UR2T_DMA 传输完成字节数	7EFA44H									0000,0000
DMA_UR2T_DONEH	UR2T_DMA 传输完成字节数	7EFA8DH									0000,0000
DMA_UR2T_TXAH	UR2T_DMA 发送高地址	7EFA45H									0000,0000
DMA_UR2T_TXAL	UR2T_DMA 发送低地址	7EFA46H									0000,0000
DMA_UR2R_CFG	UR2R_DMA 配置寄存器	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]		UR2RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR2R_CR	UR2R_DMA 控制寄存器	7EFA49H	ENUR2R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR2R_STA	UR2R_DMA 状态寄存器	7EFA4AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR2RIF	xxxx,xx00
DMA_UR2R_AMT	UR2R_DMA 传输总字节数	7EFA4BH									0000,0000
DMA_UR2R_AMTH	UR2R_DMA 传输总字节数	7EFA8EH									0000,0000
DMA_UR2R_DONE	UR2R_DMA 传输完成字节数	7EFA4CH									0000,0000
DMA_UR2R_DONEH	UR2R_DMA 传输完成字节数	7EFA8FH									0000,0000
DMA_UR2R_RXAH	UR2R_DMA 接收高地址	7EFA4DH									0000,0000
DMA_UR2R_RXAL	UR2R_DMA 接收低地址	7EFA4EH									0000,0000
DMA_UR3T_CFG	UR3T_DMA 配置寄存器	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]		UR3TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR3T_CR	UR3T_DMA 控制寄存器	7EFA51H	ENUR3T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR3T_STA	UR3T_DMA 状态寄存器	7EFA52H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR3TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR3T_AMT	UR3T_DMA 传输总字节数	7EFA53H									0000,0000
DMA_UR3T_AMTH	UR3T_DMA 传输总字节数	7EFA90H									0000,0000
DMA_UR3T_DONE	UR3T_DMA 传输完成字节数	7EFA54H									0000,0000
DMA_UR3T_DONEH	UR3T_DMA 传输完成字节数	7EFA91H									0000,0000
DMA_UR3T_TXAH	UR3T_DMA 发送高地址	7EFA55H									0000,0000
DMA_UR3T_TXAL	UR3T_DMA 发送低地址	7EFA56H									0000,0000
DMA_UR3R_CFG	UR3R_DMA 配置寄存器	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]		UR3RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR3R_CR	UR3R_DMA 控制寄存器	7EFA59H	ENUR3R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR3R_STA	UR3R_DMA 状态寄存器	7EFA5AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR3RIF	xxxx,xx00
DMA_UR3R_AMT	UR3R_DMA 传输总字节数	7EFA5BH									0000,0000
DMA_UR3R_AMTH	UR3R_DMA 传输总字节数	7EFA92H									0000,0000
DMA_UR3R_DONE	UR3R_DMA 传输完成字节数	7EFA5CH									0000,0000
DMA_UR3R_DONEH	UR3R_DMA 传输完成字节数	7EFA93H									0000,0000
DMA_UR3R_RXAH	UR3R_DMA 接收高地址	7EFA5DH									0000,0000
DMA_UR3R_RXAL	UR3R_DMA 接收低地址	7EFA5EH									0000,0000
DMA_UR4T_CFG	UR4T_DMA 配置寄存器	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]		UR4TPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4T_CR	UR4T_DMA 控制寄存器	7EFA61H	ENUR4T	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_UR4T_STA	UR4T_DMA 状态寄存器	7EFA62H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR4TIF	xxxx,x0x0
DMA_UR4T_AMT	UR4T_DMA 传输总字节数	7EFA63H									0000,0000
DMA_UR4T_AMTH	UR4T_DMA 传输总字节数	7EFA94H									0000,0000
DMA_UR4T_DONE	UR4T_DMA 传输完成字节数	7EFA64H									0000,0000
DMA_UR4T_DONEH	UR4T_DMA 传输完成字节数	7EFA95H									0000,0000
DMA_UR4T_TXAH	UR4T_DMA 发送高地址	7EFA65H									0000,0000
DMA_UR4T_TXAL	UR4T_DMA 发送低地址	7EFA66H									0000,0000

DMA_UR4R_CFG	UR4R_DMA 配置寄存器	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]		UR4RPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_UR4R_CR	UR4R_DMA 控制寄存器	7EFA69H	ENUR4R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO	0x0x,xxx0
DMA_UR4R_STA	UR4R_DMA 状态寄存器	7EFA6AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR4RIF	xxxx,xx00
DMA_UR4R_AMT	UR4R_DMA 传输总字节数	7EFA6BH									0000,0000
DMA_UR4R_AMTH	UR4R_DMA 传输总字节数	7EFA96H									0000,0000
DMA_UR4R_DONE	UR4R_DMA 传输完成字节数	7EFA6CH									0000,0000
DMA_UR4R_DONEH	UR4R_DMA 传输完成字节数	7EFA97H									0000,0000
DMA_UR4R_RXAH	UR4R_DMA 接收高地址	7EFA6DH									0000,0000
DMA_UR4R_RXAL	UR4R_DMA 接收低地址	7EFA6EH									0000,0000
DMA_LCM_CFG	LCM_DMA 配置寄存器	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]		LCMPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_LCM_CR	LCM_DMA 控制寄存器	7EFA71H	ENLCM	TRIGWC	TRIGWD	TRIGRC	TRIGRD	-	-	-	0000,0xxx
DMA_LCM_STA	LCM_DMA 状态寄存器	7EFA72H	-	-	-	-	-	-	TXOVW	LCMIF	xxxx,xx00
DMA_LCM_AMT	LCM_DMA 传输总字节数	7EFA73H									0000,0000
DMA_LCM_AMTH	LCM_DMA 传输总字节数	7EFA86H									0000,0000
DMA_LCM_DONE	LCM_DMA 传输完成字节数	7EFA74H									0000,0000
DMA_LCM_DONEH	LCM_DMA 传输完成字节数	7EFA87H									0000,0000
DMA_LCM_TXAH	LCM_DMA 发送高地址	7EFA75H									0000,0000
DMA_LCM_TXAL	LCM_DMA 发送低地址	7EFA76H									0000,0000
DMA_LCM_RXAH	LCM_DMA 接收高地址	7EFA77H									0000,0000
DMA_LCM_RXAL	LCM_DMA 接收低地址	7EFA78H									0000,0000
DMA_I2CT_CFG	I2CT_DMA 配置寄存器	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]		I2CTPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2CT_CR	I2CT_DMA 控制寄存器	7EFA99H	ENI2CT	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_I2CT_STA	I2CT_DMA 状态寄存器	7EFA9AH	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2CTIF	xxxx,x0x0
DMA_I2CT_AMT	I2CT_DMA 传输总字节数	7EFA9BH									0000,0000
DMA_I2CT_AMTH	I2CT_DMA 传输总字节数	7EFAA8H									0000,0000
DMA_I2CT_DONE	I2CT_DMA 传输完成字节数	7EFA9CH									0000,0000
DMA_I2CT_DONEH	I2CT_DMA 传输完成字节数	7EFAA9H									0000,0000
DMA_I2CT_TXAH	I2CT_DMA 发送高地址	7EFA9DH									0000,0000
DMA_I2CT_TXAL	I2CT_DMA 发送低地址	7EFA9EH									0000,0000
DMA_I2CR_CFG	I2CR_DMA 配置寄存器	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]		I2CRPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2CR_CR	I2CR_DMA 控制寄存器	7EFAA1H	ENI2CR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO	00xx,xxx0
DMA_I2CR_STA	I2CR_DMA 状态寄存器	7EFAA2H	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2CRIF	xxxx,xx00
DMA_I2CR_AMT	I2CR_DMA 传输总字节数	7EFAA3H									0000,0000
DMA_I2CR_AMTH	I2CR_DMA 传输总字节数	7EFAAAH									0000,0000
DMA_I2CR_DONE	I2CR_DMA 传输完成字节数	7EFAA4H									0000,0000
DMA_I2CR_DONEH	I2CR_DMA 传输完成字节数	7EFAABH									0000,0000
DMA_I2CR_RXAH	I2CR_DMA 接收高地址	7EFAA5H									0000,0000
DMA_I2CR_RXAL	I2CR_DMA 接收低地址	7EFAA6H									0000,0000
DMA_I2C_CR	I2C_DMA 控制寄存器	7EFAADH	RDSEL	-	-	-	-	ACKERR	INTEN	BMMEN	0xxx,x000
DMA_I2C_ST1	I2C_DMA 状态寄存器	7EFAAEH	COUNT[7:0]								0000,0000
DMA_I2C_ST2	I2C_DMA 状态寄存器	7EFAAFH	COUNT[15:8]								0000,0000
DMA_I2ST_CFG	I2ST_DMA 配置寄存器	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]		I2STPTY[1:0]		0xxx,0000
DMA_I2ST_CR	I2ST_DMA 控制寄存器	7EFAB1H	ENI2ST	TRIG	-	-	-	-	-	-	00xx,xxxx
DMA_I2ST_STA	I2ST_DMA 状态寄存器	7EFAB2H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2STIF	xxxx,x0x0

DMA_I2ST_AMT	I2ST_DMA 传输总字节数	7EFAB3H								0000,0000
DMA_I2ST_AMTH	I2ST_DMA 传输总字节数	7EFAC0H								0000,0000
DMA_I2ST_DONE	I2ST_DMA 传输完成字节数	7EFAB4H								0000,0000
DMA_I2ST_DONEH	I2ST_DMA 传输完成字节数	7EFAC1H								0000,0000
DMA_I2ST_TXAH	I2ST_DMA 发送高地址	7EFAB5H								0000,0000
DMA_I2ST_TXAL	I2ST_DMA 发送低地址	7EFAB6H								0000,0000
DMA_I2SR_CFG	I2SR_DMA 配置寄存器	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]		I2SRPTY[1:0]	0xxx,0000
DMA_I2SR_CR	I2SR_DMA 控制寄存器	7EFAB9H	ENI2SR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO 00xx,xxx0
DMA_I2SR_STA	I2SR_DMA 状态寄存器	7EFABAH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2SRIF xxxx,xx00
DMA_I2SR_AMT	I2SR_DMA 传输总字节数	7EFABBH								0000,0000
DMA_I2SR_AMTH	I2SR_DMA 传输总字节数	7EFAC2H								0000,0000
DMA_I2SR_DONE	I2SR_DMA 传输完成字节数	7EFABCH								0000,0000
DMA_I2SR_DONEH	I2SR_DMA 传输完成字节数	7EFAC3H								0000,0000
DMA_I2SR_RXAH	I2SR_DMA 接收高地址	7EFABDH								0000,0000
DMA_I2SR_RXAL	I2SR_DMA 接收低地址	7EFABEH								0000,0000
DMA_ARB_CFG	DMA 总裁配置寄存器	7EFAF8H	WTRREN	-	-	-	STASEL[3:0]-			0xxx,0000
DMA_ARB_STA	DMA 总裁状态寄存器	7EFAF9H								0000,0000

STC MCU

29.2 存储器与存储器之间的数据读写（M2M_DMA）

29.2.1 M2M_DMA 配置寄存器（DMA_M2M_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_CFG	7EFA00H	M2MIE	-	TXACO	RXACO	M2MIP[1:0]		M2MPTY[1:0]	

M2MIE：M2M_DMA 中断使能控制位

0：禁止 M2M_DMA 中断

1：允许 M2M_DMA 中断

TXACO：M2M_DMA 源地址（读取地址）改变方向

0：数据读取完成后地址自动递增

1：数据读取完成后地址自动递减

RXACO：M2M_DMA 目标地址（写入地址）改变方向

0：数据写入完成后地址自动递增

1：数据写入完成后地址自动递减

M2MIP[1:0]：M2M_DMA 中断优先级控制位

M2MIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

M2MPTY[1:0]：M2M_DMA 数据总线访问优先级控制位

M2MPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.2.2 M2M_DMA 控制寄存器（DMA_M2M_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_CR	7EFA01H	ENM2M	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENM2M：M2M_DMA 功能使能控制位

0：禁止 M2M_DMA 功能

1：允许 M2M_DMA 功能

TRIG：M2M_DMA 数据读写触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 M2M_DMA 操作，

29.2.3 M2M_DMA 状态寄存器（DMA_M2M_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_STA	7EFA02H	-	-	-	-	-	-	-	M2MIF

M2MIF：M2M_DMA 中断请求标志位，当 M2M_DMA 操作完成后，硬件自动将 M2MIF 置 1，若使能 M2M_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

STC MCU

29.2.4 M2M_DMA 传输总字节寄存器（DMA_M2M_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_AMT	7EFA03H	AMT[7:0]							
DMA_M2M_AMTH	7EFA80H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.2.5 M2M_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_M2M_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_DONE	7EFA04H	DONE[7:0]							
DMA_M2M_DONEH	7EFA81H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经读写完成的字节数。

29.2.6 M2M_DMA 发送地址寄存器（DMA_M2M_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_TXAH	7EFA05H	ADDR[15:8]							
DMA_M2M_TXAL	7EFA06H	ADDR[7:0]							

DMA_M2M_TXA：设置进行数据读写时的源地址。执行 M2M_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.2.7 M2M_DMA 接收地址寄存器（DMA_M2M_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_M2M_RXAH	7EFA07H	ADDR[15:8]							
DMA_M2M_RXAL	7EFA08H	ADDR[7:0]							

DMA_M2M_RXA：设置进行数据读写时的目标地址。执行 M2M_DMA 操作时会从这个地址开始写入数据。

29.3 ADC 数据自动存储（ADC_DMA）

29.3.1 ADC_DMA 配置寄存器（DMA_ADC_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_CFG	7EFA10H	ADCIE	-			ADCIP[1:0]		ADCPTY[1:0]	

ADCIE：ADC_DMA 中断使能控制位

0：禁止 ADC_DMA 中断

1：允许 ADC_DMA 中断

ADCIP[1:0]：ADC_DMA 中断优先级控制位

ADCIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

ADCPTY[1:0]：ADC_DMA 数据总线访问优先级控制位

ADCPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.3.2 ADC_DMA 控制寄存器（DMA_ADC_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_CR	7EFA11H	ENADC	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENADC：ADC_DMA 功能使能控制位

0：禁止 ADC_DMA 功能

1：允许 ADC_DMA 功能

TRIG：ADC_DMA 操作触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 ADC_DMA 操作，

29.3.3 ADC_DMA 状态寄存器（DMA_ADC_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_STA	7EFA12H	-	-	-	-	-	-	-	ADCIF

ADCIF：ADC_DMA 中断请求标志位，当 ADC_DMA 完成扫描所有使能的 ADC 通道后后，硬件自动将 ADCIF 置 1，若使能 ADC_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

29.3.4 ADC_DMA 接收地址寄存器（DMA_ADC_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_RXAH	7EFA17H	ADDR[15:8]							
DMA_ADC_RXAL	7EFA18H	ADDR[7:0]							

DMA_ADC_RXA：设置进行 ADC_DMA 操作时 ADC 转换数据的存储地址。

29.3.5 ADC_DMA 配置寄存器 2（DMA_ADC_CFG2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_CFG2	7EFA19H	-	-	-	-	CVTIMESEL[3:0]			

CVTIMESEL[3:0]：设置进行 ADC_DMA 操作时，对每个 ADC 通道进行 ADC 转换的次数

CVTIMESEL[3:0]	转换次数
0xxx	1 次
1000	2 次
1001	4 次
1010	8 次
1011	16 次
1100	32 次
1101	64 次
1110	128 次
1111	256 次

29.3.6 ADC_DMA 通道使能寄存器（DMA_ADC_CHSWx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_ADC_CHSW0	7EFA1AH	CH7	CH6	CH5	CH4	CH3	CH2	CH1	CH0
DMA_ADC_CHSW1	7EFA1BH	CH15	CH14	CH13	CH12	CH11	CH10	CH9	CH8

CHn：设置 ADC_DMA 操作时，自动扫描的 ADC 通道。通道扫描总是从编号小的通道开始。

29.3.7 ADC_DMA 的数据存储格式

注：ADC 转换速度和转换结果的对齐方式均由 ADC 相关寄存器进行设置

XRAM[DMA_ADC_RXA+0] = 使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+1] = 使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2] = 使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+3] = 使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节;
...
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n-2] = 使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n-1] = 使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n] = 第 1 通道的 ADC 通道号;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n+1] = 第 1 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n+2] = 第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+2n+3] = 第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节;

XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+0] = 使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+1] = 使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2] = 使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+3] = 使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节;
...
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n-2] = 使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n-1] = 使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n] = 第 2 通道的 ADC 通道号;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n+1] = 第 2 通道的 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n+2] =第 2 通道的 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(2n+3)+2n+3] =第 2 通道的 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节;
...
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+0] = 使能的第 m 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+1] = 使能的第 m 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2] = 使能的第 m 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+3] = 使能的第 m 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节;
...
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n-2] = 使能的第 m 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n-1] = 使能的第 m 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n] = 第 m 通道的 ADC 通道号;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n+1] = 第 m 通道的 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n+2] =第 m 通道的 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节;
XRAM[DMA_ADC_RXA+(m-1)(2n+3)+2n+3] =第 m 通道的 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节;

表格形式如下：

ADC 通道	偏移地址	数据
第 1 通道	0	使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节
	1	使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节
	2	使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节
	3	使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节
	...	...
	2n-2	使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节
	2n-1	使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节
	2n	第 1 通道的 ADC 通道号
	2n+1	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数
	2n+2	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节
	2n+3	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节
第 2 通道	(2n+3) + 0	使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 1	使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节
	(2n+3) + 2	使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 3	使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节
	...	...
	(2n+3) + 2n-2	使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 2n-1	使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节
	(2n+3) + 2n	第 2 通道的 ADC 通道号
	(2n+3) + 2n+1	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数
	(2n+3) + 2n+2	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节
	(2n+3) + 2n+3	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节
	...	...
第 m 通道	(m-1)(2n+3) + 0	使能的第 m 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节
	(m-1)(2n+3) + 1	使能的第 m 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节
	(m-1)(2n+3) + 2	使能的第 m 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节
	(m-1)(2n+3) + 3	使能的第 m 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节
	...	...
	(m-1)(2n+3) + 2n-2	使能的第 m 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节
	(m-1)(2n+3) + 2n-1	使能的第 m 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节
	(m-1)(2n+3) + 2n	第 m 通道的 ADC 通道号
	(m-1)(2n+3) + 2n+1	第 m 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数
	(m-1)(2n+3) + 2n+2	第 m 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节
	(m-1)(2n+3) + 2n+3	第 m 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节

29.4 SPI 与存储器之间的数据交换（SPI_DMA）

29.4.1 SPI_DMA 配置寄存器（DMA_SPI_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_CFG	7EFA20H	SPIIE	ACT_TX	ACT_RX	-	SPIIP[1:0]		SPIPTY[1:0]	

SPIIE：SPI_DMA 中断使能控制位

0：禁止 SPI_DMA 中断

1：允许 SPI_DMA 中断

ACT_TX：SPI_DMA 发送数据控制位

0：禁止 SPI_DMA 发送数据。主机模式时，SPI 只发送时钟到 SCLK 端口，但不从 XRAM 读取数据，也不向 MOSI 端口上发送数据；从机模式时，SPI 不从 XRAM 读取数据，也不向 MISO 端口上发送数据

1：允许 SPI_DMA 发送数据。主机模式时，SPI 发送时钟到 SCLK 端口，同时从 XRAM 读取数据，并将数据发送到 MOSI 端口；从机模式时，SPI 从 XRAM 读取数据，并将数据发送到 MISO 端口

ACT_RX：SPI_DMA 接收数据控制位

0：禁止 SPI_DMA 接收数据。主机模式时，SPI 只发送时钟到 SCLK 端口，但不从 MISO 端口读取数据，也向 XRAM 写数据；从机模式时，SPI 不从 MOSI 端口读取数据，也不向 XRAM 写数据。

1：允许 SPI_DMA 接收数据。主机模式时，SPI 发送时钟到 SCLK 端口，同时从 MISO 端口读取数据，并将数据写入 XRAM；从机模式时，SPI 从 MOSI 端口读取数据，并写入 XRAM。

SPIIP[1:0]：SPI_DMA 中断优先级控制位

SPIIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

SPIPTY[1:0]：SPI_DMA 数据总线访问优先级控制位

SPIPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.4.2 SPI_DMA 控制寄存器（DMA_SPI_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_CR	7EFA21H	ENSPI	TRIG_M	TRIG_S	-	-	-	-	CLRFIFO

ENSPI：SPI_DMA 功能使能控制位

0：禁止 SPI_DMA 功能

1：允许 SPI_DMA 功能

TRIG_M：SPI_DMA 主机模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 SPI_DMA 主机模式操作，

TRIG_S：SPI_DMA 从机模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 SPI_DMA 从机模式操作，

CLRFIFO：清除 SPI_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 SPI_DMA 操作前，先清空 SPI_DMA 内置的 FIFO

29.4.3 SPI_DMA 状态寄存器（DMA_SPI_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_STA	7EFA22H	-	-	-	-	-	TXOVW	RXLOSS	SPIIF

SPIIF：SPI_DMA 中断请求标志位，当 SPI_DMA 数据交换完成后，硬件自动将 SPIIF 置 1，若使能 SPI_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：SPI_DMA 接收数据丢弃标志位。SPI_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 SPI_DMA 的接收 FIFO 导致 SPI_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

TXOVW：SPI_DMA 数据覆盖标志位。SPI_DMA 正在数据传输过程中，主机模式的 SPI 写 SPDAT 寄存器再次触发 SPI 数据传输时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.4.4 SPI_DMA 传输总字节寄存器（DMA_SPI_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_AMT	7EFA23H	AMT[7:0]							
DMA_SPI_AMTH	7EFA84H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.4.5 SPI_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_SPI_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_DONE	7EFA24H	DONE[7:0]							
DMA_SPI_DONEH	7EFA85H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经传输完成的字节数。

29.4.6 SPI_DMA 发送地址寄存器（DMA_SPI_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_TXAH	7EFA25H	ADDR[15:8]							
DMA_SPI_TXAL	7EFA26H	ADDR[7:0]							

DMA_SPI_TXA：设置进行数据传输时的源地址。执行 SPI_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.4.7 SPI_DMA 接收地址寄存器（DMA_SPI_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

DMA_SPI_RXAH	7EFA27H	ADDR[15:8]
DMA_SPI_RXAL	7EFA28H	ADDR[7:0]

DMA_SPI_RXA：设置进行数据传输时的目标地址。执行 SPI_DMA 操作时会从这个地址开始写入数据。

29.4.8 SPI_DMA 配置寄存器 2（DMA_SPI_CFG2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_SPI_CFG2	7EFA29H	-	-	-	-	-	WRPSS	SSS[1:0]	

WRPSS：SPI_DMA 过程中使能 SS 脚控制位

0：SPI_DMA 传输过程中，不自动控制 SS 脚

1：SPI_DMA 传输过程中，自动拉低 SS 脚，传输完成后，自动恢复原始状态

SSS[1:0]：SPI_DMA 过程中，自动控制 SS 选择位

SSS[1:0]	SS 脚
00	P1.2/P5.4[1]
01	P2.2
10	P7.4
11	P3.5

[1] ：有 P1.2 口的型号，此功能在 P1.2 口上，对于无 P1.2 口的型号，此功能在 P5.4 口上

STC MCU

29.5 串口 1 与存储器之间的数据交换（UR1T_DMA，UR1R_DMA）

29.5.1 UR1T_DMA 配置寄存器（DMA_UR1T_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_CFG	7EFA30H	UR1TIE	-	-	-	UR1TIP[1:0]		UR1TPTY[1:0]	

UR1TIE：UR1T_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR1T_DMA 中断

1：允许 UR1T_DMA 中断

UR1TIP[1:0]：UR1T_DMA 中断优先级控制位

UR1TIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR1TPTY[1:0]：UR1T_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR1TPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.5.2 UR1T_DMA 控制寄存器（DMA_UR1T_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_CR	7EFA31H	ENUR1T	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENUR1T：UR1T_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR1T_DMA 功能

1：允许 UR1T_DMA 功能

TRIG：UR1T_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR1T_DMA 自动发送数据

29.5.3 UR1T_DMA 状态寄存器（DMA_UR1T_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_STA	7EFA32H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR1TIF

UR1TIF：UR1T_DMA 中断请求标志位，当 UR1T_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 UR1TIF 置 1，若使能 UR1T_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：UR1T_DMA 数据覆盖标志位。UR1T_DMA 正在数据传输过程中，串口写 SBUF 寄存器再次触发串口发送数据时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.5.4 UR1T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR1T_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_AMT	7EFA33H	AMT[7:0]							
DMA_UR1T_AMTH	7EFA88H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.5.5 UR1T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR1T_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_DONE	7EFA34H	DONE[7:0]							
DMA_UR1T_DONEH	7EFA89H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.5.6 UR1T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR1T_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1T_TXAH	7EFA35H	ADDR[15:8]							
DMA_UR1T_TXAL	7EFA36H	ADDR[7:0]							

DMA_UR1T_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 UR1T_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.5.7 UR1R_DMA 配置寄存器（DMA_UR1R_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_CFG	7EFA38H	UR1RIE	-	-	-	UR1RIP[1:0]		UR1RPTY[1:0]	

UR1RIE：UR1R_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR1R_DMA 中断

1：允许 UR1R_DMA 中断

UR1RIP[1:0]：UR1R_DMA 中断优先级控制位

UR1RIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR1RPTY[1:0]：UR1R_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR1RPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.5.8 UR1R_DMA 控制寄存器（DMA_UR1R_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_CR	7EFA39H	ENUR1R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO

ENUR1R：UR1R_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR1R_DMA 功能

1：允许 UR1R_DMA 功能

TRIG：UR1R_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR1R_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 UR1R_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 UR1R_DMA 操作前，先清空 UR1R_DMA 内置的 FIFO

29.5.9 UR1R_DMA 状态寄存器（DMA_UR1R_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_STA	7EFA3AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR1RIF

UR1RIF：UR1R_DMA 中断请求标志位，当 UR1R_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 UR1RIF 置 1，若使能 UR1R_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：UR1R_DMA 接收数据丢弃标志位。UR1R_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 UR1R_DMA 的接收 FIFO 导致 UR1R_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.5.10 UR1R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR1R_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_AMT	7EFA3BH	AMT[7:0]							
DMA_UR1R_AMTH	7EFA8AH	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.5.11 UR1R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR1R_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_DONE	7EFA3CH	DONE[7:0]							
DMA_UR1R_DONEH	7EFA8BH	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.5.12 UR1R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR1R_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR1R_RXAH	7EFA3DH	ADDR[15:8]							
DMA_UR1R_RXAL	7EFA3EH	ADDR[7:0]							

DMA_UR1R_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 UR1R_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

STC MCU

29.6 串口 2 与存储器之间的数据交换（UR2T_DMA，UR2R_DMA）

29.6.1 UR2T_DMA 配置寄存器（DMA_UR2T_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_CFG	7EFA40H	UR2TIE	-	-	-	UR2TIP[1:0]		UR2TPTY[1:0]	

UR2TIE：UR2T_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR2T_DMA 中断

1：允许 UR2T_DMA 中断

UR2TIP[1:0]：UR2T_DMA 中断优先级控制位

UR2TIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR2TPTY[1:0]：UR2T_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR2TPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.6.2 UR2T_DMA 控制寄存器（DMA_UR2T_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_CR	7EFA41H	ENUR2T	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENUR2T：UR2T_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR2T_DMA 功能

1：允许 UR2T_DMA 功能

TRIG：UR2T_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR2T_DMA 自动发送数据

29.6.3 UR2T_DMA 状态寄存器（DMA_UR2T_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_STA	7EFA42H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR2TIF

UR2TIF：UR2T_DMA 中断请求标志位，当 UR2T_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 UR2TIF 置 1，若使能 UR2T_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：UR2T_DMA 数据覆盖标志位。UR2T_DMA 正在数据传输过程中，串口写 S2BUF 寄存器再次触发串口发送数据时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.6.4 UR2T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR2T_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_AMT	7EFA43H	AMT[7:0]							
DMA_UR2T_AMTH	7EFA8CH	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.6.5 UR2T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR2T_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_DONE	7EFA44H	DONE[7:0]							
DMA_UR2T_DONEH	7EFA8DH	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.6.6 UR2T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR2T_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2T_TXAH	7EFA45H	ADDR[15:8]							
DMA_UR2T_TXAL	7EFA46H	ADDR[7:0]							

DMA_UR2T_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 UR2T_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.6.7 UR2R_DMA 配置寄存器（DMA_UR2R_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_CFG	7EFA48H	UR2RIE	-	-	-	UR2RIP[1:0]		UR2RPTY[1:0]	

UR2RIE：UR2R_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR2R_DMA 中断

1：允许 UR2R_DMA 中断

UR2RIP[1:0]：UR2R_DMA 中断优先级控制位

UR2RIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR2RPTY[1:0]：UR2R_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR2RPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.6.8 UR2R_DMA 控制寄存器（DMA_UR2R_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_CR	7EFA49H	ENUR2R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO

ENUR2R：UR2R_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR2R_DMA 功能

1：允许 UR2R_DMA 功能

TRIG：UR2R_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR2R_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 UR2R_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 UR2R_DMA 操作前，先清空 UR2R_DMA 内置的 FIFO

29.6.9 UR2R_DMA 状态寄存器（DMA_UR2R_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_STA	7EFA4AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR2RIF

UR2RIF：UR2R_DMA 中断请求标志位，当 UR2R_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 UR2RIF 置 1，若使能 UR2R_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：UR2R_DMA 接收数据丢弃标志位。UR2R_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 UR2R_DMA 的接收 FIFO 导致 UR2R_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.6.10 UR2R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR2R_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_AMT	7EFA4BH	AMT[7:0]							
DMA_UR2R_AMTH	7EFA8EH	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.6.11 UR2R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR2R_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_DONE	7EFA4CH	DONE[7:0]							
DMA_UR2R_DONEH	7EFA8FH	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.6.12 UR2R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR2R_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR2R_RXAH	7EFA4DH	ADDR[15:8]							
DMA_UR2R_RXAL	7EFA4EH	ADDR[7:0]							

DMA_UR2R_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 UR2R_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

STC MCU

29.7 串口 3 与存储器之间的数据交换（UR3T_DMA，UR3R_DMA）

29.7.1 UR3T_DMA 配置寄存器（DMA_UR3T_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_CFG	7EFA50H	UR3TIE	-	-	-	UR3TIP[1:0]		UR3TPTY[1:0]	

UR3TIE：UR3T_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR3T_DMA 中断

1：允许 UR3T_DMA 中断

UR3TIP[1:0]：UR3T_DMA 中断优先级控制位

UR3TIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR3TPTY[1:0]：UR3T_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR3TPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.7.2 UR3T_DMA 控制寄存器（DMA_UR3T_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_CR	7EFA51H	ENUR3T	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENUR3T：UR3T_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR3T_DMA 功能

1：允许 UR3T_DMA 功能

TRIG：UR3T_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR3T_DMA 自动发送数据

29.7.3 UR3T_DMA 状态寄存器（DMA_UR3T_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_STA	7EFA52H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR3TIF

UR3TIF：UR3T_DMA 中断请求标志位，当 UR3T_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 UR3TIF 置 1，若使能 UR3T_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：UR3T_DMA 数据覆盖标志位。UR3T_DMA 正在数据传输过程中，串口写 S3BUF 寄存器再次触发串口发送数据时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.7.4 UR3T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR3T_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_AMT	7EFA53H	AMT[7:0]							
DMA_UR3T_AMTH	7EFA90H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.7.5 UR3T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR3T_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_DONE	7EFA54H	DONE[7:0]							
DMA_UR3T_DONEH	7EFA91H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.7.6 UR3T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR3T_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3T_TXAH	7EFA55H	ADDR[15:8]							
DMA_UR3T_TXAL	7EFA56H	ADDR[7:0]							

DMA_UR3T_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 UR3T_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.7.7 UR3R_DMA 配置寄存器（DMA_UR3R_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_CFG	7EFA58H	UR3RIE	-	-	-	UR3RIP[1:0]		UR3RPTY[1:0]	

UR3RIE：UR3R_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR3R_DMA 中断

1：允许 UR3R_DMA 中断

UR3RIP[1:0]：UR3R_DMA 中断优先级控制位

UR3RIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR3RPTY[1:0]：UR3R_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR3RPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.7.8 UR3R_DMA 控制寄存器（DMA_UR3R_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_CR	7EFA59H	ENUR3R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO

ENUR3R：UR3R_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR3R_DMA 功能

1：允许 UR3R_DMA 功能

TRIG：UR3R_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR3R_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 UR3R_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 UR3R_DMA 操作前，先清空 UR3R_DMA 内置的 FIFO

29.7.9 UR3R_DMA 状态寄存器（DMA_UR3R_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_STA	7EFA5AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR3RIF

UR3RIF：UR3R_DMA 中断请求标志位，当 UR3R_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 UR3RIF 置 1，若使能 UR3R_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：UR3R_DMA 接收数据丢弃标志位。UR3R_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 UR3R_DMA 的接收 FIFO 导致 UR3R_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.7.10 UR3R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR3R_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_AMT	7EFA5BH	AMT[7:0]							
DMA_UR3R_AMTH	7EFA92H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.7.11 UR3R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR3R_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_DONE	7EFA5CH	DONE[7:0]							
DMA_UR3R_DONEH	7EFA93H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.7.12 UR3R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR3R_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR3R_RXAH	7EFA5DH	ADDR[15:8]							
DMA_UR3R_RXAL	7EFA5EH	ADDR[7:0]							

DMA_UR3R_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 UR3R_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

STC MCU

29.8 串口 4 与存储器之间的数据交换（UR4T_DMA，UR4R_DMA）

29.8.1 UR4T_DMA 配置寄存器（DMA_UR4T_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_CFG	7EFA60H	UR4TIE	-	-	-	UR4TIP[1:0]		UR4TPTY[1:0]	

UR4TIE：UR4T_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR4T_DMA 中断

1：允许 UR4T_DMA 中断

UR4TIP[1:0]：UR4T_DMA 中断优先级控制位

UR4TIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR4TPTY[1:0]：UR4T_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR4TPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.8.2 UR4T_DMA 控制寄存器（DMA_UR4T_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_CR	7EFA61H	ENUR4T	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENUR4T：UR4T_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR4T_DMA 功能

1：允许 UR4T_DMA 功能

TRIG：UR4T_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR4T_DMA 自动发送数据

29.8.3 UR4T_DMA 状态寄存器（DMA_UR4T_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_STA	7EFA62H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	UR4TIF

UR4TIF：UR4T_DMA 中断请求标志位，当 UR4T_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 UR4TIF 置 1，若使能 UR4T_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：UR4T_DMA 数据覆盖标志位。UR4T_DMA 正在数据传输过程中，串口写 S4BUF 寄存器再次触发串口发送数据时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.8.4 UR4T_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR4T_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_AMT	7EFA63H	AMT[7:0]							
DMA_UR4T_AMTH	7EFA94H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.8.5 UR4T_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR4T_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_DONE	7EFA64H	DONE[7:0]							
DMA_UR4T_DONEH	7EFA95H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.8.6 UR4T_DMA 发送地址寄存器（DMA_UR4T_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4T_TXAH	7EFA65H	ADDR[15:8]							
DMA_UR4T_TXAL	7EFA66H	ADDR[7:0]							

DMA_UR4T_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 UR4T_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.8.7 UR4R_DMA 配置寄存器（DMA_UR4R_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_CFG	7EFA68H	UR4RIE	-	-	-	UR4RIP[1:0]		UR4RPTY[1:0]	

UR4RIE：UR4R_DMA 中断使能控制位

0：禁止 UR4R_DMA 中断

1：允许 UR4R_DMA 中断

UR4RIP[1:0]：UR4R_DMA 中断优先级控制位

UR4RIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

UR4RPTY[1:0]：UR4R_DMA 数据总线访问优先级控制位

UR4RPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.8.8 UR4R_DMA 控制寄存器（DMA_UR4R_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_CR	7EFA69H	ENUR4R	-	TRIG	-	-	-	-	CLRFIFO

ENUR4R：UR4R_DMA 功能使能控制位

0：禁止 UR4R_DMA 功能

1：允许 UR4R_DMA 功能

TRIG：UR4R_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 UR4R_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 UR4R_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 UR4R_DMA 操作前，先清空 UR4R_DMA 内置的 FIFO

29.8.9 UR4R_DMA 状态寄存器（DMA_UR4R_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_STA	7EFA6AH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	UR4RIF

UR4RIF：UR4R_DMA 中断请求标志位，当 UR4R_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 UR4RIF 置 1，若使能 UR4R_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：UR4R_DMA 接收数据丢弃标志位。UR4R_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 UR4R_DMA 的接收 FIFO 导致 UR4R_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.8.10 UR4R_DMA 传输总字节寄存器（DMA_UR4R_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_AMT	7EFA6BH	AMT[7:0]							
DMA_UR4R_AMTH	7EFA96H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.8.11 UR4R_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_UR4R_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_DONE	7EFA6CH	DONE[7:0]							
DMA_UR4R_DONEH	7EFA97H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.8.12 UR4R_DMA 接收地址寄存器（DMA_UR4R_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_UR4R_RXAH	7EFA6DH	ADDR[15:8]							
DMA_UR4R_RXAL	7EFA6EH	ADDR[7:0]							

DMA_UR4R_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 UR4R_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

STC MCU

29.9 LCM 与存储器之间的数据读写（LCM_DMA）

29.9.1 LCM_DMA 配置寄存器（DMA_LCM_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_CFG	7EFA70H	LCMIE	-	-	-	LCMIP[1:0]		LCMPTY[1:0]	

LCMIE：LCM_DMA 中断使能控制位

0：禁止 LCM_DMA 中断

1：允许 LCM_DMA 中断

LCMIP[1:0]：LCM_DMA 中断优先级控制位

LCMIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

LCMPTY[1:0]：LCM_DMA 数据总线访问优先级控制位

LCMPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.9.2 LCM_DMA 控制寄存器（DMA_LCM_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_CR	7EFA71H	ENLCM	TRIGWC	TRIGWD	TRIGRC	TRIGRD	-	-	CLRFIFO

ENLCM：LCM_DMA 功能使能控制位

0：禁止 LCM_DMA 功能

1：允许 LCM_DMA 功能

TRIGWC：LCM_DMA 发送命令模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 LCM_DMA 发送命令模式操作

TRIGWD：LCM_DMA 发送数据模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 LCM_DMA 发送数据模式操作

TRIGRC：LCM_DMA 读取命令模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 LCM_DMA 读取命令模式操作

TRIGRD：LCM_DMA 读取数据模式触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 LCM_DMA 读取数据模式操作

29.9.3 LCM_DMA 状态寄存器（DMA_LCM_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

DMA_LCM_STA	7EFA72H	-	-	-	-	-	-	TXOVW	LCMIF

LCMIF：LCM_DMA 中断请求标志位，当 LCM_DMA 数据交换完成后，硬件自动将 LCMIF 置 1，若使能 LCM_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：LCM_DMA 数据覆盖标志位。LCM_DMA 正在数据传输过程中，LCMIF 写 LCMIFDATL 和 LCMIFDATH 寄存器时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.9.4 LCM_DMA 传输总字节寄存器（DMA_LCM_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_AMT	7EFA73H	AMT[7:0]							
DMA_LCM_AMTH	7EFA86H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.9.5 LCM_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_LCM_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_DONE	7EFA74H	DONE[7:0]							
DMA_LCM_DONEH	7EFA87H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经传输完成的字节数。

29.9.6 LCM_DMA 发送地址寄存器（DMA_LCM_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_TXAH	7EFA75H	ADDR[15:8]							
DMA_LCM_TXAL	7EFA76H	ADDR[7:0]							

DMA_LCM_TXA：设置进行数据传输时的源地址。执行 LCM_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.9.7 LCM_DMA 接收地址寄存器（DMA_LCM_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_LCM_RXAH	7EFA77H	ADDR[15:8]							
DMA_LCM_RXAL	7EFA78H	ADDR[7:0]							

DMA_LCM_RXA：设置进行数据传输时的目标地址。执行 LCM_DMA 操作时会从这个地址开始写入数据。

29.10 I2C 与存储器之间的数据交换（I2CT_DMA，I2CR_DMA）

29.10.1 I2CT_DMA 配置寄存器（DMA_I2CT_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CT_CFG	7EFA98H	I2CTIE	-	-	-	I2CTIP[1:0]		I2CTPTY[1:0]	

I2CTIE：I2CT_DMA 中断使能控制位

0：禁止 I2CT_DMA 中断

1：允许 I2CT_DMA 中断

I2CTIP[1:0]：I2CT_DMA 中断优先级控制位

I2CTIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

I2CTPTY[1:0]：I2CT_DMA 数据总线访问优先级控制位

I2CTPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.10.2 I2CT_DMA 控制寄存器（DMA_I2CT_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CT_CR	7EFA99H	ENI2CT	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENI2CT：I2CT_DMA 功能使能控制位

0：禁止 I2CT_DMA 功能

1：允许 I2CT_DMA 功能

TRIG：I2CT_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 I2CT_DMA 自动发送数据

29.10.3 I2CT_DMA 状态寄存器（DMA_I2CT_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CT_STA	7EFA9AH	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2CTIF

I2CTIF：I2CT_DMA 中断请求标志位，当 I2CT_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 I2CTIF 置 1，若使能 I2CT_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：I2CT_DMA 数据覆盖标志位。I2CT_DMA 正在数据传输过程中，写 I2C 数据寄存器 I2CTXD 时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.10.4 I2CT_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2CT_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

DMA_I2CT_AMT	7EFA9BH	AMT[7:0]
DMA_I2CT_AMTH	7EFAA8H	AMT[15:8]

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.10.5 I2CT_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2CT_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CT_DONE	7EFA9CH	DONE[7:0]							
DMA_I2CT_DONEH	7EFAA9H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.10.6 I2CT_DMA 发送地址寄存器（DMA_I2CT_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CT_TXAH	7EFA9DH	ADDR[15:8]							
DMA_I2CT_TXAL	7EFA9EH	ADDR[7:0]							

DMA_I2CT_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 I2CT_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.10.7 I2CR_DMA 配置寄存器（DMA_I2CR_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_CFG	7EFAA0H	I2CRIE	-	-	-	I2CRIP[1:0]		I2CRPTY[1:0]	

I2CRIE：I2CR_DMA 中断使能控制位

0：禁止 I2CR_DMA 中断

1：允许 I2CR_DMA 中断

I2CRIP[1:0]：I2CR_DMA 中断优先级控制位

I2CRIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

I2CRPTY[1:0]：I2CR_DMA 数据总线访问优先级控制位

I2CRPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.10.8 I2CR_DMA 控制寄存器（DMA_I2CR_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_CR	7EFAA1H	ENI2CR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO

ENI2CR：I2CR_DMA 功能使能控制位

0：禁止 I2CR_DMA 功能

1：允许 I2CR_DMA 功能

TRIG：I2CR_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 I2CR_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 I2CR_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 I2CR_DMA 操作前，先清空 I2CR_DMA 内置的 FIFO

29.10.9 I2CR_DMA 状态寄存器（DMA_I2CR_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_STA	7EFAA2H	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2CRIF

I2CRIF：I2CR_DMA 中断请求标志位，当 I2CR_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 I2CRIF 置 1，若使能 I2CR_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：I2CR_DMA 接收数据丢弃标志位。I2CR_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 I2CR_DMA 的接收 FIFO 导致 I2CR_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.10.10 I2CR_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2CR_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_AMT	7EFAA3H	AMT[7:0]							
DMA_I2CR_AMTH	7EFAAAH	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.10.11 I2CR_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2CR_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_DONE	7EFAA4H	DONE[7:0]							
DMA_I2CR_DONEH	7EFAABH	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.10.12 I2CR_DMA 接收地址寄存器（DMA_I2CR_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2CR_RXAH	7EFAA5H	ADDR[15:8]							
DMA_I2CR_RXAL	7EFAA6H	ADDR[7:0]							

DMA_I2CR_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 I2CR_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

29.10.13 I2C_DMA 控制寄存器（DMA_I2C_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

DMA_I2C_CR	7EFAADH	RDSEL	-	-	-	-	ACKERR	ERRIE	BMMEN

RDSEL：I2C_DMA_ST 寄存器读取功能选择

ACKERR：ACK 错误

0：发送数据后收到的应答是 ACK

1：发送数据后收到的应答是 NAK（需软件清零）

ERRIE：ACKERR 中断使能控制位

0：禁止 ACKERR 中断

1：允许 ACKERR 中断（ACKERR 中断入口地址为 I2C 中断入口地址 FF:00C3H）

BMMEN：I2C 的 DMA 功能使能位

0：禁止 I2C_DMA 功能

1：允许 I2C_DMA 功能

29.10.14 I2C_DMA 状态寄存器（DMA_I2C_ST）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2C_ST1	7EFAAEH	COUNT[7:0]							
DMA_I2C_ST2	7EFAAFH	COUNT[15:8]							

COUNT：I2C_DMA 传输字节控制

写寄存器：设置 I2C_DMA 传输字节数

读寄存器：RDSEL＝0 时，COUNT 为需要传输的字节数

RDSEL＝1 时，COUNT 为已经传输完成的字节数

STC MCU

29.11 I2S 与存储器之间的数据交换（I2ST_DMA，I2SR_DMA）

29.11.1 I2ST_DMA 配置寄存器（DMA_I2ST_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2ST_CFG	7EFAB0H	I2STIE	-	-	-	I2STIP[1:0]		I2STPTY[1:0]	

I2STIE：I2ST_DMA 中断使能控制位

0：禁止 I2ST_DMA 中断

1：允许 I2ST_DMA 中断

I2STIP[1:0]：I2ST_DMA 中断优先级控制位

I2STIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

I2STPTY[1:0]：I2ST_DMA 数据总线访问优先级控制位

I2STPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.11.2 I2ST_DMA 控制寄存器（DMA_I2ST_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2ST_CR	7EFAB1H	ENI2ST	TRIG	-	-	-	-	-	-

ENI2ST：I2ST_DMA 功能使能控制位

0：禁止 I2ST_DMA 功能

1：允许 I2ST_DMA 功能

TRIG：I2ST_DMA 发送触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 I2ST_DMA 自动发送数据

29.11.3 I2ST_DMA 状态寄存器（DMA_I2ST_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2ST_STA	7EFAB2H	-	-	-	-	-	TXOVW	-	I2STIF

I2STIF：I2ST_DMA 中断请求标志位，当 I2ST_DMA 数据发送完成后，硬件自动将 I2STIF 置 1，若使能 I2ST_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

TXOVW：I2ST_DMA 数据覆盖标志位。I2ST_DMA 正在数据传输过程中，写 I2S 数据寄存器 I2S_DRH 和 I2S_DRL 时，会导致数据传输失败，此时硬件硬件自动将 TXOVW 置 1。标志位需软件清零

29.11.4 I2ST_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2ST_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

DMA_I2ST_AMT	7EFAB3H	AMT[7:0]
DMA_I2ST_AMTH	7EFAC0H	AMT[15:8]

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.11.5 I2ST_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2ST_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2ST_DONE	7EFAB4H	DONE[7:0]							
DMA_I2ST_DONEH	7EFAC1H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经发送完成的字节数。

29.11.6 I2ST_DMA 发送地址寄存器（DMA_I2ST_TXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2ST_TXAH	7EFAB5H	ADDR[15:8]							
DMA_I2ST_TXAL	7EFAB6H	ADDR[7:0]							

DMA_I2ST_TXA：设置自动发送数据的源地址。执行 I2ST_DMA 操作时会从这个地址开始读数据。

29.11.7 I2SR_DMA 配置寄存器（DMA_I2SR_CFG）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_CFG	7EFAB8H	I2SRIE	-	-	-	I2SRIP[1:0]		I2SRPTY[1:0]	

I2SRIE：I2SR_DMA 中断使能控制位

0：禁止 I2SR_DMA 中断

1：允许 I2SR_DMA 中断

I2SRIP[1:0]：I2SR_DMA 中断优先级控制位

I2SRIP[1:0]	中断优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

I2SRPTY[1:0]：I2SR_DMA 数据总线访问优先级控制位

I2SRPTY [1:0]	总线优先级
00	最低级（0）
01	较低级（1）
10	较高级（2）
11	最高级（3）

29.11.8 I2SR_DMA 控制寄存器（DMA_I2SR_CR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_CR	7EFAB9H	ENI2SR	TRIG	-	-	-	-	-	CLRFIFO

ENI2SR：I2SR_DMA 功能使能控制位

0：禁止 I2SR_DMA 功能

1：允许 I2SR_DMA 功能

TRIG：I2SR_DMA 接收触发控制位

0：写 0 无效

1：写 1 开始 I2SR_DMA 自动接收数据

CLRFIFO：清除 I2SR_DMA 接收 FIFO 控制位

0：写 0 无效

1：开始 I2SR_DMA 操作前，先清空 I2SR_DMA 内置的 FIFO

29.11.9 I2SR_DMA 状态寄存器（DMA_I2SR_STA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_STA	7EFABAH	-	-	-	-	-	-	RXLOSS	I2SRIF

I2SRIF：I2SR_DMA 中断请求标志位，当 I2SR_DMA 接收数据完成后，硬件自动将 I2SRIF 置 1，若使能 I2SR_DMA 中断则进入中断服务程序。标志位需软件清零

RXLOSS：I2SR_DMA 接收数据丢弃标志位。I2SR_DMA 操作过程中，当 XRAM 总线过于繁忙，来不及清空 I2SR_DMA 的接收 FIFO 导致 I2SR_DMA 接收的数据自动丢弃时，硬件硬件自动将 RXLOSS 置 1。标志位需软件清零

29.11.10 I2SR_DMA 传输总字节寄存器（DMA_I2SR_AMT）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_AMT	7EFABBH	AMT[7:0]							
DMA_I2SR_AMTH	7EFAC2H	AMT[15:8]							

AMT[15:0]：设置需要进行数据读写的字节数。

注：实际读写的字节数为（AMT+1），即当 AMT 设置为 0 时，读写 1 字节，当 AMT 设置 255 时，读写 256 字节

29.11.11 I2SR_DMA 传输完成字节寄存器（DMA_I2SR_DONE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_DONE	7EFABCH	DONE[7:0]							
DMA_I2SR_DONEH	7EFAC3H	DONE[15:8]							

DONE[15:0]：当前已经接收完成的字节数。

29.11.12 I2SR_DMA 接收地址寄存器（DMA_I2SR_RXAx）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DMA_I2SR_RXAH	7EFABDH	ADDR[15:8]							
DMA_I2SR_RXAL	7EFABEH	ADDR[7:0]							

DMA_I2SR_RXA：设置自动接收数据的目标地址。执行 I2SR_DMA 操作时会从这个地址开始写数据。

29.12 范例程序

29.12.1 串口 1 中断模式与电脑收发测试 - DMA 接收超时中断

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件

/**************  功能说明  **************
串口 1 全双工中断方式收发通讯程序。通过 PC 向 MCU 发送数据, MCU 将收到的数据自动存入 DMA 空间。当一次性接收的内容存满设置的 DMA 空间后，通过串口 1 的 DMA 自动发送功能把存储空间的数据输出。利用串口接收中断进行超时判断，超时没有收到新的数据，表示一串数据已经接收完毕，将已接收的内容输出，并清除 DMA 空间。用定时器做波特率发生器，建议使用 1T 模式(除非低波特率用 12T)，并选择可被波特率整除的时钟频率，以提高精度。
下载时, 选择时钟 22.1184MHz (用户可自行修改频率).
*****************************************/

#include "stdio.h"

#define   MAIN_Fosc       22118400L                    //定义主时钟（精确计算 115200 波特率）
#define   Baudrate1       115200L
#define   Timer0_Reload   (65536UL -(MAIN_Fosc / 1000))

#define   DMA_AMT_LEN     255                          //设置传输总字节数(0~255)：DMA_AMT_LEN+1

bit       B_1ms;                                       //1ms 标志
bit       DMATxFlag;
bit       DMARxFlag;
bit       BusyFlag;
u8        Rx_cnt;
u8        RX1_TimeOut;

u8        xdata DMABuffer[256];

void UART1_config(u8 brt);
void DMA_Config(void);

void UartPutc(unsigned char dat)
{
    BusyFlag = 1;
    SBUF = dat;
    while(BusyFlag);
}

char putchar(char c)
{
    UartPutc(c);
    return c;
}

void main(void)
{
```

```
    u16 i;

    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;                    //设置为准双向口

    for(i=0; i<256; i++)
    {
        DMABuffer[i] = i;
    }

    AUXR = 0x80;                                    //Timer0 set as 1T, 16 bits timer auto-reload,
    TH0 = (u8)(Timer0_Reload / 256);
    TL0 = (u8)(Timer0_Reload % 256);
    ET0 = 1;                                        //Timer0 interrupt enable
    TR0 = 1;                                        //Tiner0 run

    UART1_config(1);                                //使用 Timer1 做波特率.
    DMA_Config();
    EA = 1;                     //允许总中断

    printf("UART1 DMA Timeout Programme!\r\n");     //UART1 发送一个字符串
    DMATxFlag = 0;
    DMARxFlag = 0;

    while (1)
    {
        if((DMATxFlag) && (DMARxFlag))              //判断发送完成标志与接收完成标志
        {
            Rx_cnt = 0;
            RX1_TimeOut = 0;
            printf("\r\nUART1 DMA FULL!\r\n");     //UART1 发送一个字符串
            DMATxFlag = 0;
            DMA_UR1T_CR = 0xc0;                     //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                    //bit6 1:开始 UART1_DMA 自动发送

            DMARxFlag = 0;
            DMA_UR1R_CR = 0xa1;                     //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                    //bit5 1:开始 UART1_DMA 自动接收,
                                                    //bit0 1:清除 FIFO
        }

        if(B_1ms)                                   //1ms 到
        {
            B_1ms = 0;
            if(RX1_TimeOut > 0)                     //超时计数
            {
                if(--RX1_TimeOut == 0)
                {
                    DMA_UR1R_CR = 0x00;             //关闭 UART1_DMA
                    printf("\r\nUART1 Timeout!\r\n");//UART1 发送一个字符串
```

```
                    for(i=0;i<Rx_cnt;i++) UartPutc(DMABuffer[i]);
                    printf("\r\n");

                    Rx_cnt = 0;
                    DMA_UR1R_CR = 0xa1;             //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                    //bit5 1:开始 UART1_DMA 自动接收,
                                                    //bit0 1:清除 FIFO
                }
            }
        }
    }
}

void DMA_Config(void)
{
    P_SW2 = 0x80;
    DMA_UR1T_CFG = 0x80;                            //bit7 1:Enable Interrupt
    DMA_UR1T_STA = 0x00;
    DMA_UR1T_AMT = DMA_AMT_LEN;                     //设置传输总字节数：n+1
    DMA_UR1T_TXA = DMABuffer;
    DMA_UR1T_CR = 0xc0;                             //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                    //bit6 1:开始 UART1_DMA 自动发送

    DMA_UR1R_CFG = 0x80;                            //bit7 1:Enable Interrupt
    DMA_UR1R_STA = 0x00;
    DMA_UR1R_AMT = DMA_AMT_LEN;                     //设置传输总字节数：n+1
    DMA_UR1R_RXA = DMABuffer;
    DMA_UR1R_CR = 0xa1;                             //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                    //bit5 1:开始 UART1_DMA 自动接收,
                                                    //bit0 1:清除 FIFO

}

void SetTimer2Baudraye(u16 dat)
{
    AUXR &= ~(1<<4);                                //Timer stop
    AUXR &= ~(1<<3);                                //Timer2 set As Timer
    AUXR |=  (1<<2);                                //Timer2 set as 1T mode
    T2H = dat / 256;
    T2L = dat % 256;
    IE2  &= ~(1<<2);                                //禁止中断
    AUXR |=  (1<<4);                                //Timer run enable
}

void UART1_config(u8 brt)                           //选择波特率:
                                                    //2: 使用 Timer2 做波特率,
                                                    //其它值: 使用 Timer1 做波特率.
{
    /********** 波特率使用定时器 2 **********/
    if(brt == 2)
    {
        AUXR |= 0x01;                               //S1 BRT Use Timer2;
        SetTimer2Baudraye(65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1);
    }

    /********** 波特率使用定时器 1 **********/
    else
    {
        TR1 = 0;
```

```
        AUXR &= ~0x01;                                  //S1 BRT Use Timer1;
        AUXR |=  (1<<6);                                //Timer1 set as 1T mode
        TMOD &= ~(1<<6);                                //Timer1 set As Timer
        TMOD &= ~0x30;                                  //Timer1_16bitAutoReload;
        TH1 = (u8)((65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) / 256);
        TL1 = (u8)((65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) % 256);
        ET1 = 0;                                        //禁止中断
        INTCLKO &= ~0x02;                               //不输出时钟
        TR1  = 1;
    }
    /*********************************************/

    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;                        //UART1 模式:
                                                        //0x00:  同步移位输出,
                                                        //0x40: 8 位数据,可变波特率,
                                                        //0x80: 9 位数据,固定波特率,
                                                        //0xc0: 9 位数据,可变波特率
//  PS = 1;                                             //高优先级中断
    ES = 1;                                             //允许中断
    REN = 1;                                            //允许接收
    P_SW1 &= 0x3f;
    P_SW1 |= 0x00;                                      //UART1 switch to:
                                                        //0x00: P3.0 P3.1,
                                                        //0x40: P3.6 P3.7,
                                                        //0x80: P1.6 P1.7,
                                                        //0xC0: P4.3 P4.4

    RX1_TimeOut = 0;
}

void UART1_int (void) interrupt 4
{
    if(RI)
    {
        RI = 0;
        Rx_cnt++;
        if(Rx_cnt >= DMA_AMT_LEN) Rx_cnt = 0;
        RX1_TimeOut = 5;                                //如果 5ms 没收到新的数据，判定一串数据接收完毕
    }

    if(TI)
    {
        TI = 0;
        BusyFlag = 0;
    }
}

void timer0 (void) interrupt 1
{
    B_1ms = 1;                                          //1ms 标志
}

void UART1_DMA_Interrupt(void) interrupt 13
{
    if (DMA_UR1T_STA & 0x01)                            //发送完成
    {
        DMA_UR1T_STA &= ~0x01;
        DMATxFlag = 1;
    }
```

```
    if (DMA_UR1T_STA & 0x04)                    //数据覆盖
    {
        DMA_UR1T_STA &= ~0x04;
    }

    if (DMA_UR1R_STA & 0x01)                    //接收完成
    {
        DMA_UR1R_STA &= ~0x01;
        DMARxFlag = 1;
    }
    if (DMA_UR1R_STA & 0x02)                    //数据丢弃
    {
        DMA_UR1R_STA &= ~0x02;
    }
}
```

//文件：ISR.ASM

//中断号大于 31 的中断，需要进行中断入口地址重映射处理

```
        CSEG    AT      012BH           ;P0INT_VECTOR
        JMP             P0INT_ISR
        CSEG    AT      0133H           ;P1INT_VECTOR
        JMP             P1INT_ISR
        CSEG    AT      013BH           ;P2INT_VECTOR
        JMP             P2INT_ISR
        CSEG    AT      0143H           ;P3INT_VECTOR
        JMP             P3INT_ISR
        CSEG    AT      014BH           ;P4INT_VECTOR
        JMP             P4INT_ISR
        CSEG    AT      0153H           ;P5INT_VECTOR
        JMP             P5INT_ISR
        CSEG    AT      015BH           ;P6INT_VECTOR
        JMP             P6INT_ISR
        CSEG    AT      0163H           ;P7INT_VECTOR
        JMP             P7INT_ISR
        CSEG    AT      016BH           ;P8INT_VECTOR
        JMP             P8INT_ISR
        CSEG    AT      0173H           ;P9INT_VECTOR
        JMP             P9INT_ISR
        CSEG    AT      017BH           ;M2MDMA_VECTOR
        JMP             M2MDMA_ISR
        CSEG    AT      0183H           ;ADCDMA_VECTOR
        JMP             ADCDMA_ISR
        CSEG    AT      018BH           ;SPIDMA_VECTOR
        JMP             SPIDMA_ISR
        CSEG    AT      0193H           ;U1TXDMA_VECTOR
        JMP             U1TXDMA_ISR
        CSEG    AT      019BH           ;U1RXDMA_VECTOR
        JMP             U1RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01A3H           ;U2TXDMA_VECTOR
        JMP             U2TXDMA_ISR
        CSEG    AT      01ABH           ;U2RXDMA_VECTOR
        JMP             U2RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01B3H           ;U3TXDMA_VECTOR
        JMP             U3TXDMA_ISR
        CSEG    AT      01BBH           ;U3RXDMA_VECTOR
        JMP             U3RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01C3H           ;U4TXDMA_VECTOR
        JMP             U4TXDMA_ISR
```

```
            CSEG    AT      01CBH                   ;U4RXDMA_VECTOR
            JMP             U4RXDMA_ISR
            CSEG    AT      01D3H                   ;LCMDMA_VECTOR
            JMP             LCMDMA_ISR
            CSEG    AT      01DBH                   ;LCMIF_VECTOR
            JMP             LCMIF_ISR

P0INT_ISR:
P1INT_ISR:
P2INT_ISR:
P3INT_ISR:
P4INT_ISR:
P5INT_ISR:
P6INT_ISR:
P7INT_ISR:
P8INT_ISR:
P9INT_ISR:
M2MDMA_ISR:
ADCDMA_ISR:
SPIDMA_ISR:
U1TXDMA_ISR:
U1RXDMA_ISR:
U2TXDMA_ISR:
U2RXDMA_ISR:
U3TXDMA_ISR:
U3RXDMA_ISR:
U4TXDMA_ISR:
U4RXDMA_ISR:
LCMDMA_ISR:
LCMIF_ISR:

            JMP             006BH

            END
```

29.12.2 串口 1 中断模式与电脑收发测试 - DMA 数据校验

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件

/**************  功能说明     ***************
串口 1 全双工中断方式收发通讯程序。通过 PC 向 MCU 发送数据, MCU 将收到的数据自动存入 DMA 空间。数据包的最后两个字节作为校验位，例程以 crc16_ccitt 算法进行校验。当 DMA 空间存满设置大小的内容后，对有效数据进行校验计算，然后与最后两位校验位进行对比。通过串口 1 的 DMA 自动发送功能把存储空间的数据输出。用定时器做波特率发生器，建议使用 1T 模式(除非低波特率用 12T)，并选择可被波特率整除的时钟频率，以提高精度。
下载时，选择时钟 22.1184MHz (用户可自行修改频率)。
*****************************************/

#include "stdio.h"
#include "crc16.h"
```

```
#define   MAIN_Fosc     22118400L          //定义主时钟（精确计算 115200 波特率）
#define   Baudrate1     115200L

#define   DMA_AMT_LEN   255                //设置传输总字节数(0~255)：DMA_AMT_LEN+1

bit       DMATxFlag;
bit       DMARxFlag;

u8        xdata DMABuffer[256];

void UART1_config(u8 brt);
void DMA_Config(void);

void UartPutc(unsigned char dat)
{
    SBUF = dat;
    while(TI == 0);
    TI = 0;
}

char putchar(char c)
{
    UartPutc(c);
    return c;
}

/*****CRC 计算函数********/
u16 crc16_ccitt(u8 *pbuf, u16 len)
{
    unsigned short code crc16_ccitt_table[256] =
    {
        0x0000, 0x1021, 0x2042, 0x3063, 0x4084, 0x50A5, 0x60C6, 0x70E7,
        0x8108, 0x9129, 0xA14A, 0xB16B, 0xC18C, 0xD1AD, 0xE1CE, 0xF1EF,
        0x1231, 0x0210, 0x3273, 0x2252, 0x52B5, 0x4294, 0x72F7, 0x62D6,
        0x9339, 0x8318, 0xB37B, 0xA35A, 0xD3BD, 0xC39C, 0xF3FF, 0xE3DE,
        0x2462, 0x3443, 0x0420, 0x1401, 0x64E6, 0x74C7, 0x44A4, 0x5485,
        0xA56A, 0xB54B, 0x8528, 0x9509, 0xE5EE, 0xF5CF, 0xC5AC, 0xD58D,
        0x3653, 0x2672, 0x1611, 0x0630, 0x76D7, 0x66F6, 0x5695, 0x46B4,
        0xB75B, 0xA77A, 0x9719, 0x8738, 0xF7DF, 0xE7FE, 0xD79D, 0xC7BC,
        0x48C4, 0x58E5, 0x6886, 0x78A7, 0x0840, 0x1861, 0x2802, 0x3823,
        0xC9CC, 0xD9ED, 0xE98E, 0xF9AF, 0x8948, 0x9969, 0xA90A, 0xB92B,
        0x5AF5, 0x4AD4, 0x7AB7, 0x6A96, 0x1A71, 0x0A50, 0x3A33, 0x2A12,
        0xDBFD, 0xCBDC, 0xFBBF, 0xEB9E, 0x9B79, 0x8B58, 0xBB3B, 0xAB1A,
        0x6CA6, 0x7C87, 0x4CE4, 0x5CC5, 0x2C22, 0x3C03, 0x0C60, 0x1C41,
        0xEDAE, 0xFD8F, 0xCDEC, 0xDDCD, 0xAD2A, 0xBD0B, 0x8D68, 0x9D49,
        0x7E97, 0x6EB6, 0x5ED5, 0x4EF4, 0x3E13, 0x2E32, 0x1E51, 0x0E70,
        0xFF9F, 0xEFBE, 0xDFDD, 0xCFFC, 0xBF1B, 0xAF3A, 0x9F59, 0x8F78,
        0x9188, 0x81A9, 0xB1CA, 0xA1EB, 0xD10C, 0xC12D, 0xF14E, 0xE16F,
        0x1080, 0x00A1, 0x30C2, 0x20E3, 0x5004, 0x4025, 0x7046, 0x6067,
        0x83B9, 0x9398, 0xA3FB, 0xB3DA, 0xC33D, 0xD31C, 0xE37F, 0xF35E,
        0x02B1, 0x1290, 0x22F3, 0x32D2, 0x4235, 0x5214, 0x6277, 0x7256,
        0xB5EA, 0xA5CB, 0x95A8, 0x8589, 0xF56E, 0xE54F, 0xD52C, 0xC50D,
        0x34E2, 0x24C3, 0x14A0, 0x0481, 0x7466, 0x6447, 0x5424, 0x4405,
        0xA7DB, 0xB7FA, 0x8799, 0x97B8, 0xE75F, 0xF77E, 0xC71D, 0xD73C,
        0x26D3, 0x36F2, 0x0691, 0x16B0, 0x6657, 0x7676, 0x4615, 0x5634,
        0xD94C, 0xC96D, 0xF90E, 0xE92F, 0x99C8, 0x89E9, 0xB98A, 0xA9AB,
```

```
        0x5844,  0x4865,  0x7806,  0x6827,  0x18C0,  0x08E1,  0x3882,  0x28A3,
        0xCB7D,  0xDB5C,  0xEB3F,  0xFB1E,  0x8BF9,  0x9BD8,  0xABBB,  0xBB9A,
        0x4A75,  0x5A54,  0x6A37,  0x7A16,  0x0AF1,  0x1AD0,  0x2AB3,  0x3A92,
        0xFD2E,  0xED0F,  0xDD6C,  0xCD4D,  0xBDAA,  0xAD8B,  0x9DE8,  0x8DC9,
        0x7C26,  0x6C07,  0x5C64,  0x4C45,  0x3CA2,  0x2C83,  0x1CE0,  0x0CC1,
        0xEF1F,  0xFF3E,  0xCF5D,  0xDF7C,  0xAF9B,  0xBFBA,  0x8FD9,  0x9FF8,
        0x6E17,  0x7E36,  0x4E55,  0x5E74,  0x2E93,  0x3EB2,  0x0ED1,  0x1EF0
    };

    u16 crc16 = 0x0000;
    u16 crc_h8, crc_l8;

    while( len-- ) {
        crc_h8 = (crc16 >> 8);
        crc_l8 = (crc16 << 8);
        crc16 = crc_l8 ^ crc16_ccitt_table[crc_h8 ^ *pbuf];
        pbuf++;
    }

    return crc16;
}

void main(void)
{
    u16 i;
    u16 CheckSum;

    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0x00;    P0M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P1M1 = 0x00;    P1M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P2M1 = 0x00;    P2M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P3M1 = 0x00;    P3M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P4M1 = 0x00;    P4M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P5M1 = 0x00;    P5M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P6M1 = 0x00;    P6M0 = 0x00;                    //设置为准双向口
    P7M1 = 0x00;    P7M0 = 0x00;                    //设置为准双向口

    for(i=0; i<256; i++)
    {
        DMABuffer[i] = i;
    }

    P_SW2 = 0x80;
    DMA_UR1T_STA = 0x00;
    UART1_config(1);
    printf("UART1 DMA CRC Programme!\r\n");

    DMA_Config();
    EA = 1;                                         //允许总中断

    DMATxFlag = 0;
    DMARxFlag = 0;

    while (1)
    {
        if((DMATxFlag) && (DMARxFlag))
```

```
        {
            CheckSum = crc16_ccitt(DMABuffer,DMA_AMT_LEN-1);
            if(((u8)CheckSum == DMABuffer[DMA_AMT_LEN-1]) &&
            ((u8)(CheckSum>>8) == DMABuffer[DMA_AMT_LEN]))
            {
                printf("\r\nOK! CheckSum = %04x\r\n",CheckSum);
            }
            else
            {
                printf("\r\nERROR! CheckSum = %04x\r\n",CheckSum);
            }
            DMATxFlag = 0;
            DMA_UR1T_CR = 0xc0;                 //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                //bit6 1:开始 UART1_DMA 自动发送
            DMARxFlag = 0;
            DMA_UR1R_CR = 0xa1;                 //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                //bit5 1:开始 UART1_DMA 自动接收,
                                                //bit0 1:清除 FIFO
        }
    }
}

void DMA_Config(void)
{
    P_SW2 = 0x80;
    DMA_UR1T_CFG = 0x80;                        //bit7 1:Enable Interrupt
    DMA_UR1T_STA = 0x00;
    DMA_UR1T_AMT = DMA_AMT_LEN;                 //设置传输总字节数：n+1
    DMA_UR1T_TXA = DMABuffer;
    DMA_UR1T_CR = 0xc0;                         //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                //bit6 1:开始 UART1_DMA 自动发送

    DMA_UR1R_CFG = 0x80;                        //bit7 1:Enable Interrupt
    DMA_UR1R_STA = 0x00;
    DMA_UR1R_AMT = DMA_AMT_LEN;                 //设置传输总字节数：n+1
    DMA_UR1R_RXA = DMABuffer;
    DMA_UR1R_CR = 0xa1;                         //bit7 1:使能 UART1_DMA,
                                                //bit5 1:开始 UART1_DMA 自动接收, bit0 1:清除 FIFO
}

void SetTimer2Baudraye(u16 dat)                 //选择波特率:
                                                //2: 使用 Timer2 做波特率,
                                                //其它值: 使用 Timer1 做波特率.
{
    AUXR &= ~(1<<4);                            //Timer stop
    AUXR &= ~(1<<3);                            //Timer2 set As Timer
    AUXR |=  (1<<2);                            //Timer2 set as 1T mode
    T2H = dat / 256;
    T2L = dat % 256;
    IE2  &= ~(1<<2);                            //禁止中断
    AUXR |=  (1<<4);                            //Timer run enable
}

void UART1_config(u8 brt)                       //选择波特率:
                                                //2: 使用 Timer2 做波特率
                                                //其它值: 使用 Timer1 做波特率.
{
    /********** 波特率使用定时器 2 **********/
    if(brt == 2)
```

```
    {
        AUXR |= 0x01;                                   //S1 BRT Use Timer2;
        SetTimer2Baudraye(65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1);
    }

    /********** 波特率使用定时器 1 *****************/
    else
    {
        TR1 = 0;
        AUXR &= ~0x01;                                  //S1 BRT Use Timer1;
        AUXR |=  (1<<6);                                //Timer1 set as 1T mode
        TMOD &= ~(1<<6);                                //Timer1 set As Timer
        TMOD &= ~0x30;                                  //Timer1_16bitAutoReload;
        TH1 = (u8)((65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) / 256);
        TL1 = (u8)((65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / Baudrate1) % 256);
        ET1 = 0;                                        //禁止中断
        INTCLKO &= ~0x02;                               //不输出时钟
        TR1  = 1;
    }
    /*********************************************/

    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;                        //UART1 模式,
                                                        //0x00: 同步移位输出,
                                                        //0x40: 8 位数据,可变波特率,
                                                        //0x80: 9 位数据,固定波特率,
                                                        //0xc0: 9 位数据,可变波特率
//  PS  = 1;                                            //高优先级中断
//  ES  = 1;                                            //允许中断
    REN = 1;                                            //允许接收
    P_SW1 &= 0x3f;
    P_SW1 |= 0x00;
}

void UART1_DMA_Interrupt(void) interrupt 13
{
    if (DMA_UR1T_STA & 0x01)                            //发送完成
    {
        DMA_UR1T_STA &= ~0x01;
        DMATxFlag = 1;
    }
    if (DMA_UR1T_STA & 0x04)                            //数据覆盖
    {
        DMA_UR1T_STA &= ~0x04;
    }

    if (DMA_UR1R_STA & 0x01)                            //接收完成
    {
        DMA_UR1R_STA &= ~0x01;
        DMARxFlag = 1;
    }
    if (DMA_UR1R_STA & 0x02)                            //数据丢弃
    {
        DMA_UR1R_STA &= ~0x02;
    }
}
```

//文件：ISR.ASM
//中断号大于 31 的中断，需要进行中断入口地址重映射处理

```
        CSEG    AT      012BH           ;P0INT_VECTOR
        JMP             P0INT_ISR
        CSEG    AT      0133H           ;P1INT_VECTOR
        JMP             P1INT_ISR
        CSEG    AT      013BH           ;P2INT_VECTOR
        JMP             P2INT_ISR
        CSEG    AT      0143H           ;P3INT_VECTOR
        JMP             P3INT_ISR
        CSEG    AT      014BH           ;P4INT_VECTOR
        JMP             P4INT_ISR
        CSEG    AT      0153H           ;P5INT_VECTOR
        JMP             P5INT_ISR
        CSEG    AT      015BH           ;P6INT_VECTOR
        JMP             P6INT_ISR
        CSEG    AT      0163H           ;P7INT_VECTOR
        JMP             P7INT_ISR
        CSEG    AT      016BH           ;P8INT_VECTOR
        JMP             P8INT_ISR
        CSEG    AT      0173H           ;P9INT_VECTOR
        JMP             P9INT_ISR
        CSEG    AT      017BH           ;M2MDMA_VECTOR
        JMP             M2MDMA_ISR
        CSEG    AT      0183H           ;ADCDMA_VECTOR
        JMP             ADCDMA_ISR
        CSEG    AT      018BH           ;SPIDMA_VECTOR
        JMP             SPIDMA_ISR
        CSEG    AT      0193H           ;U1TXDMA_VECTOR
        JMP             U1TXDMA_ISR
        CSEG    AT      019BH           ;U1RXDMA_VECTOR
        JMP             U1RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01A3H           ;U2TXDMA_VECTOR
        JMP             U2TXDMA_ISR
        CSEG    AT      01ABH           ;U2RXDMA_VECTOR
        JMP             U2RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01B3H           ;U3TXDMA_VECTOR
        JMP             U3TXDMA_ISR
        CSEG    AT      01BBH           ;U3RXDMA_VECTOR
        JMP             U3RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01C3H           ;U4TXDMA_VECTOR
        JMP             U4TXDMA_ISR
        CSEG    AT      01CBH           ;U4RXDMA_VECTOR
        JMP             U4RXDMA_ISR
        CSEG    AT      01D3H           ;LCMDMA_VECTOR
        JMP             LCMDMA_ISR
        CSEG    AT      01DBH           ;LCMIF_VECTOR
        JMP             LCMIF_ISR

P0INT_ISR:
P1INT_ISR:
P2INT_ISR:
P3INT_ISR:
P4INT_ISR:
P5INT_ISR:
P6INT_ISR:
P7INT_ISR:
P8INT_ISR:
P9INT_ISR:
M2MDMA_ISR:
ADCDMA_ISR:
```

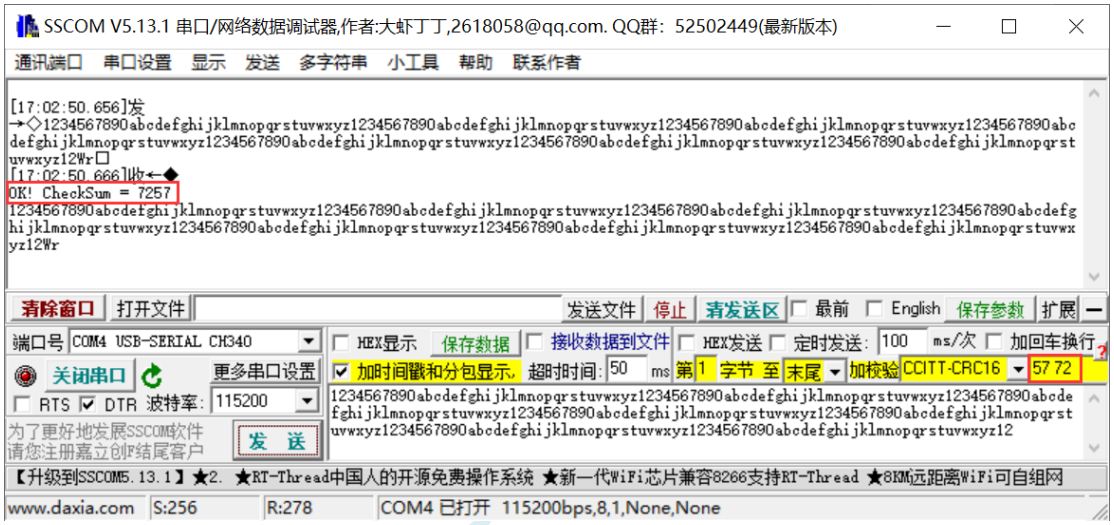
```
SPIDMA_ISR:
U1TXDMA_ISR:
U1RXDMA_ISR:
U2TXDMA_ISR:
U2RXDMA_ISR:
U3TXDMA_ISR:
U3RXDMA_ISR:
U4TXDMA_ISR:
U4RXDMA_ISR:
LCMDMA_ISR:
LCMIF_ISR:

        JMP     006BH

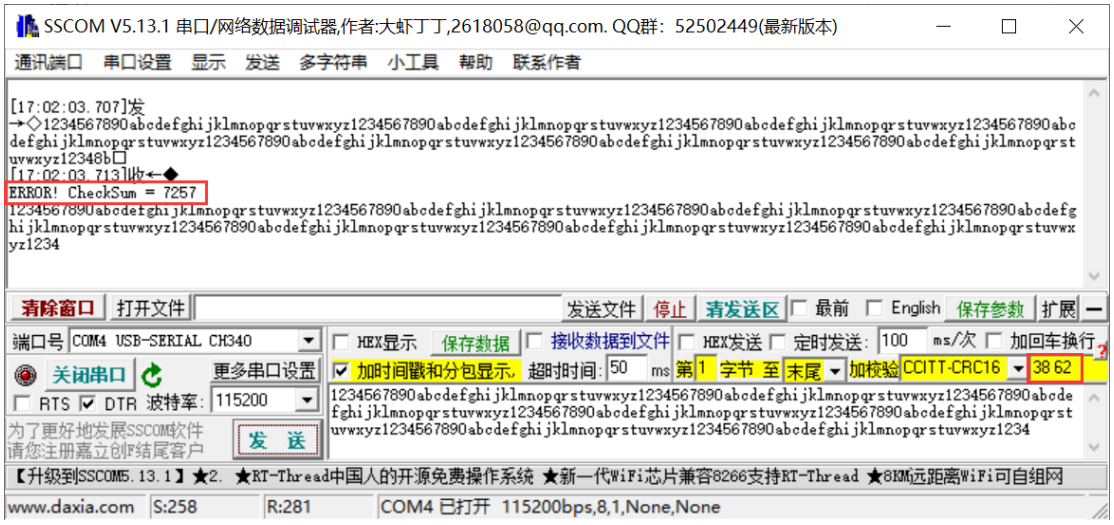
        END
```

代码测试方法

根据预定义的 DMA 数据包长度（例如：256 字节），通过串口工具发送一包数据（254 字节），并在最后加上 2 个字节的 CCITT-CRC16 校验码：



MCU 收到整包数据（256 字节）之后对前面 254 字节数据进行 CRC16 校验，得出来的校验码与最后两个字节进行比较，如果数值相等，打印“OK!”以及计算出来的校验码，然后输出 DMA 空间收取的内容。



如果校验码数值不相等，打印“ERROR!”以及计算出来的校验码。

29.12.3 使用 SPI_DMA+LCM_DMA 双缓冲对 TFT 刷屏

```
//测试工作频率为35MHz

/*************  功能说明    **************
使用 SPI 的 DMA 方式对外挂的串行 FLASH 进行读取数据，并将数据存储在 XDATA 的缓冲区中，然后使用 LCM 的 DMA 方式将该缓冲区的数据写入到 TFT 彩屏。
整个过程采样双缓冲 Ping-Pang 模式:
1、SPI_DMA 从 FLASH 读取数据到缓冲区 1
2、上一步的 SPI_DMA 完成后，启动 LCM_DMA 将缓冲区 1 的数据送彩屏，同时 SPI_DMA 从 FLASH 读取数据到缓冲区 2
3、上一步的 SPI_DMA 完成后，启动 LCM_DMA 将缓冲区 2 的数据送彩屏，同时 SPI_DMA 从 FLASH 读取数据到缓冲区
4、重复步骤 2 和步骤 3
本测试代码在实验箱 9.4B 上测试通过。使用 DMA 中断加双缓冲可极大提高 CPU 效率，实测数据如下：
```

DMA 缓冲区大小	中断周期	中断代码执行时间	DMA 中断处理程序的 CPU 占有率
3K	7.5ms	1.6us	0.021%
2K	5.0ms	1.6us	0.032%
1K	2.49ms	1.6us	0.064%
512	1.25ms	1.6us	0.128%
256	610us	1.6us	0.262%
128	310us	1.6us	0.516%

```
*********************************************/

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "stdio.h"

#define   FOSC              35000000UL                  //系统工作频率
#define   BAUD              (65536 - (FOSC/115200+2)/4)

                                                        //加2操作是为了让Keil编译器
                                                        //自动实现四舍五入运算
#define   T2S               (65536 - FOSC*2/12/128)

#define   SCREENCX          320                         //TFT彩屏的宽度(横向像素)
#define   SCREENCY          240                         //TFT彩屏的高度(纵向像素)

#define   IMG1_ADDR         0x00000000                  //第1幅图片在FLASH中的起始地址
#define   IMG2_ADDR         0x00025800                  //第2幅图片在FLASH中的起始地址
#define   IMG3_ADDR         0x0004b000                  //第3幅图片在FLASH中的起始地址

#define   HIBYTE(w)         (BYTE)(((WORD)(w)) >> 8)
#define   LOBYTE(w)         (BYTE)(w)

#define   RGB565(r, g, b)   ((((r) & 0x1f) << 11) |(((g) & 0x3f) << 5) | ((b) & 0x1f))

#define   WHITE             RGB565(31, 63, 31)          //白色
```

```
#define   BLACK          RGB565(0, 0, 0)          //黑色
#define   GRAY           RGB565(16, 32, 16)       //灰色
#define   RED            RGB565(31, 0, 0)         //红色
#define   GREEN          RGB565(0, 63, 0)         //绿色
#define   BLUE           RGB565(0, 0, 31)         //蓝色
#define   CYAN           RGB565(0, 63, 31)        //青色
#define   MAGENTA        RGB565(31, 0, 31)        //紫色
#define   YELLOW         RGB565(31, 63, 0)        //黄色

#define   DMA_BUFSIZE    (3*1024)                 //DMA 缓冲区大小
                                                  //320*240 的彩屏一屏的图片数据为 150KB
                                                  //DMA 缓冲区设置为 3K 比较好
typedef   bit            BOOL;
typedef   unsigned char  BYTE;
typedef   unsigned int   WORD;
typedef   unsigned long  DWORD;

sbit SPI_SS     =   P2^2;
sbit SPI_MOSI   =   P2^3;
sbit SPI_MISO   =   P2^4;
sbit SPI_SCLK   =   P2^5;

sbit LCM_CS     =   P3^4;
sbit LCM_RST    =   P4^3;
sbit LCM_RS     =   P4^5;
sbit LCM_RD     =   P4^4;
sbit LCM_WR     =   P4^2;
#define LCM_DB      P6

#define   LCM_WRDB(d)    LCM_WR = 0;\
                         LCM_DB = (d);\
                         _nop_();\
                         LCM_WR = 1

void delay_ms(WORD n);
void delay_us(WORD n);
void sys_init();
void lcm_init();
void lcm_write_cmd(BYTE  cmd);
void lcm_write_dat(BYTE  dat);
void lcm_write_dat2(WORD dat);
void lcm_set_window(int x0, int x1, int  y0, int y1);
void lcm_clear_screen();
void lcm_show_next_image();

BYTE xdata buffer1[DMA_BUFSIZE];                  //定义缓冲区
BYTE xdata buffer2[DMA_BUFSIZE];                  //注意:如果需要使用 DMA 发送数据,
                                                  //则缓冲区必须定义在 xdata 区域内
BYTE image;
BYTE stage;

BOOL f2s;                                         //2 秒标志位

void main()
{
    sys_init();                                   //系统初始化
    lcm_init();

    f2s   = 1;
```

```
    while (1)
    {
        if (f2s)
        {
            f2s    = 0;
            lcm_show_next_image();                  //每 2 秒自动显示下一幅图片
        }
    }
}

void tm0_isr() interrupt 1
{
    f2s    = 1;                                     //设置 2 秒标志
}

void common_isr(void) interrupt  13
{
    if (DMA_LCM_STA & 0x01)
    {
        DMA_LCM_STA = 0;
        if (stage >= 2L*SCREENCY*SCREENCX/DMA_BUFSIZE)
        {
            LCM_CS = 1;
        }
    }

    if (DMA_SPI_STA & 0x01)
    {
        DMA_SPI_STA = 0;

        if (!(stage & 1))
        {
            DMA_LCM_TXAL = (BYTE)&buffer1;          //设置 DMA 缓冲区起始地址
            DMA_LCM_TXAH = (WORD)&buffer1 >> 8;
            DMA_LCM_CR = 0xa1;                      //启动 DMA 开始发送数据
        }
        else
        {
            DMA_LCM_TXAL = (BYTE)&buffer2;          //设置 DMA 缓冲区起始地址
            DMA_LCM_TXAH = (WORD)&buffer2 >> 8;
            DMA_LCM_CR = 0xa1;                      //启动 DMA 开始发送数据
        }

        if (stage < 2L*SCREENCY*SCREENCX/DMA_BUFSIZE)
        {
            if (!(stage & 1))
            {
                DMA_SPI_RXAL = (BYTE)&buffer2;      //设置 DMA 缓冲区起始地址
                DMA_SPI_RXAH = (WORD)&buffer2 >> 8;
                DMA_SPI_CR = 0xc1;                  //启动 DMA 开始接收数据
            }
            else
            {
                DMA_SPI_RXAL = (BYTE)&buffer1;      //设置 DMA 缓冲区起始地址
                DMA_SPI_RXAH = (WORD)&buffer1 >> 8;
                DMA_SPI_CR = 0xc1;                  //启动 DMA 开始接收数据
            }
            stage++;
        }
```

```
            else
            {
                SPI_SS = 1;
            }
        }
}

void delay_ms(WORD n)
{
        while (n--)
            delay_us(1000);
}

void delay_us(WORD n)
{
        while (n--)                                     //每个循环 24 个时钟
        {
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();

            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
            _nop_();
        }
}

void sys_init()
{
        WTST = 0x00;
        CKCON = 0x00;
        EAXFR = 1;

        P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
        P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
        P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
        P3M0 = 0x10; P3M1 = 0x00;
        P4M0 = 0x3c; P4M1 = 0x00;
        P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;
        P6M0 = 0xff; P6M1 = 0x00;
        P7M0 = 0x00; P7M1 = 0x00;

        TM0PS = 127;                                    //设置定时器 0 时钟预分频系统为 128(127+1)
        TMOD = 0x00;
        T0x12 = 0;
        TL0 = T2S;                                      //设置定时器 0 的定时周期为 2 秒
        TH0 = T2S >> 8;
```

```
    TR0 = 1;
    ET0 = 1;
    EA = 1;

    SPI_S0 = 1;                                 //P2.2(SS_2)/P2.3(MOSI_2)/P2.4(MISO_2)/P2.5(SCLK_2)
    SPI_S1 = 0;
    SPI_SS = 1;
    SPCTL = 0xd0;                               //初始化 SPI 模块(主模式,CPHA=CPOL=0)
    SPIF = 1;

    f3s = 0;
    image = 0;
}

void lcm_init()
{
    static BYTE code INIT[]     =               //TFT 彩屏初始化命令
    {
        4,    0xcf,     0x00, 0xc1, 0x30,
        5,    0xed,     0x64, 0x03, 0x12, 0x81,
        4,    0xe8,     0x85, 0x10, 0x7a,
        6,    0xcb,     0x39, 0x2c, 0x00, 0x34, 0x02,
        2,    0xf7,     0x20,
        3,    0xea,     0x00, 0x00,
        2,    0xc0,     0x1b,
        2,    0xc1,     0x01,
        3,    0xc5,     0x30, 0x30,
        2,    0xc7,     0xb7,
        2,    0x36,     0x28,
        2,    0x3a,     0x55,
        3,    0xb1,     0x00, 0x1a,
        3,    0xb6,     0x0a, 0xa2,
        2,    0xf2,     0x00,
        2,    0x26,     0x01,
        16,   0xe0,     0x0f, 0x2a, 0x28, 0x08, 0x0e, 0x08, 0x54,
              0xa9,     0x43, 0x0a, 0x0f, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00,
        16,   0xe1,     0x00, 0x15, 0x17, 0x07, 0x11, 0x06, 0x2b,
              0x56,     0x3c, 0x05, 0x10, 0x0f, 0x3f, 0x3f, 0x0f,
        5,    0x2b,     0x00, 0x00, HIBYTE(SCREENCY-1), LOBYTE(SCREENCY-1),
        5,    0x2a,     0x00, 0x00, HIBYTE(SCREENCX-1), LOBYTE(SCREENCX-1),
        1,    0x11,
        0
    };
    BYTE i, j;

    LCM_DB = 0xff;
    LCM_RS = 1;
    LCM_CS = 1;
    LCM_WR = 1;
    LCM_RD = 1;
    LCM_RST = 0;                                //复位 TFT 彩屏
    delay_ms(50);
    LCM_RST = 1;
    delay_ms(50);

    i = 0;
    while (INIT[i])
    {
        j = INIT[i++] - 1;
```

```
            lcm_write_cmd(INIT[i++]);
            while (j--)
            {
                lcm_write_dat(INIT[i++]);
            }
        }

        lcm_clear_screen();
        lcm_write_cmd(0x29);                    //打开显示
}

void lcm_write_cmd(BYTE cmd)                    //写命令到彩屏
{
        LCM_RS = 0;
        LCM_CS = 0;
        LCM_WRDB(cmd);
        LCM_CS = 1;
}

void lcm_write_dat(BYTE dat)                    //写 8 位数据到彩屏
{
        LCM_RS = 1;
        LCM_CS = 0;
        LCM_WRDB(dat);
        LCM_CS = 1;
}

void lcm_write_dat2(WORD dat)                   //写 16 位数据到彩屏
{
        LCM_RS = 1;
        LCM_CS = 0;
        LCM_WRDB(dat >> 8);
        LCM_WRDB(dat);
        LCM_CS = 1;
}

BYTE spi_shift(BYTE dat)                        //使用 SPI 读写 FLASH 数据
{
        SPIF = 1;
        SPDAT = dat;
        while (!SPIF);

        return SPDAT;
}

void lcm_set_window(int x0, int x1, int y0, int y1)     //在 TFT 彩屏中定义窗口大小
{
        lcm_write_cmd(0x2a);
        lcm_write_dat2(x0);
        lcm_write_dat2(x1);
        lcm_write_cmd(0x2b);
        lcm_write_dat2(y0);
        lcm_write_dat2(y1);
}

void lcm_clear_screen()                         //清屏(使用白色填充全屏)
{
        int i, j;
```

```
    lcm_set_window(0, SCREENCX - 1, 0, SCREENCY - 1);

    lcm_write_cmd(0x2c);                        //设置写显示数据命令
    LCM_RS = 1;
    LCM_CS = 0;
    for (i=SCREENCY; i; i--)
    {
        for (j=SCREENCX; j; j--)
        {
            LCM_WRDB(WHITE >> 8);
            LCM_WRDB(WHITE);
        }
    }
    LCM_CS = 1;
}

void lcm_show_next_image()
{
    DWORD addr;

    switch (image++)                            //获取图片在 Flash 中的起始地址
    {
    default:    image = 1;
    case 0:     addr = IMG1_ADDR; break;
    case 1:     addr = IMG2_ADDR; break;
    case 2:     addr = IMG3_ADDR; break;
    }

    SPI_SS = 0;

    spi_shift(0x03);                            //发送读取 FLASH 数据命令
    spi_shift((BYTE)(addr >> 16));              //设置目标地址
    spi_shift((BYTE)(addr >> 8));
    spi_shift((BYTE)(addr));

    lcm_set_window(0, SCREENCX - 1, 0, SCREENCY - 1);

    lcm_write_cmd(0x2c);                        //设置写显示数据命令
    LCM_RS = 1;
    LCM_CS = 0;

    LCMIFCFG = 0x04;                            //设置 LCM 接口为 8 位数据位,I8080 接口,数据口为 P6
    LCMIFCFG2 = 0x09;                           //配置 LCM 时序
    LCMIFSTA = 0x00;                            //清除 LCM 状态
    LCMIFCR = 0x80;                             //使能 LCM 接口
    DMA_LCM_CFG = 0x80;                         //使能 LCM 发送 DMA 功能,使能 DMA 中断
    DMA_LCM_STA = 0x00;                         //清除 DMA 状态
    DMA_LCM_AMT = (DMA_BUFSIZE - 1);            //设置 DMA 传输数据长度
    DMA_LCM_AMTH = (DMA_BUFSIZE - 1) >> 8;
    DMA_SPI_CFG = 0xa0;                         //使能 SPI 接收 DMA 功能,使能 DMA 中断
    DMA_SPI_STA = 0x00;                         //清除 DMA 状态
    DMA_SPI_AMT = (DMA_BUFSIZE - 1);            //设置 DMA 传输数据长度
    DMA_SPI_AMTH = (DMA_BUFSIZE - 1) >> 8;
    DMA_SPI_CFG2 = 0x00;                        //DMA 传输过程中不控制 SS 脚
    DMA_SPI_RXAL = (BYTE)&buffer1;              //设置 DMA 缓冲区起始地址
    DMA_SPI_RXAH = (WORD)&buffer1 >> 8;
    DMA_SPI_CR = 0xc1;                          //启动 DMA 开始接收数据

    stage = 0;
```

```
}
```

```
//文件：ISR.ASM
//中断号大于 31 的中断，需要进行中断入口地址重映射处理
        CSEG    AT      018BH                   ;SPIDMA_VECTOR
        JMP             SPIDMA_ISR
        CSEG    AT      01D3H                   ;LCMDMA_VECTOR
        JMP             LCMDMA_ISR

SPIDMA_ISR:
LCMDMA_ISR:
        JMP             006BH

        END
```

STC MCU

30 CAN 总线

产品线	CAN
STC32G12K128 系列	2 组
STC32G8K64 系列	2 组
STC32F12K60 系列	2 组

STC32G 系列单片机内部集成两组独立的 CAN 总线功能单元，支持 CAN 2.0 协议。

主要功能如下：

- 标准帧和扩展帧信息的接收和传送
- 64 字节的接收 FIFO
- 在标准和扩展格式中都有单/双验收滤波器
- 发送、接收的错误计数器
- 总线错误分析

30.1 CAN 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW1	A2H	S1_S[1:0]		**CAN_S[1:0]**		SPI_S[1:0]		LIN_S[1:0]	

CAN_S[1:0]：CAN 功能脚选择位

CAN_S[1:0]	CAN_RX	CAN_TX
00	P0.0	P0.1
01	P5.0	P5.1
10	P4.2	P4.5
11	P7.0	P7.1

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW3	BBH	I2S_S		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]	

CAN2_S[1:0]：CAN2 功能脚选择位

CAN2_S[1:0]	CAN2_RX	CAN2_TX
00	P0.2	P0.3
01	P5.2	P5.3
10	P4.6	P4.7
11	P7.2	P7.3

30.2 CAN 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
CANICR	CANBUS 中断控制寄存器	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL	0000,0000
CANAR	CANBUS 地址寄存器	7EFEBBH									0000,0000

CANDR	CANBUS 数据寄存器	7EFEBCH									0000,0000
AUXR2	辅助寄存器 2	97H	-	-	-	-	CANSEL	CAN2EN	CANEN	LINEN	xxxx,0000

30.2.1 辅助寄存器 2（AUXR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR2	97H	-	-	-	-	CANSEL	CAN2EN	CANEN	LINEN

CANEN：CAN 总线使能控制位

0：关闭 CAN 功能

1：使能 CAN 功能

CAN2EN：CAN2 总线使能控制位

0：关闭 CAN2 功能

1：使能 CAN2 功能

CANSEL：CAN 总线选择

0：选择第一组 CAN

1：选择第二组 CAN

30.2.2 CAN 总线中断控制寄存器（CANICR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CANICR	F1H	PCAN2H	CAN2IF	CAN2IE	PCAN2L	PCANH	CANIF	CANIE	PCANL

CANIE：CAN 总线中断使能控制位

0：关闭 CAN 中断

1：使能 CAN 中断

CANIF：CAN 总线中断请求标志位，需软件清零。

PCANH，PCANL：CAN 中断优先级控制位

PCANH	PCANL	优先级
0	**0**	**0（最低）**
0	1	1
1	0	2
1	1	3（最高）

CAN2IE：CAN2 总线中断使能控制位

0：关闭 CAN2 中断

1：使能 CAN2 中断

CAN2IF：CAN2 总线中断请求标志位，需软件清零。

PCAN2H，PCAN2L：CAN2 中断优先级控制位

PCAN2H	PCAN2L	优先级
0	**0**	**0（最低）**
0	1	1
1	0	2
1	1	3（最高）

30.2.3 CAN 总线地址寄存器（CANAR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

CANAR	7EFEBBH	

30.2.4 CAN 总线数据寄存器（CANDR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CANDR	7EFEBCH								

对 CAN 内部功能寄存器进行读写均需要通过 CANAR 和 CANDR 进行间接访问

读 CAN 内部功能寄存器的方法：

1、将 CAN 内部功能寄存器的地址写入 CAN 总线地址寄存器 CANAR

2、读取 CAN 总线数据寄存器 CANDR

例如：需要读取 CAN 内部功能寄存器 ISR 的值

```
CANAR = 0x03;          //将 ISR 的地址写入 CANAR
dat = CANDR;           //读取 CANDR 以获得 ISR 的值
```

写 CAN 内部功能寄存器的方法：

1、将 CAN 内部功能寄存器的地址写入 CAN 总线地址寄存器 CANAR

2、将待写入的值写入 CAN 总线数据寄存器 CANDR

例如：需要将数据 0x5a 写入 CAN 内部功能寄存器 TXBUF0

```
CANAR = 0x08;          //将 TXBUF0 的地址写入 CANAR
CANDR = 0x5a;          //将待写入的值 0x5a 写入 CANDR
```

30.3 CAN 内部功能寄存器

注：两组 CAN 是硬件上完全各自独立的，两组 CAN 的内部寄存器也是各自独立的，只是访问地址是相同的。当需要访问不同组 CAN 的内部寄存器时，需要首先通过 AUXR2.CANSEL 进行选择然后就可以正确访问了

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
18H	ECC	RXERR	TXERR	ALC				
10H	ACR0	ACR1	ACR2	ACR3	AMR0	AMR1	AMR2	AMR3
08H	TXBUF0	TXBUF1	TXBUF2	TXBUF	RXBUF0	RXBUF1	RXBUF2	RXBUF3
00H	MR	CMR	SR	ISR	IMR	RMC	BTR0	BTR1

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
MR	0x00						RM	LOM	AFM
CMR	0x01						TR	AT	
SR	0x02	RBS	DSO	TBS		RS	TS	ES	BS
ISR/IACK	0x03		ALI	EWI	EPI	RI	TI	BEI	DOI
IMR	0x04		ALIM	EWIM	EPIM	RIM	TIM	BEIM	DOIM
RMC	0x05				RMC4	RMC3	RMC2	RMC1	RMC0
BTR0	0x06	SJW.1	SJW.0	BRP.5	BRP.4	BRP.3	BRP.2	BRP.1	BRP.0
BTR1	0x07	SAM	TSG2.2	TSG2.1	TSG2.0	TSG1.3	TSG1.2	TSG1.1	TSG1.0
TXBUF0	0x08	frame byte n							
TXBUF1	0x09	frame byte n+1							

TXBUF2	0x0A	frame byte n+2							
TXBUF3	0x0B	frame byte n+3							
RXBUF0	0x0C	frame byte n							
RXBUF1	0x0D	frame byte n+1							
RXBUF2	0x0E	frame byte n+2							
RXBUF3	0x0F	frame byte n+3							
ACR0	0x10	ACR0							
ACR1	0x11	ACR1							
ACR2	0x12	ACR2							
ACR3	0x13	ACR3							
AMR0	0x14	AMR0							
AMR1	0x15	AMR1							
AMR2	0x16	AMR2							
AMR3	0x17	AMR3							
ECC	0x18	RXWRN	TXWRN	EDIR	ACKER	FRMER	CRCER	STFER	BER
RXERR	0x19	RXERR							
TXERR	0x1A	TXERR							
ALC	0x1B				ALC.4	ALC.3	ALC.2	ALC.1	ALC.0

30.3.1 CAN 模式寄存器（MR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
MR	0x00	-	-	-	-	-	RM	LOM	AFM

RM:CAN 模块的 RESET MODE

0：关闭 RESET MODE

1：使能 RESET MODE

LOM:CAN 模块的 LISTEN ONLY MODE

0：关闭 LISTEN ONLY MODE

1：使能 LISTEN ONLY MODE

AFM:CAN 模块的接收滤波选择（参见 ACR 寄存器描述）

0：接受滤波器采用双滤波设置

1：接受滤波器采用单滤波设置

30.3.2 CAN 命令寄存器（CMR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
CMR	0x01	-	-	-	-	-	TR	AT	-

TR:CAN 模块发送请求

0：

1：发起一次帧传输

AT:CAN 模块传输终止

0：

1：终止当前的帧传输

30.3.3 CAN 状态寄存器（SR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
SR	0x02	RBS	DSO	TBS	-	RS	TS	ES	BS

RBS:接收 BUFFER 状态

0：接收 BUFFER 无数据帧

1：接收 BUFFER 有数据帧

DSO:接收 FIFO 溢出循环标志

0：接收 FIFO 没有溢出循环产生

1：接收 FIFO 有溢出循环产生

TBS:CAN 模块发送 BUFFER 状态

0：发送 BUFFER 禁止，CPU 不可对 BUFFER 进行写操作

1：发送 BUFFER 空闲，CPU 可对 BUFFER 进行写操作

RS:CAN 模块接收状态

0：CAN 模块接收空闲

1：CAN 模块正在接收数据帧

TS:CAN 模块发送状态

0：CAN 模块发送空闲

1：CAN 模块正在发送数据帧

ES:CAN 模块错误状态

0：CAN 模块错误寄存器值未达到 96

1：CAN 模块至少有一个错误寄存器的值达到或超过了 96

BS:CAN 模块 BUS-OFF 状态

0：CAN 模块不在 BUS-OFF 状态

1：CAN 模块在 BUS-OFF 状态当 CAN 控制器发生错误的次数超过 255 次，就会触发 BUS-OFF 错误。一般发生 BUS-OFF 的条件是 CAN 总线受周围环境干扰，导致 CAN 发送端发送到总线的数据被 BUS 总线判断为异常，但异常的次数超过 255 次，BUS 总线自动设置为 BUS-OFF 状态，此时总线处于忙的状态，数据无法发送，也无法接收。

30.3.4 CAN 中断/应答寄存器（ISR/IACK）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ISR/IACK	0x03	-	ALI	EWI	EPI	RI	TI	BEI	DOI

ALI:仲裁丢失中断

0：

1：仲裁丢失，写 1 清零

EWI:错误警告中断

0：

1：当 SR 寄存器中的 ES 或者 BS 值为 1 时，该位置位。写 1 清零。

EPI:CAN 模块被动错误中断

0：

1：当 CAN 错误寄存器操作被动错误计数值时，该位置位。写 1 清零。

RI:CAN 模块接收中断

0：

1：CAN 模块接收 BUFFER 中存在数据帧，用户需要对 RI 写 1，以减少接收信息计数器（RMC）

值。

TI:CAN 模块发送中断

0：

1：CAN 模块数据帧发送完成。用户需要对 TI 写 1，复位发送 BUFFER 的写指针。

BEI:CAN 模块总线错误中断

0：

1：CAN 模块在接收或者发送过程中产生了总线错误

DOI:CAN 模块接收溢出中断

0：

1：CAN 模块接收 FIFO 溢出

30.3.5 CAN 中断寄存器（IMR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
IMR	0x04	-	ALIM	EWIM	EPIM	RIM	TIM	BEIM	DOIM

ALIM:仲裁丢失中断

0：仲裁丢失中断屏蔽

1：仲裁丢失中断开启

EWIM:错误警告中断

0：错误警告中断屏蔽

1：错误警告中断开启

EPIM:CAN 模块被动错误中断

0：CAN 模块被动错误中断屏蔽

1：CAN 模块被动错误中断开启

RI:CAN 模块接收中断

0：CAN 模块接收中断屏蔽

1：CAN 模块接收中断开启

TI:CAN 模块发送中断

0：CAN 模块发送中断屏蔽

1：CAN 模块发送中断开启

BEI:CAN 模块总线错误中断

0：CAN 模块总线错误中断屏蔽

1：CAN 模块总线错误中断开启

DOI:CAN 模块接收溢出中断

0：CAN 模块接收溢出中断屏蔽

1：CAN 模块接收溢出中断开启

30.3.6 CAN 数据帧接收计数器（RMC）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RMC	0x05	-	-	-	RMC[4;0]				

RMC:数据帧接收计数器

STC MCU

30.3.7 CAN 总线时钟寄存器 0（BTR0）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
BTR0	0x06	SJW[1:0]		BRP[5:0]					

BRP :CAN 波特率分频系数

BRP= BTR0[5:0]+1；CAN 模块内部时钟 tq= tCLK*BRP；tCLK = 1/ fXTAL (主频 2 分频)

SJW: :重新同步跳跃宽度

SJW=SJW.1*2+SJW.0

30.3.8 CAN 总线时钟寄存器 1（BTR1）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
BTR1	0x07	SAM	TSG2[2:0]			TSG1[3:0]			

TSG1:同步采样段 1

TSG2:同步采样段 2

SAM:总线电平采样次数

0：总线电平采样 1 次

1：总线电平采样 3 次

CAN 波特率=1/正常时间位

正常时间位=（1+（TSG1+1）+（TSG2+1））*tq

30.3.9 CAN 总线数据帧发送缓存（TXBUFn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TXBUF0	0x08	Frame byte n							
TXBUF1	0x09	Frame byte n+1							
TXBUF2	0x0A	Frame byte n+2							
TXBUF3	0x0B	Frame byte n+3							

发送 BUFFER 包含 4 个寄存器：TXBUF0，TXBUF1，TXBUF2，TXBUF3。

每当 TXBUF3 寄存器被写的时候，BUFFER 指针自动加 1，TXBUF0，TXBUF1，TXBUF2，TXBUF3，被写入 BUFFER。

30.3.10 CAN 总线数据帧接收缓存（RXBUFn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RXBUF0	0x0C	Frame byte n							
RXBUF1	0x0D	Frame byte n+1							
RXBUF2	0x0E	Frame byte n+2							
RXBUF3	0x0F	Frame byte n+3							

接收 BUFFER 包含 4 个寄存器：RXBUF0，RXBUF1，RXBUF2，RXBUF3。

每当 RXBUF3 寄存器被写的时候，BUFFER 指针自动加 1，RXBUF0，RXBUF1，RXBUF2，RXBUF3，被写入 BUFFER。一帧 CAN 的数据最长是 16 个 BYTE，所以接收一帧数据需要循环读取 RXBUF 四次。CAN 模块的 RXFIFO 是一个 64BYTE 的 FIFO，在数据量为 1 个 BYTE 的时候，最多能存储

21 帧数据。数据 8 个 BYTE 的时候，最多能存储 5 帧数据。接收帧的数量可以读取 RMC（RECEIVE MESSAGE COUNTER）寄存器获得。

CAN 总线验收滤波器

在验收滤波器的帮助下 CAN 控制器能够允许 RXFIFO 只接收同识别码和验收滤波器中预设值相一致的信息验收滤波器通过验收代码寄存器 ACR 和验收屏蔽寄存器 AMR 来定义。

30.3.11 CAN 总线验收代码寄存器（ACRn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ACR0	0x10	ACR0							
ACR1	0x11	ACR1							
ACR2	0x12	ACR2							
ACR3	0x13	ACR3							

30.3.12 CAN 总线验收屏蔽寄存器（AMRn）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AMR0	0x14	AMR0							
AMR1	0x15	AMR1							
AMR2	0x16	AMR2							
AMR3	0x17	AMR3							

滤波的方式有两种，由模式寄存器中的 AFM（MR.0）位选择：单滤波器模式（AFM 位是 1）、双滤波器模式（AFM 位是 0）。

滤波的规则是：每一位验收屏蔽分别对应每一位验收代码，当该位验收屏蔽位为“1”的时候（即设为无关），接收的相应帧 ID 位无论是否和相应的验收代码位相同均会表示为接收；当验收屏蔽位为“0”的时候（即设为相关），只有相应的帧 ID 位和相应的验收代码位值相同的情况才会表示为接收。只有在所有的位都表示为接收的时候，CAN 控制器才会接收该报文。

（1）单滤波器的配置

这种滤波器配置定义了一个长滤波器（4 字节、32 位），由 4 个验收码寄存器和 4 个验收屏蔽寄存器组成的验收滤波器，滤波器字节和信息字节之间位的对应关系取决于当前接收帧格式。接收 CAN 标准帧单滤波器配置：对于标准帧，11 位标识符、RTR 位、数据场前两个字节参与滤波；对于参与滤波的数据，所有 AMR 为 0 的位所对应的 ACR 位和参与滤波数据的对应位必须相同才算验收通过；如果由于置位 RTR=1 位而没有数据字节，或因为设置相应的数据长度代码而没有或只有一个数据字节信息，报文也会被接收。对于一个成功接收的报文，所有单个位在滤波器中的比较结果都必须为“接受”； 注意 AMR1 和 ACR1 的低四位是不用的，为了和将来的产品兼容，这些位可通过设置 AMR1.3、AMR1.2、AMR1.1 和 AMR1.0 为 1 而定为“不影响”。

接收 CAN 标准帧时单滤波器配置：

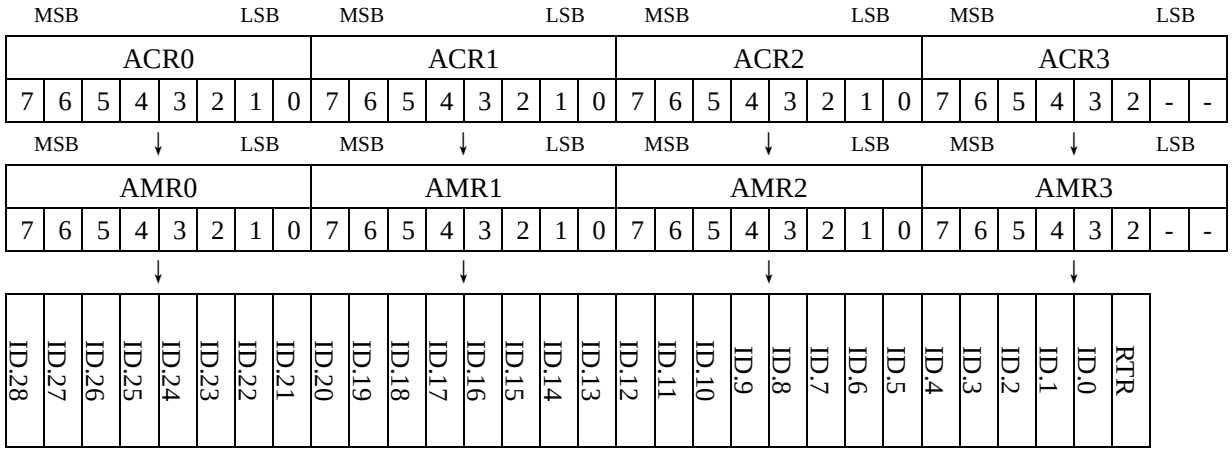
MSB							LSB	MSB							LSB	MSB							LSB	MSB							LSB
ACR0								ACR1								ACR2								ACR3							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	-	-	-	-	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
MSB			↓				LSB	MSB			↓				LSB	MSB			↓				LSB	MSB			↓				LSB
AMR0								AMR1								AMR2								AMR3							
7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	-	-	-	-	7	6	5	4	3	2	1	0	7	6	5	4	3	2	1	0
			↓								↓								↓								↓				

ID.10	ID.9	ID.8	ID.7	ID.6	ID.5	ID.4	ID.3	ID.2	ID.1	ID.0	RTR

DB1.7	DB1.6	DB1.5	DB1.4	DB1.3	DB1.2	DB1.1	DB1.0	DB2.7	DB2.6	DB2.5	DB2.4	DB2.3	DB2.2	DB2.1	DB2.0

STC MCU

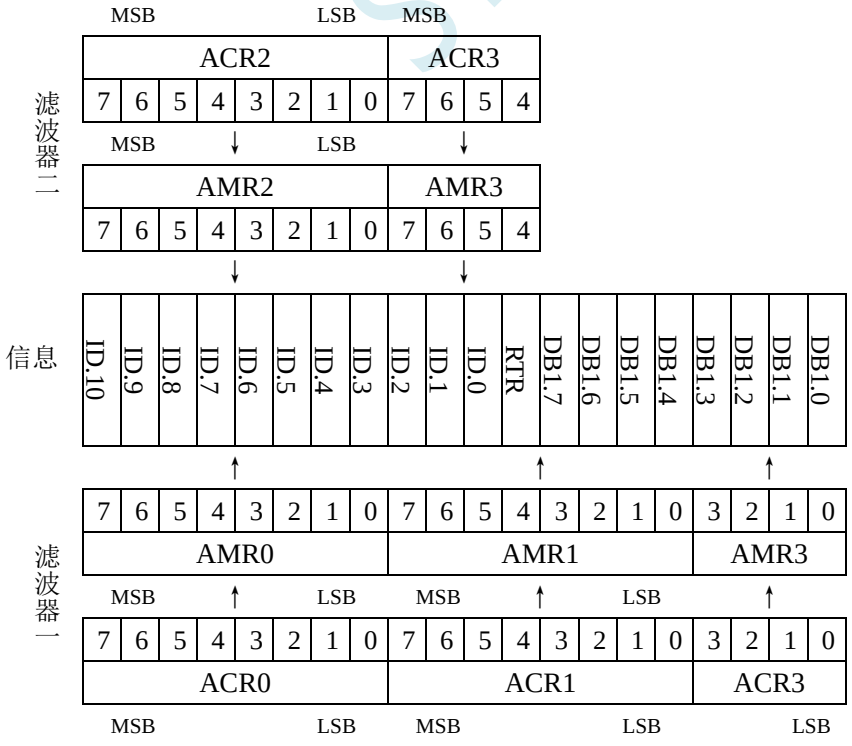
接收 CAN 扩展帧时单滤波器配置：



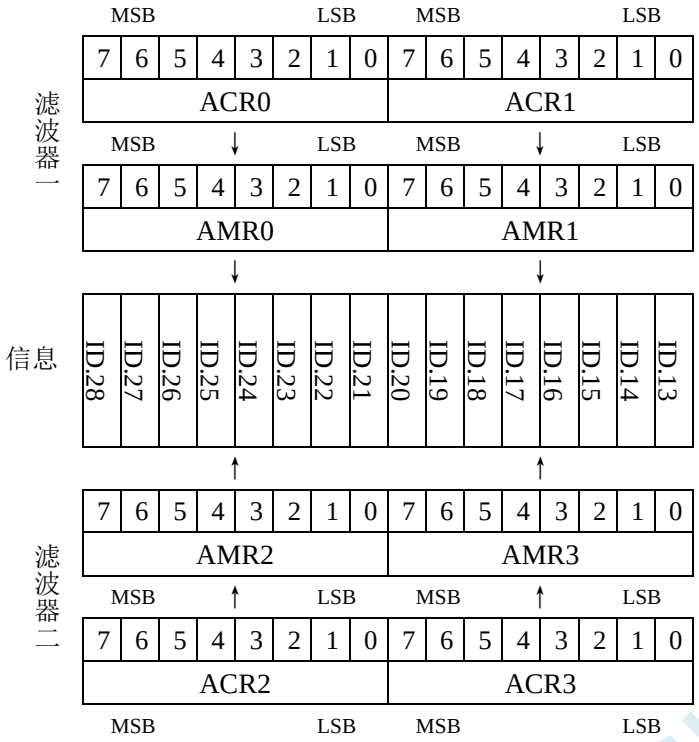
（2）双滤波器的配置

这种配置可以定义两个短滤波器，由 4 个 ACR 和 4 个 AMR 构成两个短滤波器。总线上的信息只要通过任意一个滤波器就被接收。 滤波器字节和信息字节之间位的对应关系取决于当前接收的帧格式。接收 CAN 标准帧双滤波器的配置：如果接收的是标准帧信息，被定义的两个滤波器是不一样的。 第一个滤波器由 ACR0、ACR1、AMR0、AMR1 以及 ACR3、AMR3 低 4 位组成，11 位标识符、RTR 位和数据场第 1 字节参与滤波；第二个滤波器由 ACR2、AMR2 以及 ACR3、AMR3 高 4 位组成，11 位标识符和 RTR 位参与滤波。为了成功接收信息，在所有单个位的比较时，应至少有一个滤波器表示接受。RTR 位置为“1”或数据长度代码是“0 ”，表示没有数据字节存在；只要从开始到 RTR 位的部分都被表示接收，信息就可以通过滤波器 1。如果没有数据字节向滤波器请求过滤，AMR1 和 AMR3 的低 4 位必须被置为“1”，即“不影响”。此时，两个滤波器的识别工作都是验证包括 RTR 位在内的整个标准识别码。

接收 CAN 标准帧时双滤波器配置：



接收 CAN 扩展帧时双滤波器配置：



30.3.13 CAN 总线错误信息寄存器（ECC）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ECC	0x18	RXWRN	TXWRN	EDIR	ACKER	FRMER	CRCER	STFER	BER

RXWRN：当 RXERR 大于等于 96 时该位置位。

TXWRN：当 TXERR 大于等于 96 时该位置位。

EDIR：传输错误方向。0：发送时发生错误。1：接收时发生错误。

ACKER：ACK 错误。

FRMER：帧格式错误。

CRCER：CRC 错误。

STFER：位填充错误。

BER：位错误。

30.3.14 CAN 总线接收错误计数器（RXERR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
RXERR	0x19	RXERR							

RXERR：计数器值代表当前接收错误计数值。该寄存器只读。当 BUS-OFF 事件发生后，该计数器值由硬件清零。

30.3.15 CAN 总线发送错误计数器（TXERR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TXERR	0x1A	TXERR							

TXERR：发送错误计数寄存器反映了发送错误计数器的当前值，工作模式中，该寄存器只读，硬件复位

后寄存器被初始化为 0。当 BUS-OFF 时间发生后错误计数器被初始化为 127 来计算总线定义的最小时间（128 个总线空闲信号）。这段时间里读发送错误计数器将反映出总线关闭恢复的状态信息。

30.3.16 CAN 总线仲裁丢失寄存器（ALC）

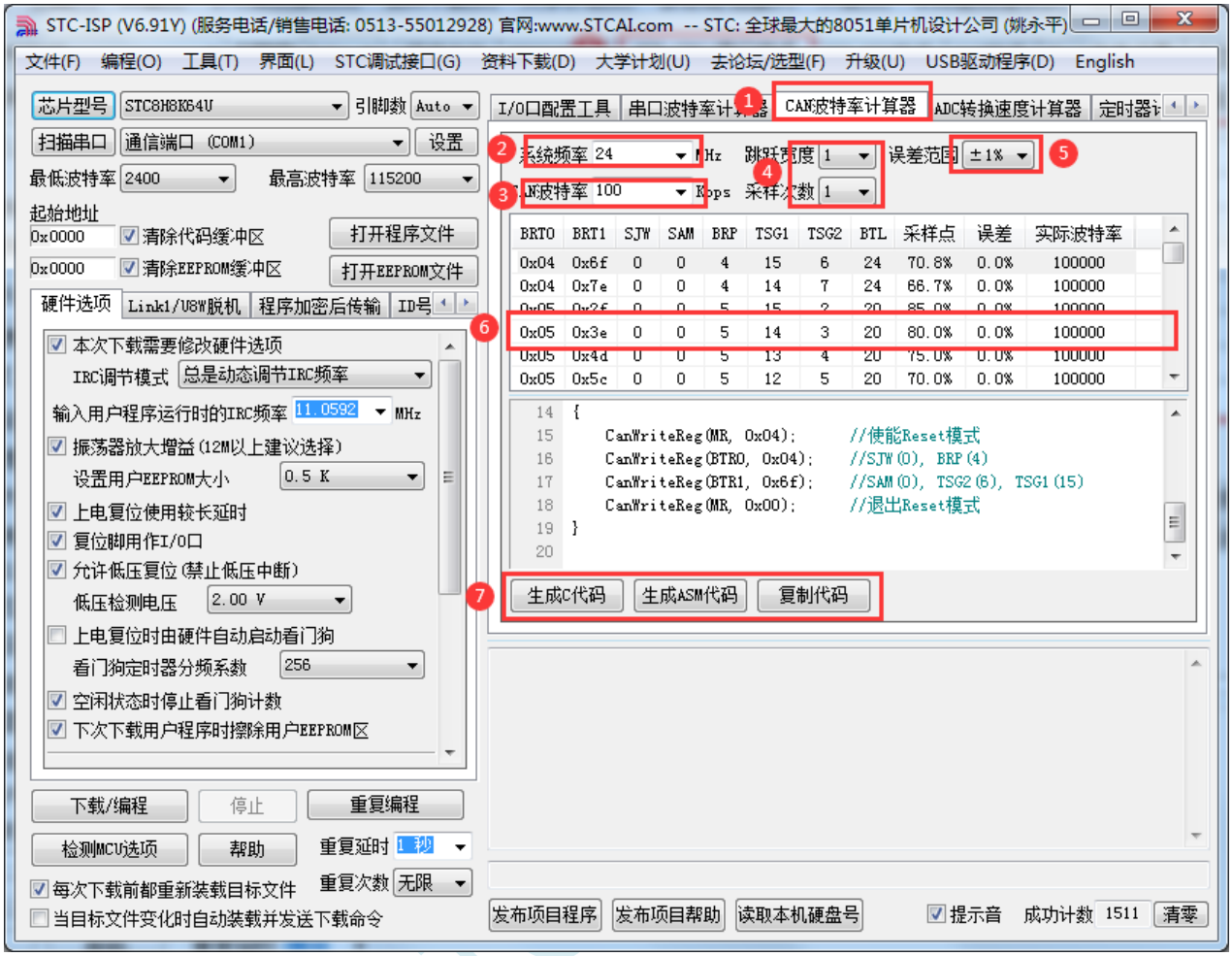
符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
ALC	0x1B	-	-	-	ALC[4:0]				

ALC：这个寄存器包括了仲裁丢失的位置的信息。当前仲裁丢失中断被处理（应答）之后，该值会在下一次仲裁丢失时更新。具体数值对应下表：

ALC[4:0]	数值	描述
00000	0	Arbit lost in ID28/11
00001	1	Arbit lost in ID27/10
00010	2	Arbit lost in ID26/9
00011	3	Arbit lost in ID25/8
00100	4	Arbit lost in ID24/7
00101	5	Arbit lost in ID23/6
00110	6	Arbit lost in ID22/5
00111	7	Arbit lost in ID21/4
01000	8	Arbit lost in ID20/3
01001	9	Arbit lost in ID19/2
01010	10	Arbit lost in ID18/1
01011	11	Arbit lost in ID17/0
01100	12	Arbit lost in SRTR/RTR
01101	13	Arbit lost in IDE bit
01110	14	Arbit lost in ID16*
01111	15	Arbit lost in ID15*
10000	16	Arbit lost in ID14*
10001	17	Arbit lost in ID13*
10010	18	Arbit lost in ID12*
10011	19	Arbit lost in ID11*
10100	20	Arbit lost in ID10*
10101	21	Arbit lost in ID9*
10110	22	Arbit lost in ID8*
10111	23	Arbit lost in ID7*
11000	24	Arbit lost in ID6*
11001	25	Arbit lost in ID5*
11010	26	Arbit lost in ID4*
11011	27	Arbit lost in ID3*
11100	28	Arbit lost in ID2*
11101	29	Arbit lost in ID1*
11110	30	Arbit lost in ID0*
11111	31	Arbit lost in RTR

STC MCU

30.4 STC-ISP | CAN 波特率计算器工具



①：在下载软件中选择“CAN 波特率计算器”功能页，进入 CAN 代码生成界面

②：设置系统工作频率（单位：MHz）

③：设置 CAN 波特率

④：选择 CAN 采样参数

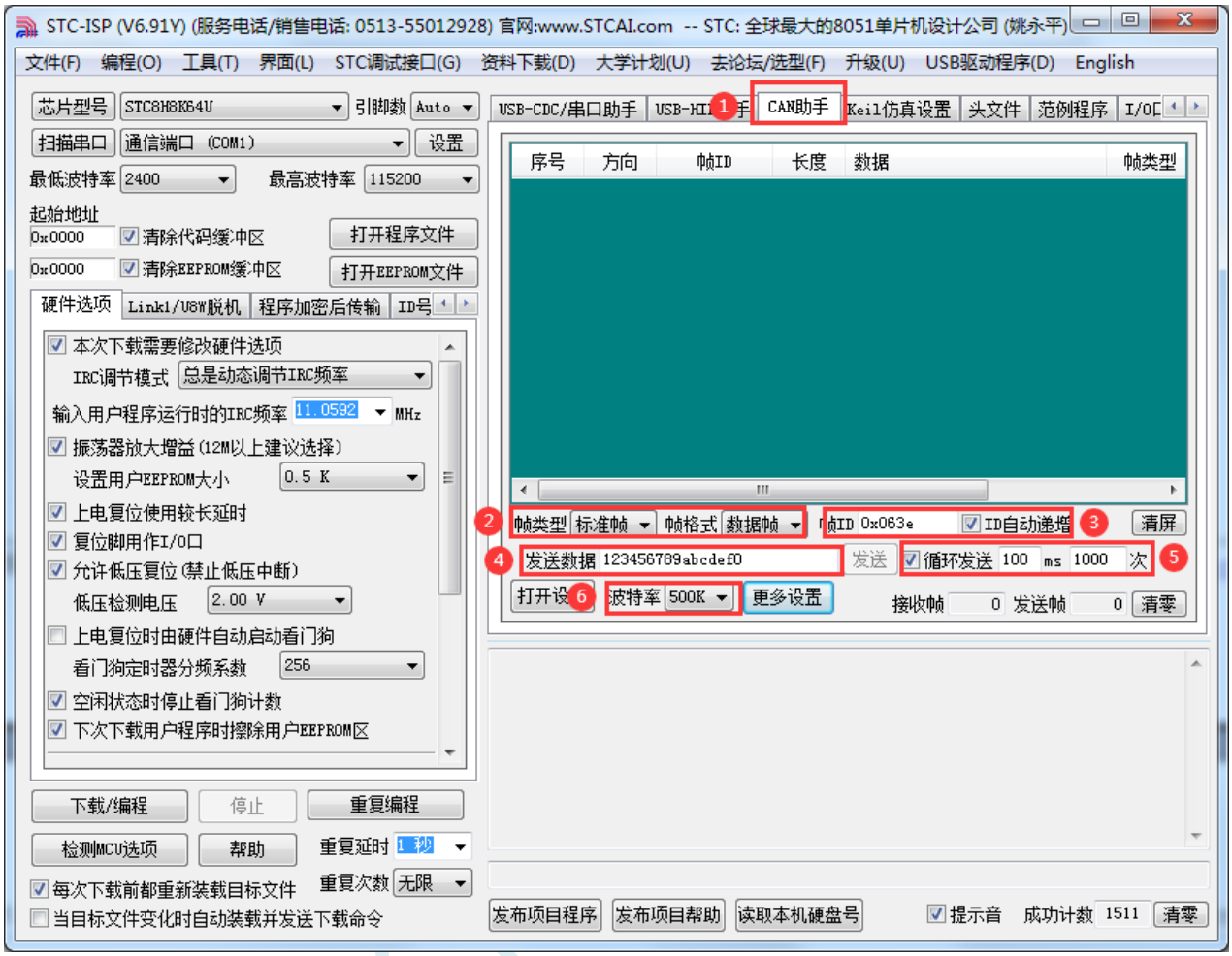
⑤：设置允许误差范围

⑥：根据实际的采样点需求选择合适的配置组

⑦：手动生成 C 代码或者 ASM 代码，复制范例

30.5 STC-ISP | CAN 助手

CAN 助手主界面



①：在下载软件中选择“CAN 助手”功能页，进入 CAN 助手界面

②：选择 CAN 发送数据的帧类型和帧格式

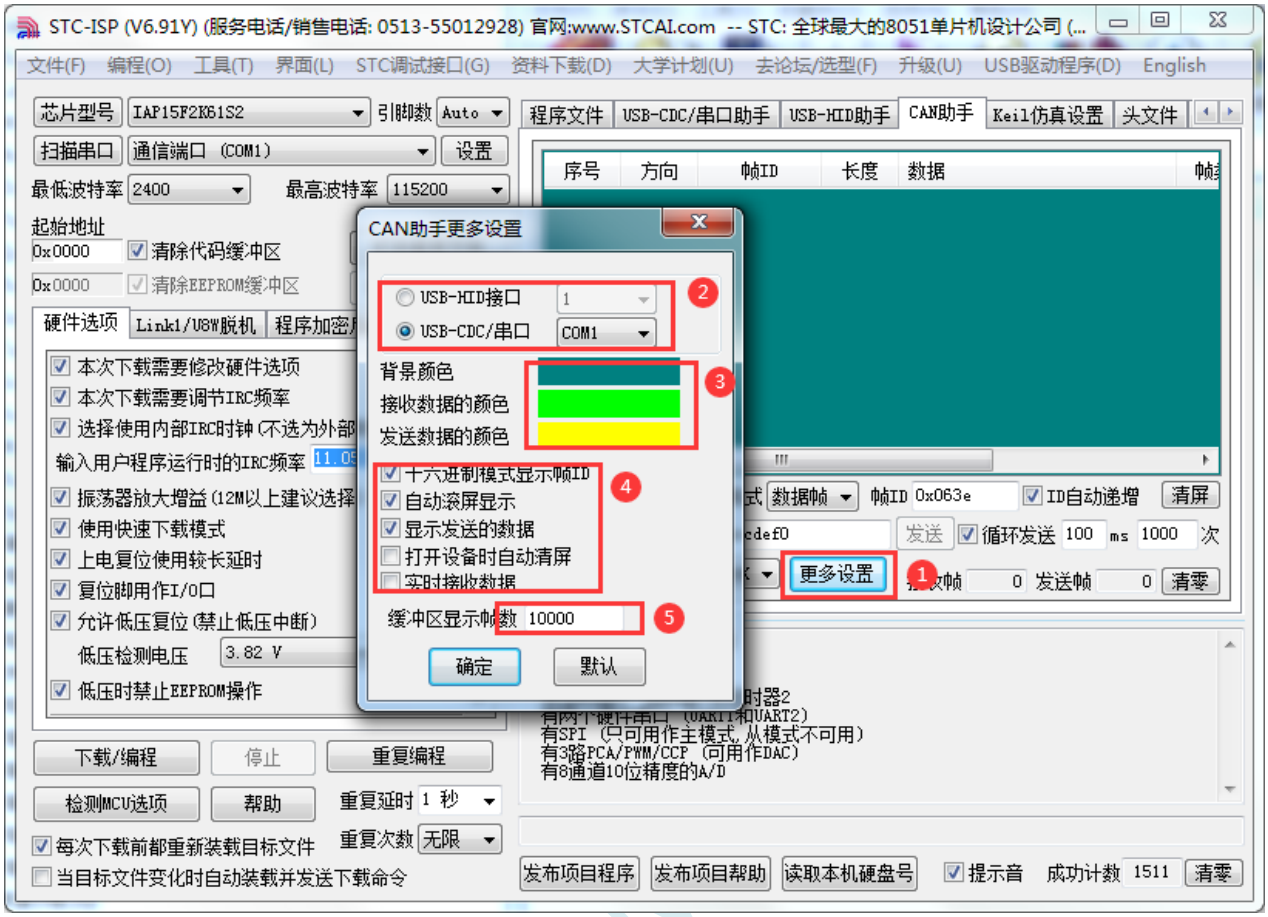
③：设置帧的 ID 号

④：设置发送数据（只支持 HEX 格式）

⑤：设置循环发送，以及循环发送的周期和次数

⑥：设置 CAN 波特率

CAN 助手更多设置界面



①：点击“更多设置”按钮，进入 CAN 助手更多设置界面

②：选择 USB 转 CAN 工具接口（HID 或者 CDC）

③：设置界面的显示颜色

④：设置数据显示窗口的数据显示格式

⑤：设置接收缓冲帧数量

30.6 范例程序

30.6.1 CAN 总线帧格式

CAN2.0B 标准帧

CAN 标准帧信息为 11 个字节，包括两部分：信息和数据部分。前 3 个字节为信息部分。

位置	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
字节 01	FF	RTR	-	-	DLC（数据长度）			
字节 02	CAN ID[10:3]							
字节 03	CAN ID[2:0]			-	-	-	-	-
字节 04	数据 1							
字节 05	数据 2							
字节 06	数据 3							
字节 07	数据 4							
字节 08	数据 5							
字节 09	数据 6							
字节 10	数据 7							
字节 11	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位（FF）表示帧格式，在标准帧中，FF＝0；第 6 位（RTR）表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2、3 为报文识别码，11 位有效。

字节 4~11 为数据帧的实际数据，远程帧时无效。

CAN2.0B 扩展帧

CAN 扩展帧信息为 13 个字节，包括两部分，信息和数据部分。前 5 个字节为信息部分。

位置	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
字节 01	FF	RTR	-	-	DLC（数据长度）			
字节 02	CAN ID[28:21]							
字节 03	CAN ID[20:13]							
字节 04	CAN ID[12:5]							
字节 05	CAN ID[4:0]					-	-	-
字节 06	数据 1							
字节 07	数据 2							
字节 08	数据 3							
字节 09	数据 4							
字节 10	数据 5							
字节 11	数据 6							
字节 12	数据 7							
字节 13	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位（FF）表示帧格式，在扩展帧中，FF＝1；第 6 位（RTR）表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2~5 为报文识别码，其高 29 位有效。

字节 6~13 数据帧的实际数据，远程帧时无效。

30.6.2 CAN 总线标准帧收发范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

#define MAIN_Fosc           24000000UL

/*****************************  用户定义宏  ***********************************/
//CAN 总线波特率=Fclk/((1+(TSG1+1)+(TSG2+1))*(BRP+1)*2)
#define TSG1    2               //0~15
#define TSG2    1               //0~7
#define BRP     3               //0~63
//24000000/((1+3+2)*4*2)=500KHz

#define SJW     1               //重新同步跳跃宽度

/*****************************************************************************/

u16 CAN_ID;
u8 RX_BUF[8];
u8 TX_BUF[8];

void CANInit();
void CanSendMsg(u16 canid, u8 *pdat);

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数,
                                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                               //设置为准双向口

    CANInit();

    EA = 1;                                             //打开总中断

    CAN_ID = 0x0345;
    TX_BUF[0] = 0x11;
    TX_BUF[1] = 0x22;
```

```
    TX_BUF[2] = 0x33;
    TX_BUF[3] = 0x44;
    TX_BUF[4] = 0x55;
    TX_BUF[5] = 0x66;
    TX_BUF[6] = 0x77;
    TX_BUF[7] = 0x88;

    while(1)
    {
        if(!P32)                                    //按一下 P32 口按键，发送一帧固定数据
        {
            CanSendMsg(CAN_ID,TX_BUF);
            while(!P32);                            //防止重发
        }
    }
}

u8 CanReadReg(u8 addr)
{
    u8 dat;
    CANAR = addr;
    dat = CANDR;
    return dat;
}

void CanWriteReg(u8 addr, u8 dat)
{
    CANAR = addr;
    CANDR = dat;
}

void CanReadFifo(u8 *pdat)
{
    pdat[0]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[1]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[2]  = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[3]  = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[4]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[5]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[6]  = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[7]  = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[8]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[9]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[10] = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[11] = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[12]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[13]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[14]  = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[15]  = CanReadReg(RX_BUF3);
}

u16 CanReadMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;
    u16 CanID;
    u8 buffer[16];
```

```
    CanReadFifo(buffer);
    CanID = ((buffer[1] << 8) + buffer[2]) >> 5;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        pdat[i] = buffer[i+3];
    }
    return CanID;
}

void CanSendMsg(u16 canid, u8 *pdat)
{
    u16 CanID;

    CanID = canid << 5;
    CanWriteReg(TX_BUF0,0x08);                  //标准帧, 数据帧, bit3~bit0: 数据长度(DLC)
    CanWriteReg(TX_BUF1,(u8)(CanID>>8));
    CanWriteReg(TX_BUF2,(u8)CanID);
    CanWriteReg(TX_BUF3,pdat[0]);

    CanWriteReg(TX_BUF0,pdat[1]);
    CanWriteReg(TX_BUF1,pdat[2]);
    CanWriteReg(TX_BUF2,pdat[3]);
    CanWriteReg(TX_BUF3,pdat[4]);

    CanWriteReg(TX_BUF0,pdat[5]);
    CanWriteReg(TX_BUF1,pdat[6]);
    CanWriteReg(TX_BUF2,pdat[7]);

    CanWriteReg(TX_BUF3,0x00);
    CanWriteReg(CMR,0x04);                      //发起一次帧传输
}

void CANSetBaudrate()
{
    CanWriteReg(BTR0,(SJW << 6) + BRP);
    CanWriteReg(BTR1,(TSG2 << 4) + TSG1);
}

void CANInit()
{
    CANSetBaudrate();                           //设置波特率

    CanWriteReg(ACR0,0x00);                     //总线验收代码寄存器
    CanWriteReg(ACR1,0x00);
    CanWriteReg(ACR2,0x00);
    CanWriteReg(ACR3,0x00);
    CanWriteReg(AMR0,0xFF);                     //总线验收屏蔽寄存器
    CanWriteReg(AMR1,0xFF);
    CanWriteReg(AMR2,0xFF);
    CanWriteReg(AMR3,0xFF);

    CanWriteReg(IMR,0xff);                      //中断寄存器
    CanWriteReg(MR,0x00);

    P_SW1 = 0;
    CANICR = 0x02;                              //CAN 中断使能
    AUXR2 |= 0x02;                              //CAN 模块被使能
}
```

STC MCU

```
void CANBUS_Interrupt(void) interrupt 28
{
    u8 isr;

    isr = CanReadReg(ISR);
    if((isr & 0x04) == 0x04)
    {
        CANAR = 0x03;
        CANDR = 0x04;                       //CLR FLAG

  }
    if((isr & 0x08) == 0x08)
    {
        CANAR = 0x03;
        CANDR = 0x08;                       //CLR FLAG

        CAN_ID = CanReadMsg(RX_BUF);        //接收 CAN 总线数据

        CanSendMsg(CAN_ID+1,RX_BUF);        //CANID 加 1，原样发送 CAN 总线数据
    }
}
```

30.6.3 CAN 总线扩展帧收发范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                         //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

#define MAIN_Fosc           24000000UL

/***************************** 用户定义宏 ***********************************/
//CAN 总线波特率=Fclk/((1+(TSG1+1)+(TSG2+1))*(BRP+1)*2)
#define TSG1    2               //0~15
#define TSG2    1               //0~7
#define BRP     3               //0~63
//24000000/((1+3+2)*4*2)=500KHz

#define SJW     1               //重新同步跳跃宽度

/*****************************************************************************/

u32 CAN_ID;
u8 RX_BUF[8];
u8 TX_BUF[8];

void CANInit();
void CanSendMsg(u32 canid, u8 *pdat);
```

```
void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                       //设置为准双向口

    CANInit();

    EA = 1;                                     //打开总中断

    CAN_ID = 0x01234567;
    TX_BUF[0] = 0x11;
    TX_BUF[1] = 0x22;
    TX_BUF[2] = 0x33;
    TX_BUF[3] = 0x44;
    TX_BUF[4] = 0x55;
    TX_BUF[5] = 0x66;
    TX_BUF[6] = 0x77;
    TX_BUF[7] = 0x88;

    while(1)
    {
        if(!P32)                                //按一下 P32 口按键，发送一帧固定数据
        {
            CanSendMsg(CAN_ID,TX_BUF);
            while(!P32);                        //防止重发
        }
    }
}

u8 CanReadReg(u8 addr)
{
    u8 dat;
    CANAR = addr;
    dat = CANDR;
    return dat;
}

void CanWriteReg(u8 addr, u8 dat)
{
    CANAR = addr;
    CANDR = dat;
}

void CanReadFifo(u8 *pdat)
{
    pdat[0]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[1]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[2]  = CanReadReg(RX_BUF2);
```

STC MCU

```
    pdat[3]  = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[4]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[5]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[6]  = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[7]  = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[8]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[9]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[10] = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[11] = CanReadReg(RX_BUF3);

    pdat[12]  = CanReadReg(RX_BUF0);
    pdat[13]  = CanReadReg(RX_BUF1);
    pdat[14]  = CanReadReg(RX_BUF2);
    pdat[15]  = CanReadReg(RX_BUF3);
}

u32 CanReadMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;
    u32 CanID;
    u8 buffer[16];

    CanReadFifo(buffer);
    CanID = (((u32)buffer[1] << 24) + ((u32)buffer[2] << 16) + ((u32)buffer[3] << 8) + buffer[4]) >> 3;
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        pdat[i] = buffer[i+5];
    }
    return CanID;
}

void CanSendMsg(u32 canid, u8 *pdat)
{
    u32 CanID;

    CanID = canid << 3;
    CanWriteReg(TX_BUF0,0x88);                          //扩展帧, 数据帧, bit3~bit0: 数据长度(DLC)
    CanWriteReg(TX_BUF1,(u8)(CanID>>24));
    CanWriteReg(TX_BUF2,(u8)(CanID>>16));
    CanWriteReg(TX_BUF3,(u8)(CanID>>8));

    CanWriteReg(TX_BUF0,(u8)CanID);
    CanWriteReg(TX_BUF1,pdat[0]);
    CanWriteReg(TX_BUF2,pdat[1]);
    CanWriteReg(TX_BUF3,pdat[2]);

    CanWriteReg(TX_BUF0,pdat[3]);
    CanWriteReg(TX_BUF1,pdat[4]);
    CanWriteReg(TX_BUF2,pdat[5]);
    CanWriteReg(TX_BUF3,pdat[6]);

    CanWriteReg(TX_BUF0,pdat[7]);
    CanWriteReg(TX_BUF1,0x00);
    CanWriteReg(TX_BUF2,0x00);
    CanWriteReg(TX_BUF3,0x00);

    CanWriteReg(CMR,0x04);                              //发起一次帧传输
```

```
}

void CANSetBaudrate()
{
    CanWriteReg(BTR0,(SJW << 6) + BRP);
    CanWriteReg(BTR1,(TSG2 << 4) + TSG1);
}

void CANInit()
{
    CANSetBaudrate();                       //设置波特率

    CanWriteReg(ACR0,0x00);                 //总线验收代码寄存器
    CanWriteReg(ACR1,0x00);
    CanWriteReg(ACR2,0x00);
    CanWriteReg(ACR3,0x00);
    CanWriteReg(AMR0,0xFF);                 //总线验收屏蔽寄存器
    CanWriteReg(AMR1,0xFF);
    CanWriteReg(AMR2,0xFF);
    CanWriteReg(AMR3,0xFF);

    CanWriteReg(IMR,0xFF);                  //中断寄存器
    CanWriteReg(MR,0x00);

    P_SW1 = 0;
    CANICR = 0x02;                          //CAN 中断使能
    AUXR2 |= 0x02;                          //CAN 模块被使能
}

void CANBUS_Interrupt(void) interrupt 28
{
    u8 isr;

    isr = CanReadReg(ISR);
    if((isr & 0x04) == 0x04)
    {
        CANAR = 0x03;
        CANDR = 0x04;                       //CLR FLAG

  }
    if((isr & 0x08) == 0x08)
    {
        CANAR = 0x03;
        CANDR = 0x08;                       //CLR FLAG

        CAN_ID = CanReadMsg(RX_BUF);        //接收 CAN 总线数据

        CanSendMsg(CAN_ID+1,RX_BUF);        //CANID 加 1，原样发送 CAN 总线数据
    }
}
```

30.6.4 CAN 总线标准帧收发测试（汇编）

汇编代码

```
;测试工作频率为 11.0592MHz
```

```
;************* 功能说明        **************

;本例程基于 STC32G 为主控芯片的实验箱进行编写测试。

;使用 Keil C251 编译器，Memory Model 推荐设置 XSmall 模式，默认定义变量在 edata，单时钟存取访问速度快。

;edata 建议保留 1K 给堆栈使用，空间不够时可将大数组、不常用变量加 xdata 关键字定义到 xdata 空间。

;CAN 总线收发测试用例.

;DCAN 是一个支持 CAN2.0B 协议的功能单元。

;每秒钟发送一帧标准 CAN 总线数据.

;收到一个标准帧后，替换原先的 CAN ID 与发送的数据.

;默认波特率 500KHz，用户可自行修改.

;下载时，选择时钟 24MHZ      (用户可自行修改频率).

;*****************************************/

$include (STC32G.INC)

;/****************************** 用户定义宏                ***********************************/

Fosc_KHZ      EQU     24000                   ;24000KHZ

STACK_POIRTER   EQU   0D0H                    ;堆栈开始地址

Timer0_Reload  EQU    (65536 - Fosc_KHZ)      ; Timer 0 中断频率，1000 次/秒

;CAN 总线波特率=Fclk/((1+(TSG1+1)+(TSG2+1))*(BRP+1)*2)
TSG1          EQU     2                       ;0~15
TSG2          EQU     1                       ;1~7 (TSG2 不能设置为 0)
BRP           EQU     3                       ;0~63
;24000000/((1+3+2)*4*2)=500KHz

SJW           EQU     00H                     ;重新同步跳跃宽度：  00H/040H/080H/0C0H

;总线波特率 100KHz 以上设置为                 0; 100KHz 以下设置为 1
SAM           EQU     00H                     ;总线电平采样次数：  00H:采样 1 次; 080H:采样 3 次

;*******************************************************************
;*******************************************************************


;************* IO 口定义       **************/


;************* 本地变量声明    **************/
Flag0         DATA    20H
B_1ms         BIT     Flag0.0                 ; 1ms 标志
B_CanRead     BIT     Flag0.1                 ; CAN 收到数据标志

msecond       DATA    21H                     ;
CAN_ID        DATA    23H                     ;
```

```
RX_BUF      DATA    30H
TX_BUF      DATA    38H

TMP_BUF     DATA    40H


;*************************************************************
;*************************************************************
            ORG     0000H               ;程序复位入口，编译器自动定义到  0FF0000H  地址
            LJMP    F_Main


            ORG     000BH               ;1 Timer0 interrupt
            LJMP    F_Timer0_Interrupt

            ORG     00E3H               ;28 CAN    interrupt
            LJMP    F_CAN_Interrupt


;*************************************************************
;*************************************************************


;******************** 主程序 **************************/
            ORG     0200H               ;编译器自动定义到 0FF0200H  地址
F_Main:
            MOV     WTST, #00H          ;设置程序指令延时参数，
                                        ;赋值为0 可将CPU 执行指令的速度设置为最快
            ORL     P_SW2, #080H        ;使能访问 XFR
            MOV     CKCON, #00H         ;设置外部数据总线速度为最快

            MOV     P0M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P0M0, #00H
            MOV     P1M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P1M0, #00H
            MOV     P2M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P2M0, #00H
            MOV     P3M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P3M0, #00H
            MOV     P4M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P4M0, #00H
            MOV     P5M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P5M0, #00H
            MOV     P6M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P6M0, #00H
            MOV     P7M1, #00H          ;设置为准双向口
            MOV     P7M0, #00H

            MOV     SP, #STACK_POIRTER
            MOV     PSW, #0             ;选择第0 组 R0~R7
            USING   0                   ;选择第0 组 R0~R7

;================ 用户初始化程序 ====================================

            CLR     TR0
            ORL     AUXR, #(1 SHL 7)    ; Timer0_1T();
            ANL     TMOD, #NOT 04H      ; Timer0_AsTimer();
            ANL     TMOD, #NOT 03H      ; Timer0_16bitAutoReload();
            MOV     TH0, #Timer0_Reload / 256   ;Timer0_Load(Timer0_Reload);
```

```
                MOV     TL0, #Timer0_Reload MOD256
                SETB    ET0                     ;Timer0_InterruptEnable();
                SETB    TR0                     ;Timer0_Run();

                LCALL   F_CAN_Init              ;CAN 控制器初始化
                SETB    EA                      ;打开总中断

;=====================================================

                MOV     WR4, #0345H
                MOV     CAN_ID, WR4             ;设置默认 CAN ID
                MOV     TX_BUF+0, #11H          ;设置默认发送的 CAN 数据
                MOV     TX_BUF+1, #22H
                MOV     TX_BUF+2, #33H
                MOV     TX_BUF+3, #44H
                MOV     TX_BUF+4, #55H
                MOV     TX_BUF+5, #66H
                MOV     TX_BUF+6, #77H
                MOV     TX_BUF+7, #88H

;=================== 主循环 ==================================
L_Main_Loop:
                JNB     B_1ms,L_Main_Loop       ;1ms 未到
                CLR     B_1ms

;=================== 检测 1000ms 是否到 ==========================
                MOV     WR6, msecond
                INC     WR6, #1                 ;msecond + 1
                MOV     msecond, WR6
                CMP     WR6, #1000
                JC      L_Quit_Check_1000ms     ;if(msecond < 1000), jmp
                MOV     WR6, #0
                MOV     msecond, WR6            ;msecond = 0

;================= 1000ms 到，处理 RTC ==========================
                MOV     WR6, #0
                MOV     msecond, WR6            ;msecond = 0

                MOV     A, #SR
                LCALL   F_CAN_ReadReg
                JB      ACC.0,L_CAN_BUSOFF
                LCALL   F_CAN_SendMsg
                LJMP    L_Quit_Check_1000ms
L_CAN_BUSOFF:
                MOV     A, #MR
                MOV     WR6, #WORD0 CANAR
                MOV     WR4, #WORD2 CANAR
                MOV     @DR4, R11

                MOV     WR6, #WORD0 CANDR
                MOV     WR4, #WORD2 CANDR
                MOV     R11, @DR4
                ANL     A,#NOT 04H              ;清除 Reset Mode，从 BUS-OFF 状态退出
                MOV     @DR4, R11

L_Quit_Check_1000ms:

                JNB     B_CanRead, L_Main_Loop  ;未接收到 CAN 总线数据
                CLR     B_CanRead
```

```
                LCALL       F_CAN_ReadMsg               ;接收 CAN 数据，替换原先的 CAN_ID 与发送的数据
;=====================================================
                LJMP        L_Main_Loop

;*******************************************/

;================================================================================
; 函数:         F_CAN_ReadReg
; 描述:         CAN 功能寄存器读取函数.
; 参数:         A: Addr.
; 返回:         A: Data.
; 版本:         V1.0, 2022-04-06
;================================================================================
F_CAN_ReadReg:
                MOV         WR6, #WORD0 CANAR
                MOV         WR4, #WORD2 CANAR
                MOV         @DR4, R11

                MOV         WR6, #WORD0 CANDR
                MOV         WR4, #WORD2 CANDR
                MOV         R11,@DR4
                RET

;================================================================================
; 函数:         F_CAN_WriteReg
; 描述:         CAN 功能寄存器配置函数.
; 参数:         A: Addr, B:     Data.
; 返回:         none.
; 版本:         V1.0, 2022-04-06
;================================================================================
F_CAN_WriteReg:
                MOV         WR6, #WORD0 CANAR
                MOV         WR4, #WORD2 CANAR
                MOV         @DR4, R11

                MOV         WR6, #WORD0 CANDR
                MOV         WR4, #WORD2 CANDR
                MOV         @DR4, R10
                RET

;================================================================================
; 函数:         F_CAN_ReadMsg
; 描述:         CAN 接收数据函数.
; 参数:         none.
; 返回:         none.
; 版本:         V1.0, 2022-04-06
;================================================================================
F_CAN_ReadMsg:
                MOV         A, #RX_BUF0
                CALL        F_CAN_ReadReg
                MOV         TMP_BUF+0, A

                MOV         A, #RX_BUF1
                CALL        F_CAN_ReadReg
                MOV         TMP_BUF+1, A

                MOV         A, #RX_BUF2
                CALL        F_CAN_ReadReg
                MOV         TMP_BUF+2, A
```

```
        MOV     A, #RX_BUF3
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+0, A             ;RX_BUF+0

        MOV     A, #RX_BUF0
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+1, A             ;RX_BUF+1

        MOV     A, #RX_BUF1
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+2, A             ;RX_BUF+2

        MOV     A, #RX_BUF2
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+3, A             ;RX_BUF+3

        MOV     A, #RX_BUF3
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+4, A             ;RX_BUF+4

        MOV     A, #RX_BUF0
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+5, A             ;RX_BUF+5

        MOV     A, #RX_BUF1
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+6, A             ;RX_BUF+6

        MOV     A, #RX_BUF2
        CALL    F_CAN_ReadReg
        MOV     TX_BUF+7, A             ;RX_BUF+7

        MOV     A, #RX_BUF3
        CALL    F_CAN_ReadReg

        MOV     A, #RX_BUF0
        CALL    F_CAN_ReadReg

        MOV     A, #RX_BUF1
        CALL    F_CAN_ReadReg

        MOV     A, #RX_BUF2
        CALL    F_CAN_ReadReg

        MOV     A, #RX_BUF3
        CALL    F_CAN_ReadReg

;       CanID = ((buffer[1] << 8) + buffer[2]) >> 5;
        MOV     R6, TMP_BUF+1
        MOV     R7, TMP_BUF+2
        SRL     WR6
        SRL     WR6
        SRL     WR6
        SRL     WR6
        SRL     WR6
        ANL     WR6, #07FFH
        MOV     CAN_ID, WR6             ;解析 CAN ID
```

```
        RET

;========================================================================
; 函数:         F_CAN_SendMsg
; 描述:         CAN 发送数据函数.
; 参数:         none.
; 返回:         none.
; 版本:         V1.0, 2022-04-06
;========================================================================
F_CAN_SendMsg:
        MOV     A, #TX_BUF0
        MOV     B, #08H                 ;bit7: 标准帧(0)/扩展帧(1)
                                        ;bit6: 数据帧(0)/远程帧(1)
                                        ;bit3~bit0: 数据长度(DLC)
        CALL    F_CAN_WriteReg

        MOV     WR2, CAN_ID
        SLL     WR2
        SLL     WR2
        SLL     WR2
        SLL     WR2
        SLL     WR2
        MOV     A, #TX_BUF1
        MOV     B, R2
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF2
        MOV     B, R3
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF3
        MOV     B, TX_BUF+0
        CALL    F_CAN_WriteReg

        MOV     A, #TX_BUF0
        MOV     B, TX_BUF+1
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF1
        MOV     B, TX_BUF+2
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF2
        MOV     B, TX_BUF+3
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF3
        MOV     B, TX_BUF+4
        CALL    F_CAN_WriteReg

        MOV     A, #TX_BUF0
        MOV     B, TX_BUF+5
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF1
        MOV     B, TX_BUF+6
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF2
        MOV     B, TX_BUF+7
        CALL    F_CAN_WriteReg
        MOV     A, #TX_BUF3
        MOV     B, #0
        CALL    F_CAN_WriteReg

        MOV     A, #CMR
```

```
                MOV     B, #04H                 ;发起一次帧传输
                CALL    F_CAN_WriteReg
                RET

;==========================================================================
; 函数:         F_CAN_Init
; 描述:         CAN 初始化程序.
; 参数:         none
; 返回:         none.
; 版本:         V1.0, 2022-04-06
;==========================================================================
F_CAN_Init:
                ORL     AUXR2, #02H             ;CAN1 模块使能
                ANL     AUXR2, #NOT 08H         ;选择 CAN1 模块
                MOV     P_SW1, #0

                MOV     A, #MR
                MOV     B, #04H                 ;使能 Reset Mode
                CALL    F_CAN_WriteReg

                ;设置波特率
                MOV     A, #SJW
                ADD     A, #BRP
                MOV     B, A
                MOV     A, #BTR0
                CALL    F_CAN_WriteReg

                MOV     A, #TSG2
                SWAP    A
                ADD     A, #TSG1
                ADD     A, #SAM
                MOV     B, A
                MOV     A, #BTR1
                CALL    F_CAN_WriteReg

                ;总线验收代码寄存器
                MOV     A, #ACR0
                MOV     B, #00H
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #ACR1
                MOV     B, #00H
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #ACR2
                MOV     B, #00H
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #ACR3
                MOV     B, #00H
                CALL    F_CAN_WriteReg

                ;总线验收屏蔽寄存器
                MOV     A, #AMR0
                MOV     B, #0FFH
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #AMR1
                MOV     B, #0FFH
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #AMR2
                MOV     B, #0FFH
                CALL    F_CAN_WriteReg
```

```
                MOV     A, #AMR3
                MOV     B, #0FFH
                CALL    F_CAN_WriteReg

                MOV     A, #IMR
                MOV     B, #0FFH            ;中断寄存器
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #ISR
                MOV     B, #0FFH            ;清中断标志
                CALL    F_CAN_WriteReg
                MOV     A, #MR
                MOV     B, #00H             ;退出 Reset Mode
                CALL    F_CAN_WriteReg

                MOV     CANICR, #02H        ;CAN 中断使能
                RET


;**************** 中断函数 ********************************************

F_Timer0_Interrupt:                         ;Timer0 1ms 中断函数
                PUSH    PSW                 ;PSW 入栈
                PUSH    ACC                 ;ACC 入栈

                SETB    B_1ms               ; 1ms 标志

                POP     ACC                 ;ACC 出栈
                POP     PSW                 ;PSW 出栈
                RETI

;=========================================================================
F_CAN_Interrupt:        ;CAN 中断函数
                PUSH    PSW                 ;PSW 入栈
                PUSH    ACC                 ;ACC 入栈
                PUSH    R4                  ;R4 入栈
                PUSH    R5                  ;R5 入栈
                PUSH    R6                  ;R6 入栈
                PUSH    R7                  ;R7 入栈

                MOV     A, #ISR
                MOV     WR6, #WORD0 CANAR
                MOV     WR4, #WORD2 CANAR
                MOV     @DR4, R11

                MOV     WR6, #WORD0 CANDR
                MOV     WR4, #WORD2 CANDR
                MOV     R11,@DR4
                MOV     @DR4, R11           ;清标志位，写 1 清除

                JB      ACC.0,CAN_DOIIF
ISRTEST1:
                JB      ACC.1,CAN_BEIIF
ISRTEST2:
                JB      ACC.2,CAN_TIIF
ISRTEST3:
                JB      ACC.3,CAN_RIIF
ISRTEST4:
                JB      ACC.4,CAN_EPIIF
ISRTEST5:
```

```
                JB      ACC.5,CAN_EWIIF
ISRTEST6:
                JB      ACC.6,CAN_ALIIF

ISREXIT:
                POP     R7              ;R7 出栈
                POP     R6              ;R6 出栈
                POP     R5              ;R5 出栈
                POP     R4              ;R4 出栈
                POP     ACC             ;ACC 出栈
                POP     PSW             ;PSW 出栈
                RETI

CAN_DOIIF:
;               ORL     A,#01H          ;清标志位，写 1 清除
;               MOV     @DR4, R11
                JMP     ISRTEST1

CAN_BEIIF:
;               ORL     A,#02H          ;清标志位，写 1 清除
;               MOV     @DR4, R11
                JMP     ISRTEST2

CAN_TIIF:
;                ORL     A,#04H         ;清标志位，写 1 清除
;                MOV     @DR4, R11
                JMP     ISRTEST3

CAN_RIIF:
;               ORL     A,#08H          ;清标志位，写 1 清除
;               MOV     @DR4, R11
                SETB    B_CanRead
                JMP     ISRTEST4

CAN_EPIIF:
;                ORL     A,#010H ;      清标志位，写 1 清除
;                MOV     @DR4, R11
                JMP     ISRTEST5

CAN_EWIIF:
;                ORL     A,#020H        ;清标志位，写 1 清除
;                MOV     @DR4, R11
                JMP     ISRTEST6

CAN_ALIIF:
;                ORL     A,#040H        ;清标志位，写 1 清除
;                MOV     @DR4, R11
                JMP     ISREXIT

;======================================================================
                END
```

31 LIN 总线

产品线	LIN
STC32G12K128 系列	1 组
STC32G8K64 系列	1 组
STC32F12K60 系列	1 组

STC32G 系列单片机内部集成 LIN 总线功能单元，支持 LIN2.1 和 LIN1.3 协议协议。

主要功能如下：

- 帧头自动处理
- 可以在主、从两种模式之间切换
- 超时检测
- 错误分析

31.1 LIN 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW1	A2H	S1_S[1:0]		CAN_S[1:0]		SPI_S[1:0]		**LIN_S[1:0]**	

LIN_S[1:0]：LIN 功能脚选择位

LIN_S[1:0]	LIN_RX	LIN_TX
00	P0.2	P0.3
01	P5.2	P5.3
10	P4.6	P4.7
11	P7.2	P7.3

31.2 LIN 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
LINICR	LINBUS 中断控制寄存器	F9H	-	-	-	-	PLINH	LINIF	LINIE	PLINL	0000,0000
LINAR	LINBUS 地址寄存器	FAH									0000,0000
LINDR	LINBUS 数据寄存器	FBH									0000,0000
AUXR2	辅助寄存器 2	97H	-	-	-	-	CANSEL	CAN2EN	CANEN	LINEN	xxxx,0000

31.2.1 辅助寄存器 2（AUXR2）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
AUXR2	97H	-	-	-	-	CANSEL	CAN2EN	CANEN	LINEN

LINEN：LIN 总线使能控制位

0：关闭 LIN 功能

1：使能 LIN 功能

STC MCU

31.2.2 LIN 总线中断控制寄存器（LINICR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINICR	F9H	-	-	-	-	PLINH	LINIF	LINIE	PLINL

LINIE：LIN 总线中断使能控制位

0：关闭 LIN 中断

1：使能 LIN 中断

LINIF：LIN 总线中断请求标志位，硬件清零（读取 LSR 清零）。

PLINH，PLINL：LIN 中断优先级控制位

PLINH	PLINL	优先级
0	**0**	**0（最低）**
0	1	1
1	0	2
1	1	3（最高）

31.2.3 LIN 总线地址寄存器（LINAR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINAR	FAH								

31.2.4 LIN 总线数据寄存器（LINDR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LINDR	FBH								

对 LIN 内部功能寄存器进行读写均需要通过 LINAR 和 LINDR 进行间接访问

读 LIN 内部功能寄存器的方法：

1、将 LIN 内部功能寄存器的地址写入 LIN 总线地址寄存器 LINAR

2、读取 LIN 总线数据寄存器 LINDR

例如：需要读取 LIN 内部功能寄存器 LSR 的值

```
LINAR = 0x05;          //将 LSR 的地址写入 LINAR
dat = LINDR;           //读取 CANDR 以获得 LSR 的值
```

写 LIN 内部功能寄存器的方法：

1、将 LIN 内部功能寄存器的地址写入 LIN 总线地址寄存器 LINAR

2、将待写入的值写入 LIN 总线数据寄存器 LINDR

例如：需要将数据 0x5a 写入 LIN 内部功能寄存器 LBUF

```
LINAR = 0x00;          //将 LBUF 的地址写入 LINAR
LINDR = 0x5a;          //将待写入的值 0x5a 写入 LINDR
```

31.3 LIN 内部功能寄存器

	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F
08H	HDRL	HDRH	HDP					
00H	LBUF	LSEL	LID	LER	LIE	LSR	DLL	DLH

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LBUF	0x00	LBUF							
LSEL	0x01	ANIC				INDEX			
LID	0x02			ID					
LER	0x03		OVER	SYNCER	TOVER	CHKER	PER	BITER	FER
LIE	0x04					ABORTE	ERRE	RDYE	LIDE
LSR	0x05	LOG SIZE				ABORT	ERR	RDY	LID
LCR	0x05	MODE	LIN13	SIZE				CMD	
DLL	0x06	DLL							
DLH	0x07	SYNC	DLH						
HDRL	0x08	HDRL							
HDRH	0x09	HDRH							
HDP	0x0A			HDP					

31.3.1 LIN 数据寄存器（LBUF）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LBUF	0x00								

LBUF 是 LIN 模块内部数据 FIFO 的数据接口。

31.3.2 LIN 数据地址寄存器（LSEL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LSEL	0x01	AINC	-	-	-	INDEX[3:0]			

AINC 地址自增

0：写入 LIN 内部 FIFO 的数据地址由 INDEX 决定。

1：数据地址自增，每操作一次 LBUF，LIN 内部 FIFO 的数据地址自动加一。

31.3.3 LIN 帧 ID 寄存器（LID）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LID	0x02			ID[5:0]					

LID 帧 ID，如果 LCR[5:2]=4’b1111，那么 LID[5:4]的组合代表数据帧中数据的数量：

00：2 字节

01：2 字节

10：4 字节

11：8 字节

31.3.4 LIN 错误寄存器（LER）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LER	0x03	-	OV	SYN	TOV	CHK	PER	BIT	FER

OV：over run error 。当 LIN 正在运行命令（RDY 为低）时，用户发送了新的命令到 LIN。
SYN：slave 模式下才有，LIN 接收帧同步时产生错误。
TOV：timeout 错误。在最大允许时间内，LIN 没有收到完整的数据帧。
CHK：checksum 错误。
PER：Parity error,没有正确接收到受保护的 ID 段。
BIT：位错误，标志 LIN 发送的数据位与总线监测到的状态不一致。
FER：帧错误，接收到的数据没有包含有效的停止位。
读取清除错误寄存器。

31.3.5 LIN 中断使能寄存器（LIE）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LIE	0x04	-	-	-	-	ABORTE	ERRE	RDYE	LIDE

ABORTE：使能终止中断。
ERRE：使能错误中断。
RDYE：使能 Ready 中断。
LIDE：使能 head 中断。

31.3.6 LIN 状态寄存器（只读寄存器）（LSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LSR	0x05	LOG SIZE[3:0]				ABORT	ERR	RDY	LID

LOG SIZE：LOG 模式时，检测到的数据长度。
ABORT：终止命令正在执行中。
ERR：错误状态。
RDY：Ready 状态，可以执行新的命令。
LID：接收到了正确的 header。
Bit0~Bit3 读取后清零。

31.3.7 LIN 控制寄存器（只写寄存器）（LCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
LCR	0x05	MODE	LIN13	SIZE[3:0]				CMD[1:0]	

MODE：LIN 模式选择
0：从模式
1：主模式。
LIN13：校验和选择。
0：增强校验和，LIN2.1 协议。
1：普通校验和，LIN1.3 协议。
SIZE[3:0]：数据长度

设置	长度	设置	长度
0000	0 字节	1000	8 字节
0001	1 字节	1001	保留
0010	2 字节	1010	保留
0011	3 字节	1011	保留

0100	4 字节	1100	保留
0101	5 字节	1101	保留
0110	6 字节	1110	LOG MODE
0111	7 字节	1111	数据长度由 LID[5:4]决定

CMD[1:0]：LIN 命令。

00：Abort 命令。

01：主模式 Send header 命令。

10：TX response。

11：RX response。

31.3.8 LIN 波特率寄存器（DLL/DLH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DLL	0x06	DLL							
DLH	0x07	SYNC	DLH						

DLL 和 DLH 决定了 LIN 模块的波特率。波特率 = SYSclk/16/DL。

SYNC：同步模式，只有在从模式下，才有用。

31.3.9 LIN 帧头延时计数寄存器（HDRL/HDRH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HDRL	0x08	HDRL							
HDRH	0x09	HDRH							

延时(ms) = (HDR*1000)/ SYSclk。

31.3.10 LIN 帧头延时分频寄存器（HDP）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
HDP	0x0A			HDP					

HDR 和 HDP 共同定义了一个帧头的延时时间，这个时间用于定义软件配置完发送帧头的命令与 LIN 模块实际发送 head 帧头的时间延时。

31.4 范例程序

31.4.1 LIN 总线主机收发范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                     //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

#define MAIN_Fosc           24000000UL

sbit SLP_N    = P5^3;                                   //LIN 收发器控制脚 0: 休眠；1: 工作

#define LIN_MODE            1                           //0: LIN2.1;    1: LIN1.3
#define FRAME_LEN           8                           //数据长度: 8 字节

u8 Lin_ID;
u8 TX_BUF[8];

u8 Key1_cnt;
u8 Key2_cnt;
bit Key1_Flag;
bit Key2_Flag;

void LinInit();
void LinSendMsg(u8 lid, u8 *pdat);
void LinSendHeader(u8 lid);
void delay_ms(u8 ms);

void main(void)
{
        EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                        //设置程序代码等待参数，
                                                        //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                               //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                               //设置为准双向口

    P_SW2 |= 0x80;
    P0PU = 0x0c;                                        //LIN_TX, LIN_RX 脚开启内部上拉
    P_SW2 &= ~0x80;

    Lin_ID = 0x32;
    LinInit();
    EA = 1;                                             //打开总中断
```

```
        SLP_N = 1;
        TX_BUF[0] = 0x11;
        TX_BUF[1] = 0x22;
        TX_BUF[2] = 0x33;
        TX_BUF[3] = 0x44;
        TX_BUF[4] = 0x55;
        TX_BUF[5] = 0x66;
        TX_BUF[6] = 0x77;
        TX_BUF[7] = 0x88;

        while(1)
        {
            delay_ms(1);
            if(!P32)
            {
                if(!Key1_Flag)
                {
                    Key1_cnt++;
                    if(Key1_cnt > 50)                   //50ms 防抖
                    {
                        P46 = ~P46;
                        Key1_Flag = 1;
                        LinSendMsg(Lin_ID, TX_BUF);     //主机发送完整帧
                    }
                }
            }
            else
            {
                Key1_cnt = 0;
                Key1_Flag = 0;
            }

            if(!P33)
            {
                if(!Key2_Flag)
                {
                    Key2_cnt++;
                    if(Key2_cnt > 50)                   //50ms 防抖
                    {
                        P47 = ~P47;
                        Key2_Flag = 1;
                        LinSendHeader(0x13); //主机发送 Header，由特定标识符从机发送应答数据，拼成一个完整的帧
                    }
                }
            }
            else
            {
                Key2_cnt = 0;
                Key2_Flag = 0;
            }
        }
}

void delay_ms(u8 ms)
{
    u16 i;
    do{
        i = MAIN_Fosc / 6000;
```

```
            while(--i);
        }while(--ms);
}

u8 LinReadReg(u8 addr)
{
    u8 dat;
    LINAR = addr;
    dat = LINDR;
    return dat;
}

void LinWriteReg(u8 addr, u8 dat)
{
    LINAR = addr;
    LINDR = dat;
}

void LinReadMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;

    LinWriteReg(LSEL,0x80);                         //地址自增，从 0 开始
    for(i=0;i<FRAME_LEN;i++)
    {
        pdat[i] = LinReadReg(LBUF);
    }
}

void LinSetMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;

    LinWriteReg(LSEL,0x80);                         //地址自增，从 0 开始
    for(i=0;i<FRAME_LEN;i++)
    {
        LinWriteReg(LBUF,pdat[i]);
    }
}

void LinSetID(u8 lid)
{
    LinWriteReg(LID,lid);                           //设置总线 ID
}

u8 GetLinError(void)
{
    u8 sta;
    sta = LinReadReg(LER);                          //读取清除错误寄存器
    return sta;
}

u8 WaitLinReady(void)
{
    u8 lsr;
    do{
        lsr = LinReadReg(LSR);
    }while(!(lsr & 0x02));                          //判断 ready 状态
    return lsr;
```

```
}

void SendAbortCmd(void)
{
    LinWriteReg(LCR,0x80);                          //主模式 Send Abort
}

void SendHeadCmd(void)
{
    LinWriteReg(LCR,0x81);                          //主模式 Send Header
}

void SendDatCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x82+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void ResponseTxCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x02+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void ResponseRxCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x03+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void LinSendMsg(u8 lid, u8 *pdat)
{
    LinSetID(lid);                                  //设置总线 ID
    LinSetMsg(pdat);

    SendHeadCmd();                                  //主模式 Send Seader
    WaitLinReady();                                 //等待 ready 状态
    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器

    SendDatCmd();                                   //Send Data
    WaitLinReady();                                 //等待 ready 状态
    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器
}

void LinSendHeader(u8 lid)
{
    LinSetID(lid);                                  //设置发送 Response 的从机总线 ID

    SendHeadCmd();                                  //主模式 send header
    WaitLinReady();                                 //等待 ready 状态
    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器

    ResponseRxCmd();                                //RX response
    WaitLinReady();                                 //等待 ready 状态
    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器
```

```
    LinReadMsg(TX_BUF);                          //接收 Lin 总线从机发送的应答数据
}

void LinSetBaudrate(u16 brt)
{
    u16 tmp;
    tmp = (MAIN_Fosc >> 4) / brt;
    LinWriteReg(DLH,(u8)(tmp>>8));               //设置波特率
    LinWriteReg(DLL,(u8)tmp);
}

void LinSetHeadDelay(u8 base_ms, u8 prescaler)
{
    u16 tmp;
    tmp = (MAIN_Fosc * base_ms) / 1000;          //注意 base_ms 取值范围，计算结果不要超过 16 位上限
    LinWriteReg(HDRH,(u8)(tmp>>8));
    LinWriteReg(HDRL,(u8)tmp);                   //设置帧头延时计数

    LinWriteReg(HDP,prescaler);                  //设置帧头延时分频
}

void LinInit()
{
    P_SW1 = 0x00;                                //选择 P0.2,P0.3
    LINICR = 0x02;                               //LIN 模块中断使能
    AUXR2 |= 0x01;                               //LIN 模块被使能

    GetLinError();                               //读取清除错误寄存器
    LinWriteReg(LIE,0x00);                       //LIE 中断使能寄存器
    LinSetBaudrate(9600);                        //设置波特率
    LinSetHeadDelay(0x01,0x00);                  //设置帧头延时
}
```

31.4.2 LIN 总线从机收发范例

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                              //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

#define MAIN_Fosc           24000000UL

sbit SLP_N   = P5^3;                             //LIN 收发器控制脚 0: 休眠；1: 工作

#define LIN_MODE            1                    //0: LIN2.1;    1: LIN1.3
#define FRAME_LEN           8                    //数据长度: 8 字节

u8 Lin_ID;
u8 TX_BUF[8];
bit RxFlag;
```

```
void LinInit();
void LinReadMsg(u8 *pdat);
void ResponseRxCmd(void);
u8 WaitLinReady(void);
u8 GetLinError(void);

void main(void)
{
    EAXFR = 1;      //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                                   //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                    //设置程序代码等待参数，
                                                    //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                           //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                           //设置为准双向口

    P_SW2 |= 0x80;
    P0PU = 0x0c;                                    //LIN_TX, LIN_RX 脚开启内部上拉
    P_SW2 &= ~0x80;

    Lin_ID = 0x32;
    LinInit();
    EA = 1;                                         //打开总中断

    SLP_N = 1;
    TX_BUF[0] = 0x11;
    TX_BUF[1] = 0x22;
    TX_BUF[2] = 0x33;
    TX_BUF[3] = 0x44;
    TX_BUF[4] = 0x55;
    TX_BUF[5] = 0x66;
    TX_BUF[6] = 0x77;
    TX_BUF[7] = 0x88;

    while(1)
    {
        if(RxFlag == 1)
        {
            ResponseRxCmd();                        //RX response
            WaitLinReady();                         //等待 ready 状态
            GetLinError();                          //读取清除错误寄存器

            LinReadMsg(TX_BUF);                     //接收 Lin 总线数据
            RxFlag = 0;
        }
    }
}

u8 LinReadReg(u8 addr)
{
    u8 dat;
    LINAR = addr;
    dat = LINDR;
```

```
    return dat;
}

void LinWriteReg(u8 addr, u8 dat)
{
    LINAR = addr;
    LINDR = dat;
}

void LinReadMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;

    LinWriteReg(LSEL,0x80);                         //地址自增，从 0 开始

    for(i=0;i<FRAME_LEN;i++)
    {
        pdat[i] = LinReadReg(LBUF);
    }
}

void LinSetMsg(u8 *pdat)
{
    u8 i;

    LinWriteReg(LSEL,0x80);                         //地址自增，从 0 开始
    for(i=0;i<FRAME_LEN;i++)
    {
        LinWriteReg(LBUF,pdat[i]);
    }
}

void LinSetID(u8 lid)
{
    LinWriteReg(LID,lid);                           //设置总线 ID
}

u8 GetLinError(void)
{
    u8 sta;
    sta = LinReadReg(LER);                          //读取清除错误寄存器
    return sta;
}

u8 WaitLinReady(void)
{
    u8 lsr;
    do{
        lsr = LinReadReg(LSR);
    }while(!(lsr & 0x02));                          //判断 ready 状态
    return lsr;
}

void SendAbortCmd(void)
{
    LinWriteReg(LCR,0x80);                          //主模式 Send Abort
}

void SendHeadCmd(void)
```

STC MCU

```
{
    LinWriteReg(LCR,0x81);                          //主模式 Send Header
}

void SendDatCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x82+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void ResponseTxCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x02+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void ResponseRxCmd(void)
{
    u8 lcr_val;
    lcr_val = 0x03+(LIN_MODE<<6)+(FRAME_LEN<<2);
    LinWriteReg(LCR,lcr_val);
}

void LinTxResponse(u8 *pdat)
{
    LinSetMsg(pdat);
    ResponseTxCmd();                                //TX response
    WaitLinReady();                                 //等待 ready 状态
    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器
}

void LinSetBaudrate(u16 brt)
{
    u16 tmp;
    tmp = (MAIN_Fosc >> 4) / brt;
    LinWriteReg(DLH,(u8)(tmp>>8));
    LinWriteReg(DLL,(u8)tmp);
}

void LinSetHeadDelay(u8 base_ms, u8 prescaler)
{
    u16 tmp;
    tmp = (MAIN_Fosc * base_ms) / 1000;             //注意 base_ms 取值范围，计算结果不要超过 16 位上限
    LinWriteReg(HDRH,(u8)(tmp>>8));
    LinWriteReg(HDRL,(u8)tmp);                      //设置帧头延时计数

    LinWriteReg(HDP,prescaler);                     //设置帧头延时分频
}

void LinInit()
{
    P_SW1 = 0x00;                                   //选择 P0.2,P0.3
    LINICR = 0x02;                                  //LIN 模块中断使能
    AUXR2 |= 0x01;                                  //LIN 模块被使能

    GetLinError();                                  //读取清除错误寄存器
    LinWriteReg(LIE,0x0F);                          //LIR 中断使能寄存器
```

```
    LinSetBaudrate(9600);                           //设置波特率
    LinSetHeadDelay(0x01,0x00);                     //设置帧头延时
}

void LinBUS_Interrupt(void) interrupt LIN_VECTOR
{
    u8 isr;

    isr = LinReadReg(LSR);
    if((isr & 0x03) == 0x03)                        //接收到 Header, 处于 Ready 状态
    {
        isr = LinReadReg(LER);
        if(isr == 0x00)                             //没有产生错误
        {
            P46 = ~P46;

            isr = LinReadReg(LID);
            if(isr == 0x12)                         //判断是否从机响应 ID
            {
                LinTxResponse(TX_BUF);              //返回响应数据
            }
            else
            {
                RxFlag = 1;
            }
        }
    }
    else
    {
        isr = LinReadReg(LER);                      //读取清除错误寄存器
    }
}
```

31.4.3 使用串口模拟 LIN 总线范例

LIN（Local Interconnect Network）总线是基于 UART/SCI（通用异步收发器/串行接口）的低成本串行通讯协议。LIN 的字节场 和 UART 一样都是 8N1 的格式，但是 LIN 的帧间隔场是连续 13 个显性电平，与串口的 8 位不符，这里通过切换波特率的方式输出 13 个显性电平宽度的信号作为间隔场。

以 9600 波特率为例：
13 个显性信号时间 = 13/9600 = 1354us
转换成发送一个字节 0x00，1 个起始位 + 8 个数据位 + 1 个停止位，其中包含 9 个显性电平。
转换波特率 = 9/1354us = 6647 波特率

本例程测试方法：UART1 通过串口工具连接电脑；UART2 外接 LIN 收发器，连接 LIN 总线。将电脑串口发送的数据转发到 LIN 总线；从 LIN 总线接收到的数据转发到电脑串口。

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
```

```
#include "intrins.h"

typedef     unsigned char   u8;
typedef     unsigned int    u16;
typedef     unsigned long   u32;

#define MAIN_Fosc           24000000UL

#define Baudrate1           (65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / 9600UL)
#define Baudrate2           (65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / 9600UL)   //发送数据传输波特率

#define Baudrate_Break      (65536UL - (MAIN_Fosc / 4) / 6647UL)   //发送显性间隔信号波特率

#define UART1_BUF_LENGTH    32
#define UART2_BUF_LENGTH    32

#define LIN_ID      0x31

sbit SLP_N    = P2^4;                                   //LIN 收发器控制脚 0: 休眠；1: 工作

u8    TX1_Cnt;                                        //发送计数
u8    RX1_Cnt;                                        //接收计数
u8    TX2_Cnt;                                        //发送计数
u8    RX2_Cnt;                                        //接收计数
bit B_TX1_Busy;                                       //发送忙标志
bit B_TX2_Busy;                                       //发送忙标志
u8    RX1_TimeOut;
u8    RX2_TimeOut;

u8    xdata RX1_Buffer[UART1_BUF_LENGTH];             //接收缓冲
u8    xdata RX2_Buffer[UART2_BUF_LENGTH];             //接收缓冲

void UART1_config(void);
void UART2_config(void);
void delay_ms(u8 ms);
void UART1_TxByte(u8 dat);
void UART2_TxByte(u8 dat);
void Lin_Send(u8 *puts);
void SetTimer2Baudraye(u16 dat);

void main(void)
{
    u8 i;

    CKCON = 0x00;                                     //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                      //设置程序代码等待参数，
                                                      //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                             //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                             //设置为准双向口

    UART1_config();
    UART2_config();
```

```
    EA = 1;                                     //允许全局中断
    SLP_N = 1;

    while(1)
    {
        delay_ms(1);
        if(RX1_TimeOut > 0)
        {
            if(--RX1_TimeOut == 0)              //超时,则串口接收结束
            {
                if(RX1_Cnt > 0)
                {
                    Lin_Send(RX1_Buffer);       //将 UART1 收到的数据发送到 LIN 总线上
                }
                RX1_Cnt = 0;
            }
        }

        if(RX2_TimeOut > 0)
        {
            if(--RX2_TimeOut == 0)              //超时,则串口接收结束
            {
                if(RX2_Cnt > 0)
                {
                    for (i=0; i < RX2_Cnt; i++) //遇到停止符 0 结束
                    {
                        UART1_TxByte(RX2_Buffer[i]);    //从 LIN 总线收到的数据发送到 UART1
                    }
                }
                RX2_Cnt = 0;
            }
        }
    }
}

void delay_ms(u8 ms)
{
    u16 i;
    do{
        i = MAIN_Fosc / 6000;
        while(--i);
    }while(--ms);
}

u8 Lin_CheckPID(u8 id)                          //ID 转 PID
{
    u8 pid;
    u8 P0 ;
    u8 P1 ;

    P0 = (((id)^(id>>1)^(id>>2)^(id>>4))&0x01)<<6 ;
    P1 = ((~((id>>1)^(id>>3)^(id>>4)^(id>>5)))&0x01)<<7 ;

    pid= id|P0|P1 ;

    return pid;
}

static u8 LINCalcChecksum(u8 *dat)              //计算 LIN1.3 经典校验码
```

```
{
    u16 sum = 0;
    u8 i;

    for(i = 0; i < 8; i++)
    {
        sum += dat[i];
        if(sum & 0xFF00)
        {
            sum = (sum & 0x00FF) + 1;
        }
    }
    sum ^= 0x00FF;
    return (u8)sum;
}

void Lin_SendBreak(void)
{
    SetTimer2Baudraye((u16)Baudrate_Break);
    UART2_TxByte(0);
    SetTimer2Baudraye((u16)Baudrate2);
}

void Lin_Send(u8 *puts)
{
    u8 i;

    Lin_SendBreak();                                    //发送帧间隔场
    UART2_TxByte(0x55);                                 //发送同步场
    UART2_TxByte(Lin_CheckPID(LIN_ID));                 //发送标识符
    for(i=0;i<8;i++)
    {
        UART2_TxByte(puts[i]);
    }
    UART2_TxByte(LINCalcChecksum(puts));
}

void UART1_TxByte(u8 dat)
{
    SBUF = dat;
    B_TX1_Busy = 1;
    while(B_TX1_Busy);
}

void UART2_TxByte(u8 dat)
{
    S2BUF = dat;
    B_TX2_Busy = 1;
    while(B_TX2_Busy);
}

void SetTimer2Baudraye(u16 dat)
{
    AUXR &= ~(1<<4);                                    //Timer stop
    AUXR &= ~(1<<3);                                    //Timer2 set As Timer
    AUXR |=  (1<<2);                                    //Timer2 set as 1T mode
    T2H = dat / 256;
    T2L = dat % 256;
    IE2  &= ~(1<<2);                                    //禁止中断
```

```
    AUXR |=   (1<<4);                       //Timer run enable
}

void UART1_config(void)
{
    TR1 = 0;
    AUXR &= ~0x01;                          //S1 BRT Use Timer1;
    AUXR |=   (1<<6);                       //Timer1 set as 1T mode
    TMOD &= ~(1<<6);                        //Timer1 set As Timer
    TMOD &= ~0x30;                          //Timer1_16bitAutoReload;
    TH1 = (u8)(Baudrate1 / 256);
    TL1 = (u8)(Baudrate1 % 256);
    ET1 = 0;                                //禁止中断
    INTCLKO &= ~0x02;                       //不输出时钟
    TR1   = 1;

    SCON = (SCON & 0x3f) | 0x40;            //UART1 模式 8 位数据,可变波特率
    ES    = 1;                              //允许中断
    REN = 1;                                //允许接收
    P_SW1 &= 0x3f;                          //UART1  切换至  P3.0 P3.1

    B_TX1_Busy = 0;
    TX1_Cnt = 0;
    RX1_Cnt = 0;
}

void UART2_config(void)
{
    SetTimer2Baudraye((u16)Baudrate2);
    S2CON &= ~(1<<7);                       // 8 位数据,1 位起始位,1 位停止位,  无校验
    IE2 |= 1;                               //允许中断
    S2CON |= (1<<4);                        //允许接收
    P_SW2 &= ~0x01;                         //UART2 switch to: 0: P1.0 P1.1,    1: P4.6 P4.7

    B_TX2_Busy = 0;
    TX2_Cnt = 0;
    RX2_Cnt = 0;
}

void UART1_int (void) interrupt 4
{
    if(RI)
    {
        RI = 0;
        if(RX1_Cnt >= UART1_BUF_LENGTH) RX1_Cnt = 0;
        RX1_Buffer[RX1_Cnt] = SBUF;
        RX1_Cnt++;
        RX1_TimeOut = 5;
    }

    if(TI)
    {
        TI = 0;
        B_TX1_Busy = 0;
    }
}

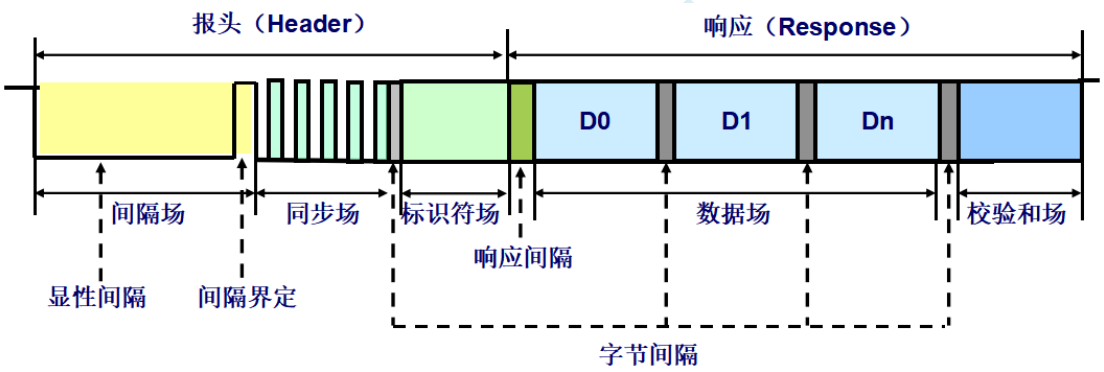
void UART2_int (void) interrupt 8
{
```

STC MCU

```
    if((S2CON & 1) != 0)
    {
        S2CON &= ~1;                                    //清除标志位
        if(RX2_Cnt >= UART2_BUF_LENGTH) RX2_Cnt = 0;
        RX2_Buffer[RX2_Cnt] = S2BUF;
        RX2_Cnt++;
        RX2_TimeOut = 5;
    }

    if((S2CON & 2) != 0)
    {
        S2CON &= ~2;                                    //清除标志位
        B_TX2_Busy = 0;
    }
}
```

31.4.4 LIN 总线时序介绍



1、字节场

1）基于 UART/SCI 的通信格式；

2）发送一个字节需要 10 个位时间（TBIT）

2、间隔场

1）表示一帧报文的起始，由主节点发出；

2）间隔信号至少由 13 个显性位组成；

3）间隔界定符至少由 1 个隐形位组成；

4）间隔场是唯一一个不符合字节场格式的场；

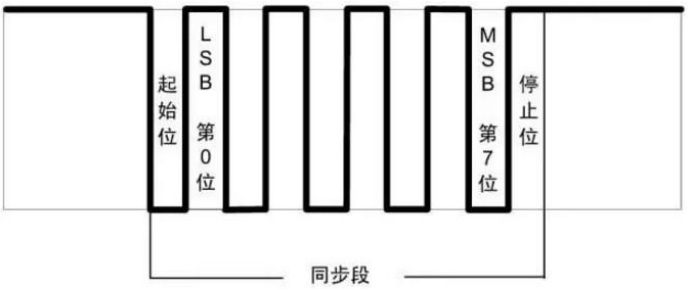
5）从节点需要检测到至少连续 11 个显性位才认为是间隔信号；



3、同步场

1）确保所有从节点使用与节点相同的波特率发送和接收数据；

2）一个字节，结构固定：0x55；



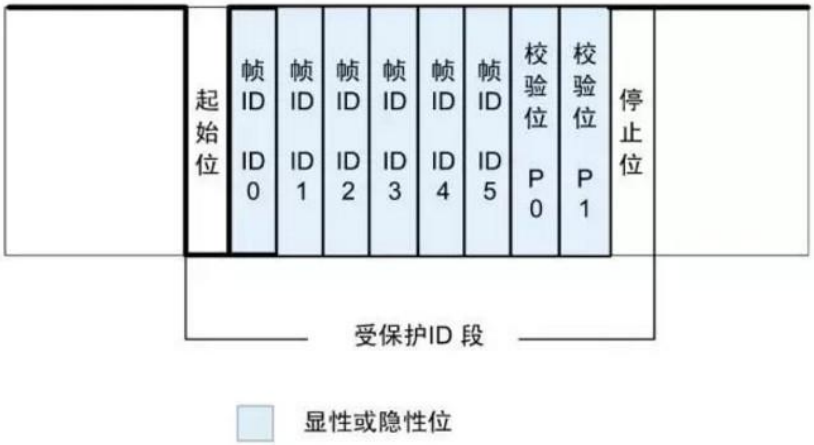
4、标识符场

1）ID 的范围从 0 到 63(0x3f)；

2）奇偶校验符(Parity)P0,P1

$$P0 = ID0 \oplus ID1 \oplus ID2 \oplus ID4$$

$$P1 = \neg (ID1 \oplus ID3 \oplus ID4 \oplus ID5)$$

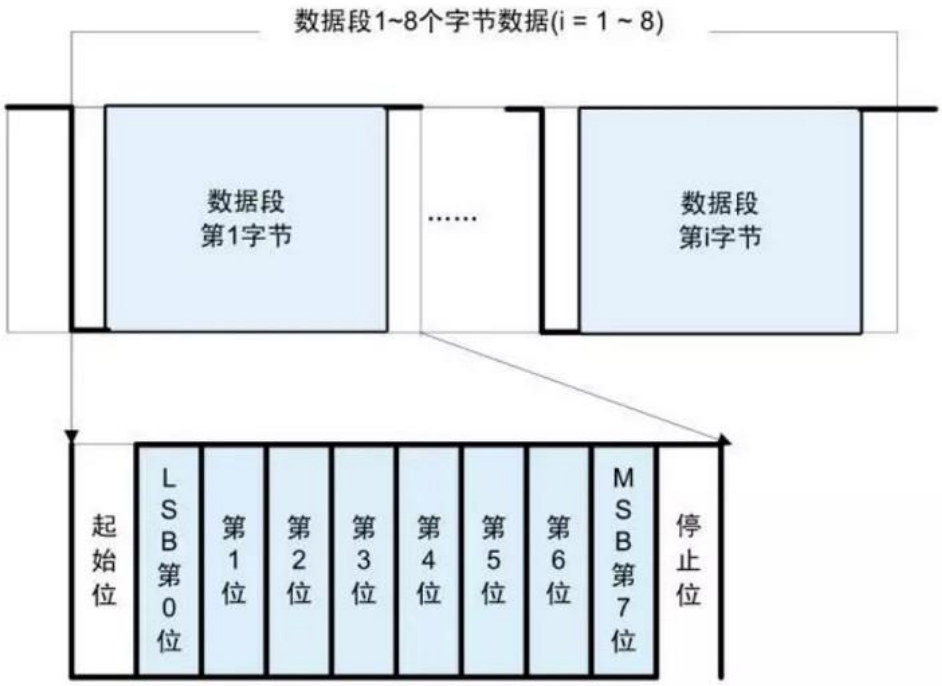


5、数据场

1）数据场长度 1 到 8 个字节；

2）低字节先发，低位先发；

3）如果某信号长度超过 1 个字节采用低位在前的方式发送（小端）；



6、校验和场

用于校验接收的数据是否正确

1）经典校验（Classic Checksum）仅校验数据场(LIN1.3)

2）增强校验（Enhance Checksum）校验标识符场与数据场内容(LIN2.0、LIN2.1)

标识符为 0x3C 和 0x3D 的帧只能使用经典校验

计算方法：反转 8 位求和



STC MCU

32 I2S 音频总线

产品线	I2S
STC32G12K128 系列	
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

STC32G 部分系列单片机内部集成 I2S 音频总线功能单元。

32.1 I2S 功能脚切换

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
P_SW3	BBH	I2S_S		S2SPI_S[1:0]		S1SPI_S[1:0]		CAN2_S[1:0]	

I2S_S[1:0]：I2S 功能脚选择位

I2S_S[1:0]	I2SCK	I2SSD	I2SMCK	I2SWS
00	P3.2	P3.4	P5.4	P3.5
01	P1.5	P1.3	P1.6	P5.4
10	P2.5	P2.3	P5.4	P2.2
11	P4.3	P4.0	P1.6	P5.4

32.2 I2S 相关的寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
I2SCR	I2S 控制寄存器	7EFD98H	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	FRF	-	-	TXDMAEN	RXDMAEN	0000,xx00
I2SSR	I2S 状态寄存器	7EFD99H	-	FRE	BUY	OVR	UDR	CHSID	TXE	RXNE	x000,0000
I2SDRH	I2S 数据寄存器高字节	7EFD9AH	DR[15:8]								0000,0000
I2SDRL	I2S 数据寄存器低字节	7EFD9BH	DR[7:0]								0000,0000
I2SPRH	I2S 分频寄存器高字节	7EFD9CH	-	-	-	-	-	-	MCKOE	ODD	xxxx,xx00
I2SPRL	I2S 分频寄存器低字节	7EFD9DH	DIV[7:0]								0000,0000
I2SCFGH	I2S 配置寄存器高字节	7EFD9EH	-	-	-	-	-	I2SE	I2SCFG[1:0]		xxxx,x000
I2SCFGL	I2S 配置寄存器低字节	7EFD9FH	PCMSYNC	-	STD[1:0]		CKPOL	DATLEN[1:0]		CHLEN	0x00,0000
I2SMD	I2S 从模式控制寄存器	7EFDA0H	MODE[7:0]								0000,0000

32.2.1 I2S 控制寄存器（I2SCR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SCR	7EFD98H	TXEIE	RXNEIE	ERRIE	FRF	-	-	TXDMAEN	RXDMAEN

TXEIE：输发送缓冲区空中断允许位。

0：禁止发缓冲区空中断

1：允许发送缓冲区空中断

RXNEIE：接收缓冲区非空中断允许位。

0：禁止接收缓冲区非空中断

1：允许接收缓冲区非空中断

ERRIE：错误中断允许位。

0：禁止错误中断

1：允许错误中断

FRF：帧格式

0：Motorola 格式

1：TI 格式

TXDMAEN：发送DMA控制

0：禁止发送 DMA

1：使能发送 DMA

RXDMAEN：接收DMA控制

0：禁止接收 DMA

1：使能接收 DMA

32.2.2 I2S 状态寄存器（I2SSR）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SSR	7EFD99H	-	FRE	BUY	OVR	UDR	CHSID	TXE	RXNE

FRE：帧格式错误

BUY：I2S忙状态。（正在通讯中或者发送缓冲区非空）

OVR：发生上溢

UDR：发生下溢

CHSID：通道选择标志

0：左通道正在发送或接收数据

1：右通道正在发送或接收数据

TXE：发送缓冲区空标志位

RXNE：接收缓冲区非空标志位

32.2.3 I2S 数据寄存器（I2SDRH、I2SDRL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SDRH	7EFD9AH	DR[15:8]							
I2SDRL	7EFD9BH	DR[7:0]							

DR[15:0]：接收或发送的数据。写数据寄存器时应先写高字节I2SDRH，后写I2SDRL。读数据寄存器时应先读高字节I2SDRH，后读I2SDRL。

32.2.4 I2S 分频寄存器高字节（I2SPRH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0

I2SPRH	7EFD9CH	-	-	-	-	-	-	MCKOE	ODD

MCKOE：I2S主时钟输出控制

0：禁止 I2S 主时钟输出

1：使能 I2S 主时钟输出

ODD：预分频器的奇数因子控制

0：实际分频值＝DIV*2

1：实际分频值＝DIV*2+1

32.2.5 I2S 分频寄存器低字节（I2SPRL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SPRL	7EFD9DH	DIV[7:0]							

DIV[7:0]：I2S的时钟预分频器。DIV不可设置为0或者1。

I2S 比特率＝每个通道的比特数×通道数×音频采样频率(FS)

对于 16 位音频、左声道和右声道，I2S 比特率计算如下：I2S 比特率＝16×2×FS

对于 32 位宽度的数据包长度，I2S 比特率＝32×2×FS。

当主时钟输出使能时（MCKOE 设置为 1）：

当信道帧宽度为 16 位时，音频采样频率 FS＝I2S 时钟÷[(16×2)×(2×DIV+ODD)×8)]

当信道帧宽度为 32 位时，音频采样频率 FS＝I2S 时钟÷[(32×2)×(2×DIV+ODD)×4)]

当主时钟被禁用时（MCKOE 设置为 0）：

当信道帧宽度为 16 位时，音频采样频率 FS＝I2S 时钟÷[(16×2)×(2×DIV+ODD)]

当信道帧宽度为 32 位时，音频采样频率 FS＝I2S 时钟÷[(32×2)×(2×DIV+ODD)]

(I2S 时钟为系统时钟)

32.2.6 I2S 配置寄存器高字节（I2SCFGH）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SCFGH	7EFD9EH	-	-	-	-	-	I2SE	I2SCFG[1:0]	

I2SE：I2S模块控制

0：禁止 I2S 功能

1：使能 I2S 功能

I2SCFG[1:0]：I2S模式配置

00：从机发送模式

01：从机接收模式

10：主机发送模式

11：主机接收模式

32.2.7 I2S 分频寄存器低字节（I2SCFGL）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SCFGL	7EFD9FH	PCMSYNC	-	STD[1:0]		CKPOL	DATLEN[1:0]		CHLEN

PCMSYNC：PCM帧同步

0：短帧同步

1：长帧同步

STD[1:0]：I2S标准选择

00：I2S 飞利浦标准

01：MSB 左对齐标准

10：LSB 右对齐标准

11：PCM 标准

CKPOL：稳态时钟极性

0：I2S 时钟稳定状态为低电平

1：I2S 时钟稳定状态为高电平

DATLEN[1:0]：数据长度

00：16 位

01：24 位

10：32 位

11：保留

CHLEN：通道长度（每个音频通道的位数）

0：16 位

1：32 位

32.2.8 I2S 从模式控制寄存器（I2SMD）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
I2SMD	7EFDA0H	MODE[7:0]							

内部测试用，若用户需要使用 I2S 的从机模式，则需要将此寄存器设置为 FFH

32.3 范例程序

32.3.1 输出 2 路三角波

```
//测试工作频率为 45.1584MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

//#define   FOSC        24576000UL                     //定义主时钟
//#define   SampleRate  8000                           //定义采样率

//#define   FOSC        32768000UL                     //定义主时钟
//#define   SampleRate  32000                          //定义采样率

//#define   FOSC        33868800UL                     //定义主时钟
#define   FOSC        45158400UL                     //定义主时钟
#define   SampleRate  44100                          //定义采样率

#define   MCKOE       1                              //I2S 主时钟输出控制
                                                     //0:禁止 I2S 主时钟输出
                                                     //1:允许 I2S 主时钟输出

#define   I2SEN       0x04                           //I2S 模块使能
                                                     //0x00:禁止
                                                     //0x04:允许

#define   I2S_MODE    2                              //I2S 模式
                                                     //0:从机发送模式
                                                     //1:从机接收模式
                                                     //2:主机发送模式
                                                     //3:主机接收模式

#define   PCMSYNC     0                              //PCM 帧同步
                                                     //0:短帧同步
                                                     //1:长帧同步

#define   STD_MODE    1                              //I2S 标准选择
                                                     //0: I2S 飞利浦标准
                                                     //1: MSB 左对齐标准
                                                     //2:LSB 右对齐标准
                                                     //3:PCM 标准

#define   CKPOL       0                              //I2S 稳态时钟极性
                                                     //0:时钟稳定状态为低电平
                                                     //1:时钟稳定状态为高电平

#define   DATLEN      0                              //数据长度
                                                     //0:16 位
                                                     //1:24 位
                                                     //2:32 位
                                                     //3:保留

#define   CHLEN       0                              //通道长度(每个音频通道的位数)
                                                     //0:16 位
                                                     //1: 32 位
```

```
#if (MCKOE == 1)                                    //允许主时钟输出
    #define   I2SDIV    FOSC/(16*2*8*SampleRate)    //对于双声道允许主时钟输出 16bit 256fs
                                                    //则 2*DIV + ODD = I2S 时钟 / 256fs
                                                    //必要需要 DIV >= 2, 即分频系数 >=4.
#endif
#if (MCKOE == 0)                                    //禁止主时钟输出
    #define   I2SDIV    FOSC/(16*2*SampleRate)      //对于双声道禁止主时钟输出 16bit
                                                    //则 2*DIV + ODD = I2S 时钟 / 32fs
                                                    //必要需要 DIV >= 2, 即分频系数 >=4.
#endif

Typedef unsigned char u8;

u8 dac_index;                                       //输出计数索引
bit B_rise;

void main(void)
{
    WTST = 0x00;
    CKCON = 0x00;
    EAXFR = 1;

    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00; P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;

    I2SMD = 0xff;                                   //内部保留字节,需设置为 FFH
    I2SCR = 0x80;                                   //使能发送缓冲区空中断(0x80)
    I2SPRH = (MCKOE << 1) + (I2SDIV & 1);           //设置 I2S 主时钟输出(I2SMCK), 设置 ODD
    I2SPRL = I2SDIV/2;                              //设置 I2S 时钟分频
    I2SCFGH = I2S_MODE;                             //设置 I2S 模式为主机发送模式
    I2SCFGL = (PCMSYNC << 7) + (STD_MODE << 4) + (CKPOL << 3) + (DATLEN << 1) + CHLEN;
    P_SW3 = (P_SW3 & 0x3f) | (0<<6);                //I2S 端口切换
                                                    //0: P3.2(BCLK) P3.4(SD) P5.4(MCLK) P3.5(WS)
                                                    //1: P1.5(BCLK) P1.3(SD) P1.6(MCLK) P5.4(WS)
                                                    //2: P2.5(BCLK) P2.3(SD) P5.4(MCLK) P2.2(WS)
                                                    //3: P4.3(BCLK) P4.0(SD) P1.6(MCLK) P5.4(WS)
    I2SCFGH |= I2SEN;                               //使能 I2S 模块

    EA = 1;

    dac_index = 0;
    B_rise = 1;

    while (1);
}

void I2S_ISR(void) interrupt 62                     //输出 2 个三角波
{
    u8 i;

    if (I2SSR & 0x02)                               //发送缓冲区空
    {
        if (I2SSR & 0x04)                           //右声道
        {
```

```
            i = dac_index + 0x80;                   //单极性转成双极性(无符号转有符号)
            I2SDRH = i;                             //发送下一帧音频数据
            I2SDRL = 0;
            if(B_rise)
            {
                if(++dac_index == 255)
                    B_rise = 0;
            }
            else
            {
                if(--dac_index == 0)
                    B_rise = 1;
            }
        }
        else                                        //左声道
        {
            i = dac_index + 0x80;                   //单极性转成双极性(无符号转有符号)
            I2SDRH = i;                             //发送下一帧音频数据
            I2SDRL = 0;
        }
    }
}
```

STC MCU

32.3.2 输出 2 路正弦波

```
//测试工作频率为 45.1584MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                 //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

//#define   FOSC        24576000UL                  //定义主时钟
//#define   SampleRate  8000                        //定义采样率

//#define   FOSC        32768000UL                  //定义主时钟
//#define   SampleRate  32000                       //定义采样率

//#define   FOSC        33868800UL                  //定义主时钟
#define   FOSC        45158400UL                    //定义主时钟
#define   SampleRate  44100                         //定义采样率

#define   MCKOE       1                             //I2S 主时钟输出控制
                                                    //0:禁止 I2S 主时钟输出
                                                    //1:允许 I2S 主时钟输出

#define   I2SEN       0x04                          //I2S 模块使能
                                                    //0x00:禁止
                                                    //0x04:允许

#define   I2S_MODE    2                             //I2S 模式
                                                    //0:从机发送模式
                                                    //1:从机接收模式
                                                    //2:主机发送模式
                                                    //3:主机接收模式

#define   PCMSYNC     0                             //PCM 帧同步
                                                    //0:短帧同步
                                                    //1:长帧同步

#define   STD_MODE    1                             //I2S 标准选择
                                                    //0: I2S 飞利浦标准
                                                    //1: MSB 左对齐标准
                                                    //2:LSB 右对齐标准
                                                    //3:PCM 标准

#define   CKPOL       0                             //I2S 稳态时钟极性
                                                    //0:时钟稳定状态为低电平
                                                    //1:时钟稳定状态为高电平

#define   DATLEN      0                             //数据长度
                                                    //0:16 位
                                                    //1:24 位
                                                    //2:32 位
                                                    //3:保留

#define   CHLEN       0                             //通道长度(每个音频通道的位数)
                                                    //0:16 位
                                                    //1: 32 位

#if (MCKOE == 1)                                    //允许主时钟输出
```

```
    #define     I2SDIV     FOSC/(16*2*8*SampleRate)        //对于双声道允许主时钟输出 16bit 256fs
                                                           //则 2*DIV + ODD = I2S 时钟 / 256fs
                                                           //必要需要 DIV >= 2, 即分频系数 >=4.
#endif
#if (MCKOE == 0)                                           //禁止主时钟输出
    #define     I2SDIV     FOSC/(16*2*SampleRate)          //对于双声道禁止主时钟输出 16bit
                                                           //则 2*DIV + ODD = I2S 时钟 / 32fs
                                                           //必要需要 DIV >= 2, 即分频系数 >=4.
#endif

typedef unsigned char u8;
typedef unsigned int u16;

u16 code T_SINE_L[32];
u16 code T_SINE_R[32];

u8 dac_index;                                              //输出计数索引

void main(void)
{
    WTST = 0x00;
    CKCON = 0x00;
    EAXFR = 1;

    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;
    P4M0 = 0x00; P4M1 = 0x00;
    P5M0 = 0x00; P5M1 = 0x00;

    I2SMD = 0xff;                                          //内部保留字节,需设置为FFH
    I2SCR = 0x80;                                          //使能发送缓冲区空中断(0x80)
    I2SPRH = (MCKOE << 1) + (I2SDIV & 1);                  //设置I2S 主时钟输出(I2SMCK), 设置ODD
    I2SPRL = I2SDIV/2;                                     //设置I2S 时钟分频
    I2SCFGH = I2S_MODE;                                    //设置I2S 模式为主机发送模式
    I2SCFGL = (PCMSYNC << 7) + (STD_MODE << 4) + (CKPOL << 3) + (DATLEN << 1) + CHLEN;
    P_SW3 = (P_SW3 & 0x3f) | (0<<6);                       //I2S 端口切换
                                                           //0: P3.2(BCLK) P3.4(SD) P5.4(MCLK) P3.5(WS)
                                                           //1: P1.5(BCLK) P1.3(SD) P1.6(MCLK) P5.4(WS)
                                                           //2: P2.5(BCLK) P2.3(SD) P5.4(MCLK) P2.2(WS)
                                                           //3: P4.3(BCLK) P4.0(SD) P1.6(MCLK) P5.4(WS)
    I2SCFGH |= I2SEN;                                      //使能I2S 模块

    dac_index = 0;
    EA = 1;

    while (1);
}

void I2S_ISR(void) interrupt 62                            //输出 2 个正弦波
{
    u16 j;

    if (I2SSR & 0x02)                                      //发送缓冲区空
    {
        if (I2SSR & 0x04)                                  //右声道
        {
            j = T_SINE_R[dac_index] + 32768;               //单极性转成双极性(无符号转有符号)
```

```
            I2SDRH = (u8)(j /256);                  //发送下一帧音频数据
            I2SDRL = (u8)(j %256) & 0xfe;
            dac_index++;
            dac_index &= 31;
        }
        Else                                        //左声道
        {
            j = T_SINE_L[dac_index] + 32768;        //单极性转成双极性(无符号转有符号)
            I2SDRH = (u8)(j /256);                  //发送下一帧音频数据
            I2SDRL = (u8)(j %256) & 0xfe;
        }
    }
}

u16 code T_SINE_L[]=                                //4 点一个正弦波
{
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
    32768, 64768, 32768, 768,
};

u16 code T_SINE_R[]=                                //16 点一个正弦波
{
    32768, 45014, 55395, 62332, 64768, 62332, 55395, 45014,
    32768, 20522, 10141, 3204,  768,   3204,  10141, 20522,
    32768, 45014, 55395, 62332, 64768, 62332, 55395, 45014,
    32768, 20522, 10141, 3204,  768,   3204,  10141, 20522,
};
```

STCMCU

33 32 位硬件乘除单元（MDU32）

产品线	MDU32
STC32G12K128 系列	●
STC32G8K64 系列	●
STC32F12K60 系列	●

乘法和除法单元（称为 MDU32）提供快速的 32 位算术运算。MDU32 支持无符号和补码有符号整数操作数。MDU32 由专用的直接内存访问控制模块（称为 DMA）。所有 MDU32 算术操作都是通过向 DMA 控件写入 DMA 指令来启动的寄存器 DMAIR。MDU32 模块执行的所有算术运算的操作数和结果位于寄存器 R0-R7。

注意：

1、DMA 模块执行算术运算所需的执行时间，包括：
- ◆ 操作数从 DR0-DR4 寄存器加载到 MDU32 模块
- ◆ MDU32 算术运算
- ◆ 从 MDU32 模块到 R0-R7 寄存器的结果存储

2、处理器执行 C 编译算术函数所需的执行时间，包括：
- ◆ DMA 指令写入 DMAIR 寄存器
- ◆ 操作数从 DR0-DR4 寄存器加载到 MDU32 模块
- ◆ MDU32 算术运算
- ◆ 从 MDU32 模块到 R0-R7 寄存器的结果存储
- ◆ 从函数返回（RET 指令）

3、MDU32 执行乘除法运算时，单片机会自动切换到 IDLE 模式，即 CPU 停止时钟指令，其它外设仍继续工作。运算完成后，单片机自动切换到正常工作模式

33.1 相关的特殊功能寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
DMAIR	DMA 指令寄存器	EDH	DMAIR[7:0]								0000,0000

注：向 DMAIR 寄存器写入指令码，只能使用立即数寻址方式的指令“MOV DMAIR,#N”，使用其它指令会无法正常触发计算。

33.2 运算执行时间表

MDU 运算	DMA 指令码		执行时钟数
	HEX	DEC	
32 位乘法	0x02	2	3
32 位无符号除法	0x04	4	19

32 位有符号除法	0x06	6	21

STC MCU

33.3 MDU32 算术运算

33.3.1 32 位乘法

32 位乘法运算是对两个无符号或有符号的补码整数参数执行的。第一个参数位于 R4-R7 寄存器中，第二个参数位于 R0-R3 寄存器中。运算结果存储到 R4-R7 寄存器。

结果				=	被乘数				×	乘数			
MSB			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	=	R4	R5	R6	R7	×	R0	R1	R2	R3

DMA 指令码： 0x02

执行时间： 3clk

33.3.2 32 位无符号除法

对两个无符号整数参数执行 32 位无符号除法运算。第一个参数“被除数”是位于 R4-R7 寄存器中，第二个参数“除数”位于 R0-R3 寄存器中。结果存储到 R4-R7 寄存器。余数在 R0-R3 中返回。除以零返回 0xFFFFFFFF。

结果				=	被除数				÷	除数			
MSB			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	=	R4	R5	R6	R7	÷	R0	R1	R2	R3

余数				=	被除数				%	除数			
MSB			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
R0	R1	R2	R3	=	R4	R5	R6	R7	%	R0	R1	R2	R3

DMA 指令码： 0x04

执行时间： 19clk

33.3.3 32 位有符号除法

对两个有符号的补码参数执行 32 位有符号除法运算。第一个参数“被除数”位于 R4-R7 寄存器中，第二个参数“除数”位于 R0-R3 寄存器中。结果存储到 R4-R7 寄存器。余数在 R0-R3 中返回。除以零返回 0xFFFFFFFF。

结果				=	被除数				÷	除数			
MSB			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	=	R4	R5	R6	R7	÷	R0	R1	R2	R3

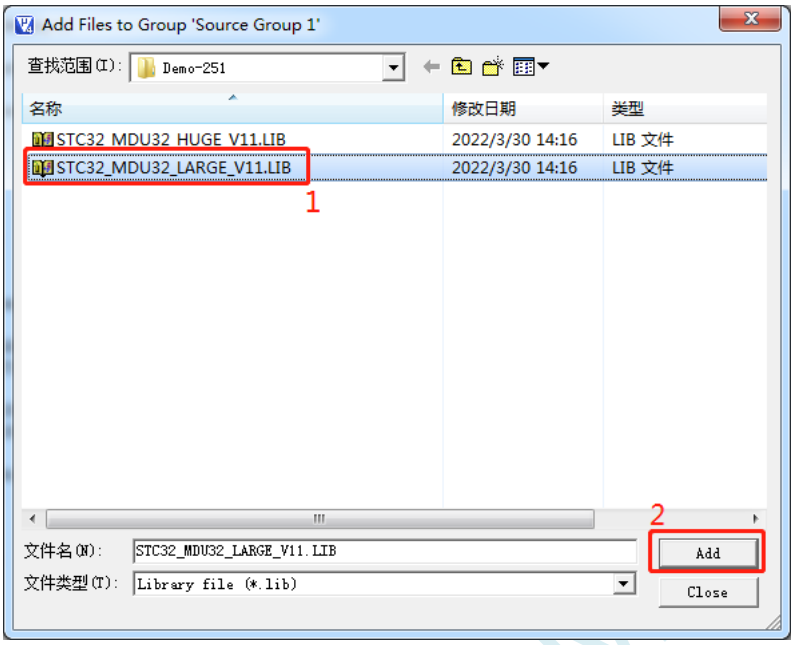
余数				=	被除数				%	除数			
MSB			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
R0	R1	R2	R3	=	R4	R5	R6	R7	%	R0	R1	R2	R3

DMA 指令码： 0x06

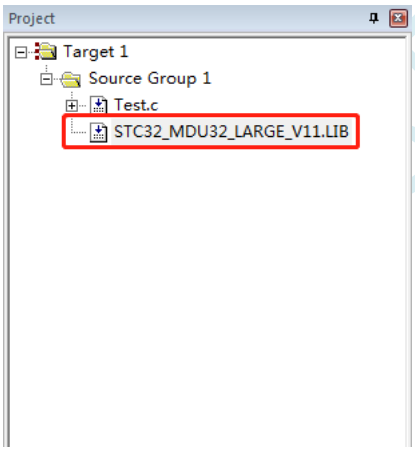
执行时间： 21clk

33.4 范例程序

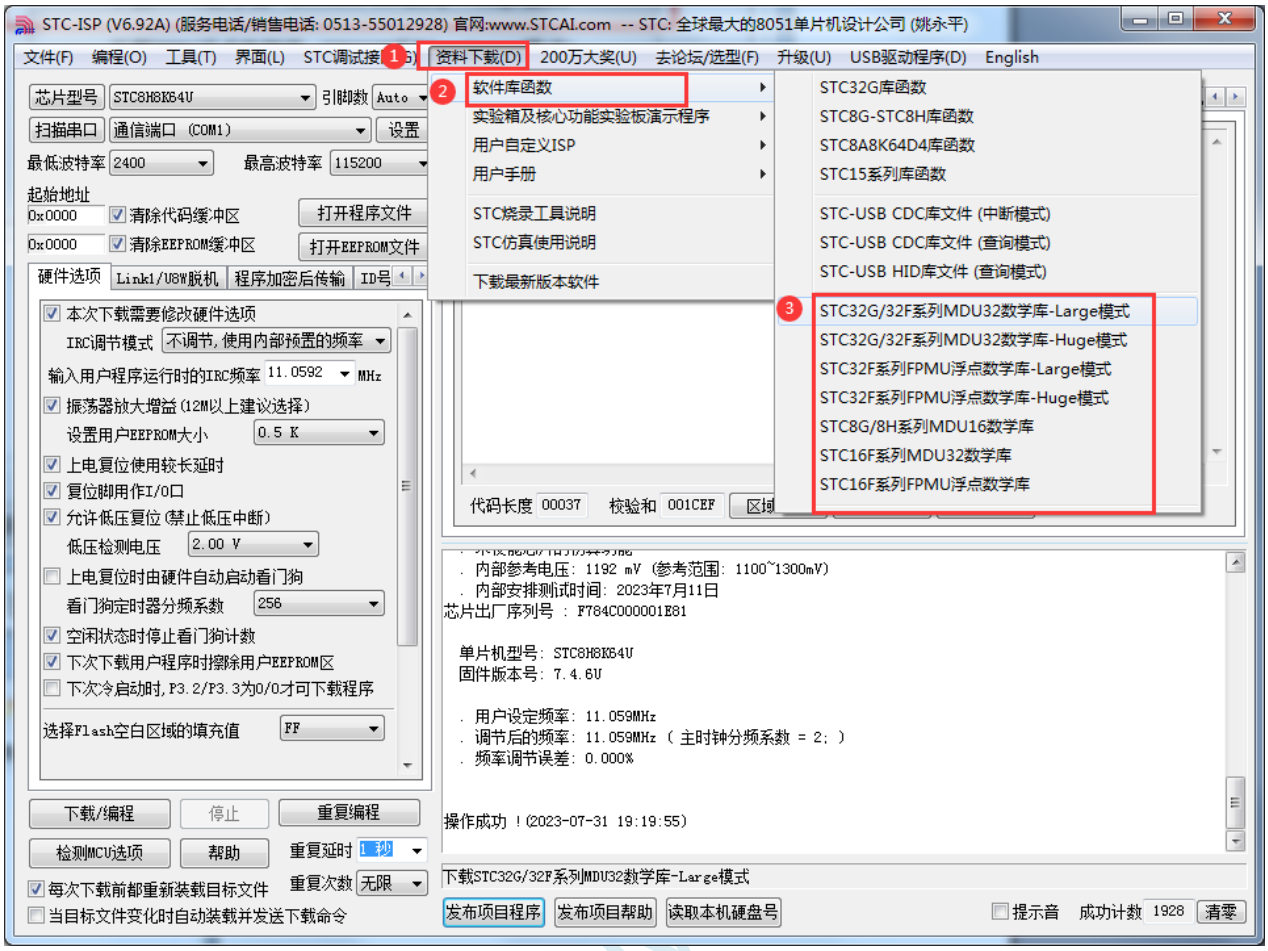
当要使用 32 位硬件乘除单元时，只要在 keil 项目中加入
库文件“STC32_MDU32_LARGE_Vxx.LIB”或者“STC32_MDU32_HUGE_Vxx.LIB”即可
（注：具体需要加入 LAGRE 版本还是 HUGE 版本，需要根据项目的代码大小模式的选择。若代码代码大小模式为 Huge 则需要加入 HUGE 版本的库，其它模式则需要加入 LARGE 版本）



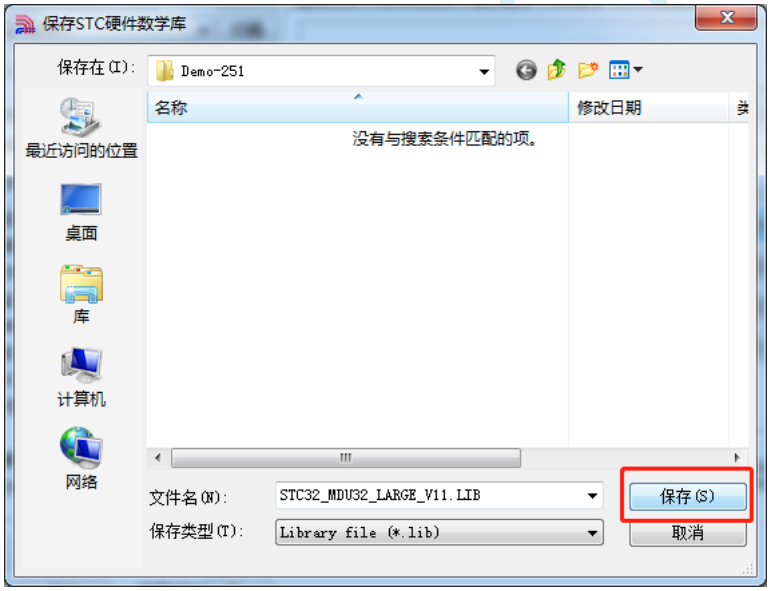
添加库文件到项目：



库文件获取方法：通过 STC-ISP 软件，按照如下图所示的菜单获取



点击需要下载的 MDU32 数学库按钮，选择保存的位置，点击“保存”按钮即可：




```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"

volatile unsigned long int near uint1, uint2, xuint;\
```

```
volatile long int sint1, sint2, xsint;

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;                       //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;                       //设置为准双向口

    P10 = 0;
    sint1 = 0x31030F05;
    sint2 = 0x00401350;
    xsint = sint1 * sint2;

    uint1 =  5;
    uint2 =  50;
    xuint = uint1 * uint2;

    uint1 = 528745;
    uint2 = 654689;
    xuint = uint1 / uint2;

    sint1 = 2000000000;
    sint2 = 2134135177;
    xsint = sint1 / sint2;

    sint1 = -2000000000;
    sint2 = -2134135177;
    xsint = sint1 / sint2;

    sint1 = -2000000000;
    sint2 = 2134135177;
    xsint = sint1 / sint2;
    P10 = 1;

    while(1);
}
```

STC MCU

34 单精度浮点运算器（FPMU）

产品线	FPMU
STC32G12K128 系列	
STC32G8K64 系列	
STC32F12K60 系列	●

34.1 FPMU 浮点运算器简介

单精度浮点运算器（FPMU）提供了快速的单精度浮点算术运算。FPMU 支持单精度浮点数的加、减、乘、除、开方、比较和三角函数（正弦、余弦、正切和反正切）。同时支持整数类型和单精度浮点数之间的转换。输入的浮点数字格式符合 IEEE-754 标准。FPMU 由专用直接内存访问 DMA 控制。所有算术运算都是通过将运算指令写入称为 DMAIR 控制寄存器来启动的。FPMU 模块执行的所有算术运算的操作数（或其指针）和结果（或其指针）位于当前组的寄存器 R0-R7 中。

34.2 相关的特殊功能寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
DMAIR	DMA 指令寄存器	EDH	DMAIR[7:0]								0000,0000

注：向 DMAIR 寄存器写入指令码，只能使用立即数寻址方式的指令“MOV DMAIR,#N”，使用其它指令会无法正常触发计算。

34.3 运算执行时间表

FPMU 运算	DMA 指令码		执行时钟数
	HEX	DEC	
浮点数加法	0x1C	28	31 ~ 40
浮点数减法	0x1D	29	31 ~ 40
浮点数乘法	0x1E	30	26 ~ 34
浮点数除法	0x1F	31	58 ~ 67
浮点数开方	0x20	32	50 ~ 54
浮点数比较	0x21	33	18
浮点数检测	0x22	34	15
正弦函数	0x2D	45	32 ~ 270
余弦函数	0x2E	46	32 ~ 270
正切函数	0x2F	47	58 ~ 258
反正切函数	0x30	48	62 ~ 175
浮点数转 8 位整数	0x23	35	19 ~ 30
浮点数转 16 位整数	0x24	36	19 ~ 30
浮点数转 32 位整数	0x25	37	23 ~ 39

8 位整数转浮点数	0x27	39	23 ~ 33
16 位整数转浮点数	0x28	40	23 ~ 33
32 位整数转浮点数	0x29	41	24 ~ 33
初始化协处理器	0x31	49	2
清除异常	0x32	50	4
读状态寄存器	0x33	51	4
写状态寄存器	0x34	52	4
读控制寄存器	0x35	53	4
写控制寄存器	0x36	54	4

STC MCU

34.4 FPMU 基本算术运算

本小节描述了 FPMU 模块使用 DMA 控制器可以执行的所有算术运算。所有操作数必须位于数据内存中。操作结果也存储在由 PSW（0xD0）位选择的 R0-R7 当前组的数据存储器空间中。

34.4.1 浮点数加法（+）

对两个浮点数进行加法运算。加数 BR 位于 R0~R3 寄存器中，被加数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果和保存到 R4~R7 寄存器

和	=	被加数 AR	+	加数 BR
MSB LSB		MSB LSB		MSB LSB
R4 R5 R6 R7	=	R4 R5 R6 R7	+	R0 R1 R2 R3

指令码 0x1C(28)

执行时间（时钟数） 31 ~ 40

34.4.2 浮点数减法（－）

对两个浮点数进行减法运算。减数 BR 位于 R0~R3 寄存器中，被减数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果差保存到 R4~R7 寄存器

差	=	被减数 AR	－	减数 BR
MSB LSB		MSB LSB		MSB LSB
R4 R5 R6 R7	=	R4 R5 R6 R7	－	R0 R1 R2 R3

指令码 0x1D(29)

执行时间（时钟数） 31 ~ 40

34.4.3 浮点数乘法（×）

对两个浮点数进行乘运算。乘数 BR 位于 R0~R3 寄存器中，被乘数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果积保存到 R4~R7 寄存器

积	=	被乘数 AR	×	乘数 BR
MSB LSB		MSB LSB		MSB LSB
R4 R5 R6 R7	=	R4 R5 R6 R7	×	R0 R1 R2 R3

指令码 0x1E(30)

执行时间（时钟数） 26 ~ 34、

34.4.4 浮点数除法（÷）

对两个浮点数进行除运算。除数 BR 位于 R0~R3 寄存器中，被除数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果商保存到 R4~R7 寄存器

商	=	被除数 AR	÷	除数 BR
MSB LSB		MSB LSB		MSB LSB
R4 R5 R6 R7	=	R4 R5 R6 R7	÷	R0 R1 R2 R3

指令码 0x1F(31)

执行时间（时钟数） 58 ~ 67

34.4.5 浮点数开方/平方根（sqrt）

对 1 个浮点数进行开方运算。被开方数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果平方根保存到 R4~R7 寄存器

平方根				= sqrt	浮点数 AR			
MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	= sqrt	R4	R5	R6	R7

指令码 0x20(32)

执行时间（时钟数） 50 - 54

34.4.6 浮点数比较（comp）

对两个浮点数进行算术比较运算。比较数 BR 位于 R0~R3 寄存器中，被比较数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，比较结果保存到 R7 寄存器

R7.3	R7.2	R7.1	R7.0	比较结果	结果描述
0	0	0	0	0x0001	AR > BR
1	0	0	0	0x0000	AR = BR
0	0	0	1	0xFFFF	AR < BR
1	1	0	1	unchanged	Unordered

比较结果				=	被比较数 AR				?	比较数 BR			
			LSB		MSB			LSB		MSB			LSB
—	—	—	R7	=	R0	R1	R2	R3	?	R4	R5	R6	R7

指令码 0x21(33)

执行时间（时钟数） 18

34.4.7 浮点数检测（check）

对 1 个浮点数进行检测。被检测数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，检测结果保存到 R7 寄存器

R7[7:4]	R7.3	R7.2	R7.1	R7.0	结果描述
0000	0	0	0	0	正非浮点数（+NaN）
0000	0	0	1	1	负非浮点数（-NaN）
0000	0	1	0	0	正规范浮点数
0000	0	1	1	0	负规范浮点数
0000	0	1	0	1	正无穷（+INF）
0000	0	1	1	1	负无穷（-INF）
0000	1	0	0	0	正零
0000	1	0	1	0	负零
0000	1	1	0	0	正非规范浮点数
0000	1	1	1	0	负非规范浮点数

检测结果				=	被检测数 AR			
			LSB		MSB			LSB
—	—	—	R7	=	R4	R5	R6	R7

指令码	0x22(34)
执行时间（时钟数）	15

STC MCU

34.5 FPMU 三角函数

注：所有三角函数的角度参数类型均为弧度。弧度与角度的转换公式：

$$角度 = \frac{180^\circ}{\pi} \times 弧度 \qquad 弧度 = \frac{\pi}{180^\circ} \times 角度$$

34.5.1 正弦函数（sin）

求一个单精度弧度浮点数的正弦值。弧度数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果保存到 R4~R7 中

结果				= sin	弧度 AR			
MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	= sin	R4	R5	R6	R7

指令码 0x2D(45)

执行时间（时钟数） 32 - 270 clk

34.5.2 余弦函数（cos）

求一个单精度弧度浮点数的余弦值。弧度数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果保存到 R4~R7 中

结果				= cos	弧度 AR			
MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	= cos	R4	R5	R6	R7

指令码 0x2E(46)

执行时间（时钟数） 32 - 270

34.5.3 正切函数（tan）

求一个单精度弧度浮点数的正切值。弧度数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果保存到 R4~R7 中

结果				= tan	弧度 AR			
MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	= tan	R4	R5	R6	R7

指令码 0x2F(47)

执行时间（时钟数） 58 - 258

34.5.4 反正切函数（arctan）

求一个单精度弧度浮点数的反正切值。弧度数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，计算结果保存到 R4~R7 中

result				= arctan	弧度 AR			
MSB			LSB		MSB			LSB
R4	R5	R6	R7	= arctan	R4	R5	R6	R7

指令码 0x30(48)

执行时间（时钟数） 62 - 175

34.6 FPMU 数据转换操作

34.6.1 浮点数转 8 位整数（float → char）

将浮点数转换为 8 位整数（字符型 char）。浮点数位于 R4~R7 寄存器中，8 位整数保存到 R7 中

char	=	float
		MSB LSB
— — — R7	=	R4 R5 R6 R7

指令码 0x23(35)

执行时间（时钟数） 19 - 30

34.6.2 浮点数转 16 位整数（float → short）

将浮点数转换为 16 位整数（短整型 short）。浮点数位于 R4~R7 寄存器中，16 位整数保存到 R6~R7 中

short	=	float
MSB LSB		MSB LSB
— — R6 R7	=	R4 R5 R6 R7

指令码 0x24(36)

执行时间（时钟数） 19 - 30

34.6.3 浮点数转 32 位整数（float → long）

将浮点数转换为 32 位整数（长整型 long）。浮点数 AR 位于 R4~R7 寄存器中，32 位整数保存到 R4~R7 中

long	=	float
MSB LSB		MSB LSB
R4 R5 R6 R7	=	R4 R5 R6 R7

指令码 0x25(37)

执行时间（时钟数） 23 - 39

34.6.4 8 位整数转浮点数（char → float）

将 8 位整数（字符型 char）转换为浮点数。8 位整数位于 R7 寄存器中，浮点数保存到 R4~R7 中

float	=	char
MSB LSB		LSB
R4 R5 R6 R7	=	— — — R7

指令码 0x27(39)

执行时间（时钟数） 23 - 33

34.6.5 16 位整数转浮点数（short → float）

将 16 位整数（短整型 short）转换为浮点数。16 位整数位于 R6~R7 寄存器中，浮点数保存到 R4~R7 中

float	=	short
MSB LSB		MSB LSB

	R4	R5	R6	R7	=	—	—	R6	R7

指令码 0x28(40)

执行时间（时钟数） 23 - 33

34.6.6 32 位整数转浮点数（long → float）

将 32 位整数（长整型 long）转换为浮点数。32 位整数位于 R4~R7 寄存器中，浮点数保存到 R4~R7 中

	float				=	long			
	MSB			LSB		MSB			LSB
	R4	R5	R6	R7	=	R4	R5	R6	R7

指令码 0x29(41)

执行时间（时钟数） 24 - 33

STC MCU

34.7 FPMU 协处理器控制操作

34.7.1 初始化协处理器

初始化 FPMU 协处理器，初始化完成后会产生一个异常状态，需要软件清除。

指令码 0x31(49)

执行时间（时钟数） 2

34.7.2 清除异常

清除所有的异常状态

指令码 0x32(50)

执行时间（时钟数） 4

34.7.3 读状态寄存器

读取协处理器的状态寄存器。结果保存到 R7 中

指令码 0x33(51)

执行时间（时钟数） 4

34.7.4 写状态寄存器

写协处理器的状态寄存器。待写入的值位于 R7 寄存器中，完成后新的状态寄存器值保存到 R7 中

指令码 0x34(52)

执行时间（时钟数） 4

34.7.5 读控制寄存器

读取协处理器的控制寄存器。结果保存到 R7 中

指令码 0x35(53)

执行时间（时钟数） 4

34.7.6 写控制寄存器

写协处理器的控制寄存器。待写入的值位于 R7 寄存器中，完成后新的控制寄存器值保存到 R7 中

指令码 0x36(54)

执行时间（时钟数） 4

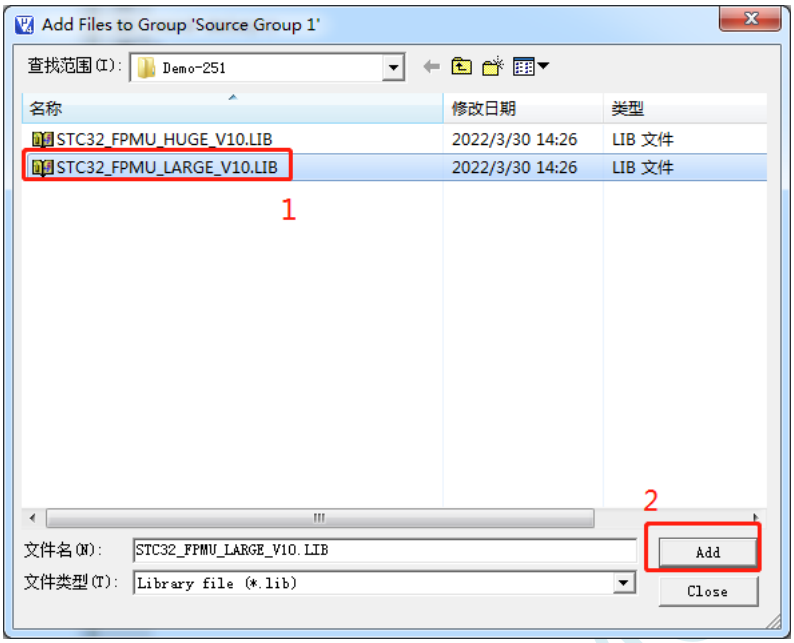
STC MCU

34.8 范例程序

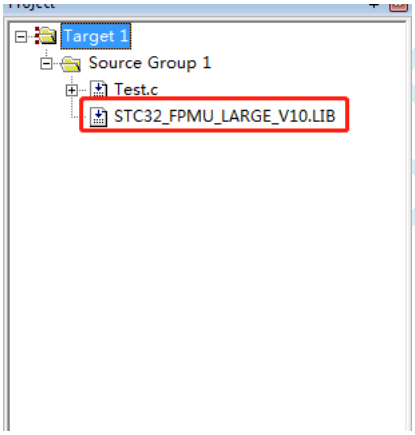
当要使用硬件浮点时，只要在 keil 项目中加入

库文件“STC32_FPMU_LARGE_Vxx.LIB”或者“STC32_FPMU_HUGE_Vxx.LIB”即可：

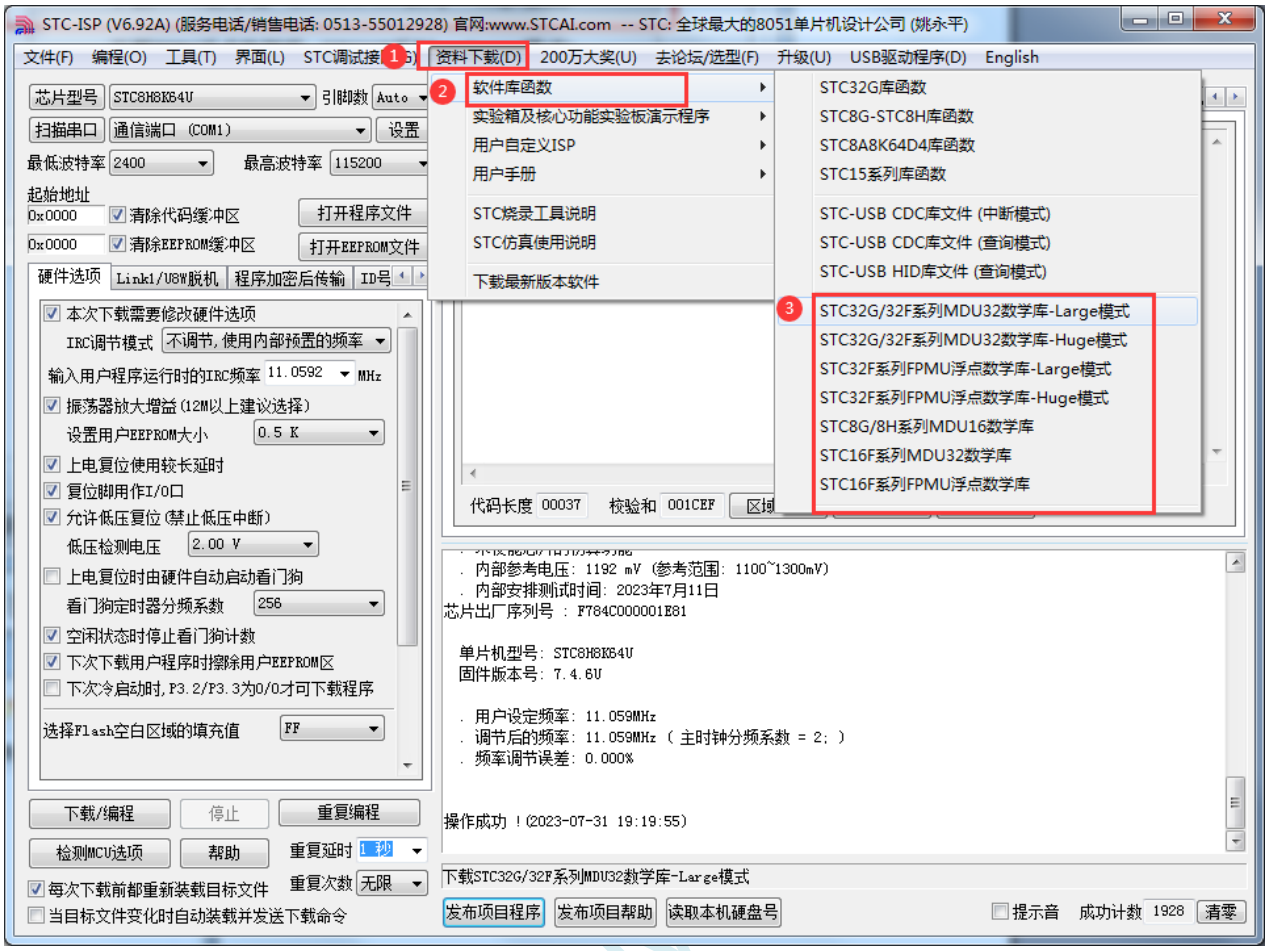
（注：具体需要加入 LAGRE 版本还是 HUGE 版本，需要根据项目的代码大小模式的选择。若代码代码大小模式为 Huge 则需要加入 HUGE 版本的库，其它模式则需要加入 LARGE 版本）



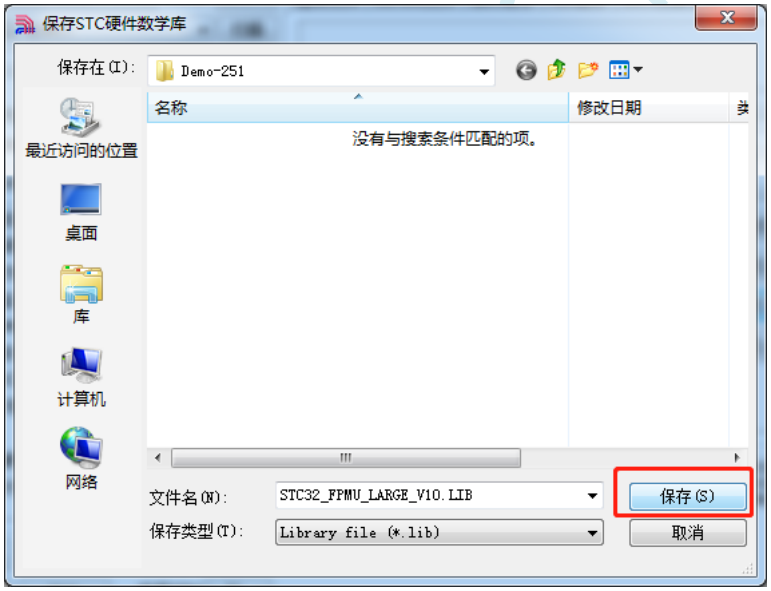
添加库文件到项目：



库文件获取方法：通过 STC-ISP 软件，按照如下图所示的菜单获取



点击需要下载的 FPMU 数学库按钮，选择保存的位置，点击“保存”按钮即可：




```
//测试工作频率为11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件
#include "intrins.h"
#include <math.h>

float data cfl1=3.9;
```

```
float data cfl2=5.1;
float data cfl3;

void main(void)
{
    EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                       //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                        //设置程序代码等待参数，
                                        //赋值为0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    P0M1 = 0;   P0M0 = 0;               //设置为准双向口
    P1M1 = 0;   P1M0 = 0;               //设置为准双向口
    P2M1 = 0;   P2M0 = 0;               //设置为准双向口
    P3M1 = 0;   P3M0 = 0;               //设置为准双向口
    P4M1 = 0;   P4M0 = 0;               //设置为准双向口
    P5M1 = 0;   P5M0 = 0;               //设置为准双向口
    P6M1 = 0;   P6M0 = 0;               //设置为准双向口
    P7M1 = 0;   P7M0 = 0;               //设置为准双向口

    P10 = 0;
    cfl3 = cfl1*cfl2;
    cfl3 = cfl1/cfl2-cfl3;
    cfl3 = cfl1*cfl2+cfl3;
    cfl3 = cfl1/cfl2*sin(cfl3);
    cfl3 = cfl1/cfl2*cos(cfl3);
    cfl3 = cfl1/cfl2*tan(cfl3);
    cfl3 = cfl1/cfl2*sqrt(cfl3);
    cfl3 = cfl1/cfl2*atan(cfl3);
    P10 = 1;

    while(1);
}
```

STC MCU

35 STC32 库函数使用说明

35.1 简介

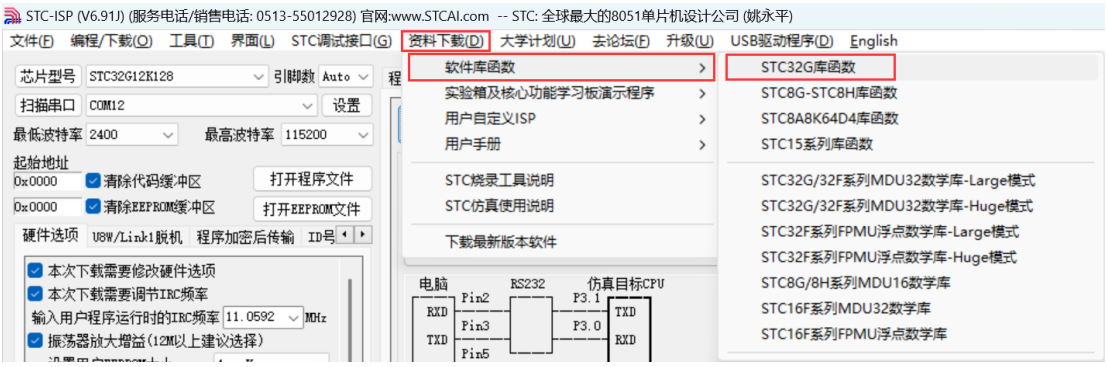
为了方便初学者使用，快速的上手使用 STC 的单片机进行开发，我们制作了这份库函数例程包，将单片机各个模块的寄存器配置通过函数封装起来，用户只要传递参数给函数并进行调用，就可以完成寄存器的配置，不用花太多的时间精力去研究单片机寄存器的功能和用法，极大的提升了开发速度。

35.2 例程包下载

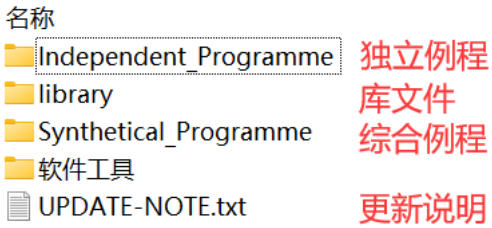
使用浏览器输入 STC 官网链接：https://www.stcai.com/
通过导航栏的“软件工具”->“库函数”页面下载“STC32G 库函数”例程包：



或者通过 STC-ISP 软件的“资料下载”菜单下载“STC32G 库函数”例程包：



下载例程包解压后根目录内容如下：



35.3 环境搭建

35.3.1 编译器安装

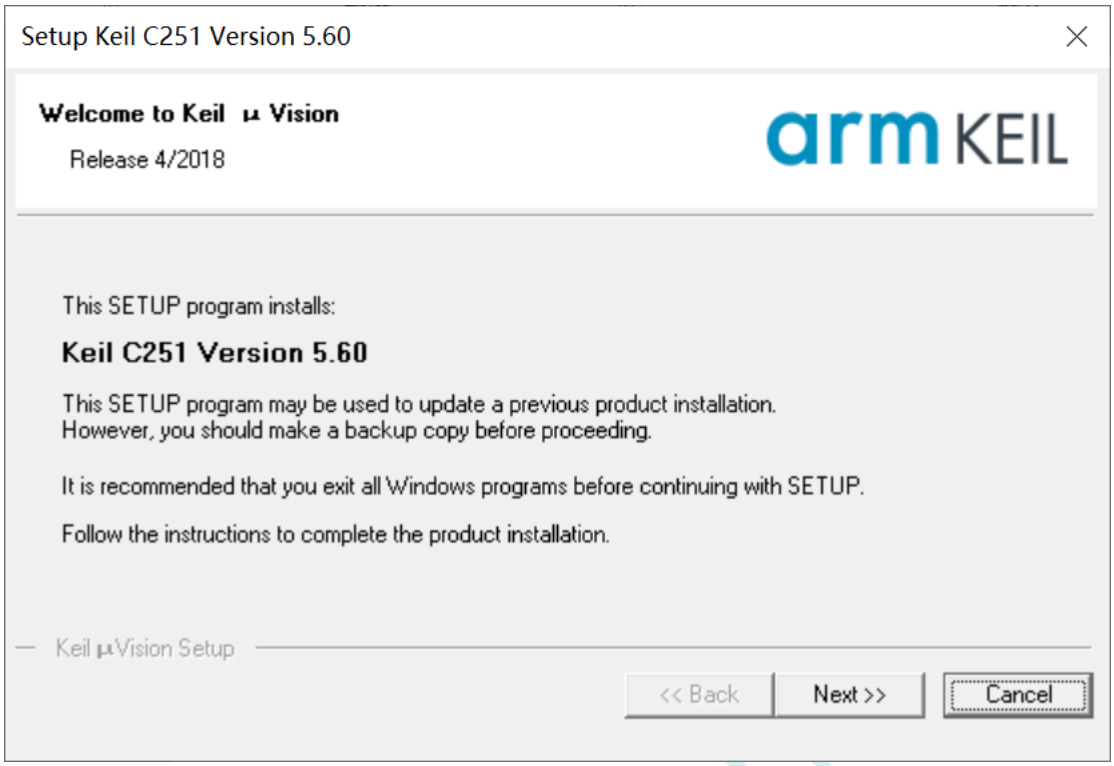
首先登录 Keil 官网，下载最新版的 C251 安装包，下载链接如下：

Keil Product Downloads

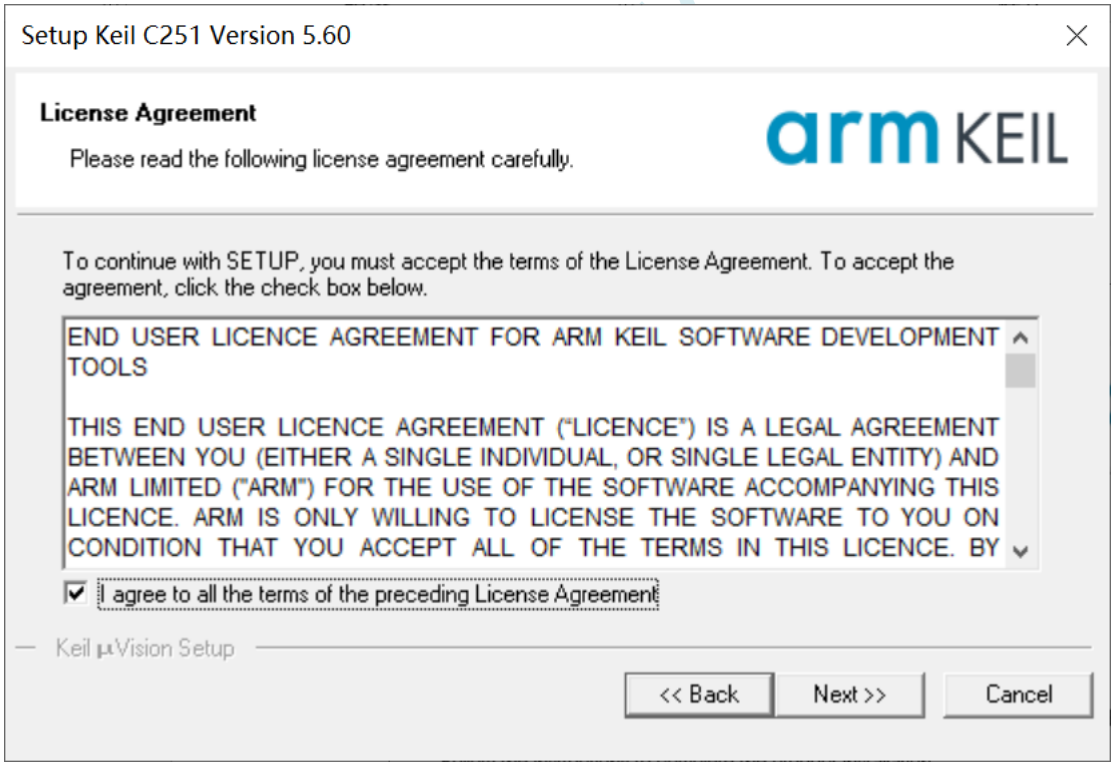


填写信息后，点确定进入下载页面进行下载。

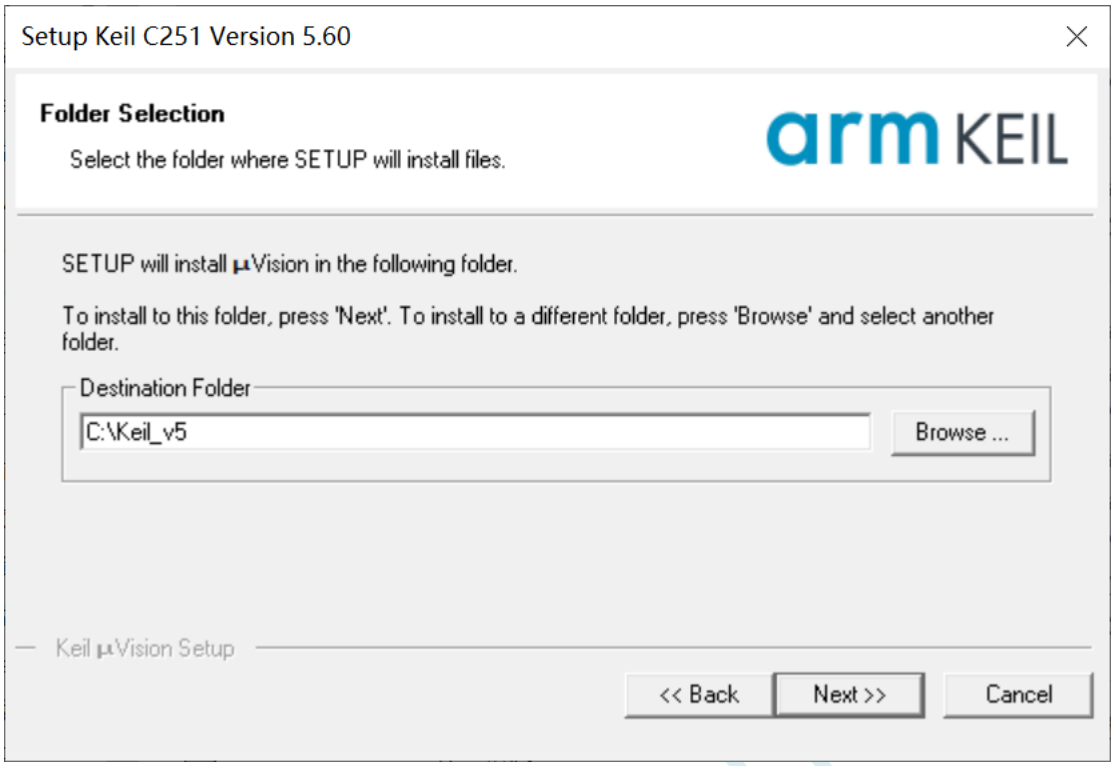
下载完成后，双击安装包开始安装，点击“Next”：



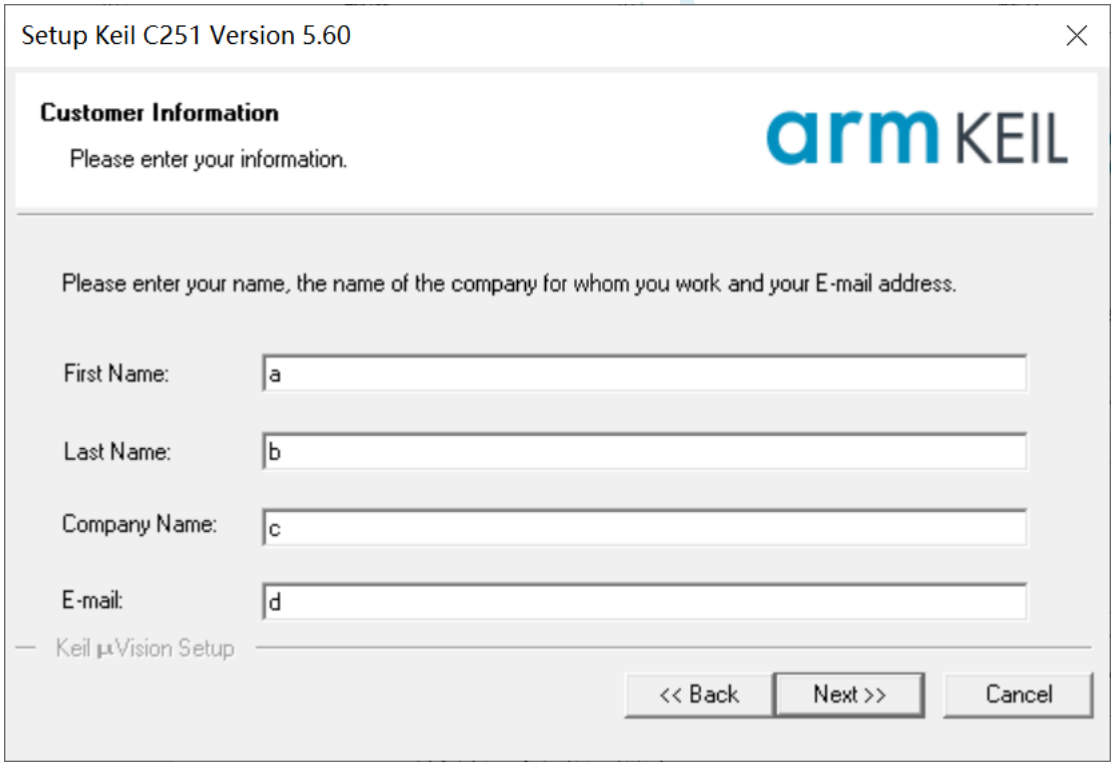
勾选“I agree to all the terms of the preceding License Agreement”,然后点击“Next”：



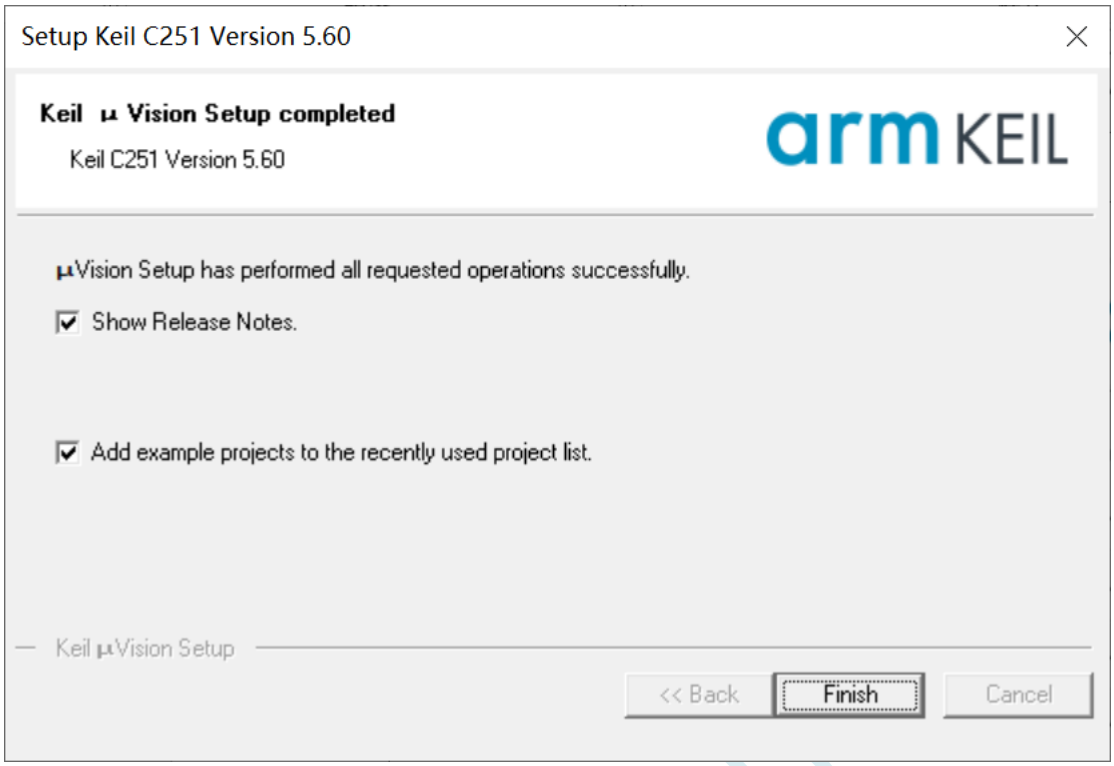
选择安装目录，然后点击“Next”：



填写个人信息，然后点击“Next”：



安装完成，点击“Finish”结束。



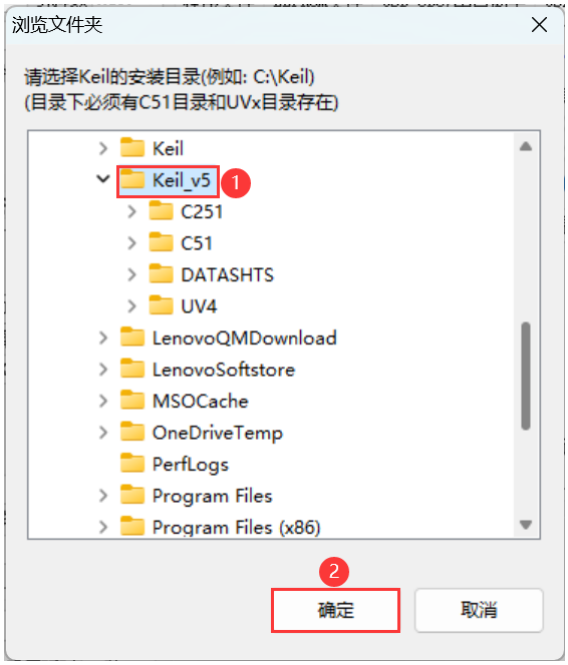
35.3.2 添加型号和头文件到 Keil

使用 Keil 之前需要先安装 STC 的仿真驱动。STC 的仿真驱动的安装步骤如下：

首先开 STC 的 ISP 下载软件，然后在软件右边功能区的“Keil 仿真设置”页面中点击“添加型号和头文件到 Keil 中 添加 STC 仿真器驱动到 Keil 中”按钮：



按下后会出现如下画面：



将目录定位到 Keil 软件的安装目录，然后确定。安装成功后会弹出如下的提示框：



即表示驱动正确安装了

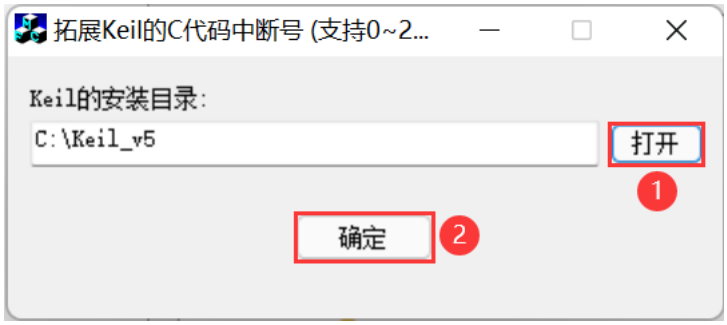
头文件默认复制到 Keil 安装目录下的“C251\INC\STC”目录中
在 C 代码中使用“#include <STC32G.H>”或者“#include "STC32G.H"”进行包含均可正确使用

35.3.3 Keil 中断向量号拓展插件使用说明

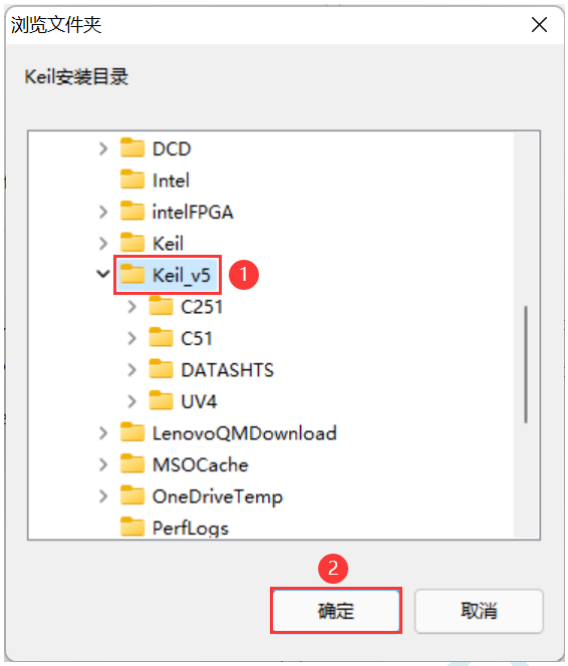
在 Keil 目前的 C51、C251 编译环境下，中断向量号只支持 0~31，即中断地址必须小于 0100H。程序里使用的中断向量号超过 31，编译时就会报错。随着芯片的功能越来越多、越来越强，STC 单片机的部分中断向量号已经超出 31。此前临时解决的方法是借用 13 号中断向量地址，通过汇编代码从当前中断地址跳转到 13 号中断地址执行。

此外，有网友提供了 keil 中断号拓展插件，安装到 C51、C251 目录下也可以解决中断向量号超 31 时编译报错的问题。

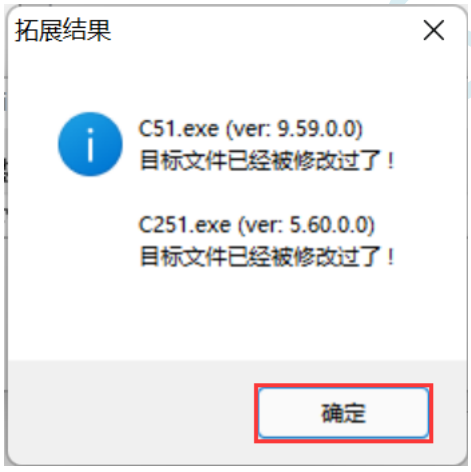
使用方法如下，打开例程包的“软件工具”文件夹，双击文件夹里面的可执行文件：



点击“打开”按钮选择 keil 的 C51/C251 编译器安装目录，然后点击确定按钮：



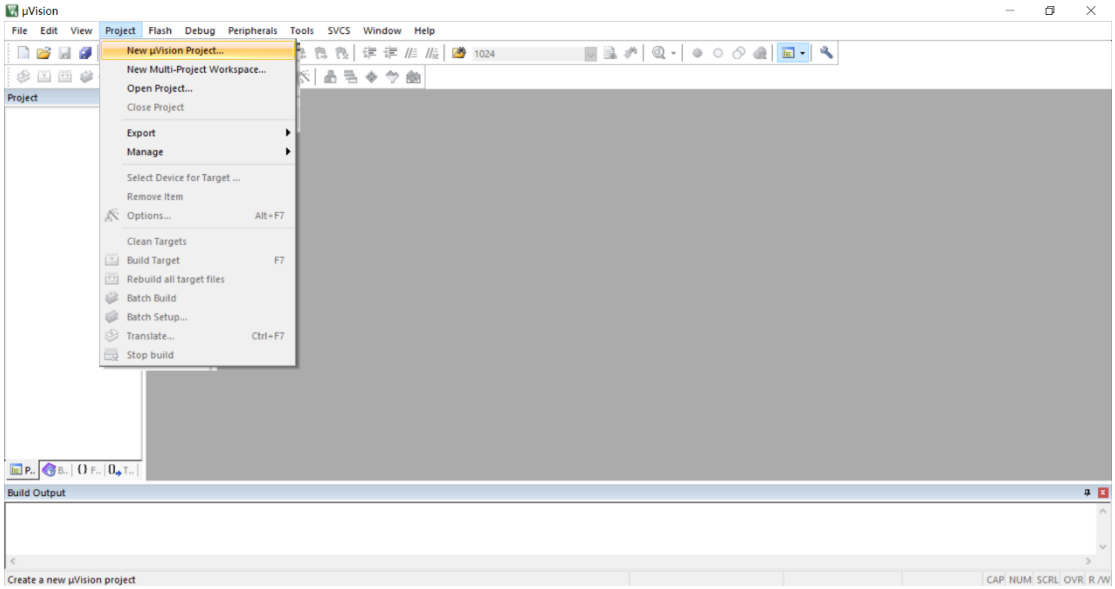
安装成功后显示如下提示信息：



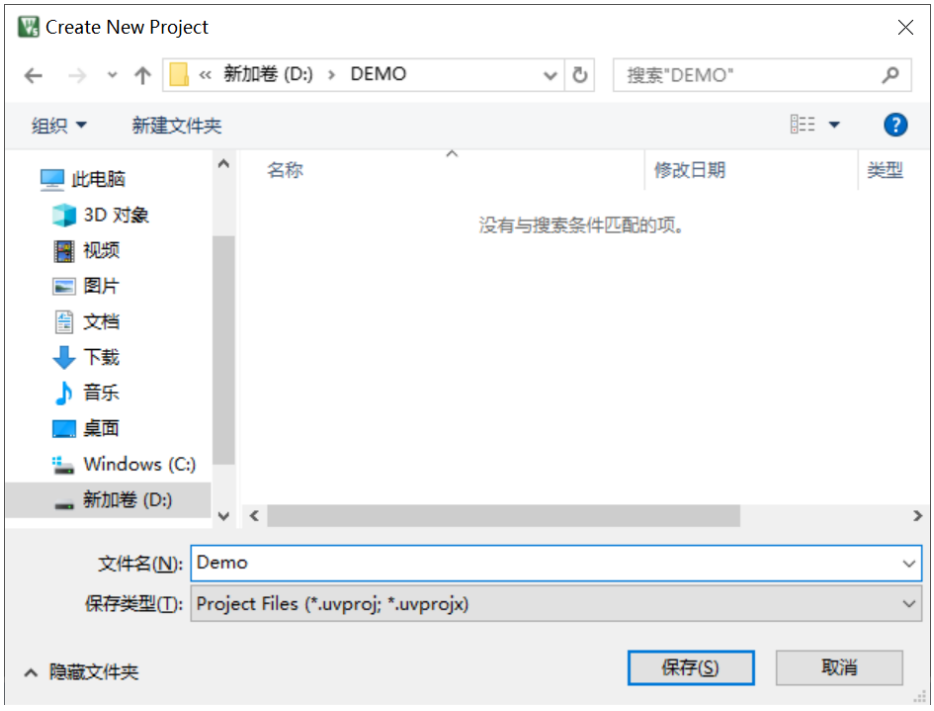
注意：部分旧版本 keil 编译器可能不支持此插件。

35.3.4 新建 Keil 项目

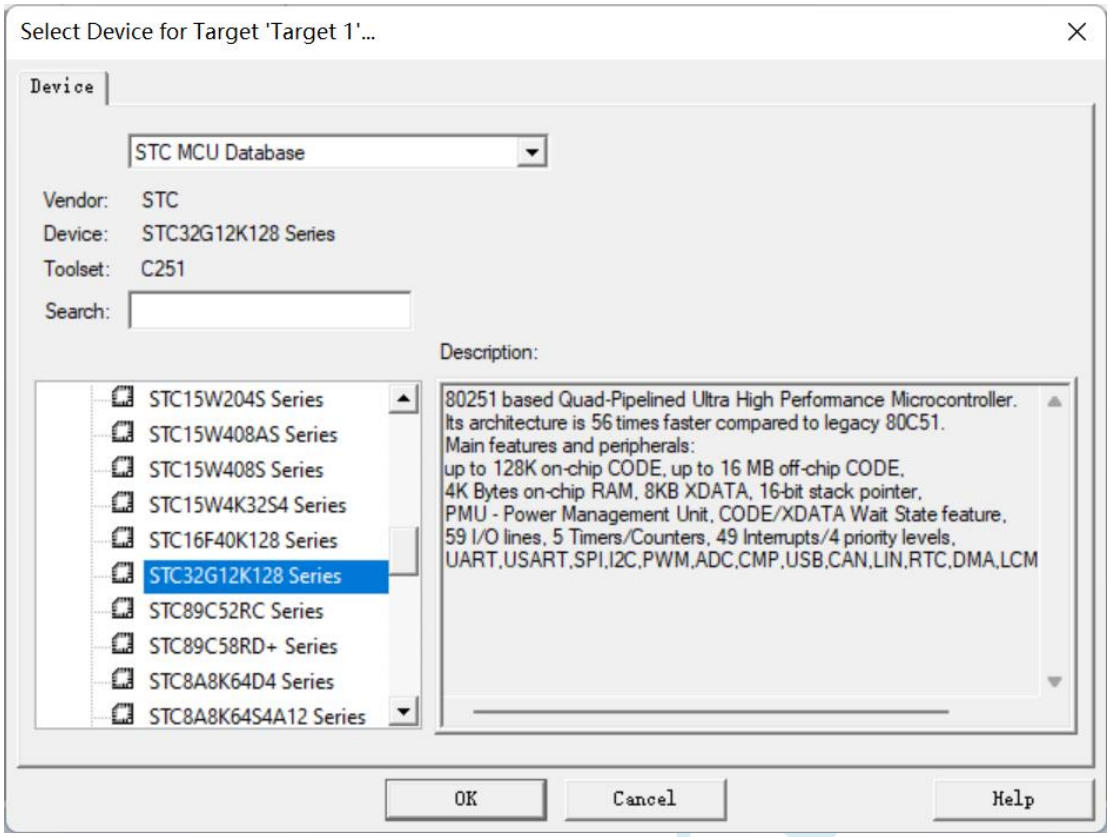
首先打开 Keil 软件，并打开“Project”菜单中的“New uVersion Project …”项



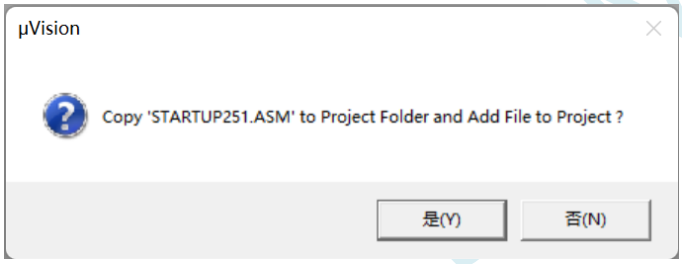
在下面的对话框中输入新建的项目名称，然后保存



接下来需要在如下的对话框内选择芯片型号（STC MCU Database 里如果找不到对应的芯片型号，可选用同系列的芯片）

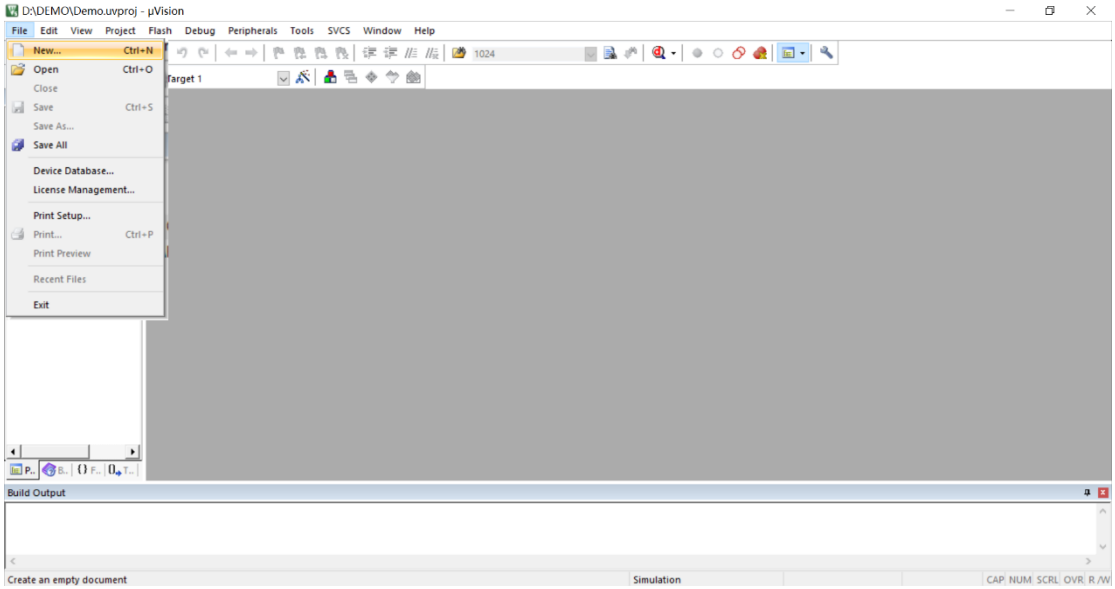


型号确定后，Keil 会弹出下面的对话框，问是否需要将启动代码文件添加到项目中。可以选择“否”，也可选择“是”

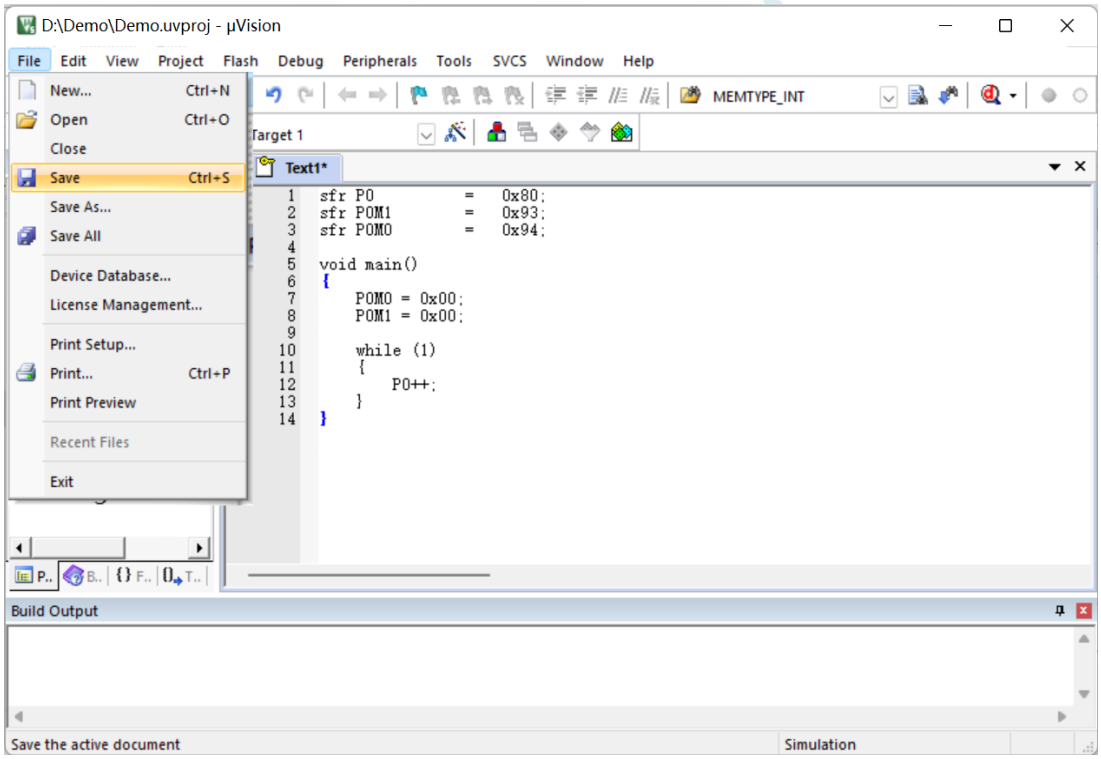


至此，基本的项目文件已基本建立。

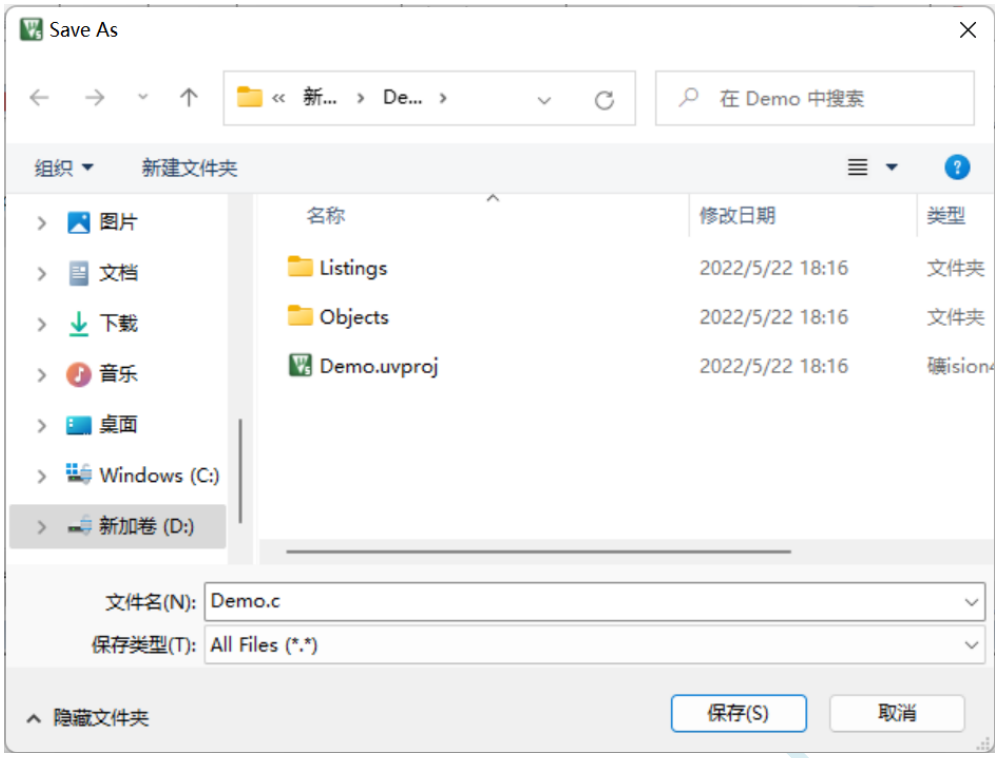
接下来需要新建源代码文件，打开“File”菜单中的“New …”项



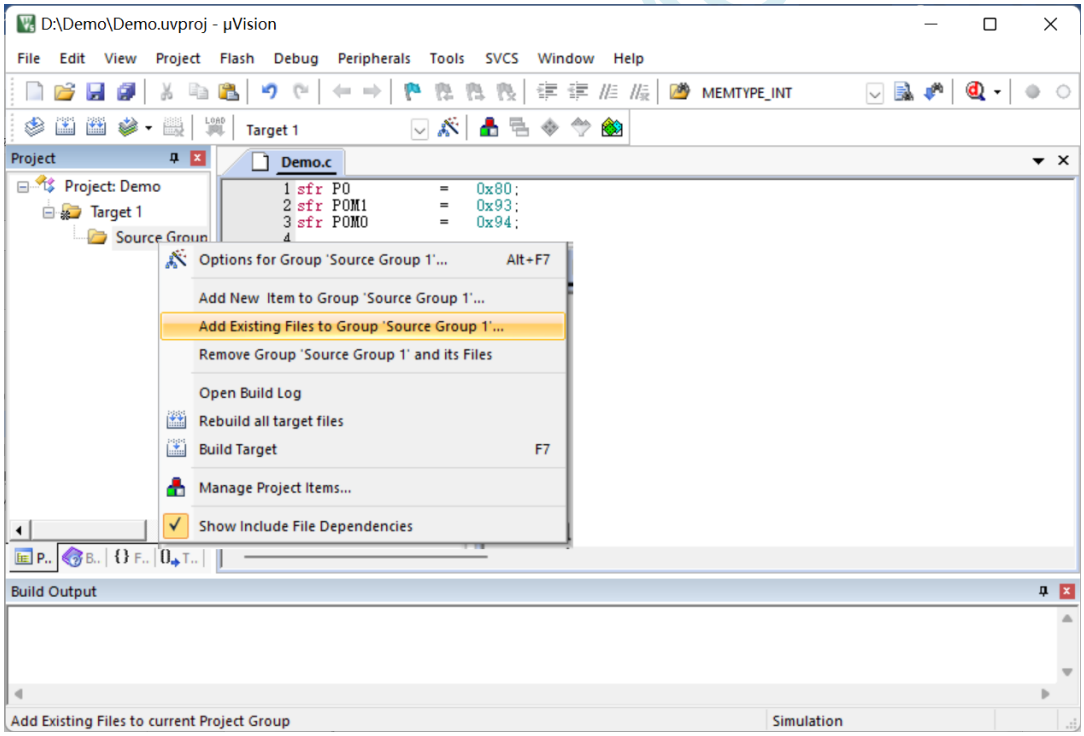
在新建的文件中输入相应的源代码，然后选择“File”菜单中的“Save”项对文件进行保存



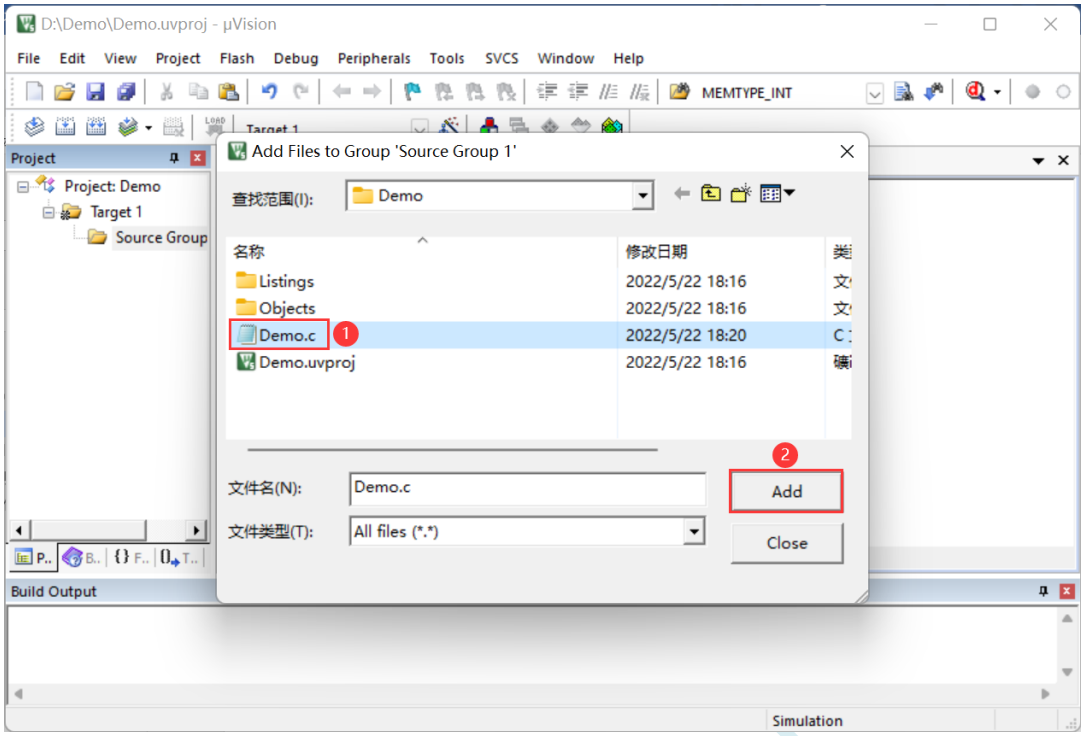
如下图



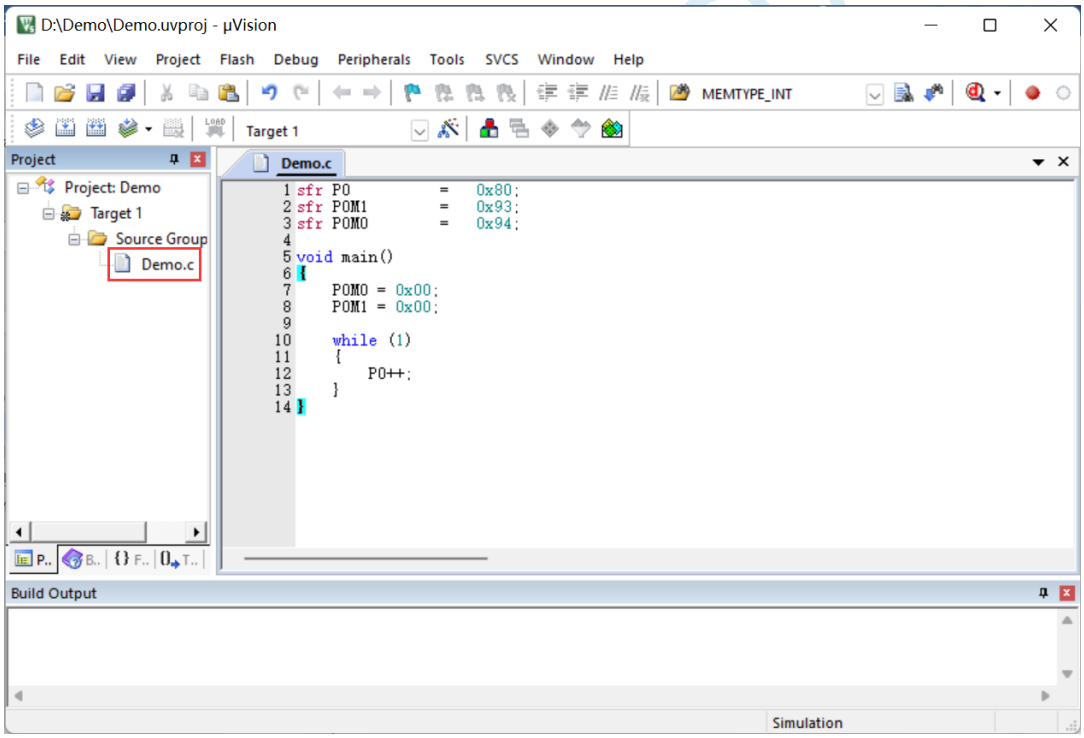
文件保存完成后需要使用下面的操作将源代码文件添加到项目中来，具体的操作方法是：使用鼠标右键单击“Project”列表中的“Source Group 1”项，在出现的右键菜单中选择“Add Existing Files to Group ‘Source Group 1’”项目



在下面的对话框中选择我们刚才保存的文件，并点击“Add”按钮即可将文件添加到项目中，完成后按下“Close”按钮关闭对话框



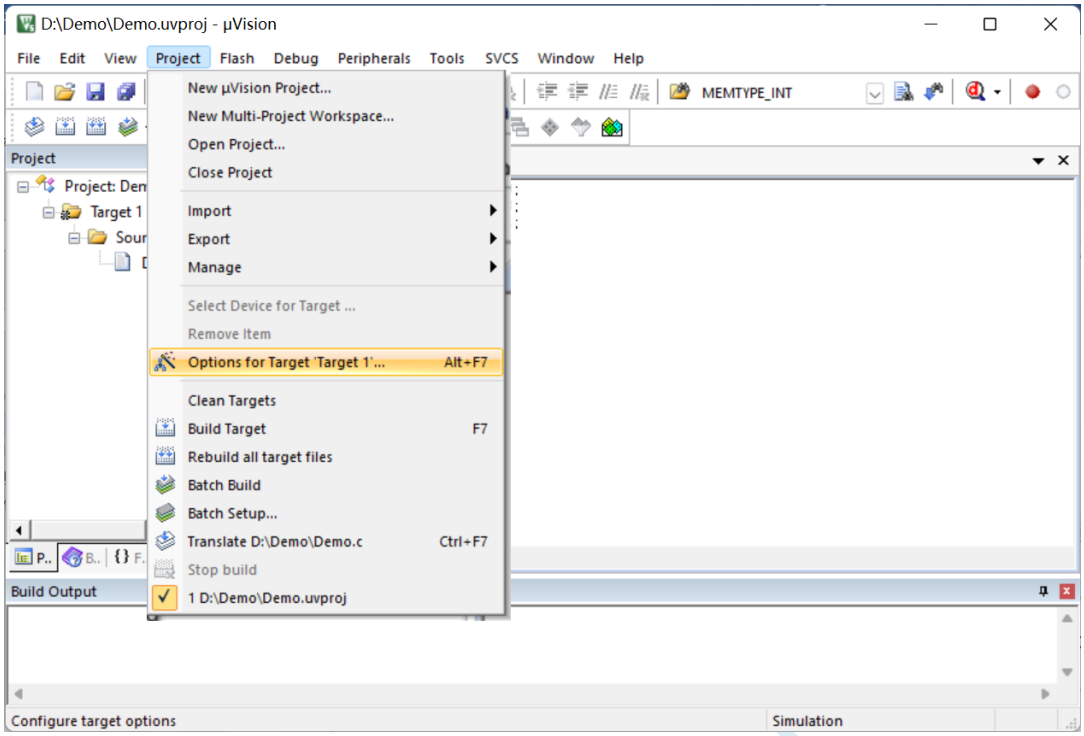
此时我们可以看到在项目中已经多了我们刚才添加的代码文件



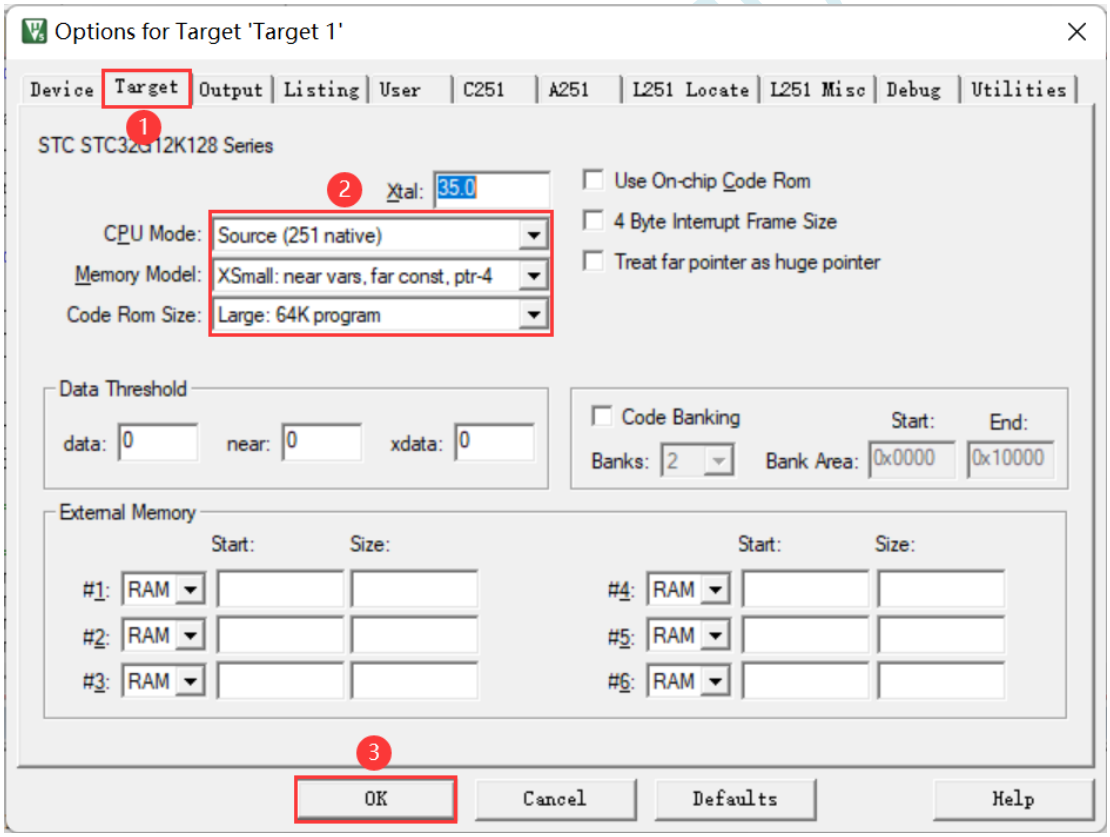
35.3.5 项目设置

通过 keil 工具栏的“Options for target...”按钮（快捷键“Alt+F7”）或者选择菜单“Project”中的“Option for Target ‘Target1’”，进入设置界面：





在如下的对话框中设置 CPU 模式、存储器模式、程序空间大小：



在“Memory Model”的下拉选项中选择“XSmall: ...”模式。80251 的存储器模式，在 Keil 环境下各种模式对比如下表：

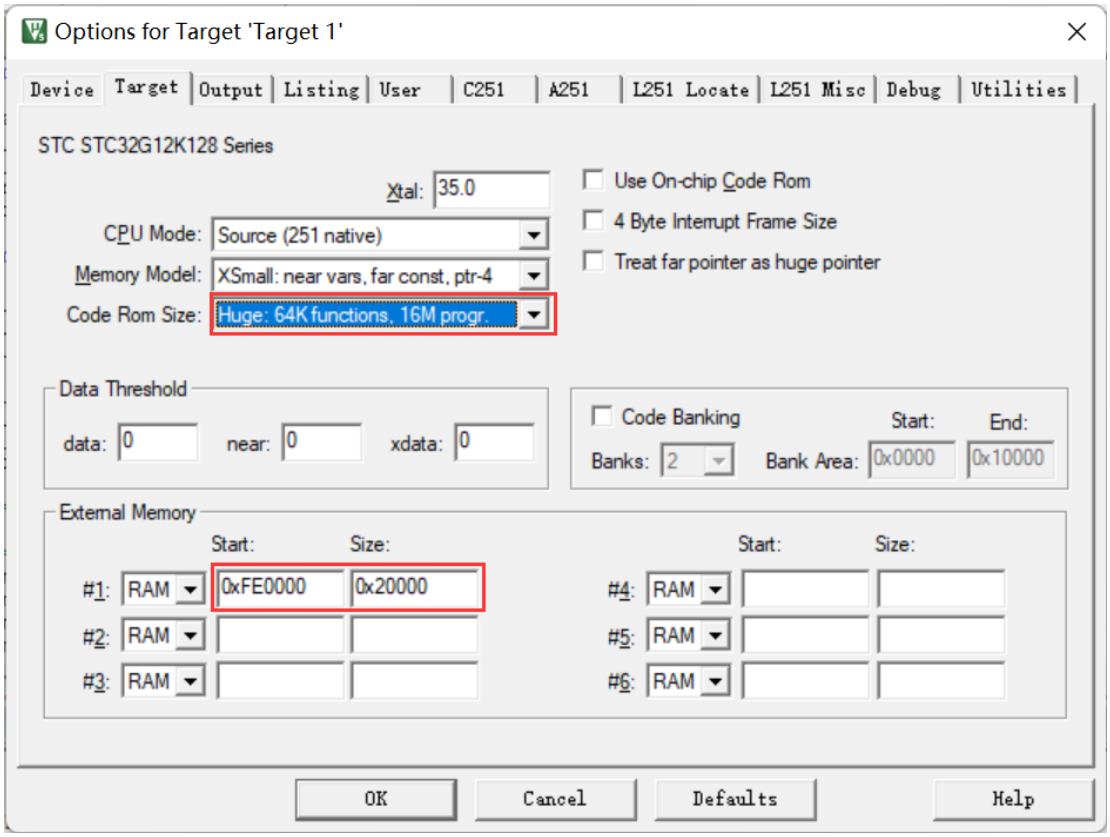
Memory Model	默认变量类型（数据存储器）	默认常量类型（程序存储器）	默认指针变量	指针访问范围
Tiny 模式	data	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF
XTiny 模式	edata	near	2 字节	00:0000 ~ 00:FFFF

Small 模式	data	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF
XSmall 模式	**edata**	**far**	**4 字节**	**00:0000 ~ FF:FFFF**
Large 模式	xdata	far	4 字节	00:0000 ~ FF:FFFF

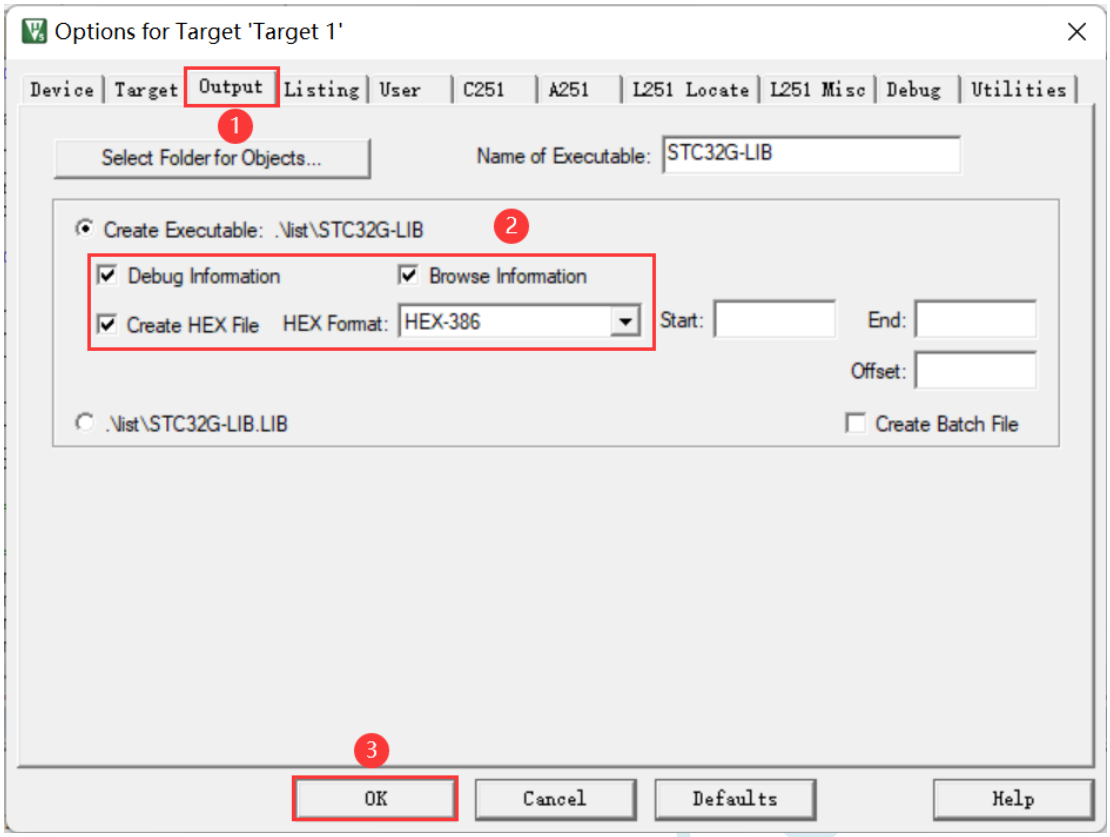
由于 STC32G 的程序逻辑地址为 FE:0000H~FF:FFFFH，需要使用 24 位地址线才能正确访问，默认的常量类型（程序存储器类型）必须使用“far”类型，默认指针变量必须为 4 字节。

所以不建议使用“Small”“Tiny”和“XTiny”模式，推荐使用“XSmall”模式，这种模式默认将变量定义在内部 RAM(edata)，单时钟存取，访问速度快，且 STC32G12K128 系列芯片有 12K 的 edata 可以使用；使用“Small”模式时，默认将变量定义在内部 RAM(data)，单时钟存取，访问速度快（data 默认只有 128 字节，当用户对 RAM 需求超过 128 字节时，Keil 编译器会报错，此时用户需要将存储模式切换为 XSmall）数量有限，容易报错，所以不建议使用；不推荐使用“Large”模式，虽然该模式也能正确访问 STC32G 的全部 16M 寻址空间，但“Large”模式默认将变量定义在内部扩展 RAM(xdata)里面，存取需要 2~3 个时钟，访问速度慢

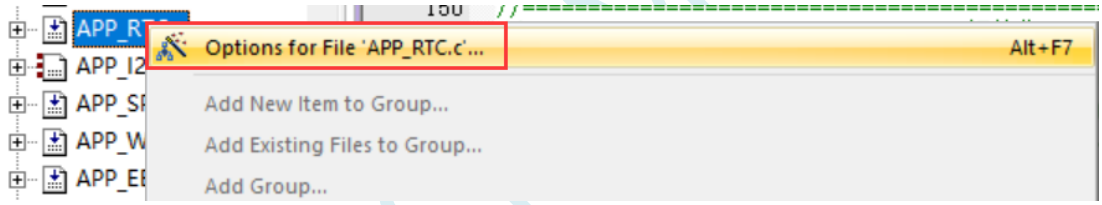
如果代码长度超过 64K，需选择“Huge”模式，参考以下配置方法：

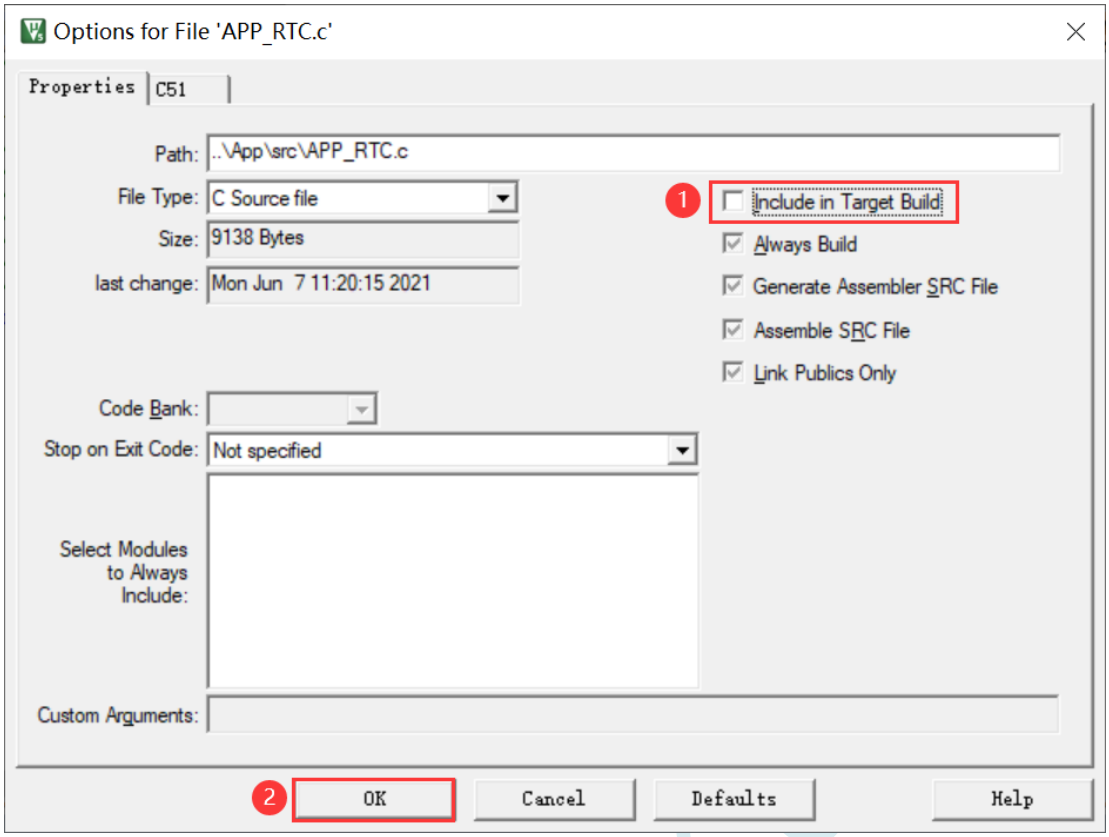


在“Output”属性页中，将“Create HEX File”选项打上勾，即可在项目编译完成后自动生成 HEX 格式的目标文件，按“OK”保存。



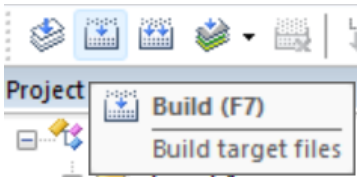
此外，还可以手动将一些没用到的文件设置为不参与编译，进一步降低资源消耗：

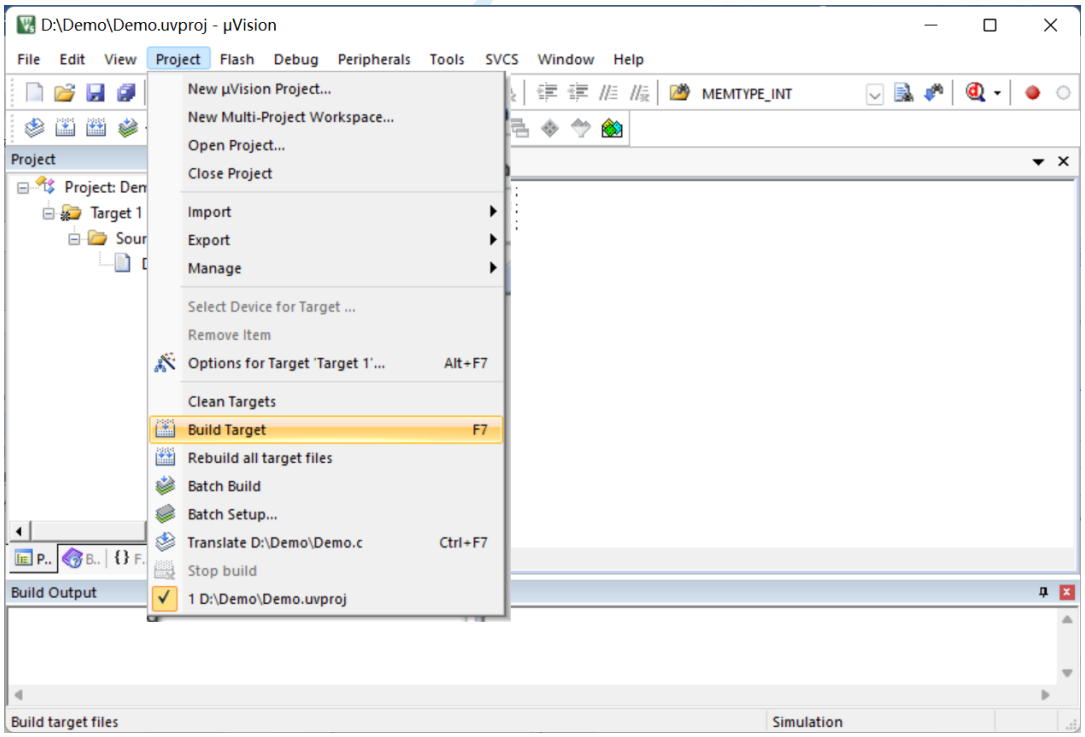




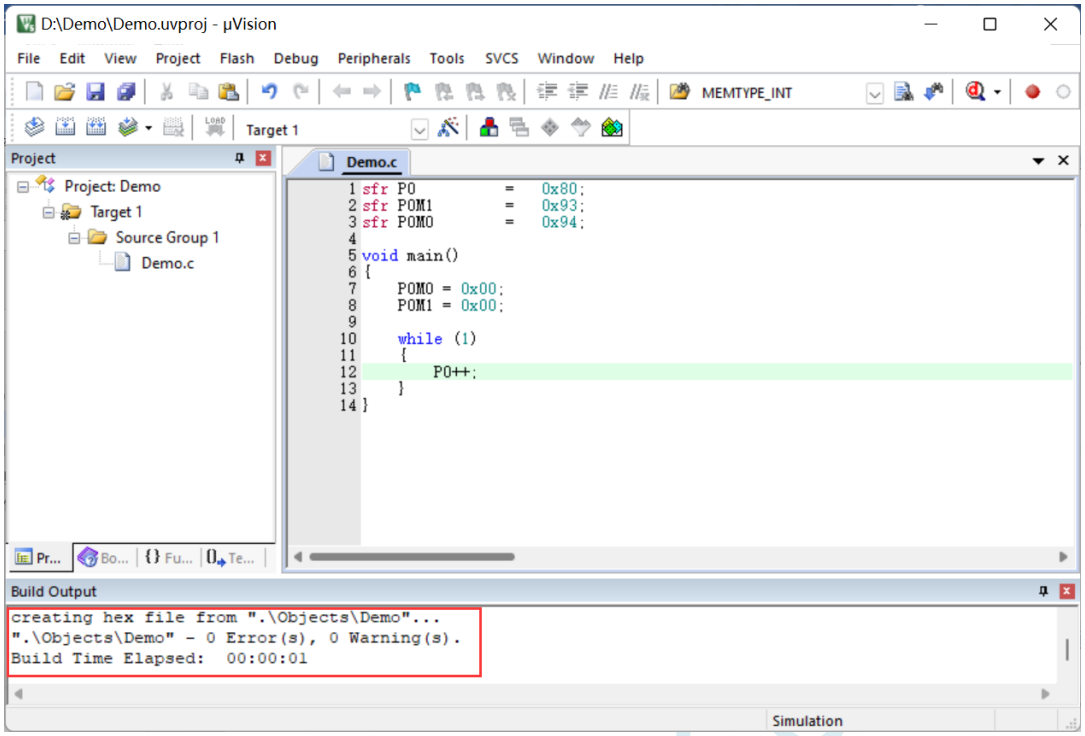
35.3.6 项目编译

按下快捷键“F7”或者选择菜单“Project”中的“Build Target”项对当前项目进行编译





若代码中没有错误，编译完成后则会在“Build Output”的信息输出框中显示“0 Error(s), 0 Warning(s)”,同时也会生成 HEX 的执行文件。到此创建项目完成。



36 库函数源文件介绍

例程包的“library”文件夹下存放着芯片各模块已实现的库文件，用户编程过程中可以从这个文件夹下复制程序所需的模块文件添加到项目里。

36.1 STC32G_GPIO

36.1.1 相关文件

“STC32G_GPIO.c”，主要用于 GPIO 功能的配置。
“STC32G_GPIO.h”，GPIO 所需的变量申明与宏定义。

36.1.2 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，比如同时设置 Px.0，Px.1，Px.7：

GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1 | GPIO_Pin_7;

36.1.3 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
```

36.2 STC32G_NVIC 中断系统

36.2.1 相关文件

“STC32G_NVIC.c” ，主要用于 NVIC 功能的配置。
“STC32G_NVIC.h” ，NVIC 所需的变量申明与宏定义。

宏定义

```
#defineFALLING_EDGE    1    //产生下降沿中断
#defineRISING_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）

36.2.2 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

36.2.3 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

36.2.4 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

36.2.5 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

36.2.6 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

36.2.7 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

36.2.8 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

36.2.9 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

36.2.10 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

36.2.11 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

36.2.12 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

36.2.13 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

36.2.14 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

36.2.15 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

36.2.16 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

36.2.17 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

36.2.18 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

36.2.19 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

36.2.20 DMA ADC 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_ADC_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

36.2.21 DMA M2M 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_M2M_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA M2M 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

36.2.22 DMA SPI 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_SPI_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS，错误返回 FAIL

36.2.23 DMA UART1 Tx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART1_Tx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART1 Tx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3

返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.24 DMA UART1 Rx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART1_Rx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART1 Rx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.25 DMA UART2 Tx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART2_Tx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART2 Tx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.26 DMA UART2 Rx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART2_Rx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART2 Rx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.27 DMA UART3 Tx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART3_Tx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART3 Tx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.28 DMA UART3 Rx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART3_Rx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART3 Rx 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

参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.29 DMA UART4 Tx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART4_Tx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART4 Tx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.30 DMA UART4 Rx 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_UART4_Rx_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA UART4 Rx 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.31 DMA LCM 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_DMA_LCM_Init(u8 State, u8 Priority, u8 Bus_Priority)
功能描述	DMA LCM 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
参数 3	Bus_Priority: 数据总线访问优先级, Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

36.2.32 LCM 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_LCM_Init(u8 State, u8 Priority)
功能描述	LCM 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

36.3 STC32G_Exti 外部中断

36.3.1 相关文件

“STC32G_Exti.c” ，主要用于外部中断功能的配置。
“STC32G_Exti_Isr.c”，主要包含外部中断的中断函数。
“STC32G_Exti.h” ，外部中断所需的变量申明与宏定义。

36.3.2 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

36.3.3 外部中断的中断函数

函数名	void INTx_ISR_Handler (void) interrupt INTx_VECTOR
功能描述	外部中断 x 的中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void INT0_ISR_Handler (void) interrupt INT0_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void INT1_ISR_Handler (void) interrupt INT1_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void INT2_ISR_Handler (void) interrupt INT2_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码
```

```
}
void INT3_ISR_Handler (void) interrupt INT3_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void INT4_ISR_Handler (void) interrupt INT4_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
```

36.4 STC32G_Timer

36.4.1 相关文件

“STC32G_Timer.c”，主要用于 Timer 功能的配置。
“STC32G_Timer_Isr.c”，主要包含 Timer 的中断函数。
“STC32G_Timer.h”，Timer 所需的变量申明与宏定义。

36.4.2 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

36.4.3 定时器中断函数

函数名	void Timerx_ISR_Handler (void) interrupt TMRx_VECTOR
功能描述	定时器 x 的中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void Timer0_ISR_Handler (void) interrupt TMR0_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void Timer1_ISR_Handler (void) interrupt TMR1_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void Timer2_ISR_Handler (void) interrupt TMR2_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
```

STC MCU

```
void Timer3_ISR_Handler (void) interrupt TMR3_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
void Timer4_ISR_Handler (void) interrupt TMR4_VECTOR
{
  //进中断时已经清除标志
  // TODO: 在此处添加用户代码

}
```

36.5 STC32G_WDT 看门狗

36.5.1 相关文件

“STC32G_WDT.c”，主要用于看门狗的配置。
“STC32G_WDT.h”，WDT 所需的变量申明与宏定义。

36.5.2 看门狗初始化函数

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

36.5.3 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

36.6 STC32G_ADC

36.6.1 相关文件

“STC32G_ADC.c”，主要用于 ADC 功能的配置。
“STC32G_ADC_Isr.c”，主要包含 ADC 中断函数。
“STC32G_ADC.h”，ADC 所需的变量申明与宏定义。

36.6.2 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

36.6.3 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

36.6.4 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.

36.6.5 ADC 中断函数

函数名	void ADC_ISR_Handler (void) interrupt ADC_VECTOR
功能描述	ADC 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void ADC_ISR_Handler (void) interrupt ADC_VECTOR
{
  ADC_FLAG = 0;        //清除中断标志

  // TODO: 在此处添加用户代码

}
```

36.7 STC32G_Compare 比较器

36.7.1 相关文件

“STC32G_Compare.c” ，主要用于比较器功能的配置。
“STC32G_Compare_Isr.c”，主要包含比较器中断函数。
“STC32G_Compare.h” ，比较器所需的变量申明与宏定义。

36.7.2 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_P50	选择外部端口 P5.0 做比较器正极输入源
CMP_P_P51	选择外部端口 P5.1 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_P36	选择外部端口 P3.6 做比较器负极输入源
CMP_N_GAP	选择内部 BandGap 经过 OP 后的电压做负极输入源

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。

36.7.3 比较器中断函数

函数名	void CMP_ISR_Handler (void) interrupt CMP_VECTOR
功能描述	比较器中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void CMP_ISR_Handler (void) interrupt CMP_VECTOR
{
```

```
    CMPIF = 0;      //清除中断标志

    // TODO: 在此处添加用户代码

}
```

36.8 STC32G_UART

36.8.1 相关文件

“STC32G_UART.c”，主要用于 UART 功能的配置。
“STC32G_UART_Isr.c”，主要包含 UART 的中断函数。
“STC32G_UART.h”，UART 所需的变量申明与宏定义。

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。

#defineTimeOutSet1    5    //设置串口 1 数据接收超时时间。
#defineTimeOutSet2    5    //设置串口 2 数据接收超时时间。
#defineTimeOutSet3    5    //设置串口 3 数据接收超时时间。
#defineTimeOutSet4    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。

36.8.2 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

36.8.3 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

36.8.4 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

36.8.5 UART 中断函数

函数名	void UARTx_ISR_Handler (void) interrupt UARTx_VECTOR
功能描述	串口 x 的中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void UART1_ISR_Handler (void) interrupt UART1_VECTOR
{
  if(RI)
  {
    RI = 0;
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(TI)
  {
    TI = 0;
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
void UART2_ISR_Handler (void) interrupt UART2_VECTOR
{
  if(S2RI)
  {
    CLR_RI2();
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(S2TI)
  {
```

STC MCU

```
        CLR_TI2();
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
}
void UART3_ISR_Handler (void) interrupt UART3_VECTOR
{
    if(S3RI)
    {
        CLR_ RI3();
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
    if(S3TI)
    {
        CLR_TI3();
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
}
void UART4_ISR_Handler (void) interrupt UART4_VECTOR
{
    if(S4RI)
    {
        CLR_ RI4();
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
    if(S4TI)
    {
        CLR_TI4();
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
}
```

36.9 STC32G_SPI

36.9.1 相关文件

“STC32G_SPI.c”，主要用于 SPI 功能的配置。
“STC32G_SPI_Isr.c”，主要包含 SPI 的中断函数。
“STC32G_SPI.h”，SPI 所需的变量申明与宏定义。

宏定义

```
#define SPI_BUF_LENTH128    //设置 SPI 数据缓冲区大小。
```

36.9.2 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	SS 引脚确定器件是主机还是从机
DISABLE	忽略 SS 引脚功能，使用 MSTR 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=SPI 输入时钟/4
SPI_Speed_8	SCLK 频率=SPI 输入时钟/8
SPI_Speed_16	SCLK 频率=SPI 输入时钟/16
SPI_Speed_2	SCLK 频率=SPI 输入时钟/2

36.9.3 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

36.9.4 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

36.9.5 SPI 中断函数

函数名	void SPI_ISR_Handler() interrupt SPI_VECTOR
功能描述	SPI 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架:

```
void SPI_ISR_Handler() interrupt SPI_VECTOR
{
  if(MSTR)  //主机模式
  {
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  else    //从机模式
  {
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  SPI_ClearFlag(); //清除 SPIF 和 WCOL 标志
}
```

36.10 STC32G_I2C

36.10.1 相关文件

“STC32G_I2C.c” ，主要用于 I2C 功能的配置。
“STC32G_I2C_Isr.c”，主要包含 I2C 的中断函数。
“STC32G_I2C.h” ，I2C 所需的变量申明与宏定义。

宏定义

```
#define I2C_BUF_LENTH8  //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
```

36.10.2 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

STC MCU

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

36.10.3 I2C 写入数据函数

函数名	void I2C_WriteNbyte(u8 dev_addr, u8 mem_addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	I2C 写入若干数据程序
参数 1	dev_addr: 设备地址
参数 2	mem_addr: 存储地址
参数 3	*p: 写入数据存储位置
参数 4	number: 写入数据个数
返回	无

36.10.4 I2C 读取数据函数

函数名	void I2C_ReadNbyte(u8 dev_addr, u8 mem_addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	I2C 读取若干数据程序
参数 1	dev_addr: 设备地址
参数 2	mem_addr: 存储地址
参数 3	*p: 读取数据存储位置
参数 4	number: 读取数据个数
返回	无

36.10.5 I2C 中断函数

函数名	void I2C_ISR_Handler() interrupt I2C_VECTOR
功能描述	I2C 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void I2C_ISR_Handler() interrupt I2C_VECTOR
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  //  主机模式
  I2CMSST &= ~0x40;          //I2C 指令发送完成状态清除

  if(DMA_I2C_CR & 0x04)      //ACKERR
  {
    DMA_I2C_CR &= ~0x04;    //发数据后收到 NAK
  }
```

```
    // 从机模式
    if (I2CSLST & 0x40)
    {
        I2CSLST &= ~0x40;                       //处理 START 事件
    }
    else if (I2CSLST & 0x20)
    {
        I2CSLST &= ~0x20;                       //处理 RECV 事件，SLACKO 设置为 0
        if (I2CIsr.isda)
        {
            I2CIsr.isda = 0;                    //处理 RECV 事件（RECV DEVICE ADDR）
        }
        else if (I2CIsr.isma)
        {
            I2CIsr.isma = 0;                    //处理 RECV 事件（RECV MEMORY ADDR）
            I2CIsr.addr = I2CRXD;
            I2CTXD = I2C_Buffer[I2CIsr.addr];
        }
        else
        {
            I2C_Buffer[I2CIsr.addr++] = I2CRXD;     //处理 RECV 事件（RECV DATA）
        }
    }
    else if (I2CSLST & 0x10)
    {
        I2CSLST &= ~0x10;                       //处理 SEND 事件
        if (I2CSLST & 0x02)
        {
            I2CTXD = 0xff;
        }
        else
        {
            I2CTXD = I2C_Buffer[++I2CIsr.addr];
        }
    }
    else if (I2CSLST & 0x08)
    {
        I2CSLST &= ~0x08;               //处理 STOP 事件
        I2CIsr.isda = 1;            //重置状态标志位
        I2CIsr.isma = 1;            //重置状态标志位
        DisplayFlag = 1;            //设置接收完成标志
    }
}
```

STC MCU

36.11 STC32G_PWM

36.11.1 相关文件

“STC32G_PWM.c” ，主要用于 PWM 功能的配置。
“STC32G_PWM_Isr.c”，主要包含 PWM 的中断函数。
“STC32G_PWM.h” ，PWM 所需的变量申明与宏定义。

36.11.2 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。

STC MCU

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

36.11.3 更新 PWM 占空比值

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;
```

36.11.4 高速 PWM 初始化

函数名	void HSPWM_Configuration(u8 PWM, HSPWMx_InitDefine *PWMx, PWMx_Duty *DUTYx)
功能描述	16 位高速高级 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
参数 3	DUTYx: 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
{
  u16  PWM_Period;
  u8   PWM_DeadTime;
  u8   PWM_EnoSelect;
  u8   PWM_CEN_Enable;
  u8   PWM_MainOutEnable;
} HSPWMx_InitDefine;
```

PWM_Period: 周期时间，取值 0~65535。

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

DUTYx: 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;
```

PWMn_Duty: PWMn 占空比时间，取值 0~Period。

36.11.5 更新高速 PWM 占空比值

函数名	void UpdateHSPwm(u8 PWM, PWMx_Duty *PWMx)
功能描述	更新高速 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;
```

36.11.6 PWMA 中断函数

函数名	void PWMA_ISR_Handler (void) interrupt PWMA_VECTOR
功能描述	PWMA 的中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void PWMA_ISR_Handler (void) interrupt PWMA_VECTOR
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
    if (PWMA_SR1 & 0x01)      //UIFA 更新中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x01;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x02)      //CC1IF 捕获/比较中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x02;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x04)      //CC2IF 捕获/比较中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x04;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x08)      //CC3IF 捕获/比较中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x08;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x10)      //CC4IF 捕获/比较中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x10;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x20)      //COMIFA 中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x20;

    }
    if (PWMA_SR1 & 0x40)      //TIFA 触发器中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x40;

    }
```

```
    if (PWMA_SR1 & 0x80)       //BIFA  刹车中断
    {
        PWMA_SR1 &= ~0x80;

    }
}
```

36.11.7 PWMB 中断函数

函数名	void PWMB_ISR_Handler (void) interrupt PWMB_VECTOR
功能描述	PWMB 的中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void PWMB_ISR_Handler (void) interrupt PWMB_VECTOR
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
    if (PWMB_SR1 & 0x01)       //UIFB  更新中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x01;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x02)       //CC5IF  捕获/比较中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x02;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x04)       //CC6IF  捕获/比较中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x04;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x08)       //CC7IF  捕获/比较中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x08;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x10)       //CC8IF  捕获/比较中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x10;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x20)       //COMIFB  中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x20;
```

STCMCU

```
    }
    if (PWMB_SR1 & 0x40)       //TIFB  触发器中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x40;

    }
    if (PWMB_SR1 & 0x80)       //BIFB  刹车中断
    {
        PWMB_SR1 &= ~0x80;

    }
}
```

36.12 STC32G_PWM (网友提供)

36.12.1 相关文件

“stc32g_pwma.c”，主要包含用于 PWMA 的功能配置函数。
“stc32g_pwmb.c”，主要包含用于 PWMB 的功能配置函数。
“stc32g_pwma.h”，PWMA 所需的变量申明与宏定义。
“stc32g_pwmb.h”，PWMB 所需的变量申明与宏定义。
“Type_def.h”，PWM 所需的变量申明与宏定义。

36.12.2 PWMA 反初始化

函数名	void PWMA_DeInit(void)
功能描述	将 PWMA 外围寄存器取消初始化为其默认重置值
参数 1	无
返回	无

36.12.3 初始化 PWMA 时基单元值

函数名	void PWMA_TimeBaseInit(uint16_t PWMA_Prescaler, PWMA_CounterMode_TypeDef PWMA_CounterMode, uint16_t PWMA_Period, uint8_t PWMA_RepetitionCounter)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 时基单位
参数 1	PWMA_Pescaler 指定预缩放器值
参数 2	PWMA_CounterMode 从@ref PWMA_CoounterMode_TypeDef 指定计数器模式
参数 3	PWMA_Period 指定 Period 值
参数 4	PWMA_ReditionCounter 指定重复计数器值

返回	无

其中：

```
typedef enum
{
  PWMA_COUNTERMODE_UP                  = ((uint8_t)0x00),
  PWMA_COUNTERMODE_DOWN                = ((uint8_t)0x10),
  PWMA_COUNTERMODE_CENTERALIGNED1      = ((uint8_t)0x20),
  PWMA_COUNTERMODE_CENTERALIGNED2      = ((uint8_t)0x40),
  PWMA_COUNTERMODE_CENTERALIGNED3      = ((uint8_t)0x60)
}PWMA_CounterMode_TypeDef;
```

36.12.4 初始化 PWMA 通道 1

函数名	void PWMA_OC1Init(PWMA_OCMode_TypeDef PWMA_OCMode, PWMA_OutputState_TypeDef PWMA_OutputState, PWMA_OutputNState_TypeDef PWMA_OutputNState, uint16_t PWMA_Pulse, PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity, PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity, PWMA_OCIdleState_TypeDef PWMA_OCIdleState, PWMA_OCNIdleState_TypeDef PWMA_OCNIdleState)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 通道 1
参数 1	PWMA_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMA_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMA_OutputNState 指定互补输出状态
参数 4	PWMA_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 5	PWMA_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 6	PWMA_OCNPolarity 指定互补输出比较极性
参数 7	PWMA_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
参数 8	PWMA_OCNIdleState 指定互补输出比较空闲
返回	无

PWMA 输出比较和 PWM 模式：

```
typedef enum
{
  PWMA_OCMODE_TIMING      = ((uint8_t)0x00),
  PWMA_OCMODE_ACTIVE      = ((uint8_t)0x10),
  PWMA_OCMODE_INACTIVE    = ((uint8_t)0x20),
```

```
    PWMA_OCMODE_TOGGLE      = ((uint8_t)0x30),
    PWMA_OCMODE_PWM1        = ((uint8_t)0x60),
    PWMA_OCMODE_PWM2        = ((uint8_t)0x70)
}PWMA_OCMode_TypeDef;
```

36.12.5 初始化 PWMA 通道 2

函数名	void PWMA_OC2Init(PWMA_OCMode_TypeDef PWMA_OCMode, PWMA_OutputState_TypeDef PWMA_OutputState, PWMA_OutputNState_TypeDef PWMA_OutputNState, uint16_t PWMA_Pulse, PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity, PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity, PWMA_OCIdleState_TypeDef PWMA_OCIdleState, PWMA_OCNIdleState_TypeDef PWMA_OCNIdleState)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 通道 2
参数 1	PWMA_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMA_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMA_OutputNState 指定互补输出状态
参数 4	PWMA_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 5	PWMA_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 6	PWMA_OCNPolarity 指定互补输出比较极性
参数 7	PWMA_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
参数 8	PWMA_OCNIdleState 指定互补输出比较空闲
返回	无

36.12.6 初始化 PWMA 通道 3

函数名	void PWMA_OC3Init(PWMA_OCMode_TypeDef PWMA_OCMode, PWMA_OutputState_TypeDef PWMA_OutputState, PWMA_OutputNState_TypeDef PWMA_OutputNState, uint16_t PWMA_Pulse, PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity, PWMA_OCNPolarity_TypeDef

	PWMA_OCNPolarity, PWMA_OCIdleState_TypeDef PWMA_OCIdleState, PWMA_OCNIdleState_TypeDef PWMA_OCNIdleState)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 通道 3
参数 1	PWMA_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMA_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMA_OutputNState 指定互补输出状态
参数 4	PWMA_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 5	PWMA_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 6	PWMA_OCNPolarity 指定互补输出比较极性
参数 7	PWMA_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
参数 8	PWMA_OCNIdleState 指定互补输出比较空闲
返回	无

36.12.7 初始化 PWMA 通道 4

函数名	void PWMA_OC4Init(PWMA_OCMode_TypeDef PWMA_OCMode, PWMA_OutputState_TypeDef PWMA_OutputState, PWMA_OutputNState_TypeDef PWMA_OutputNState, uint16_t PWMA_Pulse, PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity, PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity, PWMA_OCIdleState_TypeDef PWMA_OCIdleState, PWMA_OCNIdleState_TypeDef PWMA_OCNIdleState)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 通道 4
参数 1	PWMA_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMA_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMA_OutputNState 指定互补输出状态
参数 4	PWMA_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 5	PWMA_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 6	PWMA_OCNPolarity 指定互补输出比较极性
参数 7	PWMA_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
参数 8	PWMA_OCNIdleState 指定互补输出比较空闲
返回	无

36.12.8 PWMA 刹车死区功能配置

函数名	void PWMA_BDTRConfig(PWMA_OSSIState_TypeDef PWMA_OSSIState, PWMA_LockLevel_TypeDef PWMA_LockLevel, uint8_t PWMA_DeadTime, PWMA_BreakState_TypeDef PWMA_Break, PWMA_BreakPolarity_TypeDefPWMA_BreakPolarity, PWMA_AutomaticOutput_TypeDef PWMA_AutomaticOutput)
功能描述	配置刹车、死区、锁定级别、OSSI，以及 AOE（自动输出启用）
参数 1	PWMA_OSSIState 从@ref PWMA_OSSIState_TypeDef 指定 OSSIS 状态
参数 2	PWMA_LockLevel 从@ref PWMA_lock level_TypeDef 指定锁定级别
参数 3	PWMA_DeadTime 指定停滞时间值
参数 4	PWMA_Break 指定 Break 状态@ref PWMA_BBreakState_TypeDef
参数 5	PWMA_BreakPolarity 指定来自*@ref PWMA_BreakPolarity_TypeDef。
参数 6	PWMA_AutomaticOutput 指定自动输出配置
返回	无

36.12.9 PWMA 输入捕获初始化

函数名	void PWMA_ICInit(PWMA_Channel_TypeDef PWMA_Channel, PWMA_ICPolarity_TypeDef PWMA_ICPolarity, PWMA_ICSelection_TypeDef PWMA_ICSelection, PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_ICPrescaler, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMA 外围设备
参数 1	PWMA_Channel 指定来自 PWMA_Cannel_TypeDef 的输入捕获通道
参数 2	PWMA_ICPolarity 指定输入捕获极性
参数 3	PWMA_ICSelection 指定输入捕获源选择
参数 4	PWMA_ICP 缩放器指定输入捕获预缩放器
参数 5	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器值
返回	无

PWMA 输入捕获预分频器

```
{
  PWMA_ICPSC_DIV1                    = ((uint8_t)0x00),
  PWMA_ICPSC_DIV2                    = ((uint8_t)0x04),
  PWMA_ICPSC_DIV4                    = ((uint8_t)0x08),
  PWMA_ICPSC_DIV8                    = ((uint8_t)0x0C)
}PWMA_ICPSC_TypeDef;
```

36.12.10 PWMA 输入捕获配置

函数名	void PWMA_PWMIConfig(PWMA_Channel_TypeDef PWMA_Channel, PWMA_ICPolarity_TypeDef PWMA_ICPolarity, PWMA_ICSelection_TypeDef PWMA_ICSelection, PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_ICPrescaler, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	根据指定参数在 PWM 输入模式下配置 PWMA 外围设备
参数 1	配置通道 PWMA_Channel
参数 2	配置极性 PWMA_ICPolarity
参数 3	配置选择源 PWMA_ICSelection
参数 4	配置预缩放器
参数 5	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器值
返回	无

36.12.11 启用或禁用 PWMA

函数名	void PWMA_Cmd(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA 外围设备
参数 1	NewState PWMA 外备的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.12 启用或禁用 PWMA 设备主输出

函数名	void PWMA_CtrlPWMOutputs(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA 设备主输出
参数 1	NewState PWMA 外备的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.13 启用或禁用指定的 PWMA 中断

函数名	void PWMA_ITConfig(PWMA_IT_TypeDef PWMA_IT, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用指定的 PWMA 中断
参数 1	PWMA_IT 指定要启用或禁用的 PWMA 中断源。

	*此参数可以是以下值的任意组合： *-PWMA_IT_UPDATE：PWMA 更新中断源 *-PWMA_IT_CC1:PWMA 捕获比较 1 中断源 *-PWMA_IT_CC2:PWMA 捕获比较 2 中断源 *-PWMA_IT_CC3:PWMA 捕获比较 3 中断源 *-PWMA_IT_CC4:PWMA 捕获比较 4 中断源 *-PWMA_IT_CU 更新：PWMA 捕获比较更新中断源 *-PWMA_IT_TRIGGER:PWMA 触发中断源 *-PWMA_IT_BEAK:PWMA 中断源
参数 2	NewState PWMA 外围设备的新状态
返回	无

PWMA 中断源

```
typedef enum
{
  PWMA_IT_UPDATE                  = ((uint8_t)0x01),
  PWMA_IT_CC1                    = ((uint8_t)0x02),
  PWMA_IT_CC2                    = ((uint8_t)0x04),
  PWMA_IT_CC3                    = ((uint8_t)0x08),
  PWMA_IT_CC4                    = ((uint8_t)0x10),
  PWMA_IT_COM                     = ((uint8_t)0x20),
  PWMA_IT_TRIGGER                 = ((uint8_t)0x40),
  PWMA_IT_BREAK                   = ((uint8_t)0x80)
}PWMA_IT_TypeDef;
```

36.12.14 配置 PWMA 内部时钟

函数名	void PWMA_InternalClockConfig(void)
功能描述	启用配置 PWMA 内部时钟
参数 1	无
返回	无

36.12.15 配置 PWMA 外部时钟模式 1

函数名	void PWMA_ETRClockMode1Config(PWMA_ExtTRGPSC_TypeDef PWMA_ExtTRGPrescaler, PWMA_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMA_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMA 外部时钟模式 1
参数 1	PWMA_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPSC_OFF

	*-PWMA_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMA_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.16 配置 PWMA 外部时钟模式 2

函数名	void PWMA_ETRClockMode2Config(PWMA_ExtTRGPSC_TypeDef PWMA_ExtTRGPrescaler, PWMA_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMA_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMA 外部时钟模式 2
参数 1	PWMA_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPSC_OFF *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMA_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.17 配置 PWMA 外部触发器

函数名	void PWMA_ETRConfig(PWMA_ExtTRGPSC_TypeDef PWMA_ExtTRGPrescaler, PWMA_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMA_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMA 外部时钟模式 2
参数 1	PWMA_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。

	*此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPSC_OFF *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMA_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMA_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMA_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.18 将 PWMA 触发器配置为外部时钟

函数名	void PWMA_TIxExternalClockConfig(PWMA_TIxExternalCLK1Source_TypeDef PWMA_TIxExternalCLKSource, PWMA_ICPolarity_TypeDef PWMA_ICPolarity, uint8_t ICFilter)
功能描述	将 PWMA 触发器配置为外部时钟
参数 1	PWMA_TIxExternalCLKSource 指定触发器源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI1:TI1 边缘检测器 *-PWMA_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI2：过滤的 PWMA 输入 1 *-PWMA_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI1ED：过滤的 PWMA 输入 2
参数 2	PWMA_ICP 极性指定 TIx 极性。 *此参数可以是： *-PWMA_ICPOLARITY_RISING *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING
参数 3	ICFilter 指定滤波器值。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.19 配置 PWMA 输入触发源

函数名	void PWMA_SelectInputTrigger(PWMA_TS_TypeDef PWMA_InputTriggerSource)
功能描述	选择 PWMA 输入触发源
参数 1	PWMA_InputTriggerSource 指定输入触发源。 *此参数可以是以下值之一：

	*-PWMA_TS_TI1F_ED:TI1 边缘检测器 *-PWMA_TS_TI1FP1：过滤定时器输入 1 *-PWMA_TS_TI2FP2：过滤定时器输入 2 *PWMA_TS_ETRF：外部触发输入
返回	无

36.12.20 启用或禁用 PWMA Update 事件

函数名	void PWMA_UpdateDisableConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA Update 事件
参数 1	NewState PWMA 外围预加载寄存器的新状态。此参数可以 *为 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.21 配置 PWMA 更新请求中断源

函数名	void PWMA_UpdateRequestConfig(PWMA_UpdateSource_TypeDef PWMA_UpdateSource)
功能描述	选择 PWMA 更新请求中断源
参数 1	PWMA_UpdateSource 指定更新源。 *此参数可以是以下值之一 - PWMA_UPDATESOURCE_REGULAR - PWMA_UPDATESOURCE_GLOBAL
参数 2	
参数 3	
返回	无

36.12.22 启用或禁用 PWMA 霍尔传感器

函数名	void PWMA_SelectHallSensor(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA 霍尔传感器
参数 1	NewState PWMA 霍尔传感器接口的新状态。此参数可以 *为 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.23 选择 PWMA 单脉冲模式

函数名	void PWMA_SelectOnePulseMode(

	PWMA_OPMode_TypeDef PWMA_OPMode)
功能描述	选择 PWMA 单脉冲模式
参数 1	PWMA_OPMode 指定要使用的 OPM 模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMA_OPMODE_SINGLE *-PWMA_OPMODE_repetive
返回	无

36.12.24 选择 PWMA 触发器输出模式

函数名	void PWMA_SelectOutputTrigger(PWMA_TRGOSource_TypeDef PWMA_TRGOSource)
功能描述	选择 PWMA 触发器输出模式
参数 1	PWMA_TRGOSource 指定触发输出源。 *此参数可以是以下值之一 * PWMA_TRGOSOURCE_RESET * - PWMA_TRGOSOURCE_ENABLE * - PWMA_TRGOSOURCE_UPDATE * - PWMA_TRGOSource_OC1 * - PWMA_TRGOSOURCE_OC1REF * - PWMA_TRGOSOURCE_OC2REF * - PWMA_TRGOSOURCE_OC3REF
返回	无

36.12.25 选择 PWMA 从模式

函数名	void PWMA_SelectSlaveMode(PWMA_SlaveMode_TypeDef PWMA_SlaveMode)
功能描述	选择 PWMA 从模式
参数 1	PWMA_SlaveMode 指定 PWMA 从模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMA_SLAVEMODE_RESET *-PWMA_SLAVEMODE_GATED *- PWMA_SLAVEMODE_TRIGGER *-PWMA_SLAVEMODE_EXTERNAL1
返回	无

36.12.26 设置 PWMA 主/从模式

函数名	void PWMA_SelectMasterSlaveMode(FunctionalState NewState)
功能描述	设置或重置 PWMA 主/从模式
参数 1	NewState PWMA 及其从属设备之间同步的新状态 *（通过 TRGO）。此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.27 配置 PWMA 编码器接口

函数名	void PWMA_EncoderInterfaceConfig(PWMA_EncoderMode_TypeDef PWMA_EncoderMode, PWMA_ICPolarity_TypeDef PWMA_IC1Polarity, PWMA_ICPolarity_TypeDef PWMA_IC2Polarity)
功能描述	配置 PWMA 编码器接口
参数 1	PWMA_EncoderMode 指定 PWMA 编码器模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMA_ENCODERMODE_TI1：TI1FP1 边缘上的计数器计数 *取决于 TI2FP2 水平。 *-PWMA_ENCODERMODE_TI2：TI2FP2 边缘上的计数器计数 *取决于 TI1FP1 水平。 *-PWMA_ENCODERMODE_TI12：TI1FP1 和 *TI2FP2 边缘取决于其他输入的电平。
参数 2	PWMA_IC1 极性指定 IC1 极性。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING
参数 3	PWMA_IC2 极性指定 IC2 极性。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING
返回	无

36.12.28 配置 PWMA 预分频器

函数名	void PWMA_PrescalerConfig(uint16_t Prescaler, PWMA_PSCReloadMode_TypeDef PWMA_PSCReloadMode)
功能描述	配置 PWMA 预分频器
参数 1	Prescaler 指定 Prescaler 寄存器值 *此参数的值必须介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
参数 2	PWMA_PSCReloadMode 指定 PWMA 预缩放器重新加载模式。

	*此参数可以是以下值之一 *-PWMA_PSCRELOADMODE_IMMEDIATE：预缩放器立即加载。 *-PWMA_PSCREELOADMODE_UPDATE：在更新事件时加载预缩放器
参数 3	
返回	无

36.12.29 指定要使用的 PWMA 计数器模式

函数名	void PWMA_CounterModeConfig(PWMA_CounterMode_TypeDef PWMA_CounterMode)
功能描述	指定要使用的 PWMA 计数器模式
参数 1	PWMA_CounterMode 指定要使用的计数器模式 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_COUNTERMODE_UP:PWMA 递增计数模式 *-PWMA_COUNTERMODE_DOWN:PWMA 递减计数模式 *-PWMA_COUNTERMODE_CENTERALIGNED1:PWMA 中心对齐模式 1 *-PWMA_CounterMode_CenterAligned2:PWMA 中心对齐模式 2 *-PWMA_COUNTERMODE_CENTERALIGNED3:PWMA 中心对齐模式 3
返回	无

36.12.30 强制 PWMA 通道 1 输出高低电平

函数名	void PWMA_ForcedOC1Config(PWMA_ForcedAction_TypeDef PWMA_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMA 通道 1 输出波形为高低电平
参数 1	PWMA_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC1REF 上的高电平 *-PWMA_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC1REF 处于低电平。
返回	无

36.12.31 强制 PWMA 通道 2 输出高低电平

函数名	void PWMA_ForcedOC2Config(PWMA_ForcedAction_TypeDef PWMA_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMA 通道 2 输出波形为高低电平
参数 1	PWMA_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC2REF 上的高电平 *-PWMA_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC2REF 处于低电平。
返回	无

36.12.32 强制 PWMA 通道 3 输出高低电平

函数名	void PWMA_ForcedOC3Config(PWMA_ForcedAction_TypeDef PWMA_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMA 通道 3 输出波形为高低电平
参数 1	PWMA_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC3REF 上的高电平 *-PWMA_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC3REF 处于低电平。
返回	无

36.12.33 强制 PWMA 通道 4 输出高低电平

函数名	void PWMA_ForcedOC4Config(PWMA_ForcedAction_TypeDef PWMA_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMA 通道 4 输出波形为高低电平
参数 1	PWMA_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC4REF 上的高电平 *-PWMA_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC4REF 处于低电平。
返回	无

36.12.34 启用或禁用 ARR 上的 PWMA 预加载寄存器

函数名	void PWMA_ARRPreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 ARR 上的 PWMA 外围预加载寄存器
参数 1	NewState PWMA 外围预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.35 选择 PWMA com 事件

函数名	void PWMA_SelectCOM(FunctionalState NewState)
功能描述	选择 PWMA 外围 事件
参数 1	NewState 通勤事件的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.36 设置 PWMA 外围设备捕获比较预加载控制位

函数名	void PWMA_CCPreloadControl(FunctionalState NewState)
功能描述	设置或重置 PWMA 外围设备捕获比较预加载控制位
参数 1	NewState 捕获比较预加载控制位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.37 设置 CCR1 上的 PWMA 预加载寄存器

函数名	void PWMA_OC1PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR1 上的 PWMA 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.38 设置 CCR2 上的 PWMA 预加载寄存器

函数名	void PWMA_OC2PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR2 上的 PWMA 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.39 设置 CCR3 上的 PWMA 预加载寄存器

函数名	void PWMA_OC3PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR3 上的 PWMA 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.40 设置 CCR4 上的 PWMA 预加载寄存器

函数名	void PWMA_OC4PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR4 上的 PWMA 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.41 配置 PWMA 捕获比较 1 快速使能

函数名	void PWMA_OC1FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMA 捕获比较 1 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.42 配置 PWMA 捕获比较 2 快速使能

函数名	void PWMA_OC2FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMA 捕获比较 1 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.43 配置 PWMA 捕获比较 3 快速使能

函数名	void PWMA_OC3FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMA 捕获比较 1 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.44 配置 PWMA 捕获比较 4 快速使能

函数名	void PWMA_OC4FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMA 捕获比较 1 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.45 配置要由软件生成的 PWMA 事件

函数名	void PWMA_GenerateEvent(PWMA_EventSource_TypeDef PWMA_EventSource)
功能描述	配置要由软件生成的 PWMA 事件
参数 1	PWMA_EventSource 指定事件源。 *此参数可以是以下值之一：

	*-PWMA_EVENTSOURCE_UPDATE:PWMA 更新事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_CC1:PWMA 捕获比较 1 事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_CC2:PWMA 捕获比较 2 事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_CC3:PWMA 捕获比较 3 事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_CC4:PWMA 捕获比较 4 事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_COM:PWMA COM 事件源 *-PWMA_EVENTSOURCE_TRIGGER:PWMA 触发事件源 *-PWMA_EventSourceBreak:PWMA Break 事件源
返回	无

36.12.46 配置 PWMA 通道 1 极性

函数名	void PWMA_OC1PolarityConfig(PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 1 极性
参数 1	PWMA_OCP 极性指定 OC1 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.47 配置 PWMA 通道 2 极性

函数名	void PWMA_OC2PolarityConfig(PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 2 极性
参数 1	PWMA_OCP 极性指定 OC2 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.48 配置 PWMA 通道 3 极性

函数名	void PWMA_OC3PolarityConfig(PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 3 极性
参数 1	PWMA_OCP 极性指定 OC3 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.49 配置 PWMA 通道 4 极性

函数名	void PWMA_OC4PolarityConfig(PWMA_OCPolarity_TypeDef PWMA_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 4 极性
参数 1	PWMA_OCP 极性指定 OC4 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.50 配置 PWMA 通道 1N 极性

函数名	void PWMA_OC1NPolarityConfig(PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 1N 极性
参数 1	PWMA_OCNPolarity 指定 OC1N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.51 配置 PWMA 通道 2N 极性

函数名	void PWMA_OC2NPolarityConfig(PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 2N 极性
参数 1	PWMA_OCNPolarity 指定 OC2N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.52 配置 PWMA 通道 3N 极性

函数名	void PWMA_OC3NPolarityConfig(PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 3N 极性
参数 1	PWMA_OCNPolarity 指定 OC3N 极性。 *此参数可以是以下值之一：

	*-PWMA_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.53 配置 PWMA 通道 4N 极性

函数名	void PWMA_OC4NPolarityConfig(PWMA_OCNPolarity_TypeDef PWMA_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMA 通道 4N 极性
参数 1	PWMA_OCNPolarity 指定 OC4N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMA_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.54 启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 P

函数名	void PWMA_CCxCmd(PWMA_Channel_TypeDef PWMA_Channel, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 x（x=1，..，4）
参数 1	PWMA_Channel 指定 PWMA 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_CHANNEL_1:PWMA 通道 1 *-PWMA_CHANNEL_2:PWMA 通道 2 *-PWMA_CHANNEL_3:PWMA 通道 3 *-PWMA_CHANNEL_4:PWMA 通道 4
参数 2	NewState 指定 PWMA 信道 CCxE 位的新状态。 *此参数可以是：ENABLE 或 DISABLE
返回	无

36.12.55 启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 N

函数名	void PWMA_CCxNCmd(PWMA_Channel_TypeDef PWMA_Channel, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMA 捕获比较通道 xN（x=1，..，4）
参数 1	PWMA_Channel 指定 PWMA 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_CHANNEL_1:PWMA 通道 1 *-PWMA_CHANNEL_2:PWMA 通道 2 *-PWMA_CHANNEL_3:PWMA 通道 3 *-PWMA_CHANNEL_4:PWMA 通道 4
参数 2	NewState 指定 PWMA 信道 CCxNE 位的新状态。

	*此参数可以是：ENABLE 或 DISABLE
返回	无

36.12.56 配置 PWMA 输出比较模式

函数名	void PWMA_SelectOCxM(PWMA_Channel_TypeDef PWMA_Channel, PWMA_OCMode_TypeDef PWMA_OCMode)
功能描述	选择 PWMA 输出比较模式。此功能禁用在更改“输出比较模式”之前选择的频道。用户必须*使用 PWMA_CCxCmd 和 PWMA_CCxNCmd 函数启用此通道
参数 1	PWMA_Channel 指定 PWMA 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_CHANNEL_1:PWMA 通道 1 *-PWMA_CHANNEL_2:PWMA 通道 2 *-PWMA_CHANNEL_3:PWMA 通道 3 *-PWMA_CHANNEL_4:PWMA 通道 4
参数 2	PWMA_OCMode 指定 PWMA 输出比较模式。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_OCMODE_TIMING *-PWMA_OCMODE_ACTIVE *-PWMA_OCMODE_TOGGLE *-PWMA_OCMODE_PWM1 *-PWMA_OCMODE_PWM2 *-PWMA_frcedaction_ACTIVE *-PWMA_FORCEDACTION_INACTIVE
返回	无

36.12.57 设置 PWMA 计数器寄存器值

函数名	void PWMA_SetCounter(uint16_t Counter)
功能描述	设置 PWMA 计数器寄存器值
参数 1	Counter 指定 Counter 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.58 设置 PWMA 自动重新加载寄存器值

函数名	void PWMA_SetAutoreload(uint16_t Autoreload)
功能描述	设置 PWMA 自动重新加载寄存器值
参数 1	Autoreload 指定自动重新加载寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.59 设置 PWMA 捕获比较器 1 寄存器值

函数名	void PWMA_SetCompare1(uint16_t Compare1)
功能描述	设置 PWMA 捕获比较 1 寄存器值
参数 1	Compare1 指定 Capture Compare1 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.60 设置 PWMA 捕获比较器 2 寄存器值

函数名	void PWMA_SetCompare2(uint16_t Compare1)
功能描述	设置 PWMA 捕获比较 2 寄存器值
参数 1	Compare2 指定 Capture Compare2 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.61 设置 PWMA 捕获比较器 3 寄存器值

函数名	void PWMA_SetCompare3(uint16_t Compare1)
功能描述	设置 PWMA 捕获比较 3 寄存器值
参数 1	Compare3 指定 Capture Compare3 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.62 设置 PWMA 捕获比较器 4 寄存器值

函数名	void PWMA_SetCompare4(uint16_t Compare1)
功能描述	设置 PWMA 捕获比较 4 寄存器值
参数 1	Compare4 指定 Capture Compare4 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.63 设置 PWMA 输入捕获 1 预分频器

函数名	void PWMA_SetIC1Prescaler(PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_IC1Prescaler)
功能描述	设置 PWMA 输入捕获 1 预分频器
参数 1	PWMA_IC1 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPSC_DIV1：无预分频器

	*-PWMA_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.64 设置 PWMA 输入捕获 2 预分频器

函数名	void PWMA_SetIC2Prescaler(PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_IC1Prescaler)
功能描述	设置 PWMA 输入捕获 2 预分频器
参数 1	PWMA_IC2 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMA_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.65 设置 PWMA 输入捕获 3 预分频器

函数名	void PWMA_SetIC3Prescaler(PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_IC1Prescaler)
功能描述	设置 PWMA 输入捕获 3 预分频器
参数 1	PWMA_IC3 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMA_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.66 设置 PWMA 输入捕获 4 预分频器

函数名	void PWMA_SetIC4Prescaler(PWMA_ICPSC_TypeDef PWMA_IC1Prescaler)
功能描述	设置 PWMA 输入捕获 4 预分频器
参数 1	PWMA_IC4 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMA_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMA_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.67 获取 PWMA 输入捕获 1 的值

函数名	uint16_t PWMA_GetCapture1(void)
功能描述	获取 PWMA 输入捕获 1 的值
参数	无
返回	Capture 比较 1 的寄存器值

36.12.68 获取 PWMA 输入捕获 2 的值

函数名	uint16_t PWMA_GetCapture2(void)
功能描述	获取 PWMA 输入捕获 2 的值
参数	无
返回	Capture 比较 2 的寄存器值

36.12.69 获取 PWMA 输入捕获 3 的值

函数名	uint16_t PWMA_GetCapture3(void)
功能描述	获取 PWMA 输入捕获 3 的值
参数	无
返回	Capture 比较 3 的寄存器值

36.12.70 获取 PWMA 输入捕获 4 的值

函数名	uint16_t PWMA_GetCapture4(void)
功能描述	获取 PWMA 输入捕获 4 的值
参数	无
返回	Capture 比较 4 的寄存器值

36.12.71 获取 PWMA 计数器值

函数名	uint16_t PWMA_GetCounter(void)
功能描述	获取 PWMA 计数器值
参数	无
返回	计数器寄存器值

36.12.72 获取 PWMA 预分频器值

函数名	uint16_t PWMA_GetPrescaler(void)
功能描述	获取 PWMA 预分频器值
参数	无

返回	预分频器寄存器值

36.12.73 获取指定的 PWMA 标志

函数名	FlagStatus PWMA_GetFlagStatus(PWMA_FLAG_TypeDef PWMA_FLAG)
功能描述	检查是否设置了指定的 PWMA 标志
参数 1	PWMA_FLAG 指定要检查的标志。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FLAG_UPDATE:PWMA 更新标志 *-PWMA_FLAG_CC1:PWMA 捕获比较 1 标志 *-PWMA_FLAG_CC2:PWMA 捕获比较 2 标志 *-PWMA_FLAG_CC3:PWMA 捕获比较 3 标志 *-PWMA_FLAG_CC4:PWMA 捕获比较 4 标志 *-PWMA_FLAG_COMM:PWMA 交换标志 *-PWMA_FLAG_TRIGGER:PWMA 触发标志 *-PWMA_FLAG_BREAK:PWMA 中断标志 *-PWMA_FLAG_CC1F:PWMA 捕获比较 1 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC2OF:PWMA 捕获比较 2 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC3OF：PWMA 捕获比较 3 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC4OF:PWMA 捕获比较 4 过捕获标志
返回	FlagStatus PWMA_FLAG 的新状态（SET 或 RESET）

36.12.74 清除 PWMA 挂起标志

函数名	void PWMA_ClearFlag(PWMA_FLAG_TypeDef PWMA_FLAG)
功能描述	清除 PWMA 挂起标志
参数 1	PWMA_FLAG 指定要清除的标志。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_FLAG_UPDATE:PWMA 更新标志 *-PWMA_FLAG_CC1:PWMA 捕获比较 1 标志 *-PWMA_FLAG_CC2:PWMA 捕获比较 2 标志 *-PWMA_FLAG_CC3:PWMA 捕获比较 3 标志 *-PWMA_FLAG_CC4:PWMA 捕获比较 4 标志 *-PWMA_FLAG_COMM:PWMA 交换标志 *-PWMA_FLAG_TRIGGER:PWMA 触发标志 *-PWMA_FLAG_BREAK:PWMA 中断标志 *-PWMA_FLAG_CC1F:PWMA 捕获比较 1 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC2OF:PWMA 捕获比较 2 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC3OF：PWMA 捕获比较 3 过捕获标志 *-PWMA_FLAG_CC4OF:PWMA 捕获比较 4 过捕获标志
返回	无

36.12.75 检查 PWMA 中断是否发生

函数名	ITStatus PWMA_GetITStatus(PWMA_IT_TypeDef PWMA_IT)
功能描述	检查 PWMA 中断是否发生
参数 1	PWMA_IT 指定要检查的 PWMA 中断源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_IT_UPDATE：PWMA 更新中断源 *-PWMA_IT_CC1:PWMA 捕获比较 1 中断源 *-PWMA_IT_CC2:PWMA 捕获比较 2 中断源 *-PWMA_IT_CC3:PWMA 捕获比较 3 中断源 *-PWMA_IT_CC4:PWMA 捕获比较 4 中断源 *-PWMA_IT_COM:PWMA 换向中断源 *-PWMA_IT_TRIGGER:PWMA 触发中断源 *-PWMA_IT_BEAK:PWMA 中断源
返回	ITStatus PWMA_IT 的新状态（SET 或 RESET）

36.12.76 清除 PWMA 的中断挂起位

函数名	void PWMA_ClearITPendingBit(PWMA_IT_TypeDef PWMA_IT)
功能描述	清除 PWMA 的中断挂起位
参数 1	PWMA_IT 指定要清除的挂起位。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_IT_UPDATE：PWMA 更新中断源 *-PWMA_IT_CC1:PWMA 捕获比较 1 中断源 *-PWMA_IT_CC2:PWMA 捕获比较 2 中断源 *-PWMA_IT_CC3:PWMA 捕获比较 3 中断源 *-PWMA_IT_CC4:PWMA 捕获比较 4 中断源 *-PWMA_IT_COM:PWMA 换向中断源 *-PWMA_IT_TRIGGER:PWMA 触发中断源 *-PWMA_IT_BEAK:PWMA 中断源
返回	无

36.12.77 将 TI1 配置为输入

函数名	static void TI1_Config(uint8_t PWMA_ICPolarity, uint8_t PWMA_ICSelection, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	将 TI1 配置为输入
参数 1	PWMA_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING

参数 2	PWMA_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMA 输入 1 选择为 *连接到 IC1。 *-PWMA_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMA 输入 1 选择为 *连接到 IC2。
参数 3	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.78 将 TI2 配置为输入

函数名	static void TI2_Config(uint8_t PWMA_ICPolarity, uint8_t PWMA_ICSelection, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	将 TI2 配置为输入
参数 1	PWMA_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMA_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMA 输入 2 选择为 *连接到 IC2。 *-PWMA_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMA 输入 2 选择为 *连接到 IC1。
参数 3	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.79 将 TI3 配置为输入

函数名	static void TI3_Config(uint8_t PWMA_ICPolarity, uint8_t PWMA_ICSelection, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	将 TI3 配置为输入
参数 1	PWMA_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMA_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMA 输入 3 选择为

	*连接到 IC3。 *-PWMA_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMA 输入 3 选择为 *连接到 IC4。
参数 3	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.80 将 TI4 配置为输入

函数名	static void TI4_Config(uint8_t PWMA_ICPolarity, uint8_t PWMA_ICSelection, uint8_t PWMA_ICFilter)
功能描述	将 TI4 配置为输入
参数 1	PWMA_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICPOLARITY_FALLING *-PWMA_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMA_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMA_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMA 输入 4 选择为 *连接到 IC4。 *-PWMA_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMA 输入 4 选择为 *连接到 IC3。
参数 3	PWMA_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.81 PWMB 反初始化

函数名	void PWMB_DeInit(void)
功能描述	将 PWMB 外围寄存器取消初始化为其默认重置值
参数 1	无
返回	无

36.12.82 初始化 PWMB 时基单元值

函数名	void PWMB_TimeBaseInit(uint16_t PWMB_Prescaler, PWMB_CounterMode_TypeDef PWMB_CounterMode, uint16_t PWMB_Period, uint8_t PWMB_RepetitionCounter)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 时基单位
参数 1	PWMB_Pescaler 指定预缩放器值

参数 2	PWMB_CounterMode 从@ref PWMB_CoounterMode_TypeDef 指定计数器模式
参数 3	PWMB_Period 指定 Period 值
参数 4	PWMB_ReditionCounter 指定重复计数器值
返回	无

其中：

```
typedef enum
{
  PWMB_COUNTERMODE_UP                  = ((uint8_t)0x00),
  PWMB_COUNTERMODE_DOWN                = ((uint8_t)0x10),
  PWMB_COUNTERMODE_CENTERALIGNED1      = ((uint8_t)0x20),
  PWMB_COUNTERMODE_CENTERALIGNED2      = ((uint8_t)0x40),
  PWMB_COUNTERMODE_CENTERALIGNED3      = ((uint8_t)0x60)
}PWMB_CounterMode_TypeDef;
```

36.12.83 初始化 PWMB 通道 5

函数名	void PWMB_OC5Init(PWMB_OCMode_TypeDef PWMB_OCMode, PWMB_OutputState_TypeDef PWMB_OutputState, uint16_t PWMB_Pulse, PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity, PWMB_OCIdleState_TypeDef PWMB_OCIdleState,)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 通道 5
参数 1	PWMB_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMB_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMB_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 4	PWMB_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 5	PWMB_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
返回	无

PWMB 输出比较和 PWM 模式：

```
typedef enum
{
  PWMB_OCMODE_TIMING      = ((uint8_t)0x00),
  PWMB_OCMODE_ACTIVE      = ((uint8_t)0x10),
  PWMB_OCMODE_INACTIVE    = ((uint8_t)0x20),
  PWMB_OCMODE_TOGGLE      = ((uint8_t)0x30),
  PWMB_OCMODE_PWM1        = ((uint8_t)0x60),
  PWMB_OCMODE_PWM2        = ((uint8_t)0x70)
```

}PWMB_OCMode_TypeDef;

36.12.84 初始化 PWMB 通道 6

函数名	void PWMB_OC6Init(PWMB_OCMode_TypeDef PWMB_OCMode, PWMB_OutputState_TypeDef PWMB_OutputState, uint16_t PWMB_Pulse, PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity, PWMB_OCIdleState_TypeDef PWMB_OCIdleState,)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 通道 6
参数 1	PWMB_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMB_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMB_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 4	PWMB_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 5	PWMB_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
返回	无

PWMB 输出比较和 PWM 模式：

```
typedef enum
{
  PWMB_OCMODE_TIMING      = ((uint8_t)0x00),
  PWMB_OCMODE_ACTIVE      = ((uint8_t)0x10),
  PWMB_OCMODE_INACTIVE    = ((uint8_t)0x20),
  PWMB_OCMODE_TOGGLE      = ((uint8_t)0x30),
  PWMB_OCMODE_PWM1        = ((uint8_t)0x60),
  PWMB_OCMODE_PWM2        = ((uint8_t)0x70)
}PWMB_OCMode_TypeDef;
```

36.12.85 初始化 PWMB 通道 7

函数名	void PWMB_OC7Init(PWMB_OCMode_TypeDef PWMB_OCMode, PWMB_OutputState_TypeDef PWMB_OutputState, uint16_t PWMB_Pulse, PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity, PWMB_OCIdleState_TypeDef PWMB_OCIdleState,)

功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 通道 7
参数 1	PWMB_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMB_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMB_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 4	PWMB_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 5	PWMB_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
返回	无

PWMB 输出比较和 PWM 模式：

```
typedef enum
{
  PWMB_OCMODE_TIMING      = ((uint8_t)0x00),
  PWMB_OCMODE_ACTIVE      = ((uint8_t)0x10),
  PWMB_OCMODE_INACTIVE    = ((uint8_t)0x20),
  PWMB_OCMODE_TOGGLE      = ((uint8_t)0x30),
  PWMB_OCMODE_PWM1        = ((uint8_t)0x60),
  PWMB_OCMODE_PWM2        = ((uint8_t)0x70)
}PWMB_OCMode_TypeDef;
```

36.12.86 初始化 PWMB 通道 8

函数名	void PWMB_OC8Init(PWMB_OCMode_TypeDef PWMB_OCMode, PWMB_OutputState_TypeDef PWMB_OutputState, uint16_t PWMB_Pulse, PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity, PWMB_OCIdleState_TypeDef PWMB_OCIdleState,)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 通道 8
参数 1	PWMB_OCMode 指定输出比较模式
参数 2	PWMB_OutputState 指定输出状态
参数 3	PWMB_Pulse 指定脉冲宽度值。
参数 4	PWMB_OCPolarity 指定输出比较极性
参数 5	PWMB_OCIdleState 指定输出比较空闲状态
返回	无

PWMB 输出比较和 PWM 模式：

```
typedef enum
{
  PWMB_OCMODE_TIMING      = ((uint8_t)0x00),
  PWMB_OCMODE_ACTIVE      = ((uint8_t)0x10),
  PWMB_OCMODE_INACTIVE    = ((uint8_t)0x20),
```

```
    PWMB_OCMODE_TOGGLE      = ((uint8_t)0x30),
    PWMB_OCMODE_PWM1        = ((uint8_t)0x60),
    PWMB_OCMODE_PWM2        = ((uint8_t)0x70)
}PWMB_OCMode_TypeDef;
```

36.12.87 PWMB 输入捕获初始化

函数名	void PWMB_ICInit(PWMB_Channel_TypeDef PWMB_Channel, PWMB_ICPolarity_TypeDef PWMB_ICPolarity, PWMB_ICSelection_TypeDef PWMB_ICSelection, PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_ICPrescaler, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	根据指定的参数初始化 PWMB 外围设备
参数 1	PWMB_Channel 指定来自 PWMB_Cannel_TypeDef 的输入捕获通道
参数 2	PWMB_ICPolarity 指定输入捕获极性
参数 3	PWMB_ICSelection 指定输入捕获源选择
参数 4	PWMB_ICP 缩放器指定输入捕获预缩放器
参数 5	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器值
返回	无

PWMB 输入捕获预分频器

```
{
    PWMB_ICPSC_DIV1                 = ((uint8_t)0x00),
    PWMB_ICPSC_DIV2                 = ((uint8_t)0x04),
    PWMB_ICPSC_DIV4                 = ((uint8_t)0x08),
    PWMB_ICPSC_DIV8                 = ((uint8_t)0x0C)
}PWMB_ICPSC_TypeDef;
```

36.12.88 PWMB 输入捕获配置

函数名	void PWMB_PWMIConfig(PWMB_Channel_TypeDef PWMB_Channel, PWMB_ICPolarity_TypeDef PWMB_ICPolarity, PWMB_ICSelection_TypeDef PWMB_ICSelection, PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_ICPrescaler, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	根据指定参数在 PWM 输入模式下配置 PWMB 外围设备
参数 1	配置通道 PWMB_Channel
参数 2	配置极性 PWMB_ICPolarity
参数 3	配置选择源 PWMB_ICSelection
参数 4	配置预缩放器
参数 5	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器值
返回	无

36.12.89 启用或禁用 PWMB

函数名	void PWMB_Cmd(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB 外围设备
参数 1	NewState PWMB 外备的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.90 启用或禁用 PWMB 设备主输出

函数名	void PWMB_CtrlPWMOutputs(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB 设备主输出
参数 1	NewState PWMB 外备的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.91 启用或禁用指定的 PWMB 中断

函数名	void PWMB_ITConfig(PWMB_IT_TypeDef PWMB_IT, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用指定的 PWMB 中断
参数 1	PWMB_IT 指定要启用或禁用的 PWMB 中断源。 *此参数可以是以下值的任意组合： *-PWMB_IT_UPDATE：PWMB 更新中断源 *-PWMB_IT_CC1:PWMB 捕获比较 5 中断源 *-PWMB_IT_CC2:PWMB 捕获比较 6 中断源 *-PWMB_IT_CC3:PWMB 捕获比较 7 中断源 *-PWMB_IT_CC4:PWMB 捕获比较 8 中断源 *-PWMB_IT_CU 更新：PWMB 捕获比较更新中断源 *-PWMB_IT_TRIGGER:PWMB 触发中断源 *-PWMB_IT_BEAK:PWMB 中断源
参数 2	NewState PWMB 外围设备的新状态
返回	无

PWMB 中断源

```
typedef enum
{
  PWMB_IT_UPDATE                    = ((uint8_t)0x01),
  PWMB_IT_CC1                       = ((uint8_t)0x02),
```

```
    PWMB_IT_CC2                     = ((uint8_t)0x04),
    PWMB_IT_CC3                     = ((uint8_t)0x08),
    PWMB_IT_CC4                     = ((uint8_t)0x10),
    PWMB_IT_COM                      = ((uint8_t)0x20),
    PWMB_IT_TRIGGER                  = ((uint8_t)0x40),
    PWMB_IT_BREAK                    = ((uint8_t)0x80)
}PWMB_IT_TypeDef;
```

36.12.92 配置 PWMB 内部时钟

函数名	void PWMB_InternalClockConfig(void)
功能描述	启用配置 PWMB 内部时钟
参数 1	无
返回	无

36.12.93 配置 PWMB 外部时钟模式 1

函数名	void PWMB_ETRClockMode1Config(PWMB_ExtTRGPSC_TypeDef PWMB_ExtTRGPrescaler, PWMB_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMB_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMB 外部时钟模式 1
参数 1	PWMB_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPSC_OFF *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMB_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.94 配置 PWMB 外部时钟模式 2

函数名	void PWMB_ETRClockMode2Config(PWMB_ExtTRGPSC_TypeDef PWMB_ExtTRGPrescaler,

	PWMB_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMB_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMB 外部时钟模式 2
参数 1	PWMB_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPSC_OFF *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMB_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.95 配置 PWMB 外部触发器

函数名	void PWMB_ETRConfig(PWMB_ExtTRGPSC_TypeDef PWMB_ExtTRGPrescaler, PWMB_ExtTRGPolarity_TypeDef PWMB_ExtTRGPolarity, uint8_t ExtTRGFilter)
功能描述	配置 PWMB 外部时钟模式 2
参数 1	PWMB_ExtTRGPrescaler 指定外部触发器预缩放器。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPSC_OFF *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV2 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV4 *-PWMB_EXTTRGPSC_DIV8。
参数 2	PWMB_ExtTRGPolarity 指定外部触发极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_INVERTED *-PWMB_EXTTRGPOLARITY_NONINVERTED
参数 3	ExtTRGFilter 指定外部触发器滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.96 将 PWMB 触发器配置为外部时钟

函数名	void PWMB_TIxExternalClockConfig(PWMB_TIxExternalCLK1Source_TypeDef PWMB_TIxExternalCLKSource, PWMB_ICPolarity_TypeDef PWMB_ICPolarity, uint8_t ICFilter)
功能描述	将 PWMB 触发器配置为外部时钟
参数 1	PWMB_TIxExternalCLKSource 指定触发器源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI1:TI1 边缘检测器 *-PWMB_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI2：过滤的 PWMB 输入 1 *-PWMB_TIXEXTERNALCLK1SOURCE_TI1ED：过滤的 PWMB 输入 2
参数 2	PWMB_ICP 极性指定 TIx 极性。 *此参数可以是： *-PWMB_ICPOLARITY_RISING *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING
参数 3	ICFilter 指定滤波器值。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.97 配置 PWMB 输入触发源

函数名	void PWMB_SelectInputTrigger(PWMB_TS_TypeDef PWMB_InputTriggerSource)
功能描述	选择 PWMB 输入触发源
参数 1	PWMB_InputTriggerSource 指定输入触发源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_TS_TI1F_ED:TI1 边缘检测器 *-PWMB_TS_TI1FP1：过滤定时器输入 1 *-PWMB_TS_TI2FP2：过滤定时器输入 2 *PWMB_TS_ETRF：外部触发输入
返回	无

36.12.98 启用或禁用 PWMB Update 事件

函数名	void PWMB_UpdateDisableConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB Update 事件
参数 1	NewState PWMB 外围预加载寄存器的新状态。此参数可以 *为 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

STC MCU

36.12.99 配置 PWMB 更新请求中断源

函数名	void PWMB_UpdateRequestConfig(PWMB_UpdateSource_TypeDef PWMB_UpdateSource)
功能描述	选择 PWMB 更新请求中断源
参数 1	PWMB_UpdateSource 指定更新源。 *此参数可以是以下值之一 - PWMB_UPDATESOURCE_REGULAR - PWMB_UPDATESOURCE_GLOBAL
参数 2	
参数 3	
返回	无

36.12.100 启用或禁用 PWMB 霍尔传感器

函数名	void PWMB_SelectHallSensor(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB 霍尔传感器
参数 1	NewState PWMB 霍尔传感器接口的新状态。此参数可以 *为 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.101 选择 PWMB 单脉冲模式

函数名	void PWMB_SelectOnePulseMode(PWMB_OPMode_TypeDef PWMB_OPMode)
功能描述	选择 PWMB 单脉冲模式
参数 1	PWMB_OPMode 指定要使用的 OPM 模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_OPMODE_SINGLE *-PWMB_OPMODE_repetive
返回	无

36.12.102 选择 PWMB 触发器输出模式

函数名	void PWMB_SelectOutputTrigger(PWMB_TRGOSource_TypeDef PWMB_TRGOSource)
功能描述	选择 PWMB 触发器输出模式

参数 1	PWMB_TRGOSource 指定触发输出源。 *此参数可以是以下值之一 * PWMB_TRGOSOURCE_RESET * - PWMB_TRGOSOURCE_ENABLE * - PWMB_TRGOSOURCE_UPDATE * - PWMB_TRGOSource_OC5 * - PWMB_TRGOSOURCE_OC5REF * - PWMB_TRGOSOURCE_OC6REF * - PWMB_TRGOSOURCE_OC7REF
返回	无

36.12.103 选择 PWMB 从模式

函数名	void PWMB_SelectSlaveMode(PWMB_SlaveMode_TypeDef PWMB_SlaveMode)
功能描述	选择 PWMB 从模式
参数 1	PWMB_SlaveMode 指定 PWMB 从模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_SLAVEMODE_RESET *-PWMB_SLAVEMODE_GATED *- PWMB_SLAVEMODE_TRIGGER *-PWMB_SLAVEMODE_EXTERNAL1
返回	无

36.12.104 设置 PWMB 主/从模式

函数名	void PWMB_SelectMasterSlaveMode(FunctionalState NewState)
功能描述	设置或重置 PWMB 主/从模式
参数 1	NewState PWMB 及其从属设备之间同步的新状态 *（通过 TRGO）。此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.105 配置 PWMB 编码器接口

函数名	void PWMB_EncoderInterfaceConfig(PWMB_EncoderMode_TypeDef PWMB_EncoderMode, PWMB_ICPolarity_TypeDef PWMB_IC1Polarity, PWMB_ICPolarity_TypeDef PWMB_IC2Polarity)

功能描述	配置 PWMB 编码器接口
参数 1	PWMB_EncoderMode 指定 PWMB 编码器模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_ENCODERMODE_TI1：TI1FP1 边缘上的计数器计数 *取决于 TI2FP2 水平。 *-PWMB_ENCODERMODE_TI2：TI2FP2 边缘上的计数器计数 *取决于 TI1FP1 水平。 *-PWMB_ENCODERMODE_TI12：TI1FP1 和 *TI2FP2 边缘取决于其他输入的电平。
参数 2	PWMB_IC1 极性指定 IC1 极性。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
参数 3	PWMB_IC2 极性指定 IC2 极性。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
返回	无

36.12.106 配置 PWMB 预分频器

函数名	void PWMB_PrescalerConfig(uint16_t Prescaler, PWMB_PSCReloadMode_TypeDef PWMB_PSCReloadMode)
功能描述	配置 PWMB 预分频器
参数 1	Prescaler 指定 Prescaler 寄存器值 *此参数的值必须介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
参数 2	PWMB_PSCReloadMode 指定 PWMB 预缩放器重新加载模式。 *此参数可以是以下值之一 *-PWMB_PSCRELOADMODE_IMMEDIATE：预缩放器立即加载。 *-PWMB_PSCREELOADMODE_UPDATE：在更新事件时加载预缩放器
参数 3	
返回	无

36.12.107 指定要使用的 PWMB 计数器模式

函数名	void PWMB_CounterModeConfig(PWMB_CounterMode_TypeDef PWMB_CounterMode)
功能描述	指定要使用的 PWMB 计数器模式
参数 1	PWMB_CounterMode 指定要使用的计数器模式 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_COUNTERMODE_UP:PWMB 递增计数模式

	*-PWMB_COUNTERMODE_DOWN:PWMB 递减计数模式 *-PWMB_COUNTERMODE_CENTERALIGNED1:PWMB 中心对齐模式 1 *-PWMB_CounterMode_CenterAligned2:PWMB 中心对齐模式 2 *-PWMB_COUNTERMODE_CENTERALIGNED3:PWMB 中心对齐模式 3
返回	无

36.12.108 强制 PWMB 通道 5 输出高低电平

函数名	void PWMB_ForcedOC5Config(PWMB_ForcedAction_TypeDef PWMB_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMB 通道 5 输出波形为高低电平
参数 1	PWMB_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC5REF 上的高电平 *-PWMB_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC5REF 处于低电平。
返回	无

36.12.109 强制 PWMB 通道 6 输出高低电平

函数名	void PWMB_ForcedOC6Config(PWMB_ForcedAction_TypeDef PWMB_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMB 通道 6 输出波形为高低电平
参数 1	PWMB_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC6REF 上的高电平 *-PWMB_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC6REF 处于低电平。
返回	无

36.12.110 强制 PWMB 通道 7 输出高低电平

函数名	void PWMB_ForcedOC7Config(PWMB_ForcedAction_TypeDef PWMB_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMB 通道 7 输出波形为高低电平
参数 1	PWMB_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC7REF 上的高电平 *-PWMB_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC7REF 处于低电平。
返回	无

36.12.111 强制 PWMB 通道 8 输出高低电平

函数名	void PWMB_ForcedOC8Config(PWMB_ForcedAction_TypeDef PWMB_ForcedAction)
功能描述	强制 PWMB 通道 8 输出波形为高低电平
参数 1	PWMB_ForcedAction 指定要设置为输出波形的强制动作。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FORCEDACTION_ACTIVE：强制 OC8REF 上的高电平 *-PWMB_FORCEDACTION_INACTIVE：强制 OC8REF 处于低电平。
返回	无

36.12.112 启用或禁用 ARR 上的 PWMB 预加载寄存器

函数名	void PWMB_ARRPreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 ARR 上的 PWMB 外围预加载寄存器
参数 1	NewState PWMB 外围预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.113 选择 PWMB com 事件

函数名	void PWMB_SelectCOM(FunctionalState NewState)
功能描述	选择 PWMB 外围 事件
参数 1	NewState 通勤事件的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.114 设置 PWMB 外围设备捕获比较预加载控制位

函数名	void PWMB_CCPreloadControl(FunctionalState NewState)
功能描述	设置或重置 PWMB 外围设备捕获比较预加载控制位
参数 1	NewState 捕获比较预加载控制位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.115 设置 CCR5 上的 PWMB 预加载寄存器

函数名	void PWMB_OC5PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR5 上的 PWMB 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。

	*此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.116 设置 CCR6 上的 PWMB 预加载寄存器

函数名	void PWMB_OC6PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR6 上的 PWMB 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.117 设置 CCR7 上的 PWMB 预加载寄存器

函数名	void PWMB_OC7PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR7 上的 PWMB 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.118 设置 CCR8 上的 PWMB 预加载寄存器

函数名	void PWMB_OC8PreloadConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 CCR8 上的 PWMB 预加载寄存器
参数 1	NewState 捕获比较预加载寄存器的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.119 配置 PWMB 捕获比较 1 快速使能

函数名	void PWMB_OC5FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMB 捕获比较 1 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.120 配置 PWMB 捕获比较 2 快速使能

函数名	void PWMB_OC6FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMB 捕获比较 2 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。

	*此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.121 配置 PWMB 捕获比较 3 快速使能

函数名	void PWMB_OC7FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMB 捕获比较 3 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.122 配置 PWMB 捕获比较 4 快速使能

函数名	void PWMB_OC8FastConfig(FunctionalState NewState)
功能描述	配置 PWMB 捕获比较 4 快速功能
参数 1	NewState 输出比较快速启用位的新状态。 *此参数可以是 ENABLE（启用）或 DISABLE（禁用）
返回	无

36.12.123 配置要由软件生成的 PWMB 事件

函数名	void PWMB_GenerateEvent(PWMB_EventSource_TypeDef PWMB_EventSource)
功能描述	配置要由软件生成的 PWMB 事件
参数 1	PWMB_EventSource 指定事件源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_EVENTSOURCE_UPDATE:PWMB 更新事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_CC1:PWMB 捕获比较 1 事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_CC2:PWMB 捕获比较 2 事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_CC3:PWMB 捕获比较 3 事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_CC4:PWMB 捕获比较 4 事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_COM:PWMB COM 事件源 *-PWMB_EVENTSOURCE_TRIGGER:PWMB 触发事件源 *-PWMB_EventSourceBreak:PWMB Break 事件源
返回	无

36.12.124 配置 PWMB 通道 5 极性

函数名	void PWMB_OC5PolarityConfig(PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 5 极性

参数 1	PWMB_OCP 极性指定 OC5 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.125 配置 PWMB 通道 6 极性

函数名	void PWMB_OC6PolarityConfig(PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 6 极性
参数 1	PWMB_OCP 极性指定 OC6 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.126 配置 PWMB 通道 7 极性

函数名	void PWMB_OC7PolarityConfig(PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 7 极性
参数 1	PWMB_OCP 极性指定 OC7 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.127 配置 PWMB 通道 8 极性

函数名	void PWMB_OC8PolarityConfig(PWMB_OCPolarity_TypeDef PWMB_OCPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 8 极性
参数 1	PWMB_OCP 极性指定 OC8 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OPOLARITY_HIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.128 配置 PWMB 通道 5N 极性

函数名	void PWMB_OC5NPolarityConfig(PWMB_OCNPolarity_TypeDef PWMB_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 5N 极性
参数 1	PWMB_OCNPolarity 指定 OC5N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.129 配置 PWMB 通道 6N 极性

函数名	void PWMB_OC6NPolarityConfig(PWMB_OCNPolarity_TypeDef PWMB_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 6N 极性
参数 1	PWMB_OCNPolarity 指定 OC6N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.130 配置 PWMB 通道 7N 极性

函数名	void PWMB_OC7NPolarityConfig(PWMB_OCNPolarity_TypeDef PWMB_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 7N 极性
参数 1	PWMB_OCNPolarity 指定 OC7N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高
返回	无

36.12.131 配置 PWMB 通道 8N 极性

函数名	void PWMB_OC8NPolarityConfig(PWMB_OCNPolarity_TypeDef PWMB_OCNPolarity)
功能描述	配置 PWMB 通道 8N 极性
参数 1	PWMB_OCNPolarity 指定 OC8N 极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCNPOLARITY_LOW：输出比较激活低 *-PWMB_OCNPOLARITY_HHIGH：输出比较激活高

返回	无

36.12.132 启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 P

函数名	void PWMB_CCxCmd(PWMB_Channel_TypeDef PWMB_Channel, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 x（x=1，..，4）
参数 1	PWMB_Channel 指定 PWMB 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_CHANNEL_1:PWMB 通道 5 *-PWMB_CHANNEL_2:PWMB 通道 6 *-PWMB_CHANNEL_3:PWMB 通道 7 *-PWMB_CHANNEL_4:PWMB 通道 8
参数 2	NewState 指定 PWMB 信道 CCxE 位的新状态。 *此参数可以是：ENABLE 或 DISABLE
返回	无

36.12.133 启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 N

函数名	void PWMB_CCxNCmd(PWMB_Channel_TypeDef PWMB_Channel, FunctionalState NewState)
功能描述	启用或禁用 PWMB 捕获比较通道 xN（x=1，..，4）
参数 1	PWMB_Channel 指定 PWMB 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_CHANNEL_1:PWMB 通道 5 *-PWMB_CHANNEL_2:PWMB 通道 6 *-PWMB_CHANNEL_3:PWMB 通道 7 *-PWMB_CHANNEL_4:PWMB 通道 8
参数 2	NewState 指定 PWMB 信道 CCxNE 位的新状态。 *此参数可以是：ENABLE 或 DISABLE
返回	无

36.12.134 配置 PWMB 输出比较模式

函数名	void PWMB_SelectOCxM(PWMB_Channel_TypeDef PWMB_Channel, PWMB_OCMode_TypeDef PWMB_OCMode)
功能描述	选择 PWMB 输出比较模式。此功能禁用在更改“输出比较模式”之前选择的频道。用户必须*使用 PWMB_CCxCmd 和 PWMB_CCxNCmd 函数启用此通道
参数 1	PWMB_Channel 指定 PWMB 通道。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_CHANNEL_1:PWMB 通道 5

	*-PWMB_CHANNEL_2:PWMB 通道 6 *-PWMB_CHANNEL_3:PWMB 通道 7 *-PWMB_CHANNEL_4:PWMB 通道 8
参数 2	PWMB_OCMode 指定 PWMB 输出比较模式。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_OCMODE_TIMING *-PWMB_OCMODE_ACTIVE *-PWMB_OCMODE_TOGGLE *-PWMB_OCMODE_PWM1 *-PWMB_OCMODE_PWM2 *-PWMB_frcedaction_ACTIVE *-PWMB_FORCEDACTION_INACTIVE
返回	无

36.12.135 设置 PWMB 计数器寄存器值

函数名	void PWMB_SetCounter(uint16_t Counter)
功能描述	设置 PWMB 计数器寄存器值
参数 1	Counter 指定 Counter 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.136 设置 PWMB 自动重新加载寄存器值

函数名	void PWMB_SetAutoreload(uint16_t Autoreload)
功能描述	设置 PWMB 自动重新加载寄存器值
参数 1	Autoreload 指定自动重新加载寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.137 设置 PWMB 捕获比较器 5 寄存器值

函数名	void PWMB_SetCompare5(uint16_t Compare5)
功能描述	设置 PWMB 捕获比较 5 寄存器值
参数 1	Compare5 指定 Capture Compare5 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.138 设置 PWMB 捕获比较器 6 寄存器值

函数名	void PWMB_SetCompare6(uint16_t Compare6)

功能描述	设置 PWMB 捕获比较 6 寄存器值
参数 1	Compare6 指定 Capture Compare6 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.139 设置 PWMB 捕获比较器 7 寄存器值

函数名	void PWMB_SetCompare7(uint16_t Compare7)
功能描述	设置 PWMB 捕获比较 7 寄存器值
参数 1	Compare7 指定 Capture Compare7 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.140 设置 PWMB 捕获比较器 8 寄存器值

函数名	void PWMB_SetCompare8(uint16_t Compare8)
功能描述	设置 PWMB 捕获比较 8 寄存器值
参数 1	Compare8 指定 Capture Compare8 寄存器的新值。 *此参数介于 0x0000 和 0xFFFF 之间
返回	无

36.12.141 设置 PWMB 输入捕获 5 预分频器

函数名	void PWMB_SetIC5Prescaler(PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_IC5Prescaler)
功能描述	设置 PWMB 输入捕获 5 预分频器
参数 1	PWMB_IC5 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMB_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.142 设置 PWMB 输入捕获 6 预分频器

函数名	void PWMB_SetIC6Prescaler(PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_IC6Prescaler)
功能描述	设置 PWMB 输入捕获 6 预分频器
参数 1	PWMB_IC6 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMB_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次

	*-PWMB_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.143 设置 PWMB 输入捕获 7 预分频器

函数名	void PWMB_SetIC7Prescaler(PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_IC7Prescaler)
功能描述	设置 PWMB 输入捕获 7 预分频器
参数 1	PWMB_IC7 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMB_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.144 设置 PWMB 输入捕获 8 预分频器

函数名	void PWMB_SetIC8Prescaler(PWMB_ICPSC_TypeDef PWMB_IC8Prescaler)
功能描述	设置 PWMB 输入捕获 8 预分频器
参数 1	PWMB_IC8 预分频器指定输入捕获预分频器的新值 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPSC_DIV1：无预分频器 *-PWMB_ICPSC_DIV2：每 2 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV4：每 4 个事件捕获一次 *-PWMB_ICPSC_DIV8：每 8 个事件捕获一次
返回	无

36.12.145 获取 PWMB 输入捕获 5 的值

函数名	uint16_t PWMB_GetCapture5(void)
功能描述	获取 PWMB 输入捕获 5 的值
参数	无
返回	Capture 比较 5 的寄存器值

36.12.146 获取 PWMB 输入捕获 6 的值

函数名	uint16_t PWMB_GetCapture6(void)
功能描述	获取 PWMB 输入捕获 6 的值
参数	无
返回	Capture 比较 6 的寄存器值

36.12.147 获取 PWMB 输入捕获 7 的值

函数名	uint16_t PWMB_GetCapture7(void)
功能描述	获取 PWMB 输入捕获 7 的值
参数	无
返回	Capture 比较 7 的寄存器值

36.12.148 获取 PWMB 输入捕获 8 的值

函数名	uint16_t PWMB_GetCapture8(void)
功能描述	获取 PWMB 输入捕获 8 的值
参数	无
返回	Capture 比较 8 的寄存器值

36.12.149 获取 PWMB 计数器值

函数名	uint16_t PWMB_GetCounter(void)
功能描述	获取 PWMB 计数器值
参数	无
返回	计数器寄存器值

36.12.150 获取 PWMB 预分频器值

函数名	uint16_t PWMB_GetPrescaler(void)
功能描述	获取 PWMB 预分频器值
参数	无
返回	预分频器寄存器值

36.12.151 获取指定的 PWMB 标志

函数名	FlagStatus PWMB_GetFlagStatus(PWMB_FLAG_TypeDef PWMB_FLAG)
功能描述	检查是否设置了指定的 PWMB 标志
参数 1	PWMB_FLAG 指定要检查的标志。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FLAG_UPDATE:PWMB 更新标志 *-PWMB_FLAG_CC1:PWMB 捕获比较 5 标志 *-PWMB_FLAG_CC2:PWMB 捕获比较 6 标志 *-PWMB_FLAG_CC3:PWMB 捕获比较 7 标志 *-PWMB_FLAG_CC4:PWMB 捕获比较 8 标志

	*-PWMB_FLAG_COMM:PWMB 交换标志 *-PWMB_FLAG_TRIGGER:PWMB 触发标志 *-PWMB_FLAG_BREAK:PWMB 中断标志 *-PWMB_FLAG_CC1F:PWMB 捕获比较 5 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC2OF:PWMB 捕获比较 6 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC3OF：PWMB 捕获比较 7 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC4OF:PWMB 捕获比较 8 过捕获标志
返回	FlagStatus PWMB_FLAG 的新状态（SET 或 RESET）

36.12.152 清除 PWMB 挂起标志

函数名	void PWMB_ClearFlag(PWMB_FLAG_TypeDef PWMB_FLAG)
功能描述	清除 PWMB 挂起标志
参数 1	PWMB_FLAG 指定要清除的标志。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_FLAG_UPDATE:PWMB 更新标志 *-PWMB_FLAG_CC1:PWMB 捕获比较 5 标志 *-PWMB_FLAG_CC2:PWMB 捕获比较 6 标志 *-PWMB_FLAG_CC3:PWMB 捕获比较 7 标志 *-PWMB_FLAG_CC4:PWMB 捕获比较 8 标志 *-PWMB_FLAG_COMM:PWMB 交换标志 *-PWMB_FLAG_TRIGGER:PWMB 触发标志 *-PWMB_FLAG_BREAK:PWMB 中断标志 *-PWMB_FLAG_CC1F:PWMB 捕获比较 5 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC2OF:PWMB 捕获比较 6 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC3OF：PWMB 捕获比较 7 过捕获标志 *-PWMB_FLAG_CC4OF:PWMB 捕获比较 8 过捕获标志
返回	无

36.12.153 检查 PWMB 中断是否发生

函数名	ITStatus PWMB_GetITStatus(PWMB_IT_TypeDef PWMB_IT)
功能描述	检查 PWMB 中断是否发生
参数 1	PWMB_IT 指定要检查的 PWMB 中断源。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_IT_UPDATE：PWMB 更新中断源 *-PWMB_IT_CC1:PWMB 捕获比较 5 中断源 *-PWMB_IT_CC2:PWMB 捕获比较 6 中断源 *-PWMB_IT_CC3:PWMB 捕获比较 7 中断源 *-PWMB_IT_CC4:PWMB 捕获比较 8 中断源 *-PWMB_IT_COM:PWMB 换向中断源 *-PWMB_IT_TRIGGER:PWMB 触发中断源 *-PWMB_IT_BEAK:PWMB 中断源

返回	ITStatus PWMB_IT 的新状态（SET 或 RESET）

36.12.154 清除 PWMB 的中断挂起位

函数名	void PWMB_ClearITPendingBit(PWMB_IT_TypeDef PWMB_IT)
功能描述	清除 PWMB 的中断挂起位
参数 1	PWMB_IT 指定要清除的挂起位。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_IT_UPDATE：PWMB 更新中断源 *-PWMB_IT_CC1:PWMB 捕获比较 5 中断源 *-PWMB_IT_CC2:PWMB 捕获比较 6 中断源 *-PWMB_IT_CC3:PWMB 捕获比较 7 中断源 *-PWMB_IT_CC4:PWMB 捕获比较 8 中断源 *-PWMB_IT_COM:PWMB 换向中断源 *-PWMB_IT_TRIGGER:PWMB 触发中断源 *-PWMB_IT_BEAK:PWMB 中断源
返回	无

36.12.155 将 TI5 配置为输入

函数名	static void TI5_Config(uint8_t PWMB_ICPolarity, uint8_t PWMB_ICSelection, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	将 TI5 配置为输入
参数 1	PWMB_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMB_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMB 输入 5 选择为 *连接到 IC1。 *-PWMB_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMB 输入 5 选择为 *连接到 IC2。
参数 3	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.156 将 TI6 配置为输入

函数名	static void TI6_Config(uint8_t PWMB_ICPolarity,

	uint8_t PWMB_ICSelection, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	将 TI6 配置为输入
参数 1	PWMB_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMB_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMB 输入 6 选择为 *连接到 IC2。 *-PWMB_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMB 输入 6 选择为 *连接到 IC1。
参数 3	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.157 将 TI7 配置为输入

函数名	static void TI7_Config(uint8_t PWMB_ICPolarity, uint8_t PWMB_ICSelection, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	将 TI7 配置为输入
参数 1	PWMB_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMB_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMB 输入 7 选择为 *连接到 IC3。 *-PWMB_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMB 输入 7 选择为 *连接到 IC4。
参数 3	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.12.158 将 TI8 配置为输入

函数名	static void TI8_Config(uint8_t PWMB_ICPolarity, uint8_t PWMB_ICSelection, uint8_t PWMB_ICFilter)
功能描述	将 TI8 配置为输入

参数 1	PWMB_ICP 极性输入极性。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICPOLARITY_FALLING *-PWMB_ICPOLARITY_RISING
参数 2	PWMB_ICSelection 指定要使用的输入。 *此参数可以是以下值之一： *-PWMB_ICSELECTION_DIRECTTI:PWMB 输入 8 选择为 *连接到 IC4。 *-PWMB_ICSELECTION_INDIRECTTI:PWMB 输入 8 选择为 *连接到 IC3。
参数 3	PWMB_ICFilter 指定输入捕获滤波器。 *此参数的值必须介于 0x00 和 0x0F 之间
返回	无

36.13 STC32G_EEPROM

36.13.1 相关文件

“STC32G_EEPROM.c”，主要包含 EEPROM 操作函数。
“STC32G_EEPROM.h”，包含 EEPROM 函数所需的头文件、宏定义以及函数申明。

36.13.2 EEPROM 读取函数

函数名	void EEPROM_read_n(u32 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

36.13.3 EEPROM 写入函数

函数名	Void EEPROM_write_n(u32 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

36.13.4 EEPROM 擦除函数

函数名	void EEPROM_SectorErase(u32 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

36.14 STC32G_LCM TFT-I8080/M6800

36.14.1 相关文件

“STC32G_LCM.c”，主要用于 LCM 功能的配置。
“STC32G_LCM_Isr.c”，主要包含 LCM 的中断函数。
“STC32G_LCM.h”，LCM 所需的变量申明与宏定义。

36.14.2 LCM 初始化

函数名	void LCM_Inilize(LCM_InitTypeDef *LCM)
功能描述	DMA LCM 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8  LCM_Enable;
  u8  LCM_Mode;
  u8  LCM_Bit_Wide;
  u8  LCM_Setup_Time;
  u8  LCM_Hold_Time;
} LCM_InitTypeDef;
```

LCM_Enable: LCM 接口使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 LCM 接口
DISABLE	禁止 LCM 接口

LCM_Mode: LCM 接口模式设置

参数	功能描述
MODE_I8080	LCM 接口设置为 I8080 模式
MODE_M6800	LCM 接口设置为 M6800 模式

LCM_Bit_Wide: LCM 数据宽度设置

参数	功能描述
BIT_WIDE_8	LCM 接口设置为 8 位数据宽度
BIT_WIDE_16	LCM 接口设置为 16 位数据宽度

LCM_Setup_Time: LCM 通信数据建立时间，设置范围 0~7。

LCM_Hold_Time: LCM 通信数据保持时间，设置范围 0~3。

36.14.3 LCM 中断函数

函数名	void LCM_ISR_Handler (void) interrupt LCM_VECTOR
功能描述	LCM 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void LCM_ISR_Handler (void) interrupt LCM_VECTOR
{
  if(LCMIFSTA & 0x01)
  {
    LCMIFSTA = 0x00;      //清除中断标志
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15 STC32G_DMA

36.15.1 相关文件

“STC32G_DMA.c”，主要用于 DMA 功能的配置。
“STC32G_DMA_Isr.c”，主要包含 DMA 中断函数。
“STC32G_DMA.h”，DMA 所需的变量申明与宏定义。

36.15.2 ADC DMA 初始化

函数名	void DMA_ADC_Inilize(DMA_ADC_InitTypeDef *DMA)
功能描述	DMA ADC 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DMA_Enable;
  u16  DMA_Channel;
  u16  DMA_Buffer;
  u8   DMA_Times;
} DMA_ADC_InitTypeDef;
```

DMA_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 ADC DMA
DISABLE	禁止 ADC DMA

DMA_Channel: ADC 通道使能寄存器, bit15~bit0 对应 ADC15~ADC0, 置 1 使能对应通道。

DMA_Buffer: ADC 转换数据存储地址。

DMA_Times: 每个通道转换次数

参数	数值	功能描述
ADC_1_Times	0xxx	转换 1 次
ADC_2_Times	1000	转换 2 次
ADC_4_Times	1001	转换 4 次
ADC_8_Times	1010	转换 8 次
ADC_16_Times	1011	转换 16 次
ADC_32_Times	1100	转换 32 次
ADC_64_Times	1101	转换 64 次
ADC_128_Times	1110	转换 128 次
ADC_256_Times	1111	转换 256 次

36.15.3 M2M DMA 初始化

函数名	void DMA_M2M_Inilize(DMA_M2M_InitTypeDef *DMA)
功能描述	DMA M2M 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义:

```
typedef struct
{
  u8   DMA_Enable;
  u16  DMA_Rx_Buffer;
  u16  DMA_Tx_Buffer;
  u8   DMA_Length;
  u8   DMA_SRC_Dir;
  u8   DMA_DEST_Dir;
} DMA_M2M_InitTypeDef;
```

DMA_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 M2M DMA
DISABLE	禁止 M2M DMA

DMA_Rx_Buffer: 接收数据存储地址。

DMA_Tx_Buffer: 发送数据存储地址。

DMA_Length: DMA 传输总字节数, 设置范围(0~65535), 实际传输字节数为设置值 + 1, 不要超过芯片

xdata 空间上限。

DMA_SRC_Dir: 数据源地址改变方向

参数	功能描述
M2M_ADDR_INC	数据读取完成后源地址自动递增
M2M_ADDR_DEC	数据读取完成后源地址自动递减

DMA_DEST_Dir: 数据目标地址改变方向

参数	功能描述
M2M_ADDR_INC	数据写入完成后目标地址自动递增
M2M_ADDR_DEC	数据写入完成后目标地址自动递减

36.15.4 UART DMA 初始化

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

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DMA_TX_Enable;
  u8   DMA_TX_Length;
  u16  DMA_TX_Buffer;

  u8   DMA_RX_Enable;
  u8   DMA_RX_Length;
  u16  DMA_RX_Buffer;
} DMA_UART_InitTypeDef;
```

DMA_TX_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能串口发送 DMA
DISABLE	禁止串口发送 DMA

DMA_TX_Length: DMA 发送总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

DMA_Tx_Buffer: 发送数据存储地址。

DMA_RX_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述

ENABLE	使能串口接收 DMA
DISABLE	禁止串口接收 DMA

DMA_RX_Length: DMA 接收总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

DMA_RX_Buffer: 接收数据存储地址。

36.15.5 SPI DMA 初始化

函数名	void DMA_SPI_Inilize(DMA_SPI_InitTypeDef *DMA)
功能描述	DMA SPI 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DMA_Enable;
  u8   DMA_Tx_Enable;
  u8   DMA_Rx_Enable;
  u16  DMA_Rx_Buffer;
  u16  DMA_Tx_Buffer;
  u8   DMA_Length;
  u8   DMA_AUTO_SS;
  u8   DMA_SS_Sel;
} DMA_SPI_InitTypeDef;
```

DMA_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 SPI DMA
DISABLE	禁止 SPI DMA

DMA_Tx_Enable: DMA 发送数据使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 SPI DMA 发送数据
DISABLE	禁止 SPI DMA 发送数据

DMA_Rx_Enable: DMA 接收数据使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 SPI DMA 接收数据
DISABLE	禁止 SPI DMA 接收数据

DMA_Rx_Buffer: 接收数据存储地址。

STC MCU

DMA_Tx_Buffer: 发送数据存储地址。

DMA_Length: DMA 传输总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

DMA_AUTO_SS: 自动控制 SS 脚使能设置

参数	功能描述
ENABLE	SPI DMA 传输过程中，自动拉低 SS 脚，传输完成后恢复原始状态
DISABLE	SPI DMA 传输过程中，不自动控制 SS 脚

DMA_SS_Sel: 自动控制 SS 脚选择

参数	功能描述
SPI_SS_P12	选择 P1.2 作为自动控制 SS 脚
SPI_SS_P22	选择 P2.2 作为自动控制 SS 脚
SPI_SS_P74	选择 P7.4 作为自动控制 SS 脚
SPI_SS_P35	选择 P3.5 作为自动控制 SS 脚

36.15.6 LCM DMA 初始化

函数名	void DMA_LCM_Inilize(DMA_LCM_InitTypeDef *DMA)
功能描述	DMA LCM 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DMA_Enable;
  u16  DMA_Rx_Buffer;
  u16  DMA_Tx_Buffer;
  u8   DMA_Length;
} DMA_LCM_InitTypeDef;
```

DMA_Enable: DMA 使能设置

参数	功能描述
ENABLE	使能 LCM DMA
DISABLE	禁止 LCM DMA

DMA_Rx_Buffer: 接收数据存储地址。

DMA_Tx_Buffer: 发送数据存储地址。

DMA_Length: DMA 传输总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

36.15.7 I2C DMA 初始化

函数名	void DMA_I2C_Inilize(DMA_I2C_InitTypeDef *DMA)
功能描述	DMA I2C 初始化程序
参数	DMA: 结构参数
返回	无

DMAx: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DMA_TX_Enable;
  u8   DMA_TX_Length;
  u16  DMA_TX_Buffer;

  u8   DMA_RX_Enable;
  u8   DMA_RX_Length;
  u16  DMA_RX_Buffer;
} DMA_I2C_InitTypeDef;
```

DMA_TX_Enable: DMA 使能设置

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

DMA_TX_Length: DMA 发送总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

DMA_Tx_Buffer: 发送数据存储地址。

DMA_RX_Enable: DMA 使能设置

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

DMA_RX_Length: DMA 接收总字节数，设置范围(0~65535)，实际传输字节数为设置值 + 1，不要超过芯片 xdata 空间上限。

DMA_RX_Buffer: 接收数据存储地址。

36.15.8 ADC DMA 中断函数

函数名	void DMA_ADC_ISR_Handler (void) interrupt DMA_ADC_VECTOR
功能描述	ADC DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_ADC_ISR_Handler (void) interrupt DMA_ADC_VECTOR
{
  if(DMA_ADC_STA & 0x01) //ADC DMA 转换完成
  {
    DMA_ADC_STA &= ~0x01; //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.9 M2M DMA 中断函数

函数名	void DMA_M2M_ISR_Handler (void) interrupt DMA_M2M_VECTOR
功能描述	M2M DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_M2M_ISR_Handler (void) interrupt DMA_M2M_VECTOR
{
  if(DMA_M2M_STA & 0x01)//M2M DMA 传输完成
  {
    DMA_M2M_STA &= ~0x01;      //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.10 UART1 Tx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART1TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR1T_VECTOR
功能描述	UART1 Tx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART1TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR1T_VECTOR
{
  if (DMA_UR1T_STA & 0x01)  //UART1 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR1T_STA &= ~0x01;      //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR1T_STA & 0x04)  //产生数据覆盖
  {
    DMA_UR1T_STA &= ~0x04;      //清标志位
```

```
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.11 UART1 Rx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART1RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR1R_VECTOR
功能描述	UART1 Rx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART1RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR1R_VECTOR
{
  if (DMA_UR1R_STA & 0x01)  //UART1 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR1R_STA &= ~0x01;    //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR1R_STA & 0x02)  //产生数据丢弃
  {
    DMA_UR1R_STA &= ~0x02;    //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.12 UART2 Tx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART2TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR2T_VECTOR
功能描述	UART2 Tx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART2TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR2T_VECTOR
{
  if (DMA_UR2T_STA & 0x01)  //UART2 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR2T_STA &= ~0x01;    //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR2T_STA & 0x04)  //产生数据覆盖
  {
    DMA_UR2T_STA &= ~0x04;    //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
```

```
    }
}
```

36.15.13 UART2 Rx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART2RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR2R_VECTOR
功能描述	UART2 Rx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART2RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR2R_VECTOR
{
    if (DMA_UR2R_STA & 0x01)  //UART2 DMA 发送完成
    {
        DMA_UR2R_STA &= ~0x01;      //清标志位
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
    if (DMA_UR2R_STA & 0x02)  //产生数据丢弃
    {
        DMA_UR2R_STA &= ~0x02;      //清标志位
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
}
```

36.15.14 UART3 Tx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART3TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR3T_VECTOR
功能描述	UART3 Tx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART3TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR3T_VECTOR
{
    if (DMA_UR3T_STA & 0x01)  //UART3 DMA 发送完成
    {
        DMA_UR3T_STA &= ~0x01;      //清标志位
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
    if (DMA_UR3T_STA & 0x04)  //产生数据覆盖
    {
        DMA_UR3T_STA &= ~0x04;      //清标志位
        // TODO: 在此处添加用户代码
    }
```

```
}
```

36.15.15 UART3 Rx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART3RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR3R_VECTOR
功能描述	UART3 Rx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART3RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR3R_VECTOR
{
  if (DMA_UR3R_STA & 0x01)  //UART3 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR3R_STA &= ~0x01;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR3R_STA & 0x02)  //产生数据丢弃
  {
    DMA_UR3R_STA &= ~0x02;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.16 UART4 Tx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART4TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR4T_VECTOR
功能描述	UART4 Tx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART4TX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR4T_VECTOR
{
  if (DMA_UR4T_STA & 0x01)  //UART4 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR4T_STA &= ~0x01;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR4T_STA & 0x04)  //产生数据覆盖
  {
    DMA_UR4T_STA &= ~0x04;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.17 UART4 Rx DMA 中断函数

函数名	void DMA_UART4RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR4R_VECTOR
功能描述	UART4 Rx DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_UART4RX_ISR_Handler (void) interrupt DMA_UR4R_VECTOR
{
  if (DMA_UR4R_STA & 0x01)  //UART4 DMA 发送完成
  {
    DMA_UR4R_STA &= ~0x01;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if (DMA_UR4R_STA & 0x02)  //产生数据丢弃
  {
    DMA_UR4R_STA &= ~0x02;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.18 SPI DMA 中断函数

函数名	void DMA_SPI_ISR_Handler (void) interrupt DMA_SPI_VECTOR
功能描述	SPI DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_SPI_ISR_Handler (void) interrupt DMA_SPI_VECTOR
{
  if(DMA_SPI_STA & 0x01)   //SPI DMA 传输完成
  {
    DMA_SPI_STA &= ~0x01;     //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(DMA_SPI_STA & 0x02)   //数据丢弃
  {
    DMA_SPI_STA &= ~0x02;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(DMA_SPI_STA & 0x04)   //数据覆盖
  {
    DMA_SPI_STA &= ~0x04;   //清标志位
```

```
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.19 I2C DMA 发送完成中断函数

函数名	void DMA_I2CT_ISR_Handler (void) interrupt DMA_I2CT_VECTOR
功能描述	I2C DMA 发送完成中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_I2CT_ISR_Handler (void) interrupt DMA_I2CT_VECTOR
{
  if(DMA_I2CT_STA & 0x01) //发送完成
  {
    DMA_I2CT_STA &= ~0x01;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(DMA_I2CT_STA & 0x04) //数据覆盖
  {
    DMA_I2CT_STA &= ~0x04;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.20 I2C DMA 接收完成中断函数

函数名	void DMA_I2CR_ISR_Handler (void) interrupt DMA_I2CR_VECTOR
功能描述	I2C DMA 接收完成中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_I2CR_ISR_Handler (void) interrupt DMA_I2CR_VECTOR
{
  if(DMA_I2CR_STA & 0x01) //接收完成
  {
    DMA_I2CR_STA &= ~0x01;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(DMA_I2CR_STA & 0x02) //数据丢弃
  {
    DMA_I2CR_STA &= ~0x02;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.15.21 LCM DMA 中断函数

函数名	void DMA_LCM_ISR_Handler (void) interrupt DMA_LCM_VECTOR
功能描述	LCM DMA 中断程序
参数	无
返回	无

程序框架：

```
void DMA_LCM_ISR_Handler (void) interrupt DMA_LCM_VECTOR
{
  if(DMA_LCM_STA & 0x01) //LCM DMA 传输完成
  {
    DMA_LCM_STA &= ~0x01;   //清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
  if(DMA_LCM_STA & 0x02) //数据覆盖
  {
    DMA_LCM_STA &= ~0x02;//清标志位
    // TODO: 在此处添加用户代码
  }
}
```

36.16 STC32G_Clock

36.16.1 相关文件

“STC32G_Clock.c”，主要包含系统时钟、高速外设时钟的初始化函数。
“STC32G_Clock.h”，包含时钟初始化函数所需的头文件以及函数申明。

36.16.2 高速 IRC 时钟初始化函数

函数名	void HIRCClkConfig(u8 div)
功能描述	高速 IRC 时钟初始化程序
参数	div: 时钟分频系数，取值范围 0~255。
返回	无

36.16.3 外部晶振时钟初始化函数

函数名	void XOSCClkConfig(u8 div)
功能描述	外部晶振时钟初始化程序
参数	div: 时钟分频系数，取值范围 0~255。
返回	无

36.16.4 低速 32K IRC 时钟初始化函数

函数名	void IRC32KClkConfig(u8 div)
功能描述	低速 32K IRC 时钟初始化程序
参数	div: 时钟分频系数，取值范围 0~255。
返回	无

36.16.5 高速 IO 时钟初始化函数

函数名	void HSPllClkConfig(u8 clksrc, u8 pllsel, u8 div)
功能描述	高速 IO 时钟初始化程序
参数 1	clksrc: 主时钟选择
参数 2	pllsel: PLL 时钟选择
参数 3	div: 高速 IO 时钟分频系数，取值范围 0~255
返回	无

clksrc: 主时钟选择

参数	功能描述
MCLKSEL_HIRC	主时钟选择内部高精度 IRC
MCLKSEL_XIRC	主时钟选择外部高速晶振
MCLKSEL_X32K	主时钟选择外部 32KHz 晶振
MCLKSEL_I32K	主时钟选择内部 32KHz 低速 IRC
MCLKSEL_PLL	主时钟选择内部 PLL
MCLKSEL_PLL2	主时钟选择内部 PLL/2
MCLKSEL_I48M	主时钟选择内部高速 48MHz 高速 IRC

pllsel: PLL 时钟选择

参数	功能描述
PLL_96M	PLL 输出 96MHz
PLL_144M	PLL 输出 144MHz

36.17 STC32G_CAN

36.17.1 相关文件

“STC32G_CAN.c”，主要包含 CAN 总线模块的初始化函数。
“STC32G_CAN_Isr.c”，主要包含 CAN 总线模块的中断函数。
“STC32G_CAN.h”，包含 CAN 总线模块函数所需的头文件以及函数申明。

36.17.2 CAN 功能寄存器读取函数

函数名	u8 CanReadReg(u8 addr)
功能描述	CAN 功能寄存器读取函数
参数	addr: CAN 功能寄存器地址
返回	CAN 功能寄存器数据

36.17.3 CAN 功能寄存器配置函数

函数名	void CanWriteReg(u8 addr, u8 dat)
功能描述	CAN 功能寄存器配置函数
参数 1	addr: CAN 功能寄存器地址
参数 2	dat: CAN 功能寄存器数据
返回	无

36.17.4 CAN 初始化函数

函数名	void CAN_Inilize(u8 CANx, CAN_InitTypeDef *CAN)
功能描述	CAN 初始化程序
参数 1	CANx: CAN 设置通道，取值 CAN1, CAN2
参数 2	CAN: 结构参数
返回	无

CAN: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
    u8    CAN_Enable;
    u8    CAN_IMR;
    u8    CAN_SJW;
    u8    CAN_BRP;
    u8    CAN_SAM;
    u8    CAN_TSG1;
    u8    CAN_TSG2;
    u8    CAN_ListenOnly;
    u8    CAN_Filter;

    u8    CAN_ACR0;
    u8    CAN_ACR1;
    u8    CAN_ACR2;
    u8    CAN_ACR3;
    u8    CAN_AMR0
    u8    CAN_AMR1;
    u8    CAN_AMR2;
    u8    CAN_AMR3;
} CAN_InitTypeDef;
```

CAN_Enable: 功能使能

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

STC MCU

CAN_IMR: 中断寄存器

参数	功能描述
CAN_DOIM	接收溢出中断
CAN_BEIM	总线错位中断
CAN_TIM	发送中断
CAN_RIM	接收中断
CAN_EPIM	被动错位中断
CAN_EWIM	错位警告中断
CAN_ALIM	仲裁丢失中断
CAN_ALLIM	使能所有中断
DISABLE	禁止所有中断

CAN_SJW: 重新同步跳跃宽度，取值 0~3。

CAN_BRP: 波特率分频系数，取值 0~63。

CAN_SAM: 总线电平采样次数，0:采样 1 次; 1:采样 3 次。

CAN_TSG1: 同步采样段 1，取值 0~15。

CAN_TSG2: 同步采样段 2，取值 1~7 (TSG2 不能设置为 0)。

CAN_ListenOnly: 监听模式使能

参数	功能描述
ENABLE	使能 Listen Only 模式
DISABLE	禁止 Listen Only 模式

CAN_Filter: 滤波模式选择

参数	功能描述
DUAL_FILTER	使用双滤波模式
SINGLE_FILTER	使用单滤波模式

CAN_ACR0: 总线验收代码寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_ACR1: 总线验收代码寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_ACR2: 总线验收代码寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_ACR3: 总线验收代码寄存器，取值 0x00~0xFF。

CAN_AMR0: 总线验收屏蔽寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_AMR1: 总线验收屏蔽寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_AMR2: 总线验收屏蔽寄存器，取值 0x00~0xFF。
CAN_AMR3: 总线验收屏蔽寄存器，取值 0x00~0xFF。

滤波的方式有两种，由模式寄存器中的 AFM（MR.0）位选择：单滤波器模式（AFM 位是 1）、双滤波器模式（AFM 位是 0）。

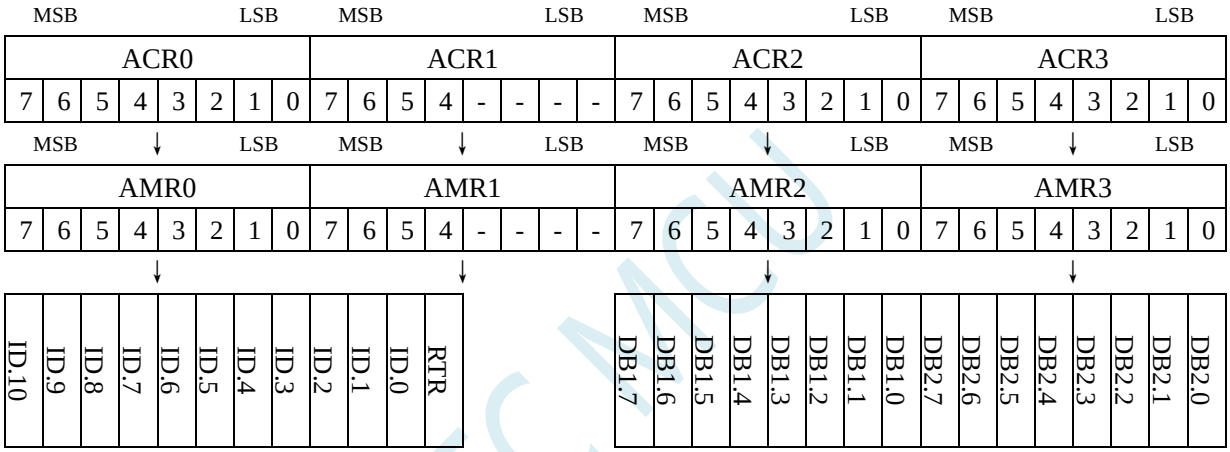
滤波的规则是：每一位验收屏蔽分别对应每一位验收代码，当该位验收屏蔽位为“1”的时候（即设为无关），

接收的相应帧 ID 位无论是否和相应的验收代码位相同均会表示为接收；当验收屏蔽位为“0”的时候（即设为相关），只有相应的帧 ID 位和相应的验收代码位值相同的情况才会表示为接收。只有在所有的位都表示为接收的时候，CAN 控制器才会接收该报文。

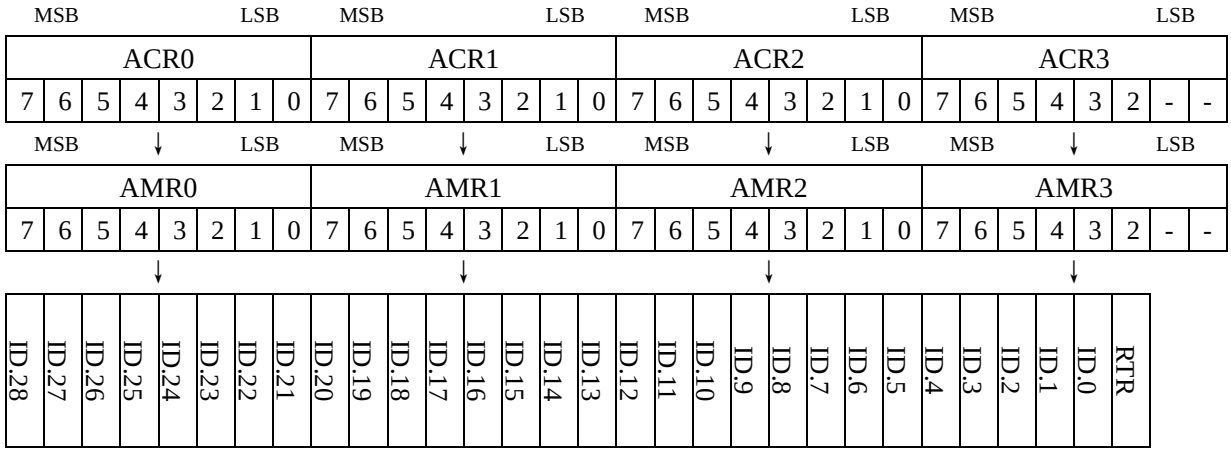
（1）单滤波器的配置

这种滤波器配置定义了一个长滤波器（4 字节、32 位），由 4 个验收码寄存器和 4 个验收屏蔽寄存器组成的验收滤波器，滤波器字节和信息字节之间位的对应关系取决于当前接收帧格式。接收 CAN 标准帧单滤波器配置：对于标准帧，11 位标识符、RTR 位、数据场前两个字节参与滤波；对于参与滤波的数据，所有 AMR 为 0 的位所对应的 ACR 位和参与滤波数据的对应位必须相同才算验收通过；如果由于置位 RTR=1 位而没有数据字节，或因为设置相应的数据长度代码而没有或只有一个数据字节信息，报文也会被接收。对于一个成功接收的报文，所有单个位在滤波器中的比较结果都必须为“接受”； 注意 AMR1 和 ACR1 的低四位是不用的，为了和将来的产品兼容，这些位可通过设置 AMR1.3、AMR1.2、AMR1.1 和 AMR1.0 为 1 而定为“不影响”。

接收 CAN 标准帧时单滤波器配置：



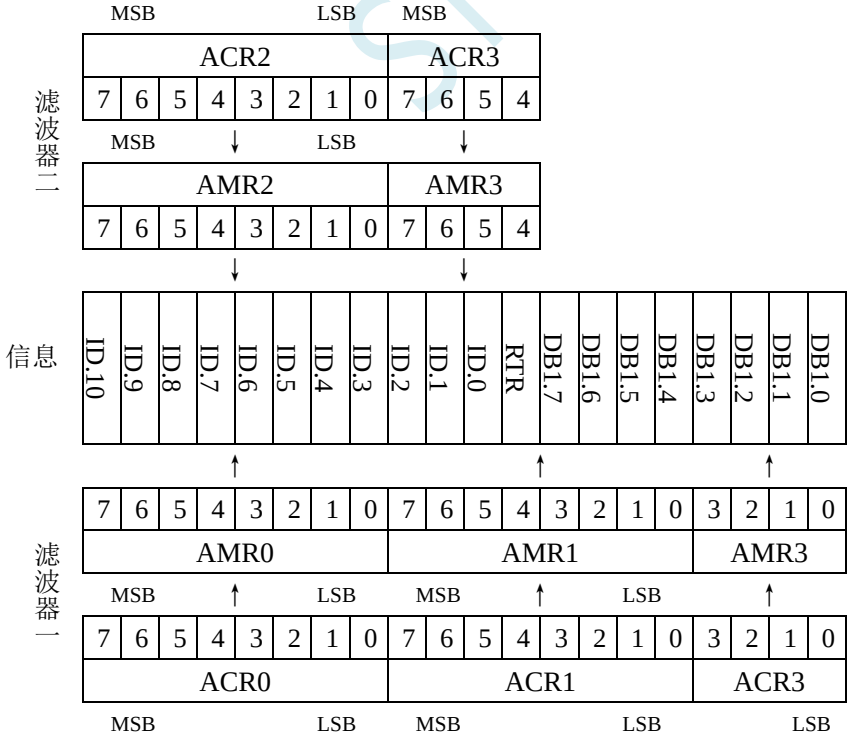
接收 CAN 扩展帧时单滤波器配置：



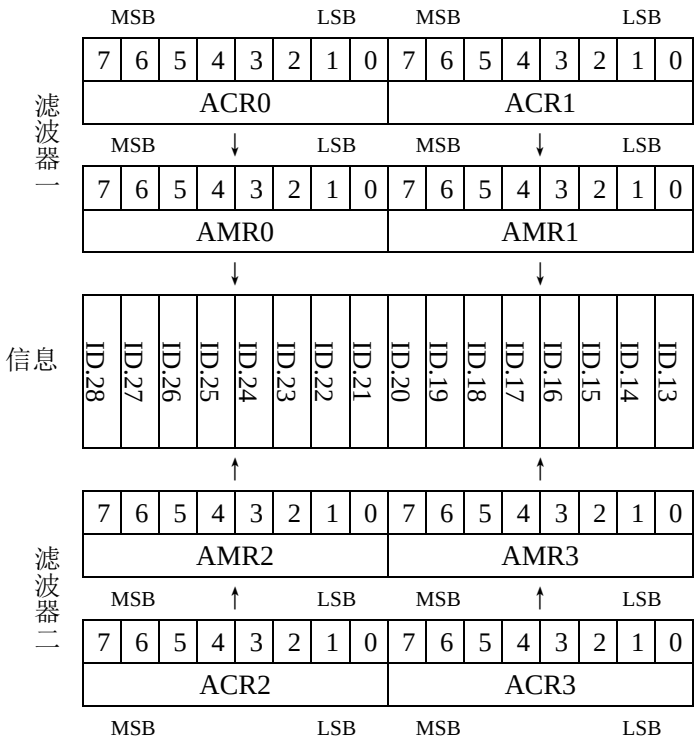
双滤波器的配置

这种配置可以定义两个短滤波器，由 4 个 ACR 和 4 个 AMR 构成两个短滤波器。总线上的信息只要通过任意一个滤波器就被接收。 滤波器字节和信息字节之间位的对应关系取决于当前接收的帧格式。接收 CAN 标准帧双滤波器的配置：如果接收的是标准帧信息，被定义的两个滤波器是不一样的。 第一个滤波器由 ACR0、ACR1、AMR0、AMR1 以及 ACR3、AMR3 低 4 位组成，11 位标识符、RTR 位和数据场第 1 字节参与滤波；第二个滤波器由 ACR2、AMR2 以及 ACR3、AMR3 高 4 位组成，11 位标识符和 RTR 位参与滤波。为了成功接收信息，在所有单个位的比较时，应至少有一个滤波器表示接受。RTR 位置为“1”或数据长度代码是“0 ”，表示没有数据字节存在；只要从开始到 RTR 位的部分都被表示接收，信息就可以通过滤波器 1。如果没有数据字节向滤波器请求过滤，AMR1 和 AMR3 的低 4 位必须被置为“1”，即“不影响”。此时，两个滤波器的识别工作都是验证包括 RTR 位在内的整个标准识别码。

接收 CAN 标准帧时双滤波器配置：



接收 CAN 扩展帧时双滤波器配置：



36.17.5 读取 CAN 缓冲区数据函数

函数名	void CanReadFifo(CAN_DataDef *CAN)
功能描述	读取 CAN 缓冲区数据函数
参数	CAN: 结构参数
返回	无

CAN: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   DLC:4;              //数据长度, bit0~bit3
  u8   :2;                 //空数据, bit4~bit5
  u8   RTR:1;              //帧类型, bit6
  u8   FF:1;               //帧格式, bit7
  u32  ID;                 //CAN ID
  u8   DataBuffer[8];   //数据缓存
} CAN_DataDef;
```

DLC: 数据长度，位段定义于 bit0~bit3，取值 0~8。
: 空数据，位段定义于 bit4~bit5。
RTR: 帧类型，位段定义于 bit6，0: 标准帧；1: 扩展帧。
FF: 帧格式，位段定义于 bit7，0：数据帧；1：远程帧。

ID: CAN ID，标准帧取值 0x000~0x7ff；扩展帧取值 0x00000000~0x1fffffff。

DataBuffer[8]: CAN 数据缓冲区，上限 8 个字节。

36.17.6 CAN 接收数据函数

函数名	u8 CanReadMsg(CAN_DataDef *CAN)
功能描述	CAN 接收数据函数
参数	CAN: 结构参数，同上
返回	帧个数

36.17.7 CAN 发送标准帧函数

函数名	void CanSendMsg(CAN_DataDef *CAN)
功能描述	CAN 发送标准帧函数
参数	CAN: 结构参数，同上
返回	无

36.18 STC32G_LIN

36.18.1 相关文件

“STC32G_LIN.c” ，主要包含 LIN 总线模块的初始化函数。
“STC32G_LIN_Isr.c”，主要包含 LIN 总线模块的中断函数。
“STC32G_LIN.h” ，包含 LIN 总线模块函数所需的头文件以及函数申明。

36.18.2 Lin 功能寄存器读取函数

函数名	u8 LinReadReg(u8 addr)
功能描述	Lin 功能寄存器读取函数
参数	addr: LIN 功能寄存器地址
返回	LIN 功能寄存器数据

36.18.3 Lin 功能寄存器配置函数

函数名	void LinWriteReg(u8 addr, u8 dat)
功能描述	LIN 功能寄存器配置函数
参数 1	addr: LIN 功能寄存器地址
参数 2	dat: LIN 功能寄存器数据
返回	无

36.18.4 Lin 从机发送应答数据

函数名	void LinTxResponse(u8 *pdat)
功能描述	Lin 从机发送应答数据，跟主机发送的 Header 拼成一个完整的帧
参数	*pdat: 发送数据缓冲区
返回	无

36.18.5 Lin 从机接收数据帧函数

函数名	void LinReadFrame(u8 *pdat)
功能描述	Lin 从机接收数据帧函数
参数	*pdat: 接收数据缓冲区
返回	无

36.18.6 Lin 主机发送完整帧函数

函数名	void LinSendFrame(u8 lid, u8 *pdat)
功能描述	Lin 主机发送完整帧函数
参数 1	lid: Lin ID
参数 2	*pdat: 发送数据缓冲区
返回	无

36.18.7 Lin 主机发送帧头，接收从机应答数据

函数名	void LinSendHeaderRead(u8 lid, u8 *pdat)
功能描述	Lin 主机发送 Header，由从机发送应答数据，拼成一个完整的帧
参数 1	lid: 发送应答从机的总线 ID
参数 2	*pdat: 接收数据缓冲区
返回	无

36.18.8 Lin 总线波特率设置函数

函数名	void LinSetBaudrate(u16 brt)
功能描述	Lin 总线波特率设置函数
参数	brt: 波特率
返回	无

36.18.9 LIN 初始化程序

函数名	void LIN_Inilize(LIN_InitTypeDef *LIN)
功能描述	LIN 初始化程序
参数	LIN: 结构参数
返回	无

LIN: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   LIN_Enable;
  u16  LIN_Baudrate;
  u8   LIN_IE;
  u8   LIN_HeadDelay;
  u8   LIN_HeadPrescaler;
```

} LIN_InitTypeDef;

LIN_Enable: 功能使能

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

LIN_Baudrate: LIN 波特率(bit/s)，取值 1000~20000。

LIN_IE: LIN 中断使能

参数	功能描述
LIN_LIDE	使能 Head 中断
LIN_RDYE	使能 Ready 中断
LIN_ERRE	使能错误中断
LIN_ABORTE	使能终止中断
LIN_ALLIE	使能所有中断

LIN_HeadDelay: 帧头延时计数，取值 0~(65535*1000)/MAIN_Fosc。

LIN_HeadPrescaler: 帧头延时分频，取值 0~63。

36.19 STC32G_USART_LIN

36.19.1 相关文件

“STC32G_USART_LIN.c”，主要包含 USART LIN 总线模块的初始化函数。
“STC32G_USART_LIN.h”，包含 USART LIN 总线模块函数所需的头文件以及函数申明。

36.19.2 USART LIN 初始化程序

函数名	u8 UASRT_LIN_Configuration(u8 USARTx, USARTx_LIN_InitDefine *USART)
功能描述	USART LIN 初始化程序
参数 1	USARTx: UART 组号
参数 2	*USART: USART LIN 结构参数
返回	无

USART LIN: 结构参数定义：

```
typedef struct
{
  u8   LIN_Enable;
  u8   LIN_Mode;
  u8   LIN_AutoSync;
  u16  LIN_Baudrate;
} USARTx_LIN_InitDefine;
```

LIN_Enable: 功能使能

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

LIN_Mode: 模式选择

参数	功能描述
LinMasterMode	设置主机模式
LinSlaveMode	设置从机模式

LIN_AutoSync: 自动同步使能

参数	功能描述
ENABLE	使能自动同步功能
DISABLE	禁止自动同步功能

LIN_Baudrate: LIN 波特率(bit/s)，取值 1000~20000。

36.19.3 USART LIN 发送数据函数

函数名	void UsartLinSendData(u8 USARTx, u8 *pdat, u8 len)
功能描述	USART Lin 发送数据函数
参数 1	USARTx: USART 组号，取值：USART1 或者 USART2
参数 2	*pdat: 发生数据缓冲区
参数 3	len: 数据长度
返回	无

36.19.4 USART LIN 计算校验码并发送函数

函数名	void UsartLinSendChecksum(u8 USARTx, u8 *dat, u8 len)
功能描述	USART Lin 计算校验码并发送
参数 1	USARTx: USART 组号，取值：USART1 或者 USART2
参数 2	*dat: 数据场传输的数据
参数 3	len: 数据长度
返回	无

36.19.5 USART LIN 主机发送帧头函数

函数名	void UsartLinSendHeader(u8 USARTx, u8 lid)
功能描述	USART Lin 主机发送帧头
参数 1	USARTx: USART 组号，取值：USART1 或者 USART2
参数 2	lid: LIN ID
返回	无

36.19.6 USART LIN 主机发送完整帧函数

函数名	void UsartLinSendFrame(u8 USARTx, u8 lid, u8 *pdat, u8 len)
功能描述	USART Lin 主机发送完整帧
参数 1	USARTx: USART 组号，取值：USART1 或者 USART2
参数 2	*pdat: 发送数据缓冲区
参数 3	len: 数据长度
返回	无

36.20 STC32G_Delay

36.20.1 相关文件

“STC32G_Delay.c”，主要包含一个自适应主时钟的延时函数。
“STC32G_Delay.h”，包含延时函数所需的头文件以及函数申明。

36.20.2 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

36.21 STC32G_Soft_I2C

36.21.1 相关文件

“STC32G_Soft_I2C.c”，主要用于 IO 口模拟 I2C 功能的配置。
“STC32G_Soft_I2C.h”，IO 口模拟 I2C 所需的变量申明与宏定义。

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
```

36.21.2 IO 口模拟模拟 I2C 发送一串数据

函数名	void SI2C_WriteNbyte(u8 dev_addr, u8 mem_addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	IO 口模拟 I2C 发送一串数据函数
参数 1	dev_addr: 设备地址
参数 2	mem_addr: 存储地址
参数 3	*p: 发送数据存储位置
参数 4	number: 发送数据个数

返回	无

36.21.3 IO 口模拟 I2C 读取一串数据

函数名	void SI2C_ReadNbyte(u8 dev_addr, u8 mem_addr, u8 *p, u8 number)
功能描述	IO 口模拟 I2C 读取一串数据函数
参数 1	dev_addr: 设备地址
参数 2	mem_addr: 存储地址
参数 3	*p: 读取数据存储位置
参数 4	number: 读取数据个数
返回	无

36.22 STC32G_Soft_UART

36.22.1 相关文件

“STC32G_Soft_UART.c”，主要用于 IO 口模拟 UART 功能的配置。
“STC32G_Soft_UART.h”，IO 口模拟 UART 所需的变量申明与宏定义。

宏定义

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

36.22.2 IO 口模拟 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

36.22.3IO 口模拟 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

36.23 独立例程使用说明

打开例程包的“Independent_Programme”文件夹，里面包含单片机各硬件模块的使用例程：



开发过程中需要用到哪个模块的功能，就可以选择对应的例程进行验证、修改、移植等。

36.24 IO 口使用-跑马灯

IO 口的输入/输出是单片机最基本的功能，STC 单片机的 IO 口有四种模式：准双向口、推挽输出、高阻输入、开漏输出。

其中 P3.0，P3.1 口上电默认为准双向口模式，其他脚位上电默认是高阻输入模式。所以在 IO 口使用之前，要根据功能需要对相应的 IO 口进行模式配置。

36.24.1 项目文件

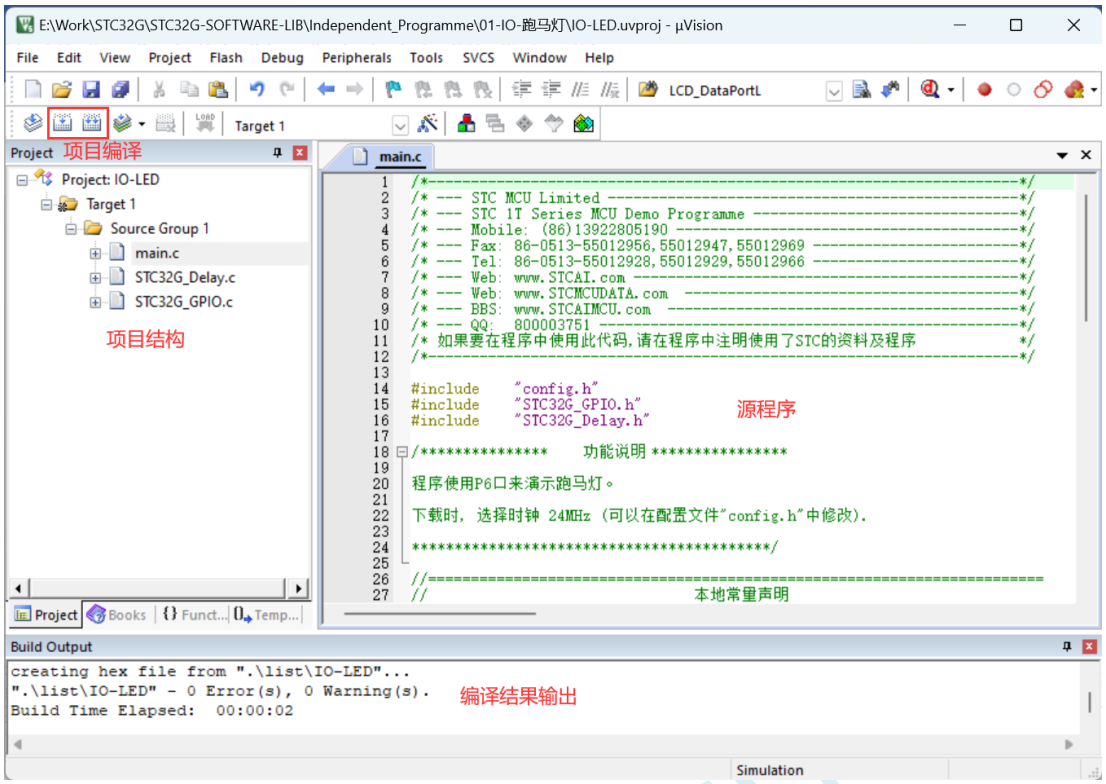
打开例程“01-IO-跑马灯”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下。由于跑马灯点亮 LED 后需要延时一段时间再进行翻转，方便目测，所以需要延时函数相关文件“STC32G_Delay.c”和配套头文件“STC32G_Delay.h”。

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
IO-LED(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
Type_def.h	数据类型定义文件

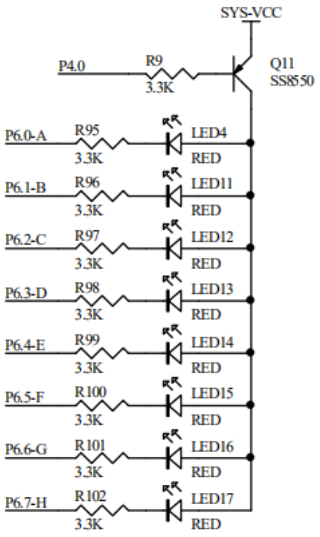
36.24.2 程序框架

双击“IO-LED.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，实验箱流水灯连接原理图如下：



8 个独立 LED 指示灯实验

LED 电源通过 P4.0 脚控制，8 个 LED 灯通过 P6.0~P6.7 口分别控制。所以在使用前需要对这些脚位进行模式配置，在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0);   //P4.0 设置为准双向口
  P6_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);   //P6  设置为准双向口
}
```

每项设置可以选择的参数值都可以在第四章对应小节里面找到。

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
GPIO_config();
P40 = 0;     //打开实验箱 LED 电源
```

主循环包含指令如下：

```
while(1)
{
    delay_ms(250);      //延时 250ms，用于保持当前 LED 状态，方便目测
    P6 = ~ledNum[ledIndex];  //设置 P6 口 LED 灯的驱动电平
    ledIndex++;       //LED 状态指针加 1
    if(ledIndex > 7)      //如果 LED 状态指针大于 7
    {
        ledIndex = 0;      //LED 状态指针清零，重新循环设置 LED 状态
    }
}
```

36.25 定时器使用-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4 测试程序

36.25.1 项目文件

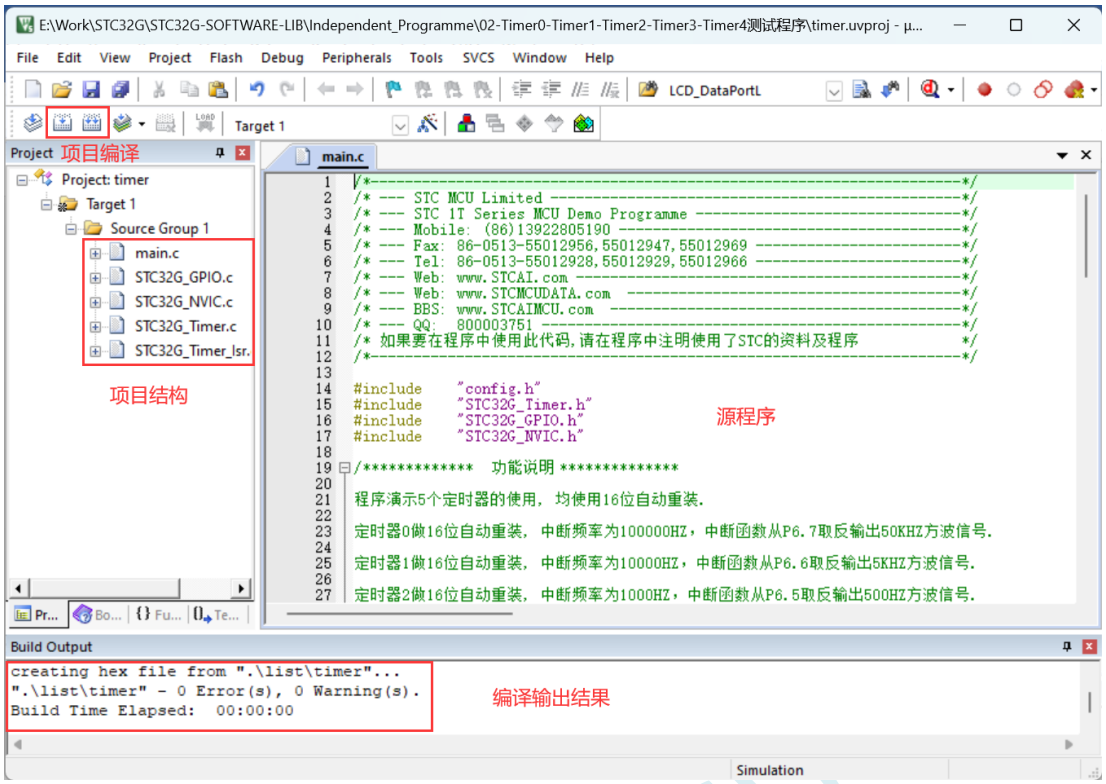
打开例程“02-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4 测试程序”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
timer(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

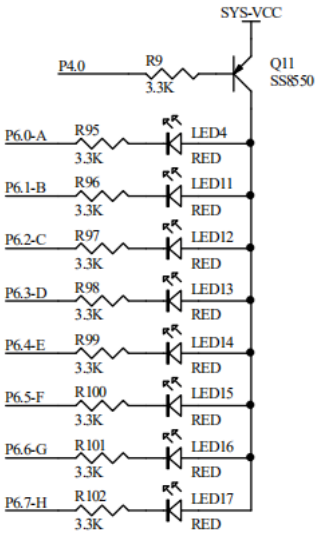
36.25.2 程序框架

双击“timer.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，在定时器中断里面翻转指示灯控制 IO 口，通过示波器测量指示灯闪烁周期来验证定时器中断周期是否准确，实验箱指示灯连接原理图如下：



8 个独立 LED 指示灯实验

LED 电源通过 P4.0 脚控制，8 个 LED 灯通过 P6.0~P6.7 口分别控制。所以在使用前需要对这些脚位进行模式配置，在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;      //结构定义

    //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
  GPIO_InitStructure.Pin  = GPIO_Pin_HIGH | GPIO_Pin_3;    //选择 Px.3 ~ Px.7
    //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
  GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;  //选择准双向模式
```

```
    GPIO_Inilize(GPIO_P6,&GPIO_InitStructure);   //初始化

      //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
    GPIO_InitStructure.Pin    = GPIO_Pin_0;       //选择 Px.0
      //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;  //选择准双向模式
    GPIO_Inilize(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);   //初始化
}
```

定时器参数设置内容如下：

```
    TIM_InitTypeDef      TIM_InitStructure;     //结构定义
    TIM_InitStructure.TIM_Mode          = TIM_16BitAutoReload; //16 位自动重载模式
    TIM_InitStructure.TIM_ClkSource = TIM_CLOCK_1T;    //指定 1T 时钟源
    TIM_InitStructure.TIM_ClkOut       = DISABLE;         //不输出高速脉冲
    TIM_InitStructure.TIM_Value         = (u16)(65536UL - (MAIN_Fosc / 100000UL)); //周期值
    TIM_InitStructure.TIM_Run           = ENABLE;          //初始化后启动定时器
    Timer_Inilize(Timer0,&TIM_InitStructure);          //初始化 Timer0
    NVIC_Timer0_Init(ENABLE,Priority_0);    // Timer0 中断使能,优先级 0 级
```

每项设置可以选择的参数值都可以在第四章对应小节里面找到。

其中周期值：(65536UL - (MAIN_Fosc / 100000UL)) 表示 1 秒钟中断 100000 次，中断频率为 100000Hz

同样的方式可以设置 Timer1~Timer4。

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    Timer_config();
    EA = 1;       //主中断使能，程序中用到任意中断，都要先使能主中断
    P40 = 0;      //打开实验箱 LED 电源
```

此例程主要验证定时器中断功能，主循环为空。

```
    while (1);
```

36.26 外中断 INT0-INT1-INT2-INT3- INT4 测试

36.26.1 项目文件

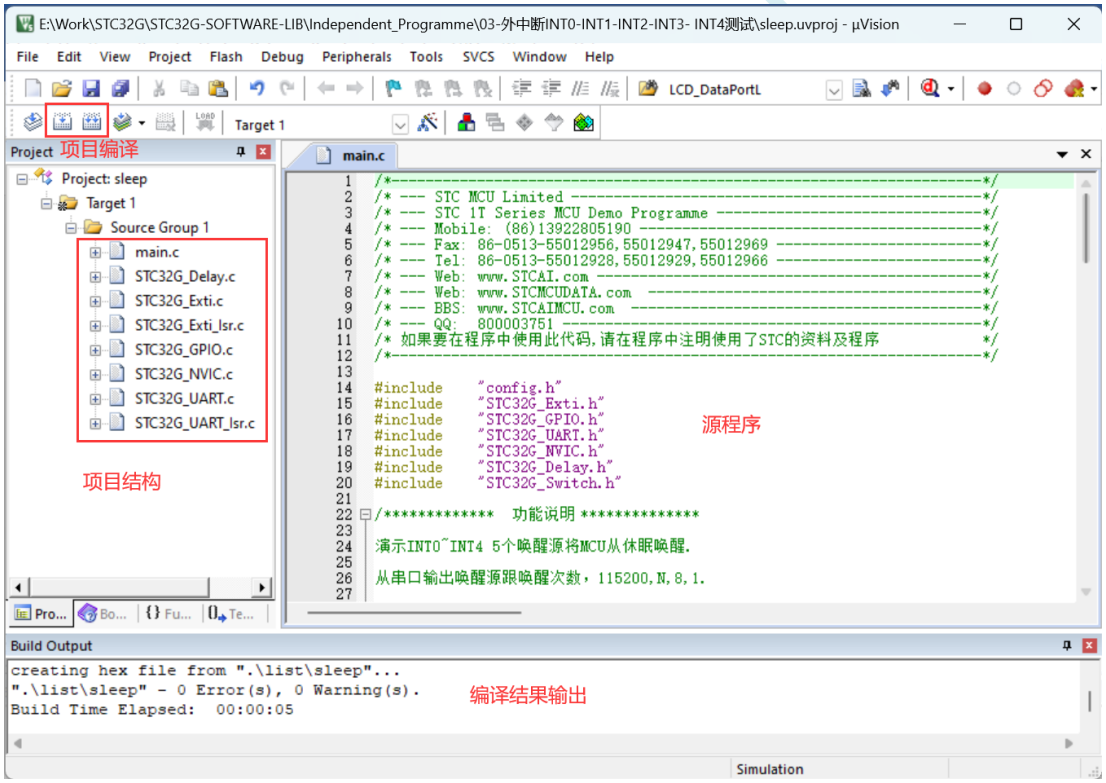
打开例程“03-外中断 INT0-INT1-INT2-INT3- INT4 测试”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
sleep(.uvopt .uvproj)	项目文件

Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Exti (.h .c)	外部中断模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Exti_Isr.c	外部中断模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.26.2 程序框架

双击“sleep.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程演示 INT0~INT4，五个唤醒源将 MCU 从休眠唤醒，从串口 2 输出唤醒源跟唤醒次数，下载时，选择时钟 22.1184MHz (用户可在"config.h"修改频率)。

INT 脚位于 P3 口，INT0 : P3.2，INT1 : P3.3，INT2 : P3.6，INT3 : P3.7，INT4 : P3.0。串口 2 使用 P4.6, P4.7。
在使用前需要对这些脚位进行模式配置，在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P3.0~P3.7 设置为准双向口
  P3_PULL_UP_ENABLE(GPIO_Pin_All); //P3 口内部上拉电阻使能
```

```
    P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7 设置为准双向口
}
```

定时器参数设置内容如下：

```
void Exti_config(void)
{
    EXTI_InitTypeDef Exti_InitStructure;              //结构定义

      //中断模式,    EXT_MODE_RiseFall,EXT_MODE_Fall
    Exti_InitStructure.EXTI_Mode         = EXT_MODE_Fall;
    Ext_Inilize(EXT_INT0,&Exti_InitStructure);          //初始化
    NVIC_INT0_Init(ENABLE,Priority_0);     //中断使能, 优先级

    //中断模式,    EXT_MODE_RiseFall,EXT_MODE_Fall
    Exti_InitStructure.EXTI_Mode         = EXT_MODE_Fall;
    Ext_Inilize(EXT_INT1,&Exti_InitStructure);          //初始化
    NVIC_INT1_Init(ENABLE,Priority_0);     //中断使能, 优先级

    NVIC_INT2_Init(ENABLE,NULL);    //中断使能, ENABLE/DISABLE; 无优先级
    NVIC_INT3_Init(ENABLE,NULL);    //中断使能, ENABLE/DISABLE; 无优先级
    NVIC_INT4_Init(ENABLE,NULL);    //中断使能, ENABLE/DISABLE; 无优先级
}
```

通过 Ext_Inilize 函数设置 INT0，INT1 的中断模式，可选择边沿触发，或者下降沿触发。由于 INT2、INT3、INT4 只有下降沿模式，所以不需要进行模式设置。

通过 NVIC_INT0_Init ~ NVIC_INT4_Init 函数设置对应的外部中断使能以及中断优先级。

每项设置可以选择的参数值都可以在第四章对应小节里面找到。

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine     COMx_InitStructure;       //结构定义
      //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,   110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许, ENABLE 或 DISABLE
      //初始化串口 UART1,UART2,UART3,UART4
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能, 优先级
    //串口通道选择，UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
    UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

```
CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
GPIO_config();
UART_config();
Exti_config();
EA = 1;      //主中断使能，程序中用到任意中断，都要先使能主中断
```

通过串口打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
PrintString2("STC32G EXINT Wakeup Test Programme!\r\n");  //UART 发送一个字符串
```

主循环内容：

由于 INT2、INT3、INT4 只能通过下降沿模式触发中断，所以主循环起始位置先等待外部中断脚位电平为高电平，重复执行两次简单防抖：

```
    while(!INT0); //等待外中断为高电平
    while(!INT1); //等待外中断为高电平
    while(!INT2); //等待外中断为高电平
    while(!INT3); //等待外中断为高电平
    while(!INT4); //等待外中断为高电平
    delay_ms(10); //delay 10ms
```

初始化中断源变量：

```
WakeUpSource = 0;
```

该变量在“STC32G_Exti_Isr.c”文件，不同的外部中断函数里面设置成不同的值：

```
void INT0_ISR_Handler (void) interrupt INT0_VECTOR      //进中断时已经清除标志
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  WakeUpSource = 1;
}
void INT1_ISR_Handler (void) interrupt INT1_VECTOR      //进中断时已经清除标志
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  WakeUpSource = 2;
}
void INT2_ISR_Handler (void) interrupt INT2_VECTOR      //进中断时已经清除标志
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  WakeUpSource = 3;
}
void INT3_ISR_Handler (void) interrupt INT3_VECTOR      //进中断时已经清除标志
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  WakeUpSource = 4;
}
void INT4_ISR_Handler (void) interrupt INT4_VECTOR      //进中断时已经清除标志
```

```
{
  // TODO: 在此处添加用户代码
  WakeUpSource = 5;
}
```

通过串口打印一串信息提示用户 MCU 开始进入休眠状态，然后设置 PD 为 1 进入 Power Down 模式，此模式下 CPU 以及全部外设停止工作，振荡器停振。后面连续几个 nop 指令用于 MCU 唤醒后等待主时钟起振并稳定，不能删除！！！

```
PrintString2("MCU 进入休眠状态！\r\n");
PD = 1;       //Sleep
_nop_();
_nop_();
_nop_();
_nop_();
_nop_();
_nop_();
_nop_();
```

接下来判断唤醒源变量，通过串口打印唤醒源：

```
if(WakeUpSource == 1) PrintString2("外中断 INT0 唤醒    ");
if(WakeUpSource == 2) PrintString2("外中断 INT1 唤醒    ");
if(WakeUpSource == 3) PrintString2("外中断 INT2 唤醒    ");
if(WakeUpSource == 4) PrintString2("外中断 INT3 唤醒    ");
if(WakeUpSource == 5) PrintString2("外中断 INT4 唤醒    ");
```

最后这段代码是通过一个计数器累计唤醒次数，并通过串口打印出来：

```
WakeUpCnt++;
TX2_write2buff((u8)(WakeUpCnt/100+'0'));
TX2_write2buff((u8)(WakeUpCnt%100/10+'0'));
TX2_write2buff((u8)(WakeUpCnt%10+'0'));
PrintString2("次唤醒\r\n");
```

36.27 看门狗复位测试程序

36.27.1 项目文件

打开例程“04-看门狗复位测试程序”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下：

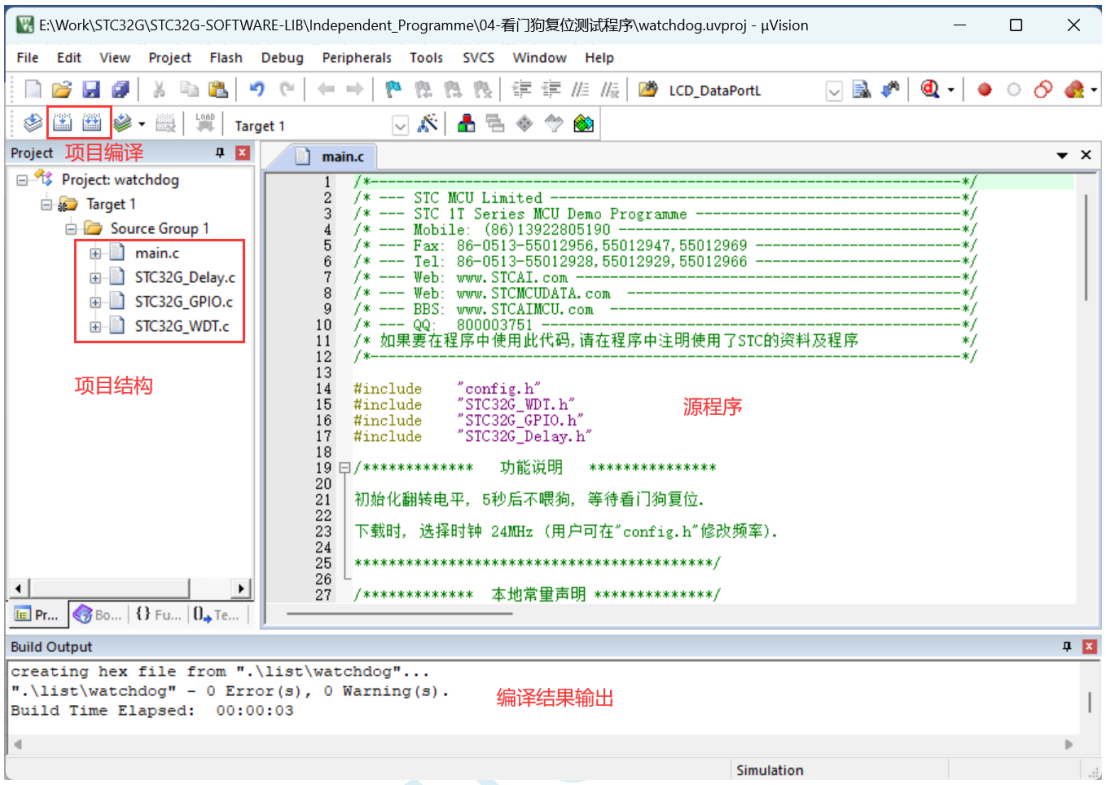
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
watchdog (.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_WDT (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库

Type_def.h	数据类型定义文件

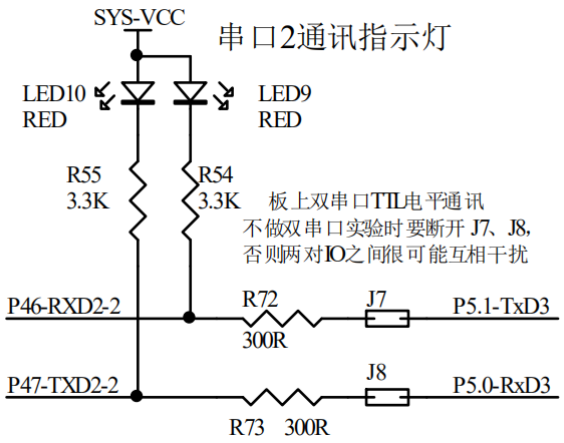
36.27.2 程序框架

双击“watchdog.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程演示看门狗复位功能，下载时，选择时钟 24MHz (用户可在"config.h"修改频率)。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，通过实验箱上 P4.7 脚连接的 LED10 指示灯来判断 MCU 是否产生复位。在使用前需要对这个脚位进行模式配置，在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;      //结构定义
  //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
```

```
    GPIO_InitStructure.Pin  = GPIO_Pin_7;   //设置 Px.7
    //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;  //准双向模式
    GPIO_Inilize(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);  //初始化 P4 口模式
}
```

对看门狗进行设置：

```
void WDT_config(void)
{
    WDT_InitTypeDef WDT_InitStructure;          //结构定义

    WDT_InitStructure.WDT_Enable    = ENABLE;   //看门狗使能 ENABLE 或 DISABLE
    //IDLE 模式是否停止计数 WDT_IDLE_STOP,WDT_IDLE_RUN
    WDT_InitStructure.WDT_IDLE_Mode = WDT_IDLE_STOP;
    WDT_InitStructure.WDT_PS        = WDT_SCALE_16;// 看门狗定时器时钟分频系数
    WDT_Inilize(&WDT_InitStructure);            //看门狗初始化
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();   //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;  //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
```

让 P4.7 连接的 LED10 闪两下，这样就可以通过 LED10 的状态来判断 MCU 是否产生复位。

```
    P47 = 0;    //LED10 亮
    delay_ms(200);
    P47 = 1;    //LED10 灭
    delay_ms(200);
    P47 = 0;    //LED10 亮
    delay_ms(200);
    P47 = 1;    //LED10 灭
    delay_ms(200);
```

设置并使能看门狗：

```
    WDT_config();

    //设置看门狗复位需要检测 P3.2 的状态，否则看门狗复位后进入 USB 下载模式
    RSTFLAG |= 0x04;
```

主循环里使用延时函数，每次循环历时 1ms，通过 ms_cnt 变量进行计数，累计 1000 次为 1 秒钟，将 second 变量加 1，5 秒之内主循环每次循环都会执行喂狗操作，5 秒之后就不再喂狗，等待看门狗溢出复位：

```
    while(1)
    {
```

```
    delay_ms(1);          //延时 1ms
    if(second <= 5)       //5 秒后不喂狗，将复位
      WDT_Clear();        // 喂狗

    if(++ms_cnt >= 1000)//计数 1000 次为 1 秒钟
    {
      ms_cnt = 0;    //复位毫秒计数器，重新开始计数
      second++;      //秒变量加 1
    }
}
```

36.28 串口中断模式与电脑收发

36.28.1 项目文件

打开串中断模式与电脑收发测试例程，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下：

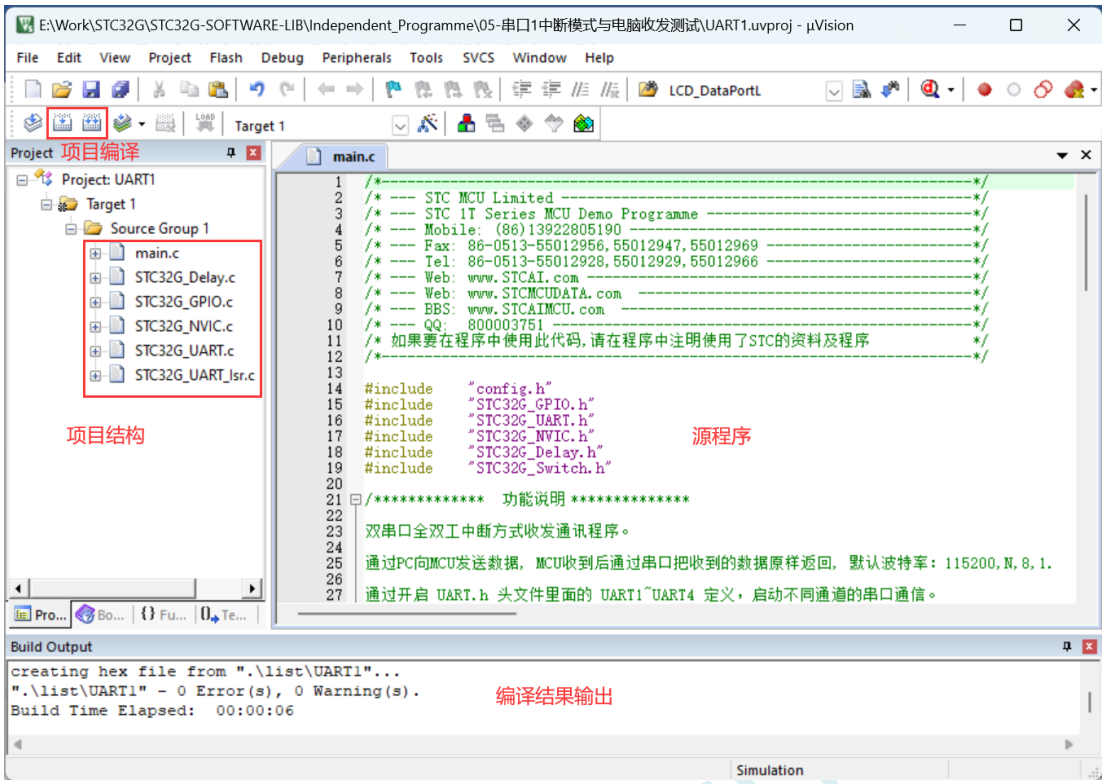
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
uartn(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.28.2 程序框架

四个串口使用方法一样，只需修改相应配置就行，这里以串口 1 例子作为介绍。

双击“uartn.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，通过实验箱上的 J17 调试接口可进行串口 1 与电脑通信测试（需断开 USB 接线）。P3.0,P3.1 引脚默认就是准双向模式，安全起见在初始化时最好对需要使用的 IO 口都进行模式配置，避免更换脚位时忘记设置导致功能不正常。在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;      //结构定义
  //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
  GPIO_InitStructure.Pin  = GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1;    //设置 Px.0, Px.1
  //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
  GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;     //准双向模式
  GPIO_Inilize(GPIO_P3,&GPIO_InitStructure);  //初始化 P3 口模式
}
```

对串口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine    COMx_InitStructure;    //结构定义

    //模式, UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
  //选择波特率发生器, BRT_Timer1, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2)
  COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer1;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许
  COMx_InitStructure.BaudRateDouble = DISABLE;      //波特率加倍
  //初始化串口 1 UART1,UART2,UART3,UART4
  UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure);
```

```
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //中断使能, 优先级

    //UART1_SW_P30_P31,UART1_SW_P36_P37,UART1_SW_P16_P17,UART1_SW_P43_P44
    UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);  //通道切换，选择 P3.0, P3.1 引脚通信
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    EA = 1;
```

通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
    PrintString1("STC32G UART1 Test Programme!\r\n");  //UART 发送一个字符串
```

主循环里使用延时函数，每次循环历时 1ms，判断 RX_TimeOut 超时计数器是否被设置非 0 值，如果被设置的话说明串口中断已经收到数据，每次循环超时计数器减 1，减到 0 说明一串数据已经接收完毕，就可以根据需要进行处理。例程是将接收到的数据原样通过串口发送出来，这样就可以使用串口助手与 MCU 进行通信测试，串口助手发送一串数据给 MCU，如果能够收到 MCU 发送一模一样的数据回来，说明 MCU 的收发功能正常：

```
    while(1)
    {
        delay_ms(1);            //延时 1ms
        if(COM1.RX_TimeOut > 0)      //超时计数
        {
            if(--COM1.RX_TimeOut == 0)
            {
                if(COM1.RX_Cnt > 0)
                {
                    //收到的数据原样返回
                    for(i=0; i<COM1.RX_Cnt; i++) TX1_write2buff(RX1_Buffer[i]);
                }
                COM1.RX_Cnt = 0;
            }
        }
    }
```

串口 1 中断里本例程用到的代码如下：

```
void UART1_ISR_Handler (void) interrupt UART1_VECTOR
{
    if(RI)      //判断串口 1 是否接收到一个字节数据
```

```
    {
        RI = 0;//清除标志位
        //判断接收数据长度是否超过缓冲区上限，是的话循环覆盖
            if(COM1.RX_Cnt >= COM_RX1_Lenth) COM1.RX_Cnt = 0;
            RX1_Buffer[COM1.RX_Cnt++] = SBUF;//将接收的数据存入缓冲区
            COM1.RX_TimeOut = TimeOutSet1;      //设置超时时间
    }

    if(TI)  //判断串口 1 是否发送完成一个字节数据
    {
        TI = 0;    //清除标志位
        COM1.B_TX_busy = 0;    //清除发送繁忙标志
    }
}
```

例程中 TimeOutSet1 定义为 5，接收一个数据后设置超时时间为 5，然后主循环里开始每毫秒减 1，每次接收都会重置 RX_TimeOut，如果超过 5 毫秒没有收到下一个数据，就说明一串数据已经接收完毕。

实现 printf 打印到串口

printf 函数在 stdio.h 头文件中定义，我们先要添加头文件到程序里。为了实现 printf 重定位到串口，即把数据送到串口，我们需要重写 putchar 函数。

```
void TX1_write2buff(u8 dat)    //串口 1 发送函数
{
    SBUF = dat;             //写入发送数据
    COM1.B_TX_busy = 1;    //设置发送忙标志
    while(COM1.B_TX_busy);  //等待发送完成
}
char putchar(char c)          //重写 putchar 函数，定向到串口
{
    TX1_write2buff(c);       //使用串口 1 发送数据
    return c;
}
```

如果要用其它串口实现 printf 打印，只要将 putchar 函数里的发送函数改成其它串口发送函数就行。例程可以通过修改“STC32G_UART.h”头文件里的定义来切换 putchar 函数对应的串口。

```
//使用哪些串口就开对应的定义，不用的串口可屏蔽掉定义，节省资源
#defineUART1   1
#defineUART2   2
#defineUART3   3
#defineUART4   4
//设置串口收发数据缓存空间，可选 edata 或者 xdata
#defineUART_BUF_type   edata   //这里选择 edata
//选择 printf 函数所使用的串口，参数 UART1~UART4
#definePRINTF_SELECT    UART2 //这里选择串口 2 打印 printf 内容
```

36.29 ADC 转换

36.29.1 项目文件

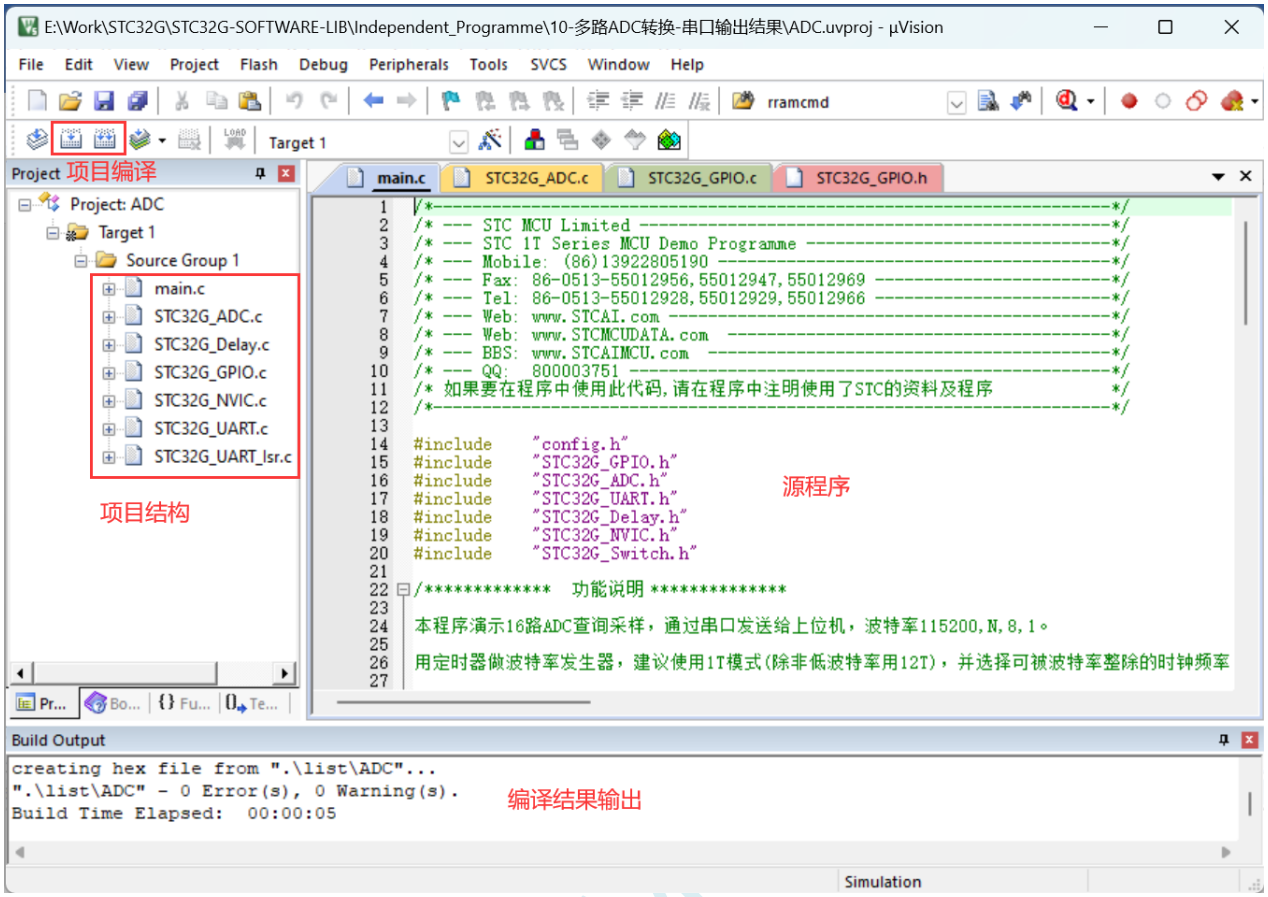
打开多路 ADC 转换-串口输出结果例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
ADC(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.29.2 程序框架

双击“ADC.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STCMCU



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，通过实验箱上的 J17 调试接口可进行串口 1 与电脑通信测试（需断开 USB 接线）。P3.0,P3.1 引脚默认就是准双向模式，安全起见在初始化时最好对需要使用的 IO 口都进行模式配置，避免更换脚位时忘记设置导致功能不正常。在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  //P0.0~P0.6 设置为高阻输入
  P0_MODE_IN_HIZ(GPIO_Pin_LOW | GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5 | GPIO_Pin_6);
  P1_MODE_IN_HIZ(GPIO_Pin_All);     //P1.0~P1.7 设置为高阻输入
  P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1); //P3.0,P3.1 设置为准双向口
}
```

对 ADC 进行设置：

```
void ADC_config(void)
{
  ADC_InitTypeDef   ADC_InitStructure;  //结构定义
  //ADC 模拟信号采样时间控制, 0~31（注意： SMPDUTY 一定不能设置小于 10）
  ADC_InitStructure.ADC_SMPduty   = 31;
  ADC_InitStructure.ADC_CsSetup   = 0;  //ADC 通道选择时间控制 0(默认),1
  ADC_InitStructure.ADC_CsHold    = 1;    //ADC 通道选择保持时间控制 0,1(默认),2,3
    //设置 ADC 工作时钟频率 ADC_SPEED_2X1T~ADC_SPEED_2X16T
  ADC_InitStructure.ADC_Speed     = ADC_SPEED_2X16T;
    //ADC 结果调整, ADC_LEFT_JUSTIFIED,ADC_RIGHT_JUSTIFIED
  ADC_InitStructure.ADC_AdjResult = ADC_RIGHT_JUSTIFIED;
  ADC_Inilize(&ADC_InitStructure);  //初始化
```

```
    ADC_PowerControl(ENABLE);         //ADC 电源开关, ENABLE 或 DISABLE
    NVIC_ADC_Init(DISABLE,Priority_0);      //关闭中断使能, 优先级
}
```

对串口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine      COMx_InitStructure;     //结构定义

      //模式, UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
    //选择波特率发生器, BRT_Timer1, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use      = BRT_Timer1;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许
    COMx_InitStructure.BaudRateDouble = DISABLE;       //波特率加倍
    //初始化串口 1 UART1,UART2,UART3,UART4
    UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure);
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);       //中断使能, 优先级

    //UART1_SW_P30_P31,UART1_SW_P36_P37,UART1_SW_P16_P17,UART1_SW_P43_P44
    UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);  //通道切换，选择 P3.0, P3.1 引脚通信
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
      ADC_config();
    EA = 1;
```

通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
    PrintString1("STC32G AD to UART Test Programme!\r\n");  //UART 发送一个字符串
```

主循环里使用 for 循环轮询采集 16 个通道的 ADC 值，通过串口将采集结果打印出来。使用延时函数，每次延时 200ms 进行采集打印，方便通过串口助手观察采集结果。

```
    while(1)
    {
      for(i=0; i<16; i++)     //轮询采集 16 个通道 ADC
      {
        delay_ms(200);  //延时 200ms，降低打印速度，方便观察
```

```
        //Get_ADCResult(i);     //参数 0~15,查询方式做一次 ADC, 丢弃一次
        j = Get_ADCResult(i);  //参数 0~15,查询方式做一次 ADC, 返回值就是结果,  4096 为错误
        printf("AD%02d=%04d ",i,j);//打印采集结果
        if((i & 7) == 7)   printf("\r\n");     //每打印 8 个通道后换行
    }
    printf("\r\n");     //打印 16 个通道后再次换行
}
```

通过串口助手查看结果如下：



ADC 采样需要注意的地方：

1. ADC_Vref 脚电压是 ADC 采集的基准电压，要求采集结果精确的话，ADC_Vref 脚电压一定要稳定。
   ADC 采样范围在：0~ADC_Vref 脚电压之间，ADC_Vref 脚电压的范围在：1.2V~VCC 电压之间。
2. ADC 模块电源打开后，需要等待 1ms，等待 MCU 内部 ADC 电源稳定后再开始采集。
3. 适当加长对外部信号的采样时间，也就是加长对 ADC 内部采样保持电容的充电或放电时间，才能保持内部和外部电势相等。

36.30 EEPROM 读写

36.30.1 项目文件

打开多路 ADC 转换-串口输出结果例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

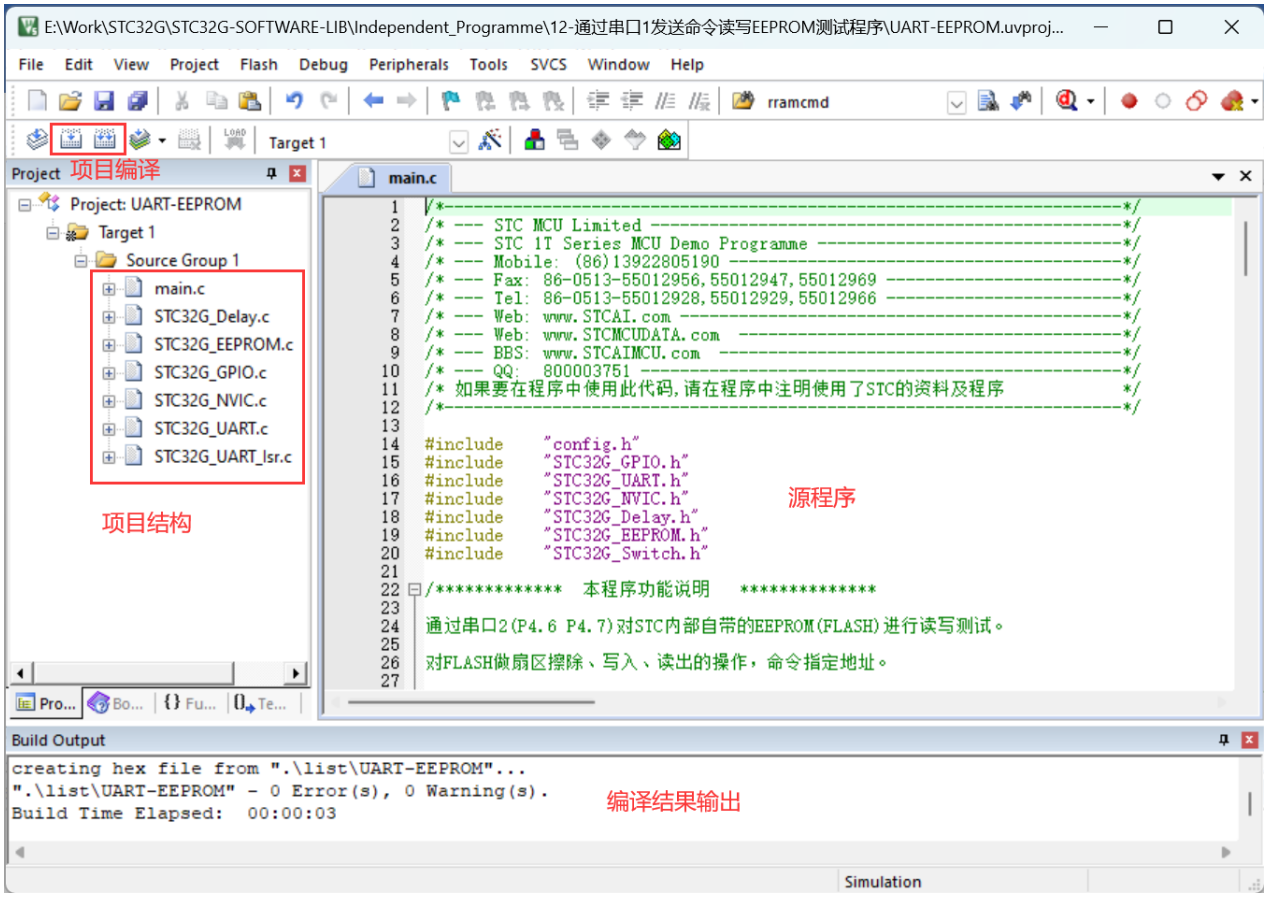
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
UART-EEPROM(.uvopt .uvproj)	项目文件

Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_EEPROM (.h .c)	内部 EEPROM(Flash)模块应用相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.30.2 程序框架

双击“UART-EEPROM.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，通过实验箱上的 J2 串口 DB9 接口可通过电脑发指令给串口 2（P4.6,P4.7）进行 EEPROM 的读写测试。初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置。在例程里设置为准双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
{
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);    //P4.6,P4.7 设置为准双向口
}
```

对串口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine   COMx_InitStructure;   //结构定义

    //模式, UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode        = UART_8bit_BRTx;
  //选择波特率发生器, BRT_Timer1, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2)
  COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许
  //初始化串口 UART1,UART2,UART3,UART4
  UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);
  NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能, 优先级

  //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);  //通道切换，选择 P4.6, P4.7 引脚通信
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
  WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
  EAXSFR();     //扩展 SFR(XFR)访问使能
  CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
  GPIO_config();
  UART_config();
  EA = 1;
```

MCU 上电后通过串口 2 打印一串提示信息，通过这些信息了解例程读取、写入、擦除 EEPROM 所使用的命令格式。注意使用包含 0xfd 编码的汉字时，需要在后面添加“\xfd”转义字符：

```
  PrintString2("STC32 系列单片机 EEPROM 测试程序，串口命令设置如下:\r\n");
    delay_ms(5);     //等待串口数据发送完成
  PrintString2("E 0x000040                --> 对 0x000040 地址扇区进行擦除\xfd.\r\n");
    delay_ms(5);     //等待串口数据发送完成
  PrintString2("W 0x000040 1234567890   --> 对 0x000040 地址写入字符 1234567890.\r\n");
    delay_ms(5);     //等待串口数据发送完成
  PrintString2("R 0x000040 10             --> 对 0x000040 地址读出 10 个字节内容.\r\n");
    delay_ms(5);     //等待串口数据发送完成
```

由于串口采用队列方式传输数据，如果一次性写入队列的数据量超过缓冲区大小的话，会导致数据溢出而产生覆盖。这里采用发送一段数据，延时一段时间再发送的方式。可以通过“STC32_UART.h”文件修改设置串口发送数据缓冲区大小来提升一次性可以发送的数据量。或者通过修改“STC32_UART.h”文件串口发送模式 UART_QUEUE_MODE 定义，使用阻塞方式进行串口发送。

主循环里每 1 毫秒检测一次串口 2 的超时计数器，如果计数器非 0 的话每次循环减 1（每毫秒减 1），串

口中断里每次收到数据计数器都将重新设置为 5，所以在主循环里如果计数器减到 0 的话，说明已经连续 5 毫秒没有收到串口数据了，表明一串数据已经接收完毕，接下来就可以对接收的数据进行解析，判断内容是否为有效指令，如果是有效指令，则执行相应操作。

```
while(1)
{
    delay_ms(1);      //每 1 毫秒执行一次主循环，也可以使用定时器计时
    if(COM2.RX_TimeOut > 0)      //判断超时计数器
    {
        if(--COM2.RX_TimeOut == 0)
        {
            //收到一串数据，判断数据是否有效指令
        }
}
```

收到一串数据后，通过以下流程判断数据是否为有效指令。

1. 设置一个状态标志，用于判断指令是否有效：

```
    status = 0xff;   //状态给一个非 0 值
```

2. 判断数据长度，格式是否符合指令条件。有效指令 10 个字节以上，并且第二字节为空格：

```
    if((COM2.RX_Cnt >= 10) && (RX2_Buffer[1] == ' ')) //最短命令为 10 个字节
    {
```

3. 将前 10 个字节内容全部转成大小，方便后续判断：

```
        for(i=0; i<10; i++)
        {
      //小写转大写
            if((RX2_Buffer[i] >= 'a') && (RX2_Buffer[i] <= 'z'))      RX2_Buffer[i] = RX2_Buffer[i] - 'a' + 'A';
        }
```

4. 提取数据里代表地址的内容，并判断是否有效：

```
        addr = GetAddress();
        if(addr < 0x00ffffff)      //限制地址范围
        {
```

5. 判断指令类型是否为“E”擦除指令：

```
            if(RX2_Buffer[0] == 'E')      //判断指令类型
            {
```

6. 如果是擦除指令的话执行擦除扇区操作，擦除扇区的地址由第 4 步提取：

```
                EEPROM_SectorErase(addr);                  //擦除扇区
                PrintString2("已擦除\xfd 扇区内容!\r\n");
                status = 0; //命令正确
            }
```

7. 判断指令类型是否为“W”写入指令：

```
            else if((RX2_Buffer[0] == 'W') && (RX2_Buffer[10] == ' '))      //判断指令类型
            {
```

8. 获取写入内容的长度，并判断是否超过预设长度上限：

```
                j = COM2.RX_Cnt - 11;
                if(j > Max_Length)    j = Max_Length; //越界检测
```

9. 执行写入操作，因为有独立的擦除指令，这里就不绑定擦除操作。注意在同样地址如果之前写入过数

据，重新写入之前需要执行擦除操作：

```
//EEPROM_SectorErase(addr);                    //擦除扇区
EEPROM_write_n(addr,&RX2_Buffer[11],j);          //写 N 个字节
PrintString2("已写入");
if(j >= 100)       {TX2_write2buff((u8)(j/100+'0'));     j = j % 100;}
if(j >= 10)        {TX2_write2buff((u8)(j/10+'0'));      j = j % 10;}
TX2_write2buff((u8)(j%10+'0'));
PrintString2("字节！ \r\n");
status = 0; //命令正确
}
```

10. 判断指令类型是否为“R”读取指令：

```
else if((RX2_Buffer[0] == 'R') && (RX2_Buffer[10] == ' '))     //读取 N 字节 EEPROM 数据
{
```

11. 获取读取内容的长度，并判断是否超过预设长度上限：

```
j = GetDataLength();
if(j > Max_Length)    j = Max_Length; //越界检测
if(j > 0)
{
```

12. 执行读取操作，并打印读取信息：

```
PrintString2("读出");
TX2_write2buff((u8)(j/10+'0'));
TX2_write2buff((u8)(j%10+'0'));
PrintString2("个字节内容如下： \r\n");
EEPROM_read_n(addr,tmp,j);
for(i=0; i<j; i++)    TX2_write2buff(tmp[i]);
TX2_write2buff(0x0d);
TX2_write2buff(0x0a);
status = 0; //命令正确
}
}
}
}
```

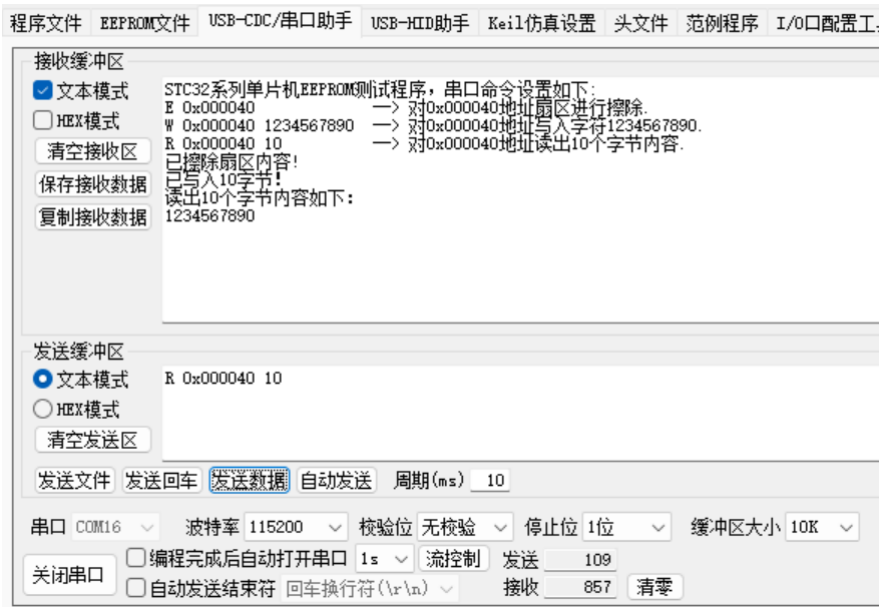
13. 判断状态字节，如果非 0 的话表示命令错误，打印错误信息：

```
if(status != 0) PrintString2("命令错误！ \r\n");
```

14. 清除接收字节计数器，下次接收内容从缓冲区的起始位置开始存放：

```
COM2.RX_Cnt = 0;
```

通过串口助手查看结果如下：



36.31 比较器使用

36.31.1 项目文件

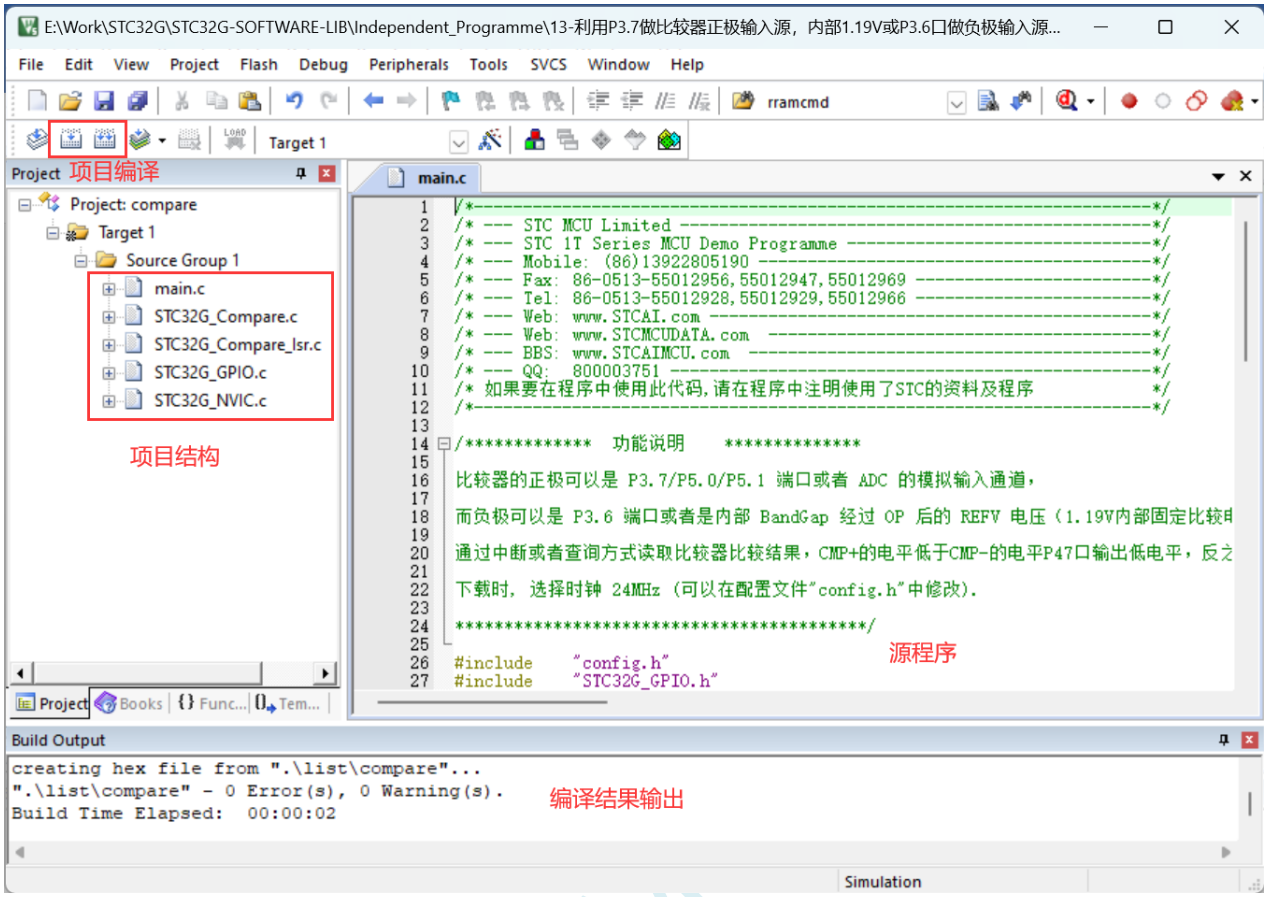
打开利用 P3.7 做比较器正极输入源，内部 1.19V 或 P3.6 口做负极输入源例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
compare (.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Compare (.h .c)	比较器初始化及应用相关函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

36.31.2 程序框架

双击“compare.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程是在 STC32G 实验箱上进行验证，比较器的正极可以是 P3.7/P5.0/P5.1 端口或者 ADC 的模拟输入通道，而负极可以是 P3.6 端口或者是内部 BandGap 经过 OP 后的 REFV 电压（1.19V 内部固定比较电压）。通过中断或者查询方式读取比较器比较结果，CMP+的电平低于 CMP-的电平 P47 口输出低电平，反之输出高电平。初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;      //结构定义
  //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
  GPIO_InitStructure.Pin   = GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7;
  //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
  GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_HighZ;
  GPIO_Inilize(GPIO_P3,&GPIO_InitStructure);  //初始化 P3.6, P3.7 为高阻输入模式

  //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
  GPIO_InitStructure.Pin   = GPIO_Pin_7;
  //指定 IO 的输入或输出方式,GPIO_PullUp,GPIO_HighZ,GPIO_OUT_OD,GPIO_OUT_PP
  GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;
  GPIO_Inilize(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);  //初始化 P4.7 为准双向模式
}
```

对比较器进行设置：

```
void CMP_config(void)
{
  CMP_InitDefine CMP_InitStructure;      //结构定义
  CMP_InitStructure.CMP_EN = ENABLE;     //允许比较器  ENABLE,DISABLE
```

```
    //比较器输入正极选择, CMP_P_P37/CMP_P_P50/CMP_P_P51, CMP_P_ADC
    CMP_InitStructure.CMP_P_Select       = CMP_P_P37;
      //比较器输入负极选择,
      //CMP_N_GAP: 选择内部 BandGap 经过 OP 后的电压做负输入,
      //CMP_N_P36: 选择 P3.6 做负输入.
    CMP_InitStructure.CMP_N_Select       = CMP_N_GAP;
    CMP_InitStructure.CMP_InvCMPO        = DISABLE;//比较器输出取反,  ENABLE,DISABLE
    CMP_InitStructure.CMP_100nsFilter    = ENABLE;  //内部 0.1us 滤波,  ENABLE,DISABLE
    CMP_InitStructure.CMP_Outpt_En       = ENABLE;//允许比较结果输出,ENABLE,DISABLE
    CMP_InitStructure.CMP_OutDelayDuty = 16;    //比较结果变化延时周期数, 0~63
    CMP_Inilize(&CMP_InitStructure);          //初始化比较器
    NVIC_CMP_Init(RISING_EDGE|FALLING_EDGE,Priority_0);  //中断使能,优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;  //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();      //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;  //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    CMP_config();
    EA = 1;
```

此例程主要验证定时器中断功能，主循环为空。

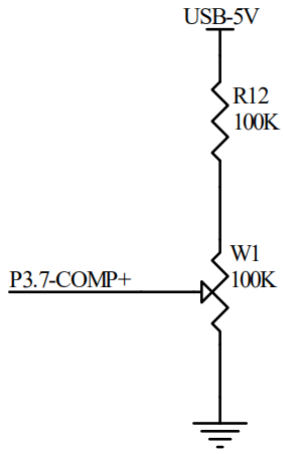
```
    while (1);
```

在比较器中断里将比较结果输出到 P4.7 口上，实验箱上通过调整 W1 可调电阻的阻值就能通过 P4.7 口连接的 LED10 观察到比较器输出信号产生的翻转：

```
void CMP_ISR_Handler (void) interrupt CMP_VECTOR
{
    CMPIF = 0;      //清除中断标志

    // TODO: 在此处添加用户代码
    P47 = CMPRES;//中断方式读取比较器比较结果
}
```

W1 可调电阻连接比较器正极 P3.7 口上：



36.32 PWM 输出

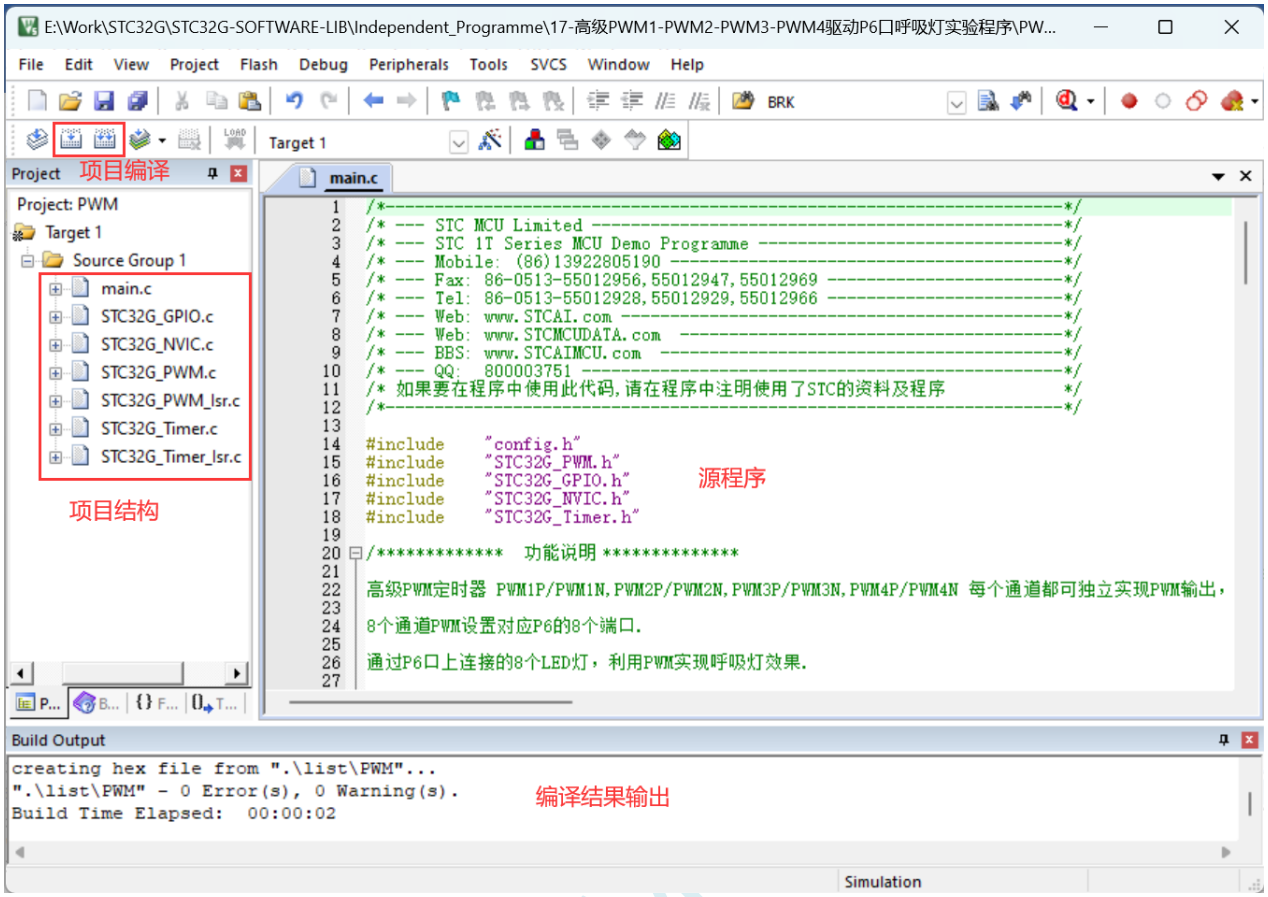
36.32.1 项目文件

打开高级 PWM1-PWM2-PWM3-PWM4 驱动 P6 口呼吸灯实验程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

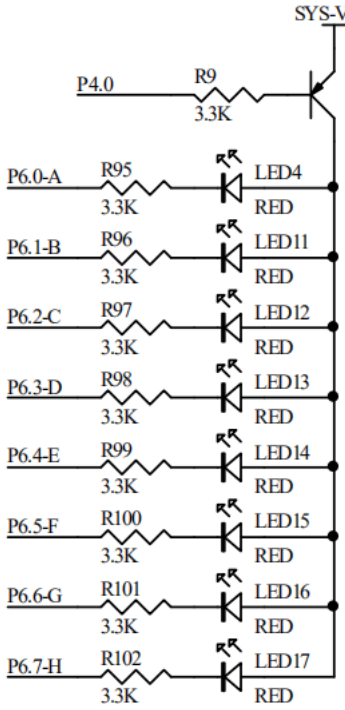
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
PWM(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_PWM(.h .c)	PWM 模块初始化相关函数库
STC32G_PWM_Isr.c	PWM 模块中断函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

36.32.2 程序框架

双击“PWM.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程通过实验箱 P6 口上连接的 8 个 LED 灯，利用 PWM 实现呼吸灯效果。



8 个独立 LED 指示灯实验

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
```

```
    P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0);    //P4.0 设置为准双向口
// P6_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P6 设置为准双向口（启动 PWM 功能后输出脚自动设置为推挽输出模式，所以可以不用设置）
}
```

对定时器进行设置：

```
void UART_config(void)
{
    TIM_InitTypeDef      TIM_InitStructure;    //结构定义
    TIM_InitStructure.TIM_Mode          = TIM_16BitAutoReload; //16 位自动重载模式
    TIM_InitStructure.TIM_ClkSource = TIM_CLOCK_1T;    //指定 1T 时钟源
    TIM_InitStructure.TIM_ClkOut       = DISABLE;         //不输出高速脉冲
    TIM_InitStructure.TIM_Value         = (u16)(65536UL - (MAIN_Fosc / 1000UL)); //中断频率 1000 次/秒
    TIM_InitStructure.TIM_Run           = ENABLE;          //初始化后启动定时器
    Timer_Inilize(Timer0,&TIM_InitStructure);           //初始化 Timer0
    NVIC_Timer0_Init(ENABLE,Priority_0);    // Timer0 中断使能，优先级 0 级
}
```

对 PWM 进行初始化设置：

```
void PWM_config(void)
{
    PWMx_InitDefine     PWMx_InitStructure;

    PWMA_Duty.PWM1_Duty = 128;      //占空比参数初始化
    PWMA_Duty.PWM2_Duty = 256;
    PWMA_Duty.PWM3_Duty = 512;
    PWMA_Duty.PWM4_Duty = 1024;

    PWMx_InitStructure.PWM_Mode     =  CCMRn_PWM_MODE1; //设置 PWM1 模式
    PWMx_InitStructure.PWM_Duty     = PWMA_Duty.PWM1_Duty; //PWM 占空比时间, 0~Period
    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect     = ENO1P | ENO1N;   //输出通道选择
    PWM_Configuration(PWM1, &PWMx_InitStructure);          //初始化 PWM1

    PWMx_InitStructure.PWM_Mode     =  CCMRn_PWM_MODE1;    //设置 PWM1 模式
    PWMx_InitStructure.PWM_Duty     = PWMA_Duty.PWM2_Duty;   //PWM 占空比时间, 0~Period
    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect     = ENO2P | ENO2N;   //输出通道选择
    PWM_Configuration(PWM2, &PWMx_InitStructure);          //初始化 PWM2

    PWMx_InitStructure.PWM_Mode     =  CCMRn_PWM_MODE1;    //设置 PWM1 模式
    PWMx_InitStructure.PWM_Duty     = PWMA_Duty.PWM3_Duty;   //PWM 占空比时间, 0~Period
    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect     = ENO3P | ENO3N;   //输出通道选择
    PWM_Configuration(PWM3, &PWMx_InitStructure);          //初始化 PWM3

    PWMx_InitStructure.PWM_Mode     =  CCMRn_PWM_MODE1;    //设置 PWM1 模式
    PWMx_InitStructure.PWM_Duty     = PWMA_Duty.PWM4_Duty;   //PWM 占空比时间, 0~Period
    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect     = ENO4P | ENO4N;   //输出通道选择
    PWM_Configuration(PWM4, &PWMx_InitStructure);          //初始化 PWM4
```

```
    PWMx_InitStructure.PWM_Period     = 2047;          //周期时间,    0~65535
    PWMx_InitStructure.PWM_DeadTime = 0;               //死区发生器设置, 0~255
    PWMx_InitStructure.PWM_MainOutEnable= ENABLE;   //主输出使能, ENABLE,DISABLE
    PWMx_InitStructure.PWM_CEN_Enable     = ENABLE;     //使能计数器, ENABLE,DISABLE
    PWM_Configuration(PWMA, &PWMx_InitStructure);      //初始化 PWMA 通用寄存器

    PWM1_USE_P60P61();    //PWM1 选择通道 P60, P61
    PWM2_USE_P62P63();    //PWM2 选择通道 P62, P63
    PWM3_USE_P64P65();    //PWM3 选择通道 P64, P65
    PWM4_USE_P66P67();    //PWM4 选择通道 P66, P67

    NVIC_PWM_Init(PWMA,DISABLE,Priority_0);   // PWM 中断关闭, 优先级 0 级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    Timer_config();
    PWM_config();
    EA = 1;
    P40 = 0;      //打开 LED 电源
```

主循环里判断定时器 1ms 标志位，每 1 毫秒改变一次 PWM 通道占空比值，增加到上限后开始减小，减小到下限后开始增加。从而达到呼吸灯效果。

```
    while (1)
    {
      if(B_1ms)       //判断定时器 1ms 中断产生标志
      {
        B_1ms = 0; //1ms 时间到，清标志位

        if(!PWM1_Flag) //判断 PWM1 通道占空比是增加还是减小状态
        {
          PWMA_Duty.PWM1_Duty++; //PWM1 占空比加 1
          //如果 PWM1 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
          if(PWMA_Duty.PWM1_Duty >= 2047) PWM1_Flag = 1;
        }
        else
        {
          PWMA_Duty.PWM1_Duty--;   //PWM1 占空比减 1
          //如果 PWM1 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
```

```
            if(PWMA_Duty.PWM1_Duty <= 0) PWM1_Flag = 0;
        }

        if(!PWM2_Flag)    //判断 PWM2 通道占空比是增加还是减小状态
        {
            PWMA_Duty.PWM2_Duty++; //PWM2 占空比加 1
            //如果 PWM2 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
            if(PWMA_Duty.PWM2_Duty >= 2047) PWM2_Flag = 1;
        }
        else
        {
            PWMA_Duty.PWM2_Duty--;   //PWM2 占空比减 1
            //如果 PWM2 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
            if(PWMA_Duty.PWM2_Duty <= 0) PWM2_Flag = 0;
        }

        if(!PWM3_Flag)    //判断 PWM3 通道占空比是增加还是减小状态
        {
            PWMA_Duty.PWM3_Duty++; //PWM3 占空比加 1
            //如果 PWM3 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
            if(PWMA_Duty.PWM3_Duty >= 2047) PWM3_Flag = 1;
        }
        else
        {
            PWMA_Duty.PWM3_Duty--;   //PWM3 占空比减 1
            //如果 PWM3 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
            if(PWMA_Duty.PWM3_Duty <= 0) PWM3_Flag = 0;
        }

        if(!PWM4_Flag)    //判断 PWM4 通道占空比是增加还是减小状态
        {
            PWMA_Duty.PWM4_Duty++; //PWM4 占空比加 1
            //如果 PWM4 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
            if(PWMA_Duty.PWM4_Duty >= 2047) PWM4_Flag = 1;
        }
        else
        {
            PWMA_Duty.PWM4_Duty--;   //PWM4 占空比减 1
            //如果 PWM4 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
            if(PWMA_Duty.PWM4_Duty <= 0) PWM4_Flag = 0;
        }

        UpdatePwm(PWMA, &PWMA_Duty);    //更新 PWM 占空比
    }
}
```

36.33 高速 PWM 输出

36.33.1 项目文件

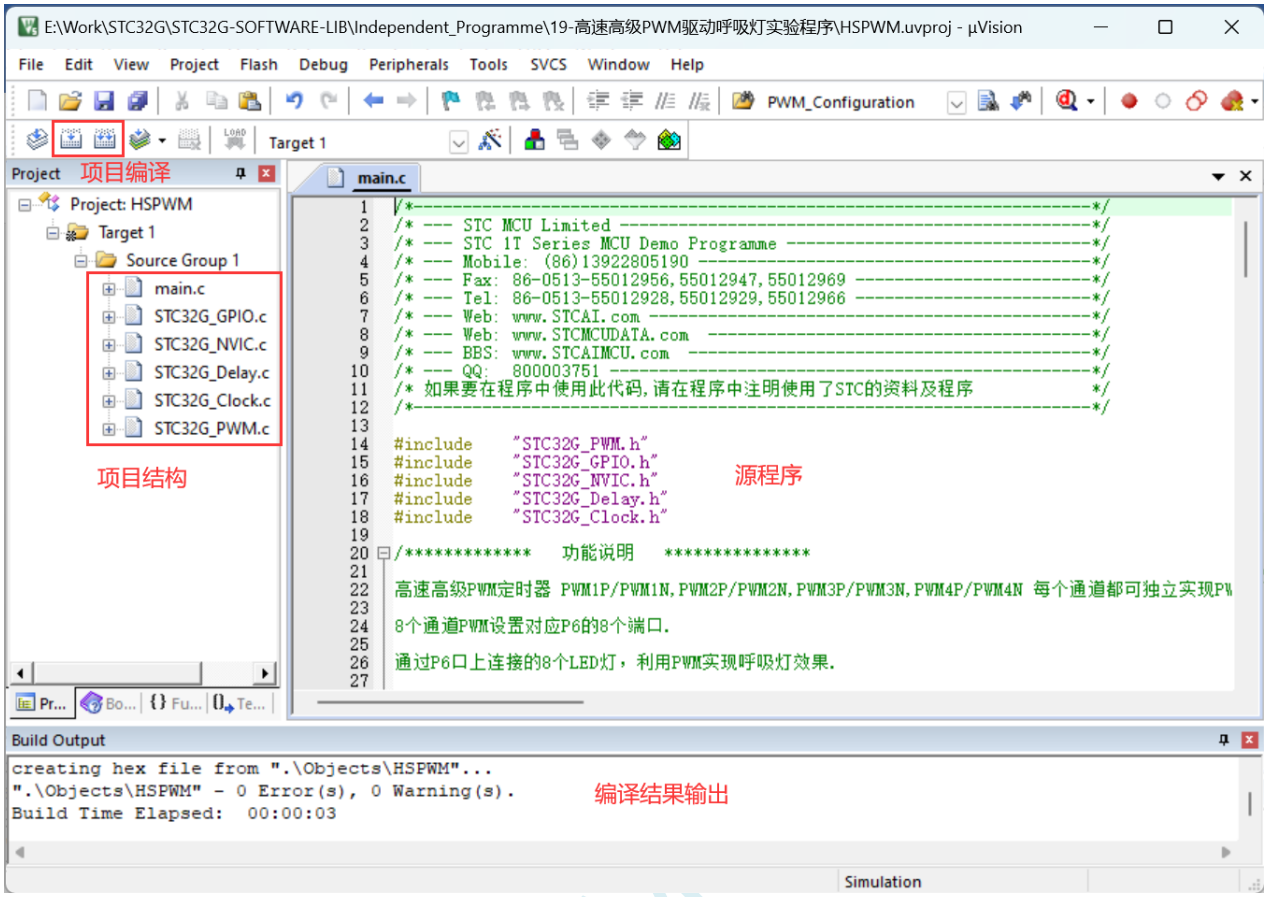
打开高速高级 PWM 驱动呼吸灯实验程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
HSPWM(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Clock (.h .c)	系统时钟初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_PWM(.h .c)	PWM 模块初始化相关函数库
STC32G_PWM_Isr.c	PWM 模块中断函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

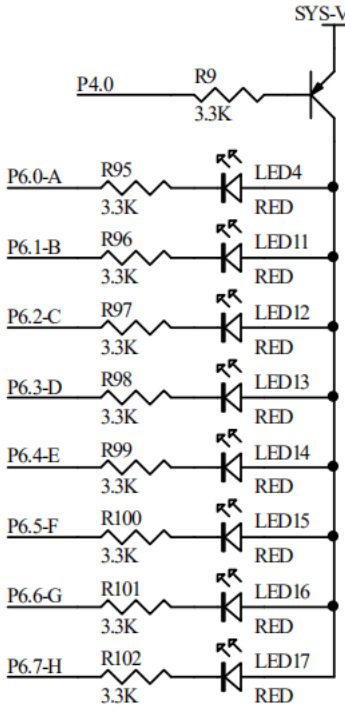
36.33.2 程序框架

双击“HSPWM.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STCMCU



该例程通过实验箱 P6 口上连接的 8 个 LED 灯，利用 PWM 实现呼吸灯效果。



8 个独立 LED 指示灯实验

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
```

```
    PWM1_USE_P60P61();    //PWM1 选择通道 P60, P61
    PWM2_USE_P62P63();    //PWM2 选择通道 P62, P63
    PWM3_USE_P64P65();    //PWM3 选择通道 P64, P65
    PWM4_USE_P66P67();    //PWM4 选择通道 P66, P67

    PWM5_USE_P74();       //PWM5 选择通道 P74
    PWM6_USE_P75();       //PWM6 选择通道 P75
    PWM7_USE_P76();       //PWM7 选择通道 P76
    PWM8_USE_P77();       //PWM8 选择通道 P77

    P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0);   //P4.0 设置为准双向口
    P40 = 0;     //打开实验箱 LED 电源
}
```

对高速 PWM 进行初始化设置：

```
void HSPWM_config(void)
{
    HSPWMx_InitDefine    PWMx_InitStructure;

    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect=  ENO1P|ENO1N|ENO2P|ENO2N|ENO3P|ENO3N|ENO4P|ENO4N;
    //输出通道选择
    PWMx_InitStructure.PWM_Period     = 2047;          //周期时间,     0~65535
    PWMx_InitStructure.PWM_DeadTime = 0;               //死区发生器设置, 0~255
    PWMx_InitStructure.PWM_MainOutEnable= ENABLE;   //主输出使能, ENABLE,DISABLE
    PWMx_InitStructure.PWM_CEN_Enable     = ENABLE;     //使能计数器, ENABLE,DISABLE
    HSPWM_Configuration(PWMA, &PWMx_InitStructure, &PWMA_Duty);  //初始化 PWMA 通用寄存器
    PWMx_InitStructure.PWM_EnoSelect= ENO5P|ENO6P|ENO7P|ENO8P; //输出通道选择
    HSPWM_Configuration(PWMB, &PWMx_InitStructure, &PWMB_Duty);  //初始化 PWMB 通用寄存器

    HSPllClkConfig(MCLKSEL_HIRC,PLL_96M,0);      //系统时钟选择,PLL 时钟选择,时钟分频系数
    NVIC_PWM_Init(PWMA,DISABLE,Priority_0);
    NVIC_PWM_Init(PWMB,DISABLE,Priority_0);

    NVIC_PWM_Init(PWMA,DISABLE,Priority_0);   // PWM 中断关闭, 优先级 0 级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();      //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值等：

```
    GPIO_config();
    HSPWM_config();
    EA = 1;
```

```
PWMA_Duty.PWM1_Duty = 128;      //PWMA 占空比参数初始化
PWMA_Duty.PWM2_Duty = 256;
PWMA_Duty.PWM3_Duty = 512;
PWMA_Duty.PWM4_Duty = 1024;

PWMB_Duty.PWM5_Duty = 128;   //PWMB 占空比参数初始化
PWMB_Duty.PWM6_Duty = 256;
PWMB_Duty.PWM7_Duty = 512;
PWMB_Duty.PWM8_Duty = 1024;
```

主循环里每 1 毫秒改变一次 PWM 通道占空比值，增加到上限后开始减小，减小到下限后开始增加。从而达到呼吸灯效果。

```
while (1)
{
    delay_ms(1);      //主循环延时 1ms 执行 1 次

    if(!PWM1_Flag) //判断 PWM1 通道占空比是增加还是减小状态
    {
        PWMA_Duty.PWM1_Duty++; //PWM1 占空比加 1
        //如果 PWM1 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
        if(PWMA_Duty.PWM1_Duty >= 2047) PWM1_Flag = 1;
    }
    else
    {
        PWMA_Duty.PWM1_Duty--;   //PWM1 占空比减 1
        //如果 PWM1 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
        if(PWMA_Duty.PWM1_Duty <= 0) PWM1_Flag = 0;
    }
    if(!PWM2_Flag)    //判断 PWM2 通道占空比是增加还是减小状态
    {
        PWMA_Duty.PWM2_Duty++; //PWM2 占空比加 1
        //如果 PWM2 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
        if(PWMA_Duty.PWM2_Duty >= 2047) PWM2_Flag = 1;
    }
    else
    {
        PWMA_Duty.PWM2_Duty--;   //PWM2 占空比减 1
        //如果 PWM2 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
        if(PWMA_Duty.PWM2_Duty <= 0) PWM2_Flag = 0;
    }
    if(!PWM3_Flag)    //判断 PWM3 通道占空比是增加还是减小状态
    {
        PWMA_Duty.PWM3_Duty++; //PWM3 占空比加 1
        //如果 PWM3 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
        if(PWMA_Duty.PWM3_Duty >= 2047) PWM3_Flag = 1;
```

```
    }
    else
    {
      PWMA_Duty.PWM3_Duty--;   //PWM3 占空比减 1
      //如果 PWM3 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMA_Duty.PWM3_Duty <= 0) PWM3_Flag = 0;
    }
    if(!PWM4_Flag)    //判断 PWM4 通道占空比是增加还是减小状态
    {
      PWMA_Duty.PWM4_Duty++; //PWM4 占空比加 1
      //如果 PWM4 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
      if(PWMA_Duty.PWM4_Duty >= 2047) PWM4_Flag = 1;
    }
    else
    {
      PWMA_Duty.PWM4_Duty--;   //PWM4 占空比减 1
      //如果 PWM4 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMA_Duty.PWM4_Duty <= 0) PWM4_Flag = 0;
    }

    if(!PWM5_Flag)    //判断 PWM5 通道占空比是增加还是减小状态
    {
      PWMB_Duty.PWM5_Duty++; //PWM5 占空比加 1
      //如果 PWM5 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
      if(PWMB_Duty.PWM5_Duty >= 2047) PWM5_Flag = 1;
    }
    else
    {
      PWMB_Duty.PWM5_Duty--;   //PWM5 占空比减 1
      //如果 PWM5 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMB_Duty.PWM5_Duty <= 0) PWM5_Flag = 0;
    }

    if(!PWM6_Flag)    //判断 PWM6 通道占空比是增加还是减小状态
    {
      PWMB_Duty.PWM6_Duty++; //PWM6 占空比加 1
      //如果 PWM6 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
      if(PWMB_Duty.PWM6_Duty >= 2047) PWM6_Flag = 1;
    }
    else
    {
      PWMB_Duty.PWM6_Duty--;   //PWM6 占空比减 1
      //如果 PWM6 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMB_Duty.PWM6_Duty <= 0) PWM6_Flag = 0;
    }
```

```
    if(!PWM7_Flag)    //判断 PWM7 通道占空比是增加还是减小状态
    {
      PWMB_Duty.PWM7_Duty++;  //PWM7 占空比加 1
      //如果 PWM7 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
      if(PWMB_Duty.PWM7_Duty >= 2047) PWM7_Flag = 1;
    }
    else
    {
      PWMB_Duty.PWM7_Duty--;   //PWM7 占空比减 1
      //如果 PWM7 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMB_Duty.PWM7_Duty <= 0) PWM7_Flag = 0;
    }

    if(!PWM8_Flag)    //判断 PWM8 通道占空比是增加还是减小状态
    {
      PWMB_Duty.PWM8_Duty++;  //PWM8 占空比加 1
      //如果 PWM8 占空比达到增加上限，则改变为减小状态
      if(PWMB_Duty.PWM8_Duty >= 2047) PWM8_Flag = 1;
    }
    else
    {
      PWMB_Duty.PWM8_Duty--;   //PWM8 占空比减 1
      //如果 PWM8 占空比达到减小下限，则改变为增加状态
      if(PWMB_Duty.PWM8_Duty <= 0) PWM8_Flag = 0;
    }

    UpdateHSPwm(PWMA, &PWMA_Duty);      //更新 PWMA 占空比
    UpdateHSPwm(PWMB, &PWMB_Duty);      //更新 PWMB 占空比
}
```

36.34 SPI 主从收发

36.34.1 项目文件

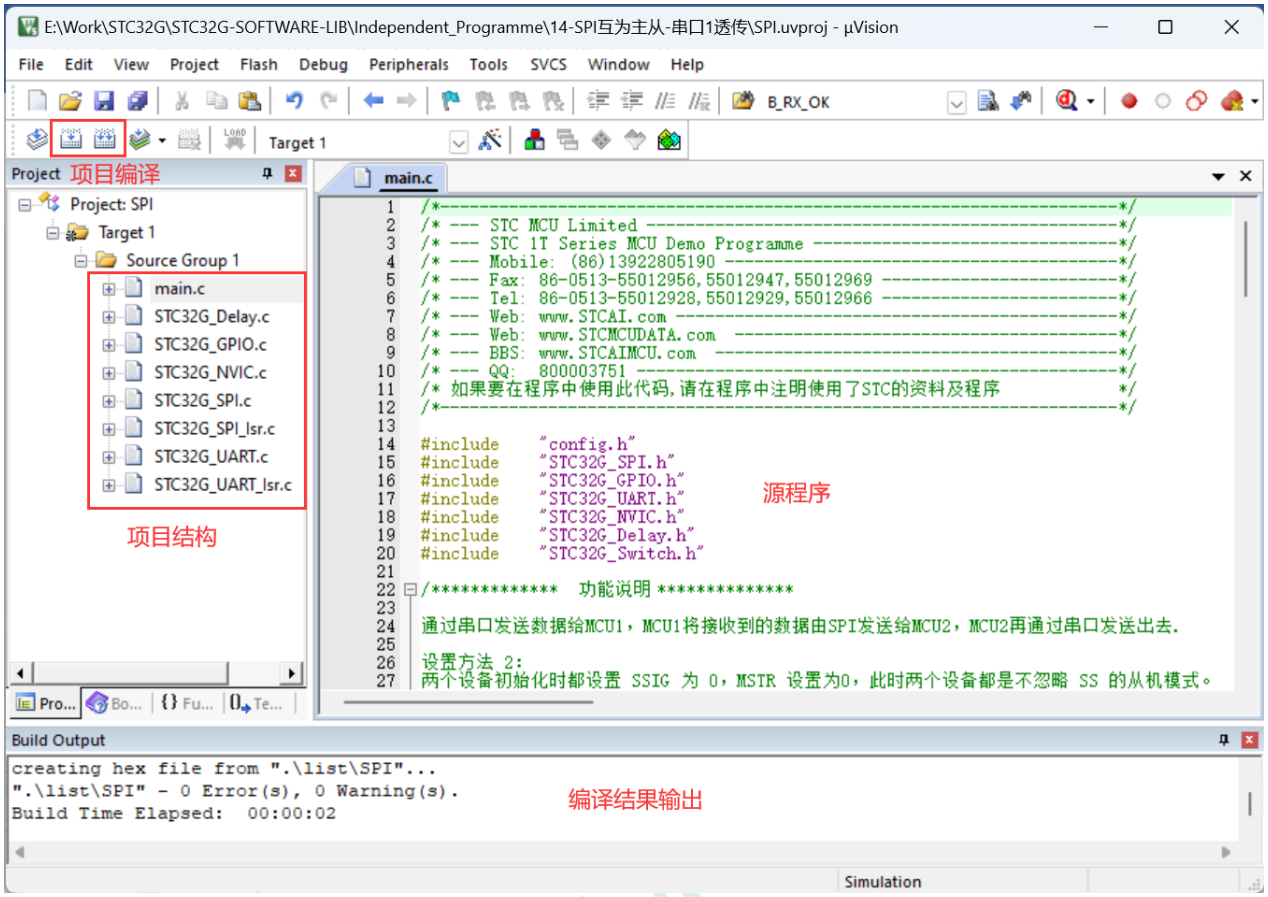
打开 SPI 互为主从-串口 1 透传例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
SPI(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_SPI(.h .c)	SPI 模块初始化相关函数库
STC32G_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.34.2 程序框架

双击“SPI.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STCMCU



该例程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 再通过串口发送出去。



初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P2_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P2  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);    //P4.6,P4.7  设置为准双向口
}
```

对串口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine    COMx_InitStructure;    //结构定义
  //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
  //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
// COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul; //波特率,       110 ~ 115200
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE; //接收允许,    ENABLE 或 DISABLE
```

```
    //初始化串口 2 UART1,UART2,UART3,UART4
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //中断使能,优先级

    UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);     //通道选择，UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
}
```

对 SPI 接口进行设置：

```
void SPI_config(void)
{
    SPI_InitTypeDef     SPI_InitStructure;
    SPI_InitStructure.SPI_Enable       = ENABLE;//SPI 启动       ENABLE, DISABLE
    SPI_InitStructure.SPI_SSIG         = ENABLE;  //片选位         ENABLE, DISABLE
    SPI_InitStructure.SPI_FirstBit     = SPI_MSB;     //移位方向      SPI_MSB, SPI_LSB
    //主从选择  SPI_Mode_Master, SPI_Mode_Slave
    SPI_InitStructure.SPI_Mode         = SPI_Mode_Slave;
      //时钟相位      SPI_CPOL_High,      SPI_CPOL_Low
    SPI_InitStructure.SPI_CPOL         = SPI_CPOL_Low;
      //数据边沿      SPI_CPHA_1Edge,    SPI_CPHA_2Edge
    SPI_InitStructure.SPI_CPHA         = SPI_CPHA_2Edge;
    //SPI 速度       SPI_Speed_4, SPI_Speed_8, SPI_Speed_16, SPI_Speed_2
    SPI_InitStructure.SPI_Speed        = SPI_Speed_4;
    SPI_Init(&SPI_InitStructure);
    NVIC_SPI_Init(ENABLE,Priority_3);  //中断使能,优先级
    //SPI_P54_P13_P14_P15,SPI_P22_P23_P24_P25,SPI_P54_P40_P41_P43,SPI_P35_P34_P33_P32
    SPI_SW(SPI_P22_P23_P24_P25);   //通道选择
    SPI_SS_2 = 1;
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    SPI_config();
    EA = 1;
```

通过串口打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
    printf("STC32G UART2 与 SPI 透传程序\r\n");  //UART 发送一个字符串
```

主循环里接收到 UART 数据后通过 SPI 接口发送出去，接收到 SPI 数据后通过 UART 接口发送出去。

```
  while (1)
  {
```

1. 延时 1ms，这样主循环的内容 1ms 执行一次，方便计时：

```
    delay_ms(1);
```

2. 判断串口 2 是否有收到数据，如果收到一串数据就设置串口接收标志（UartReceived）：

```
    if(COM2.RX_TimeOut > 0)
    {
      if(--COM2.RX_TimeOut == 0)
      {
        if(COM2.RX_Cnt > 0)
        {
          UartReceived = 1;      //设置串口接收标志
        }
      }
    }
```

3. 判断是否有收到串口数据，以及 SPI 是否空闲（SS 脚位是否拉高）。是的话通过 SPI 接收发送数据：

```
    if((UartReceived) && (SPI_SS_2))
    {
      SPI_SS_2 = 0;        //拉低从机 SS 管脚
      SPI_SetMode(SPI_Mode_Master);   //SPI 设置主机模式，开始发送数据
      for(i=0;i<COM2.RX_Cnt;i++)
      {
        SPI_WriteByte(RX2_Buffer[i]);//SPI 接口输出串口接收数据
      }
      SPI_SS_2 = 1;       //拉高从机的 SS 管脚
      SPI_SetMode(SPI_Mode_Slave);    //SPI 设置从机模式，进入接收状态
      COM2.RX_Cnt = 0;
      UartReceived = 0;
    }
```

4. 判断 SPI 接口是否收到数据，是的话通过串口发送出来：

```
    if(SPI_RxTimerOut > 0)//串口中断收到数据就将 SPI 超时计数器置位
    {
      if(--SPI_RxTimerOut == 0)   //SPI 超时计数器每 1ms 减 1，并判断是否为 0
      {
        if(SPI_RxCnt > 0)  //SPI 接收超时后判断 SPI 接收数据长度是否非零
        {
          for(i=0; i<SPI_RxCnt; i++)    TX2_write2buff(SPI_RxBuffer[i]);   //通过串口输出数据
        }
        SPI_RxCnt = 0;  //清除 SPI 已接收数据长度
      }
    }
  }
```

36.35 高速 SPI 访问 Flash 芯片

STC32G 系列单片机为 SPI 接口提供了高速模式（HSSPI）。高速 SPI 以普通 SPI 为基础，增加了高速模式。

当系统运行在较低工作频率时，高速 SPI 可工作在高达 144MHz 的频率下，从而可达到降低内核功耗，提升外设性能的目的。

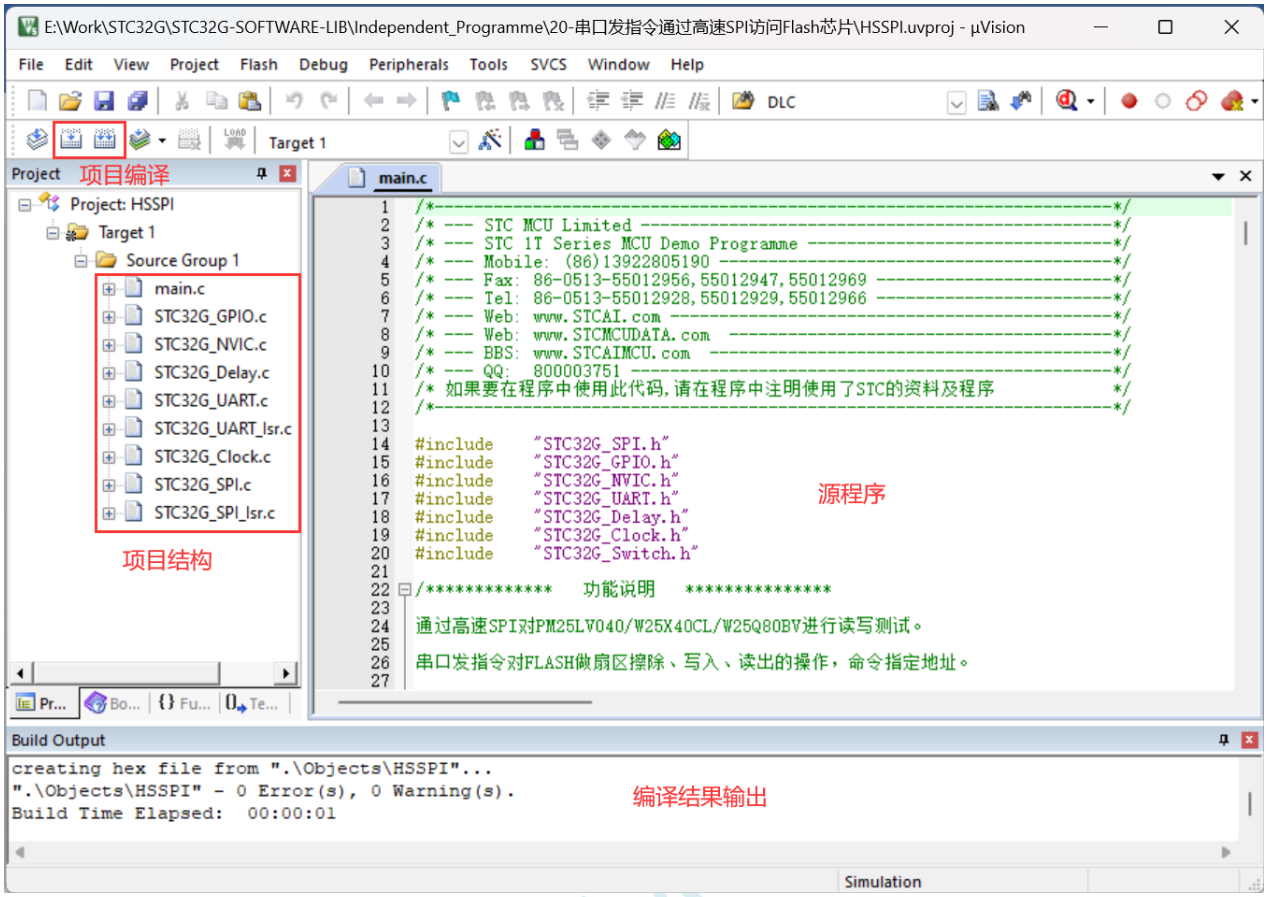
36.35.1 项目文件

打开串口发指令通过高速 SPI 访问 Flash 芯片例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
HSSPI(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_Clock (.h .c)	系统时钟初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_SPI(.h .c)	SPI 模块初始化相关函数库
STC32G_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.35.2 程序框架

双击“HSSPI.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程通过串口发指令给 MCU，对 FLASH 做扇区擦除、写入、读出的操作。

串口命令设置: (字母不区分大小写)

E 0x001234 --> 扇区擦除，指定十六进制地址.

W 0x001234 1234567890 --> 写入操作，指定十六进制地址，后面为写入内容.

R 0x001234 10 --> 读出操作，指定十六进制地址，后面为读出字节.

C --> 如果检测不到 PM25LV040/W25X40CL/W25Q80BV, 发送 C 强制允许操作.

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P2_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P2  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);    //P4.6,P4.7  设置为准双向口
  //电平转换速度快（提高 IO 口翻转速度）
  P2_SPEED_HIGH(GPIO_Pin_2 | GPIO_Pin_3 | GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5);

  //SPI_P54_P13_P14_P15,SPI_P22_P23_P24_P25,SPI_P54_P40_P41_P43,SPI_P35_P34_P33_P32
  SPI_SW(SPI_P22_P23_P24_P25);
  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);  //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47

  SPI_SCK = 0;      //设置默认 SPI CLK 脚电平为低
  SPI_SI = 1;       //设置默认 SPI MOSI 脚电平为高
  SPI_CE = 1;       //设置默认 SPI SS 脚电平为高
}
```

对 SPI 接口进行设置：

```
void SPI_config(void)
{
  SPI_InitTypeDef   SPI_InitStructure;
  SPI_InitStructure.SPI_Enable      = ENABLE;//SPI 启动      ENABLE, DISABLE
  SPI_InitStructure.SPI_SSIG        = DISABLE; //片选位       ENABLE, DISABLE
  SPI_InitStructure.SPI_FirstBit    = SPI_MSB;     //移位方向     SPI_MSB, SPI_LSB
  //主从选择  SPI_Mode_Master, SPI_Mode_Slave
  SPI_InitStructure.SPI_Mode        = SPI_Mode_Slave;
    //时钟相位     SPI_CPOL_High,     SPI_CPOL_Low
  SPI_InitStructure.SPI_CPOL        = SPI_CPOL_High;
    //数据边沿     SPI_CPHA_1Edge,    SPI_CPHA_2Edge
  SPI_InitStructure.SPI_CPHA        = SPI_CPHA_2Edge;
  //SPI 速度      SPI_Speed_4, SPI_Speed_8, SPI_Speed_16, SPI_Speed_2
  SPI_InitStructure.SPI_Speed       = SPI_Speed_4;
  SPI_Init(&SPI_InitStructure);
  NVIC_SPI_Init(DISABLE,Priority_3); //中断使能,优先级
  SPI_ClearFlag();     //清除  SPIF 和 WCOL  标志

  HSPllClkConfig(MCLKSEL_HIRC,PLL_96M,4);      //系统时钟选择,PLL 时钟选择,时钟分频系数
  HSSPI_Enable();//使能 SPI 高速模式
}
```

对串口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine   COMx_InitStructure;     //结构定义
  //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode      = UART_8bit_BRTx;
  //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
// COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate  = 115200ul; //波特率,       110 ~ 115200
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable  = ENABLE; //接收允许,     ENABLE  或  DISABLE
  //初始化串口 2 UART1,UART2,UART3,UART4
  UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);
  NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能,优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
  WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
  EAXSFR();     //扩展 SFR(XFR)访问使能
  CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    SPI_config();
    EA = 1;
```

通过串口打印命令提示数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此了解如何发送指令对 SPI Flash 进行擦除、写入、读取等操作。

```
    PrintString2("命令设置:\r\n");
    PrintString2("E 0x001234                  -->  扇区擦除\xfd   十六进制地址\r\n");
    PrintString2("W 0x001234 1234567890 -->  写入操作   十六进制地址   写入内容\r\n");
    PrintString2("R 0x001234 10               -->  读出操作   十六进制地址   读出字节\r\n");
    PrintString2("C                                -->  如果检测不到 PM25LV040/W25X40CL/W25Q80BV, 发送 C 强制允许操作.\r\n\r\n");
```

读取 Flash 芯片 ID 号，判断 Flash 芯片型号，并将读取结果通过串口打印出来。

```
    FlashCheckID();
    FlashCheckID();
    if(!B_FlashOK)    PrintString2("未检测到 PM25LV040/W25X40CL/W25Q80BV!\r\n");
    else
    {
        if(B_FlashOK == 1)
        {
            PrintString2("检测到 PM25LV040!\r\n");
        }
        else if(B_FlashOK == 2)
        {
            PrintString2("检测到 W25X40CL!\r\n");
        }
        else if(B_FlashOK == 3)
        {
            PrintString2("检测到 W25Q80BV!\r\n");
        }
        PrintString2("制造商 ID1 = 0x");
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID1 >> 4));
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID1));
        PrintString2("\r\n          ID2 = 0x");
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID2 >> 4));
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID2));
        PrintString2("\r\n      设备 ID = 0x");
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID >> 4));
        TX2_write2buff(Hex2Ascii(FLASH_ID));
        PrintString2("\r\n");
    }
```

主循环里通过软件超时机制，判断接收到一串 UART 数据后调用命令解析函数，判断命令类型，执行相应的操作。

```
  while (1)
  {
    delay_ms(1);
    if(COM2.RX_TimeOut > 0)
    {
      if(--COM2.RX_TimeOut == 0)   //超时,则串口接收结束
      {
        if(COM2.RX_Cnt > 0)
        {
          RX2_Check();      //串口数据处理
        }
        COM2.RX_Cnt = 0;
      }
    }
  }
```

串口接收数据解析函数分析：

```
void RX2_Check(void)
{
    u8   i,j;
    u8   tmp[EE_BUF_LENGTH];
```

1. 如果串口只接收到 1 个字节数据，并且数据为“C”的话，则允许强制操作 Flash

```
    if((COM2.RX_Cnt == 1) && (RX2_Buffer[0] == 'C'))     //发送 C 强制允许操作
    {
        B_FlashOK = 1;
        PrintString2("强制允许操作 FLASH!\r\n");
    }
```

2. 判断是否允许操作 Flash (读取 Flash ID 有效，或者收到强制操作指令“C”)

```
    if(!B_FlashOK)
    {
        PrintString2("PM25LV040/W25X40CL/W25Q80BV 不存在，不能操作 FLASH!\r\n");
        return;
    }
```

3. 判断接收数据是否符合指令格式

```
    F0 = 0;
    if((COM2.RX_Cnt >= 10) && (RX2_Buffer[1] == ' '))     //最短命令为 10 个字节
    {
//      printf("收到内容如下：  ");
//      for(i=0; i<COM2.RX_Cnt; i++)      printf("%c", RX2_Buffer[i]);      //把收到的数据原样返回,用于测试
//      printf("\r\n");
```

4. 转换指令数据为大写字符，方便后续判断

```
        for(i=0; i<10; i++)
        {
      //小写转大写
            if((RX2_Buffer[i] >= 'a') && (RX2_Buffer[i] <= 'z'))      RX2_Buffer[i] = RX2_Buffer[i] - 'a' +
```

```
'A';
        }
```

5. 读取地址位数据，判断地址是否有效

```
        Flash_addr = GetAddress();
        if(Flash_addr < 0x80000000)
        {
```

6. 判断是否为擦除指令，是的话执行擦除操作

```
            if(RX2_Buffer[0] == 'E')       //擦除
            {
                FlashSectorErase(Flash_addr);
                PrintString2("已擦除\xfd 一个扇区内容!\r\n");
                F0 = 1;
            }
```

7. 判断是否为写入指令，是写入指令则先判断写入地址空间是否为空，非空的话串口打印提示信息，写入地址为空的话写入数据，然后读出来进行对比，如果与要写入的数据内容一致的话说明写入成功，串口打印已写入 N 字节内容，不一致的话串口打印写入错误

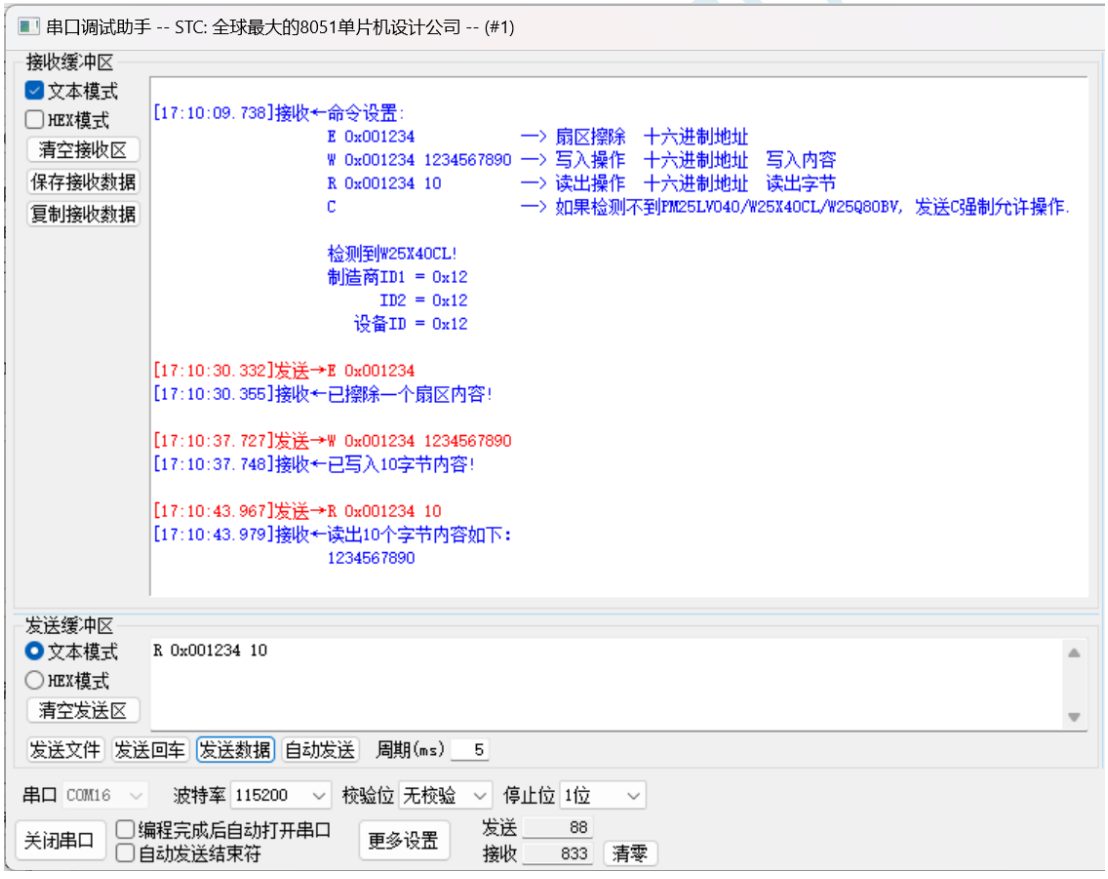
```
            else if((RX2_Buffer[0] == 'W') && (COM2.RX_Cnt >= 12) && (RX2_Buffer[10] == ' '))
            {
                j = COM2.RX_Cnt - 11;
                for(i=0; i<j; i++)    tmp[i] = 0xff;          //检测要写入的空间是否为空
                i = SPI_Read_Compare(Flash_addr,tmp,j);
                if(i > 0)
                {
                    PrintString2("要写入的地址为非空,不能写入,请先擦除\xfd!\r\n");
                }
                else
                {
                    SPI_Write_Nbytes(Flash_addr,&RX2_Buffer[11],j);        //写 N 个字节
                    i = SPI_Read_Compare(Flash_addr,&RX2_Buffer[11],j); //比较写入的数据
                    if(i == 0)
                    {
                        PrintString2("已写入");
                        if(j >= 100)       {TX2_write2buff((u8)(j/100+'0'));     j = j % 100;}
                        if(j >= 10)        {TX2_write2buff((u8)(j/10+'0'));      j = j % 10;}
                        TX2_write2buff((u8)(j%10+'0'));
                        PrintString2("字节内容!\r\n");
                    }
                    else            PrintString2("写入错误!\r\n");
                }
                F0 = 1;
            }
```

8. 判断是否为读取指令，是的话读取对应地址内容，并通过串口打印出来

```
            else if((RX2_Buffer[0] == 'R') && (COM2.RX_Cnt >= 12) && (RX2_Buffer[10] == ' '))
            {
                j = GetDataLength();
                if((j > 0) && (j < EE_BUF_LENGTH))
```

```
                {
                    SPI_Read_Nbytes(Flash_addr,tmp,j);
                    PrintString2("读出");
                    if(j>=100)    TX2_write2buff((u8)(j/100+'0'));
                    TX2_write2buff((u8)(j%100/10+'0'));
                    TX2_write2buff((u8)(j%10+'0'));
                    PrintString2("个字节内容如下：\r\n");
                    for(i=0; i<j; i++)    TX2_write2buff(tmp[i]);
                    TX2_write2buff(0x0d);
                    TX2_write2buff(0x0a);
                    F0 = 1;
                }
            }
        }
    }
    if(!F0) PrintString2("命令错误!\r\n");
}
```

通过串口助手发送指令测试结果：



36.36 I2C 主从收发

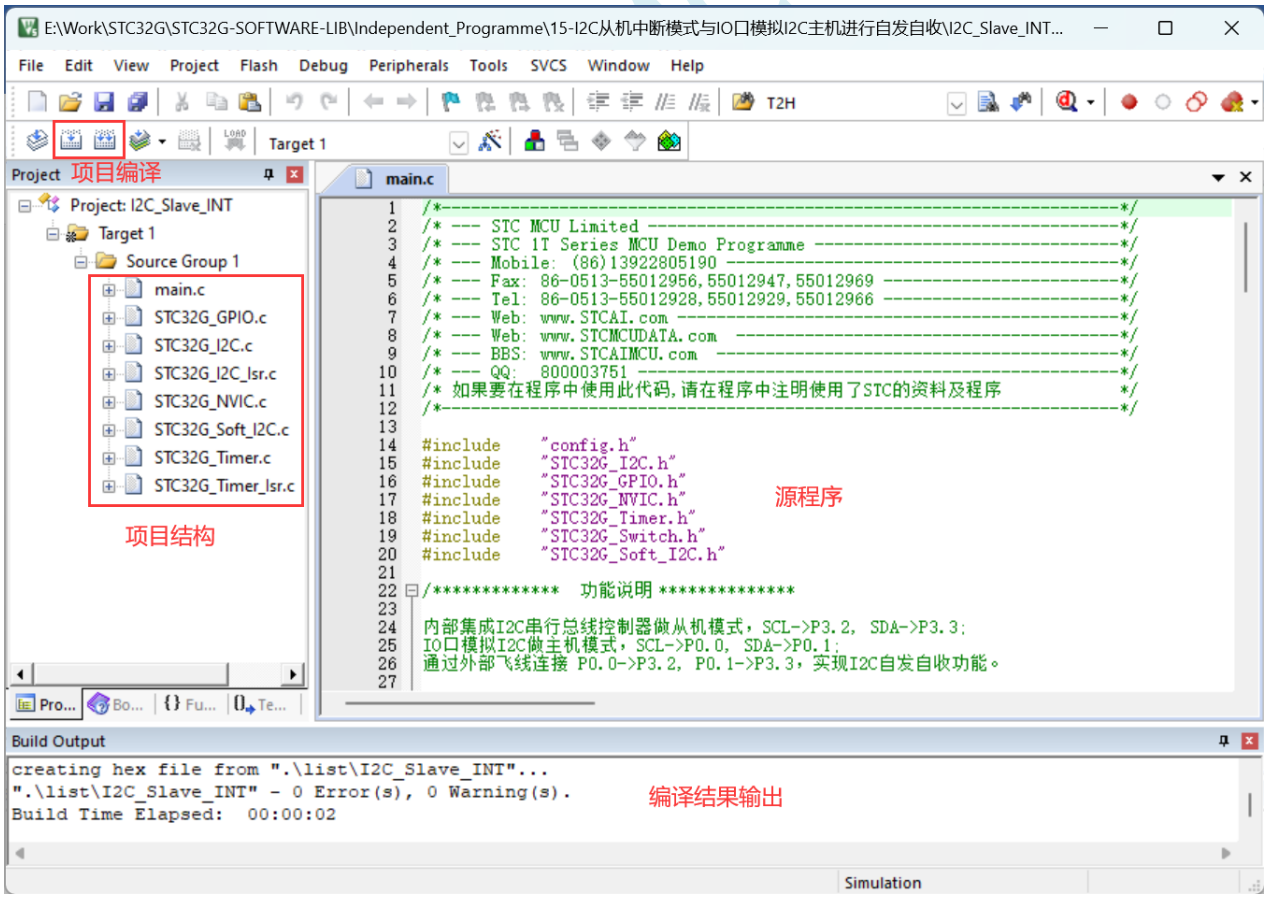
36.36.1 项目文件

打开 I2C 从机中断模式与 IO 口模拟 I2C 主机进行自发自收例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
I2C_Slave_INT(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_I2C (.h .c)	I2C 模块初始化相关函数库
STC32G_I2C_Isr.c	I2C 模块中断函数库
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Soft_I2C (.h .c)	软件模拟 I2C 初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.36.2 程序框架

双击“I2C_Slave_INT.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程使用内部集成 I2C 串行总线控制器做从机模式，SCL->P3.2, SDA->P3.3;
IO 口模拟 I2C 做主机模式，SCL->P0.0, SDA->P0.1;

通过飞线连接 P0.0->P3.2, P0.1->P3.3，实现 I2C 自发自收功能。

在“STC32G_Soft_I2C.c”文件里定义从机的读写地址，以及通讯脚位：

```
#define SLAW      0x5A
#define SLAR      0x5B

sbit      SDA = P0^1; //定义 SDA
sbit      SCL = P0^0; //定义 SCL
```

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P0_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1);   //P0.0,P0.1 设置为准双向口
  P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_2 | GPIO_Pin_3);   //P3.2,P3.3 设置为准双向口
  P6_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);   //P6 设置为准双向口
  P7_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);   //P7 设置为准双向口
}
```

对定时器进行设置：

```
void Timer_config (void)
{
  TIM_InitTypeDef      TIM_InitStructure;      //结构定义
//指定工作模式, TIM_16BitAutoReload,TIM_16Bit,TIM_8BitAutoReload,TIM_16BitAutoReloadNoMask
  TIM_InitStructure.TIM_Mode          = TIM_16BitAutoReload;
//指定时钟源,    TIM_CLOCK_1T,TIM_CLOCK_12T,TIM_CLOCK_Ext
  TIM_InitStructure.TIM_ClkSource = TIM_CLOCK_1T;
  TIM_InitStructure.TIM_ClkOut       = DISABLE;     //是否输出高速脉冲, ENABLE 或 DISABLE
  TIM_InitStructure.TIM_Value        = (u16)(65536UL - (MAIN_Fosc / 1000UL));//中断频率, 1000 次/秒
  TIM_InitStructure.TIM_Run          = ENABLE;      //是否初始化后启动定时器, ENABLE 或 DISABLE
  Timer_Inilize(Timer0,&TIM_InitStructure); //初始化 Timer0
  NVIC_Timer0_Init(ENABLE,Priority_0);   //中断使能,优先级
}
```

对 I2C 接口进行设置：

```
void I2C_config(void)
{
  I2C_InitTypeDef I2C_InitStructure;
  //主从选择    I2C_Mode_Master, I2C_Mode_Slave
  I2C_InitStructure.I2C_Mode          = I2C_Mode_Slave;
  I2C_InitStructure.I2C_Enable       = ENABLE;      //I2C 功能使能,    ENABLE, DISABLE
  I2C_InitStructure.I2C_SL_MA        = ENABLE;      //使能从机地址比较功能,    ENABLE, DISABLE
  I2C_InitStructure.I2C_SL_ADR       = 0x2d;        //从机设备地址,  0~127   (0x2d<<1 = 0x5a)
  I2C_Init(&I2C_InitStructure);
  //主从模式, I2C_Mode_Master, I2C_Mode_Slave;
    //中断使能, I2C_ESTAI/I2C_ERXI/I2C_ETXI/I2C_ESTOI/DISABLE;
    //优先级(低到高) Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
  NVIC_I2C_Init(I2C_Mode_Slave,I2C_ESTAI|I2C_ERXI|I2C_ETXI|I2C_ESTOI,Priority_0);
```

```
    I2C_SW(I2C_P33_P32);          //I2C_P14_P15,I2C_P24_P25,I2C_P76_P77,I2C_P33_P32
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    Timer_config();
    I2C_config();
    EA = 1;
    display_index = 0;
    DisplayFlag = 0;
    for(i=0; i<8; i++)    LED8[i] = 0x10; //上电消隐
```

主循环里 IO 口模拟 I2C 做主机，每秒钟发送一次计数数据，并在左边 4 个数码管上显示发送内容；硬件 I2C 模块做从机，接收到主机发送的数据后在右边 4 个数码管显示。

```
    while (1)
    {
1. 判断从机硬件 I2C 模块是否有接收到数据，有的话在右边 4 个数码管显示
        if(DisplayFlag)
        {
            DisplayFlag = 0;
            LED8[4] = I2C_Buffer[0]; //将接收到的数据存入数码管显示缓冲区
            LED8[5] = I2C_Buffer[1];
            LED8[6] = I2C_Buffer[2];
            LED8[7] = I2C_Buffer[3];
        }
2. 判断定时器 0 定时 1ms 标志位
        if(B_1ms)
        {
            B_1ms = 0;     //清除 1ms 中断标志
            DisplayScan();   //每 1 毫秒刷新一次数码管显示
3. 累计 1 秒钟执行一次计数，在左边 4 个数码管上显示并通过软件模拟 I2C 发送秒计数值
            if(++msecond >= 1000)      //1ms * 1000 = 1 秒
            {
                msecond = 0;              //清 1000ms 计数
                second++;                 //秒计数+1
                if(second >= 10000)       second = 0;     //设置秒计数范围为 0~9999
4. 秒计数值的个、十、百、千位分别保存并存入数码管显示缓冲区
                tmp[0] = second / 1000;
                tmp[1] = (second % 1000) / 100;
```

```
            tmp[2] = (second % 100) / 10;
            tmp[3] = second % 10;
            LED8[0] = tmp[0];
            LED8[1] = tmp[1];
            LED8[2] = tmp[2];
            LED8[3] = tmp[3];
5. 通过 I2C 接口发送秒计数值
            SI2C_WriteNbyte(SLAW, 0, tmp, 4);    //通过软件模拟 I2C 发送秒计数值
        }
    }
}
```

36.37 内部 RTC 时钟

36.37.1 项目文件

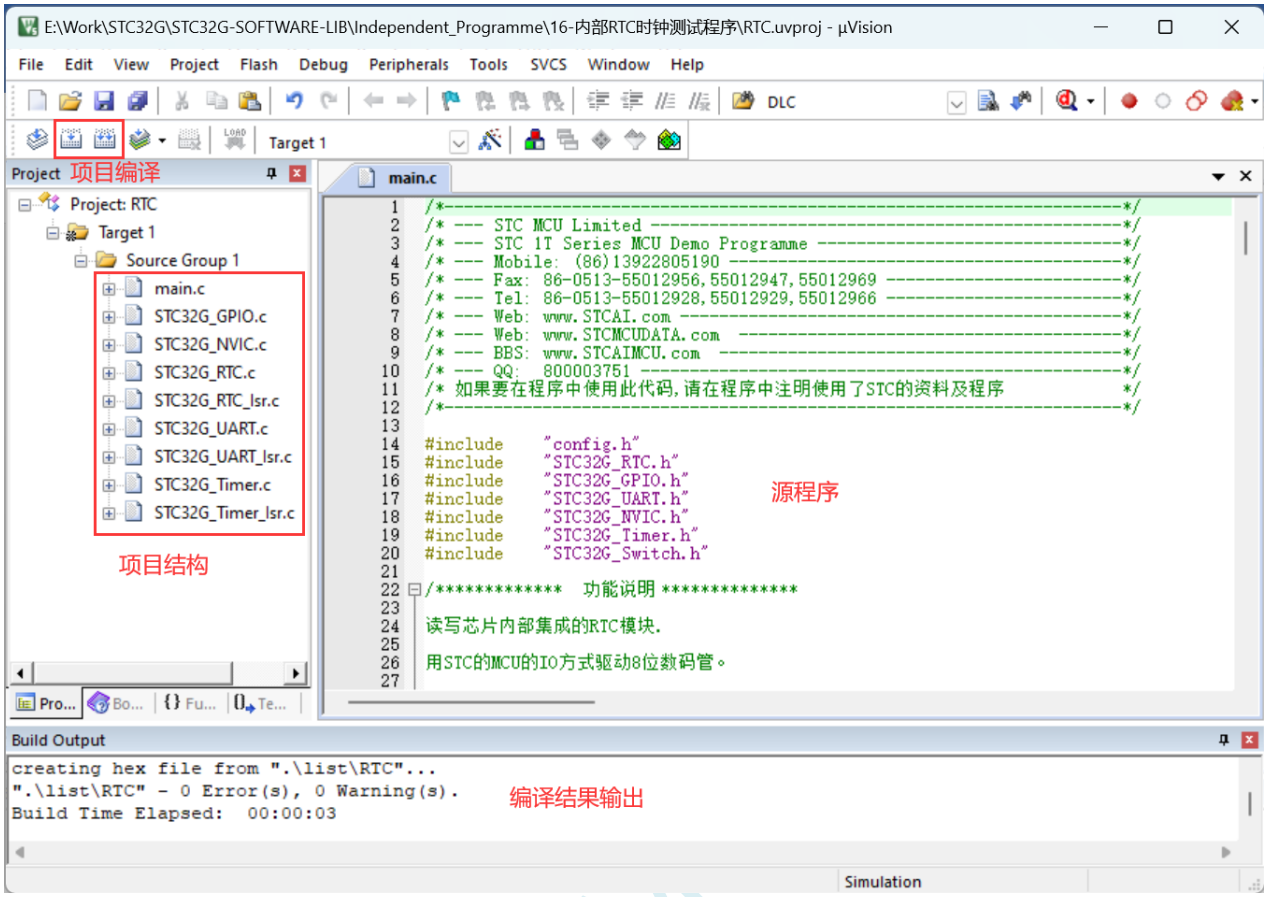
打开内部 RTC 时钟测试程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
RTC(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_RTC(.h .c)	RTC 模块初始化相关函数库
STC32G_RTC_Isr.c	RTC 模块中断函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.37.2 程序框架

双击“RTC.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



该例程使用芯片内部集成 RTC 实时时钟做时钟显示，通过实验箱上的数码管显示当前时间(小时-分钟-秒)，并通过串口 2（P4.6, P4.7）打印时钟内容（年，月，日，时，分，秒）以及闹钟提示（RTC Alarm!）。
利用实验箱上的行列矩阵按键调整时间：
键码 25: 小时+.
键码 26: 小时-.
键码 27: 分钟+.
键码 28: 分钟-.

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P0_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P0  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7  设置为准双向口
  P6_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P6  设置为准双向口
  P7_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P7  设置为准双向口
}
```

对定时器进行设置：

```
void Timer_config (void)
{
  TIM_InitTypeDef     TIM_InitStructure;      //结构定义
//指定工作模式, TIM_16BitAutoReload,TIM_16Bit,TIM_8BitAutoReload,TIM_16BitAutoReloadNoMask
  TIM_InitStructure.TIM_Mode          = TIM_16BitAutoReload;
//指定时钟源,    TIM_CLOCK_1T,TIM_CLOCK_12T,TIM_CLOCK_Ext
```

```
    TIM_InitStructure.TIM_ClkSource = TIM_CLOCK_1T;
    TIM_InitStructure.TIM_ClkOut       = DISABLE;      //是否输出高速脉冲, ENABLE 或 DISABLE
    TIM_InitStructure.TIM_Value        = (u16)(65536UL - (MAIN_Fosc / 1000UL));//中断频率, 1000 次/秒
    TIM_InitStructure.TIM_Run          = ENABLE;       //是否初始化后启动定时器, ENABLE 或 DISABLE
    Timer_Inilize(Timer0,&TIM_InitStructure); //初始化 Timer0
    NVIC_Timer0_Init(ENABLE,Priority_0);    //中断使能,优先级
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine     COMx_InitStructure;         //结构定义
    //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意：串口 2 固定使用 BRT_Timer2，所以不用选择)
//  COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,       110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;       //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);  //初始化串口 2
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //中断使能,优先级

    UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);      //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
}
```

对 RTC 进行设置：

```
void RTC_config(void)
{
    RTC_InitTypeDef     RTC_InitStructure;
    RTC_InitStructure.RTC_Clock    = RTC_X32KCR; //RTC 时钟源选择, RTC_IRC32KCR, RTC_X32KCR
    RTC_InitStructure.RTC_Enable = ENABLE;      //RTC 功能使能,     ENABLE, DISABLE
    RTC_InitStructure.RTC_Year     = 21;        //RTC 年, 00~99, 对应 2000~2099 年
    RTC_InitStructure.RTC_Month    = 12;        //RTC 月, 01~12
    RTC_InitStructure.RTC_Day      = 31;        //RTC 日, 01~31
    RTC_InitStructure.RTC_Hour     = 23;        //RTC 时, 00~23
    RTC_InitStructure.RTC_Min      = 59;        //RTC 分, 00~59
    RTC_InitStructure.RTC_Sec      = 55;        //RTC 秒, 00~59
    RTC_InitStructure.RTC_Ssec     = 00;        //RTC 1/128 秒, 00~127

    RTC_InitStructure.RTC_ALAHour= 00;          //RTC 闹钟时, 00~23
    RTC_InitStructure.RTC_ALAMin = 00;          //RTC 闹钟分, 00~59
    RTC_InitStructure.RTC_ALASec = 00;          //RTC 闹钟秒, 00~59
    RTC_InitStructure.RTC_ALASsec= 00;          //RTC 闹钟 1/128 秒, 00~127
    RTC_Inilize(&RTC_InitStructure);
    //中断使能,
      //RTC_ALARM_INT：闹钟中断
      //RTC_DAY_INT：每日中断
      //RTC_HOUR_INT：每小时中断
```

```
    //RTC_MIN_INT：每分钟中断
    //RTC_SEC_INT：每秒中断
    //RTC_SEC2_INT：1/2 秒中断
    //RTC_SEC8_INT：1/8 秒中断
    //RTC_SEC32_INT：1/32 秒中断
    //DISABLE：禁止中断
    //优先级(低到高) Priority_0,Priority_1,Priority_2,Priority_3
  NVIC_RTC_Init(RTC_ALARM_INT|RTC_SEC_INT,Priority_0);
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
  WTST = 0;  //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
  EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
  CKCON = 0;  //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
  GPIO_config();
  Timer_config();
  UART_config();
  RTC_config();
  EA = 1;
  display_index = 0;
  for(i=0; i<8; i++)   LED8[i] = 0x10; //上电消隐

  DisplayRTC();  //读取 RTC 时钟值存入数码管显示缓存
  LED8[2] = DIS_;
  LED8[5] = DIS_;

  KeyHoldCnt = 0;//键按下计时
  KeyCode = 0;    //给用户使用的键码

  IO_KeyState = 0;
  IO_KeyState1 = 0;
  IO_KeyHoldCnt = 0;
  cnt50ms = 0;
```

主循环里每秒钟刷新一次数码管显示内容，并通过串口打印年，月，日，时，分，秒数值。
判断闹钟中断标志，产生闹钟中断的话串口打印“RTC Alarm!”。
每毫秒刷新一次数码管，扫描行列按键判断是否有按键按下，有的话根据键值调整时钟。

```
  while (1)
  {
    if(B_1S)    //判断秒中断标志
    {
      B_1S = 0;
      DisplayRTC();  //读取 RTC 时钟值存入数码管显示缓存
```

```
            //通过串口打印年，月，日，时，分，秒数值
            printf("Year=20%d,Month=%d,Day=%d,Hour=%d,Minute=%d,Second=%d\r\n",
            YEAR,MONTH,DAY,HOUR,MIN,SEC);
    }

    if(B_Alarm)       //判断闹钟中断标志
    {
      B_Alarm = 0;
      printf("RTC Alarm!\r\n");  //串口打印提示产生闹钟中断
    }

    if(B_1ms)         //判断 1 毫秒定时器中断标志
    {
      B_1ms = 0;
    #if(SleepModeSet == 1) //睡眠模式下，MCU 进入低功耗模式
      _nop_();
      _nop_();
      PD = 1;   //STC32G 芯片使用内部 32K 时钟，休眠无法唤醒
      _nop_();
      _nop_();
      _nop_();
      _nop_();
      _nop_();
      _nop_();
    #else         //非睡眠模式下通过数码管显示 RTC 时间，并扫描行列矩阵按键
      DisplayScan();

      if(++cnt50ms >= 50)       //50ms 扫描一次行列键盘
      {
        cnt50ms = 0;
        IO_KeyScan();
      }

      if(KeyCode != 0)            //有键按下
      {
        if(KeyCode == 25)     //hour +1
        {
          if(++hour >= 24)      hour = 0;
          WriteRTC();
          DisplayRTC();
        }
        if(KeyCode == 26)     //hour -1
        {
          if(--hour >= 24)      hour = 23;
          WriteRTC();
          DisplayRTC();
```

```
            }
            if(KeyCode == 27)     //minute +1
            {
               second = 0;
               if(++minute >= 60)    minute = 0;
               WriteRTC();
               DisplayRTC();
            }
            if(KeyCode == 28)     //minute -1
            {
               second = 0;
               if(--minute >= 60)    minute = 59;
               WriteRTC();
               DisplayRTC();
            }

            KeyCode = 0;
         }
      #endif
      }
   }
```

通过串口助手显示程序运行结果：



36.38 DMA-ADC 数据自动存储

36.38.1 项目文件

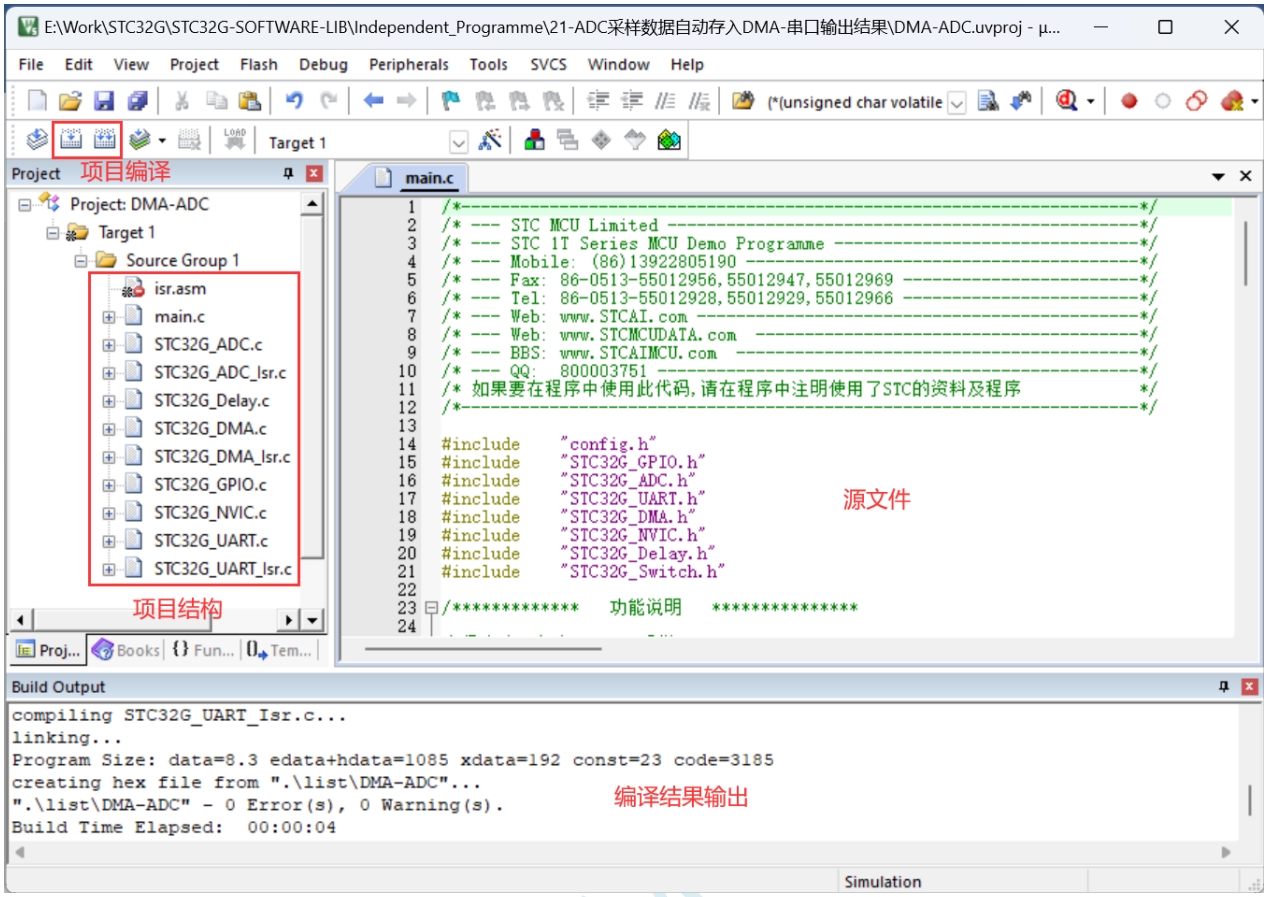
打开 ADC 采样数据自动存入 DMA 程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-ADC(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_ADC_Isr.c	ADC 模块中断函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.38.2 程序框架

双击“DMA-ADC.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

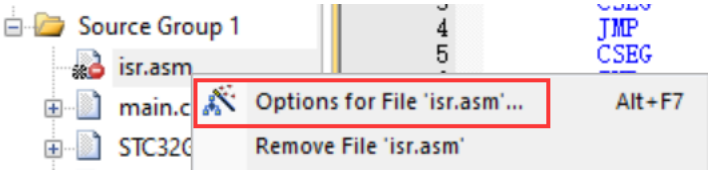
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



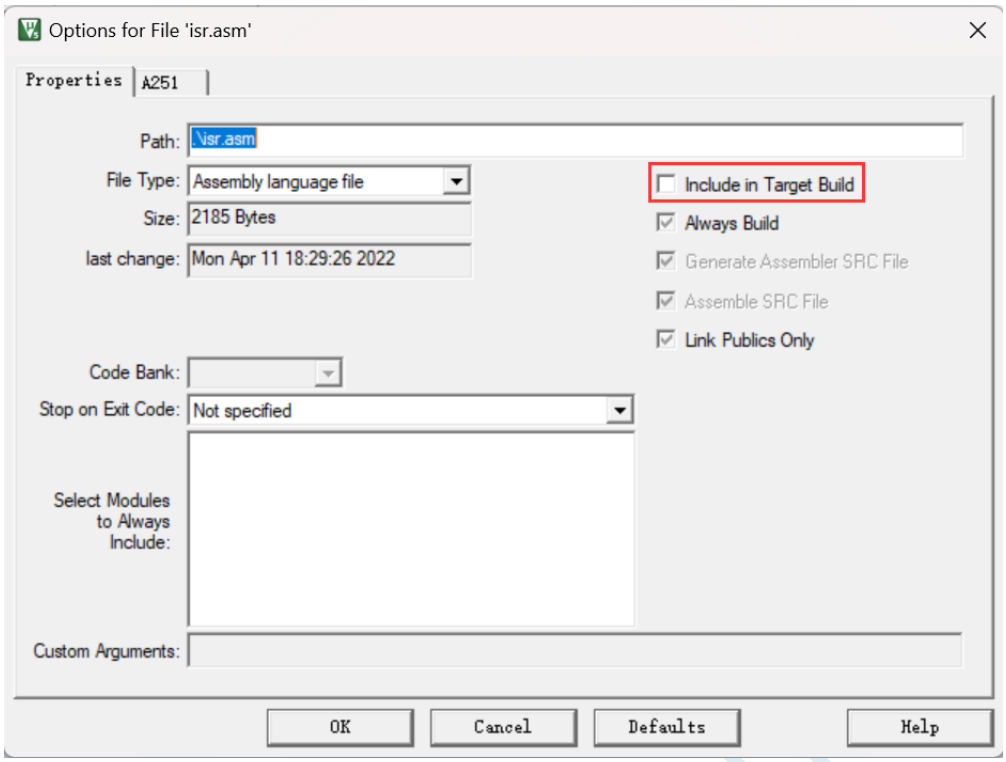
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



该例程设置 DMA 自动采集 ADC 数值并存放到指定的 xdata 空间。通过 ADC-DMA 模块可以设置 ADC 轮询采集的通道，以及每个通道采集的次数，并自动求平均值。

程序常量什么位置定义 ADC 转换的通道数与每个通道转换的数据总数：

```
#define ADC_CH      16   /* 1~16, ADC 转换通道数，需同步修改转换通道 */
#define ADC_DATA    12   /* 6~n，每个通道 ADC 转换数据总数, 2*转换次数+4，需同步修改转换次数 */
```

ADC_CH 定义为 16，表示转换 16 个通道（ADC0~ADC15）；
ADC_DATA 值计算公式为：2*转换次数+4。如果每个通道转换 4 次（DMA_Times = ADC_4_Times），那么 ADC_DATA 定义值应设为：2*4+4=12。

ADC 采集数据存储格式如图所示：

ADC 通道	偏移地址	数据
第 1 通道	0	使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节
	1	使能的第 1 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节
	2	使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节
	3	使能的第 1 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节
	...	...
	2n-2	使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节
	2n-1	使能的第 1 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节
	2n	第 1 通道的 ADC 通道号
	2n+1	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数
	2n+2	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节
	2n+3	第 1 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节
第 2 通道	(2n+3) + 0	使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 1	使能的第 2 通道的第 1 次 ADC 转换结果的低字节
	(2n+3) + 2	使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 3	使能的第 2 通道的第 2 次 ADC 转换结果的低字节
	...	...
	(2n+3) + 2n-2	使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的高字节
	(2n+3) + 2n-1	使能的第 2 通道的第 n 次 ADC 转换结果的低字节
	(2n+3) + 2n	第 2 通道的 ADC 通道号
	(2n+3) + 2n+1	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果取完平均值之后的余数
	(2n+3) + 2n+2	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的高字节
	(2n+3) + 2n+3	第 2 通道 n 次 ADC 转换结果平均值的低字节
	...	...

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置，把要 ADC 转换的引脚设置为高阻输入：

```
void GPIO_config(void)
{
  //P0.0~P0.6  设置为高阻输入
  P0_MODE_IN_HIZ(GPIO_Pin_LOW | GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5 | GPIO_Pin_6);
  P1_MODE_IN_HIZ(GPIO_Pin_All);      //P1.0~P1.7  设置为高阻输入
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7  设置为准双向口
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine    COMx_InitStructure;      //结构定义
  //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
    //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
// COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;    //波特率,       110 ~ 115200
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;    //接收允许,    ENABLE 或 DISABLE
  UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure); //初始化串口 2
  NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能,优先级
```

```
    UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);      //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
}
```

对 ADC 进行设置：

```
void ADC_config (void)
{
    ADC_InitTypeDef      ADC_InitStructure;    //结构定义

    //ADC 模拟信号采样时间控制, 0~31（注意：SMPDUTY 一定不能设置小于 10）
    ADC_InitStructure.ADC_SMPduty      = 31;
    ADC_InitStructure.ADC_CsSetup      = 0;    //ADC 通道选择时间控制 0(默认),1
    ADC_InitStructure.ADC_CsHold       = 1;      //ADC 通道选择保持时间控制 0,1(默认),2,3
    ADC_InitStructure.ADC_Speed        = ADC_SPEED_2X16T;  //设置 ADC 工作时钟频率
    ADC_InitStructure.ADC_AdjResult = ADC_RIGHT_JUSTIFIED;//ADC 结果调整, 这里设置右对齐
    ADC_Inilize(&ADC_InitStructure);     //初始化 ADC
    ADC_PowerControl(ENABLE);          //ADC 电源开关, ENABLE 或 DISABLE
    NVIC_ADC_Init(DISABLE,Priority_0);      //中断使能,优先级
}
```

对 DMA 进行设置：

```
void DMA_config(void)
{
    DMA_ADC_InitTypeDef      DMA_ADC_InitStructure; //结构定义

    DMA_ADC_InitStructure.DMA_Enable = ENABLE;     //DMA 使能   ENABLE, DISABLE
    //ADC 通道使能寄存器, 1:使能, bit15~bit0 对应 ADC15~ADC0
    DMA_ADC_InitStructure.DMA_Channel = 0xffff;
    DMA_ADC_InitStructure.DMA_Buffer = (u16)DmaAdBuffer;  //ADC 转换数据存储地址
    DMA_ADC_InitStructure.DMA_Times = ADC_4_Times;  //每个通道转换次数
    DMA_ADC_Inilize(&DMA_ADC_InitStructure);          //初始化
    NVIC_DMA_ADC_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);      //中断使能,优先级
    DMA_ADC_TRIG();    //触发启动 ADC 转换
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    ADC_config();
    DMA_config();
```

```
    EA = 1;
```

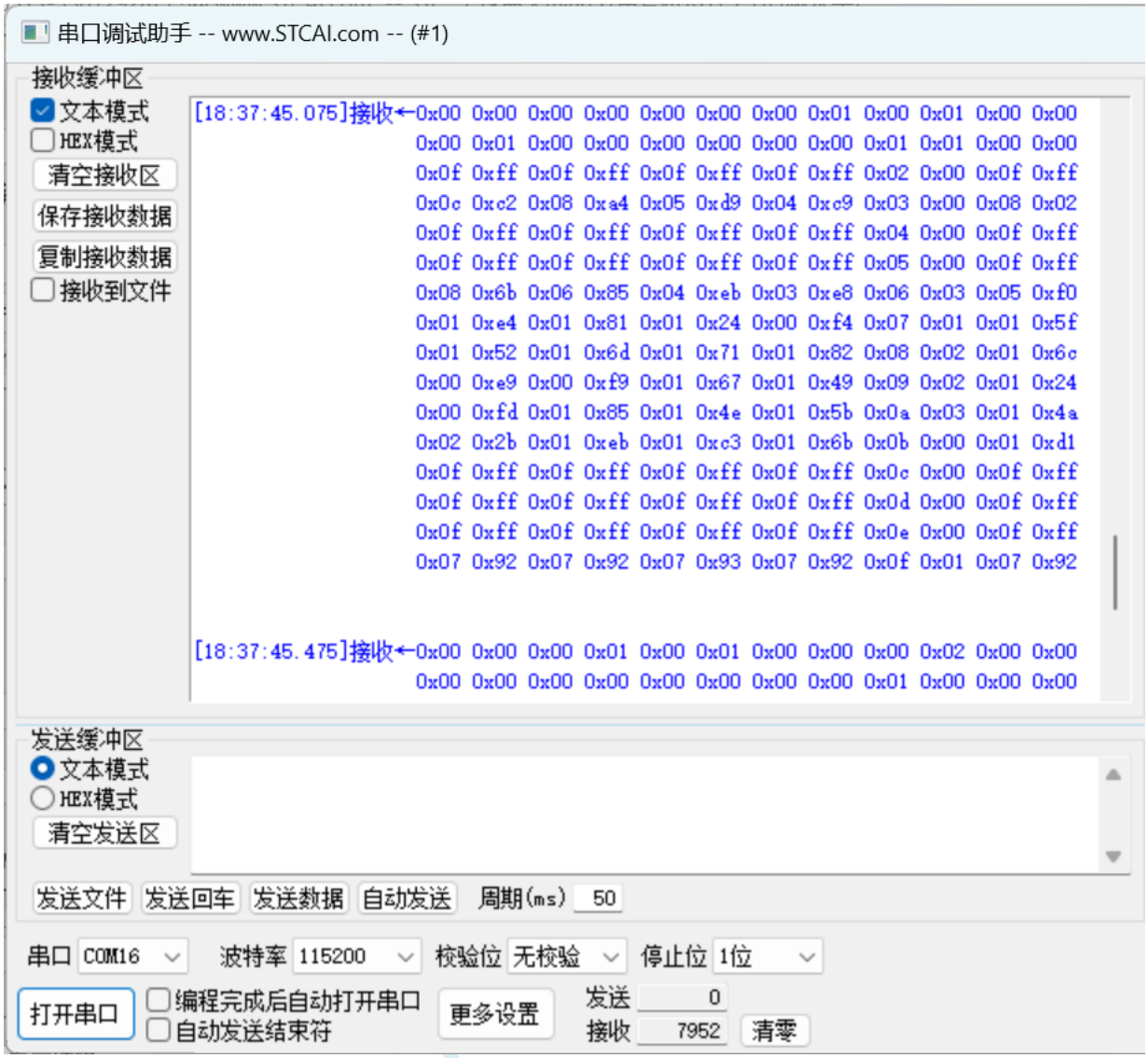
主循环里每 200 毫秒钟读取一次 ADC 采样结果，并通过串口打印出来。

```
    while (1)
    {
        delay_ms(200);  //200ms 输出一次采样结果，方便观察

        if(DmaADCFlag)  //判断 ADC DMA 采样是否完成
        {
            DmaADCFlag = 0;    //清除完成标志
            for(i=0; i<ADC_CH; i++) //打印每个设置通道的采样结果
            {
                for(n=0; n<ADC_DATA; n++)  //打印当前通道的采样数据
                {
                    //第 1 组数据,...,第 n 组数据,AD 通道,平均余数,平均值
                    printf("0x%02x ",DmaAdBuffer[i][n]);
                }
                printf("\r\n");     //串口输出回车换行符
            }
            printf("\r\n");         //串口输出回车换行符
            DMA_ADC_TRIG();    //重新触发启动下一次转换
        }
    }
```

通过串口助手显示程序运行结果：

STC MCU


串口调试助手 -- www.STCAI.com -- (#1)
接收缓冲区
文本模式
HEX模式
清空接收区
保存接收数据
复制接收数据
接收到文件
[18:37:45.075]接收←0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x01 0x00 0x01 0x00 0x00
0x00 0x01 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x01 0x01 0x00 0x00
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x02 0x00 0x0f 0xff
0x0c 0xc2 0x08 0xa4 0x05 0xd9 0x04 0xc9 0x03 0x00 0x08 0x02
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x04 0x00 0x0f 0xff
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x05 0x00 0x0f 0xff
0x08 0x6b 0x06 0x85 0x04 0xeb 0x03 0xe8 0x06 0x03 0x05 0xf0
0x01 0xe4 0x01 0x81 0x01 0x24 0x00 0xf4 0x07 0x01 0x01 0x5f
0x01 0x52 0x01 0x6d 0x01 0x71 0x01 0x82 0x08 0x02 0x01 0x6c
0x00 0xe9 0x00 0xf9 0x01 0x67 0x01 0x49 0x09 0x02 0x01 0x24
0x00 0xfd 0x01 0x85 0x01 0x4e 0x01 0x5b 0x0a 0x03 0x01 0x4a
0x02 0x2b 0x01 0xeb 0x01 0xc3 0x01 0x6b 0x0b 0x00 0x01 0xd1
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0c 0x00 0x0f 0xff
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0d 0x00 0x0f 0xff
0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0f 0xff 0x0e 0x00 0x0f 0xff
0x07 0x92 0x07 0x92 0x07 0x93 0x07 0x92 0x0f 0x01 0x07 0x92
[18:37:45.475]接收←0x00 0x00 0x00 0x01 0x00 0x01 0x00 0x00 0x00 0x02 0x00 0x00
0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x00 0x01 0x00 0x00 0x00
发送缓冲区
文本模式
HEX模式
清空发送区
发送文件
发送回车
发送数据
自动发送
周期(ms) 50
串口 COM16
波特率 115200
校验位 无校验
停止位 1位
打开串口
编程完成后自动打开串口
自动发送结束符
更多设置
发送 0
接收 7952
清零

36.39 DMA-M2M 存储器之间数据交换

36.39.1 项目文件

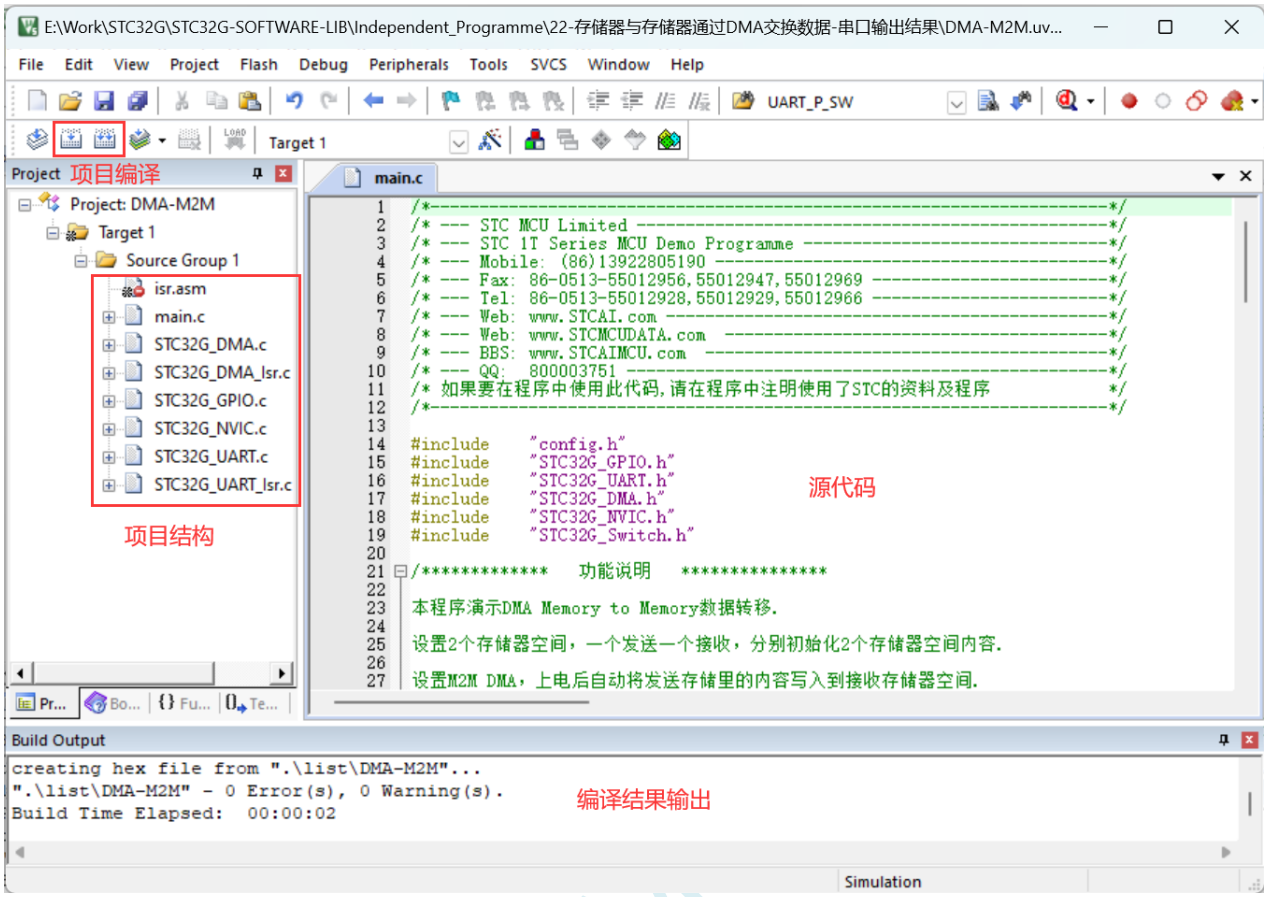
打开存储器与存储器通过 DMA 交换数据程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-M2M(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.39.2 程序框架

双击“DMA-M2M.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

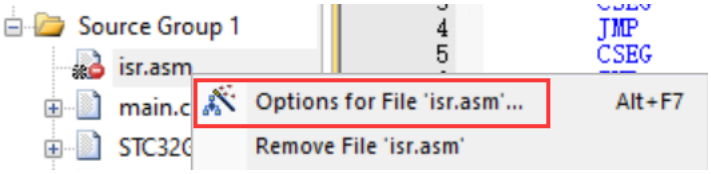
STC MCU



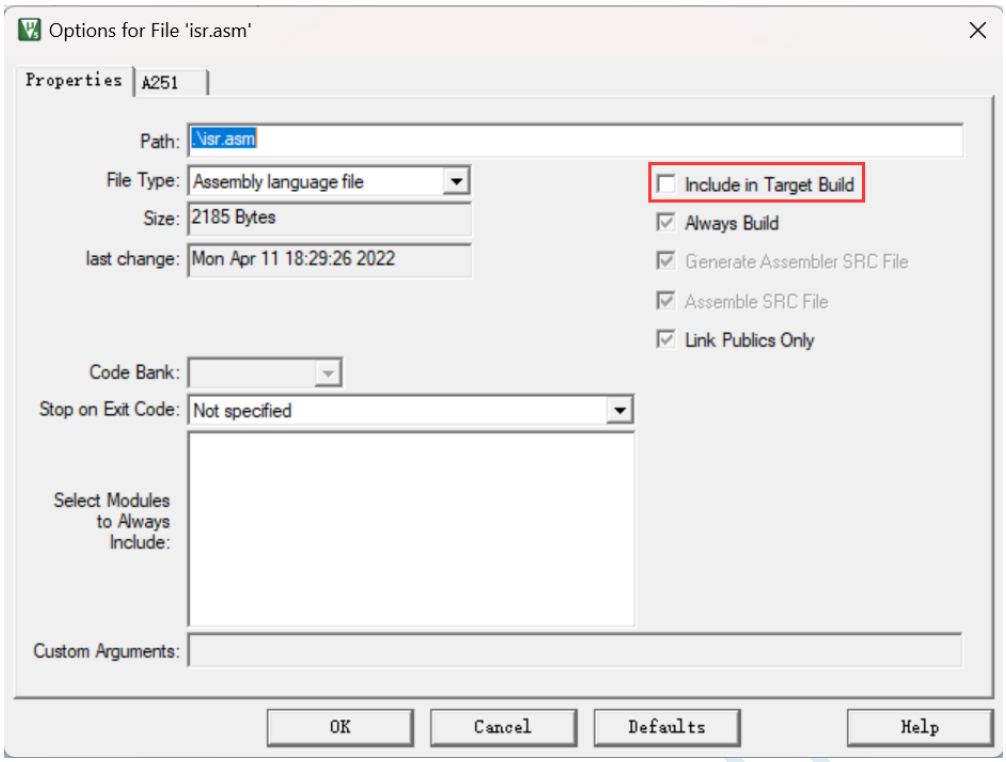
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



该例程设置设置 2 个存储器空间，一个发送一个接收，上电后自动将发送存储里的内容写入到接收存储器空间。通过串口 2(P4.6 P4.7)打印接收存储器数据(上电打印一次)。设置不同的读取顺序、写入顺序，接收到不同的数据结果。

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7  设置为准双向口
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
  COMx_InitDefine    COMx_InitStructure;      //结构定义
  //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
  COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
    //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
// COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
  COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;    //波特率,       110 ~ 115200
  COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;    //接收允许,    ENABLE 或 DISABLE
  UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure); //初始化串口 2
  NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能,优先级

  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);     //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
}
```

对 DMA 进行设置，通过设置不同的读取顺序、写入顺序，可接收到不同的数据结果：

```
void DMA_config(void)
{
    DMA_M2M_InitTypeDef     DMA_M2M_InitStructure;   //结构定义

    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Enable = ENABLE;       //DMA 使能      ENABLE,DISABLE
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Length = 127;          //DMA 传输总字节数   (0~255) + 1

    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)DmaTxBuffer;   //发送数据存储地址
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)DmaRxBuffer;   //接收数据存储地址
    //数据源地址改变方向   M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_INC;
    //数据目标地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_INC;

// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)&DmaTxBuffer[255];   //发送数据存储地址
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)DmaRxBuffer;   //接收数据存储地址
    //数据源地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_DEC;
    //数据目标地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_INC;

// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)DmaTxBuffer;   //发送数据存储地址
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)&DmaRxBuffer[255];   //接收数据存储地址
    //数据源地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_INC;
    //数据目标地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_DEC;

// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)&DmaTxBuffer[255];   //发送数据存储地址
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)&DmaRxBuffer[255];   //接收数据存储地址
    //数据源地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_DEC;
    //数据目标地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
// DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_DEC;

    DMA_M2M_Inilize(&DMA_M2M_InitStructure);     //初始化
    NVIC_DMA_M2M_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);     //中断使能,优先级,总线优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
GPIO_config();
UART_config();
DMA_config();
EA = 1;
```

通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
printf("STC32G Memory to Memory DMA Test Programme!\r\n");   //UART 发送一个字符串
```

设置变量默认值，然后启动数据交换

```
for(i=0; i<256; i++)
{
    DmaTxBuffer[i] = i;
    DmaRxBuffer[i] = 0;
}
DMA_M2M_TRIG();   //触发启动转换
```

主循环里查询存储器数据交换是否转换完成，转换完成后通过串口打印目标空间的数据内容。

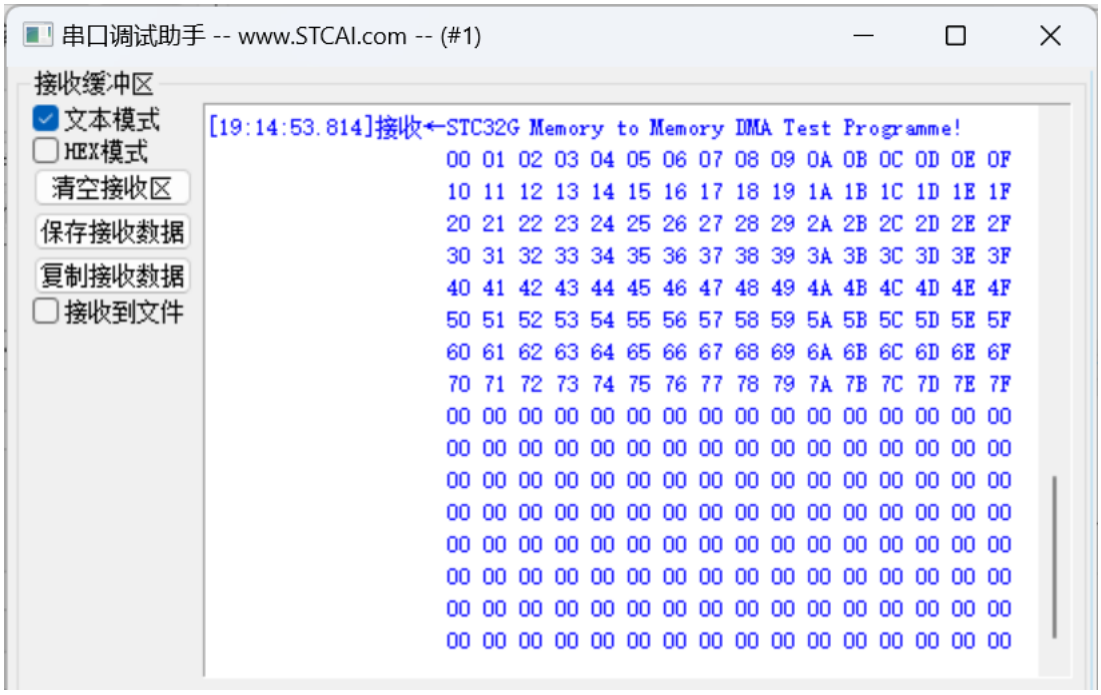
```
while (1)
{
    if(DmaM2MFlag)
    {
        DmaM2MFlag = 0;

        for(i=0; i<256; i++)
        {
            printf("%02X ", DmaRxBuffer[i]);
            if((i & 0x0f) == 0x0f)
                printf("\r\n");
        }
    }
}
```

通过串口助手显示程序运行结果：

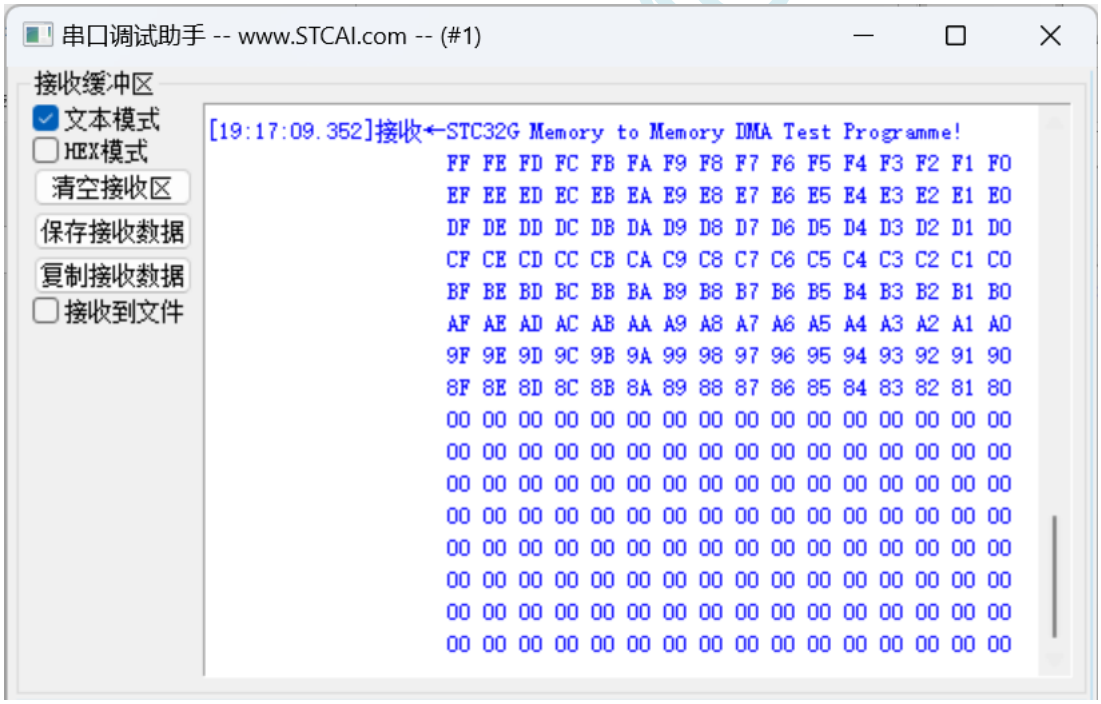
设置 1：

```
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)DmaTxBuffer; //发送数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)DmaRxBuffer; //接收数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_INC;       //数据源地址改变方向      M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_INC;  //数据目标地址改变方向    M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
```



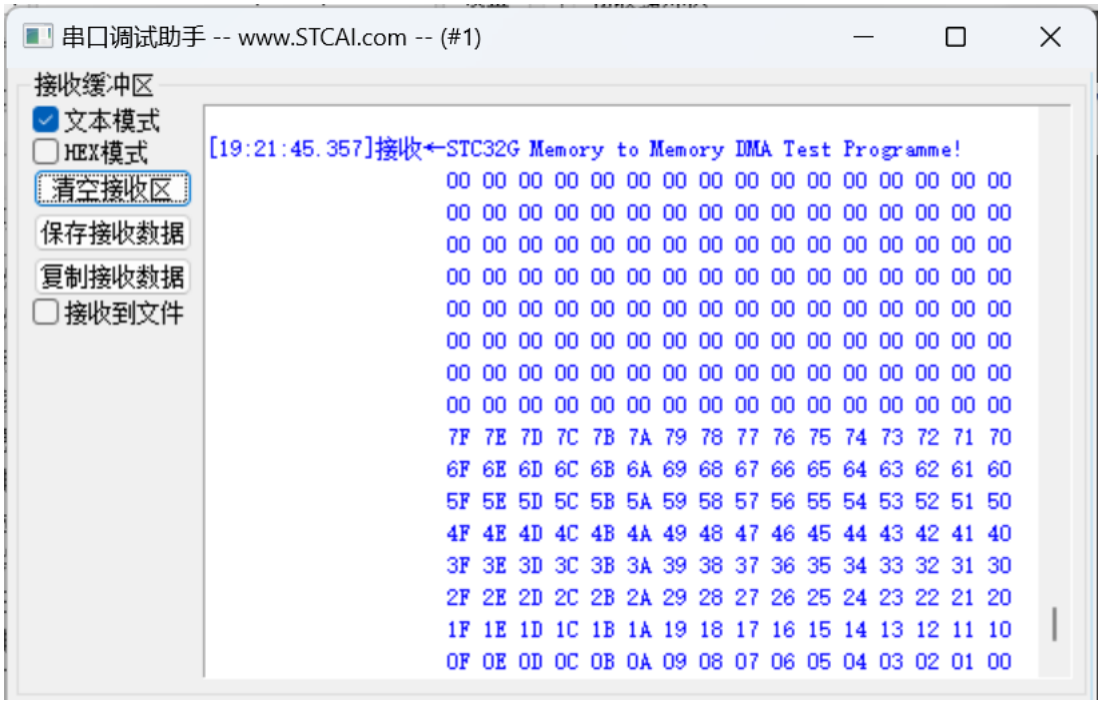
设置 2：

```
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)&DmaTxBuffer[255];    //发送数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)DmaRxBuffer; //接收数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_DEC;        //数据源地址改变方向      M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_INC;   //数据目标地址改变方向    M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
```



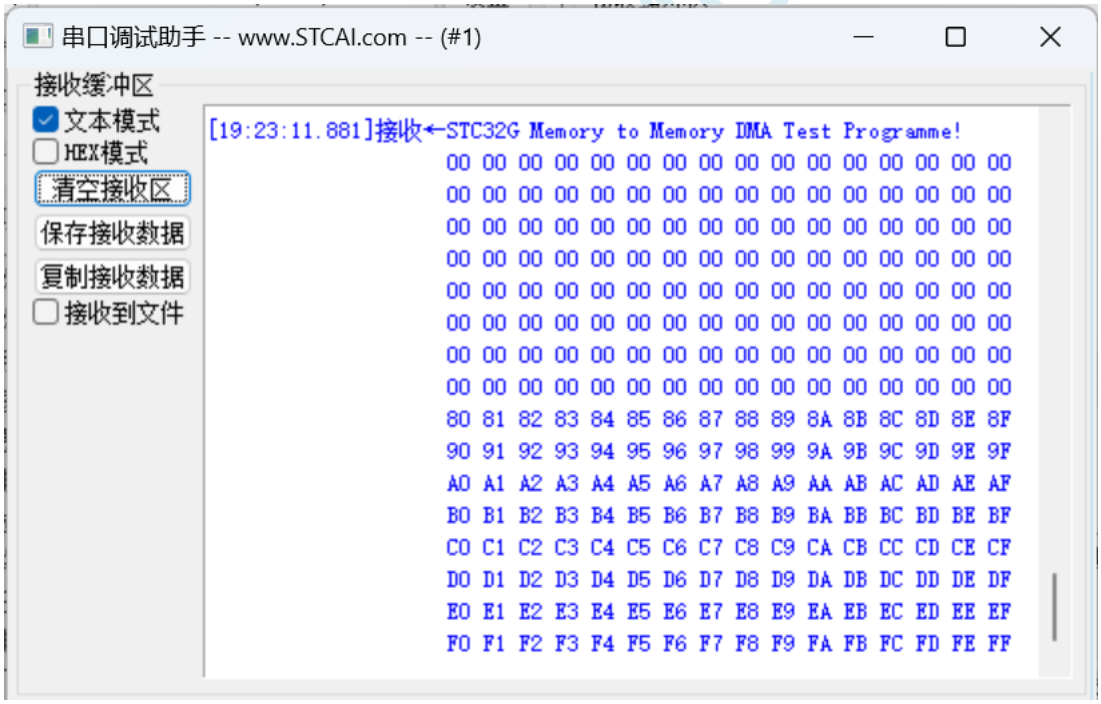
设置 3：

```
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)DmaTxBuffer; //发送数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)&DmaRxBuffer[255];    //接收数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_INC;        //数据源地址改变方向      M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_DEC;   //数据目标地址改变方向    M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
```



设置 4：

```
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)&DmaTxBuffer[255];   //发送数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)&DmaRxBuffer[255];   //接收数据存储地址
DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_DEC;       //数据源地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_DEC;  //数据目标地址改变方向    M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
```



36.40 DMA-UART 收发数据自动存入存储器

36.40.1 项目文件

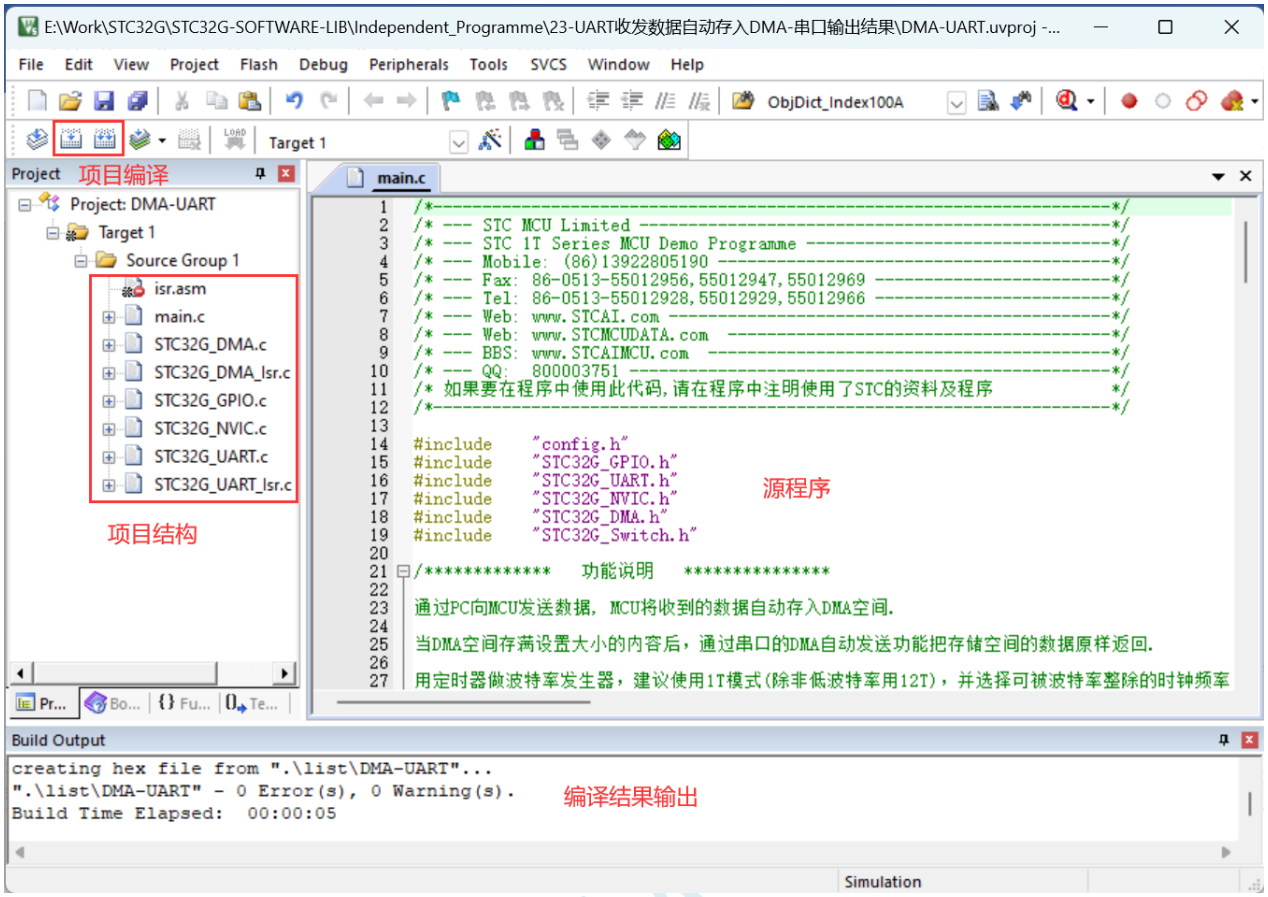
打开 UART 收发数据自动存入 DMA 程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-UART(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.40.2 程序框架

双击“DMA-UART.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

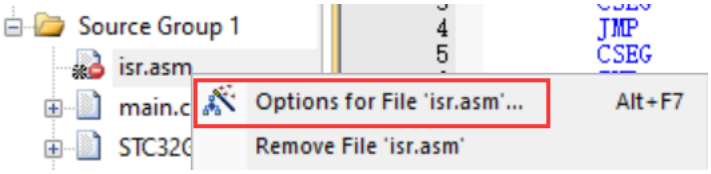
STC MCU



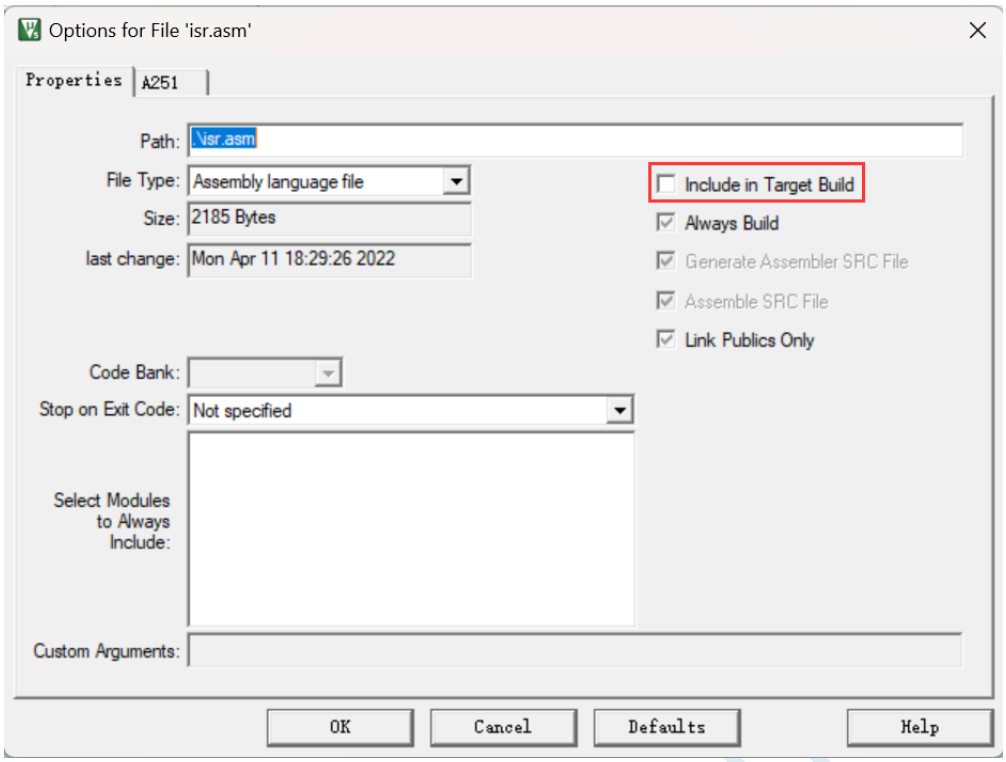
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



该例程通过 PC 串口助手向 MCU 发送数据, MCU 将收到的数据自动存入 DMA 空间，当 DMA 空间存满设置大小的内容后，通过串口的 DMA 自动发送功能把存储空间的数据原样返回。

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
// P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1); //P3.0,P3.1  设置为准双向口  - UART1
   P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7  设置为准双向口  - UART2
// P0_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1); //P0.0,P0.1  设置为准双向口  - UART3
// P0_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_2 | GPIO_Pin_3); //P0.2,P0.3  设置为准双向口  - UART4
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
   COMx_InitDefine      COMx_InitStructure;        //结构定义
   //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
   COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2)
   COMx_InitStructure.UART_BRT_Use      = BRT_Timer2;
   COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,        110 ~ 115200
   COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
// UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure);  //初始化串口 1
// NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 1 中断使能,优先级
   UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure);  //初始化串口 2
   NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 2 中断使能,优先级
```

```
// UART_Configuration(UART3, &COMx_InitStructure);  //初始化串口 3
// NVIC_UART3_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 3 中断使能,优先级
// UART_Configuration(UART4, &COMx_InitStructure);  //初始化串口 4
// NVIC_UART4_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 4 中断使能,优先级

  //UART1_SW_P30_P31,UART1_SW_P36_P37,UART1_SW_P16_P17,UART1_SW_P43_P44
  UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);
  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);     //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
  UART3_SW(UART3_SW_P00_P01);     //UART3_SW_P00_P01,UART3_SW_P50_P51
  UART4_SW(UART4_SW_P02_P03);     //UART4_SW_P02_P03,UART4_SW_P52_P53
}
```

对 DMA 进行设置：

```
void DMA_config(void)
{
  DMA_UART_InitTypeDef    DMA_UART_InitStructure;  //结构定义

  DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Length = 255;    //DMA 传输总字节数   (0~65535) + 1
  DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Buffer = (u16)DmaBuffer; //发送数据存储地址
  DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Length = 255;    //DMA 传输总字节数   (0~65535) + 1
  DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Buffer = (u16)DmaBuffer; //接收数据存储地址
  DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Enable = ENABLE;   //DMA TX 使能   ENABLE,DISABLE
  DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Enable = ENABLE;   //DMA RX 使能   ENABLE,DISABLE
// DMA_UART_Inilize(UART1, &DMA_UART_InitStructure);//初始化串口 1
  DMA_UART_Inilize(UART2, &DMA_UART_InitStructure);//初始化串口 2
// DMA_UART_Inilize(UART3, &DMA_UART_InitStructure);//初始化串口 3
// DMA_UART_Inilize(UART4, &DMA_UART_InitStructure);//初始化串口 4

// NVIC_DMA_UART1_Tx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 1 发送中断使能,优先级,总线优先级
// NVIC_DMA_UART1_Rx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 1 接收中断使能,优先级,总线优先级
  NVIC_DMA_UART2_Tx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 2 发送中断使能,优先级,总线优先级
  NVIC_DMA_UART2_Rx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 2 接收中断使能,优先级,总线优先级
// NVIC_DMA_UART3_Tx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 3 发送中断使能,优先级,总线优先级
// NVIC_DMA_UART3_Rx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 3 接收中断使能,优先级,总线优先级
// NVIC_DMA_UART4_Tx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 4 发送中断使能,优先级,总线优先级
// NVIC_DMA_UART4_Rx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);  //串口 4 接收中断使能,优先级,总线优先级

// DMA_UR1R_CLRFIFO();   //清空串口 1 接收 DMA FIFO
```

```
    DMA_UR2R_CLRFIFO();    //清空串口 2 接收  DMA FIFO
//  DMA_UR3R_CLRFIFO();    //清空串口 3 接收  DMA FIFO
//  DMA_UR4R_CLRFIFO();    //清空串口 4 接收  DMA FIFO
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;    //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;    //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    DMA_config();
    EA = 1;
```

通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
printf("STC32G UART DMA Test Programme!\r\n");    //UART 发送一个字符串
```

设置变量默认值，然后启动数据交换

```
    DmaTx1Flag = 0;
    DmaRx1Flag = 0;
    DmaTx2Flag = 0;
    DmaRx2Flag = 0;
    DmaTx3Flag = 0;
    DmaRx3Flag = 0;
    DmaTx4Flag = 0;
    DmaRx4Flag = 0;
    for(i=0; i<256; i++)
    {
        DmaBuffer[i] = i;
    }
//  DMA_UR1T_TRIG();    //触发 UART1 发送功能
//  DMA_UR1R_TRIG();    //触发 UART1 接收功能
    DMA_UR2T_TRIG();    //触发 UART2 发送功能
    DMA_UR2R_TRIG();    //触发 UART2 接收功能
//  DMA_UR3T_TRIG();    //触发 UART3 发送功能
//  DMA_UR3R_TRIG();    //触发 UART3 接收功能
//  DMA_UR4T_TRIG();    //触发 UART4 发送功能
//  DMA_UR4R_TRIG();    //触发 UART4 接收功能
```

主循环里查询串口 DMA 收发是否完成，完成后启动 DMA 发送功能，将接收到的数据发送出来，并触发启动新一轮的接收。

```
    while (1)
```

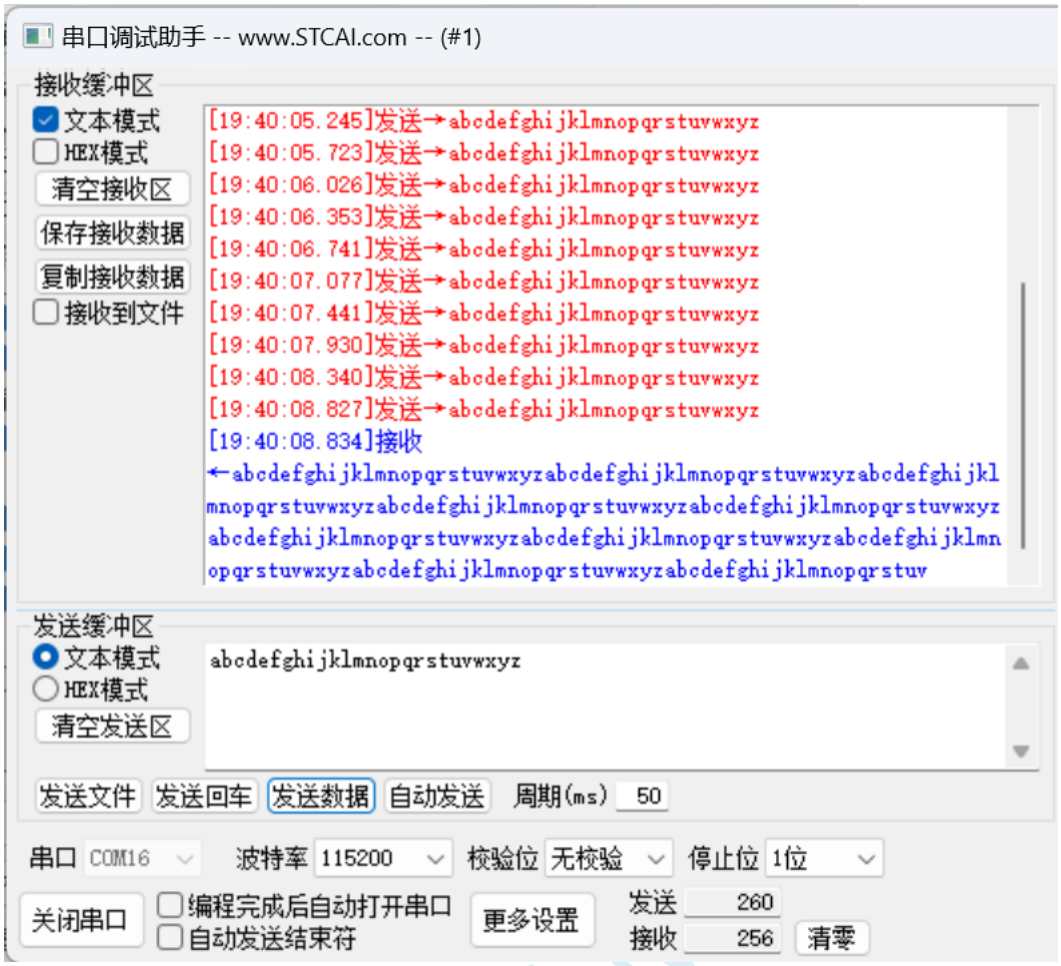
```
{
    if((DmaTx1Flag) && (DmaRx1Flag))  //通过标志位判断串口 DMA 发送/接收是否完成
    {
        DmaTx1Flag = 0;
        DmaRx1Flag = 0;
        DMA_UR1T_TRIG();   //重新触发 UART1 发送功能
        DMA_UR1R_TRIG();   //重新触发 UART1 接收功能
    }

    if((DmaTx2Flag) && (DmaRx2Flag))  //通过标志位判断串口 DMA 发送/接收是否完成
    {
        DmaTx2Flag = 0;
        DmaRx2Flag = 0;
        DMA_UR2T_TRIG();   //重新触发 UART2 发送功能
        DMA_UR2R_TRIG();   //重新触发 UART2 接收功能
    }

    if((DmaTx3Flag) && (DmaRx3Flag))  //通过标志位判断串口 DMA 发送/接收是否完成
    {
        DmaTx3Flag = 0;
        DmaRx3Flag = 0;
        DMA_UR3T_TRIG();   //重新触发 UART3 发送功能
        DMA_UR3R_TRIG();   //重新触发 UART3 接收功能
    }

    if((DmaTx4Flag) && (DmaRx4Flag))  //通过标志位判断串口 DMA 发送/接收是否完成
    {
        DmaTx4Flag = 0;
        DmaRx4Flag = 0;
        DMA_UR4T_TRIG();   //重新触发 UART4 发送功能
        DMA_UR4R_TRIG();   //重新触发 UART4 接收功能
    }
}
```

通过串口助手显示程序运行结果：


串口调试助手 -- www.STCAI.com -- (#1)
接收缓冲区
文本模式
HEX模式
清空接收区
保存接收数据
复制接收数据
接收到文件
[19:40:05.245]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:05.723]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:06.026]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:06.353]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:06.741]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:07.077]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:07.441]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:07.930]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:08.340]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:08.827]发送→abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
[19:40:08.834]接收
←abcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijkl
mnopqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuvwxyz
abcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijklmn
opqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuvwxyzabcdefghijklmnopqrstuv
发送缓冲区
文本模式
HEX模式
清空发送区
abcdefghijklmnopqrstuvwxyz
发送文件
发送回车
发送数据
自动发送
周期(ms)
50
串口
COM16
波特率
115200
校验位
无校验
停止位
1位
关闭串口
编程完成后自动打开串口
自动发送结束符
更多设置
发送
260
接收
256
清零

36.41 DMA-UART-M2M-SPI 综合演示

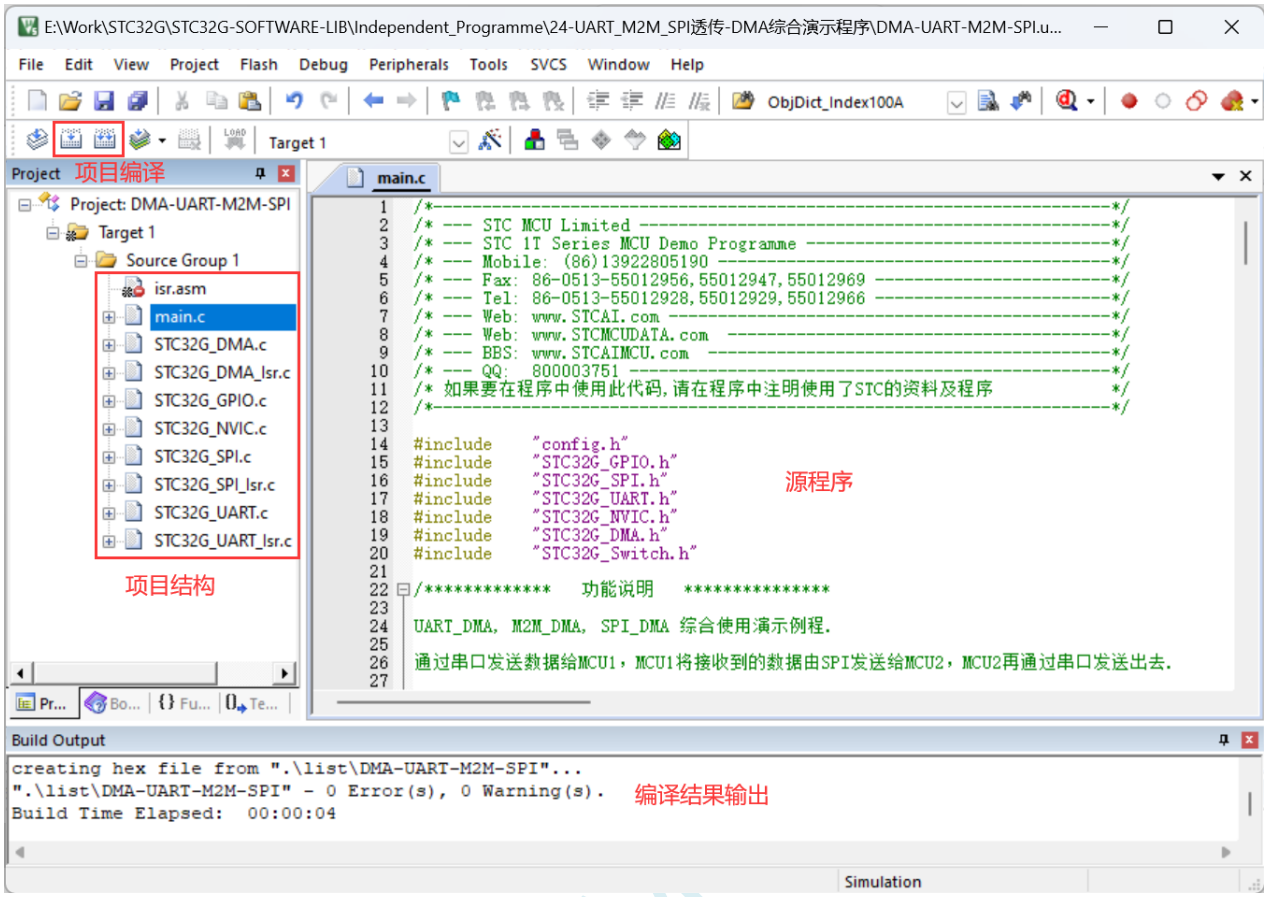
36.41.1 项目文件

打开 UART_M2M_SPI 透传-DMA 综合演示程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-UART-M2M-SPI(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_SPI(.h .c)	SPI 模块初始化相关函数库
STC32G_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.41.2 程序框架

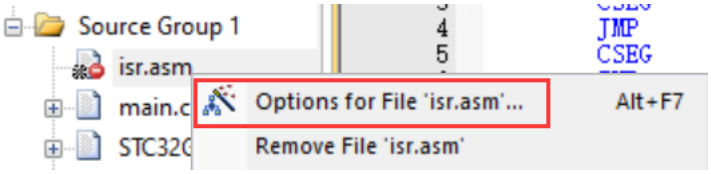
双击“DMA-UART-M2M-SPI.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



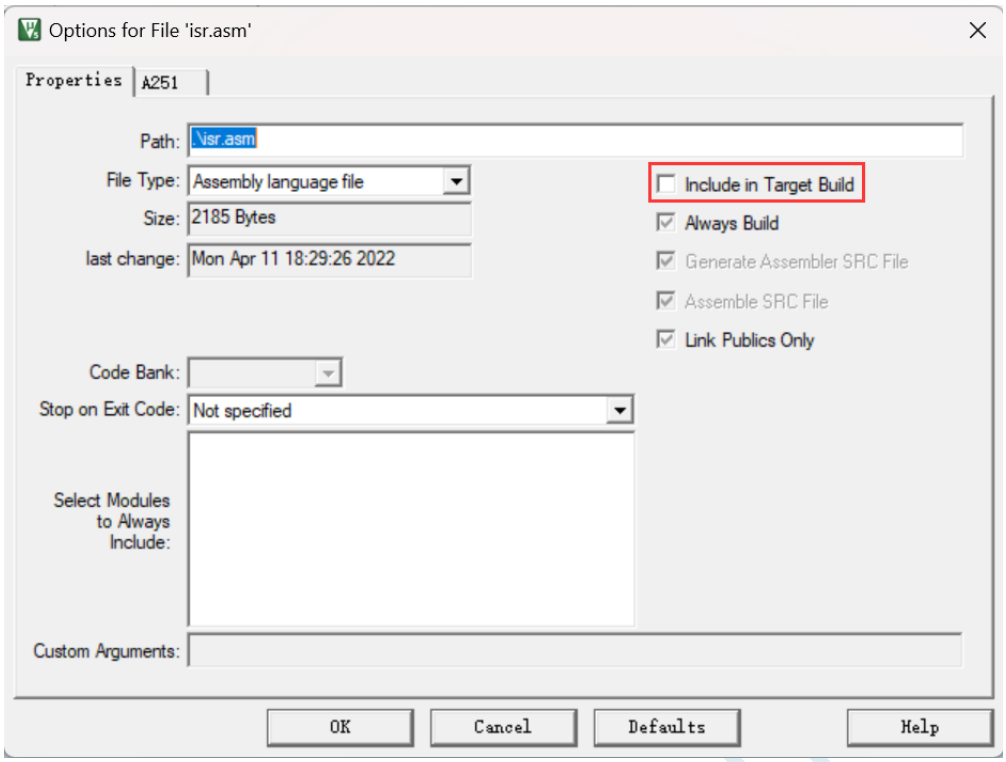
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



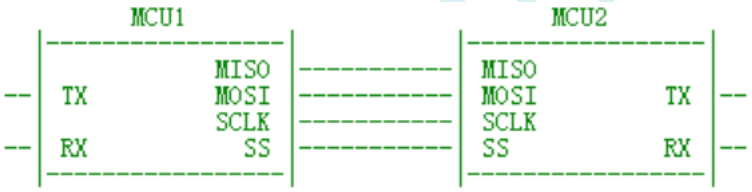
在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



该例程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 再通过串口发送出去。通过串口发送数据给 MCU2，MCU2 将接收到的数据由 SPI 发送给 MCU1，MCU1 再通过串口发送出去。

MCU1/MCU2: UART 接收 -> UART Rx DMA -> M2M -> SPI Tx DMA -> SPI 发送

MCU2/MCU1: SPI 接收 -> SPI Rx DMA -> M2M -> UART Tx DMA -> UART 发送



初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P2_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_All);    //P2  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7); //P4.6,P4.7  设置为准双向口

  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);  //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
  //SPI_P54_P13_P14_P15,SPI_P22_P23_P24_P25,SPI_P54_P40_P41_P43,SPI_P35_P34_P33_P32
  SPI_SW(SPI_P22_P23_P24_P25);      //SPI 通道选择
  SPI_SS_2 = 1;   //设置 SS 脚默认电平
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
```

```
    COMx_InitDefine     COMx_InitStructure;       //结构定义
    //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,       110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure); //初始化串口 2
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 2 中断使能,优先级
}

对 SPI 接口进行设置:
void SPI_config(void)
{
    SPI_InitTypeDef     SPI_InitStructure;

    SPI_InitStructure.SPI_Enable    = ENABLE;       //SPI 启动    ENABLE, DISABLE
    SPI_InitStructure.SPI_SSIG      = ENABLE;       //片选位      ENABLE, DISABLE
    SPI_InitStructure.SPI_FirstBit  = SPI_MSB;      //移位方向    SPI_MSB, SPI_LSB
    SPI_InitStructure.SPI_Mode    = SPI_Mode_Slave; //主从选择    SPI_Mode_Master, SPI_Mode_Slave
    SPI_InitStructure.SPI_CPOL      = SPI_CPOL_Low;   //时钟相位    SPI_CPOL_High,     SPI_CPOL_Low
    SPI_InitStructure.SPI_CPHA      = SPI_CPHA_1Edge; //    数    据    边    沿     SPI_CPHA_1Edge,
SPI_CPHA_2Edge
    //SPI 速度 SPI_Speed_4, SPI_Speed_8, SPI_Speed_16, SPI_Speed_2
    SPI_InitStructure.SPI_Speed     = SPI_Speed_16;
    SPI_Init(&SPI_InitStructure);
    NVIC_SPI_Init(DISABLE,Priority_0);     //中断使能,优先级
}

对 DMA 进行设置:
void DMA_config(void)
{
    DMA_M2M_InitTypeDef  DMA_M2M_InitStructure;    //结构定义
    DMA_SPI_InitTypeDef     DMA_SPI_InitStructure;       //结构定义
    DMA_UART_InitTypeDef DMA_UART_InitStructure;     //结构定义

    //-----------------------------------------
    DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Length = BUF_LENGTH; //DMA 传输总字节数    (0~65535) + 1
    DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Buffer = (u16)UartTxBuffer; //发送数据存储地址
    DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Length = BUF_LENGTH; //DMA 传输总字节数    (0~65535) + 1
    DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Buffer = (u16)UartRxBuffer; //接收数据存储地址
    DMA_UART_InitStructure.DMA_TX_Enable = ENABLE;      //DMA 使能      ENABLE,DISABLE
    DMA_UART_InitStructure.DMA_RX_Enable = ENABLE;      //DMA 使能      ENABLE,DISABLE
    DMA_UART_Inilize(UART2, &DMA_UART_InitStructure);   //初始化

    NVIC_DMA_UART2_Tx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);   //中断使能,优先级,总线优先级
```

```
    NVIC_DMA_UART2_Rx_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);   //中断使能,优先级,总线优先级
    DMA_UR2R_CLRFIFO();   //清空 DMA FIFO
    DMA_UR2R_TRIG();  //触发 UART 接收功能

    //-----------------------------------------
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Enable = ENABLE;      //DMA 使能      ENABLE,DISABLE
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Length = BUF_LENGTH;     //DMA 传输总字节数   (0~65535) + 1
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)UartRxBuffer;//发送数据存储地址
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)SpiTxBuffer;  //接收数据存储地址
    //数据源地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_SRC_Dir = M2M_ADDR_INC;
    //数据目标地址改变方向     M2M_ADDR_INC,M2M_ADDR_DEC
    DMA_M2M_InitStructure.DMA_DEST_Dir = M2M_ADDR_INC;
    DMA_M2M_Inilize(&DMA_M2M_InitStructure);        //初始化
    NVIC_DMA_M2M_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);     //中断使能,优先级,总线优先级

    //-----------------------------------------
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Enable = DISABLE;     //DMA 使能   ENABLE,DISABLE
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Tx_Enable = ENABLE;     //DMA 发送数据使能
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Rx_Enable = ENABLE;     //DMA 接收数据使能
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Length = BUF_LENGTH;  //DMA 传输总字节数   (0~65535) + 1
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)SpiTxBuffer; //发送数据存储地址
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)SpiRxBuffer; //接收数据存储地址
    //自动控制 SS 脚选择   SPI_SS_P12,SPI_SS_P22,SPI_SS_P74,SPI_SS_P35
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_SS_Sel = SPI_SS_P22;
    DMA_SPI_InitStructure.DMA_AUTO_SS = DISABLE;    //自动控制 SS 脚使能
    DMA_SPI_Inilize(&DMA_SPI_InitStructure);    //初始化
    //bit7 1:使能  SPI_DMA, bit5 1:开始  SPI_DMA  从机模式, bit0 1:清除  SPI_DMA FIFO
    SET_DMA_SPI_CR(DMA_ENABLE | SPI_TRIG_S | CLR_FIFO);
    NVIC_DMA_SPI_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);     //中断使能,优先级,总线优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    SPI_config();
    DMA_config();
    EA = 1;
```

通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
printf("STC32G UART-DMA-SPI 互为主从透传程序. \r\n");    //UART 发送一个字符串
```

主循环里查询串口 DMA 接收是否完成，完成后启动 DMA 存储器数据交换功能，将串口接收 DMA 缓冲区的数据转移到 SPI 发送 DMA 缓冲区，然后启动 SPI 的发送 DMA 进行发送。如果 SPI 的 DMA 接收完成的话，将 SPI 接收 DMA 缓冲区内容转到串口发送 DMA 缓冲区，然后启动串口的 DMA 发送功能。

```
  while (1)
  {
    //UART 接收  -> UART DMA -> SPI DMA -> SPI 发送
```

1. 判断串口的 DMA 接收是否完成，完成的话启动 DMA 存储器数据交换功能，将串口接收 DMA 缓冲区的数据转移到 SPI 发送 DMA 缓冲区。

```
    if(DmaRx2Flag)
    {
      DmaRx2Flag = 0;
      u2sFlag = 1;
      M2M_UART_SPI((u16)UartRxBuffer,(u16)SpiTxBuffer);  //UART Memory -> SPI Memory
    }
```

2. 判断串口接收 DMA 缓冲区的数据转移到 SPI 发送 DMA 缓冲区是否完成，完成后继续开启串口接收 DMA，然后将 SPI 设置为主机模式并触发 SPI 的 DMA 发送功能。

```
    if(SpiSendFlag)
    {
      SpiSendFlag = 0;
      UART_DMA_Rx();          //UART Recive Continue
      SPI_DMA_Master();      //SPI Send Memory
    }
```

3. 判断 SPI 的 DMA 是否发送完成，发送完成后将 SPI 转成从机模式，并触发从机 DMA 接收状态。

```
    if(SpiTxFlag)
    {
      SpiTxFlag = 0;
      SPI_DMA_Slave();    //SPI Slave Mode
    }

    //SPI 接收  -> SPI DMA -> UART DMA -> UART 发送
```

4. 判断 SPI 的 DMA 接收是否完成，完成的话启动 DMA 存储器数据交换功能，将 SPI 接收 DMA 缓冲区的数据转移到串口发送 DMA 缓冲区。

```
    if(SpiRxFlag)
    {
      SpiRxFlag = 0;
      s2uFlag = 1;
      M2M_SPI_UART((u16)SpiRxBuffer, (u16)UartTxBuffer); //SPI Memory -> UART Memory
    }
```

5. 判断 SPI 接收 DMA 缓冲区的数据转移到串口发送 DMA 缓冲区是否完成，完成后重新触发 SPI 从机模式 DMA 接收状态，并启动串口 DMA 发送功能，将串口发送 DMA 缓冲区内容发送出去。

```
    if(UartSendFlag)
    {
```

```
            UartSendFlag = 0;
            SPI_DMA_Slave();    //SPI Slave Mode
            UART_DMA_Tx();      //UART Send Memory
        }
    }
```

36.42 DMA-LCM 液晶屏接口

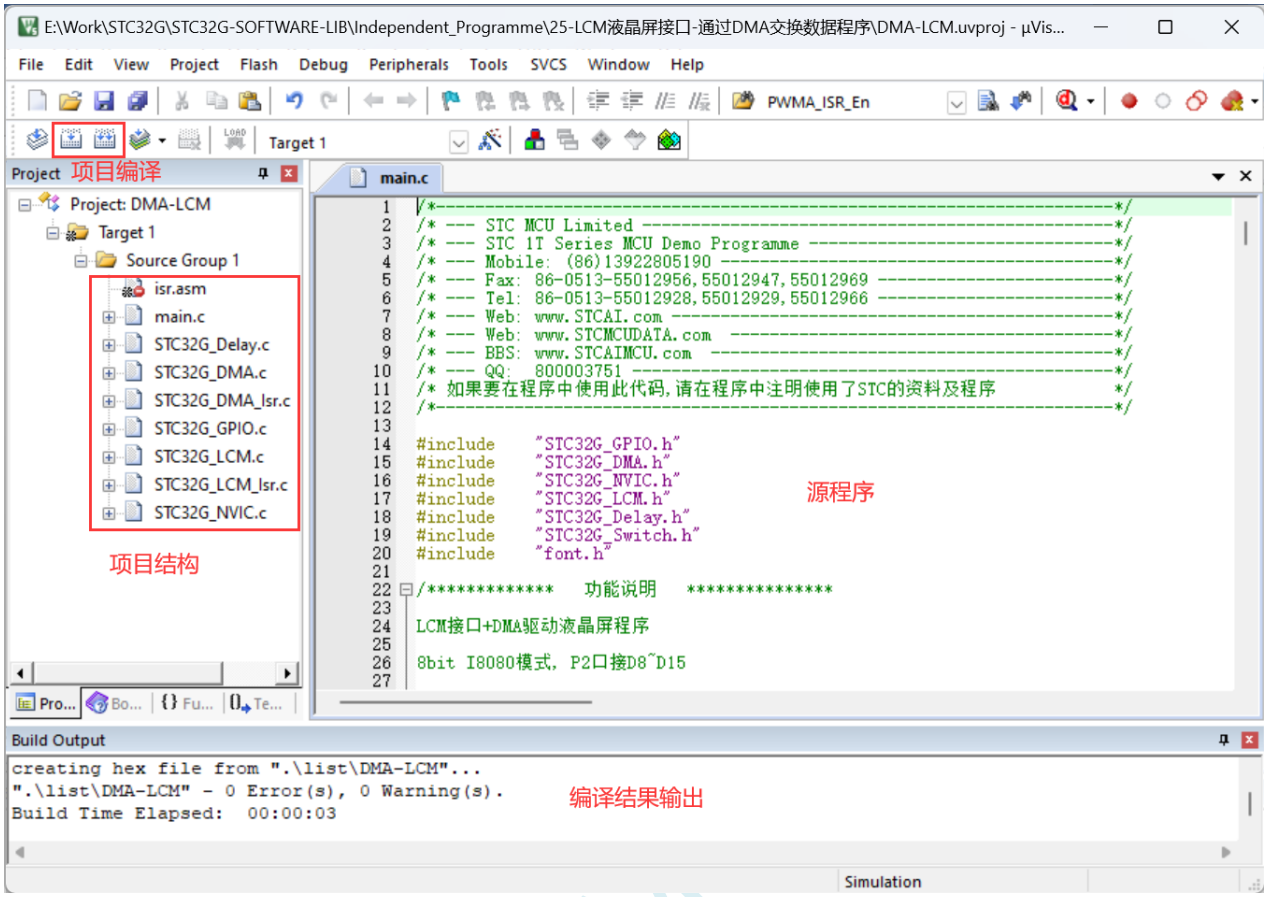
36.42.1 项目文件

打开 LCM 液晶屏接口-通过 DMA 交换数据程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-LCM(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_LCM(.h .c)	LCM 接口初始化相关函数库
STC32G_LCM_Isr.c	LCM 接口中断函数库
STC32G_UART (.h)	UART 模块初始化及应用相关函数库头文件
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件
font.h	字库文件

36.42.2 程序框架

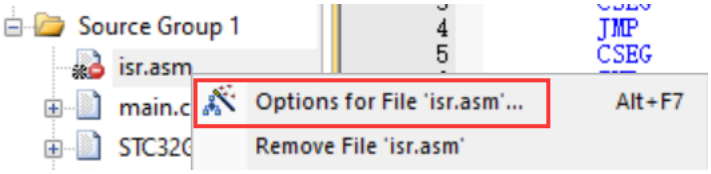
双击“DMA-LCM.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



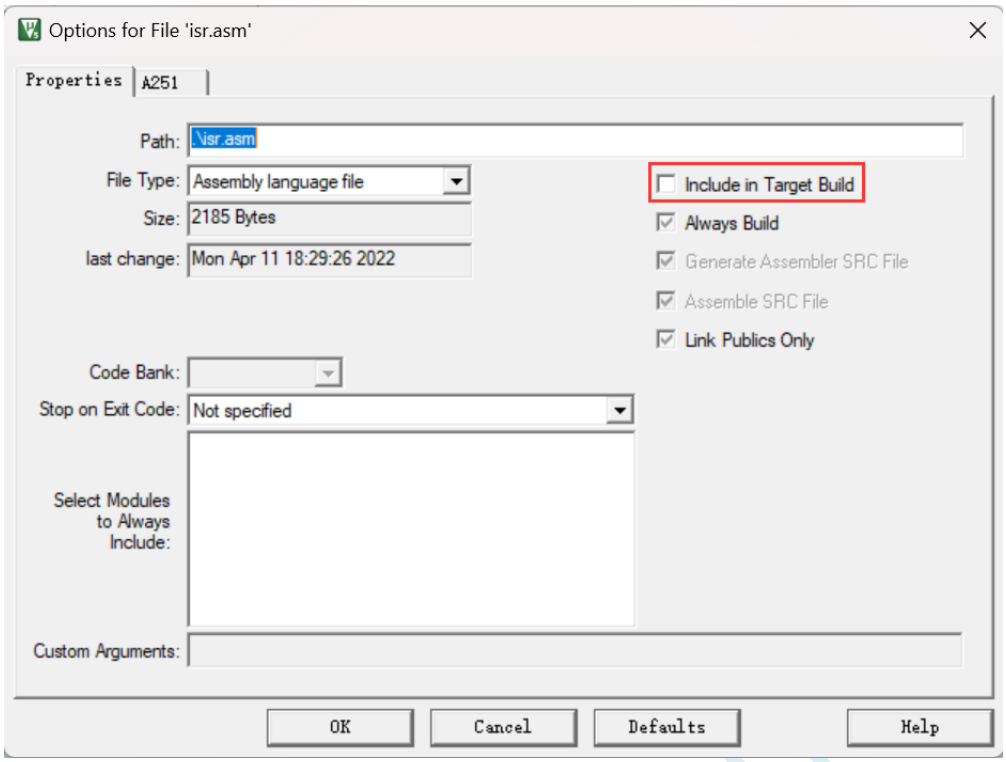
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



LCM 硬件接口可用于驱动 I8080 接口和 M6800 接口彩屏，支持 8 位和 16 位数据宽度。该例程通过 LCM 的 DMA 功能对液晶屏进行读写操作。

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置：

```
void GPIO_config(void)
{
  P3_MODE_OUT_PP(GPIO_Pin_4);    //P3.4 口设置成推挽输出
//P4.2~P4.5 设置成推挽输出
  P4_MODE_OUT_PP(GPIO_Pin_2 | GPIO_Pin_3 | GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5);
//LCM_CTRL_P45_P44_P42,LCM_CTRL_P45_P37_P36,LCM_CTRL_P40_P44_P42,LCM_CTRL_P40_P37_P36
  LCM_CTRL_SW(LCM_CTRL_P45_P44_P42);    //设置控制脚通道
//8 位模式：LCM_D8_NA_P2,LCM_D8_NA_P6
//16 位模式：LCM_D16_P2_P0,LCM_D16_P6_P2,LCM_D16_P2_P7P4,LCM_D16_P6_P7
  LCM_DATA_SW(LCM_D8_NA_P6);    //设置数据脚通道
}
```

对 LCM 接口进行设置：

```
void LCM_config(void)
{
  LCM_InitTypeDef    LCM_InitStructure;  //结构定义

  LCM_InitStructure.LCM_Enable = ENABLE;    //LCM 接口使能   ENABLE,DISABLE
  LCM_InitStructure.LCM_Mode = MODE_I8080;      //LCM 接口模式   MODE_I8080,MODE_M6800
  LCM_InitStructure.LCM_Bit_Wide = BIT_WIDE_8; //LCM 数据宽度   BIT_WIDE_8,BIT_WIDE_16
  LCM_InitStructure.LCM_Setup_Time = 2;        //LCM 通信数据建立时间   0~7
```

```
    LCM_InitStructure.LCM_Hold_Time = 1;        //LCM 通信数据保持时间   0~3
    LCM_Inilize(&LCM_InitStructure);        //初始化 LCM 接口
    NVIC_LCM_Init(ENABLE,Priority_0);      //中断使能,优先级
}
```

对 DMA 进行设置：

```
void DMA_config(void)
{
    DMA_LCM_InitTypeDef      DMA_LCM_InitStructure;    //结构定义

    DMA_LCM_InitStructure.DMA_Enable = ENABLE;        //DMA 使能   ENABLE,DISABLE
    //DMA 传输总字节数   (0~65535) + 1, 不要超过芯片 xdata 空间上限
    DMA_LCM_InitStructure.DMA_Length = DMA_AMT_LEN;
    DMA_LCM_InitStructure.DMA_Tx_Buffer = (u16)Color;     //发送数据存储地址
    DMA_LCM_InitStructure.DMA_Rx_Buffer = (u16)Buffer;    //接收数据存储地址
    DMA_LCM_Inilize(&DMA_LCM_InitStructure);         //初始化
    NVIC_DMA_LCM_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);      //中断使能,优先级, 总线优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    LCM_config();
    DMA_config();
    EA = 1;
    LCD_Init(); //LCM 初始化
```

主循环里读取液晶屏的 ID 号在屏幕上显示，并交替刷新显示不同颜色。

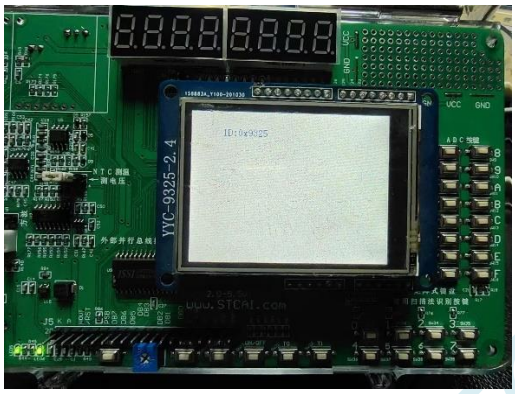
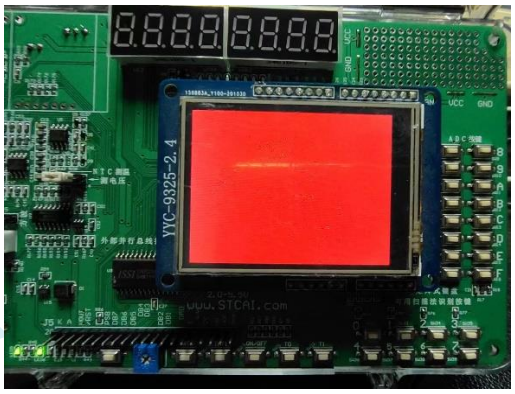
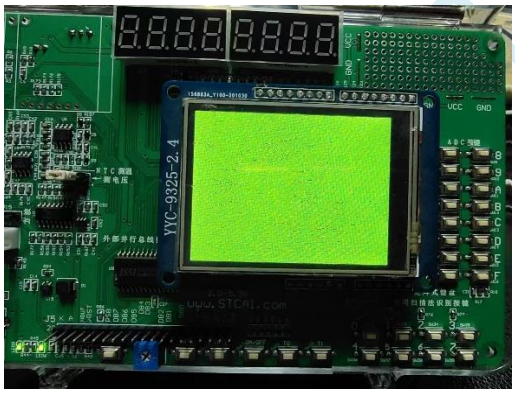
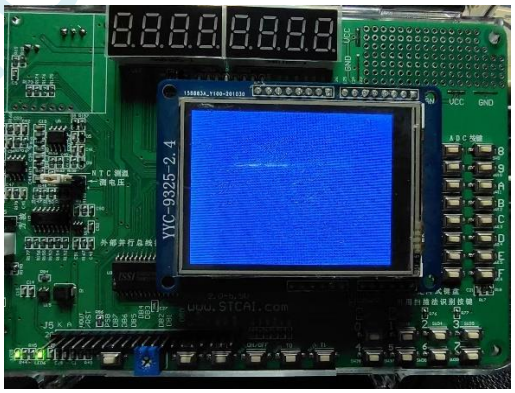
```
    while (1)
    {
        Test_Color();
    }

void Test_Color(void)
{
    u16 lcd_id;
    u8 buf[10] = {0};
    //设置刷新屏幕的 x 轴起始地址，y 轴起始地址，x 轴结束地址，y 轴结束地址，画笔颜色
    LCD_Fill(0,0,LCD_W,LCD_H,WHITE); //屏幕填充白色
    while(!LCD_CS);  //等待填充完成
```

```
    SET_LCM_DMA_LEN(0x01);    //设置 DMA 传输数据长度位为 2，n+1
    lcd_id = LCD_Read_ID();    //读取液晶屏 ID 号
    sprintf((char *)buf,"ID:0x%x",lcd_id); //格式化显示内容
    Show_Str(50,25,BLUE,YELLOW,buf,16,1);//在屏幕指定位置，指定颜色进行显示
    SET_LCM_DMA_LEN(DMA_AMT_LEN);  //设置 DMA 传输数据长度位为 DMA_AMT_LEN+1

    delay_ms(800);  //延时 800 毫秒，方便观察
    LCD_Fill(0,0,LCD_W,LCD_H,RED);    //填充显示红色画面
    delay_ms(800);  //延时 800 毫秒，方便观察
    LCD_Fill(0,0,LCD_W,LCD_H,GREEN); //填充显示绿色画面
    delay_ms(800);  //延时 800 毫秒，方便观察
    LCD_Fill(0,0,LCD_W,LCD_H,BLUE);   //填充显示蓝色画面
    delay_ms(800);  //延时 800 毫秒，方便观察
}
```

测试效果如图所示：

36.43 DMA-I2C 接口

36.43.1 项目文件

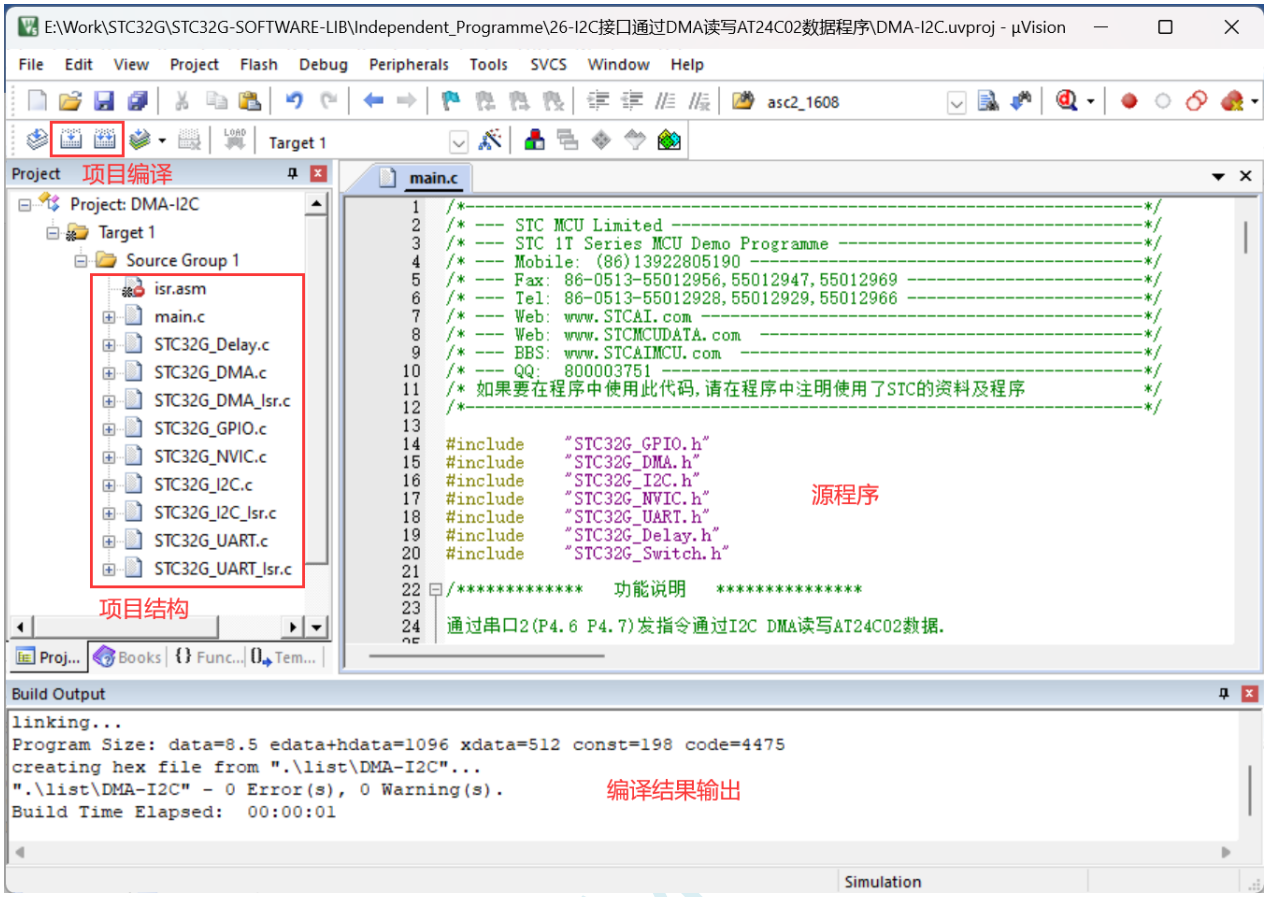
打开 I2C 接口通过 DMA 读写 AT24C02 数据程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
DMA-I2C(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
isr.asm	中断向量映射文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_DMA(.h .c)	DMA 模块初始化相关函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 模块中断函数库
STC32G_I2C(.h .c)	I2C 接口初始化相关函数库
STC32G_I2C_Isr.c	I2C 接口中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 接口中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.43.2 程序框架

双击“DMA-I2C.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。

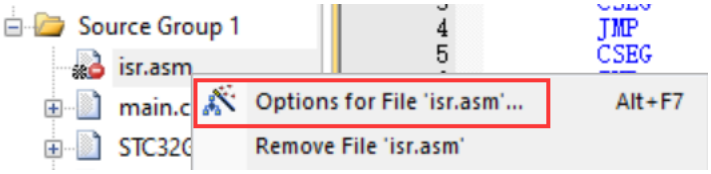
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。



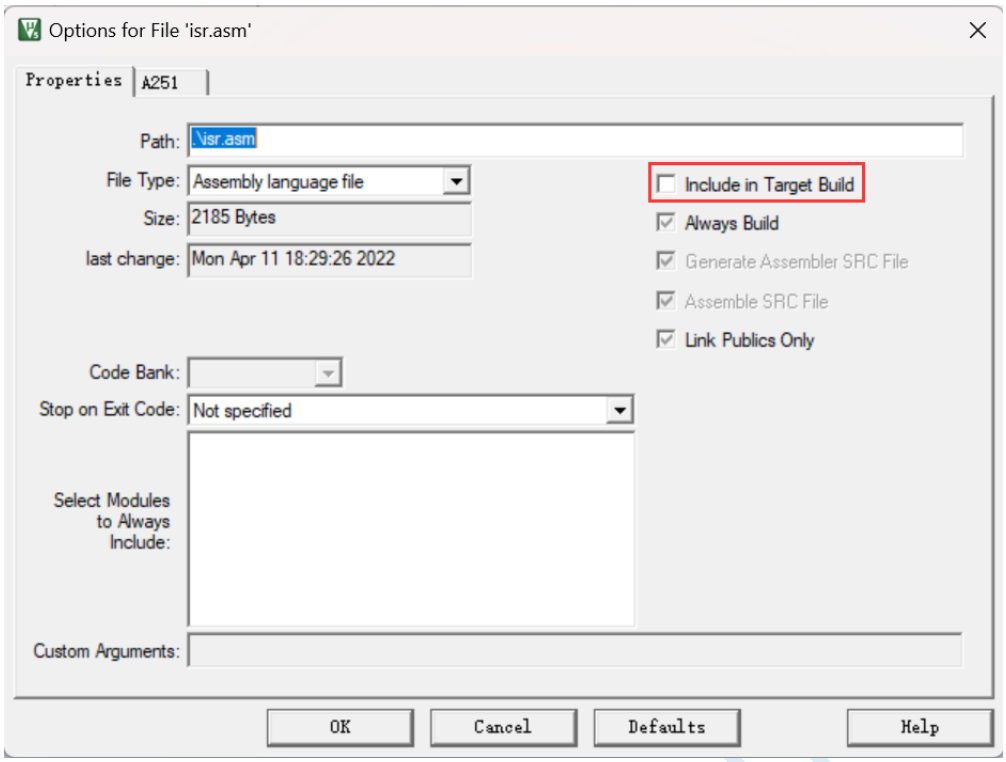
其中的“isr.asm”是中断向量映射文件，由于目前 keil 各版本的 C51 和 C251 编译器均只支持 32 个中断号（0~31），超过 31 的中断向量编译时会报错。暂时只能通过安装中断向量号拓展插件（详情参考说明书 3.3 章节 keil 中断向量号拓展插件使用说明），或者将中断映射到向量号 31 以内没有使用的中断地址。“isr.asm”文件就是将中断向量号超过 31 的部分中断映射到 13 号中断向量地址。

例程使用的是通过安装 keil 中断向量号拓展插件的方法，所以设置“isr.asm”文件不参与编译，如果想用中断映射方式的话通过修改设置让“isr.asm”文件参与编译，并且将中断函数内容添加到 13 号中断函数里即可。

设置“isr.asm”文件参与编译方法，通过右键点击“isr.asm”文件选择“Options for File ‘isr.asm’...”：



在弹出框里勾选“Include in Target Build”：



该例程通过通过串口 2(P4.6 P4.7)发指令通过 I2C DMA 读写 AT24C02 数据。默认波特率: 115200,N,8,1。
串口命令设置: (命令字母不区分大小写)

W 0x12 1234567890 --> 写入操作 十六进制地址 写入内容.
R 0x12 10 --> 读出操作 十六进制地址 读出字节数.

定义 EEPROM 设备读写地址，以及缓冲区长度：

```
#define SLAW       0xA0
#define SLAR       0xA1
#define EE_BUF_LENGTH          255
```

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置，并切换接口通道：

```
void GPIO_config(void)
{
  P2_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5);    //P2.4,P2.5  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);    //P4.6,P4.7  设置为准双向口
  I2C_SW(I2C_P24_P25);                //I2C_P14_P15,I2C_P24_P25,I2C_P76_P77,I2C_P33_P32
  UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);     //UART2_SW_P10_P11,UART2_SW_P46_P47
}
```

对 I2C 接口进行设置：

```
void I2C_config(void)
{
  I2C_InitTypeDef    I2C_InitStructure;

  //I2C 主从模式选择    I2C_Mode_Master, I2C_Mode_Slave
  I2C_InitStructure.I2C_Mode          = I2C_Mode_Master;
```

```
    I2C_InitStructure.I2C_Enable       = ENABLE;       //I2C 功能使能,    ENABLE, DISABLE
    I2C_InitStructure.I2C_MS_WDTA      = DISABLE;    //主机使能自动发送,  ENABLE, DISABLE
    I2C_InitStructure.I2C_Speed        = 63;         //总线速度=Fosc/2/(Speed*2+4),    0~63
    I2C_Init(&I2C_InitStructure);
    NVIC_I2C_Init(I2C_Mode_Master,DISABLE,Priority_0); //主从模式, 中断使能, 优先级
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine     COMx_InitStructure;       //结构定义
    //模式,    UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,       110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure); //初始化串口 2
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 2 中断使能,优先级
}
```

对 DMA 进行设置：

```
void DMA_config(void)
{
    DMA_I2C_InitTypeDef     DMA_I2C_InitStructure;      //结构定义

    DMA_I2C_InitStructure.DMA_TX_Length = EE_BUF_LENGTH;   //DMA 传输总字节数    (0~65535) + 1
    DMA_I2C_InitStructure.DMA_TX_Buffer = (u16)I2cTxBuffer;//发送数据存储地址
    DMA_I2C_InitStructure.DMA_RX_Length = EE_BUF_LENGTH;   //DMA 传输总字节数    (0~65535) + 1
    DMA_I2C_InitStructure.DMA_RX_Buffer = (u16)I2cRxBuffer;//接收数据存储地址
    DMA_I2C_InitStructure.DMA_TX_Enable = ENABLE;    //DMA 使能    ENABLE,DISABLE
    DMA_I2C_InitStructure.DMA_RX_Enable = ENABLE;    //DMA 使能    ENABLE,DISABLE
    DMA_I2C_Inilize(&DMA_I2C_InitStructure);//初始化

    NVIC_DMA_I2CT_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);      //中断使能,优先级, 总线优先级
    NVIC_DMA_I2CR_Init(ENABLE,Priority_0,Priority_0);      //中断使能,优先级, 总线优先级
    DMA_I2CR_CLRFIFO();     //清空  DMA FIFO
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
GPIO_config();
I2C_config();
DMA_config();
UART_config();
EA = 1;
```

通过串口打印命令提示数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此了解如何发送指令对 I2C EEPROM 进行写入、读取操作。

```
printf("命令设置:\r\n");
printf("W 0x12 1234567890 -->  写入操作    十六进制地址    写入内容\r\n");
printf("R 0x12 10             -->  读出操作    十六进制地址    读出字节内容\r\n");
```

主循环里通过软件超时机制，判断接收到一串 UART 数据后进行解析，判断命令类型，执行相应的操作。

```
while (1)
{
    delay_ms(1);      //每毫秒执行一次主循环
    if(COM2.RX_TimeOut > 0)      //通过超时计数判断是否接收完成串口数据
    {
        if(--COM2.RX_TimeOut == 0)
        {
//          printf("收到内容如下：  ");
//          //把收到的数据原样返回,用于测试
//          for(i=0; i<COM2.RX_Cnt; i++)       printf("%c", RX2_Buffer[i]);
//          printf("\r\n");
```

1. 接收到一串数据后，通过数据长度、格式判断是否为有效命令

```
            status = 0xff;   //状态给一个非 0 值
            if((COM2.RX_Cnt >= 8) && (RX2_Buffer[1] == ' ')) //最短命令为 8 个字节
            {
```

2. 转换指令数据为大写字符，方便后续判断

```
                for(i=0; i<6; i++)
                {
                    if((RX2_Buffer[i] >= 'a') && (RX2_Buffer[i] <= 'z'))
                                RX2_Buffer[i] = RX2_Buffer[i] - 'a' + 'A';   //小写转大写
                }
```

3. 读取地址数据，判断地址是否有效（可根据需要设置地址范围，例程不进行限制）

```
                addr = I2cGetAddress();
                //if(addr <= 255)       //限制地址范围
                {
```

4. 判断是否为写入指令，是的话计算需要写入的数据长度，并将数据转到 I2C 的 DMA 缓冲区，然后执行 I2C 写入操作。写入 EEPROM 完成后将对应地址的内容根据长度进行读取，将读写信息通过串口打印出来，依此可以判断操作是否正确。

```
                    if((RX2_Buffer[0] == 'W')&& (RX2_Buffer[6] == ' '))     //写入 N 个字节
                    {
                        j = COM2.RX_Cnt - 7;  //计算命令后面需要接入的数据长度
                        if(j > EE_BUF_LENGTH)    j = EE_BUF_LENGTH; //越界检测
```

```
            for(i=0; i<j; i++)    I2cTxBuffer[i+2] = RX2_Buffer[i+7];
            WriteNbyte(addr, j);          //写 N 个字节
            printf("已写入%d 字节内容!\r\n",j);
            delay_ms(5);

            ReadNbyte(addr, j);
            printf("读出%d 个字节内容如下：\r\n",j);
            for(i=0; i<j; i++)        printf("%c", I2cRxBuffer[i]);
            printf("\r\n");

            status = 0; //命令正确
          }
```

5. 判断是否读取指令，是的话将对应地址的内容根据长度进行读取，将读取数据通过串口打印出来，依此可以判断操作是否正确。

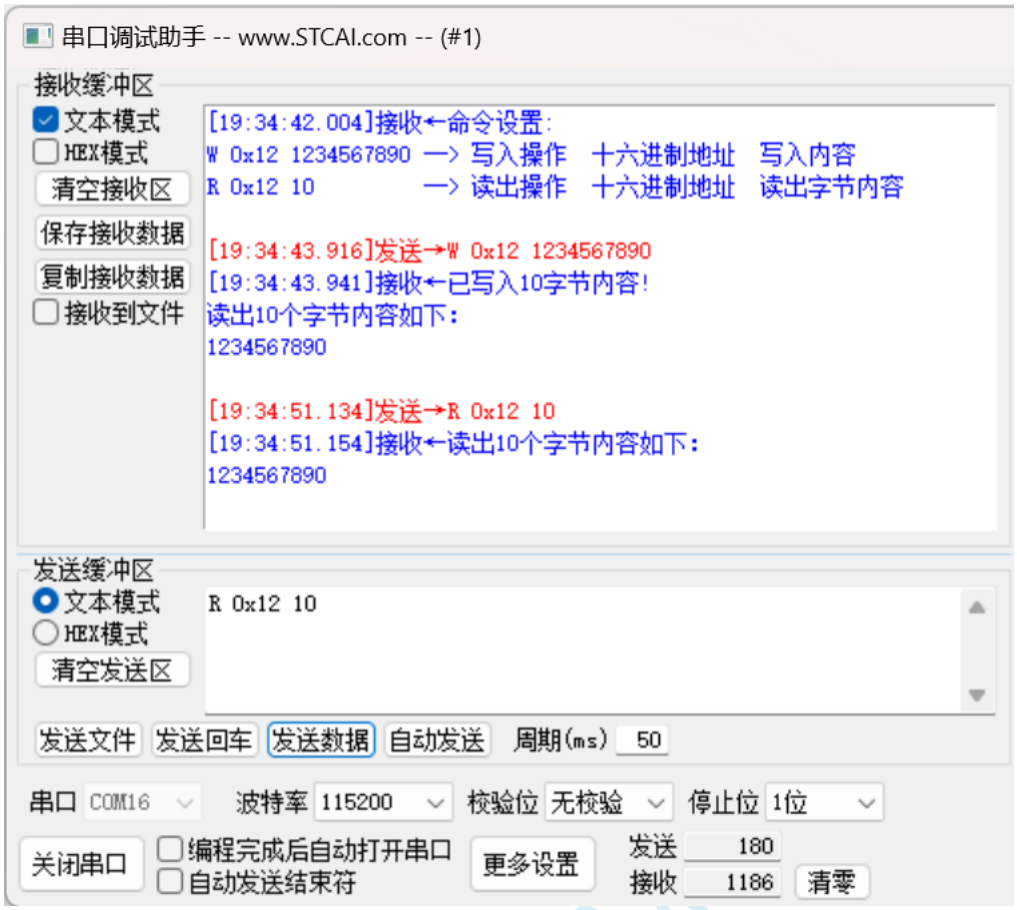
```
          else if((RX2_Buffer[0] == 'R') && (RX2_Buffer[6] == ' '))     //读出 N 个字节
          {
            j = I2cGetDataLength();    //获取读取数据长度
            if(j > EE_BUF_LENGTH)    j = EE_BUF_LENGTH; //越界检测
            if(j > 0)
            {
              ReadNbyte(addr, j);
              printf("读出%d 个字节内容如下：\r\n",j);
              for(i=0; i<j; i++)        printf("%c", I2cRxBuffer[i]);
              printf("\r\n");

              status = 0; //命令正确
            }
          }
        }
      }
```

6. 判断状态信息，如果不是有效读写命令的话，打印命令错误信息。

```
      if(status != 0) printf("命令错误！\r\n");
      COM2.RX_Cnt = 0;
    }
  }
}
```

通过串口助手显示程序测试结果：


串口调试助手 -- www.STCAI.com -- (#1)
接收缓冲区
文本模式
HEX模式
清空接收区
保存接收数据
复制接收数据
接收到文件
[19:34:42.004]接收←命令设置:
W 0x12 1234567890 —> 写入操作 十六进制地址 写入内容
R 0x12 10 —> 读出操作 十六进制地址 读出字节内容
[19:34:43.916]发送→W 0x12 1234567890
[19:34:43.941]接收←已写入10字节内容!
读出10个字节内容如下:
1234567890
[19:34:51.134]发送→R 0x12 10
[19:34:51.154]接收←读出10个字节内容如下:
1234567890
发送缓冲区
文本模式
HEX模式
清空发送区
R 0x12 10
发送文件
发送回车
发送数据
自动发送
周期(ms) 50
串口 COM16
波特率 115200
校验位 无校验
停止位 1位
关闭串口
编程完成后自动打开串口
自动发送结束符
更多设置
发送 180
接收 1186
清零

36.44 CAN 总线接口

36.44.1 项目文件

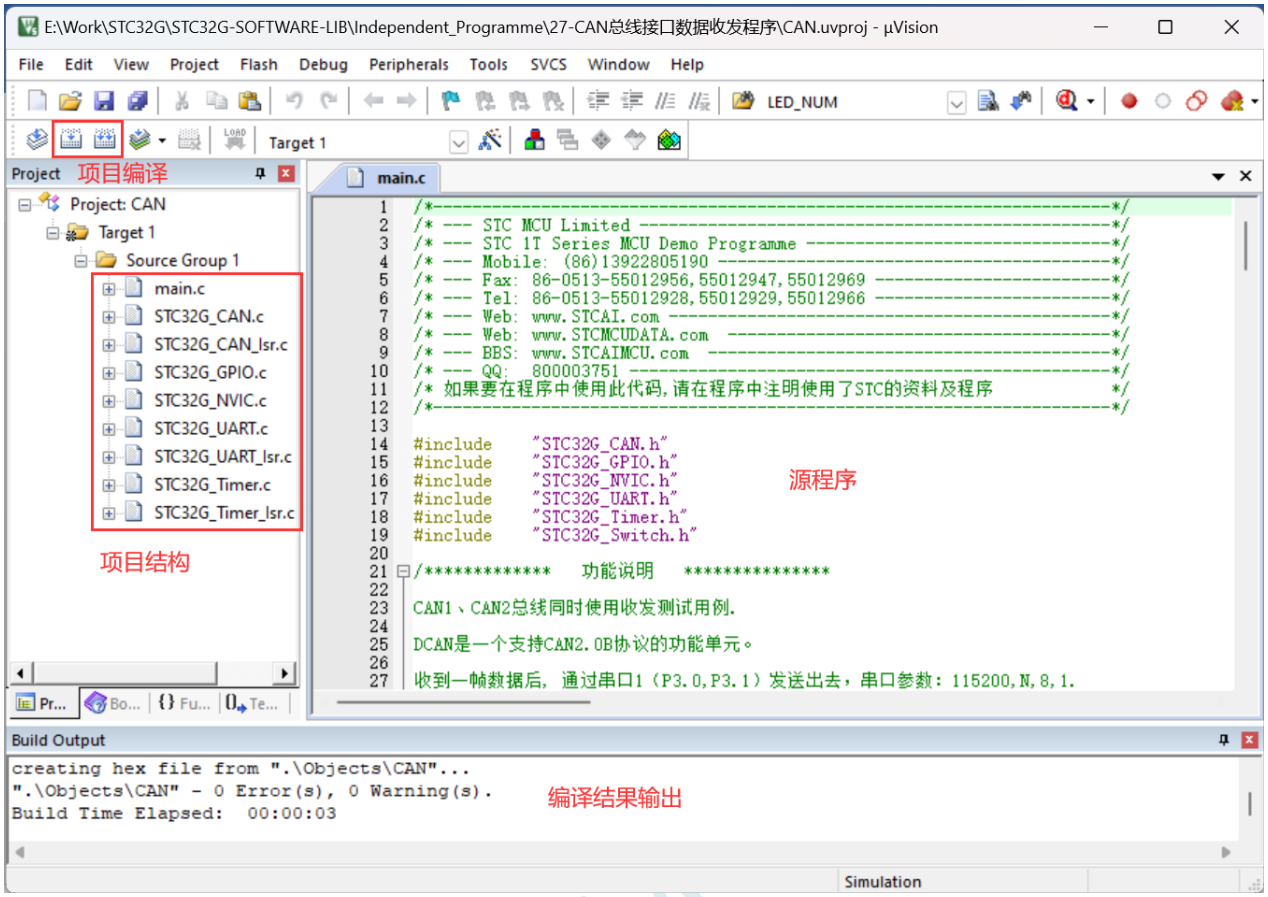
打开 CAN 总线接口数据收发程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
CAN(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_CAN (.h .c)	CAN 模块初始化相关函数库
STC32G_CAN_Isr.c	CAN 接口中断函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 接口中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.44.2 程序框架

双击“CAN.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STC MCU



该例程通过通过串口 1(P3.0 P3.1)打印接收到的 CAN 总线数据。默认波特率： 115200,N,8,1。
需要在"STC32G_UART.h"里设置： #define PRINTF_SELECT UART1 //printf 函数从串口 1 输出
MCU 每秒钟从 CAN1、CAN2 发送一帧固定数据，默认 CAN 总线波特率 500KHz。

CAN 总线波特率=Fclk/((1+(TSG1+1)+(TSG2+1))*(BRP+1)*2)

```
CAN_TSG1    = 2;            //同步采样段 1        0~15
CAN_TSG2    = 1;            //同步采样段 2        1~7 (TSG2 不能设置为 0)
CAN_BRP     = 3;            //波特率分频系数      0~63
24000000/((1+3+2)*4*2)=500KHz
```

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置，并切换接口通道：

```
void GPIO_config(void)
{
  P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1);   //P3.0,P3.1 设置为准双向口
  P5_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_LOW);   //P5.0~P5.3 设置为准双向口

  CAN1_SW(CAN1_P50_P51);     //CAN1 切换到 P5.0，P5.1 口
  CAN2_SW(CAN2_P52_P53);     //CAN2 切换到 P5.2，P5.3 口
}
```

对定时器进行初始化设置：

```
void Timer_config(void)
{
```

```
    TIM_InitTypeDef      TIM_InitStructure;    //结构定义
    TIM_InitStructure.TIM_Mode          = TIM_16BitAutoReload; //16 位自动重载模式
    TIM_InitStructure.TIM_ClkSource = TIM_CLOCK_1T;    //指定 1T 时钟源
    TIM_InitStructure.TIM_ClkOut       = DISABLE;         //不输出高速脉冲
    TIM_InitStructure.TIM_Value         = (u16)(65536UL - (MAIN_Fosc / 1000UL)); // 1 秒钟中断 1000 次
    TIM_InitStructure.TIM_Run           = ENABLE;          //初始化后启动定时器
    Timer_Inilize(Timer0,&TIM_InitStructure);          //初始化 Timer0
    NVIC_Timer0_Init(ENABLE,Priority_0);    // Timer0 中断使能,优先级 0 级
}
```

对 UART 接口进行设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine     COMx_InitStructure;        //结构定义
    //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意：串口 2 固定使用 BRT_Timer2，所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,      110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure); //初始化串口 1
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 1 中断使能,优先级
    UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);      //UART1 切换到 P3.0, P3.1
}
```

对 CAN 总线模块进行初始化设置：

```
void CAN_config(void)
{
    CAN_InitTypeDef  CAN_InitStructure;          //结构定义

    CAN_InitStructure.CAN_Enable = ENABLE;        //CAN 功能使能      ENABLE 或 DISABLE
    CAN_InitStructure.CAN_IMR       = CAN_ALLIM;  // CAN 中断寄存器，打开所有中断
    CAN_InitStructure.CAN_SJW       = 0;          //重新同步跳跃宽度    0~3
    CAN_InitStructure.CAN_SAM       = 0;            //总线电平采样次数    0:采样 1 次; 1:采样 3 次

    //CAN 总线波特率=Fclk/((1+(TSG1+1)+(TSG2+1))*(BRP+1)*2)
    CAN_InitStructure.CAN_TSG1      = 2;          //同步采样段 1          0~15
    CAN_InitStructure.CAN_TSG2      = 1;          //同步采样段 2          1~7 (TSG2  不能设置为 0)
    CAN_InitStructure.CAN_BRP       = 3;          //波特率分频系数       0~63
    //24000000/((1+3+2)*4*2)=500KHz

    CAN_InitStructure.CAN_ListenOnly = DISABLE;     //Listen Only 模式      ENABLE,DISABLE
    //滤波选择    DUAL_FILTER(双滤波),SINGLE_FILTER(单滤波)
    CAN_InitStructure.CAN_Filter    = SINGLE_FILTER;
    CAN_InitStructure.CAN_ACR0      = 0x00;         //总线验收代码寄存器  0~0xFF
    CAN_InitStructure.CAN_ACR1      = 0x00;
```

```
    CAN_InitStructure.CAN_ACR2      = 0x00;
    CAN_InitStructure.CAN_ACR3      = 0x00;
    CAN_InitStructure.CAN_AMR0      = 0xff;       //总线验收屏蔽寄存器 0~0xFF
    CAN_InitStructure.CAN_AMR1      = 0xff;
    CAN_InitStructure.CAN_AMR2      = 0xff;
    CAN_InitStructure.CAN_AMR3      = 0xff;
    CAN_Inilize(CAN1,&CAN_InitStructure);       //CAN1 初始化
    CAN_Inilize(CAN2,&CAN_InitStructure);       //CAN2 初始化

    NVIC_CAN_Init(CAN1,ENABLE,Priority_1);  //中断使能, CAN1/CAN2; ENABLE/DISABLE; 优先级
    NVIC_CAN_Init(CAN2,ENABLE,Priority_1);  //中断使能, CAN1/CAN2; ENABLE/DISABLE; 优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数、IO 口初始电平等：

```
    GPIO_config();
    Timer_config();
    UART_config();
    CAN_config();
    EA = 1;
```

设置 CAN 总线的初始化数据。

```
    CAN1_Tx.FF = STANDARD_FRAME;    //标准帧
    CAN1_Tx.RTR = 0;                //0：数据帧，1：远程帧
    CAN1_Tx.DLC = 0x08;             //数据长度
    CAN1_Tx.ID = 0x0567;            //CAN ID
    CAN1_Tx.DataBuffer[0] = 0x11;       //数据内容
    CAN1_Tx.DataBuffer[1] = 0x12;
    CAN1_Tx.DataBuffer[2] = 0x13;
    CAN1_Tx.DataBuffer[3] = 0x14;
    CAN1_Tx.DataBuffer[4] = 0x15;
    CAN1_Tx.DataBuffer[5] = 0x16;
    CAN1_Tx.DataBuffer[6] = 0x17;
    CAN1_Tx.DataBuffer[7] = 0x18;

    CAN2_Tx.FF = EXTENDED_FRAME;    //扩展帧
    CAN2_Tx.RTR = 0;                //0：数据帧，1：远程帧
    CAN2_Tx.DLC = 0x08;             //数据长度
    CAN2_Tx.ID = 0x03456789;        //CAN ID
    CAN2_Tx.DataBuffer[0] = 0x21;       //数据内容
    CAN2_Tx.DataBuffer[1] = 0x22;
```

```
    CAN2_Tx.DataBuffer[2] = 0x23;
    CAN2_Tx.DataBuffer[3] = 0x24;
    CAN2_Tx.DataBuffer[4] = 0x25;
    CAN2_Tx.DataBuffer[5] = 0x26;
    CAN2_Tx.DataBuffer[6] = 0x27;
    CAN2_Tx.DataBuffer[7] = 0x28;
```

主循环里每 1 秒钟通过 CAN1，CAN2 发送一帧数据到 CAN 总线。判断 CAN1，CAN2 是否有收到 CAN 总线的数据，收到的话通过串口打印接收结果。

```
    while (1)
    {
        if(T0_1ms) //判断定时器 1ms 中断标志是否置位
        {
            T0_1ms = 0;      //定时 1ms，清除时间标志
            //------------------处理 CAN1 模块----------------------
            if(++msecond >= 1000)     //1ms *1000=1 秒
            {
                msecond = 0;

                CANSEL = CAN1;    //选择 CAN1 模块
                sr = CanReadReg(SR);  //读取 CAN 状态寄存器

//如果 CAN 控制器收发异常计数超过 255，就会进入 BUS-OFF 状态，此时总线处于忙状态，无法发送也无法接收，需要通过清除 Reset Mode，从 BUS-OFF 状态退出，然后才能正常通信。
                if(sr & 0x01)     //判断是否有 BS:BUS-OFF 状态
                {
                    CANAR = MR;
                    CANDR &= ~0x04;   //清除 Reset Mode，从 BUS-OFF 状态退出
                }
                else
                {
                    CanSendMsg(&CAN1_Tx);     //总线状态正常则发送一帧数据
                }

                //------------------处理 CAN2 模块----------------------
                CANSEL = CAN2;    //选择 CAN2 模块
                sr = CanReadReg(SR);  //读取 CAN 状态寄存器

                if(sr & 0x01)     //判断是否有 BS:BUS-OFF 状态
                {
                    CANAR = MR;
                    CANDR &= ~0x04;   //清除 Reset Mode，从 BUS-OFF 状态退出
                }
                else
                {
                    CanSendMsg(&CAN2_Tx);     //总线状态正常则发送一帧数据
```

```
                }
            }
        }

    if(B_Can1Read)          //判断 CAN1 是否接收到数据
    {
      B_Can1Read = 0;

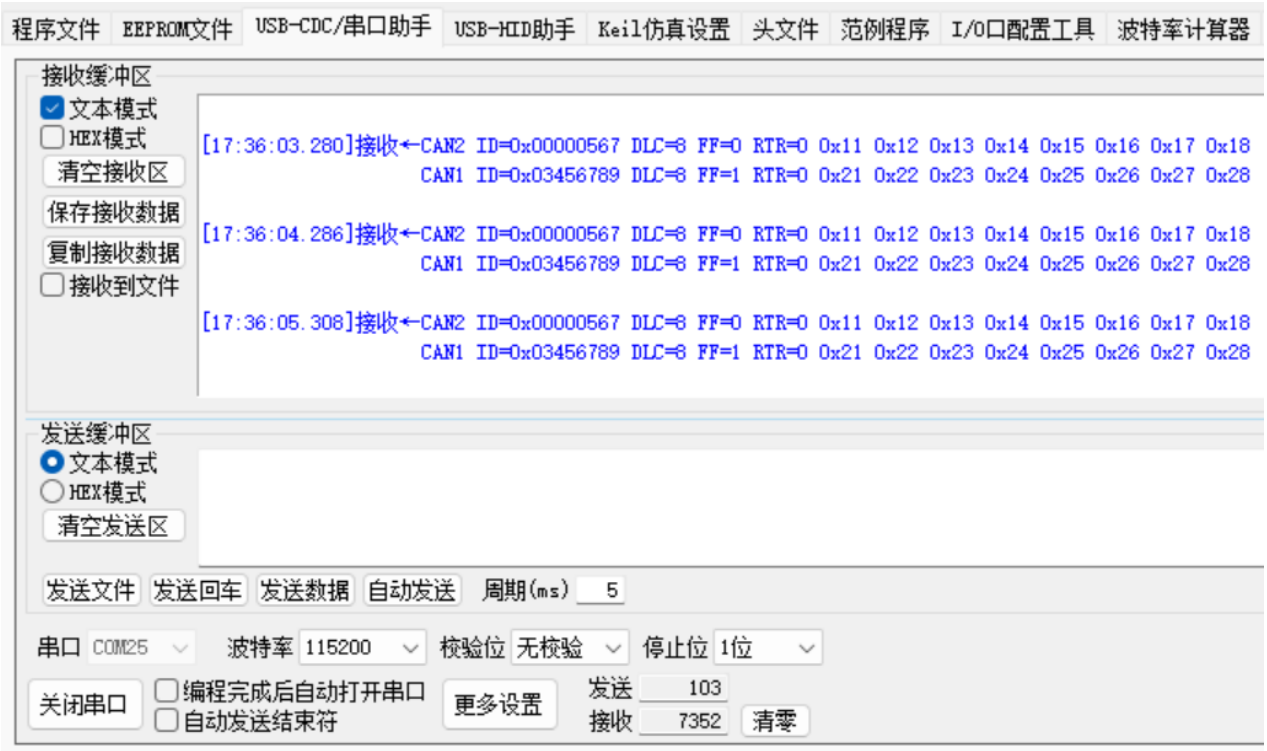
      CANSEL = CAN1;    //选择 CAN1 模块
            n = CanReadMsg(CAN1_Rx);       //读取接收内容
            if(n>0)
            {
                for(i=0;i<n;i++)
                {
//                  CanSendMsg(&CAN1_Rx[i]);   //CAN 总线原样返回
                    printf("CAN1 ID=0x%08lX DLC=%d FF=%d RTR=%d
",CAN1_Rx[i].ID,CAN1_Rx[i].DLC,CAN1_Rx[i].FF,CAN1_Rx[i].RTR);//串口打印帧信息
                    for(j=0;j<CAN1_Rx[i].DLC;j++)
                    {
                        printf("0x%02X ",CAN1_Rx[i].DataBuffer[j]);      //从串口输出收到的数据
                    }
                    printf("\r\n");
                }
            }
    }

    if(B_Can2Read)          //判断 CAN2 是否接收到数据
    {
      B_Can2Read = 0;

      CANSEL = CAN2;    //选择 CAN2 模块
            n = CanReadMsg(CAN2_Rx);       //读取接收内容
            if(n>0)
            {
                for(i=0;i<n;i++)
                {
//                  CanSendMsg(&CAN2_Rx[i]);   //CAN 总线原样返回
                    printf("CAN2 ID=0x%08lX DLC=%d FF=%d RTR=%d
",CAN2_Rx[i].ID,CAN2_Rx[i].DLC,CAN2_Rx[i].FF,CAN2_Rx[i].RTR);//串口打印帧信息
                    for(j=0;j<CAN2_Rx[i].DLC;j++)
                    {
                        printf("0x%02X ",CAN2_Rx[i].DataBuffer[j]);      //从串口输出收到的数据
                    }
                    printf("\r\n");
                }
            }
```

```
    }
}
```

通过串口助手显示程序运行结果，CAN2 收到 CAN1 发送的数据，CAN1 收到 CAN2 发送的数据：



36.44.3 CAN 总线帧格式

CAN2.0B 标准帧

CAN 标准帧信息为 11 个字节，包括两部分：信息和数据部分。前 3 个字节为信息部分。

位置	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
字节 01	FF	RTR	-	-	DLC（数据长度）			
字节 02	CAN ID[10:3]							
字节 03	CAN ID[2:0]			-	-	-	-	-
字节 04	数据 1							
字节 05	数据 2							
字节 06	数据 3							
字节 07	数据 4							
字节 08	数据 5							
字节 09	数据 6							
字节 10	数据 7							
字节 11	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位（FF）表示帧格式，在标准帧中，FF＝0；第 6 位（RTR）表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2、3 为报文识别码，11 位有效。

字节 4~11 为数据帧的实际数据，远程帧时无效。

CAN2.0B 扩展帧

CAN 扩展帧信息为 13 个字节，包括两部分，信息和数据部分。前 5 个字节为信息部分。

位置	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
字节 01	FF	RTR	-	-	DLC（数据长度）			
字节 02	CAN ID[28:21]							
字节 03	CAN ID[20:13]							
字节 04	CAN ID[12:5]							
字节 05	CAN ID[4:0]					-	-	-
字节 06	数据 1							
字节 07	数据 2							
字节 08	数据 3							
字节 09	数据 4							
字节 10	数据 5							
字节 11	数据 6							
字节 12	数据 7							
字节 13	数据 8							

字节 1 为帧信息。第 7 位（FF）表示帧格式，在扩展帧中，FF＝1；第 6 位（RTR）表示帧的类型，RTR=0 表示为数据帧，RTR=1 表示为远程帧；DLC 表示在数据帧时实际的数据长度。

字节 2~5 为报文识别码，其高 29 位有效。

字节 6~13 数据帧的实际数据，远程帧时无效。

36.45 LIN 总线接口

36.45.1 项目文件

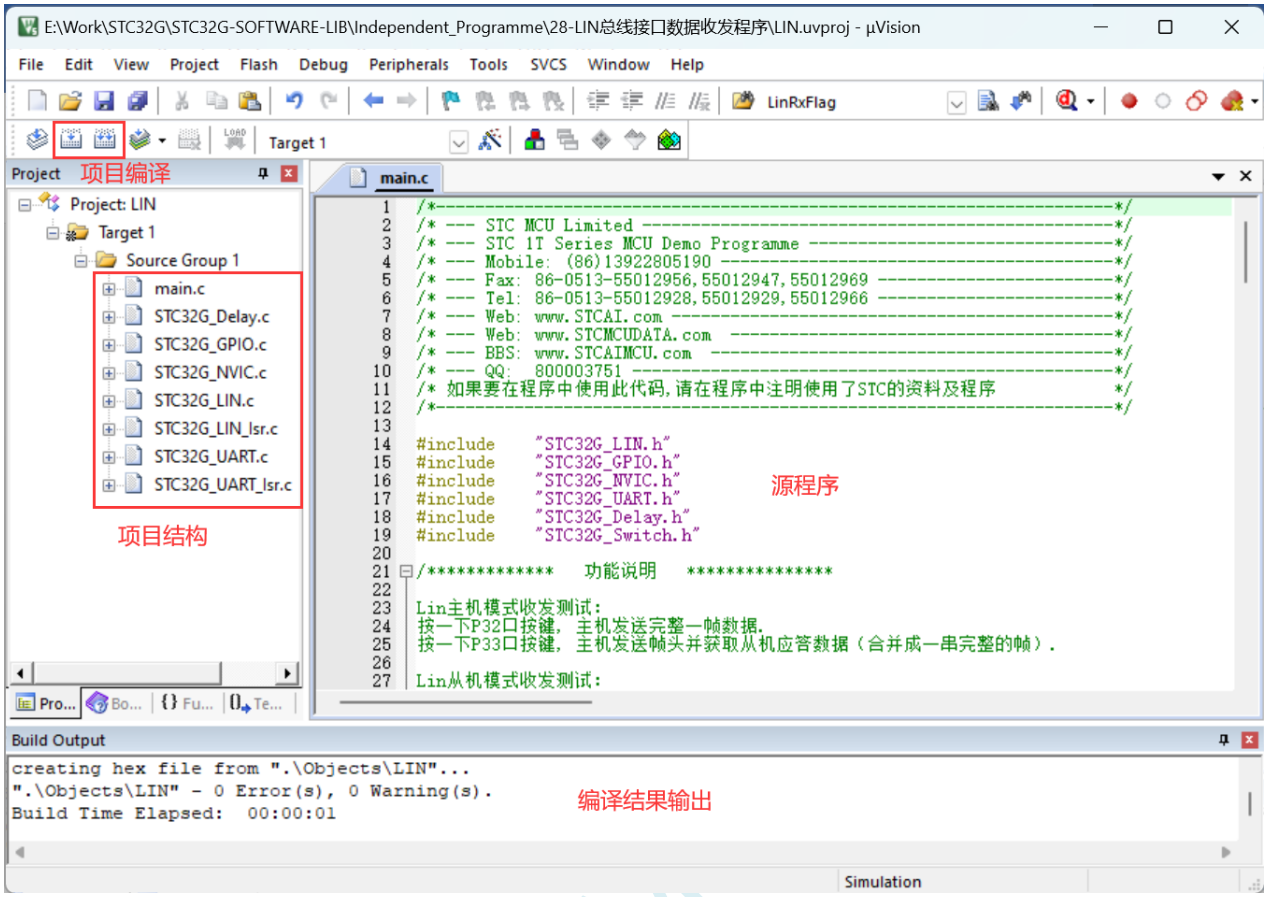
打开 LIN 总线接口数据收发程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
LIN(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_LIN (.h .c)	LIN 模块初始化相关函数库
STC32G_LIN_Isr.c	LIN 接口中断函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 接口中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.45.2 程序框架

双击“LIN.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STCMCU



Lin 主机模式收发测试：
按一下 P32 口按键，主机发送完整一帧数据.
按一下 P33 口按键，主机发送帧头并获取从机应答数据（合并成一串完整的帧）.

Lin 从机模式收发测试：
收到一个非本机应答的完整帧后通过串口 2 输出，并保存到数据缓存.
收到一个本机应答的帧头后(例如：ID=0x12)，发送缓存数据进行应答.

需要修改头文件 "STC32G_UART.h" 里的定义 "#define PRINTF_SELECT UART1"，通过串口 1 打印信息

默认 LIN 总线传输速率：9600 波特率。
默认串口 2 传输设置: 115200,N,8,1。

根据需要设置 LIN 总线主从模式
```
#defineLIN_MASTER_MODE 1 //0: 从机模式; 1: 主机模式
```

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置，并切换接口通道：
```
void GPIO_config(void)
{
  P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1);  //P3.0,P3.1 设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);  //P4.6,P4.7 设置为准双向口
  P5_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_2);  //P5.2 设置为准双向口
```

```
    LIN_SW(LIN_P46_P47);                //LIN 切换到 P4.6, P4.7 口
    UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);     //UART1 切换到 P3.0, P3.1 口
}
```

对 LIN 总线模块进行初始化设置：

```
void LIN_config(void)
{
    LIN_InitTypeDef    LIN_InitStructure;        //结构定义

#if(LIN_MASTER_MODE==0)   //判断主从模式
    LIN_InitStructure.LIN_IE            = LIN_ALLIE;   //LIN 中断使能，打开所有中断
#else
    LIN_InitStructure.LIN_IE            = DISABLE;  //LIN 中断使能，关闭所有中断
#endif
    LIN_InitStructure.LIN_Enable      = ENABLE;//LIN 功能使能      ENABLE,DISABLE
    LIN_InitStructure.LIN_Baudrate = 9600;     //LIN 波特率
    LIN_InitStructure.LIN_HeadDelay = 1;       //帧头延时计数     0~(65535*1000)/MAIN_Fosc
    LIN_InitStructure.LIN_HeadPrescaler = 1;      //帧头延时分频     0~63
    LIN_Inilize(&LIN_InitStructure);           //LIN  初始化

    NVIC_LIN_Init(ENABLE,Priority_1);     //中断使能; 优先级
}
```

对 UART 接口进行初始化设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine      COMx_InitStructure;        //结构定义

    //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,        110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure); //初始化串口 1
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 1 中断使能,优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数：

```
    GPIO_config();
    UART_config();
    LIN_config();
    EA = 1;
```

设置初始化状态和数据：

```
    SLP_N = 1;    //收发器进入正常模式
    Lin_ID = 0x32;  //LIN 总线 ID
    TX_BUF[0] = 0x81;  //初始化数据缓冲区
    TX_BUF[1] = 0x22;
    TX_BUF[2] = 0x33;
    TX_BUF[3] = 0x44;
    TX_BUF[4] = 0x55;
    TX_BUF[5] = 0x66;
    TX_BUF[6] = 0x77;
    TX_BUF[7] = 0x88;
```

主循环里如果设置主机模式，判断触发 P3.2 口按键，则发送完整一帧数据；判断触发 P3.3 口按键，则发送帧头，然后接收从机回复的数据帧，通过串口打印接收内容。
如果设置从机模式，判断是否收到正确的帧头，如果收到的话判断帧 ID，如果 ID 号是从机响应 ID(0x12)的话，回复帧数据给主机；如果 ID 号不是从机响应 ID(0x12)的话，接收数据帧并通过串口打印接收内容。

```
    while (1)
    {
#if(LIN_MASTER_MODE==1)   //判断主从模式
            delay_ms(1);      //主循环 1ms 循环一次
        if(!P32)      //判断 P3.2 按键口电平
        {
            if(!Key1_Flag)      //判断按键是否已经触发，避免重复执行按键动作
            {
                Key1_cnt++;
                if(Key1_cnt > 50)      //按键检测 50ms 防抖
                {
                    Key1_Flag = 1;
                    LinSendFrame(Lin_ID, TX_BUF);   //发送一帧完整数据
                }
            }
        }
        else
        {
            Key1_cnt = 0;
            Key1_Flag = 0;
        }

        if(!P33)      //判断 P3.3 按键口电平
        {
            if(!Key2_Flag)      //判断按键是否已经触发，避免重复执行按键动作
```

```
        {
            Key2_cnt++;
            if(Key2_cnt > 50)      //按键检测 50ms 防抖
            {
                Key2_Flag = 1;
                LinSendHeaderRead(0x13,RX_BUF);   //发送帧头，获取数据帧，组成一个完整的帧
                printf("接收如下：\r\n");
                for(i=0; i<FRAME_LEN; i++)       printf("%02x ", RX_BUF[i]);  //串口输出接收结果
                printf("\r\n");
            }
        }
    }
    else
    {
        Key2_cnt = 0;
        Key2_Flag = 0;
    }
#else   //从机模式
    u8 isr;

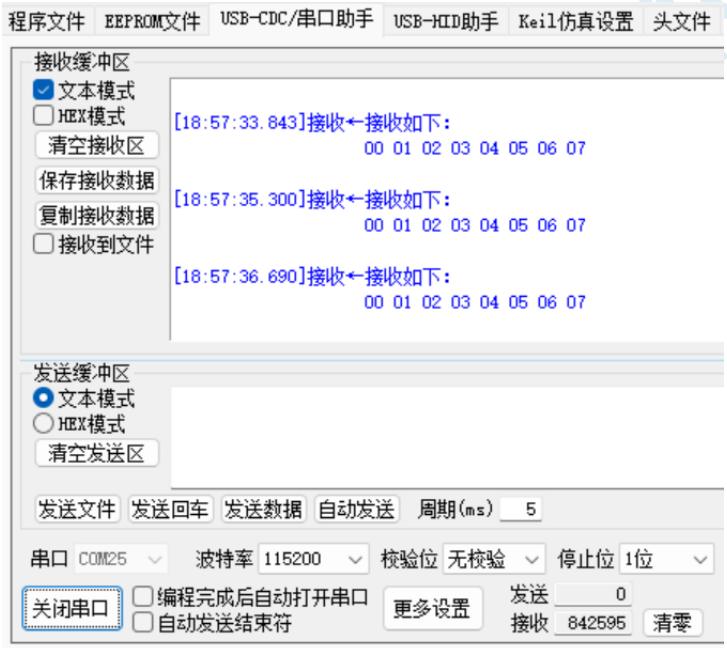
    if(LinRxFlag == 1)
    {
        LinRxFlag = 0;
        isr = LinReadReg(LID);
        if(isr == 0x12)   //判断是否从机响应 ID
        {
            LinTxResponse(TX_BUF);   //返回响应数据
        }
        else
        {
            LinReadFrame(RX_BUF);       //接收 Lin 总线数据
            printf("ID=0x%02X, 接收内容：\r\n",isr);
            for(i=0; i<FRAME_LEN; i++)       printf("%02x ", RX_BUF[i]);  //串口输出接收结果
            printf("\r\n");
        }
    }
#endif
}
```

STC MCU

MCU 设置主机模式，通过 LIN 总线测试工具显示程序运行结果：



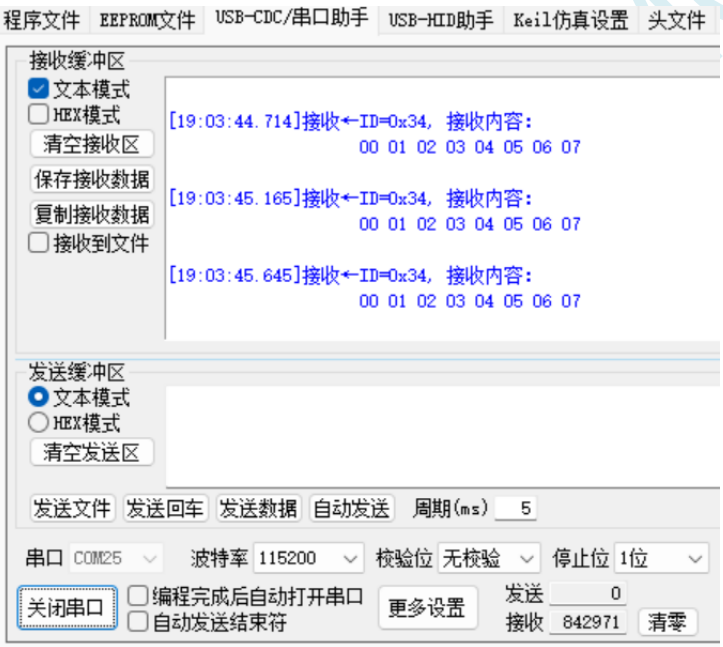
MCU 设置主机模式，通过串口助手显示从机应答数据：



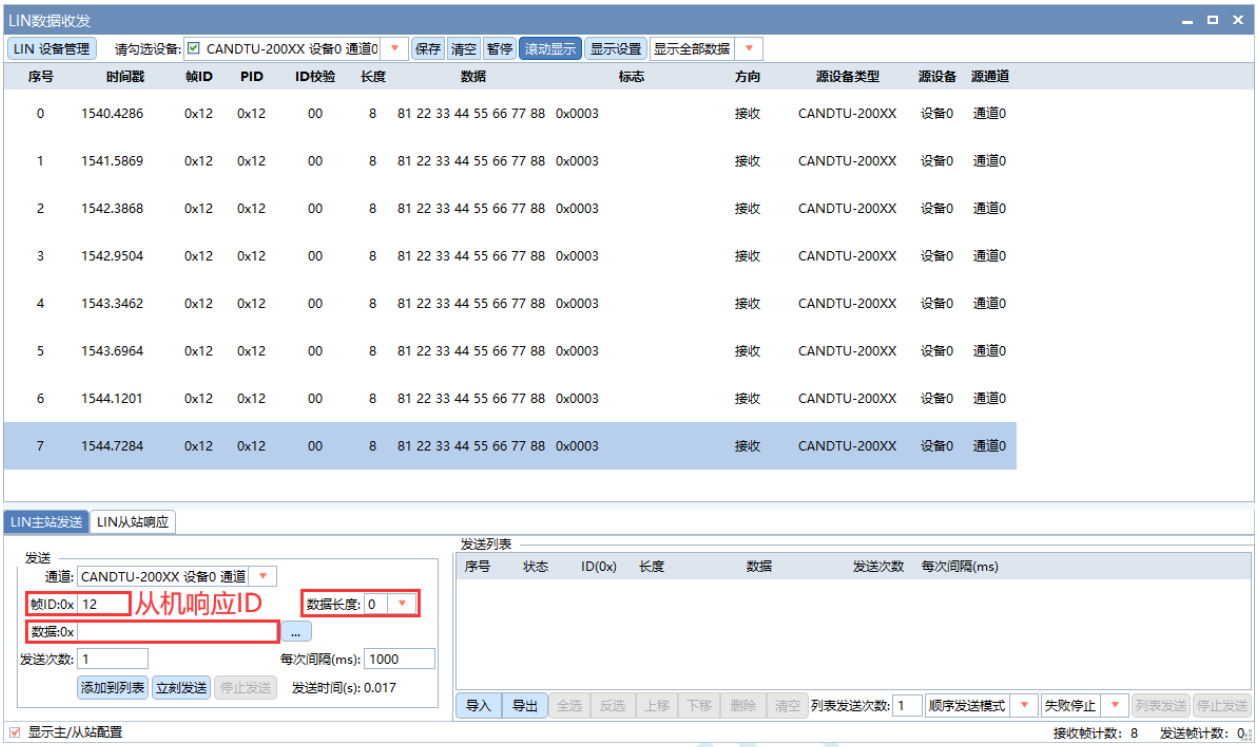
MCU 设置从机模式，LIN 总线测试工具做主机发送完整帧数据：



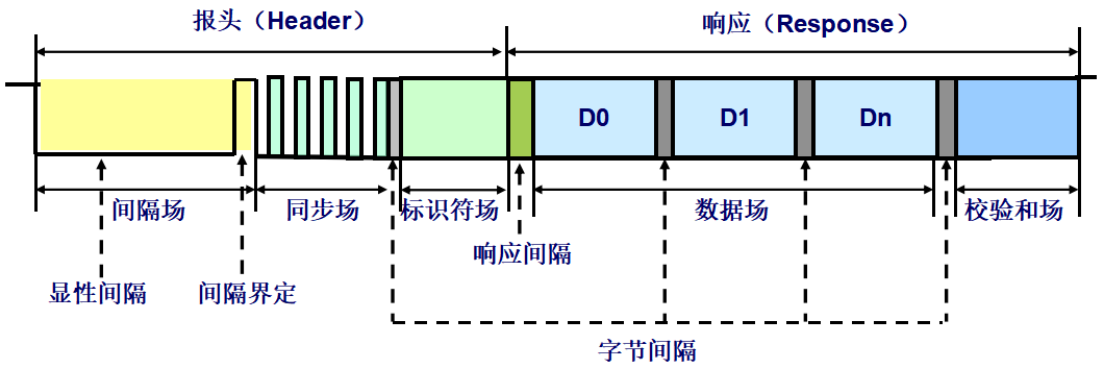
MCU 设置从机模式，通过串口助手显示接收到的主机发送的数据：



MCU 设置从机模式，LIN 总线测试工具做主机发送帧头，由从机回复应答数据：



36.45.3 LIN 总线时序介绍



1、字节场

1）基于 UART/SCI 的通信格式；

2）发送一个字节需要 10 个位时间（TBIT）

2、间隔场

1）表示一帧报文的起始，由主节点发出；

2）间隔信号至少由 13 个显性位组成；

3）间隔界定符至少由 1 个隐形位组成；

4）间隔场是唯一一个不符合字节场格式的场；

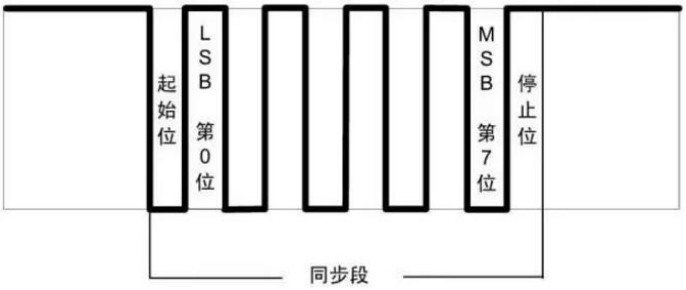
5）从节点需要检测到至少连续 11 个显性位才认为是间隔信号；



3、同步场

1）确保所有从节点使用与节点相同的波特率发送和接收数据；

2）一个字节，结构固定：0x55；



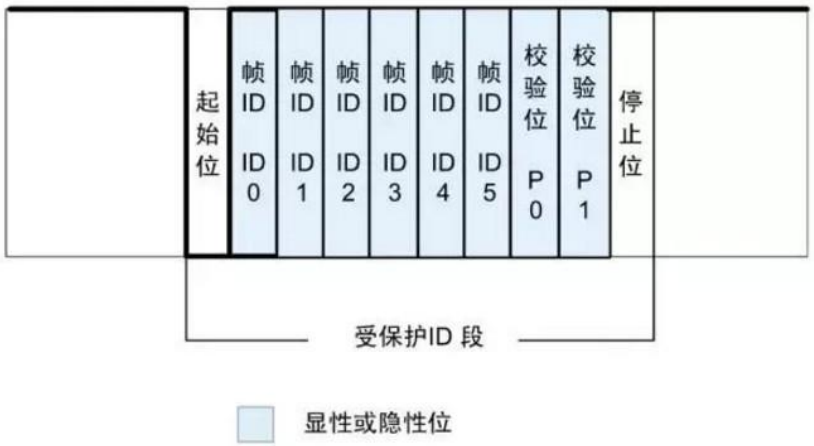
4、标识符场

1）ID 的范围从 0 到 63(0x3f)；

2）奇偶校验符(Parity)P0,P1

$$P0 = ID0 \oplus ID1 \oplus ID2 \oplus ID4$$

$$P1 = \neg (ID1 \oplus ID3 \oplus ID4 \oplus ID5)$$

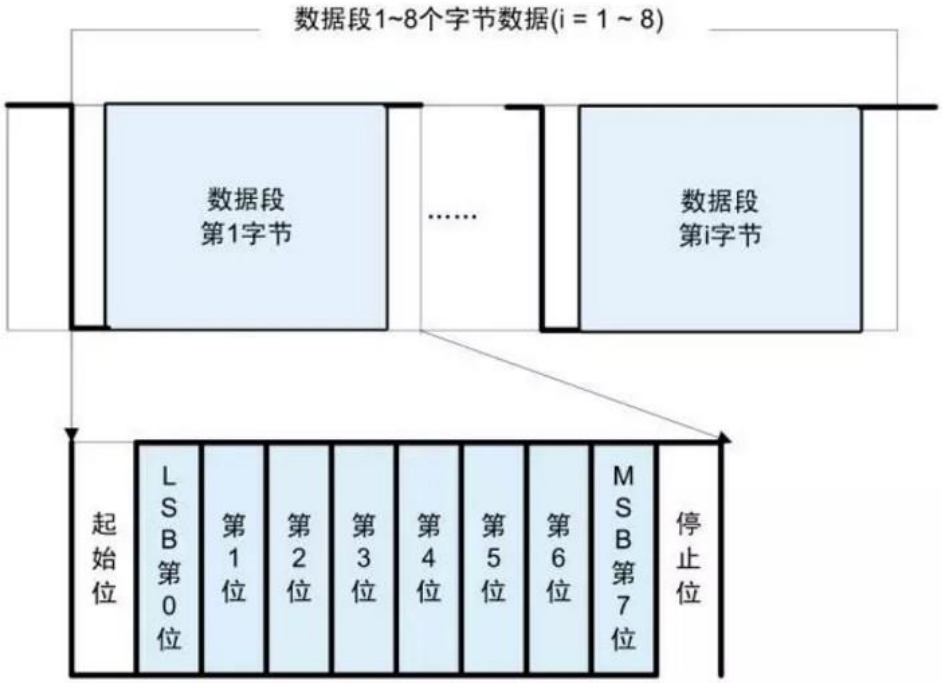


5、数据场

1）数据场长度 1 到 8 个字节；

2）低字节先发，低位先发；

3）如果某信号长度超过 1 个字节采用低位在前的方式发送（小端）；



6、校验和场

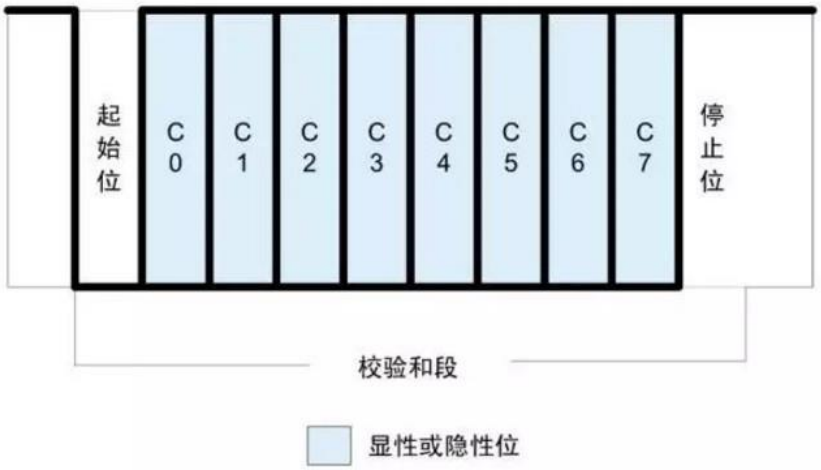
用于校验接收的数据是否正确

1）经典校验（Classic Checksum）仅校验数据场(LIN1.3)

2）增强校验（Enhance Checksum）校验标识符场与数据场内容(LIN2.0、LIN2.1)

标识符为 0x3C 和 0x3D 的帧只能使用经典校验

计算方法：反转 8 位求和



36.46 USART 接口 LIN 总线

36.46.1 项目文件

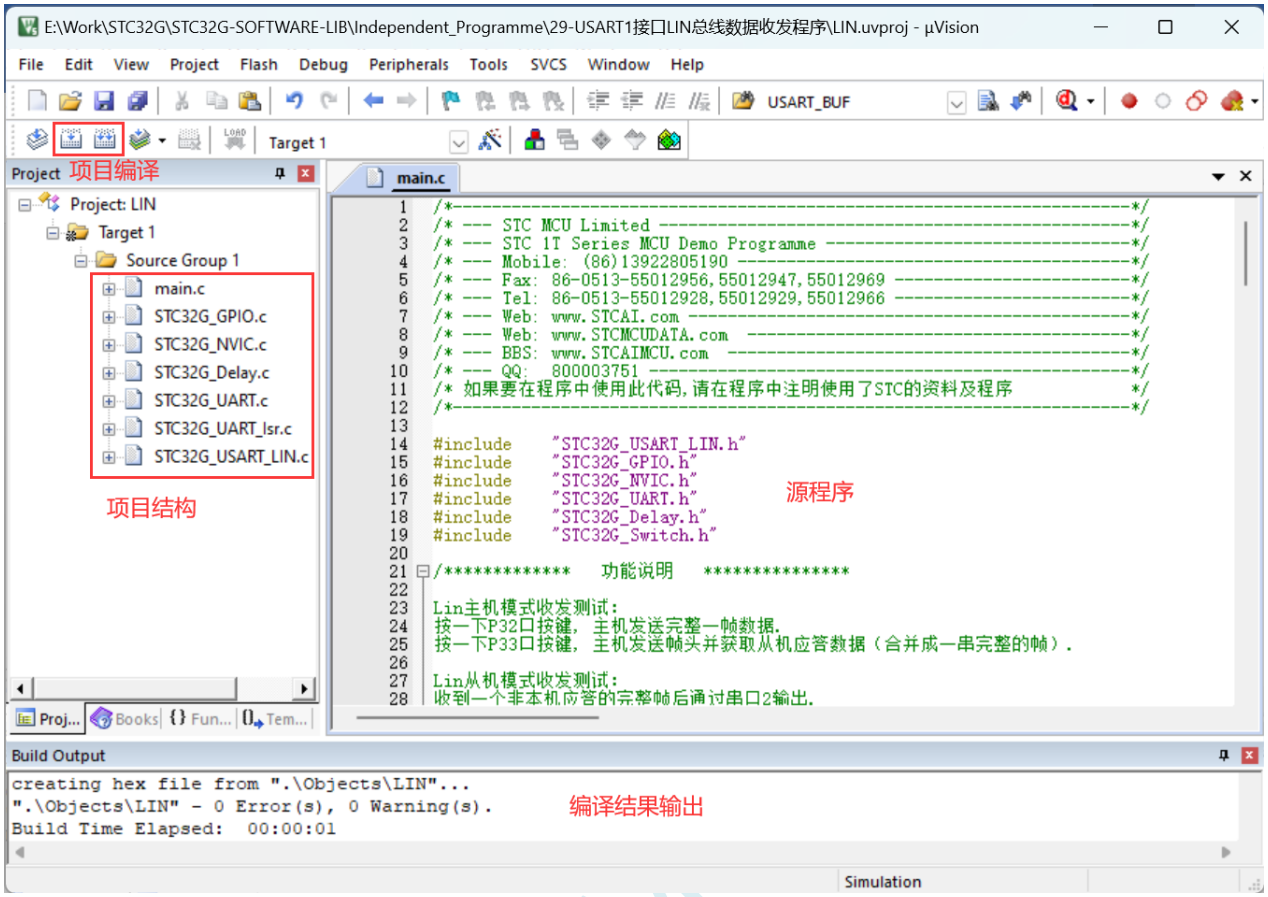
打开 USARTn 接口 LIN 总线数据收发程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
LIN(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC32G.H	STC32G 单片机寄存器定义头文件
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_USART_LIN (.h .c)	USART 模块 LIN 总线初始化相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 接口中断函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

36.46.2 程序框架

双击“LIN.uvproj”使用 Keil 编译器打开项目。
在左侧项目窗口里添加项目需要用到的库函数程序文件。程序功能主要在”main.c”文件里实现，双击左侧项目窗口里的“main.c”文件名就可以打开源文件。起始位置包含所需库文件的头文件。

STCMCU



Lin 主机模式收发测试：
按一下 P32 口按键，主机发送完整一帧数据.
按一下 P33 口按键，主机发送帧头并获取从机应答数据（合并成一串完整的帧）.

Lin 从机模式收发测试：
收到一个非本机应答的完整帧后通过串口 2 输出，并保存到数据缓存.
收到一个本机应答的帧头后(例如：ID=0x12)，发送缓存数据进行应答.

需要修改头文件 "STC32G_UART.h" 里的定义 "#define PRINTF_SELECT UART2"，通过串口 2 打印信息

默认 LIN 总线传输速率：9600 波特率。
默认串口 2 传输设置: 115200,N,8,1。

根据需要设置 LIN 总线主从模式

```
#defineLIN_MASTER_MODE    0      //0: 从机模式;  1: 主机模式
```

初始化时对所有用到的 IO 口进行模式配置，并切换接口通道：

```
void GPIO_config(void)
{
  //P4.3,P4.4,P4.6,P4.7  设置为准双向口
  P4_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_3 | GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_6 | GPIO_Pin_7);
  P7_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_6);      //P7.6  设置为准双向口
```

```
    UART1_SW(UART1_SW_P43_P44);      //USART LIN 切换到 P4.3, P4.4 口
    UART2_SW(UART2_SW_P46_P47);      //UART2 切换到 P4.6, P4.7 口
}
```

对 USART 接口 LIN 总线模块进行初始化设置：

```
void LIN_config(void)
{
    USARTx_LIN_InitDefine  LIN_InitStructure;        //结构定义

#if(LIN_MASTER_MODE==1)
    LIN_InitStructure.LIN_Mode = LinMasterMode;    //LIN 总线模式   LinMasterMode,LinSlaveMode
    LIN_InitStructure.LIN_AutoSync = DISABLE;      //自动同步使能   ENABLE,DISABLE
#else
    LIN_InitStructure.LIN_Mode = LinSlaveMode;     //LIN 总线模式   LinMasterMode,LinSlaveMode
    LIN_InitStructure.LIN_AutoSync = ENABLE;   //自动同步使能   ENABLE,DISABLE
#endif
    LIN_InitStructure.LIN_Enable     = ENABLE;   //LIN 功能使能     ENABLE,DISABLE
    LIN_InitStructure.LIN_Baudrate = 9600;        //LIN 波特率
    UASRT_LIN_Configuration(USART1,&LIN_InitStructure);      //LIN  初始化

    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //中断使能; 优先级
}
```

对 UART 接口进行初始化设置：

```
void UART_config(void)
{
    COMx_InitDefine      COMx_InitStructure;        //结构定义
    //模式,     UART_ShiftRight,UART_8bit_BRTx,UART_9bit,UART_9bit_BRTx
    COMx_InitStructure.UART_Mode          = UART_8bit_BRTx;
      //选择波特率发生器, BRT_Timer2 (注意: 串口 2 固定使用 BRT_Timer2, 所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use     = BRT_Timer2;
    COMx_InitStructure.UART_BaudRate    = 115200ul;     //波特率,        110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable    = ENABLE;     //接收允许,     ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART2, &COMx_InitStructure); //初始化串口 2
    NVIC_UART2_Init(ENABLE,Priority_1);      //串口 2 中断使能,优先级
}
```

主函数起始位置推荐先执行以下几条指令，提升芯片的性能，设置扩展寄存器访问使能（起始位置开启后可以不用再关闭）：

```
    WTST = 0;   //设置程序指令延时参数，赋值为 0 可将 CPU 执行指令的速度设置为最快
    EAXSFR();       //扩展 SFR(XFR)访问使能
    CKCON = 0;   //提高访问 XRAM 速度
```

之后调用初始化函数：

```
    GPIO_config();
```

```
    UART_config();
    LIN_config();
    EA = 1;
```

设置初始化状态和数据：

```
    SLP_N = 1;    //收发器进入正常模式
    Lin_ID = 0x32;  //LIN 总线 ID
    TX_BUF[0] = 0x81;  //初始化数据缓冲区
    TX_BUF[1] = 0x22;
    TX_BUF[2] = 0x33;
    TX_BUF[3] = 0x44;
    TX_BUF[4] = 0x55;
    TX_BUF[5] = 0x66;
    TX_BUF[6] = 0x77;
    TX_BUF[7] = 0x88;
```

主循环里如果设置主机模式，判断触发 P3.2 口按键，则发送完整一帧数据；判断触发 P3.3 口按键，则发送帧头，然后接收从机回复的数据帧，通过串口打印接收内容。
如果设置从机模式，判断是否收到正确的帧头，如果收到的话判断帧 ID，如果 ID 号是从机响应 ID(0x12)的话，回复帧数据给主机；如果 ID 号不是从机响应 ID(0x12)的话，接收数据帧并通过串口打印接收内容。

```
    while (1)
    {
        delay_ms(1);      //主循环 1ms 循环一次
#if(LIN_MASTER_MODE==1)   //判断主从模式
        if(!P32)      //判断 P3.2 按键口电平
        {
            if(!Key1_Flag)      //判断按键是否已经触发，避免重复执行按键动作
            {
                Key1_cnt++;
                if(Key1_cnt > 50)      //按键检测 50ms 防抖
                {
                    Key1_Flag = 1;
                    UsartLinSendFrame(USART1,ULin_ID, USART_BUF, FRAME_LEN); //发送完整帧数据
                }
            }
        }
        else
        {
            Key1_cnt = 0;
            Key1_Flag = 0;
        }

        if(!P33)      //判断 P3.3 按键口电平
        {
            if(!Key2_Flag)      //判断按键是否已经触发，避免重复执行按键动作
            {
```

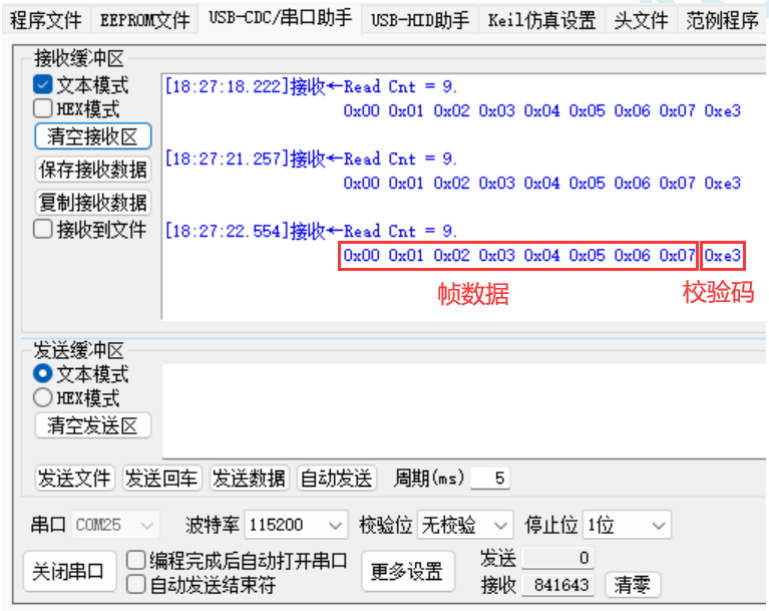
```
            Key2_cnt++;
            if(Key2_cnt > 50)      //按键检测 50ms 防抖
            {
               Key2_Flag = 1;
               UsartLinSendHeader(USART1,0x13); //发送帧头，获取数据帧，组成一个完整的帧
            }
         }
      }
      else
      {
         Key2_cnt = 0;
         Key2_Flag = 0;
      }
#else   //从机模式
      if((B_ULinRX1_Flag) && (COM1.RX_Cnt >= 2))    //判断是否收到 LIN 总线数据
      {
         B_ULinRX1_Flag = 0;
         //判断帧头以及是否从机响应 ID
         if((RX1_Buffer[0] == 0x55) && ((RX1_Buffer[1] & 0x3f) == 0x12))
         {
            UsartLinSendData(USART1,USART_BUF,FRAME_LEN);      //返回响应数据
            UsartLinSendChecksum(USART1,USART_BUF,FRAME_LEN);  //返回数据校验
         }
      }
#endif

      if(COM1.RX_TimeOut > 0)        //超时计数
      {
         if(--COM1.RX_TimeOut == 0)
         {
            printf("Read Cnt = %d.\r\n",COM1.RX_Cnt);  //打印获取数据长度
            //从串口输出收到的从机数据
            for(i=0; i<COM1.RX_Cnt; i++)       printf("0x%02x ",RX1_Buffer[i]);
            COM1.RX_Cnt    = 0;     //清除字节数
            printf("\r\n");
         }
      }
   }
```

MCU 设置主机模式，通过 LIN 总线测试工具显示程序运行结果：



MCU 设置主机模式，通过串口助手显示从机应答数据：



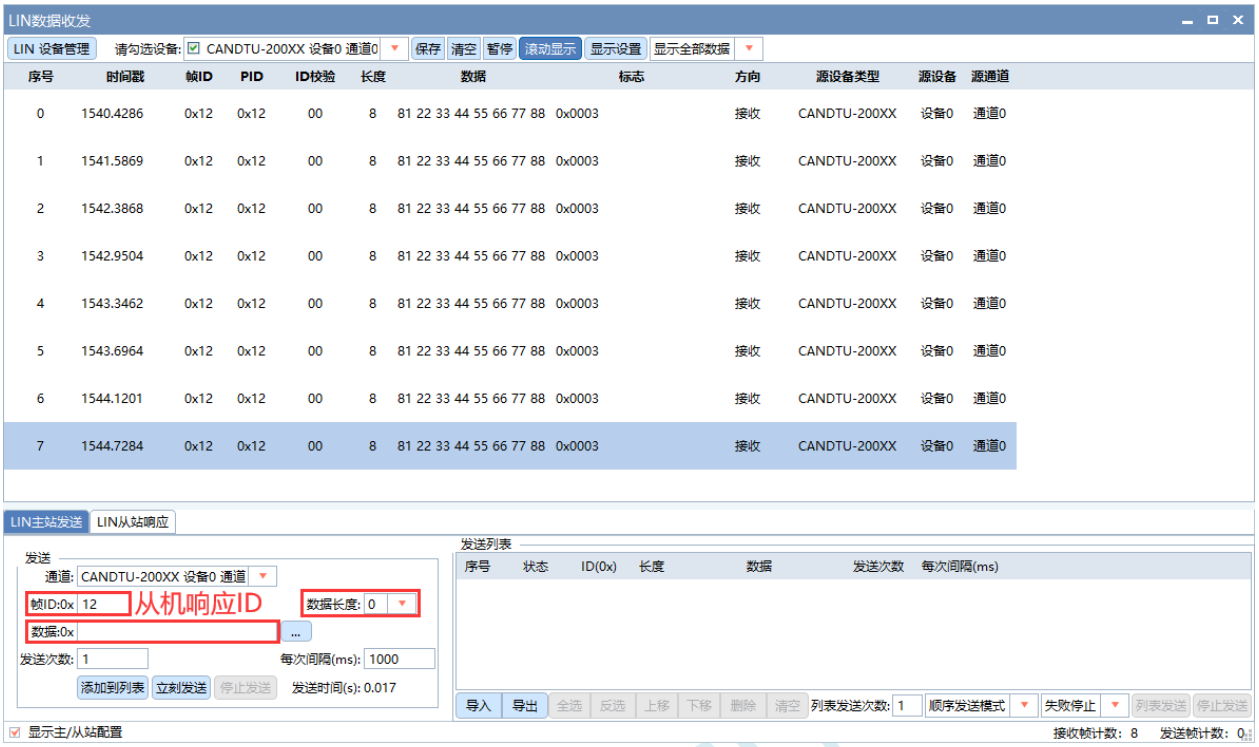
MCU 设置从机模式，LIN 总线测试工具做主机发送完整帧数据：



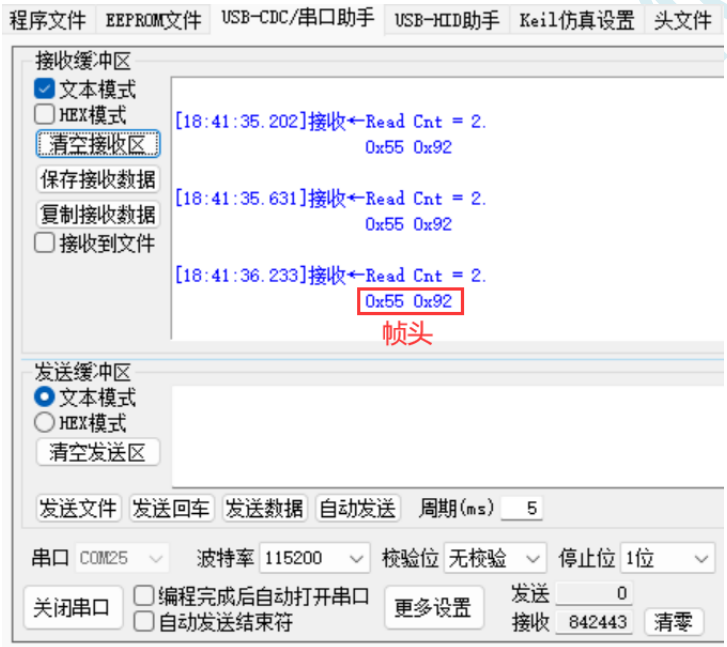
MCU 设置从机模式，通过串口助手显示接收到的主机发送的数据：



MCU 设置从机模式，LIN 总线测试工具做主机发送帧头，由从机回复应答数据：



MCU 设置从机模式，通过串口助手显示接收到的主机发送的帧头信息：



36.47 综合例程使用说明

36.47.1 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)

36.47.2 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_UART (.h .c)	多路 ADC 查询采样，通过串口发送例程
APP_DMA_AD(.h .c)	STC32G 单片机 ADC DMA 数据批量存储例程
APP_DMA_I2C(.h .c)	STC32G 单片机 I2C 接口+DMA 数据收发例程
APP_DMA_LCM(.h .c)	STC32G 单片机 LCM 接口+DMA 驱动液晶屏例程
APP_DMA_M2M(.h .c)	STC32G 单片机 DMA Memory to Memory 数据转移例程
APP_DMA_SPI_PS(.h .c)	STC32G 单片机 UART_DMA, M2M_DMA, SPI_DMA 综合使用演示例程
APP_DMA_UART(.h .c)	STC32G 单片机串口 DMA 数据批量收发存储例程
APP_INT_UART (.h .c)	INT0~INT4 外部中断将 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)	STC32G 单片机内置 RTC 模块应用例程
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)	STC32G 单片机通过串口对内部自带的 EEPROM(FLASH)进行读写例程
APP_PWMA_Output.c	高级 PWMA 组 PWM1、PWM2、PWM3、PWM4 输出呼吸灯效果例程
APP_PWMA_Output.c	高级 PWMB 组 PWM5、PWM6、PWM7、PWM8 输出呼吸灯效果例程

36.47.3 驱动程序模块

文件	描述
STC32G_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Compare (.h .c)	比较器模块初始化相关函数库
STC32G_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC32G_EEPROM (.h .c)	内部 EEPROM(Flash)模块应用相关函数库
STC32G_Exti (.h .c)	外部中断初始化相关函数库
STC32G_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC32G_I2C (.h .c)	I2C 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC32G_Soft_I2C (.h .c)	软件模拟 I2C 初始化及应用相关函数库
STC32G_Soft_UART (.h .c)	软件模拟 UART 初始化及应用相关函数库
STC32G_SPI (.h .c)	SPI 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC32G_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_WDT (.h .c)	看门狗初始化及应用相关函数库
STC32G_PWM (.h .c)	16 位高级 PWM 模块初始化及应用相关函数库
STC32G_DMA (.h .c)	DMA 批量数据传输模块初始化及应用相关函数库
STC32G_CAN (.h .c)	CAN 模块初始化相关函数库
STC32G_LIN (.h .c)	LIN 模块初始化相关函数库
STC32G_USART_LIN (.h .c)	USART 模块 LIN 总线初始化相关函数库
STC32G_Switch.h	功能脚切换定义头文件
STC32G_ADC_Isr.c	ADC 模块中断函数库
STC32G_Compare_Isr.c	比较器模块中断函数库
STC32G_Exti_Isr.c	外部中断模块中断函数库
STC32G_GPIO_Isr.c	IO 口中断函数库
STC32G_I2C_Isr.c	I2C 模块中断函数库
STC32G_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC32G_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC32G_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC32G_PWM_Isr.c	16 位高级 PWM 模块中断函数库
STC32G_DMA_Isr.c	DMA 批量数据传输模块中断函数库
STC32G_CAN_Isr.c	CAN 接口中断函数库
STC32G_LIN_Isr.c	LIN 接口中断函数库

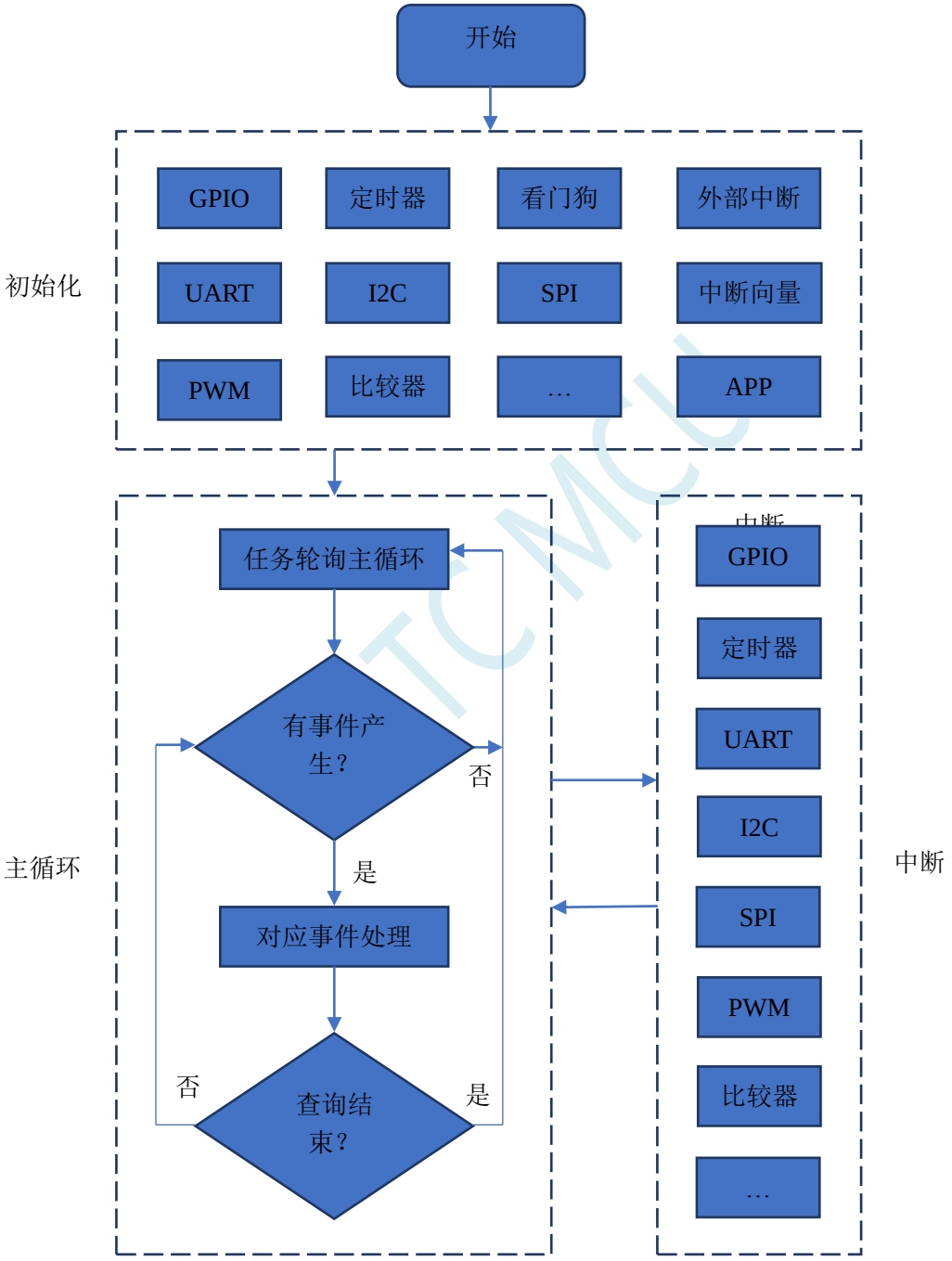
36.47.4 用户程序及配置文件

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
STC32G.H	STC32G 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
isr.asm	中断号大于 31 中断，借用 13 号中断向量转换文件

36.47.5 系统流程

36.47.6 系统流程图



36.47.7 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();
}
```

36.47.8 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, 200, 200, Sample_ADtoUART},    /* task 2 Period:  200ms */
//  {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 10 Period:  1ms */
//  {0, 500, 500, Sample_DMA_AD},      /* task 12 Period:  500ms */
//  {0, 500, 500, Sample_DMA_M2M},     /* task 13 Period:  100ms */
//  {0, 1, 1, Sample_DMA_UART},        /* task 14 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_DMA_SPI_PS},      /* task 15 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_DMA_LCM},         /* task 16 Period:  1ms */
//  {0, 1, 1, Sample_DMA_I2C},         /* task 17 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：

```
void APP_config(void)
{
  Lamp_init();
  ADtoUART_init();
//  INTtoUART_init();
//  RTC_init();
//  I2C_PS_init();
//  SPI_PS_init();
//  EEPROM_init();
//  WDT_init();
//  PWMA_Output_init();
//  PWMB_Output_init();
//  DMA_AD_init();
//  DMA_M2M_init();
//  DMA_UART_init();
//  DMA_SPI_PS_init();
//  DMA_LCM_init();
//  DMA_I2C_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。

36.47.9 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
```

37 增强型双数据指针

STC32G 系列的单片机内部集成了两组 24 位的数据指针。通过程序控制, 可实现数据指针自动递增或递减功能以及两组数据指针的自动切换功能

37.1 相关的特殊功能寄存器

符号	描述	地址	位地址与符号								复位值
			B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0	
DPL	数据指针（低字节）	82H									0000,0000
DPH	数据指针（高字节）	83H									0000,0000
DPXL	第二组数据指针（低字节）	84H									0000,0001
DPS	DPTR 指针选择器	E3H	ID1	ID0	TSL	AU1	AU0	-	-	SEL	0000,0xx0
TA	DPTR 时序控制寄存器	AEH									0000,0000

37.1.1 第 1 组 16 位数据指针寄存器（DPTR0）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DPL	82H								
DPH	83H								
DPXL	84H								

DPL为B7~B0数据位

DPH为B15~B8数据位

DPXL为B23~B16数据位

DPL、DPH和DPXL组合为24位数据指针寄存器DPTR0或者DPTR1

37.1.2 数据指针控制寄存器（DPS）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
DPS	E3H	ID1	ID0	TSL	AU1	AU0	-	-	SEL

ID1：控制DPTR1自动递增方式

0：DPTR1 自动递增

1：DPTR1 自动递减

ID0：控制DPTR0自动递增方式

0：DPTR0 自动递增

1：DPTR0 自动递减

TSL：DPTR0/DPTR1自动切换控制（自动对SEL进行取反）

0：关闭自动切换功能

1：使能自动切换功能

当 TSL 位被置 1 后，每当执行完成相关指令后，系统会自动将 SEL 位取反。

与 TSL 相关的指令包括如下指令：

```
MOV     DPTR,#data16
```

```
INC     DPTR
MOVC    A,@A+DPTR
MOVX    A,@DPTR
MOVX    @DPTR,A
MOV     WRj,@DR56
MOV     @DR56,WRj
MOV     Rm,@DR56
MOV     @DR56,Rm
CMP     Rm,@DR56
SUB     Rm,@DR56
ADD     Rm,@DR56
ORL     Rm,@DR56
ANL     Rm,@DR56
XRL     Rm,@DR56
PUSH    DR56
POP     DR56
MOV     DR56,DRks
ADD     DR56,DRks
SUB     DR56,DRks
MOVH    DR56,#i16
MOV     DR56,#0_i16
MOV     DR56,#1_i16
MOV     DR56,d16
```

AU1/AU0：使能DPTR1/DPTR0使用ID1/ID0控制位进行自动递增/递减控制

0：关闭自动递增/递减功能

1：使能自动递增/递减功能

注意：在写保护模式下，AU0 和 AU1 位无法直接单独使能，若单独使能 AU1 位，则 AU0 位也会被自动使能，若单独使能 AU0，没有效果。若需要单独使能 AU1 或者 AU0，则必须使用 TA 寄存器触发 DPS 的保护机制（参考 TA 寄存器的说明）。另外，只有执行下面的 3 条指令后才会对 DPTR0/DPTR1 进行自动递增/递减操作。3 条相关指令如下：

```
MOVC    A,@A+DPTR
MOVX    A,@DPTR
MOVX    @DPTR,A
MOV     WRj,@DR56
MOV     @DR56,WRj
MOV     Rm,@DR56
MOV     @DR56,Rm
CMP     Rm,@DR56
SUB     Rm,@DR56
ADD     Rm,@DR56
ORL     Rm,@DR56
ANL     Rm,@DR56
XRL     Rm,@DR56
```

SEL：选择DPTR0/DPTR1作为当前的目标DPTR

0：选择 DPTR0 作为目标 DPTR

1：选择 DPTR1 作为目标 DPTR

SEL 选择目标 DPTR 对下面指令有效：

```
MOV     DPTR,#data16
INC     DPTR
MOVC    A,@A+DPTR
MOVX    A,@DPTR
MOVX    @DPTR,A
JMP     @A+DPTR
MOV     WRj,@DR56
MOV     @DR56,WRj
MOV     Rm,@DR56
MOV     @DR56,Rm
CMP     Rm,@DR56
SUB     Rm,@DR56
ADD     Rm,@DR56
ORL     Rm,@DR56
ANL     Rm,@DR56
XRL     Rm,@DR56
PUSH    DR56
POP     DR56
MOV     DR56,DRks
ADD     DR56,DRks
SUB     DR56,DRks
MOVH    DR56,#i16
MOV     DR56,#0_i16
MOV     DR56,#1_i16
MOV     DR56,d16
```

STC MCU

37.1.3 数据指针控制寄存器（TA）

符号	地址	B7	B6	B5	B4	B3	B2	B1	B0
TA	AEH								

TA寄存器是对DPS寄存器中的AU1和AU0进行写保护的。由于程序无法对DPS中的AU1和AU0进行单独的写入，所以当需要单独使能AU1或者AU0时，必须使用TA寄存器进行触发。TA寄存器是只写寄存器。当需要对AU1或者AU0进行单独使能时，必须按照如下的步骤进行操作：

```
CLR     EA          ;关闭中断（必需）
MOV     TA,#0AAH    ;写入触发命令序列 1
                    ;此处不能有其他任何指令
MOV     TA,#55H     ;写入触发命令序列 2
                    ;此处不能有其他任何指令
MOV     DPS,#xxH    ;写保护暂时关闭，可向 DPS 中写入任何值
                    ;DSP 再次进行写保护状态
SETB    EA          ;打开中断（如有必要）
```

37.2 范例程序

37.2.1 示例代码 1

将程序空间 FF:1000H~FF:1003H 的 4 个字节数据反向复制到扩展 RAM 的 1:0100H~1:0103H 中，即

C:FF1000H -> X:10103H
C:FF1001H -> X:10102H
C:FF1002H -> X:10101H
C:FF1003H -> X:10100H

汇编代码

```
;测试工作频率为 11.0592MHz

P1M1        DATA    091H
P1M0        DATA    092H
P0M1        DATA    093H
P0M0        DATA    094H
P2M1        DATA    095H
P2M0        DATA    096H
P3M1        DATA    0B1H
P3M0        DATA    0B2H
P4M1        DATA    0B3H
P4M0        DATA    0B4H
P5M1        DATA    0C9H
P5M0        DATA    0CAH

            ORG     0000H
            LJMP    MAIN

            ORG     0100H
MAIN:
            MOV     SP, #5FH
            ORL     P_SW2,#80H          ;使能访问 XFR

            MOV     P0M0, #00H
            MOV     P0M1, #00H
            MOV     P1M0, #00H
            MOV     P1M1, #00H
            MOV     P2M0, #00H
            MOV     P2M1, #00H
            MOV     P3M0, #00H
            MOV     P3M1, #00H
            MOV     P4M0, #00H
            MOV     P4M1, #00H
            MOV     P5M0, #00H
            MOV     P5M1, #00H

            MOV     DPS,#00100000B      ;使能 TSL,并选择 DPTR0
            MOV     DPTR,#1000H         ;将 FF1000H 写入 DPTR0 后选择 DPTR1 为 DPTR
            MOV     DPTR,#0103H         ;将 10103H 写入 DPTR1 中
            MOV     DPS,#10111000B      ;设置 DPTR1 为递减模式,DPTR0 为递加模式,使能 TSL
                                        ;AU0 和 AU1,并选择 DPTR0 为当前的 DPTR
            MOV     R7,#4               ;设置数据复制个数
COPY_NEXT:
            CLR     A                   ;
            MOVC    A,@A+DPTR           ;从 DPTR0 所指的程序空间读取数据,
                                        ;完成后 DPTR0 自动加 1 并将 DPTR1 设置为 DPTR
```

```
        MOVX    @DPTR,A             ;将 ACC 的数据写入到 DPTR1 所指的 XDATA 中,
                                    ;完成后 DPTR1 自动减 1 并将 DPTR0 设置为 DPTR
        DJNZ    R7,COPY_NEXT        ;
        MOV     DPS,#00000000B      ;恢复 DPS 默认值

        SJMP    $

        END
```

37.2.2 示例代码 2

将扩展 RAM 的 0100H~0103H 中的数据依次发送到 P0 口

汇编代码

```
;测试工作频率为 11.0592MHz

P1M1    DATA    091H
P1M0    DATA    092H
P0M1    DATA    093H
P0M0    DATA    094H
P2M1    DATA    095H
P2M0    DATA    096H
P3M1    DATA    0B1H
P3M0    DATA    0B2H
P4M1    DATA    0B3H
P4M0    DATA    0B4H
P5M1    DATA    0C9H
P5M0    DATA    0CAH

        ORG     0000H
        LJMP    MAIN

        ORG     0100H
MAIN:
        MOV     SP, #5FH
        ORL     P_SW2,#80H          ;使能访问 XFR

        MOV     P0M0, #00H
        MOV     P0M1, #00H
        MOV     P1M0, #00H
        MOV     P1M1, #00H
        MOV     P2M0, #00H
        MOV     P2M1, #00H
        MOV     P3M0, #00H
        MOV     P3M1, #00H
        MOV     P4M0, #00H
        MOV     P4M1, #00H
        MOV     P5M0, #00H
        MOV     P5M1, #00H

        CLR     EA                  ;关闭中断
        MOV     TA,#0AAH            ;写入 DPS 写保护触发命令 1
        MOV     TA,#55H             ;写入 DPS 写保护触发命令 2
        MOV     DPS,#00001000B      ;DPTR0 递增,单独使能 AU0,并选择 DPTR0
        SETB    EA                  ;打开中断
        MOV     DPTR,#0100H         ;将 0100H 写入 DPTR0 中
        MOVX    A,@DPTR             ;从 DPTR0 所指的 XRAM 读取数据后 DPTR0 自动加 1
        MOV     P0,A                ;数据输出到 P0 口
        MOVX    A,@DPTR             ;从 DPTR0 所指的 XRAM 读取数据后 DPTR0 自动加 1
```

```
MOV     P0,A                ;数据输出到 P0 口
MOVX    A,@DPTR             ;从 DPTR0 所指的 XRAM 读取数据后 DPTR0 自动加 1
MOV     P0,A                ;数据输出到 P0 口
MOVX    A,@DPTR             ;从 DPTR0 所指的 XRAM 读取数据后 DPTR0 自动加 1
MOV     P0,A                ;数据输出到 P0 口
MOV     DPS,#00000000B      ;恢复 DPS 默认值

SJMP    $

END
```

STC MCU

附录A 指令集

A.1 指令集简介

A.1.1 BINARY 模式和 SOURCE 模式

Binary 模式和 Source 模式是指令集提供操作码的两种方式。根据用户程序，Binary 模式或者 Source 模式可能会生成更高效的代码。Binary 模式是指 MCU51 的标准操作码。Source 模式是指 MCU251 特定的操作码集，它通过额外的操作和寻址模式扩展指令集。特殊助记符 0xA5 用于区分每种模式下的具体指令。所有未使用的操作码均已正确解码并作为 NOP 执行。

注：STC32G 采用的是 SOURCE 模式

A.1.2 指令集标记

指令有五种不同的寻址模式：立即数寻址、直接寻址、寄存器寻址、间接寻址寻址和相对寻址。在立即寻址模式中，操作数包含在操作码中。对于直接寻址，8 位地址或 16 位地址是操作码的一部分；对于寄存器寻址，在操作码中选择一个寄存器用于操作。在间接寻址模式中，在操作码中选择一个寄存器来指向操作使用的地址。相对寻址模式用于跳转指令。下表提供了 STC32G 微控制器内核指令集的周期数。一个周期数等于一个系统时钟。表 1 和表 2 包含指令集表中使用的助记符说明。表 3 到表 7 标示了每条指令执行所需的十六进制代码、字节数和系统时钟数。

Rn N rrr	当前工作字节寄存器R0、R1、…、R7 字节寄存器索引0~7 n的二进制表示
Rm Rmd Rms m,md,ms ssss SSSS	字节寄存器R0、R1、…、R15 目标寄存器 源数寄存器 字节寄存器索引：m、md、ms = 0、1、…、15 m或者md的二进制表示 ms的二进制表示
WR WRjd WRjs @WRj @WRj+dis j, jd, js tttt TTTT	字寄存器WR0、WR2、…、WR30 目标寄存器 源数寄存器 由字寄存器寻址的间接内存位置（0x0000~0xFFFF） 由字寄存器寻址＋0到64KB偏移值的间接内存位置（0x0000~0xFFFF） 字寄存器索引： j、jd、js = 0、2、…、30 j或者jd的二进制表示 js的二进制表示
DRk	双字寄存器DR0、DR4、…、DR28、DR56、DR60

DRkd DRks @DRk @DRk+dis k, kd, ks uuuu UUUU	目标寄存器 源数寄存器 由双字寄存器寻址的间接内存位置（0x000000~0xFFFFFF） 由双字寄存器寻址＋0到64KB偏移值的间接内存位置（0x000000~0xFFFFFF） 双字寄存器索引： k、kd、ks ＝0、4、…、28、56、60 k或者kd的二进制表示 ks的二进制表示
dir8	128个内部内存位置，各种特殊功能寄存器
dir16	16位内存地址（0x000000~0x00FFFF）
@Ri	由寄存器R0或者R1寻址的间接内存位置（0x00~0xFF）
#data	8位立即数包含在指令中
#data16	16位立即数包含在指令中的第2和第3字节
#0data16	32位立即数；高位字填充零，低位字包含在指令中的第2和第3字节
#1data16	32位立即数；高位字填充1，低位字包含在指令中的第2和第3字节
#short vv	等于1、2或者4的常数，包含在指令中 #short 的二进制表示
bit	内存位置（0x20~0x7F）或者任何已定义的SFR中的直接寻址位
bit51	存储器或者SFR中的直接寻址位（位号 = 0x00~0xFF）。位0x00~0x7F是内部内存里字节位置为0x20~0x2F的128个位。 位0x80~0xFF是16个SFR中的128个位，其地址以0或者8结尾：0x80、0x88、0x90、…、0xF0、0xF8
A	累加器

表 1、数据寻址模式注释

addr24	24位目标地址可位于16MB地址空间的任意位置。它用于ECALL和EJMP指令。
addr16	LCALL和LJMP的目标地址可以是64KB程序存储器地址空间内的任何位置。
addr11	ACALL和AJMP的目标地址将与下一条指令的第一个字节位于相同的2 KB程序存储器页面内。
rel	SJMP 和所有条件跳转都包含一个8位偏移字节。范围是相对于下一条指令的第一个字节偏移+127到-128字节。

表 2、程序寻址模式注释

-	该指令不修改标志位。
√	该指令根据需要置位或者清零标志位。
1	该指令置位标志位。
0	该指令清零标志位。

表 3、标志位说明注释

A.1.3 指令表（功能排序）

指令执行总时间取决于 WTST（0xe9）的值。下面每个表标示了 WTST=0 时的时钟数。计算每条指令的

总时钟数的通用公式是：

指令时钟数 = 时钟数 + nrPRGACS*WTST （nrPRGACS＝0 或 1）

如果指令访问 XDM 存储器，则应将 CKCON[2:0]值乘以 nrXDMACS（1 或者 2）来计算正确的周期数。

指令时钟数 = 时钟数 + nrPRGACS*WTST + nrXDMACS*CKCON

专用于二进制模式的指令标记为红色。这些指令在源代码模式执行时需要在操作码之前加上 0xA5 前缀（ESC）。专用于源代码模式的指令标记为蓝色。当以二进制模式执行时，这些指令在操作码之前需要加上 0xA5 前缀（ESC）。无论 CPU 模式如何，所有其它指令始终可用。

算术运算

助记符	描述	编码	字节	时钟数
ADD A,Rn	将寄存器加到累加器	0x28-0x2F	1	2
ADD A,dir8	将直接字节加到累加器	0x25	2	1
ADD A,@Ri	将间接内存加到累加器	0x26-0x27	1	2
ADD A,#data	将立即数加到累加器	0x24	2	1
ADD Rm,Rm	将字节寄存器加到字节寄存器	0x2C	2	1
ADD WRj,WRj	将字寄存器加到字寄存器	0x2D	2	1
ADD reg,op2(3)	将操作数加到 Rm、WRj 或者 DRk	0x2E	注1	注2
ADD DRk,DRk	将双字寄存器加到双字寄存器	0x2F	2	1
ADDC A,Rn	将寄存器加到带有进位标志位的累加器	0x38-0x3F	1	2
ADDC A,dir8	将直接字节加到带有进位标志的累加器 A	0x35	2	1
ADDC A,@Ri	将间接内存加到带有进位标志的累加器 A	0x36-0x37	1	2
ADDC A,#data	将立即数加到带有进位标志的累加器 A	0x34	2	1
SUBB A,Rn	从 A 借位再减去寄存器	0x98-0x9F	1	2
SUBB A,dir8	从 A 借位再减去直接字节	0x95	2	1
SUBB A,@Ri	从 A 借位再减去间接内存	0x96-0x97	1	2
SUBB A,#data	从 A 借位再减去立即数	0x94	2	1
SUB Rm,Rm	从字节寄存器中减去字节寄存器	0x9C	2	1
SUB WRj,WRj	从字寄存器中减去字寄存器	0x9D	2	1
SUB reg,op2(3)	从 Rm、WRj 或者 DRk 中减去操作数	0x9E	注1	注2
SUB DRk,DRk	从双字寄存器中减去双字寄存器	0x9F	2	1
CMP Rm,Rm	比较两个字节寄存器	0xBC	2	1
CMP WRj,WRj	比较两个字寄存器	0xBD	2	1
CMP reg,op2(3)	将 Rm、WRj 或者 DRk 与操作数进行比较	0xBE	注1	注2
CMP DRk,DRk	比较两个双字寄存器	0xBF	2	1
INC A	递增累加器	0x04	1	1
INC Rn	递增寄存器	0x08-0x0F	1	2
INC dir8	递增直接字节	0x05	2	1
INC @Ri	递增间接内存	0x06-0x07	1	2
INC reg,#short(3)	递增 Rm、WRj 或者 DRk	0x0B	2	注2

DEC A	递减累加器	0x14	1	1
DEC Rn	递减寄存器	0x18-0x1F	1	2
DEC dir8	递减直接字节	0x15	1	1
DEC @Ri	递减间接内存	0x16-0x17	2	2
DEC reg,#short(3)	递减 Rm、WRj 或者 DRk	0x1B	2	注2
INC DPTR	递增数据指针	0xA3	1	1
MUL A,B	将 A 乘以 B	0xA4	1	1
MUL Rm,Rm	字节寄存器相乘	0xAC	2	1
MUL WRj,WRj	字寄存器相乘	0xAD	2	1
DIV A,B	将 A 除以 B	0x84	1	6
DIV Rm,Rm	字节寄存器相除	0x8C	1	6
DIV WRj,WRj	字寄存器相除	0x8D	1	10
DA A	十进制调整累加器	0xD4	1	3

注 1：指令所需的字节数取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 2：指令所需的周期取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 3：操作数和寻址模式取决于紧接着的字节。指令集详解中描述了所有选项。

逻辑运算

助记符	描述	编码	字节	时钟数
ANL A,Rn	寄存器逻辑与累加器	0x58-0x5F	1	2
ANL A,dir8	直接字节逻辑与累加器	0x55	2	1
ANL A,@Ri	间接内存逻辑与累加器	0x56-0x57	1	2
ANL A,#data	立即数逻辑与累加器	0x54	2	1
ANL dir8,A	直接字节逻辑与累加器	0x52	2	1
ANL dir8,#data	直接数据逻辑与直接字节	0x53	3	1
ANL Rm,Rm	两个字节寄存器逻辑与	0x5C	2	1
ANL WRj,WRj	两个字寄存器逻辑与	0x5D	2	1
ANL reg,op2(3)	操作数逻辑与 Rm、WRj 或者 DRk	0x5E	注1	注2
ORL A,Rn	寄存器逻辑或累加器	0x48-0x4F	1	2
ORL A,dir8	直接字节逻辑或累加器	0x45	2	1
ORL A,@Ri	间接内存逻辑或累加器	0x46-0x47	1	2
ORL A,#data	立即数逻辑或累加器	0x44	2	1
ORL dir8,A	累加器直接字节	0x42	2	1
ORL dir8,#data	立即数逻辑或直接字节	0x43	3	1
ORL Rm,Rm	两个字节寄存器逻辑或	0x4C	2	1
ORL WRj,WRj	两个字寄存器逻辑或	0x4D	2	1
ORL reg,op2(3)	操作数逻辑或 Rm、WRj 或者 DRk	0x4E	注1	注2
XRL A,Rn	寄存器异或累加器	0x68-0x6F	1	2
XRL A,dir8	直接字节异或累加器	0x65	2	1
XRL A,@Ri	间接内存异或累加器	0x66-0x67	1	2

XRL A,#data	立即数异或累加器	0x64	2	1
XRL dir8,A	直接字节异或累加器	0x62	2	1
XRL dir8,#data	立即数到异或直接字节	0x63	3	1
XRL Rm,Rm	两个字节寄存器异或	0x6C	2	1
XRL WRj,WRj	两个字寄存器异或	0x6D	2	1
XRL reg,op2(3)	操作数异或 Rm、WRj 或者 DRk	0x6E	注1	注2
CLR A	累加器清零	0xE4	1	1
CPL A	累加器取反	0xF4	1	1
RL A	累加器向左循环移动	0x23	1	1
RLC A	累加器带进位向左循环移动	0x33	1	1
RR A	累加器向右循环移动	0x03	1	1
RRC A	累加器带进位向右循环移动	0x13	1	1
SRA reg(3)	通过 MSB 右移 Rm 或者 WRj	0x0E	2	1
SRL reg(3)	右移 Rm 或者 WRj	0x1E	2	1
SLL reg(3)	左移 Rm 或者 WRj	0x3E	2	1
SWAP A	累加器内的交换半字节	0xC4	1	1

注 1：指令所需的字节数取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 2：指令所需的周期取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 3：操作数和寻址模式取决于紧接着的字节。指令集详解中描述了所有选项。

布尔操作

助记符	描述	编码	字节	时钟数
CLR C	进位标志位清零	0xC3	1	1
CLR bit	直接位清零	0xC2	2	1
SETB C	进位标志位置位	0xD3	1	1
SETB bit	直接位置位	0xD2	2	1
CPL C	进位标志位取反	0xB3	1	1
CPL bit	直接位取反	0xB2	2	1
ANL C,bit	直接位逻辑与进位标志位	0x82	2	1
ANL C,/bit	直接位的非逻辑与进位标志位	0xB0	2	1
ORL C,bit	直接位逻辑或进位标志位	0x72	2	1
ORL C,/bit	直接位的非逻辑或进位标志位	0xA0	2	1
MOV C,bit	直接位搬运到进位标志位	0xA2	2	1
MOV bit,C	进位标志位搬运到直接位	0x92	2	1
Bit instr(1)	位指令集（MCU251 特有）	0xA9	3	1

数据传输

助记符	描述	编码	字节	时钟数
MOV A,Rn	将寄存器搬运到累加器	0xE8-0xEF	1	2
MOV A,dir8	将直接字节搬运到累加器	0xE5	2	1

MOV A,@Ri	将间接内存搬运到累加器	0xE6-0xE7	1	2
MOV A,#data	将立即数搬运到累加器	0x74	2	1
MOV Rn,A	将累加器搬运到寄存器	0xF8-0xFF	1	2
MOV Rn,dir8	将直接字节搬运到寄存器	0xA8-0xAF	2	1
MOV Rn,#data	将立即数搬运到寄存器	0x78-0x7F	2	1
MOV dir8,A	将累加器搬运到直接字节	0xF5	2	1
MOV dir8,Rn	将寄存器搬运到直接字节	0x88-0x8F	2	1
MOV dir8,dir8	将直接字节搬运到直接字节	0x85	3	1
MOV dir8,@Ri	将间接内存搬运到直接字节	0x86-0x87	2	2
MOV dir8,#data	将立即数搬运到直接字节	0x75	3	1
MOV @Ri,A	将累加器搬运到间接内存	0xF6-0xF7	1	2
MOV @Ri,dir8	将直接字节搬运到间接内存	0xA6-0xA7	2	2
MOV @Ri,#data	将立即数搬运到间接内存	0x76-0x77	2	2
MOV Rm,Rm	将字节寄存器搬运到字节寄存器	0x7C	2	1
MOV WRj,WRj	将字寄存器搬运到字寄存器	0x7D	2	1
MOV reg,op2(3)	将操作数搬运到 Rm、WRj 或者 DRk	0x7E	注1	注2
MOV DRk,DRk	将双字寄存器搬运到双字寄存器	0x7F	2	1
MOV WRj,@DRk	将间接（24 位）内存搬运到 WRj	0x0B	3	1
MOV @DRk,WRj	将 WRj 搬运到间接（24 位）内存	0x1B	3	1
MOV Rm, @WRj+dis	将 16 位偏移的间接（16 位）内存搬运到 Rm	0x09	4	1
MOV @WRj+dis,Rm	将 Rm 搬运到 16 位偏移的间接（16 位）内存	0x19	4	1
MOV Rm, @DRk+dis	将 16 位偏移的间接（24 位）内存搬运到 Rm	0x29	4	1
MOV @DRk+dis, Rm	将 Rm 搬运到 16 位偏移的间接（24 位）内存	0x39	4	1
MOV WRj,@WRj+dis	将 16 位偏移的间接（16 位）内存搬运到 WRj	0x49	4	1
MOV @WRj+dis,WRj	将 WRj 搬运到 16 位偏移的间接（16 位）内存	0x59	4	1
MOV WRj,@DRk+dis	将 16 位偏移的间接（24 位）内存搬运到 WRj	0x69	4	1
MOV @DRk+dis,WRj	将 WRj 搬运到 16 位偏移的间接（24 位）内存	0x79	4	1
MOV op1,reg(3)	将 Rm、WRj 或者 DRk 搬运到操作数	0x7A	注1	注2
MOVH DRk,#data16(4)	将 16 位立即数搬运到双字寄存器的高位字	0x7A	4	1
MOVZ WRj,Rm	将字节寄存器搬运到零扩展的字寄存器	0x0A	2	1
MOVS WRj,Rm	将字节寄存器搬运到带符号扩展的字寄存器	0x1A	2	1
MOV DPTR,#data16	将 16 位常数加载到活动的 DPTR	0x90	3	1
MOVC A,@A+DPTR	将代码字节搬运到 DPTR 偏移的累加器	0x93	1	4
MOVC A,@A+PC	将代码字节搬运到 PC 偏移的累加器	0x83	1	3
MOVX A,@Ri	将外部存储器（8 位地址）搬运到 A	0xE2-0xE3	1	3
MOVX A,@DPTR	将外部存储器（16 位地址）搬运到 A	0xE0	1	3
MOVX @Ri,A	将 A 搬运到外部存储器（8 位地址）	0xF2-0xF3	1	2
MOVX @DPTR,A	将 A 搬运到外部存储器（16 位地址）	0xF0	1	2
PUSH dir8	将直接字节压入 IDM 堆栈	0xC0	2	1

POP dir8	从 IDM 堆栈中弹出直接字节	0xD0	2	1
PUSH op1(3)	将操作数压入 IDM 堆栈	0xCA	注1	注2
POP op1(3)	从 IDM 堆栈弹出操作数	0xDA	注1	注2
XCH A,Rn	寄存器跟累加器交换	0xC8-0xCF	1	2
XCH A,dir8	直接字节跟累加器交换	0xC5	2	1
XCH A,@Ri	间接内存跟累加器交换	0xC6-0xC7	1	2
XCHD A,@Ri	间接内存的低位半字节跟 A 交换	0xD6-0xD7	1	2

注 1：指令所需的字节数取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 2：指令所需的周期取决于由紧接着的字节确定的寻址模式。请参考指令集详解。

注 3：操作数和寻址模式取决于紧接着的字节。指令集详解中描述了所有选项。

注 4：MOVH 指令的操作码首字节与 MOV op1,reg 组相同。指令通过第二个字节的值来区分。

程序跳转

助记符	描述	编码	字节	时钟数
ACALL addr11	绝对子程序调用	0x11-0xF1	2	3
LCALL addr16	长子程序直接调用	0x12	3	3
ECALL addr24	扩展子程序直接调用	0x9A	4	3
ECALL @DRk	扩展子程序间接调用	0x99	2	3
LCALL @WRj	长子程序间接调用	0x99	2	3
RET	子程序返回	0x22	1	3
ERET	扩展子程序返回	0xAA	1	3
RETI	中断返回	0x32	1	3
AJMP addr11	绝对跳转	0x01-0xE1	2	3
LJMP addr16	直接长跳转	0x02	3	3
EJMP addr24	直接扩展跳转	0x8A	4	3
LJMP @WRj	间接长跳转	0x89	2	3
EJMP @DRk	间接扩展跳转	0x89	2	3
SJMP rel	短跳转（相对地址）	0x80	2	3
JMP @A+DPTR	DPTR 偏移的间接跳转	0x73	1	3
JZ rel	如果累加器为零则跳转	0x60	2	1/3
JNZ rel	如果累加器不为零则跳转	0x70	2	1/3
JC rel	如果进位标志位置位则跳转	0x40	2	1/3
JNC rel	如果进位标志位未置位则跳转	0x50	2	1/3
JB bit,rel	如果直接位置位则跳转	0x20	3	1/3
JNB bit,rel	如果直接位未置位则跳转	0x30	3	1/3
JBC bit,rel	如果直接位置位则跳转并清零位	0x10	3	1/3
JSLE rel	如果小于或者等于则跳转（有符号）	0x08	2	1/3
JSG rel	如果大于则跳转（有符号）	0x18	2	1/3
JLE rel	如果小于或者等于则跳转	0x28	2	1/3
JG rel	如果大于则跳转	0x38	2	1/3

STC MCU

JSL rel	如果小于则跳转（有符号）	0x48	2	1/3
JSGE rel	如果大于或者等于则跳转（有符号）	0x58	2	1/3
JE rel	如果相等则跳转	0x68	2	1/3
JNE rel	如果不相等则跳转	0x78	2	1/3
CJNE A,dir8,rel	将直接字节与 A 比较，如果不相等则跳转	0xB5	3	2/3
CJNE A,#data,rel	将立即数与 A 比较，如果不相等则跳转	0xB4	3	1/3
CJNE Rn,#data,rel	将立即数与寄存器比较。如果不相等则跳转	0xB8-0xBF	3	3/4
CJNE @Ri,#data,rel	将立即数与间接内存比较。如果不相等则跳转	0xB6-0xB7	3	3/4
DJNZ Rn,rel	寄存器递减，如果不为零则跳转	0xD8-0xDF	2	3/4
DJNZ dir8,rel	直接字节递减，如果不为零则跳转	0xD5	3	2/3
NOP	无操作	0x00	1	1

注意：未带条件的跳转在 1 个时钟周期内执行。

STC MCU

A.1.4 指令表（机器码排序）

注：STC32G 采用的是 SOURCE 模式

BINARY 模式

操作码	助记符	操作码	助记符	操作码	助记符	操作码	助记符
00 H	NOP	40 H	JC rel	80 H	SJMP rel	C0 H	PUSH direct
01 H	AJMP addr11	41 H	AJMP addr11	81 H	AJMP addr11	C1 H	AJMP addr11
02 H	LJMP addr16	42 H	ORL direct,A	82 H	ANL C,bit	C2 H	CLR bit
03 H	RR A	43 H	ORL direct,#data	83 H	MOVC A,@A+PC	C3 H	CLR C
04 H	INC A	44 H	ORL A,#data	84 H	DIV AB	C4 H	SWAP A
05 H	INC direct	45 H	ORL A,direct	85 H	MOV direct,direct	C5 H	XCH A, direct
06 H	INC @R0	46 H	ORL A,@R0	86 H	MOV direct,@R0	C6 H	XCH A,@R0
07 H	INC @R1	47 H	ORL A,@R1	87 H	MOV direct,@R1	C7 H	XCH A,@R1
08 H	INC R0	48 H	ORL A,R0	88 H	MOV direct,R0	C8 H	XCH A,R0
09 H	INC R1	49 H	ORL A,R1	89 H	MOV direct,R1	C9 H	XCH A,R1
0A H	INC R2	4A H	ORL A,R2	8A H	MOV direct,R2	CA H	XCH A,R2
0B H	INC R3	4B H	ORL A,R3	8B H	MOV direct,R3	CB H	XCH A,R3
0C H	INC R4	4C H	ORL A,R4	8C H	MOV direct,R4	CC H	XCH A,R4
0D H	INC R5	4D H	ORL A,R5	8D H	MOV direct,R5	CD H	XCH A,R5
0E H	INC R6	4E H	ORL A,R6	8E H	MOV direct,R6	CE H	XCH A,R6
0F H	INC R7	4F H	ORL A,R7	8F H	MOV direct,R7	CF H	XCH A,R7
10 H	JBC bit,rel	50 H	JNC rel	90 H	MOV DPTR,#data16	D0 H	POP direct
11 H	ACALL addr11	51 H	ACALL addr11	91 H	ACALL addr11	D1 H	ACALL addr11
12 H	LCALL addr16	52 H	ANL direct,A	92 H	MOV bit,C	D2 H	SETB bit
13 H	RRC A	53 H	ANL direct,#data	93 H	MOVC A,@A+DPTR	D3 H	SETB C
14 H	DEC A	54 H	ANL A,#data	94 H	SUBB A,#data	D4 H	DA A
15 H	DEC direct	55 H	ANL A,direct	95 H	SUBB A,direct	D5 H	DJNZ direct, rel
16 H	DEC @R0	56 H	ANL A,@R0	96 H	SUBB A,@R0	D6 H	XCHD A,@R0
17 H	DEC @R1	57 H	ANL A,@R1	97 H	SUBB A,@R1	D7 H	XCHD A,@R1
18 H	DEC R0	58 H	ANL A,R0	98 H	SUBB A,R0	D8 H	DJNZ R0,rel
19 H	DEC R1	59 H	ANL A,R1	99 H	SUBB A,R1	D9 H	DJNZ R1,rel
1A H	DEC R2	5A H	ANL A,R2	9A H	SUBB A,R2	DA H	DJNZ R2,rel
1B H	DEC R3	5B H	ANL A,R3	9B H	SUBB A,R3	DB H	DJNZ R3,rel
1C H	DEC R4	5C H	ANL A,R4	9C H	SUBB A,R4	DC H	DJNZ R4,rel
1D H	DEC R5	5D H	ANL A,R5	9D H	SUBB A,R5	DD H	DJNZ R5,rel
1E H	DEC R6	5E H	ANL A,R6	9E H	SUBB A,R6	DE H	DJNZ R6,rel
1F H	DEC R7	5F H	ANL A,R7	9F H	SUBB A,R7	DF H	DJNZ R7,rel

20 H	JB bit,rel	60 H	JZ rel	A0 H	ORL C,bit	E0 H	MOVX A,@DPTR
21 H	AJMP addr11	61 H	AJMP addr11	A1 H	AJMP addr11	E1 H	AJMP addr11
22 H	RET	62 H	XRL direct,A	A2 H	MOV C,bit	E2 H	MOVX A,@R0
23 H	RL A	63 H	XRL direct,#data	A3 H	INC DPTR	E3 H	MOVX A,@R1
24 H	ADD A,#data	64 H	XRL A,#data	A4 H	MUL AB	E4 H	CLR A
25 H	ADD A,direct	65 H	XRL A,direct	A5 H	ESC	E5 H	MOV A, direct
26 H	ADD A,@R0	66 H	XRL A,@R0	A6 H	MOV @R0,direct	E6 H	MOV A,@R0
27 H	ADD A,@R1	67 H	XRL A,@R1	A7 H	MOV @R1,direct	E7 H	MOV A,@R1
28 H	ADD A,R0	68 H	XRL A,R0	A8 H	MOV R0,direct	E8 H	MOV A,R0
29 H	ADD A,R1	69 H	XRL A,R1	A9 H	MOV R1,direct	E9 H	MOV A,R1
2A H	ADD A,R2	6A H	XRL A,R2	AA H	MOV R2,direct	EA H	MOV A,R2
2B H	ADD A,R3	6B H	XRL A,R3	AB H	MOV R3,direct	EB H	MOV A,R3
2C H	ADD A,R4	6C H	XRL A,R4	AC H	MOV R4,direct	EC H	MOV A,R4
2D H	ADD A,R5	6D H	XRL A,R5	AD H	MOV R5,direct	ED H	MOV A,R5
2E H	ADD A,R6	6E H	XRL A,R6	AE H	MOV R6,direct	EE H	MOV A,R6
2F H	ADD A,R7	6F H	XRL A,R7	AF H	MOV R7,direct	EF H	MOV A,R7
30 H	JNB bit,rel	70 H	JNZ rel	B0 H	ANL C,bit	F0 H	MOVX @DPTR,A
31 H	ACALL addr11	71 H	ACALL addr11	B1 H	ACALL addr11	F1 H	ACALL addr11
32 H	RETI	72 H	ORL C,direct	B2 H	CPL bit	F2 H	MOVX @R0,A
33 H	RLC A	73 H	JMP @A+DPTR	B3 H	CPL C	F3 H	MOVX @R1,A
34 H	ADDC A,#data	74 H	MOV A,#data	B4 H	CJNE A,#data,rel	F4 H	CPL A
35 H	ADDC A,direct	75 H	MOV direct,#data	B5 H	CJNE A,direct,rel	F5 H	MOV direct, A
36 H	ADDC A,@R0	76 H	MOV @R0,#data	B6 H	CJNE @R0,#data,rel	F6 H	MOV @R0,A
37 H	ADDC A,@R1	77 H	MOV @R1,#data	B7 H	CJNE @R1,#data,rel	F7 H	MOV @R1,A
38 H	ADDC A,R0	78 H	MOV R0,#data	B8 H	CJNE R0,#data,rel	F8 H	MOV R0,A
39 H	ADDC A,R1	79 H	MOV R1,#data	B9 H	CJNE R1,#data,rel	F9 H	MOV R1,A
3A H	ADDC A,R2	7A H	MOV R2,#data	BA H	CJNE R2,#data,rel	FA H	MOV R2,A
3B H	ADDC A,R3	7B H	MOV R3,#data	BB H	CJNE R3,#data,rel	FB H	MOV R3,A
3C H	ADDC A,R4	7C H	MOV R4,#data	BC H	CJNE R4,#data,rel	FC H	MOV R4,A
3D H	ADDC A,R5	7D H	MOV R5,#data	BD H	CJNE R5,#data,rel	FD H	MOV R5,A
3E H	ADDC A,R6	7E H	MOV R6,#data	BE H	CJNE R6,#data,rel	FE H	MOV R6,A
3F H	ADDC A,R7	7F H	MOV R7,#data	BF H	CJNE R7,#data,rel	FF H	MOV R7,A

SOURCE 模式

操作码	助记符	操作码	助记符	操作码	助记符	操作码	助记符
00 H	NOP	40 H	JC rel	80 H	SJMP rel	C0 H	PUSH direct
01 H	AJMP addr11	41 H	AJMP addr11	81 H	AJMP addr11	C1 H	AJMP addr11
02 H	LJMP addr16	42 H	ORL direct,A	82 H	ANL C,bit	C2 H	CLR bit
03 H	RR A	43 H	ORL direct,#data	83 H	MOVC A,@A+PC	C3 H	CLR C
04 H	INC A	44 H	ORL A,#data	84 H	DIV AB	C4 H	SWAP A
05 H	INC direct	45 H	ORL A,direct	85 H	MOV direct,direct	C5 H	XCH A, direct
06 H	-	46 H	-	86 H	-	C6 H	-
07 H	-	47 H	-	87 H	-	C7 H	-
08 H	JSLE rel	48 H	JSL rel	88 H	-	C8 H	-
09 H	MOV Rm,@WRj+dis	49 H	MOV WRj,@WRj+dis	89 H	LJMP @WRj EJMP @DRk	C9 H	-
0A H	MOVZ WRj,Rm	4A H	-	8A H	EJMP addr24	CA H	PUSH op1
0B H	INC R,#short MOV WRj,@DRk	4B H	-	8B H	-	CB H	-
0C H	-	4C H	ORL Rm,Rm	8C H	DIV Rm,Rm	CC H	-
0D H	-	4D H	ORL WRj,WRj	8D H	DIV WRj,WRj	CD H	-
0E H	SRA reg	4E H	ORL reg,op2	8E H	-	CE H	-
0F H	-	4F H	-	8F H	-	CF H	-
10 H	JBC bit,rel	50 H	JNC rel	90 H	MOV DPTR,#data16	D0 H	POP direct
11 H	ACALL addr11	51 H	ACALL addr11	91 H	ACALL addr11	D1 H	ACALL addr11
12 H	LCALL addr16	52 H	ANL direct,A	92 H	MOV bit,C	D2 H	SETB bit
13 H	RRC A	53 H	ANL direct,#data	93 H	MOVC A,@A+DPTR	D3 H	SETB C
14 H	DEC A	54 H	ANL A,#data	94 H	SUBB A,#data	D4 H	DA A
15 H	DEC direct	55 H	ANL A,direct	95 H	SUBB A,direct	D5 H	DJNZ direct, rel
16 H	-	56 H	-	96 H	-	D6 H	-
17 H	-	57 H	-	97 H	-	D7 H	-
18 H	JSG rel	58 H	JSGE rel	98 H	-	D8 H	-
19 H	MOV @WRj+dis,Rm	59 H	MOV @WRj+dis,WRj	99 H	LCALL @WRj ECALL @DRk	D9 H	-
1A H	MOVS WRj,Rm	5A H	-	9A H	ECALL addr24	DA H	POP op1
1B H	DEC R,#short MOV @DRk, WRj	5B H	-	9B H	-	DB H	-
1C H	-	5C H	ANL Rm,Rm	9C H	SUB Rm,Rm	DC H	-
1D H	-	5D H	ANL WRj,WRj	9D H	SUB WRj,WRj	DD H	-
1E H	SRL reg	5E H	ANL reg,op2	9E H	SUB reg,op2	DE H	-
1F H	-	5F H	-	9F H	SUB DRk,DRk	DF H	-
20 H	JB bit,rel	60 H	JZ rel	A0 H	ORL C,bit	E0 H	MOVX A,@DPTR

21 H	AJMP addr11	61 H	AJMP addr11	A1 H	AJMP addr11	E1 H	AJMP addr11
22 H	RET	62 H	XRL direct,A	A2 H	MOV C,bit	E2 H	MOVX A,@R0
23 H	RL A	63 H	XRL direct,#data	A3 H	INC DPTR	E3 H	MOVX A,@R1
24 H	ADD A,#data	64 H	XRL A,#data	A4 H	MUL AB	E4 H	CLR A
25 H	ADD A,direct	65 H	XRL A,direct	A5 H	ESC	E5 H	MOV A, direct
26 H	-	66 H	-	A6 H	-	E6 H	-
27 H	-	67 H	-	A7 H	-	E7 H	-
28 H	JLE rel	68 H	JE rel	A8 H	-	E8 H	-
29 H	MOV Rm,@DRk+dis	69 H	MOV WRj,@DRk+dis	A9 H	Bit instructions	E9 H	-
2A H	-	6A H	-	AA H	ERET	EA H	-
2B H	-	6B H	-	AB H	-	EB H	-
2C H	ADD Rm,Rm	6C H	XRL Rm,Rm	AC H	MUL Rm,Rm	EC H	-
2D H	ADD WRj,WRj	6D H	XRL WRj,WRj	AD H	MUL WRj,WRj	ED H	-
2E H	ADD reg,op2	6E H	XRL reg,op2	AE H	-	EE H	-
2F H	ADD DRk,DRk	6F H	-	AF H	-	EF H	-
30 H	JNB bit,rel	70 H	JNZ rel	B0 H	ANL C,bit	F0 H	MOVX @DPTR,A
31 H	ACALL addr11	71 H	ACALL addr11	B1 H	ACALL addr11	F1 H	ACALL addr11
32 H	RETI	72 H	ORL C,direct	B2 H	CPL bit	F2 H	MOVX @R0,A
33 H	RLC A	73 H	JMP @A+DPTR	B3 H	CPL C	F3 H	MOVX @R1,A
34 H	ADDC A,#data	74 H	MOV A,#data	B4 H	CJNE A,#data,rel	F4 H	CPL A
35 H	ADDC A,direct	75 H	MOV direct,#data	B5 H	CJNE A,direct,rel	F5 H	MOV direct, A
36 H	-	76 H	-	B6 H	-	F6 H	-
37 H	-	77 H	-	B7 H	-	F7 H	-
38 H	JG rel	78 H	JNE rel	B8 H	-	F8 H	-
39 H	MOV @DRk+dis,Rm	79 H	MOV @DRk+dis,WRj	B9 H	TRAP	F9 H	-
3A H	-	7A H	MOVH DRk,#data16 MOV op1,reg	BA H	-	FA H	-
3B H	-	7B H	-	BB H	-	FB H	-
3C H	-	7C H	MOV Rm,Rm	BC H	CMP Rm,Rm	FC H	-
3D H	-	7D H	MOV WRj,WRj	BD H	CMP WRj,WRj	FD H	-
3E H	SLL reg	7E H	MOV reg,op2	BE H	CMP reg,op2	FE H	-
3F H	-	7F H	MOV DRk,DRk	BF H	CMP DRk,DRk	FF H	-

STC MCU

A.2 指令详解

ACALL <addr11>

功能: 绝对调用

说明: ACALL 无条件调用位于指定地址的子程序。该指令将 PC 递增两次以获得下一条指令的地址，然后将 16 位结果压入堆栈（低字节在前）并增加堆栈指针两次。目标地址是由 PC 递增后的 5 个高位、操作码第 7 到第 5 位以及指令的第二个字节依次串联得到的。因此调用的子程序必须位于 ACALL 之后指令的第一个字节相同的 2K 程序存储器块内开始。不影响标志位。

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
—	—	—	—	—

Binary 模式	**Source 模式**
指令长度: 2	2
时钟数: 3	3
Hex: 指令码	指令码

[指令码] 11H, 31H, 51H, 71H, 91H, B1H, D1H, F1H

A10	A9	A8	1	0	0	0	1	A7	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0

指令操作: ACALL

(PC) ← (PC) + 2

(SP) ← (SP) + 1

((SP)) ← (PC.7:0)

(SP) ← (SP) + 1

((SP)) ← (PC.15:8)

(PC.10:0) ← 页地址

ADD <dest>,<src>

功能: 源数加到目标操作数。

说明: 将源操作数加到目标操作数，可以是寄存器或者累加器，将计算结果留在寄存器或者累加器中。如果第 7 位（CY）有进位，则 CY 标志位置位。

如果加了字节变量，并且如果第 3 位有进位（AC），则 AC 标志位置位。对于无符号整数的加法，CY 标志位指示发生了溢出。如果第 6 位进位但是第 7 位没有进位，或者第 7 位有进位但是第 6 位没有进位，则 OV 标志位置位。有符号整数相加时，OV 标志位指示两个正操作数之和出现了负数，或者两个负操作数之和出现了正数。本描述中的第 6 位和第 7 位指的是操作数的最高有效字节（8、16 或者 32 位）。结果会影响 N 和 Z 标志位。源操作数允许的寻址模式是寄存器、直接、寄存器间接和立即数寻址。

ADD A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) + (Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 28H – 2FH

0	0	1	0	1	r	r	r

Binary 模式	**Source 模式**
指令长度: 1	2

时钟数:	1	2
Hex:	指令码	[A5]指令码

ADD A,Direct

指令操作:	(PC)	←(PC) + 2
	(A)	←(A) + (direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 25H

0	0	1	0	0	1	0	1	直接地址

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

ADD A,@Ri

指令操作:	(PC)	←(PC) + 1
	(A)	←(A) + ((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 26H, 27H

0	0	1	0	0	1	1	i

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	1	2
时钟数:	1	2
Hex:	指令码	[A5]指令码

ADD A,#DATA

指令操作:	(PC)	←(PC) + 2
	(A)	←(A) + #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 24H

0	0	1	0	0	1	0	0	立即数

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

ADD Rmd,Rms

指令操作:	(PC)	←(PC) + 2
	(Rmd)	←(Rms) + (Rmd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2CH

0	0	1	0	1	1	0	0	s	s	s	s	S	S	S	S

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	3	2
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

ADD WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjs) + (WRjd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2DH

0	0	1	0	1	1	0	1	t	t	t	t	T	T	T	T

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	3	2
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

ADD DRkd,DRks

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRkd) ←(DRks) + (DRkd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2FH

0	0	1	0	1	1	1	1	u	u	u	u	U	U	U	U

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	3	2
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

ADD Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) + #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2E(s)0H

0	0	1	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0	立即数

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	4	3
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

ADD WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) + #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2E(t)4H

0	0	1	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD DRk,#0DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) ←(DRk) + #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2E(u)8H

0	0	1	0	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD Rm,DIR8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) + (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2E(s)1H

0	0	1	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD WRj,DIR8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(WRj) + (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2E(t)5H

0	0	1	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 (3 for SFR) 1 (2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD Rm,DIR16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(Rm) + (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2E(s)3H

																地址高字节	地址低字节
0	0	1	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD WRj,DIR16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) + (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 2E(t)7H

																地址高字节	地址低字节
0	0	1	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	1	1		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) + ((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2E(t)9(s)0H

0	0	1	0	1	1	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 1 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADD Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) + ((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 2E(u)B(s)0H

0	0	1	0	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ADDC A,<src-byte>

功能: 将 A 和源操作数相加，如果 CY 已置位，则加一（1），并将结果放入 A。

说明: ADDC 同时将指定的字节变量、进位标志位和累加器内容相加，将结果留在累加器中。如果第 7 位或者第 3 位有进位，则分别将进位和辅助进位标志位置位，否则清零。添加无符号整数时，进位标志位指示发生溢出。如果第 6 位有进位但是第 7 位没有进位，或者第 7 位有进位但是第 6 位没有进位，则 OV 置位；否则 OV 清零。有符号整数相加时，OV 表示两个正操作数之和出现了负数，或者两个负操作数之和出现了正数。N 和 Z 标志位也会根据结果受到影响。源操作数允许四种寻址模式：寄存器、直接、寄存器间接或者立即数寻址。

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

ADDC A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) + (C) + (Rn)

[指令码] 38H – 3FH

0	0	1	1	1	r	r	r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

ADDC A,DIRECT

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) + (C) + (direct)

[指令码] 35H

0	0	1	1	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ADDC A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) + (C) + ((Ri))

[指令码] 36H, 37H

0	0	1	1	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

ADDC A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) + (C) + #data

[指令码] 34H

0	0	1	1	0	1	0	0	立即数

STC MCU

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

AJMP addr11

功能: 绝对跳转

说明: AJMP 将程序执行转移到指定的地址，该地址是在运行时通过串联 PC 的高 5 位（在 PC 递增两次后）、操作码第 7 到第 5 位和指令的第二个字节而形成的。因此，目标必须与 AJMP 之后指令的第一个字节位于相同的 2K 程序存储器块内。

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
—	—	—	—	—

指令操作:

(PC) ←(PC) + 2

(PC10-0) ←页地址

[指令码] 01H, 21H, 41H, 61H, 81H, A1H, C1H, E1H

a10	a9	a8	0	0	0	0	1	a7	a6	a5	a4	a3	a2	a1	a0

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	2	2
时钟数:	3	3
Hex:	指令码	指令码

ANL <dest>,<src>

功能: 字节操作数的逻辑与

说明: 在指定变量之间执行按位逻辑与运算并将结果存储在目标变量中。这两个操作数允许 10 种寻址模式组合。当目标是寄存器或者累加器时，源数可以使用寄存器、直接、寄存器间接或者立即数寻址；当目标是直接地址时，源数可以是累加器或者立即数。N 和 Z 标志位会根据结果受到影响。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

ANL A,Rn

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) and (Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 58H – 5FH

0	1	0	1	1	r	r	r

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	1	2
时钟数:	1	2
Hex:	指令码	[A5]指令码

ANL A,Direct

指令操作:

(PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) and (direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 55H

0	1	0	1	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) and ((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 56H, 57H

0	1	0	1	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

ANL A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) and #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 54H

0	1	0	1	0	1	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL Direct,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←(direct) and (A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 52H

0	1	0	1	0	0	1	0	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL Direct,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(direct) ←(direct) and #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 53H

0	1	0	1	0	0	1	1	直接地址				立即数			

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) ←(Rms) and (Rmd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5CH

0	1	0	1	1	1	0	0	s	s	s	s	S	S	S	S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjs) and (WRjd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 2DH

0	0	1	0	1	1	0	1	t	t	t	t	T	T	T	T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) and #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(s)0H

0	1	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) and #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(t)4H

0	1	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节		立即数低字节	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL Rm,DIR8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) and (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(s)1H

0	1	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址			

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL WRj,DIR8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(WRj) and (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(t)5H

0	1	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址			

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 (3 for SFR) 1 (2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL Rm,DIR16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(Rm) and (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(s)3H

0	1	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节		地址低字节	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL WRj,DIR16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) and (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(t)7H

0 1 0 1	1 1 1 0	t t t t	0 1 1 1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) and ((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(t)9(s)0H

0 1 0 1	1 1 1 0	t t t t	1 0 0 1	s s s s	0 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) and ((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 5E(u)B(s)0H

0 1 0 1	1 1 1 0	u u u u	1 0 1 1	s s s s	0 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL C,<src–bit>

功能: 位操作数的逻辑与

说明: 如果源位的布尔值为逻辑 0，则进位标志位清零；否则进位标志位保持当前状态。汇编语言中操作数前的斜杠（“/”）表示将寻址位的逻辑补码用作源数的值，但源位本身不受影响。不影响其它标志位。只允许直接位寻址作为源操作数。

ANL C,bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(C) and (bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] 82H

1	0	0	0	0	0	1	0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL C,/bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(B) ←(C) and /(bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] B0H

1	0	1	1	0	0	0	0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ANL C,bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(A) ←(C) and (bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A98(y)H

1	0	1	0	1	0	0	1	1	0	0	0	0	y	y	y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ANL C,/bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(A) ←(C) and /(bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A9F(y)H

1	0	1	0	1	0	0	1	1	1	1	1	0	y	y	y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

STC MCU

CJNE <dest-byte>,<src-byte>,rel

功能: 比较，如果不相等就跳转。

说明: CJNE 比较前两个操作数的大小，如果它们的值不相等则跳转。将 PC 加上指令最后一个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后递增 PC 到下一条指令的开头。如果无符号整数 <dest-byte> 的值小于无符号整数 <src-byte> 的值，则进位标志位置位；否则进位清零。两个操作数都不受影响。前两个操作数允许四种寻址模式组合：累加器可以与任何直接寻址的字节或者立即数比较，任何间接内存位置或者工作寄存器都可以与立即数比较。影响 C、N 和 Z 标志位。

CJNE A,Direct,rel

指令操作:

```
        (PC)      ←(PC) + 3
  if    (A)       ≠ (direct)
then    (PC)      ←(PC) + 相对偏移
  if    (A)       < (direct)
then    (C)       ←1
else    (A)       ←0
```

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] B5H

1 0 1 1	0 1 0 1	直接地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 2/3 2/3

Hex: 指令码 指令码

CJNE A,#DATA,rel

指令操作:

```
        (PC)      ←(PC) + 3
  if    (A)       ≠ data
then    (PC)      ←(PC) + 相对偏移
  if    (A)       < data
then    (C)       ←1
else    (C)       ←0
```

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] B4H

1 0 1 1	0 1 0 0	立即数	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

CJNE Rn,#DATA,rel

指令操作:

```
        (PC)      ←(PC) + 3
  if    (Rn)      ≠ data
then    (PC)      ←(PC) + 相对偏移
  if    (Rn)      < data
then    (C)       ←1
else    (C)       ←0
```

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

✓	-	-	✓	✓

[指令码] B8H - BFH

1	0	1	1	1	r	r	r	立即数	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 4

时钟数: 2/3 3/4

Hex: 指令码 [A5]指令码

CJNE @Ri,#DATA,rel

指令操作:

	(PC)	←(PC) + 3
if	((Ri))	≠ data
then	(PC)	←(PC) + 相对偏移
if	((Ri))	< data
then	(C)	←1
else	(C)	←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] B6H, B7H

1	0	1	1	0	1	1	i	立即数	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 4

时钟数: 2/3 3/4

Hex: 指令码 [A5]指令码

CLR A

功能: 累计器清零

说明: 累加器被清零（所有的位置位为零）。影响 N 和 Z 标志位。

指令操作:

(PC)	←(PC) + 1
(A)	←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] E4H

1	1	1	0	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

CLR bit51

功能: 位清零

说明: 指定的位被清零（重置为零）。不影响其它标志位。

指令操作:

(PC)	←(PC) + 2
bit	←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	–	–

[指令码] C2H

1	1	0	0	0	0	1	0	位地址

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

CLR C

功能: 进位清零

说明: 进位标志位被清零（重置为零）。不影响其它标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(C) ←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	–	–

[指令码] C3H

1	1	0	0	0	0	1	1

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	1	1
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

CLR bit

功能: 位清零

说明: 指定的位被清零（重置为零）。不影响其它标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(bit) ←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	–	–

[指令码] A9C(y)H

1	1	0	0	1	0	0	1	1	1	0	0	0	y	y	y	直接地址

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	4	3
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

CMP <dest>,<src>

功能: 比较

说明: 从目标操作数中减去源操作数。结果不存储在目标操作数中。如果第 7 位需要借位，则 CY（借位）标志位置位；否则清零。当减去有符号整数时，OV 标志位指示正数减去负数出现了负结果，或者指示负数减去正数出现了正结果。本描述中的第 7 位是指操作数的最高有效字节（8、16 或者 32 位）。AC 仅受字节操作数影响。N 和 Z 标志位会根据结果受到影响。源操作数允许四种寻址模式：寄存器、直接、立即数和间接寻址。

CMP Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) -(Rms)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BCH

1 0 1 1	1 1 0 0	s s s s	S S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) -(WRjs)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BDH

1 0 1 1	1 1 0 1	t t t t	T T T T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP DRkd,DRks

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRkd) -(DRks)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BFH

1 0 1 1	1 1 1 1	u u u u	U U U U

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) -#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BE(s)0H

1 0 1 1	1 1 1 0	s s s s	0 0 0 0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) -#data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BE(t)4H

1	0	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP DRk,#0DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) -#0data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BE(u)8H

1	0	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP DRk,#1DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) -#1data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BE(u)CH

1	0	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP Rm,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) -(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BE(s)1H

1	0	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP WRj,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) -(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BE(t)5H

1	0	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2(3 for SFR) 1(2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP Rm,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) -(dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BE(s)3H

1	0	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP WRj,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) -(dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	–	✓	✓	✓

[指令码] BE(t)7H

1	0	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) -((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BE(t)9(s)0H

1	0	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

BE(WRj)9(Rm)0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CMP Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) -((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] BE(u)B(s)0H

1	0	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

BE (DRk) B (Rm) 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

CPL A

功能: 累加器取反

说明: 累加器的每一位都逻辑取反（逐个取反）。先前为 1 的位将改变为 0，反之亦然。只影响 N 和 Z 标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←/(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] F4H

1	1	1	1	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

CPL Bit51

功能: 位取反

说明: 对指定的位变量取反。之前是 1 的位被改变为零，反之亦然。不影响其它标志位。

注意：当该指令用于修改输出引脚时，用作原始数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(bit51) ←/(bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] B2H

1	0	1	1	0	0	1	0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

CPL C

功能: 进位取反

说明: 对进位标志位取反。之前是 1 的位被改变为零，反之亦然。

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(C) ←/(C)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] B3H

1	0	1	1	0	0	1	1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

CPL Bit

功能: 位取反

说明: 对指定的位取反。

指令操作:

(PC) ←(PC) + 3

(bit) ←/(bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A9B(y)H

1	0	1	0	1	0	0	1	1	0	1	1	0	y	y	y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

DA A

功能: 十进制加法后调整累加器

说明: DA A 调整累加器中的 8 位值，该值由之前两个变量（每个变量为压缩 BCD 格式）相加生成，生成两个 4 位数字。任何 ADD 或者 ADDC 指令都可能用来执行加法。如果累加器第 3 到 0 位大于 9（xxxx1010-xxxx1111），或者如果 AC 标志位为 1，则将累加器加 6 使得低位半字节生成正确的 BCD 数字。如果低四位域的进位通过所有高位传送，则此内部加法将置位进位标志位，否则却不会清零进位标志位。如果现在置位了进位标志位，或者如果现在四个高位超过九（1010xxxx-1111xxxx），这些高位将加六，在高半字节中生成正确的 BCD 数字。同样，如果高位进位，将会置位进位标志位，但不会清零进位。因此，进位标志位指示原始的两个 BCD 变量的和是否大于 100，从而允许多种准确的十进制加法。OV 不受影响。所有这些都发生在一个指令周期内。本质上，该指令通过将累加器加 00H、06H、60H 或者 66H 来执行十进制转换，具体取决于初始累加器和 PSW 条件。影响 C、N 和 Z 标志位。

注意：DA A 不能简单地将累加器中的十六进制数转换为 BCD 表示法，DA A 也不适用于十进制减法。

指令操作:

(PC)←(PC) + 3

if [[(A3-0) > 9] ^ [(AC) = 1]]

then (A3-0) ← (A3-0) + 6

next if [[(A7-4) > 9] ^ [(C) = 1]]

then (A7-4) ← (A7-4) + 6

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] B4H

1	0	1	1	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

DEC byte

功能: 递减

说明: 指定的变量减 1。00H 的原始值将下溢到 0FFH。只影响 N 和 Z 标志位。允许使用以下寻址模式：累加器、寄存器、直接或者寄存器间接寻址。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

DEC A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 14H

0	0	0	1	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

DEC Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(Rn) ←(Rn) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 18H - 1FH

0	0	0	1	1	r	r	r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

DEC Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←(direct) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 15H

0 0 0 1	0 1 0 1	直接地址

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

DEC @Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

((Ri)) ←((Ri)) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 16H, 17H

0 0 0 1	0 1 1 i

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	1	2
时钟数:	1	2
Hex:	指令码	[A5]指令码

DEC <dest>,<src>

功能: 目标值递减

说明: 将目标操作数所指定的变量递减 1、2 或者 4。原始值 00H 将下溢至 0FFH。影响 N 和 Z 标志位。

递减的值编码如下：

vv	值
00	1
01	2
10	3

DEC Rm,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rm) ←(Rm) - #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 1B(s)(00v)H

0 0 0 1	1 0 1 1	s s s s	0 0 v v

	Binary 模式	**Source 模式**
指令长度:	3	2
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

DEC WRj,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj) ←(WRj) - #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 1B(t)(01v)H

0	0	0	1	1	0	1	1	t	t	t	t	0	1	v	v

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

DEC DRk,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRk) ←(DRk) - #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 1B(u)(11v)H

0	0	0	1	1	0	1	1	u	u	u	u	1	1	v	v

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

DIV AB

说明: DIV AB 将累加器中的无符号八位整数除以寄存器 B 中的无符号八位整数。累加器保存商的整数部分，寄存器 B 保存整数余数。进位和 OV 标志位将被清零。N 和 Z 标志位也会根据结果受到影响。

例外：如果 B 原来放入 00H，则返回到累加器和 B 寄存器的值为未定义的。此外，溢出标志位置位。进位标志位在任何情况下都会被清零。其它标志位未定义。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A15-8) ← (A) / (B) –结果的位 15..8

(A7-0) ← (A) / (B) –结果的位 7..0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓*	✓*	✓*

*) –如果 B 原来放入 00H，则 OV=1，N 和 Z 未定义

[指令码] 84H

1	0	0	0	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 6 6

Hex: 指令码 指令码

DIV <dest>,<src>

说明: 在寄存器寻址模式下将寄存器中的无符号整数除以无符号整数操作数，并清零 CY 和 OV 标志位。对于字节操作数（<dest>, <src> = Rmd,Rms），结果为 16 位。8 位的商存储在 Rmd 所在字的高字节中，8 位的余数存储在 Rmd 所在字的低字节中。例如：寄存器 1 放入 251 （0FBH），寄存器 5 放入 18（12H）。执行 DIV R1 指令后，R5 寄存器 1 放入 13（0DH 或者 00001101B）；寄存器 0 放入 17（11H 或者 00010001B），因为 251= (13×18) + 17； 同时 CY 和 OV 位被清零。CY 标志位被清零。如果商的最高有效位已置位，则 N 标志位置位。如果商为零，则 Z 标志位置位。

例外：如果 <src> 放入 00H，则两个操作数中返回的值都是未定义的；CY 标志位被清零， OV

标志位置位，其余标志位未定义。

DIV Rmd,Rms

指令操作:

(PC)	←(PC) + 2	
(Rmd)	余数(Rmd) / (Rms)	if <dest> md = 0,2,4,..,14
(Rmd+1)	商(Rmd) / (Rms)	
(Rmd-1)	余数(Rmd) / (Rms)	if <dest> md = 1,3,5,..,15
(Rmd)	商(Rmd) / (Rms)	

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓*	✓*	✓*

*) –如果源数原来放入 0，则 OV=1，N 和 Z 未定义

[指令码] 8CH

1	0	0	0	1	1	0	0	s	s	s	s	S	S	S	S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 7 6

Hex: [A5]指令码 指令码

DIV WRjd,WRjs

指令操作:

(PC)	←(PC) + 2	
(WRjd)	余数(WRjd) / (WRjs)	if <dest> jd = 0,4,8,..,28
(WRjd+1)	商(WRjd) / (WRjs)	
(WRjd-1)	余数(WRjd) / (WRjs)	if <dest> jd = 2,6,10,..,30
(WRjd)	商(WRjd) / (WRjs)	

对于字操作数（<dest>,<src> = WRjd,WRjs），16 位的商在 WR(jd+2)中，16 位的余数在 WRjd 中。例如，对于目标寄存器 WR4，假设商为 1122H，余数为 3344H。然后，将结果存储在这些寄存器文件位置：(4)->0x33、(5)->0x44、(6)->0x11、(7)->0x22。

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓*	✓*	✓*

*) –如果源数原来放入 0，则 OV=1，N 和 Z 未定义

[指令码] 8DH

1	0	0	0	1	1	0	1	t	t	t	t	T	T	T	T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 11 10

Hex: [A5]指令码 指令码

DJNZ <byte>,<rel–addr>

功能: 递减，如果不为零则跳转

说明: DJNZ 将指定位置的值递减 1，如果结果值不为零，则跳转到第二个操作数指定的地址。 00H 的原始值将下溢至 0FFH。只影响 N 和 Z 标志位。将 PC 加上指令最后一个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增到下一条指令的第一个字节。递减的位置可以是寄存器或者直接寻址的字节。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

DJNZ Rn,rel

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
(Rn)←(Rn) - 1
if (Rn) ≠ 0
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] D8H - DFH

1 1 0 1	1 r r r	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 2/3 3/4

Hex: 指令码 [A5]指令码

DJNZ Direct,rel

指令操作:

(PC)←(PC) + 3
(direct)←(direct) - 1
if (direct) ≠ 0
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] D5H

1 1 0 1	0 1 0 1	直接地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 4

时钟数: 2/3 2/3

Hex: 指令码 [A5]指令码

ECALL <dest>

功能: 扩展调用

说明: 调用位于指定地址的子程序。该指令将程序计数器加 4 以生成下一条指令的地址，然后将 24 位结果压入堆栈（高字节在前），堆栈指针增加 3。然后将 PC 的 8 位高字和 16 位低字分别装载到 ECALL 指令的第二、第三和第四字节。程序继续执行该地址处的指令。因此，子程序可以在整个 16MB 存储空间中的任何位置开始。不影响标志位。

ECALL addr24

指令操作:

(PC) ←(PC) + 4
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.23:16)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.15:8)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.7:0)
(PC) ←(addr.23:0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 9AH

1 0 0 1	1 0 1 0	addr 23-16	addr 15-8	addr 7-0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

ECALL @DRk

指令操作:

(PC) ←(PC) + 4
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.23:16)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.15:8)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.7:0)
(PC) ←((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 99(u)8H

1 0 0 1	1 0 0 1	u u u u	1 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

EJMP <dest>

功能: 扩展跳转

说明: 通过把指令的第二、第三和第四个字节加载到 PC 的 8 位高位字和 16 位低位字，进行无条件跳转到指定地址。因此，目标可以在整个 16MB 内存空间中的任何位置。不影响标志位。

EJMP addr24

指令操作: (PC) ←(addr.23:0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 8AH

1 0 0 0	1 0 1 0	addr 23-16	addr 15-8	addr 7-0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

EJMP @DRk

指令操作: (PC) ←((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 89(u)8H

1 0 0 0	1 0 0 1	u u u u	1 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

ESC

功能: 切换到相反的模式

说明: 以相反的模式继续执行紧接着的指令。除了 PC 之外，没有寄存器或者标志位受到影响。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A5H

1 0 1 0	0 1 0 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ERET

功能: 扩展返回

说明: 依次从堆栈中弹出 PC 的第 3 字节、第 2 字节、第 1 字节和第 0 字节，并将堆栈指针减 3。程序在结果地址处继续执行，通常是马上紧接着 ECALL 之后的指令。不影响标志位。

指令操作:

(PC.7:0) ¨((SP))

(SP) ¨(SP) - 1

(PC.15:8) ¨((SP))

(SP) ¨(SP) - 1

(PC.23:16) ←((SP))

(SP) ←(SP) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] AAH

1 0 1 0	1 0 1 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 1

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

INC byte

功能: 递增

说明: INC 将指定的变量加 1。原来值 0FFh 将溢出到 00h。只影响 N 和 Z 标志位。允许三种寻址模式：寄存器、直接或者寄存器间接寻址。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

INC A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 04H

0 0 0 0	0 1 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

INC Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(Rn) ←(Rn) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 08H - 0FH

0 0 0 0	1 r r r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

INC Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(direct) ←(direct) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 05H

0 0 0 0	0 1 0 1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

INC @Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

((Ri)) ←((Ri)) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 06H, 07H

0 0 0 0	0 1 1 i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

INC <dest>,<src>

功能: 递增

说明: 将指定变量递增 1、2 或者 4。原来值 0FFH 溢出到 00H。只影响 N 和 Z 标志位。递增值的编码如下：

vv	值
00	1
01	2
10	3

INC Rm,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rm) ←(Rm) + #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 0B(s)(00v)H

0	0	0	0	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	v	v

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

INC WRj,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj) ←(WRj) + #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 0B(t)(01v)H

0	0	0	0	1	0	1	1	t	t	t	t	0	1	v	v

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

INC DRk,#short

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRk) ←(DRk) + #short

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 0B(u)(11v)H

0	0	0	0	1	0	1	1	u	u	u	u	1	1	v	v

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

STC MCU

INC DPTR

功能: 递增数据指针

说明: 将 16 位的数据指针加 1。执行 16 位递增（模 2^16）； 数据指针的低字节（DPL）从 0FFH 溢出到 00H 时会向高位字节（DPH）递增。高字节（DPH）溢出不会增加扩展数据指针的高字（DPX = DR56）。只影响 N 和 Z 标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(DPTR) ←(DPTR) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] A3H

1	0	1	0	0	0	1	1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

JB

功能: 如果置位则跳转

说明: 如果指定的位为 1，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第三个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增到下一条指令的第一个字节。不修改被检测的位。不影响标志位。

JB Bit51,rel

指令操作: (PC)←(PC) + 3

if (bit51) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 20H

0	0	1	0	0	0	0	0	位地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JB Bit,rel

指令操作: (PC)←(PC) + 3

if (bit) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A92(y)H

1	0	1	0	1	0	0	1	0	0	1	0	0	y	y	y	直接地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JBC

功能: 如果置位则跳转并清零位

说明: 如果指定的位为 1，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。任何一种情况，都清零指定位。将 PC 加上指令第三个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增到下一条指令的第一个字节。不影响标志位。

注意：当该指令用于测试输出引脚时，用作原始数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

JBC Bit51,rel

指令操作:

if (bit51) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 10H

0 0 0 1	0 0 0 0	位地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JBC Bit,rel

指令操作:

if (bit) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A91(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	0 0 0 1	0 y y y	直接地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JC

功能: 如果置位了进位则跳转

说明: 如果进位标志位被置位，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。不修改被检测的位。不影响标志位。

指令操作:

if (C) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 40H

0 1 0 0	0 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JE

功能: 如果相等则跳转

说明: 如果 Z 标志位已置位，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2

if (Z) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 68H

0 1 1 0	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JG

功能: 如果大于则跳转

说明: 如果 Z 标志位和 CY 标志位都清零，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2

if (Z=0 and C=0) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 38H

0 0 1 1	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JLE

功能: 如果小于等于则跳转

说明: 如果 Z 标志位和 CY 标志位都已置位，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2

if (Z=1 and C=1) = 1

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 28H

0	0	1	0	1	0	0	0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JMP @A+DPTR

功能: 间接跳转

说明: 把累加器的 8 位无符号内容和 16 位数据指针相加，并将结果和加载到程序计数器。这将是后续指令提取的地址。执行 16 位数加法（模 2^16）：低 8 位的进位传送到高位。累加器和数据指针都没有改变。不影响标志位。

指令操作: (PC) ←(A) + (DPTR)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 73H

0	1	1	1	0	0	1	1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 4 4

Hex: 指令码 指令码

JNB

功能: 如果位未置位则跳转

说明: 如果指定的位为零，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第三个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增到下一条指令的第一个字节。不修改被检测的位。不影响标志位。

JNB Bit51,rel

指令操作: (PC)←(PC) + 3

if (bit51) = 0

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 30H

0	0	1	1	0	0	0	0	位地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JNB Bit,rel

指令操作: (PC)←(PC) + 3

if (bit) = 0

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A93(y)H

1	0	1	0	1	0	0	1	0	0	1	1	0	y	y	y	直接地址	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JNC

功能: 如果进位未置位则跳转

说明: 如果进位标志位为零，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增到下一条指令。

指令操作: (PC)←(PC) + 2

if (C) = 0

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 50H

0	1	0	1	0	0	0	0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JNE

功能: 如果不相等则跳转

说明: 如果 Z 标志位清零，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作: (PC)←(PC) + 2

if (Z) = 0

then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 78H

0	1	1	1	1	0	0	0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JNZ

功能: 如果累加器不为零则跳转

说明: 如果累加器的任何一位为 1，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (A) ≠ 0
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 70H

0 1 1 1	0 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

JSG

功能: 如果大于则跳转（有符号）

说明: 如果 Z 标志位清零并且 N 标志位和 OV 标志位具有相同的值，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (Z=0 and N=OV)
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 18H

0 0 0 1	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JSGE

功能: 大于等于跳转（有符号）

说明: 如果 N 标志位和 OV 标志位具有相同的值，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (N=OV)
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 58H

0 1 0 1	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JSL

功能: 如果小于则跳转（有符号）

说明: 如果 N 标志位和 OV 标志位具有不同的值，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (N≠OV)
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 48H

0 1 0 0	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JSLE

功能: 如果小于等于则跳转（有符号）

说明: 如果 Z 标志位已置位或者如果 N 标志位和 OV 标志位具有不同的值，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (Z=1 or (N≠OV))
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 08H

0 0 0 0	1 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2/5 1/3

Hex: [A5]指令码 指令码

JZ

功能: 如果累加器为零则跳转

说明: 如果累加器的所有位都为零，则跳转到指定的地址；否则继续下一条指令。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，之后将 PC 递增两次。不修改累加器。 不影响标志位。

指令操作:

(PC)←(PC) + 2
if (A) = 0
then (PC)←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 60H

0 1 1 0	0 0 0 0	相对地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1/3 1/3

Hex: 指令码 指令码

LCALL

功能: 长调用

说明: 调用位于指定地址的子程序。该指令将程序计数器加 3 以生成下一条指令的地址，然后将 16 位结果压入堆栈（先是低字节），堆栈指针加 2。然后将 PC 的高位和低位字节分别装载到 LCALL 指令的第二和第三字节。程序继续执行该地址处的指令。因此，子程序可以在整个 64KB 程序存储器地址空间中的任何位置开始。不影响标志位。

LCALL addr16

指令操作:

(PC) ←(PC) + 3
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.7:0)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.15:8)
(PC) ←(addr.15:0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 12H

0 0 0 1	0 0 1 0	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

LCALL @WRj

指令操作:

(PC) ←(PC) + 3
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.7:0)
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(PC.15:8)
(PC) ←((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 99(t)4H

1 0 0 1	1 0 0 1	t t t t	0 1 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

LJMP

功能: 长跳转

说明: LJMP 通过把指令的第二和第三个字节分别加载到 PC 高位和低位字节，进行无条件跳转到指定地址。因此，目标可以在整个 64KB 程序存储器地址空间中的任何位置。不影响标志位。

LJMP addr16

指令操作: (PC) ←(addr.15:0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 02H

0 0 0 0	0 0 1 0	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

LJMP @WRj

指令操作: (PC) ←((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 89(t)4H

1 0 0 0	1 0 0 1	t t t t	0 1 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 4 3

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV

功能: 搬运变量

说明: 第二个操作数指定的变量被复制到第一个操作数指定的位置。源数字节不受影响。没有其它寄存器或者标志位受到影响。这是迄今为止最灵活的操作。允许源数和目标寻址模式的 24 种组合。

MOV A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] E8H - EFH

1 1 1 0	1 r r r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV A,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(direct)

注：MOV A, ACC 是有效指令。

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] E5H

1	1	1	0	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] E6H, E7H

1	1	1	0	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 74H

0	1	1	1	0	1	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV Rn,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(Rn) ←(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] F8H - FFH

1	1	1	1	1	r	r	r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Rn,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rn) ←(direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A8H - AFH

1	0	1	0	1	r	r	r	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Rn,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rn) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 78H - 7FH

0	1	1	1	1	r	r	r	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Direct,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] F5H

1	1	1	1	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV Direct,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←(Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 88H - 8FH

1	0	0	0	1	r	r	r	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Direct,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(direct) ←(direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 85H

1	0	0	0	0	1	0	1	源直接地址	目标直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV Direct,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 86H, 87H

1	0	0	0	0	1	1	i	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Direct,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 75H

0	1	1	1	0	1	0	1	直接地址	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV @Ri,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

((Ri)) ←(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] F6H, F7H

1	1	1	1	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

STC MCU

MOV @Ri,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

((Ri)) ←(direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A6H, A7H

1 0 1 0	0 1 1 i	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV @Ri,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

((Ri)) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 76H, 77H

0 1 1 1	0 1 1 i	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 3

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

MOV Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) ←(Rms)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7CH

0 1 1 1	1 1 0 0	s s s s	S S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjs)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7DH

0 1 1 1	1 1 0 1	t t t t	T T T T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV DRkd,DRks

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRkd) ←(DRks)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7FH

0	1	1	1	1	1	1	1	u	u	u	u	U	U	U	U

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(s)0H

0	1	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←#data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(t)4H

0	1	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV DRk,#0DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) ←#0data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(u)8H

0	1	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	0	0	立即数高字节	立即数低字节

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV DRk,#1DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) ←#1data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(u)CH

0	1	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV Rm,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(s)1H

0	1	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址	

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	4	3
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV WRj,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(t)5H

0	1	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址	

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	4	3
时钟数:	2(3 for SFR)	1(2 for SFR)
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV DRk,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(DRk) ←(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(u)DH

0	1	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2(5 for SFR) 1(4 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Rm,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(s)3H

0	1	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRj,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(t)7H

0	1	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV DRk,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) ←(dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(u)FH

0	1	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	1	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(t)9(s)0H

0	1	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7E(u)B(s)0H

0	1	1	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRjd,@WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRjd) ←((WRjs))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 0B(u)8(s)0H

0	0	0	0	1	0	1	1	u	u	u	u	1	0	0	0	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRj,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 0B(u)A(t)0H

0	0	0	0	1	0	1	1	u	u	u	u	1	0	1	0	t	t	t	t	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Dir8,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(dir8) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(s)1H

0	1	1	1	1	0	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Dir8,WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(dir8) ←(WRj)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(t)5H

0	1	1	1	1	0	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Dir8,DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(dir8) ←(DRk)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(u)DH

0	1	1	1	1	0	1	0	u	u	u	u	1	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Dir16,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(dir16) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(s)3H

0	1	1	1	1	0	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

STC MCU

MOV Dir16,WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(dir16) ←(WRj)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(t)7H

																地址高字节	地址低字节
0	1	1	1	1	0	1	0	t	t	t	t	0	1	1	1		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Dir16,DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(dir16) ←(DRk)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(u)FH

																地址高字节	地址低字节
0	1	1	1	1	0	1	0	u	u	u	u	1	1	1	1		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @WRj,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

((WRj)) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(t)9(s)0H

0	1	1	1	1	0	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @DRk,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

((DRk)) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 7A(u)B(s)0H

0	1	1	1	1	0	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

((WRjd)) ←(WRjs)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 1B(t)8(T)0H

0	0	0	1	1	0	1	1	t	t	t	t	1	0	0	0
T	T	T	T	0	0	0	0								

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @DRk,WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

((DRk)) ←(WRj)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 1B(u)A(t)0H

0	0	0	1	1	0	1	1	u	u	u	u	1	0	1	0
t	t	t	t	0	0	0	0								

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Rm,@WRj+dis

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←((WRj)+dis)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 09H

0	0	0	0	1	0	0	1	s	s	s	s	t	t	t	t
偏移高字节								偏移低字节							

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV WRjd,@WRjs+dis

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRjd) ←((WRjs)+dis)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 49H

0	1	0	0	1	0	0	1	t	t	t	t	T	T	T	T
偏移高字节								偏移低字节							

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV Rm,@DRk+dis

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←((DRk)+dis)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 29H

0	0	1	0	1	0	0	1	s	s	s	s	u	u	u	u	偏移高字节	偏移低字节

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV WRj,@DRk+dis

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←((DRk)+dis)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 69H

0	1	1	0	1	0	0	1	t	t	t	t	u	u	u	u	偏移高字节	偏移低字节

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV @WRj+dis,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

((WRj)+dis) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 19H

0	0	0	1	1	0	0	1	s	s	s	s	t	t	t	t	偏移高字节	偏移低字节

	Binary 模式	Source 模式
指令长度:	5	4
时钟数:	2	1
Hex:	[A5]指令码	指令码

MOV @WRjd+dis,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

((WRjd)+dis) ←(WRjs)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

STC MCU

[指令码] 59H

0	1	0	1	1	0	0	1	T	T	T	T	t	t	t	t	偏移高字节		偏移低字节	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @DRk+dis,Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

((DRk)+dis) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 39H

0	0	1	1	1	0	0	1	s	s	s	s	u	u	u	u	偏移高字节		偏移低字节	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV @DRk+dis,WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

((DRk)+dis) ←(WRj)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 79H

0	1	1	1	1	0	0	1	t	t	t	t	u	u	u	u	偏移高字节		偏移低字节	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV <dest–bit>,<src–bit>

功能: 搬运位数据

说明: 第二个操作数（可直接寻址的位）指定的布尔变量被复制到进位标志位中。没有其它寄存器或者标志位受到影响。

MOV C,Bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(C) ←(bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A2H

1	0	1	0	0	0	1	0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV C,Bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(C) ←(bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A9A(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	1 0 1 0	y y y y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV Bit51,C

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(bit51) ←(C)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 92H

1 0 0 1	0 0 1 0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOV Bit,C

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(bit) ←(C)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A99(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	1 0 0 1	y y y y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOV DPTR,#DATA16

功能: 数据指针加载 16 位常数

说明: 数据指针加载指定的 16 位常数。16 位常数加载到指令的第二个和第三个字节中。第二个字节（DPH）是高位字节，而第三个字节（DPL）是低位字节。不影响标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

DPH ←立即数 15..8

DPL ←立即数 7..0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

-	-	-	-	-

[指令码] 90H

1 0 0 1	0 0 0 0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MOVC

功能: 搬运代码字节

说明: MOVC 指令将代码字节或者程序存储器中的常数加载到累加器中。取出的字节地址是原始的无符号 8 位累加器内容以及 16 位基址寄存器的内容之和，该基址寄存器可以是数据指针也可以是 PC。在后一种情况下，PC 会递增到下一条指令的地址再加上累加器；否则，基址寄存器不会改变。执行 16 位加法，因此低 8 位的进位可以传送到高位。不影响标志位。

MOVC A,@A+DPTR

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←((A) + (DPTR))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 93H

1 0 0 1	0 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 4 4

Hex: 指令码 指令码

MOVC A,@A+PC

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←((A) + (PC))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 83H

1 0 0 0	0 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

MOVH DRk,#DATA16

功能: 将 16 位立即数搬运到 dword（双字）寄存器的高位字。

说明: 将 16 位立即数搬运到双字（32 位）寄存器的高位字。双字寄存器的低位字不变。

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk).31-16 ←#data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

STC MCU

[指令码] 7A(u)CH

																立即数高字节	立即数低字节
0	1	1	1	1	0	1	0	u	u	u	u	1	1	0	0		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOVS WRj,Rm

功能: 将 8 位寄存器搬运到有符号扩展的 16 位寄存器

说明: 将 8 位寄存器的内容搬运到 16 位寄存器的低字节。16 位寄存器的高字节用符号扩展填充，符号是从 8 位源数寄存器的最高有效位获得的。

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj).7-0 ←(Rm)

(WRj).15-8 ←符号扩展

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 1AH

0	0	0	1	1	0	1	0	t	t	t	t	s	s	s	s

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MOVX

功能: 搬运外部的

说明: MOVX 指令在累加器和外部数据存储器的一个字节之间传输数据，因此 MOV 后附加 X。 有两种类型的指令，不同之处在于它们向外部数据内存提供 8 位还是 16 位间接地址。在第一种类型中，当前寄存器组 R0 或者 R1 中的内容提供了一个 8 位地址，在第二种 MOVX 指令的类型中，数据指针生成了一个 16 位地址。

MOVX A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] E2H, E3H

1	1	1	0	0	0	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3* 3*

Hex: 指令码 指令码

MOVX A,@DPTR

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←((DPTR))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

-	-	-	-	-

[指令码] E0H

1	1	1	0	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3* 3*

Hex: 指令码 指令码

MOVX @Ri,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

((Ri)) ←(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] F2H, F3H

1	1	1	1	0	0	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 2* 2*

Hex: 指令码 指令码

MOVX @DPTR,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

((DPTR)) ←(A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] F0H

1	1	1	1	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 2* 2*

Hex: 指令码 指令码

MOVZ WRj,Rm

功能: 将 8 位寄存器搬运到 16 位寄存器并扩展零

说明: 将 8 位寄存器的内容搬运到 16 位寄存器的低字节。16 位寄存器的高字节用零填充。

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj).7-0 ←(Rm)

(WRj).15-8 ←0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 0AH

0	0	0	0	1	0	1	0	t	t	t	t	s	s	s	s

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MUL

功能: 相乘

说明: 将源数寄存器中的无符号整数与目标寄存器中的无符号整数相乘。只允许寄存器寻址。对于 8 位操作数，结果为 16 位。结果的最高有效字节存储在目标寄存器所在字的低字节中。最低有效字节存储在紧接着的字节寄存器中。如果乘积大于 255(0FFH)，则 OV 标志位置位；否则将被清零。对于 16 位操作数，结果为 32 位。最高有效字存储在目标寄存器所在的双字的低位字中。最低有效字存储在紧接着的字寄存器中。在此操作中，如果乘积大于 0FFFFH，则 OV 标志位置位，否则清零。CY 标志位总是被清零。当置位结果的最高有效字节时 N 标志位置位。当结果为零时 Z 标志位置位。

MUL AB

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) × (B) -结果位 7..0

(B) ←(A) × (B) -结果位 15..8

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓	✓	✓

[指令码] A4H

1 0 1 0	0 1 0 0
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

MUL Rmd,Rms

指令操作: (PC)←(PC) + 2

if <dest>md = 0,2,4..,14

Rmd←Rmd × Rms 的高字节

Rmd+1←Rmd × Rms 的低字节

if <dest>md = 1,3,5..,15

Rmd-1←Rmd × Rms 的高字节

Rmd←Rmd × Rms 的低字节

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓	✓	✓

[指令码] ACH

1 0 1 0	1 1 0 0	s s s s	S S S S
Binary 模式		**Source 模式**	

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

MUL WRjd,WRjs

指令操作: (PC)←(PC) + 2

if <dest>jd = 0,4,8..,28

WRjd←WRjd × WRjs 的高字节

WRjd+2←WRjd × WRjs 的低字节

if <dest>jd = 2,6,10..,30

WRjd-2←WRjd × WRjs 的高字节

WRjd←WRjd × WRjs 的低字节

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
0	-	✓	✓	✓

[指令码] ADH

1	0	1	0	1	1	0	1	t	t	t	T	T	T	T	T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

NOP

功能: 无操作

说明: 继续执行接下来的指令。除了 PC 之外，不影响任何寄存器或者标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 00H

0	0	0	0	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL

功能: 变量的逻辑或

说明: 在指定变量之间执行按位逻辑或运算，将结果存储在目标操作数中。目标操作数可以是寄存器、累加器或者直接地址。这两个操作数允许 12 种寻址模式组合。当目标是累加器时，源数可以是寄存器、直接、寄存器间接或者立即寻址；当目标是直接地址时，源数可以是累加器或者立即数。当目标是寄存器时，源数可以是寄存器、立即、直接和间接寻址。只影响 N 和 Z 标志位。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

ORL A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) or (Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 48H - 4FH

0	1	0	0	1	r	r	r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

ORL A,Dir

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) or (direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 45H

0	1	0	0	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) or ((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 46H, 47H

0	1	0	0	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

ORL A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) or #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 44H

0	1	0	0	0	1	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL Dir,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(direct) ←(direct) or (A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 42H

0	1	0	0	0	0	1	0	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL Dir,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(direct) ←(direct) or #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 43H

0 1 0 0	0 0 1 1	直接地址	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) ←(Rms) or (Rmd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4CH

0 1 0 0	1 1 0 0	s s s s	S S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjs) or (WRjd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4DH

0 1 0 0	1 1 0 1	t t t t	S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) or #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(s)0H

0 1 0 0	1 1 1 0	s s s s	0 0 0 0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) or #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(t)4H

																立即数高字节	立即数低字节
0	1	0	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL Rm,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) or (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(s)1H

																直接地址
0	1	0	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL WRj,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(WRj) or (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(t)5H

																直接地址
0	1	0	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2(3 for SFR) 1(2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL Rm,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(Rm) or (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(s)3H

0 1 0 0	1 1 1 0	s s s s	0 0 1 1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL WRj,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) or (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(t)7H

0 1 0 0	1 1 1 0	t t t t	0 1 1 1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) or ((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(t)9(s)0H

0 1 0 0	1 1 1 0	t t t t	1 0 0 1	s s s s	0 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) or ((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 4E(u)B(s)0H

0 1 0 0	1 1 1 0	u u u U	1 0 1 1	s s s s	0 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL CY,<src–bit>

功能: 位变量的逻辑或

说明: 如果布尔值为逻辑 1，则进位标志位置位；否则进位保持在当前状态。汇编语言中操作数前的斜杠（“/”）表示将寻址位的逻辑补码用作源数的值，但源位本身不受影响。不影响其它标志位。

ORL C,Bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(C) ←(C) or (bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] 72H

0 1 1 1	0 0 1 0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL C,/Bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(C) ←(C) or /(bit51)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A0H

1 0 1 0	0 0 0 0	位地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

ORL C,Bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(C) ←(C) or (bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A97(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	0 1 1 1	0 y y y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

ORL C,/Bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(C) ←(C) or /(bit)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] A9E(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	1 1 1 0	0 y y y	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

POP

功能: 弹出堆栈

说明: 读取由堆栈指针寻址的片上内存位置的内容，然后将堆栈指针减 1。在之前内存位置读取的值被传输到新寻址的位置，该值可以是 8 位或者 16 位。不影响标志位。

POP Dir8

指令操作:

(PC) ←(PC) + 2

(dir8) ←((SP))

(SP) ←(SP) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] D0H

1 1 0 1	0 0 0 0	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

POP Rm

指令操作:

(PC) ←(PC) + 2

(Rm) ←((SP))

(SP) ←(SP) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] DA(s)8H

1 1 0 1	1 0 1 0	s s s s	1 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

POP WRj

指令操作:

(PC) ←(PC) + 2

(WRj) ←((SP))

(SP) ←(SP) - 2

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] DA(t)9H

1 1 0 1	1 0 1 0	t t t t	1 0 0 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

POP DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(DRk) ←((SP))
(SP) ←(SP) - 3

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] DA(u)BH

1	1	0	1	1	0	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2
时钟数: 2 1
Hex: [A5]指令码 指令码

PUSH

功能: 压入堆栈
说明: 将堆栈指针加 1。然后将指定变量的内容复制到堆栈指针寻址的片上内存位置。不影响标志位。

PUSH Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] C0H

1	1	0	0	0	0	0	0	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2
时钟数: 1 1
Hex: 指令码 指令码

PUSH #DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←#data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] CA02H

1	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3
时钟数: 2 1
Hex: [A5]指令码 指令码

PUSH #DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←MSB #data
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←LSB #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] CA06H

1 1 0 0	1 0 1 0	0 0 0 0	0 1 1 0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

PUSH Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(Rm)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] CA(s)8H

1 1 0 0	1 0 1 0	s s s s	1 0 0 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

PUSH WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(WRj)
(SP) ←(SP) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] CA(t)9H

1 1 0 0	1 0 1 0	t t t t	1 0 0 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

PUSH DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 2
(SP) ←(SP) + 1
((SP)) ←(DRk)
(SP) ←(SP) + 3

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

-	-	-	-	-

[指令码] CA(u)BH

1 1 0 0	1 0 1 0	u u u u	1 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

RET

功能: 从子程序返回

说明: RET 依次从堆栈中弹出 PC 的高位和低位字节，堆栈指针减 2。程序在结果地址处继续执行，通常是紧跟在 ACALL 或者 LCALL 之后的指令。不影响标志位。

指令操作:

(PC15-8) ←((SP))
(SP) ←(SP) - 1
(PC7-0) ←((SP))
(SP) ←(SP) - 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 22H

0 0 1 0	0 0 1 0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

RETI

功能: 从中断返回

说明: 该指令从堆栈中弹出两个或者四个字节，具体取决于 CONFIG1 寄存器中的 INTR 位。如果 INTR = 0，RETI 将 PC 的高字节和低字节依次从堆栈中弹出，并用作 FF:区域的 16 位返回地址。堆栈指针减 2。不影响其它寄存器，PSW 和 PSW1 都不会自动恢复到中断前的状态。如果 INTR = 1，RETI 从堆栈中弹出四个字节：PSW1 和 PC 的三个字节。PC 的三个字节是返回地址，它可以是 16MB 内存空间中的任何位置。堆栈指针减四。PSW1 恢复到中断前状态，但 PSW 没有恢复到中断前状态。不影响其它寄存器。对于 INTR 的任意值，硬件都会恢复中断逻辑以接收跟刚处理的中断具有相同优先级的其它中断。程序在返回地址继续执行，该地址通常是检测到中断请求之后的指令。如果有相同或者较低优先级的中断在等待时执行了 RETI 指令，则在处理等待中断之前先执行该条指令。

指令操作:

INTR=1:		INTR=0:	
(PC15-8)	←((SP))	(PC15-8)	←((SP))
(SP)	←(SP) - 1	(SP)	←(SP) - 1
(PC7-0)	←((SP))	(PC7-0)	←((SP))
(SP)	←(SP) - 1	(SP)	←(SP) - 1
(PC23-16)	←((SP))		
(SP)	←(SP) - 1		
PSW1	←((SP))		
(SP)	←(SP) - 1		

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

-	-	-	-	-

[指令码] 32H

0 0 1 1	0 0 1 0
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 3 3

Hex: 指令码 指令码

RL

功能: 累加器循环左移

说明: 累加器中的八位向左循环移动一位。第 7 位循环到第 0 位的位置。只影响 N 和 Z 标志位。

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(An + 1) ←(An) n = 0-6

(A0) ←(A7)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 23H

0 0 1 0	0 0 1 1
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

RLC

功能: 带进位标志位累加器循环左移

说明: 累加器中的八位和进位标志位一起向左循环移动一位。第 7 位移入进位标志位；进位标志位的之前状态移入第 0 位的位置。N 和 Z 标志位也会受到影响。

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(An + 1) ←(An) n = 0-6

(A0) ←(C)

(C) ←(A7)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 33H

0 0 1 1	0 0 1 1
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

RR

功能: 累加器循环右移

说明: 累加器中的八位向右循环移动一位。第 0 位循环到第 7 位的位置。只影响 N 和 Z 标志位。

指令操作:

(PC) ←(PC) + 1

(An) ←(An + 1) n = 0-6

(A7) ←(A0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 03H

0 0 0 0	0 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

RRC

功能: 带进位标志位累加器循环右移

说明: 累加器中的八位和进位标志位一起向右循环移动一位。第 0 位移入进位标志位；进位标志位的之前状态移入第 7 位的位置。N 和 Z 标志位也会受到影响。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(An) ←(An + 1) n = 0-6

(A7) ←(C)

(C) ←(A0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 13H

0 0 0 1	0 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

SETB

功能: 置位

说明: SETB 将指定位置位为 1。SETB 可以对进位标志位或者任何可直接寻址的位进行操作。不影响其它标志位。

SETB C

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(C) ←1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	-	-

[指令码] D3H

1 1 0 1	0 0 1 1

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

SETB Bit51

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(bit51) ←1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] D2H

1 1 0 1	0 0 1 0	位地址

Binary 模式	Source 模式
指令长度: 2	2
时钟数: 1	1
Hex: 指令码	指令码

SETB Bit

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(bit) ←1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] A9D(y)H

1 0 1 0	1 0 0 1	1 1 0 1	0 y y y	直接地址

Binary 模式	Source 模式
指令长度: 4	3
时钟数: 2	1
Hex: [A5]指令码	指令码

SJMP

功能: 短跳转

说明: 程序控制无条件地跳转到指定的地址。将 PC 加上指令第二个字节中的有符号相对偏移来计算跳转目标，然后 PC 递增两次。因此，允许的目标的范围是从该指令之前的 128 个字节到它之后的 127 个字节之间。不影响标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(PC) ←(PC) + rel

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] 80H

1 0 0 0	0 0 0 0	相对地址

Binary 模式	Source 模式
指令长度: 2	2
时钟数: 3	3
Hex: 指令码	指令码

SLL

功能: 逻辑左移 1 位

说明: 将指定变量左移 1 位，将最低有效位替换为零。移出的位最高有效位（MSB）存储在 CY 位中。N 和 Z 标志位也受到影响。

SLL Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rm).a + 1 ←(Rm).a

(Rm).0 ←0

CY ←(Rm).7

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 3E(s)0H

0	0	1	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SLL WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj).b + 1 ←(WRj).b

(WRj).0 ←0

CY ←(WRj).15

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 3E(t)4H

0	0	1	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SRA

功能: 算术右移 1 位（有符号）

说明: 将指定的变量进行算术右移 1 位。最高有效位不变。移出的位（LSB）存储在 CY 位中。N 和 Z 标志位也受到影响。

SRA Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rm).7 ←(Rm).7

(Rm).a ←(Rm).a+1

CY ←(Rm).0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 0E(s)0H

0	0	0	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SRA WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj).15 ←(WRj).15

(WRj).b ←(WRj).b + 1

CY ←(WRj).0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 0E(t)4H

0	0	0	0	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SRL

功能: 逻辑右移 1 位

说明: SRL 将指定变量右移 1 位，将最高有效位替换为零。移出的位（LSB）存储在 CY 位中。N 和 Z 标志位也受到影响。

SRL Rm

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rm).7 ←(Rm).0

(Rm).a ←(Rm).a+1

CY ←(Rm).0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 1E(s)0H

0	0	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SRL WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRj).15 ←0

(WRj).b ←(WRj).b + 1

CY ←(WRj).0

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	-	✓	✓

[指令码] 1E(t)4H

0	0	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB

功能: 相减

说明: 从目标操作数中减去指定的变量，将结果留在目标操作数中。如果第 7 位需要借位，则 SUB 置位 CY 标志位（借位），否则清零 CY 位。当有符号整数相减时，OV 标志位表示正数减负数时出现了负数，或者负数减正数时出现了正结果。本说明中的第 7 位是指操作数的最高有效字节（8、16 或者 32 位）。源操作数允许四种寻址模式：立即、间接、寄存器和直接寻址。除了 AC，所有标志位都受到影响，它不影响字和双字减法。

SUB Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) ←(Rmd) - (Rms)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9CH

1 0 0 1	1 1 0 0	s s s s	S S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjd) - (WRjs)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9DH

1 0 0 1	1 1 0 1	t t t t	T T T T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB DRkd,DRks

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(DRkd) ←(DRkd) - (DRks)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9FH

1 0 0 1	1 1 1 1	u u u u	U U U U

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) - #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9E(s)0H

1	0	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) - #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9E(t)4H

1	0	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB DRk,#0DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(DRk) ←(DRk) - #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9E(u)8H

1	0	0	1	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB Rm,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) - (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9E(s)1H

1	0	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB WRj,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(WRj) - (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9E(t)5H

1	0	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2(3 for SFR) 1(2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB Rm,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(Rm) - (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9E(s)3H

1	0	0	1	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB WRj,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) - (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	-	✓	✓	✓

[指令码] 9E(t)7H

1	0	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	0	1	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) - ((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9E(t)9(s)0H

1	0	0	1	1	1	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUB Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) - ((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 9E(u)B(s)0H

1	0	0	1	1	1	1	0	u	u	u	U	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

SUBB A,<src-byte>

功能: 借位减法

说明: SUBB 从累加器中一起减去指定的变量和进位标志位，将结果留在累加器中。如果第 7 位需要借位，则 SUBB 置位进位（借位）标志位，否则清零 C。（如果在执行 SUBB 指令之前 C 已置位，这表示在多种准确的减法中的上一步需要借位，因此从累加器中减去进位以及源操作数）。如果第 3 位需要借位，则 AC 置位，否则清零。如果需要借位到第 6 位而不是第 7 位，或者需要借位到第 7 位而不是第 6 位，则 OV 置位。OV 标志位表示正数减负数时出现了负数，或者负数减正数时出现了正数。源操作数允许四种寻址模式：寄存器、直接、寄存器间接或者立即数寻址。所有标志位都会受到影响。

SUBB A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) - (C) - (Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 98H - 9FH

1	0	0	1	1	r	r	r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

SUBB A,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) - (C) - (direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 95H

1	0	0	1	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

SUBB A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) - (C) - ((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 96H, 97H

1	0	0	1	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

SUBB A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) - (C) - #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
✓	✓	✓	✓	✓

[指令码] 94H

1	0	0	1	0	1	0	0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

SWAP A

功能: 累加器交换半字节

说明: SWAP A 交换累加器的低位和高位半字节（四位域）（第 3 到第 0 位和第 7 到第 4 位）。该操作也可以认为是一个四位循环指令。 只影响 N 和 Z 标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A3-0) ←(A7-4)

(A7-4) ←(A3-0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] C4H

1	1	0	0	0	1	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 1

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

TRAP

功能: 作为 NOP 执行

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] B9H

1 0 1 1	1 0 0 1
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 2 1

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XCH A,<byte>

功能: 累加器交换字节变量

说明: XCH 将指定变量的内容加载到累加器，同时将之前累加器内容写入指定变量。源数、目标操作数可以使用寄存器、直接或者寄存器间接寻址。不影响标志位。

XCH A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ↔(Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] C8H - CFH

1 1 0 0	1 r r r
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

XCH A,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ↔(direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] C5H

1 1 0 0	0 1 0 1	直接地址
Binary 模式	**Source 模式**	

指令长度: 2 2

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

XCH A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ↔((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] C6H, C7H

1 1 0 0	0 1 1 i
Binary 模式	**Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

XCHD A,@Ri

功能: 半字节交换数字

说明: XCHD 将累加器的低半字节（第 3 到第 0 位，通常表示十六进制或者 BCD 数字）与指定寄存器间接寻址的内部内存位置的半字节交换。每个寄存器的高位半字节（第 7 到第 4 位）不受影响。不影响标志位。

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A3-0) ↔((Ri)3-0)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	-	-

[指令码] D6H, D7H

1 1 0 1	0 1 1 i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

XRL

功能: 变量的逻辑异或

说明: 在指定变量之间执行按位逻辑异或运算，将结果存储在目标中。目标操作数可以是累加器、寄存器或者直接地址。 这两个操作数允许 12 种寻址模式组合。当目标是累加器或者寄存器时，源数可以是寄存器、直接、寄存器间接或者立即数寻址；当目标是直接地址时，源数可以是累加器或者立即数。只影响 N 和 Z 标志位。

注意：当该指令用于修改输出端口时，用作原始端口数据的值将从输出数据锁存器中读取，而不是输入引脚。

XRL A,Rn

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) xor (Rn)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 68H - 6FH

0 1 1 0	1 r r r

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 1 2

时钟数: 1 2

Hex: 指令码 [A5]指令码

XRL A,Direct

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) xor (direct)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 65H

0 1 1 0	0 1 0 1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度:	2	3
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

XRL A,@Ri

指令操作: (PC) ←(PC) + 1

(A) ←(A) xor ((Ri))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 66H, 67H

0	1	1	0	0	1	1	i

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度:	1	2
时钟数:	1	2
Hex:	指令码	[A5]指令码

XRL A,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(A) ←(A) xor #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 64H

0	1	1	0	0	1	0	1	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

XRL Direct,A

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(direct) ←(direct) xor (A)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 62H

0	1	1	0	0	0	1	0	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度:	2	2
时钟数:	1	1
Hex:	指令码	指令码

XRL Direct,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(direct) ←(direct) xor #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 63H

0 1 1 0	0 0 1 1	直接地址	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 3

时钟数: 1 1

Hex: 指令码 指令码

XRL Rmd,Rms

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(Rmd) ←(Rms) xor (Rmd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6CH

0 1 1 0	1 1 0 0	s s s s	S S S S

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL WRjd,WRjs

指令操作: (PC) ←(PC) + 2

(WRjd) ←(WRjs) xor (WRjd)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6DH

0 1 1 0	1 1 0 1	t t t t	T T T T

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 3 2

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL Rm,#DATA

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) xor #data

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(s)0H

0 1 1 0	1 1 1 0	s s s s	0 0 0 0	立即数

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL WRj,#DATA16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) xor #data16

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z

-	-	-	✓	✓	

[指令码] 6E(t)4H

0	1	1	0	1	1	0	1	t	t	t	t	0	1	0	0	立即数高字节	立即数低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL Rm,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) xor (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(s)1H

0	1	1	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL WRj,Dir8

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(WRj) ←(WRj) xor (dir8)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(t)5H

0	1	1	0	1	1	0	1	t	t	t	t	0	1	0	1	直接地址

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2(3 for SFR) 1(2 for SFR)

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL Rm,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(Rm) ←(Rm) xor (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(s)3H

0	1	1	0	1	1	1	0	s	s	s	s	0	0	1	1	地址高字节	地址低字节

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL WRj,Dir16

指令操作: (PC) ←(PC) + 4

(WRj) ←(WRj) xor (dir16)

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(t)7H

																地址高字节	地址低字节
0	1	1	0	1	1	0	1	t	t	t	t	0	1	1	1		

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 5 4

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL Rm,@WRj

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) xor ((WRj))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(t)9(s)0H

0	1	1	0	1	1	1	0	t	t	t	t	1	0	0	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

XRL Rm,@DRk

指令操作: (PC) ←(PC) + 3

(Rm) ←(Rm) xor ((DRk))

影响标志位:

CY	AC	OV	N	Z
-	-	-	✓	✓

[指令码] 6E(u)B(s)0H

0	1	1	0	1	1	1	0	u	u	u	u	1	0	1	1	s	s	s	s	0	0	0	0

Binary 模式 **Source 模式**

指令长度: 4 3

时钟数: 2 1

Hex: [A5]指令码 指令码

STC MCU

附录B 逻辑代数的基础

——无微机原理的用户请从本章开始学习

这一章主要讲述的内容有：①在数字设备中进行算术运算的基本知识——数制和编码；②数字电路中一些常用逻辑运算及其图形符号。它们是学习单片机这门课程的基础。对于没有微机原理基础的用户和同学，请从这章开始学习。

B.1 数制与编码

数制是人们利用符号进行计数的科学方法。

数制有很多种，常用的数制有：二进制，十进制和十六进制。

进位计数制是把数划分为不同的位数，逐位累加，加到一定数量之后，再从零开始，同时向高位进位。进位计数制有三个要素：数码符号、进位规律和计数基数。下表是各常用数制的总体介绍。

常用的数制	表示符号	数码符号	进制规律	计数基数
二进制	B	0、1	逢二进一	2
十进制	D	0、1、2、3、4、5、6、7、8、9	逢十进一	10
十六进制	H	0、1、2、3、4、5、6、7、8、9、 A、B、C、D、E、F	逢十六进一	16

我们日常生活中计数一般采用十进制。计算机中采用的是二进制，因为二进制具有运算简单，易实现且可靠，为逻辑设计提供了有利的途径、节省设备等优点。为区别于其它进制数，二进制数的书写通常在数的右下方注上基数 2，或加后面加 B 表示。二进制数中每一位仅有 0 和 1 两个可能的数码，所以计数基数为 2。二进制数的加法和乘法运算如下：

0 + 0 = 0　　0 + 1 = 1 + 0 = 1　　1 + 1 = 10

0 × 0 = 0　　0 × 1 = 1 × 0 =0　　1 × 1 = 1

由于二进制数在使用中位数太长,不容易记忆，为了便于描述，又常用十六进制作为二进制的缩写。十六进制通常在表示时用尾部标志 H 或下标 16 以示区别。

B.1.1 数制转换

现在我们来介绍这些常用数制之间的转换。

一：二进制 — 十进制转换

方法：将二进制数按权(如下式)展开，然后将各项的数值按十进制数相加，就得到相应的等值十进制数。

例如：N=(1101.101)B，那么 N 所对应的十进制数时多少呢？

按权展开 $N=1\times2^3+1\times2^2+0\times2^1+1\times2^0+1\times2^{-1}+0\times2^{-2}+1\times2^{-3}=8+4+0+1+0.5+0+0.125=(13.625)D$

二：十进制 — 二进制转换

方法：分两部分进行即整数部分和小数部分。

①整数部分转换(基数除法)：

★ 把我们要转换的数除以二进制的基数(二进制的基数为 2)，把余数作为二进制的最低位；

★ 把上一次得的商在除以二进制基数(即 2)，把余数作为二进制的次低位；

★ 继续上一步,直到最后的商为零,这时的余数就是二进制的最高位.

②小数部分转换(基数乘法)：

★ 把要转换数的小数部分乘以二进制的基数(二进制的基数为 2)，把得到的整数部分作为二进制小数部分的最高位；

★ 把上一步得的小数部分再乘以二进制的基数(即 2)，把整数部分作为二进制小数部分的次高位；

★ 继续上一步，直到小数部分变成零为止。或者达到预定的要求也可以。

STC MCU

例如：将$(213.8125)_{10}$化为二进制数可按如下进行：
先化整数部分：

2	213	余数=1=k_0
2	106	余数=0=k_1
2	53	余数=1=k_2
2	26	余数=0=k_3
2	13	余数=1=k_4
2	6	余数=0=k_5
2	3	余数=1=k_6
2	1	余数=1=k_7
	0	

于是整数部分$(213)_{10}=(11010101)_2$

再化小数部分：

0.8125 × 2 = 1.6250 ---------- 整数部分=1=k_{-1}

0.6250 × 2 = 1.2500 ---------- 整数部分=1=k_{-2}

0.2500 × 2 = 0.5000 ---------- 整数部分=0=k_{-3}

0.5000 × 2 = 1.0000 ---------- 整数部分=1=k_{-4}

于是小数部分$(0.8125)_{10}=(0.1101)_2$

综上所述，十进制数 $213.8125=(11010101.1101)_2=(11010101.1101)B$

STC MCU

三：二进制 — 十六进制转换

方法：二进制和十六进制之间满足 24 的关系，因此把要转换的二进制从低位到高位每 4 位一组，高位不足时在有效位前面添“0”，然后把每组二进制数转换成十六进制即可。

例如，将(010111011110.11010010)B 转换为十六进制数：

(0101 1101 1110 . 1101 0010)B
↓ ↓ ↓ ↓ ↓
= (5 D E B 2)

于是，(010111011110.11010010)B=(5DE.B2)H

四：十六进制 — 二进制转换

方法：十六进制转换为二进制时，把上面二进制转换十六进制的过程逆过来，即转换时只需将十六进制的每一位用等值的 4 位二进制代替就行了。

例如：将(C1B.C6)H 转换为二进制数：

(C 1 B . C 6)H
↓ ↓ ↓ ↓ ↓
= (1100 0001 1011 1100 0110)B

于是，(C1B.C6)H=(110000011011.11000110)B

五：十六进制 — 十进制转换

方法：将十六进制数按权(如下式)展开，然后将各项的数值按十进制数相加，就得到相应的等值十进制数。

例如：N=(2A.7F)H，那么 N 所对应的十进制数时多少呢？
按权展开 $N=2\times16^{1}+10\times16^{0}+7\times16^{-1}+15\times16^{-2}=32+10+0.4375+0.05859375=(42.49609375)D$
于是，(2A.7F)H =(42.49609375)D

六：十进制 — 十六进制转换

方法：将十进制数转换为十六进制数时，可以先将十进制数转换为二进制数，然后再将得到的二进制数转换为等值的十六进制数。

B.1.2 原码、反码及补码

在生活中,数有正负之分,在计算机中是怎样表示数的正负符号呢?

在生活中表示数的时候一般都是把正数前面加一个“+”，负数前面加一个“-”，但是计算机是不认识这些的，通常在二进制数前面增加一位符号位。符号位为“0”表示“+”，符号位为“1”表示“-”。这种形式的二进制数称为原码。如果原码为正数，则原码的反码和补码都与原码相同。如果原码为负数，则将原码(除符号位外)按位取反，所得的新二进制数称为原码的反码，反码加 1 为其补码。

原码、反码、补码这三种形式的总结如下表所示：

	真值	原码	反码	补码
正数	+N	0N	0N	0N
负数	-N	1N	$(2^n-1)+N$	2^n+N

例 1：求+18 和-18 八位原码、反码、补码形式。

真值	原码	反码	补码
+18	00010010	00010010	00010010
-18	10010010	11101101	11101110

B.1.3 常用编码

指定某一组二进制数去代表某一指定的信息，就称为编码。

一：十进制编码

用二进制码表示的十进制数，称为十进制编码。它具有二进制的形式，还具有十进制的特点它可作为人们与数字系统的联系的一种间表示。十进制编码有很多种，最常用的一种是 BCD 码，又称 8421 码。

下面我们用表列出几种常见的十进制编码:

编码种类 / 十进制数	8421 码 (BCD 码)	余 3 码	2421 码	5211 码	7321 码
0	0000	0011	0000	0000	0000
1	0001	0100	0001	0001	0001
2	0010	0101	0010	0100	0010
3	0011	0110	0011	0101	0011
4	0100	0111	0100	0111	0101
5	0101	1000	1011	1000	0110
6	0110	1001	1100	1001	0111
7	0111	1010	1101	1100	1000
8	1000	1011	1110	1101	1001
9	1001	1100	1111	1111	1010
权	8421		2421	5211	7321

十进制编码分为有权和无权编码。有权编码码是指每一位十进制数符均用一组四位二进制码来表示，而且二进制码的每一位都有固定权值。无权编码码是指二进制码中每一位都没有固 定的权值。上表中 8421 码(即 BCD 码)、2421 码、5211 码、7321 码都是有权编码，而余 3 码是无权编码。

二：奇偶校验码

在数据的存取、运算和传送过程中，难免会发生错误，把“1”错成“0”或把“0”错成“1”。奇偶校验码是一种能检验这种错误的代码。它分为两部分；信息位和奇偶校验位。有奇数个“1”称为奇校验，有偶数个“1”则称为偶校验。

B.2 几种常用的逻辑运算及其图形符号

逻辑代数中常用的运算有：与(AND)、或(OR)、非(NOT)、与非(NAND)、或非(NOR)、与或非(AND-NOR)、异或(EXCLUSIVE OR)、同或(EXCLUSIVE NOR)等。其中与(AND)、或(OR)、非(NOT)运算时三种最基本的运算。

一：与运算及与门

与运算：决定事件结果的全部条件同时具备时，事件才发生。
逻辑变量 A 和 B 进行与运算时可写成：Y=A・B

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

与门：实行与逻辑运算的单元电路。
与门图形符号：

二：或运算及或门

或运算：决定事件结果的各条件中只要有任何一个满足，事件就会发生。
逻辑变量 A 和 B 进行或运算时可写成：Y=A+B

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

或门：实行或逻辑运算的单元电路。
或门图形符号：

三：非运算及非门

非运算：条件具备时，事件不会发生；条件不具备时，事件才会发生。
逻辑变量 A 进行非运算时可写成：Y=A′

真值表	
A	Y
0	1
1	0

非门：实行非逻辑运算的单元电路。
非门图形符号：

四：与非运算及与非图形符号

与非运算：先进行与运算，然后将结果求反，最后得到的即为与非运算结果。

逻辑变量 A 和 B 进行与非运算时可写成：Y=(A • B)′

真值表		
A	B	Y
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0

与非图形符号：



五：或非运算及或非图形符号

或非运算：先进行或运算，然后将结果求反，最后得到的即为或非运算结果。

逻辑变量 A 和 B 进行或非运算时可写成：Y=(A+B)′

真值表		
A	B	Y
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0

或非图形符号：



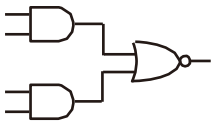
六：与或非运算及与或非图形符号

与或非运算：在与或非逻辑运算中有 4 个逻辑变量 A、B、C、D。假设 A 和 B 为一组，C 和 D 为一 组，A、B 之间以及 C、D 之间都是与的关系，只要 A、B 或 C、D 任何一组同时为 1， 输出 Y 就是 0。只有当每一组输入都不全是 1 时，输出 Y 才是 1。

逻辑变量 A 和 B 进行或非运算时可写成：Y=(A • B+C • D)′

真值表				
A	B	C	D	Y
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	0
0	1	0	0	1
0	1	0	1	1
0	1	1	0	1
0	1	1	1	0
1	0	0	0	1
1	0	0	1	1
1	0	1	0	1
1	0	1	1	0
1	1	0	0	0
1	1	0	1	0
1	1	1	0	0
1	1	1	1	0

与或非图形符号：



七：异或运算及异或图形符号

异或运算：当 A、B 不同时，输出 Y 为 1；而当 A、B 相同时，输出 Y 为 0。 逻辑变量 A 和 B 进行异或运算时可写成：Y = A⊕B = (A • B′) + (A′ • B)

真值表		
A	B	Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

异或图形符号：

八：同或运算及同或图形符号

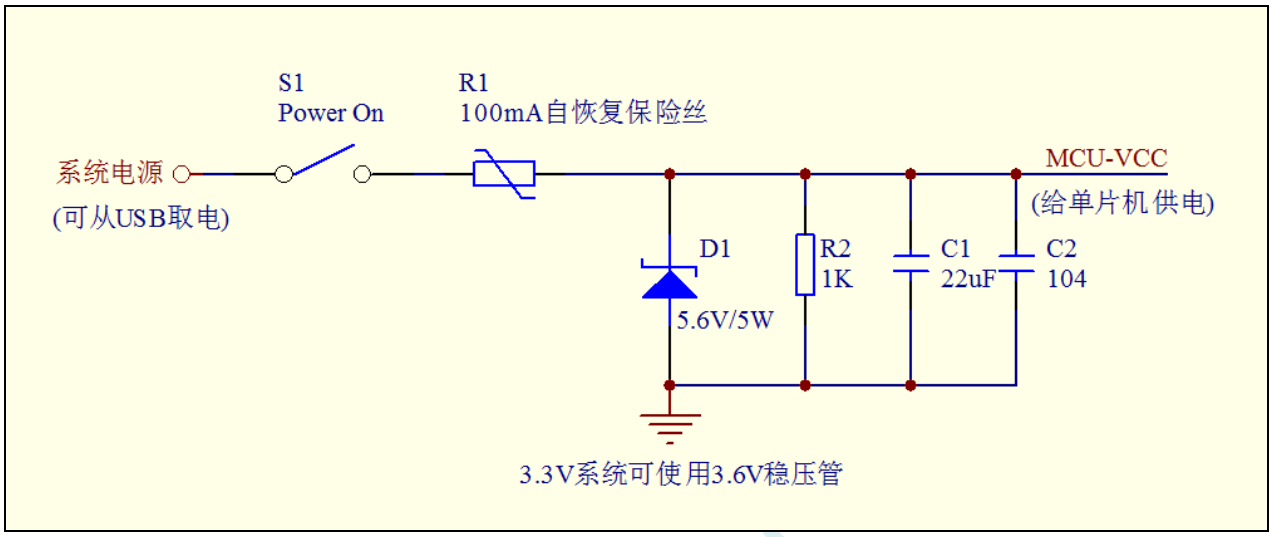
同或运算：当 A、B 不同时，输出 Y 为 0；而当 A、B 相同时，输出 Y 为 1。 逻辑变量 A 和 B 进行同或运算时可写成：Y = A⊙B = (A • B)+(A′ • B′)

真值表		
A	B	Y
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	1

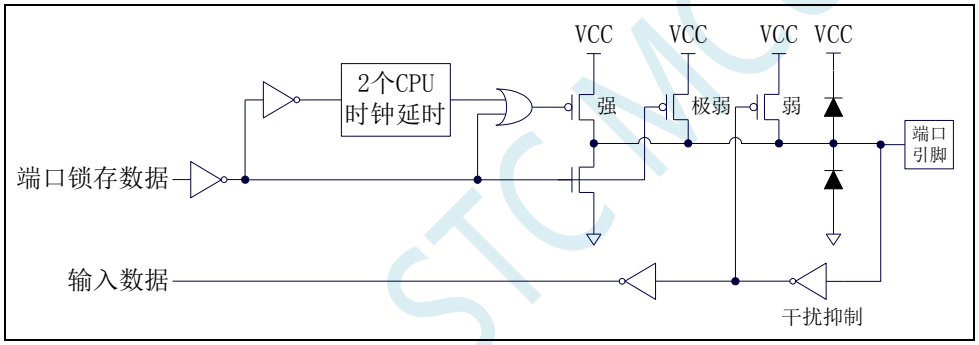
同或图形符号：

STC MCU

附录C 单片机电源系统最简易自我保护电路



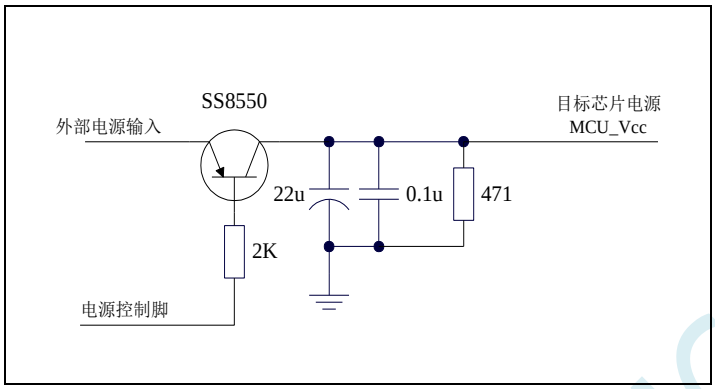
I/O 的内部结构图



附录D 使用第三方 MCU 对 STC32G 系列单片机进行 ISP 下载范例程序

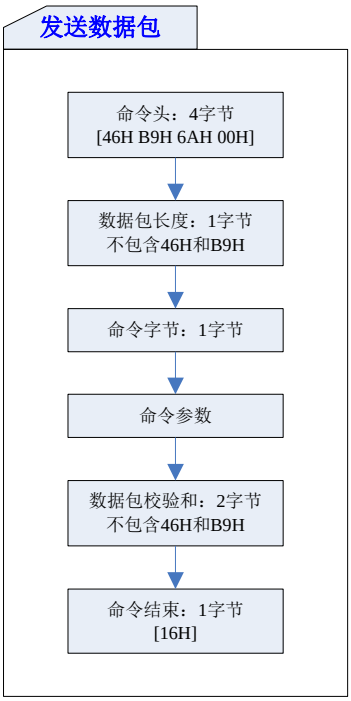
D.1 电源控制参考电路

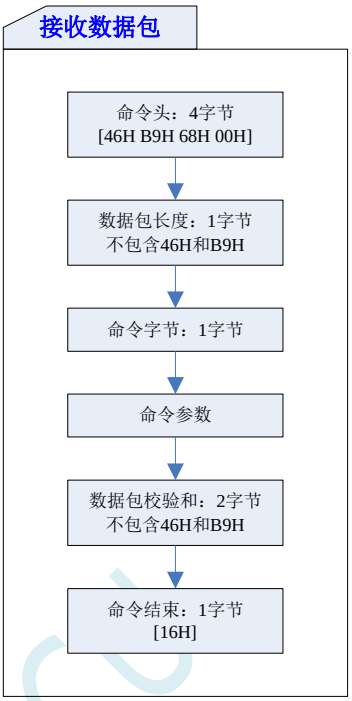
STC 芯片 ISP 下载需要对目标进行硬件复位才能进入 ISP 下载模式。当使用第三方 MCU 对 STC 芯片进行 ISP 下载时，建议使用下面的电源控制电路来实现。

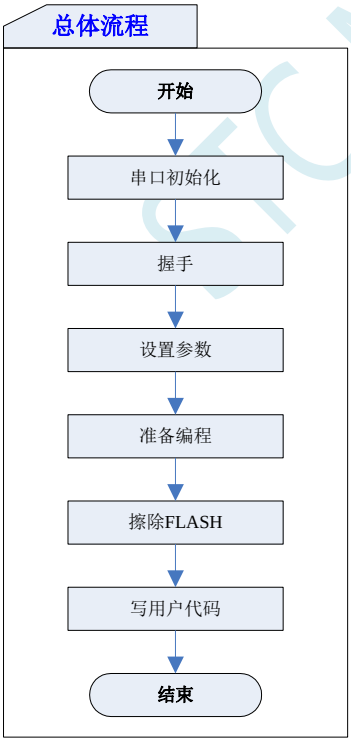


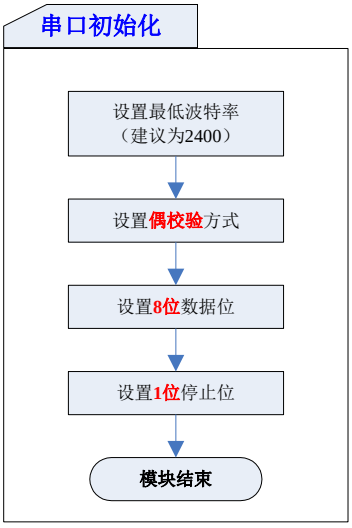
STC MCU

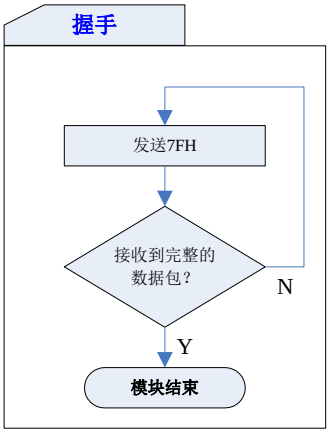
D.2 通信协议流程图

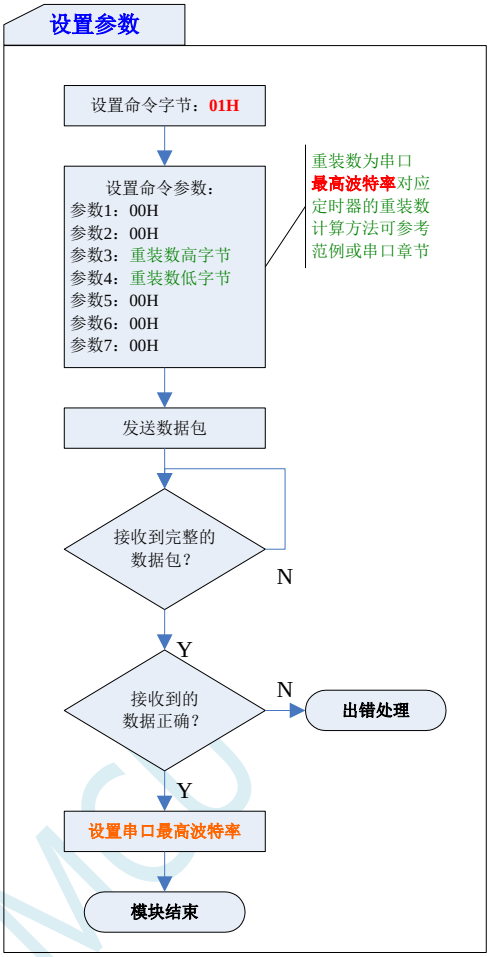

发送数据包
命令头：4字节
[46H B9H 6AH 00H]
数据包长度：1字节
不包含46H和B9H
命令字节：1字节
命令参数
数据包校验和：2字节
不包含46H和B9H
命令结束：1字节
[16H]

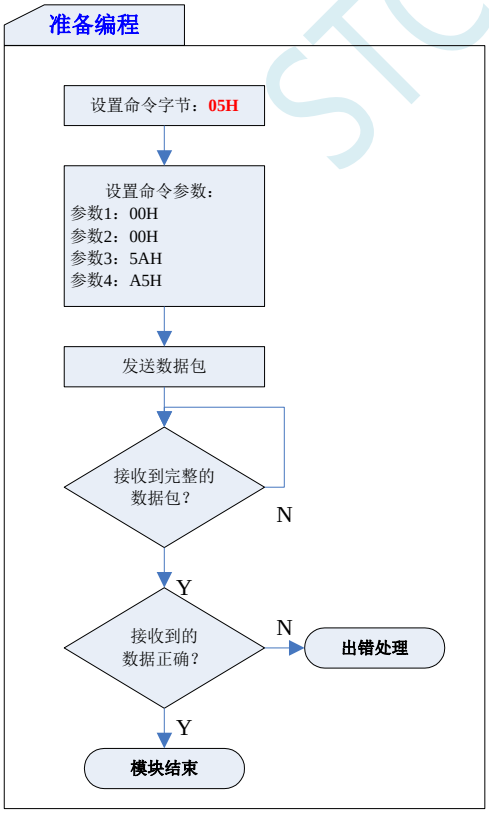

接收数据包
命令头：4字节
[46H B9H 68H 00H]
数据包长度：1字节
不包含46H和B9H
命令字节：1字节
命令参数
数据包校验和：2字节
不包含46H和B9H
命令结束：1字节
[16H]

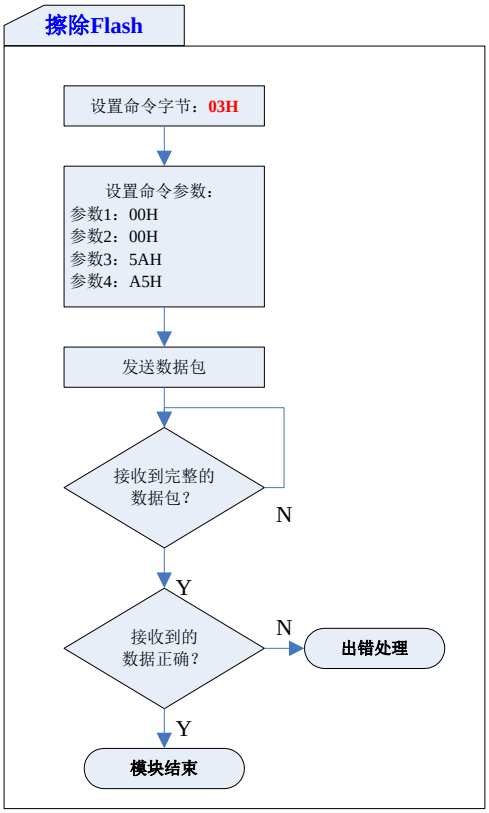

总体流程
开始
串口初始化
握手
设置参数
准备编程
擦除FLASH
写用户代码
结束

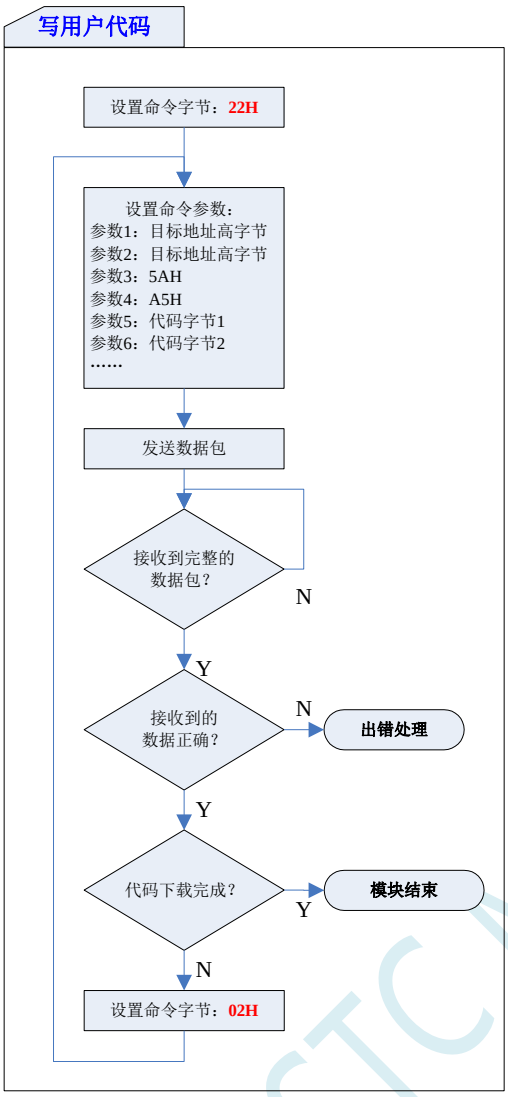

串口初始化
设置最低波特率
（建议为2400）
设置偶校验方式
设置8位数据位
设置1位停止位
模块结束


握手
发送7FH
接收到完整的数据包?
N
Y
模块结束


设置参数
设置命令字节：01H
设置命令参数：
参数1：00H
参数2：00H
参数3：重装数高字节
参数4：重装数低字节
参数5：00H
参数6：00H
参数7：00H
重装数为串口最高波特率对应定时器的重装数计算方法可参考范例或串口章节
发送数据包
接收到完整的数据包?
N
Y
接收到的数据正确?
N
出错处理
Y
设置串口最高波特率
模块结束


准备编程
设置命令字节：05H
设置命令参数：
参数1：00H
参数2：00H
参数3：5AH
参数4：A5H
发送数据包
接收到完整的数据包?
N
Y
接收到的数据正确?
N
出错处理
Y
模块结束


擦除Flash
设置命令字节：03H
设置命令参数：
参数1：00H
参数2：00H
参数3：5AH
参数4：A5H
发送数据包
接收到完整的数据包?
N
Y
接收到的数据正确?
N
出错处理
Y
模块结束


写用户代码
设置命令字节：22H
设置命令参数：
参数1：目标地址高字节
参数2：目标地址高字节
参数3：5AH
参数4：A5H
参数5：代码字节1
参数6：代码字节2
……
发送数据包
接收到完整的数据包？
N
Y
接收到的数据正确？
N
出错处理
Y
代码下载完成？
模块结束
Y
N
设置命令字节：02H

STC MCU

D.3 参考代码（C 语言）

C 语言代码

```
//注意:使用本代码对 STC8H 系列的单片机进行下载时,必须要执行了 Download 代码之后,
//才能给目标芯片上电,否则目标芯片将无法正确下载

#include "reg51.h"

typedef     bit             BOOL;
typedef     unsigned char   BYTE;
typedef     unsigned short  WORD;

//宏、常量定义
#define     FALSE           0
#define     TRUE            1
#define     LOBYTE(w)       ((BYTE)(WORD)(w))
#define     HIBYTE(w)       ((BYTE)((WORD)(w) >> 8))

#define     MINBAUD         2400L
#define     MAXBAUD         115200L

#define     FOSC            11059200L           //主控芯片工作频率
#define     BR(n)           (65536 - (FOSC/(n)+2) /4)   //主控芯片串口波特率计算公式
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

#define     T1MS            (65536 - FOSC/1000)     //主控芯片 1ms 定时初值

#define     FUSER           24000000L           //STC32G 系列目标芯片工作频率
#define     RL(n)           (65536 - (FUSER/(n)+2) /4)  //STC32G 系列目标芯片串口波特率计算公式
                                                //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                                //自动实现四舍五入运算

sfr         AUXR = 0x8e;
sfr         P3M1 = 0xB1;
sfr         P3M0 = 0xB2;

//变量定义
BOOL f1ms;                          //1ms 标志位
BOOL UartBusy;                      //串口发送忙标志位
BOOL UartReceived;                  //串口数据接收完成标志位
BYTE UartRecvStep;                  //串口数据接收控制
BYTE TimeOut;                       //串口通讯超时计数器
BYTE xdata TxBuffer[256];           //串口数据发送缓冲区
BYTE xdata RxBuffer[256];           //串口数据接收缓冲区
char code DEMO[256];                //演示代码数据

//函数声明
void Initial(void);
void DelayXms(WORD x);
BYTE UartSend(BYTE dat);
void CommInit(void);
void CommSend(BYTE size);
BOOL Download(BYTE *pdat, long size);

//主函数入口
void main(void)
```

```
{
    P3M0 = 0x00;
    P3M1 = 0x00;

    Initial();
    if (Download(DEMO, 256))
    {
        //下载成功
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0x00;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0x00;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0x00;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
    }
    else
    {
        //下载失败
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xf3;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xf3;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xf3;
        DelayXms(500);
        P3 = 0xff;
    }

    while (1);
}

//1ms 定时器中断服务程序
void tm0(void) interrupt 1
{
    static BYTE Counter100;

    f1ms = TRUE;
    if (Counter100-- == 0)
    {
        Counter100 = 100;
        if (TimeOut) TimeOut--;
    }
}

//串口中断服务程序
void uart(void) interrupt 4
{
```

STC MCU

```
    static WORD RecvSum;
    static BYTE RecvIndex;
    static BYTE RecvCount;
    BYTE dat;

    if (TI)
    {
        TI = 0;
        UartBusy = FALSE;
    }

    if (RI)
    {
        RI = 0;
        dat  = SBUF;
        switch (UartRecvStep)
        {
        case 1:
            if (dat != 0xb9) goto L_CheckFirst;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 2:
            if (dat != 0x68) goto L_CheckFirst;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 3:
            if (dat != 0x00) goto L_CheckFirst;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 4:
            RecvSum = 0x68 + dat;
            RecvCount = dat - 6;
            RecvIndex = 0;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 5:
            RecvSum += dat;
            RxBuffer[RecvIndex++] = dat;
            if (RecvIndex == RecvCount)  UartRecvStep++;
            break;
        case 6:
            if (dat != HIBYTE(RecvSum)) goto L_CheckFirst;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 7:
            if (dat != LOBYTE(RecvSum)) goto L_CheckFirst;
            UartRecvStep++;
            break;
        case 8:
            if (dat != 0x16) goto L_CheckFirst;
            UartReceived = TRUE;
            UartRecvStep++;
            break;
L_CheckFirst:
        case 0:
        default:
            CommInit();
            UartRecvStep = (dat == 0x46  ? 1 : 0);
            break;
```

```
            }
        }
}

//系统初始化
void Initial(void)
{
    UartBusy = FALSE;

    SCON = 0xd0;                    //串口数据模式必须为 8 位数据+1 位偶检验
    AUXR = 0xc0;
    TMOD = 0x00;
    TH0 = HIBYTE(T1MS);
    TL0 = LOBYTE(T1MS);
    TR0 = 1;
    TH1 = HIBYTE(BR(MINBAUD));
    TL1 = LOBYTE(BR(MINBAUD));
    TR1 = 1;
    ET0 = 1;
    ES = 1;
    EA = 1;
}

//Xms 延时程序
void DelayXms(WORD x)
{
    do
    {
        f1ms = FALSE;
        while (!f1ms);
    } while (x--);
}

//串口数据发送程序
BYTE UartSend(BYTE dat)
{
    while (UartBusy);

    UartBusy = TRUE;
    ACC = dat;
    TB8 = P;
    SBUF = ACC;

    return dat;
}

//串口通讯初始化
void CommInit(void)
{
    UartRecvStep = 0;
    TimeOut = 20;
    UartReceived = FALSE;
}

//发送串口通讯数据包
void CommSend(BYTE size)
{
    WORD sum;
    BYTE i;
```

STC MCU

```
    UartSend(0x46);
    UartSend(0xb9);
    UartSend(0x6a);
    UartSend(0x00);
    sum = size + 6 + 0x6a;
    UartSend(size + 6);
    for (i=0; i<size; i++)
    {
        sum  += UartSend(TxBuffer[i]);
    }
    UartSend(HIBYTE(sum));
    UartSend(LOBYTE(sum));
    UartSend(0x16);
    while (UartBusy);

    CommInit();
}

//对 STC32G 系列的芯片进行 ISP 下载程序
BOOL Download(BYTE *pdat, long size)
{
    BYTE offset;
    BYTE cnt;
    DWORD addr;                         //超 64K 代码空间，地址需定义为 4 字节

    //握手
    CommInit();
    while (1)
    {
        if (UartRecvStep == 0)
        {
            UartSend(0x7f);
            DelayXms(10);
        }
        if (UartReceived)
        {
            if (RxBuffer[0] == 0x50) break;
            return FALSE;
        }
    }

    //设置参数(设置从芯片使用最高的波特率)
    TxBuffer[0] = 0x01;
    TxBuffer[1] = 0x00;
    TxBuffer[2] = 0x00;
    TxBuffer[3] = HIBYTE(RL(MAXBAUD));
    TxBuffer[4] = LOBYTE(RL(MAXBAUD));
    TxBuffer[5] = 0x00;
    TxBuffer[6] = 0x00;
    TxBuffer[7] = 0x97;
    CommSend(8);
    while (1)
    {
        if (TimeOut == 0) return FALSE;
        if (UartReceived)
        {
            if (RxBuffer[0] == 0x01) break;
            return FALSE;
```

```
        }
    }

    //准备
    TH1 = HIBYTE(BR(MAXBAUD));
    TL1 = LOBYTE(BR(MAXBAUD));
    DelayXms(10);
    TxBuffer[0] = 0x05;
    TxBuffer[1] = 0x00;
    TxBuffer[2] = 0x00;
    TxBuffer[3] = 0x5a;
    TxBuffer[4] = 0xa5;
    CommSend(5);
    while (1)
    {
        if (TimeOut == 0) return FALSE;
        if (UartReceived)
        {
            if (RxBuffer[0] == 0x05) break;
            return FALSE;
        }
    }

    //擦除
    DelayXms(10);
    TxBuffer[0] = 0x03;
    TxBuffer[1] = 0x00;
    TxBuffer[2] = 0x00;
    TxBuffer[3] = 0x5a;
    TxBuffer[4] = 0xa5;
    CommSend(5);
    TimeOut = 100;
    while (1)
    {
        if (TimeOut == 0) return FALSE;
        if (UartReceived)
        {
            if (RxBuffer[0] == 0x03) break;
            return FALSE;
        }
    }

    //写用户代码
    DelayXms(10);
    addr = 0;
    TxBuffer[0] = 0x22;
    TxBuffer[3] = 0x5a;
    TxBuffer[4] = 0xa5;
    offset = 5;
    while (addr < size)
    {
        if (addr < 0x10000)                 //程序代码的目标地址信息需从原 HEX 文件中获取
        {
            TxBuffer[0] |= 0x10;            //目标编程地址为 FE:0000~FE:FFFF
        }
        else
        {
            TxBuffer[0] &= ~0x10;           //目标编程地址为 FF:0000~FF:FFFF
        }
```

```
            TxBuffer[1] = HIBYTE(addr);
            TxBuffer[2] = LOBYTE(addr);
            cnt    = 0;
            while (addr < size)
            {
                TxBuffer[cnt+offset] = pdat[addr];
                addr++;
                cnt++;
                if (cnt >= 128) break;
            }
            CommSend(cnt + offset);
            while (1)
            {
                if (TimeOut == 0) return FALSE;
                if (UartReceived)
                {
                    if ((RxBuffer[0] == 0x02) && (RxBuffer[1] == 'T')) break;
                    return FALSE;
                }
            }
            TxBuffer[0] = 0x02;
        }

        //下载完成
        return TRUE;
}

char code DEMO[256] =
{
        0x80,0x00,0x75,0xB2,0xFF,0x75,0xB1,0x00,0x05,0xB0,0x11,0x0E,0x80,0xFA,0xD8,0xFE,
        0xD9,0xFC,0x22,
};
```

附录E STC-ISP 下载软件高级应用

E.1 发布项目程序

发布项目程序功能主要是将用户的程序代码与相关的选项设置打包成为一个可以直接对目标芯片进行下载编程的超级简单的用户自己界面的可执行文件。

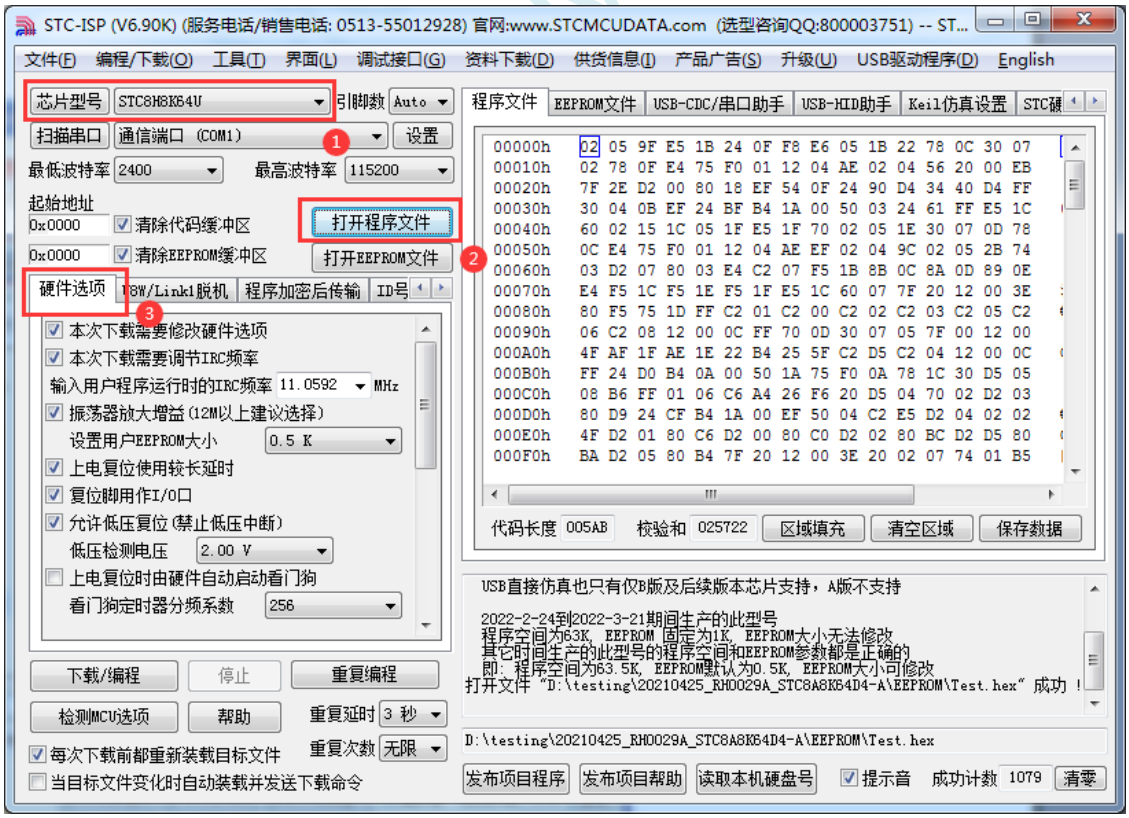
关于界面，用户可以自己进行定制（用户可以自行修改发布项目程序的标题、按钮名称以及帮助信息），同时用户还可以指定目标电脑的硬盘号和目标芯片的 ID 号，指定目标电脑的硬盘号后，便可以控制发布应用程序只能在指定的电脑上运行(防止烧录人员将程序轻易从电脑盗走,如通过网络发走,如通过 U 盘烤走,防不胜防,当然盗走你的电脑那就没办法那,所以 STC 的脱机下载工具比电脑烧录安全,能限制可烧录芯片数量,让前台文员小姐烧,让老板娘烧都可以），拷贝到其它电脑，应用程序不能运行。同样的，当指定了目标芯片的 ID 号后，那么用户代码只能下载到具有相应 ID 号的目标芯片中（对于一台设备要卖几千万的产品特别有用---坦克,可以发给客户自己升级,不需冒着生命危险跑到战火纷飞的伊拉克升级软件啦），对于 ID 号不一致的其它芯片，不能进行下载编程。

发布项目程序详细的操作步骤如下：

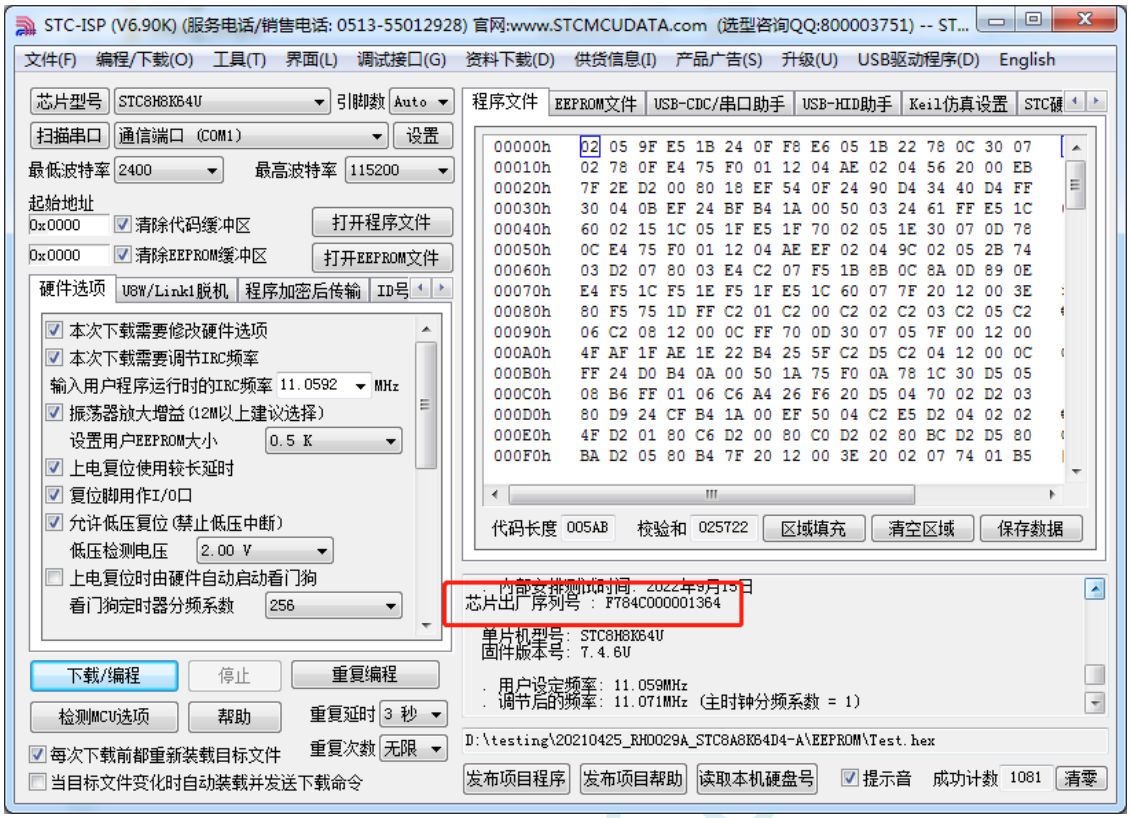
1、首先选择目标芯片的型号

2、打开程序代码文件

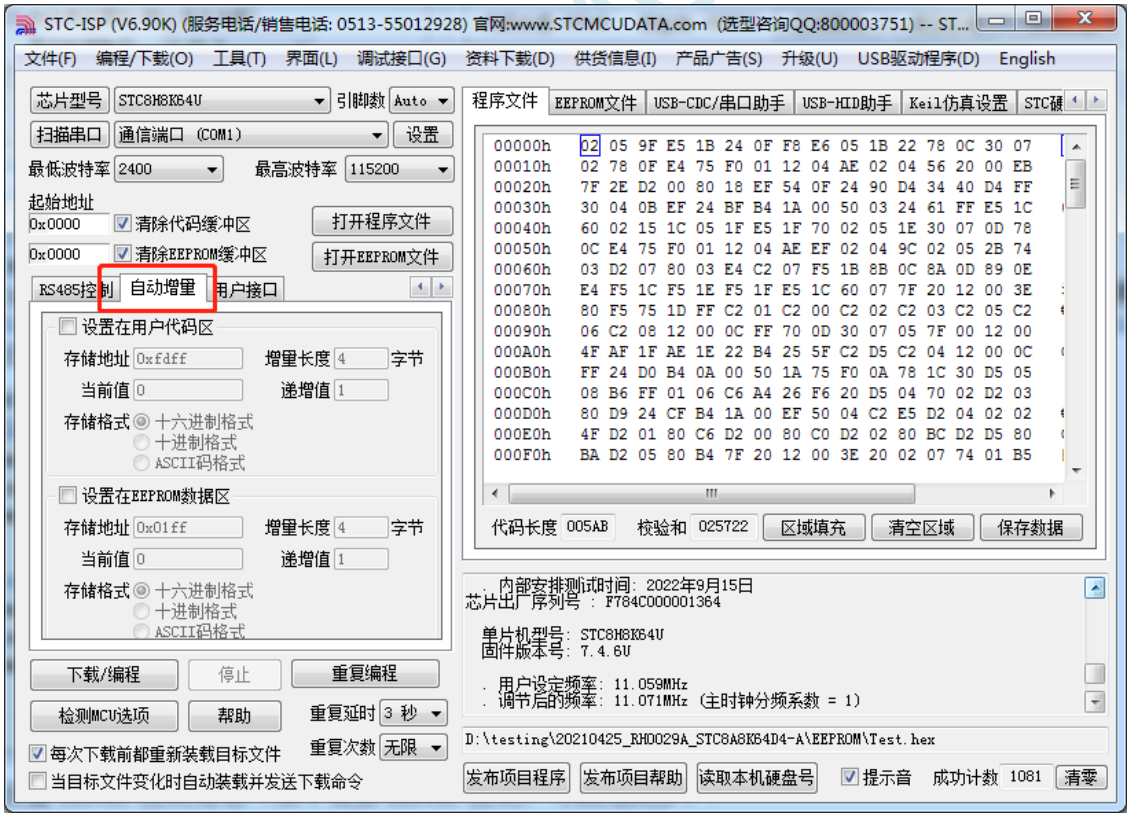
3、设置好相应的硬件选项



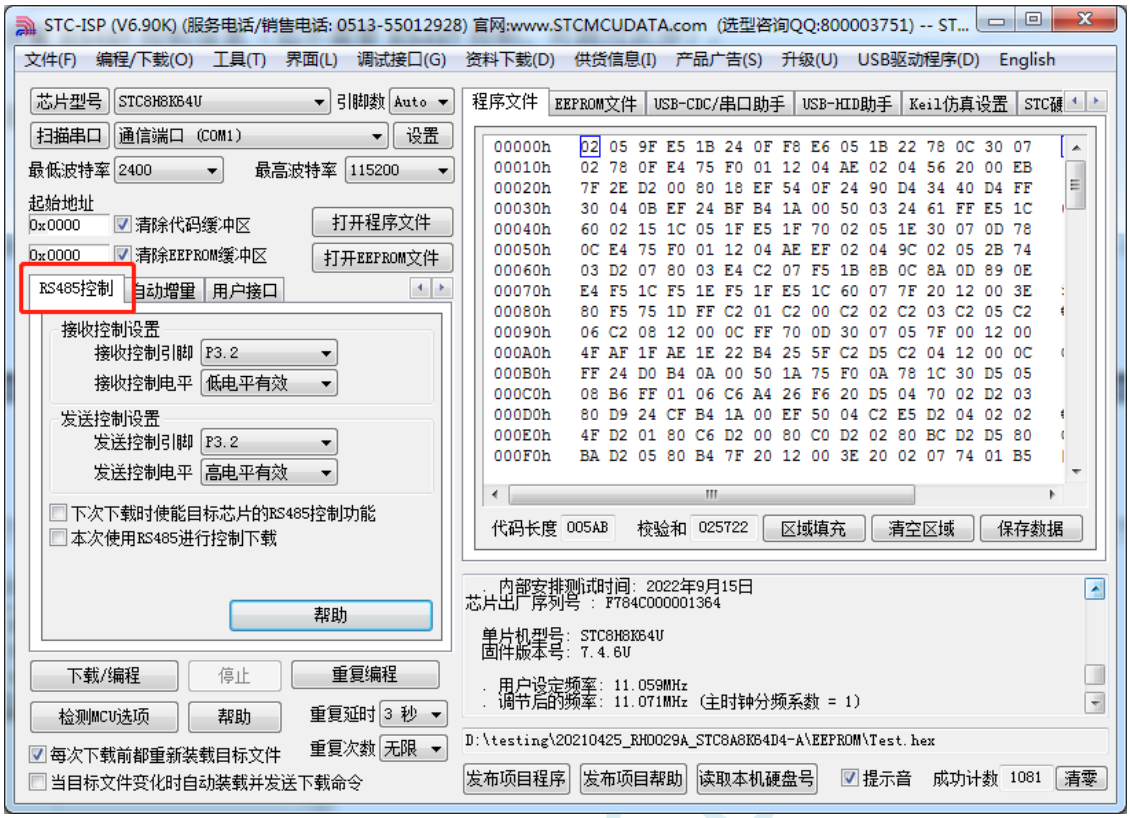
4、试烧一下芯片，并记下目标芯片的 ID 号，如下图所示，该芯片的 ID 号即为“F784C000001364”（如不需要对目标芯片的 ID 号进行校验，可跳过此步）



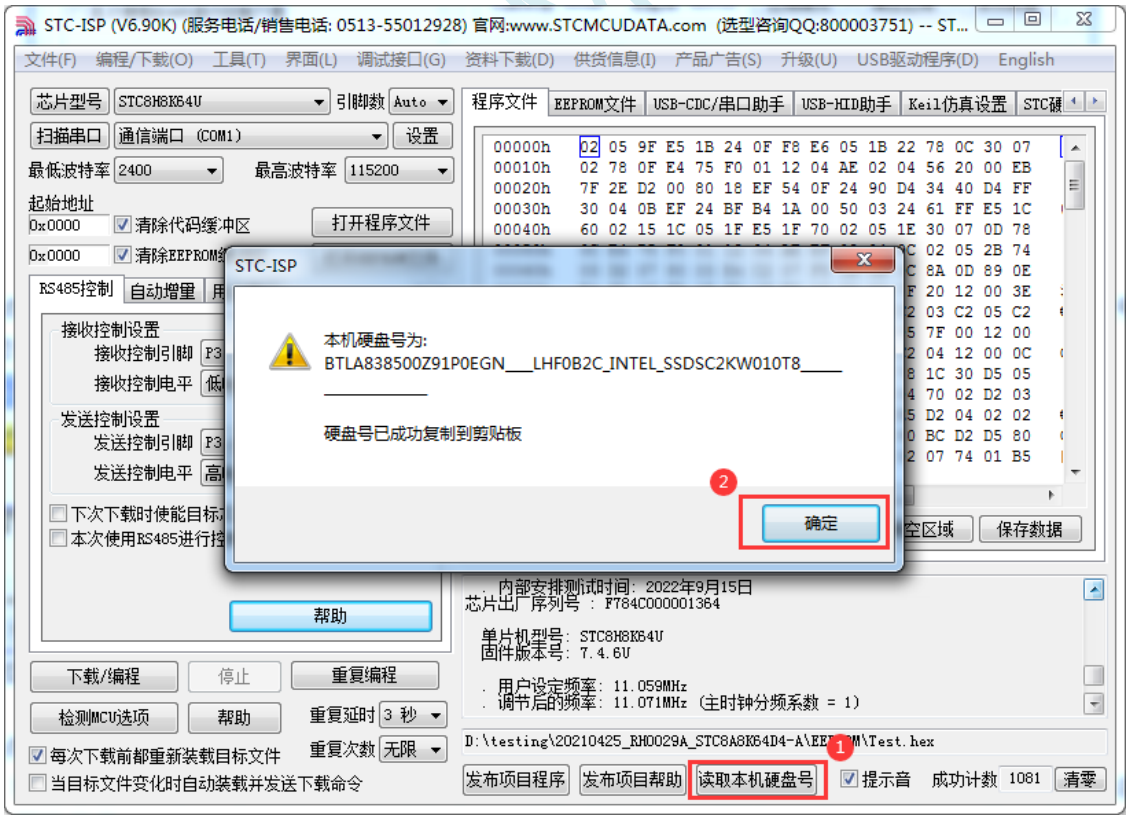
5、设置自动增量（如不需要自动增量，可跳过此步）



6、设置 RS485 控制信息（如不需要 RS485 控制，可跳过此步）



7、点击界面上的“读取本机硬盘号”按钮，并记下目标电脑的硬盘号（如不需要对目标电脑的硬盘号进行校验，可跳过此步）



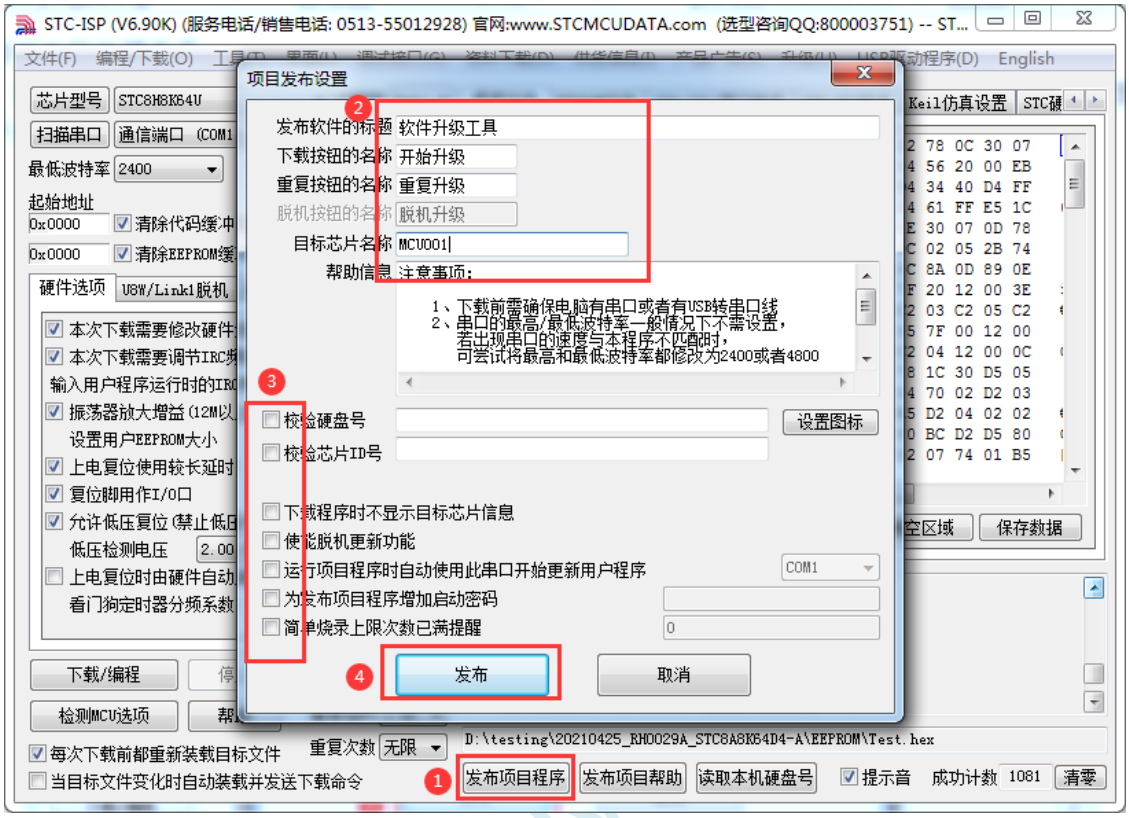
8、点击“发布项目程序”按钮，进入发布应用程序的设置界面。

9、根据各自的需要，修改发布软件的标题、下载按钮的名称、重复下载按钮的名称、自动增量的名称以及帮助信息

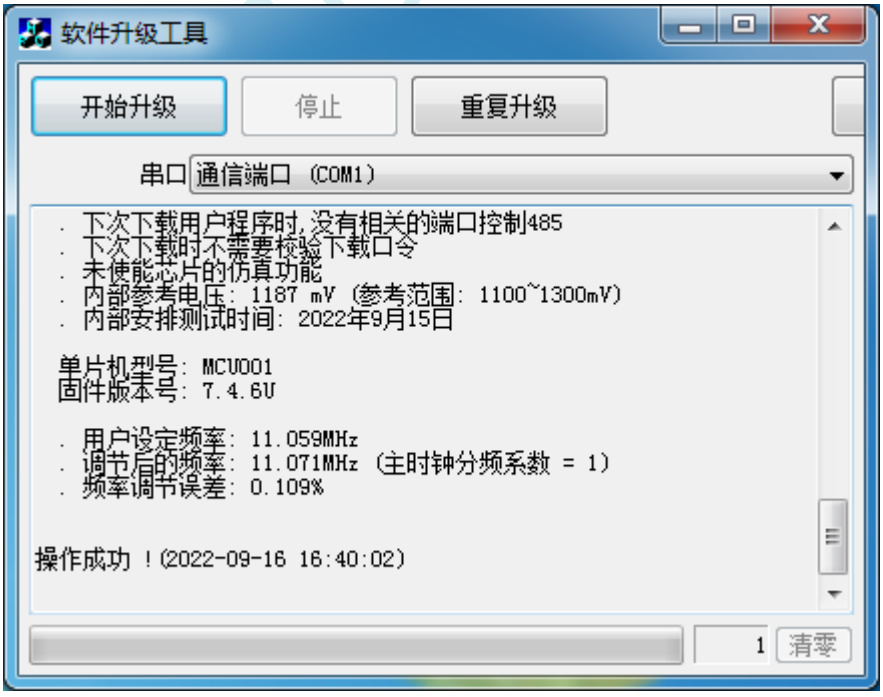
10、若需要校验目标电脑的硬盘号,则需要勾选上“校验硬盘号”，并在后面的文本框内输入前面所

记下的目标电脑的硬盘号

11、若需要校验目标芯片的 ID 号，则需要勾选上“校验芯片 ID 号”，并在后面的文本框内输入前面所记下的目标芯片的 ID 号



12、最后点击发布按钮，将项目发布程序保存，即可得到相应的可执行文件。发布的项目程序打界面如下图



E.2 程序加密后传输（防烧录时串口分析出程序）

目前，所有的普通串口下载烧录编程都是采用明码通信的（电脑和目标芯片通信时，或脱机下载板和目标芯片通信时），问题：如果烧录人员通过分析下载烧录编程时串口通信的数据，高手是可以在烧录时在串口上引 2 根线出来，通过分析串口通信的数据分析出实际的用户程序代码的。当然用 STC 的脱机下载板烧程序总比用电脑烧程序强（防止烧录人员将程序轻易从电脑盗走，如通过网络发走，如通过 U 盘烤走，防不胜防，当然盗走你的电脑那就没办法那，所以 STC 的脱机下载工具比电脑烧录安全，让前台文员小姐烧，让老板娘烧都可以）。即使是 STC 全球首创的脱机下载工具，对于要防止天才的不法分子在脱机下载工具烧录的过程中通过分析串口通信的数据分析出实际的用户程序代码，也是没有办法达到要求的，这就需要用到最新的 STC 单片机所提供的程序加密后传输功能。

特别注意：对于 STC32G12K128 型号的单片机，FLASH 大小为 128K，当需要使用程序加密后传输功能时，需要参考下面两种方法进行处理**（任选其中一种即可，建议选择操作简单的方法 1）**：

方法 1：将 EEPROM 设置为 128K，然后将机密后的文件直接加载到 STC-ISP 下载软件中的程序文件区域，即可进行正常的加密传输

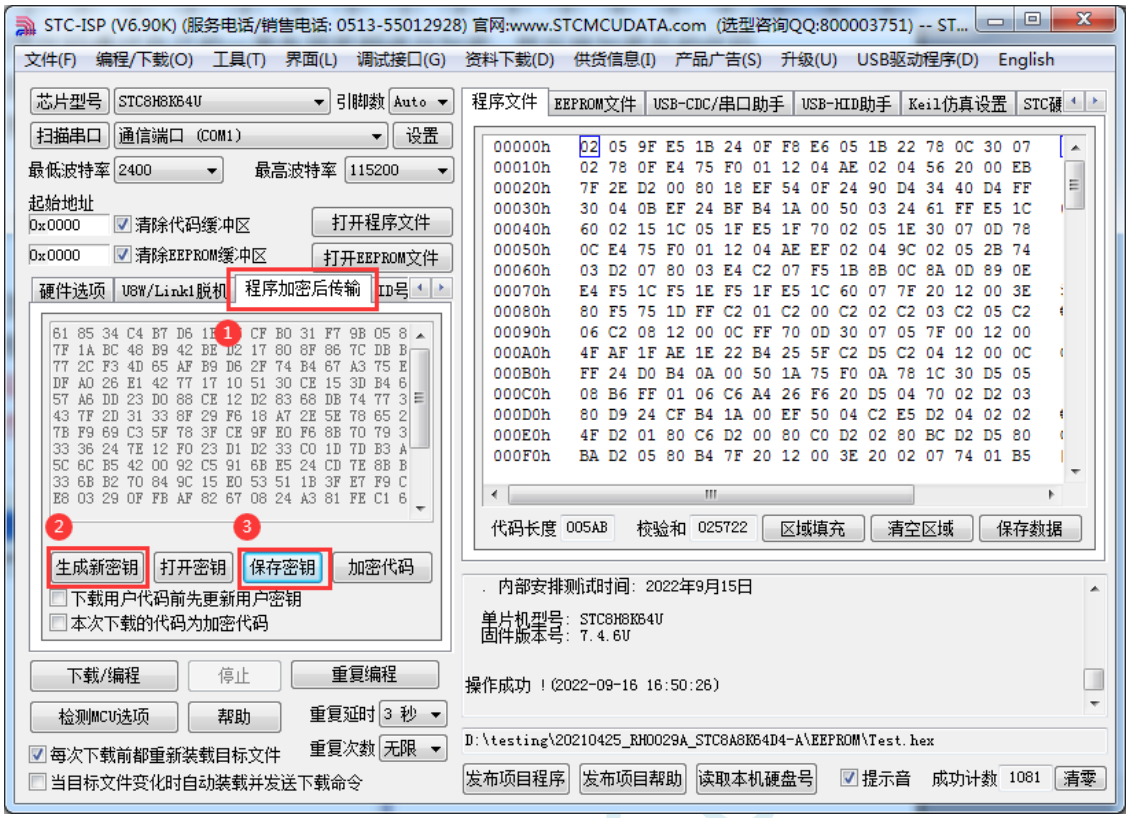
方法 2：将加密文件[文件 0.bin]分割成两个文件[文件 1.bin、文件 2.bin]分别加载到 STC-ISP 下载软件中。例如：若下载时的 EEPROM 大小为 nK 字节，加密后的文件[文件 0.bin]为 mK 字节，则需要将加密后的文件[文件 0.bin]分割成 nK 字节的[文件 1.bin]和(m-n)K 字节的[文件 2.bin]，其中的文件 1.bin 为 EEPROM 文件，需要加载到 EEPROM 区域，文件 2.bin 为代码文件，需要加载到程序文件区域。将文件 1.bin 和文件 2.bin 分别加载到 STC-ISP 下载软件中的 EEPROM 区域和程序文件区域，便可进行正常的加密传输

程序加密后传输下载是用户先将程序代码通过自己的一套专用密钥进行加密，然后将加密后的代码再通过串口下载，此时下载传输的是加密文件，通过串口分析出来的是加密后的乱码，如不通过派人潜入你公司盗窃你电脑里面的加密密钥，就无任何价值，便可起到防止在烧录程序时被烧录人员通过监测串口分析出代码的目的。

程序加密后传输功能的使用需要如下的几个步骤：

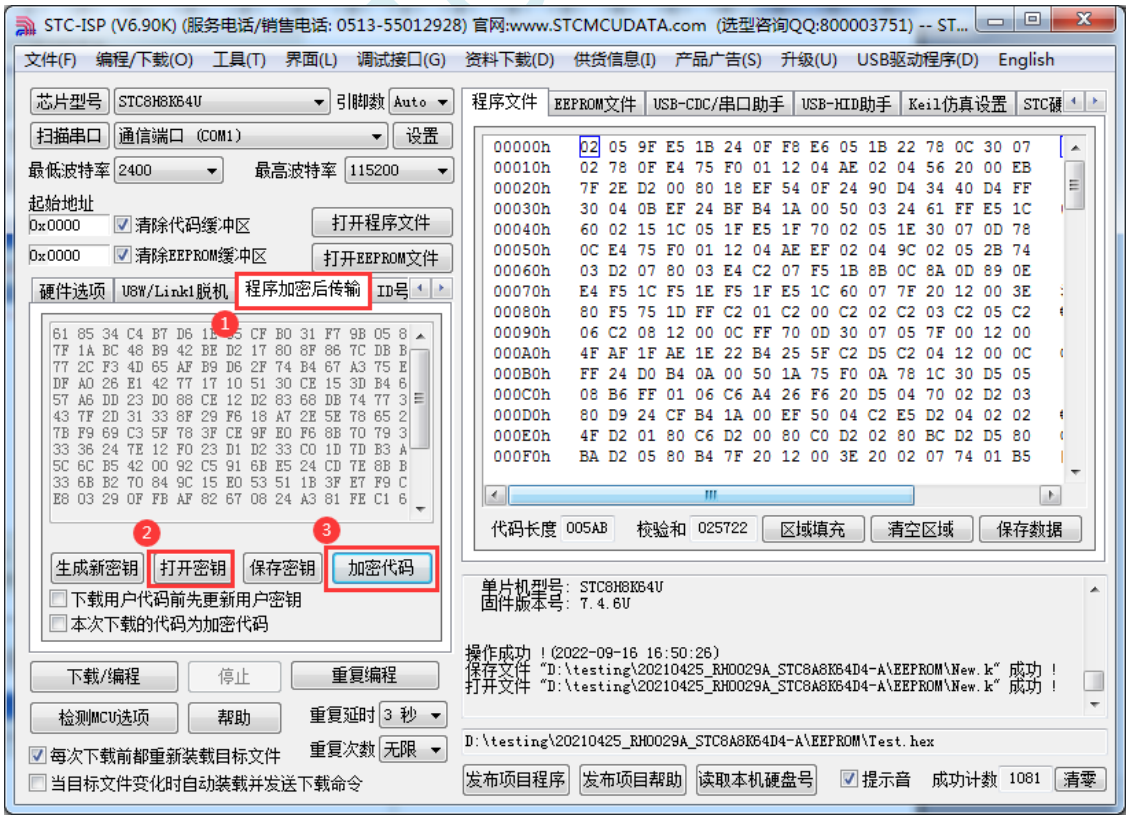
1、生成并保存新的密钥

如下图，进入到“程序加密后传输”页面，点击“生成新密钥”按钮，即可在缓冲区显示新生成的 256 字节的密钥。然后点击“保存密钥”按钮，即可将生成的新密钥保存为以“.K”为扩展名的的密钥文件（**注意：这个密钥文件一定要保存好，以后发布的代码文件都需要使用这个密钥加密，而且这个密钥的生成是非重复的，即任何时候都不可能生成两个完全相同的密钥，所以一旦密钥文件丢失将无法重新获得**）。例如我们将密钥保存为“New.k”。



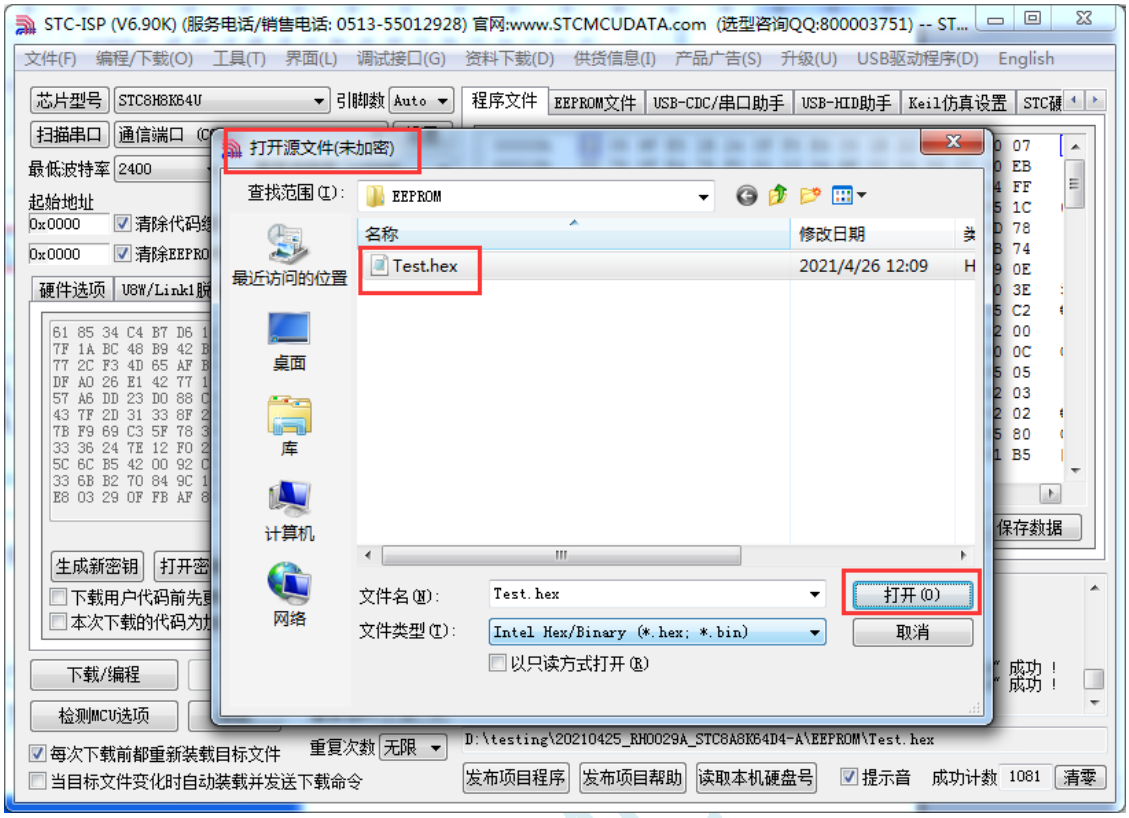
2、对代码文件加密

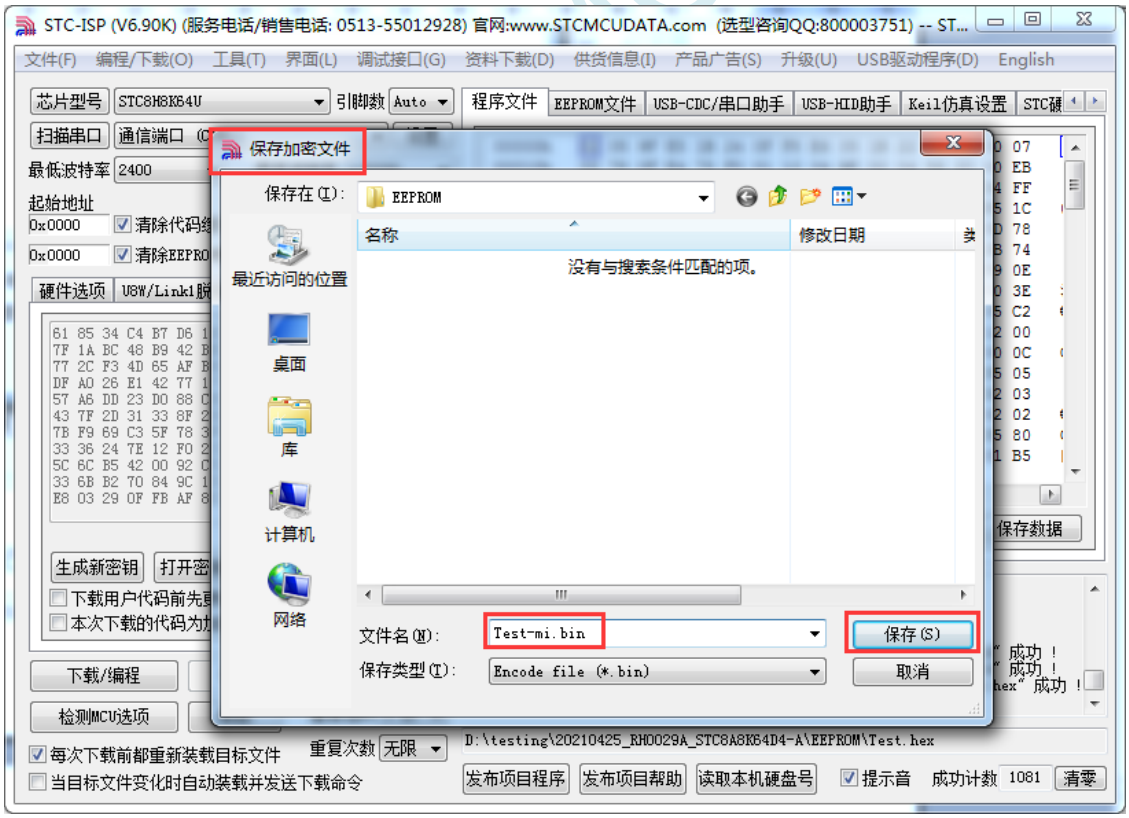
加密文件前，需要先打开我们自己的密钥。若缓冲区中存放的已经是我们的密钥，则不要再打开。如下图，在“程序加密后传输”页面中点击“打开密钥”按钮，打开我们之前保存的密钥文件，例如“New.k”，然后返回到“程序加密后传输”页面中点击“加密代码”按钮，如下图所示，首先会弹出“打开源文件（未加密）”的对话框，此时选择的是原始的未加密的代码文件



点击打开按钮后，马上有会弹出一个类似的对话框，但此时是对加密后的文件进行保存的对话框。

如下图所示，点击保存按钮即可保存加密后的文件。

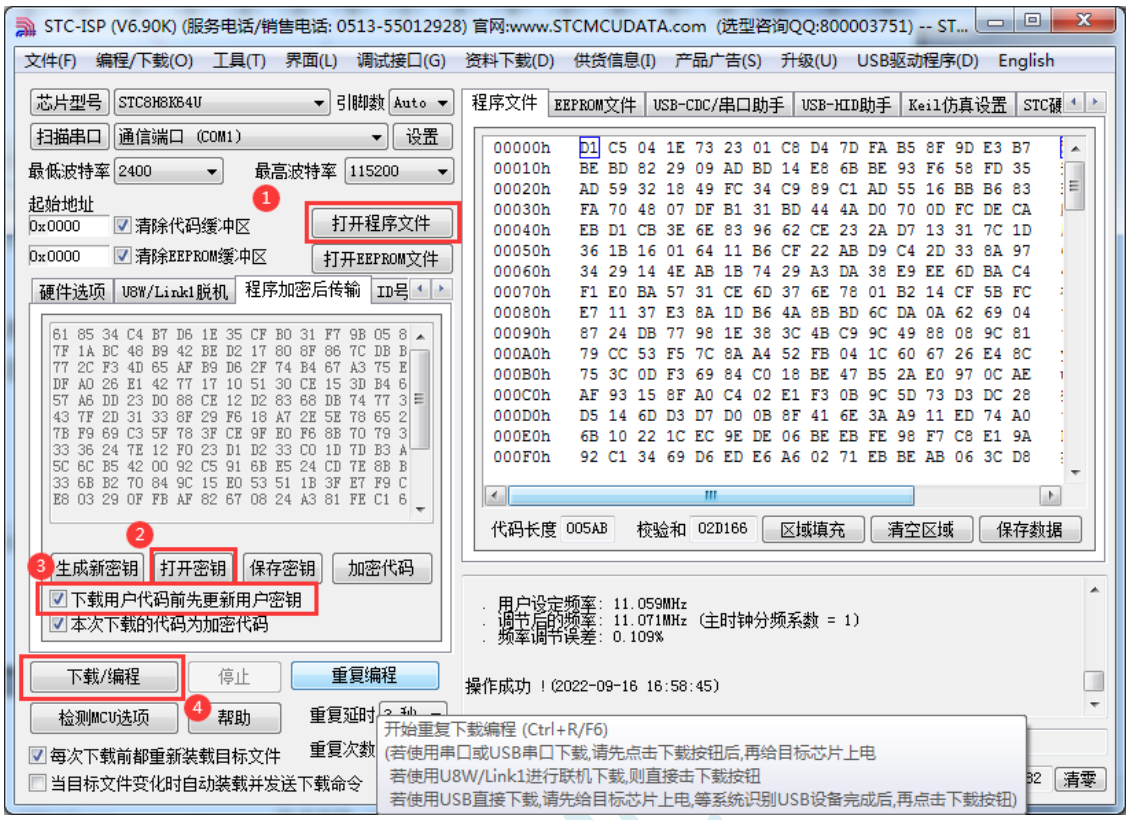




3、将用户密钥更新到目标芯片中

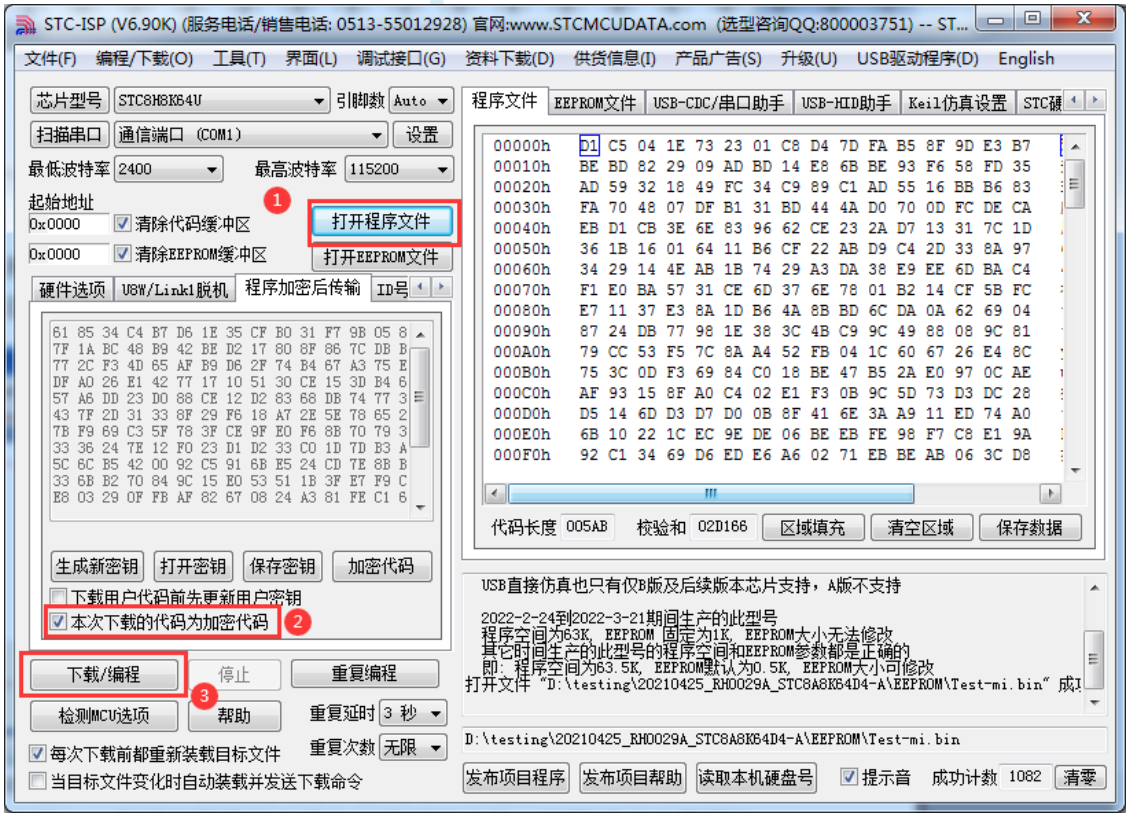
更新密钥前，需要先打开我们自己的密钥。若缓冲区中存放的已经是我们的密钥，则不要再打开。如下图，在“自定义加密下载”页面中点击“打开密钥”按钮，打开我们之前保存的密钥文件，例如“New.k”。密钥打开后，如下图所示，勾选上“下载用户代码前先更新用户密钥”选项和“本次下载的代码为加密代码”的选项，然后打开我们之前加密过后的文件，打开后点击界面左

下角的“下载/编程”按钮，按正常方式对目标芯片下载完成即可更新用户密钥。



4、加密更新用户代码

密钥更新成功后，目标芯片便具有接收加密代码并还原的功能。此时若需要再次升级/更新代码，则只需要参考第二步的方法，将目标代码进行加密，然后如下图



对于一片新的 STC 单片机，可将步骤 3 和步骤 4 合并完成，即将密钥更新到目标单片机的同时也可将加密后的代码一并下载到单片机中，若已经执行过步骤 3（即已经将密钥更新到目标芯片中

了），则后续的代码更新就只需要按照步骤 4，只需要在“程序加密后传输”页面中选择“本次下载的代码为加密代码”的选项（“下载用户代码前先更新用户密钥”选项不需要选了），然后打开我们之前加过密后的文件，打开后点击界面左下角的“下载/编程”按钮，按正常方式对目标芯片下载即可完成用用户自己专用的加密文件更新用户代码的目的（防止在烧录程序时被烧录人员通过监测串口分析出代码的目的）。

STC MCU

E.3 发布项目程序+程序加密后传输结合使用

发布项目程序与程序加密后传输两项新的特殊功能可以结合在一起使用。首先程序加密后传输可以确保用户代码在烧录编程时串口通信传输过程当中的保密性，而发布项目程序可实现让最终使用者远程升级功能（方案公司的人员不需要亲自到场）。所以两项功能结合起来使用，非常适用于方案公司/生产商在软件需要更新时，让最终使用者自己对终端产品进行软件更新的目的，又确保现场烧录人员无法通过串口分析出有用程序，强烈建议方案公司使用。

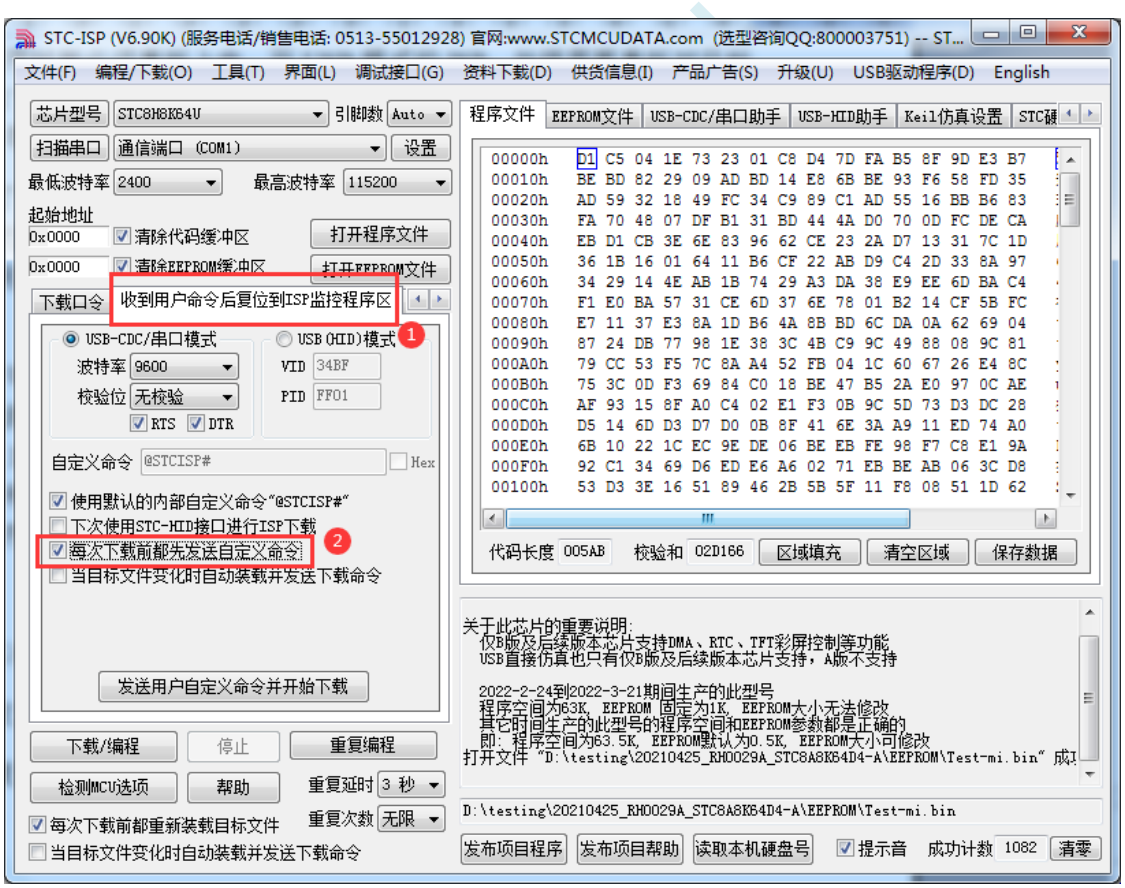
STC MCU

E.4 用户自定义下载（实现不停电下载）

将用户的目标程序下载到STC单片机是通过执行单片机内部的ISP系统代码和上位机进行串口或者USB通讯来实现的。但STC单片机内部的ISP系统代码只有在每次重新停电再上电时才会被执行，这就要求用户每次需要对目标单片机更新程序时就必须重新上电，而USB模式的ISP，处理需要重新对目标芯片上电外，还需要在上电时将P3.2口下拉到GND。对于处于开发阶段的项目，需要频繁的修改代码、更新代码，每次下载都需要重新上电会导致操作非常麻烦。

STC 单片机在硬件设计时，增加了一个软复位寄存器（IAP_CONTR），让用户可以通过设置此寄存器来决定CPU复位后重新执行用户代码还是复位到ISP区执行ISP系统代码。当向IAP_CONTR寄存器写入0x20时，CPU复位后重新执行用户代码；当向IAP_CONTR寄存器写入0x60时，CPU复位后复位到ISP区执行ISP系统代码。

要实现不停电进行ISP下载，用户可以在程序中设计一段代码，例如检测一个特殊的按键、或者监控串口等待一个特殊的串口命令，当检测到满足下载条件时，就通过软件触发软复位寄存器复位到 ISP区执行ISP系统代码，从而实现不停电ISP下载。当触发条件是外部按键时，则在用户代码中实时监控按键状态即可。若要实现STC-ISP软件和用户触发软复位完全同步，则需要使用STC-ISP软件中所提供的“收到用户命令后复位到ISP监控程序区”这个功能。



实现不停电 ISP 下载的步骤如下：

1、编写用户代码，并在用户代码中添加串口命令监控程序

（参考代码如下，测试单片机型号为 STC8H8K64U）

```
#include "stc8h.h"

#define    FOSC        11059200UL
#define    BAUD        (65536 - (FOSC/115200+2)/4)
                                        //加 2 操作是为了让 Keil 编译器
                                        //自动实现四舍五入运算

char code *STCISPCMD = "@STCISP#";      //自定义下载命令
char index;

void uart_isr()   interrupt 4
{
    char dat;

    if (TI)
    {
        TI = 0;
    }

    if (RI)
    {
        RI = 0;
        dat  = SBUF;                    //接收串口数据

        if (dat == STCISPCMD[index])    //判断接收的数据和当前的命令字符是否匹配
        {
            index++;                    //若匹配则索引+1
            if (STCISPCMD[index] == '\0')   //判断命令是否配完成
                IAP_CONTR = 0x60;       //若匹配完成则软复位到 ISP
        }
        else
        {
            index = 0;                  //若不匹配,则需要从头开始
            if (dat == STCISPCMD[index])
                index++;
        }
    }
}

void main()
{
    P0M0 = 0x00; P0M1 = 0x00;
    P1M0 = 0x00; P1M1 = 0x00;
```

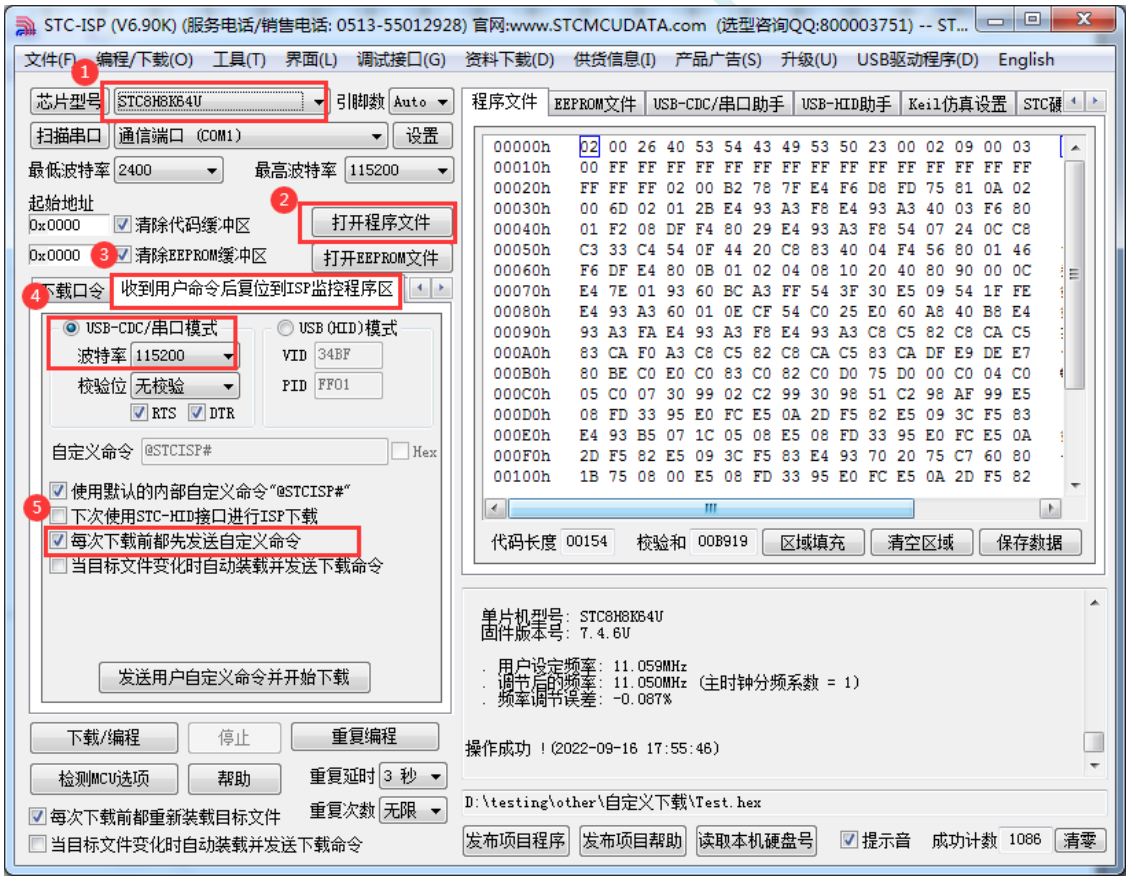
```
    P2M0 = 0x00; P2M1 = 0x00;
    P3M0 = 0x00; P3M1 = 0x00;

    SCON = 0x50;                    //串口初始化
    AUXR = 0x40;
    TMOD = 0x00;
    TH1 = BAUD >> 8;
    TL1 = BAUD;
    TR1 = 1;
    ES = 1;
    EA = 1;

    index = 0;                      //初始化命令

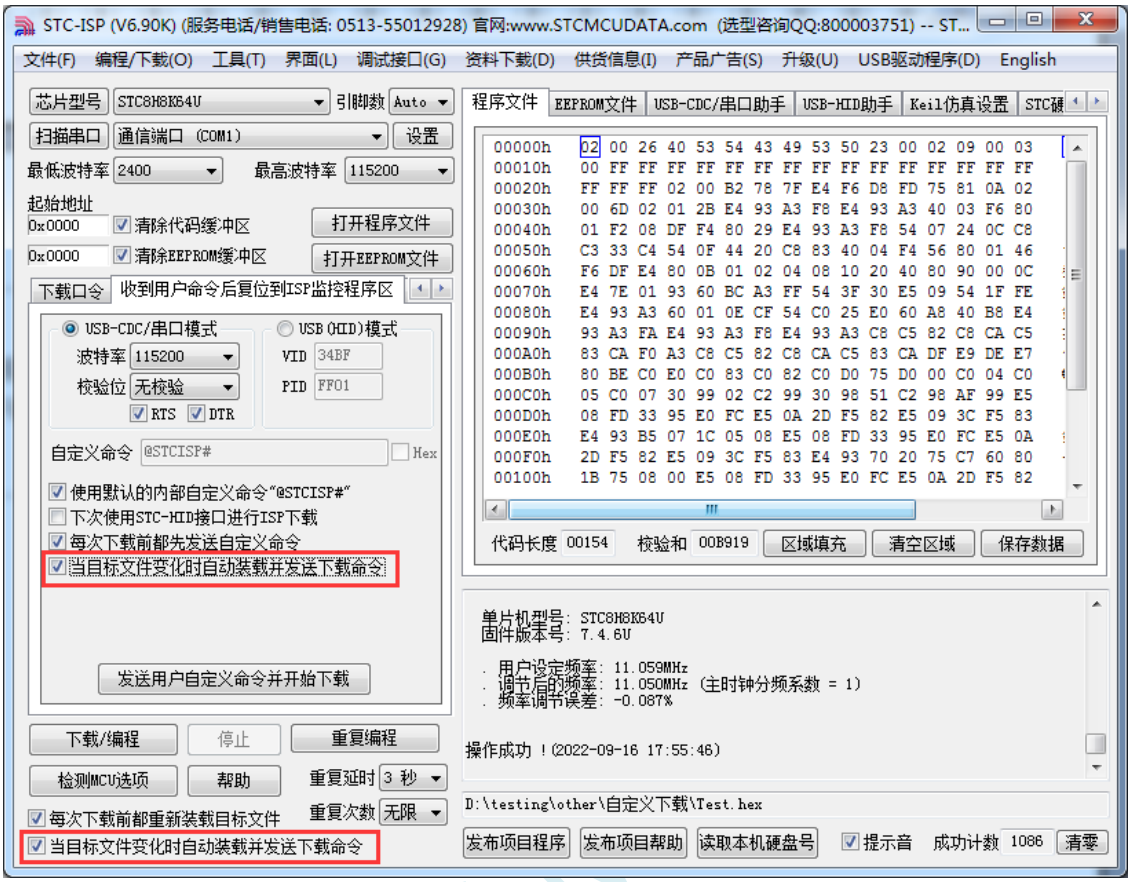
    while (1);
}
```

2、按下图所示的步骤进行设置自定义下载命令（范例使用 STC 默认命令“@STCISP#”）



3、第一次下载时需要对目标单片机重新上电，之后的每次更新只需要点击下载软件中的“下载/编程”按钮，下载软件自动将下载命令发送给目标单片机，目标单片机接收到命令后自动复位到系统 ISP 区，即可实现不停电更新用户代码。

4、STC-ISP 还可实现项目开发阶段，完全自动下载功能，即当下载软件侦测到目标代码被更新了，就会自动发送下载命令。要实现这个功能只需要勾选下图中的两个选项中的任意一个即可



附录F 串口中断收发－MODBUS 协议

C 语言代码

```
//测试工作频率为 11.0592MHz

//#include "stc8h.h"
#include "stc32g.h"                                    //头文件见下载软件

#define MAIN_Fosc        11059200L    //定义主时钟

/*************        功能说明        **************

请先别修改程序，直接下载"08-串口 1 中断收发-C 语言-MODBUS 协议"里的"UART1.hex"测试，主频选择 11.0592MHZ.
测试正常后再修改移植.

串口 1 按 MODBUS-RTU 协议通信. 本例为从机程序，主机一般是电脑端.

本例程只支持多寄存器读和多寄存器写，寄存器长度为 64 个，别的命令用户可以根据需要按 MODBUS-RTU 协议自行添加.

本例子数据使用大端模式(与 C51 一致), CRC16 使用小端模式(与 PC 一致).

默认参数:
串口 1 设置均为 1 位起始位, 8 位数据位, 1 位停止位，无校验.
串口 1(P3.0 P3.1): 9600bps.

定时器 0 用于超时计时. 串口每收到一个字节都会重置超时计数，当串口空闲超过 35bit 时间时(9600bps 对应 3.6ms)则接收完成.
用户修改波特率时注意要修改这个超时时间.

本例程只是一个应用例子，科普 MODBUS-RTU 协议并不在本例子职责范围，用户可以上网搜索相关协议文本参考.
本例定义了 64 个寄存器，访问地址为 0x1000~0x103f.
命令例子:
写入 4 个寄存器(8 个字节):
10 10 1000 0004 08 1234 5678 90AB CDEF 4930
返回:
10 10 10 00 00 04 4B C6
读出 4 个寄存器:
10 03 1000 0004 4388
返回:
10 03 08 12 34 56 78 90 AB CD EF 3D D5

命令错误返回信息(自定义):
0x90: 功能码错误. 收到了不支持的功能码.
0x91: 命令长度错误.
0x92: 写入或读出寄存器个数或字节数错误.
0x93: 寄存器地址错误.

注意: 收到广播地址 0x00 时要处理信息，但不返回应答.

*****************************************/

typedef  unsigned char   u8;
```

```
typedef  unsigned int   u16;
typedef  unsigned long    u32;

/*************        本地常量声明    **************/
#define     RX1_Length     128      /*  接收缓冲长度   */
#define     TX1_Length     128      /*  发送缓冲长度   */


/*************        本地变量声明    **************/
u8 xdata RX1_Buffer[RX1_Length];    //接收缓冲
u8 xdata TX1_Buffer[TX1_Length];    //发送缓冲

u8 RX1_cnt;         //接收字节计数.
u8 TX1_cnt;         //发送字节计数
u8 TX1_number;      //要发送的字节数
u8 RX1_TimeOut;     //接收超时计时器

bit B_RX1_OK;     //  接收数据标志
bit B_TX1_Busy;       //  发送忙标志


/************* 本地函数声明    **************/
void   UART1_config(u32 brt, u8 timer, u8 io);   // brt:通信波特率,    timer=2:  波特率使用定时器 2, 其它值:  使用 Timer1 做波特率. io=0:  串口 1 切换到 P3.0 P3.1,    =1:   切换到 P3.6 P3.7, =2:   切换到 P1.6 P1.7,    =3:   切换到 P4.3   P4.4.
u8     Timer0_Config(u8 t,   u32   reload); //t=0: reload 值是主时钟周期数, t=1: reload 值是时间(单位 us), 返回 0 正确,    返回 1 装载值过大错误.
u16      MODBUS_CRC16(u8 *p,    u8 n);
u8     MODBUS_RTU(void);



#define  SL_ADDR     0x10 /*  本从机站号地址  */
#define  REG_ADDRESS    0x1000  /*  寄存器首地址      */
#define  REG_LENGTH 64     /*  寄存器长度      */
u16      xdata modbus_reg[REG_LENGTH];    /*  寄存器地址  */

//========================================================================
//  函数: void main(void)
//  描述:  主函数
//  参数: none.
//  返回: none.
//  版本: VER1.0
//  日期: 2018-4-2
//  备注:
//========================================================================
void main(void)
{
```

```
    u8 i;
    u16   crc;

    EAXFR = 1;                                  //使能访问 XFR
    CKCON = 0x00;                               //设置外部数据总线速度为最快
    WTST = 0x00;                                //设置程序代码等待参数，
                                                //赋值为 0 可将 CPU 执行程序的速度设置为最快

    Timer0_Config(0, MAIN_Fosc / 10000);   //t=0: reload 值是主时钟周期数, (中断频率, 20000 次/秒)
    UART1_config(9600UL, 1,  0);// brt:通信波特率,   timer=2:  波特率使用定时器 2, 其它值:  使用 Timer1 做波特率.  io=0: 串口 1 切换到 P3.0 P3.1,   =1:  切换到 P3.6 P3.7, =2:  切换到 P1.6 P1.7,    =3:  切换到 P4.3   P4.4.

    EA = 1;

    while (1)
    {
        if(B_RX1_OK    && !B_TX1_Busy)//收到数据,   进行 MODBUS-RTU 协议解析
        {
            if(MODBUS_CRC16(RX1_Buffer,   RX1_cnt) ==  0) //首先判断 CRC16 是否正确, 不正确则忽略, 不处理也不返回信息
            {
                if((RX1_Buffer[0] == 0x00) || (RX1_Buffer[0] ==   SL_ADDR))  //然后判断站号地址是否正确,   或者是否广播地址(不返回信息)
                {
                    if(RX1_cnt > 2)  RX1_cnt    -= 2; //去掉 CRC16 校验字节
                    i =MODBUS_RTU(); //MODBUS-RTU 协议解析
                    if(i !=    0) //错误处理
                    {
                        TX1_Buffer[0] =SL_ADDR;    //站号地址
                        TX1_Buffer[1] =i;          //错误代码
                        crc    = MODBUS_CRC16(TX1_Buffer, 2);
                        TX1_Buffer[2] =(u8)(crc>>8); //CRC 是小端模式
                        TX1_Buffer[3] =(u8)crc;
                        B_TX1_Busy = 1;       //标志发送忙
                        TX1_cnt        = 0;     //发送字节计数
                        TX1_number = 4;       //要发送的字节数
                        TI = 1;               //启动发送
                    }
                }
            }
            RX1_cnt    = 0;
            B_RX1_OK = 0;
        }
    }
}
```

```
/*****************************    MODBUS_CRC (shift) ************** past   test 06-11-27 *********
    计算 CRC，调用方式MODBUS_CRC16(&CRC,8); &CRC 为首地址，8 为字节数
    CRC-16 for MODBUS
    CRC16=X16+X15+X2+1
    TEST: ---> ABCDEFGHIJ  CRC16=0x0BEE    1627T
*/
//===========================================================================
// 函数: u16  MODBUS_CRC16(u8 *p,   u8 n)
// 描述:  计算 CRC16 函数.
// 参数: *p:  要计算的数据指针.
//        n:  要计算的字节数.
// 返回: CRC16 值.
// 版本: V1.0, 2022-3-18  梁工
//===========================================================================
u16   MODBUS_CRC16(u8 *p,    u8 n)
{
    u8 i;
    u16   crc16;

    crc16 =  0xffff;   //预置 16 位 CRC 寄存器为 0xffff（即全为 1）
    do
    {
        crc16 ^= (u16)*p;      //把 8 位数据与 16 位 CRC 寄存器的低位相异或，把结果放于 CRC 寄存器
        for(i=0; i<8; i++)      //8 位数据
        {
            if(crc16 & 1)  crc16 =  (crc16 >> 1) ^ 0xA001;   //如果最低位为 0，把 CRC 寄存器的内容右移一位(朝低位)，用 0 填
补最高位，
                                                             //再异或多项式 0xA001
            else   crc16 >>= 1;                              //如果最低位为 0，把 CRC 寄存器的内容右移一位(朝低位)，用 0 填补最高位
        }
        p++;
    }while(--n != 0);
    return   (crc16);
}

/********************* modbus 协议 ************************/
/*****************************************************************************
  写多寄存器
数据:     地址    功能码      寄存地址  寄存器个数   写入字节数   写入数据     CRC16
偏移:      0         1     2 3       4 5       6          7~          最后 2 字节
字节:    1 byte     1 byte      2 byte   2 byte      1byte     2*n   byte     2 byte
        addr       0x10     xxxx   xxxx        xx          xx....xx  xxxx

    返回
数据:     地址    功能码      寄存地址  寄存器个数   CRC16
偏移:      0         1     2 3       4 5       6 7
```

```
字节:    1 byte     1 byte      2 byte   2 byte      2 byte
        addr       0x10      xxxx   xxxx         xxxx


 读多寄存器
数据:站号(地址)     功能码      寄存地址  寄存器个数   CRC16
偏移:         0      1     2 3         4 5        6 7
字节:      1 byte    1 byte      2 byte   2 byte      2 byte
          addr      0x03      xxxx   xxxx       xxxx

  返回
数据:站号(地址)     功能码      读出字节数   读出数据  CRC16
偏移:         0      1     2          3~     最后 2 字节
字节:    1 byte     1 byte      1byte      2*n byte 2 byte
        addr       0x03       xx          xx....xx    xxxx

  返回错误代码
数据:站号(地址)     错误码      CRC16
偏移:         0      1     最后 2 字节
字节:    1 byte     1 byte     2   byte
        addr       0x03       xxxx
*****************************************************************************/
u8 MODBUS_RTU(void)
{
   u8 i,j,k;
   u16   reg_addr;  //寄存器地址
   u8 reg_len;//写入寄存器个数
   u16   crc;

   if(RX1_Buffer[1] ==   0x10)//写多寄存器
   {
      if(RX1_cnt < 9)      return 0x91;      //命令长度错误
      if((RX1_Buffer[4] != 0)   || ((RX1_Buffer[5] *2) != RX1_Buffer[6]))return 0x92;  //写入寄存器个数与字节数错误
      if((RX1_Buffer[5]==0) || (RX1_Buffer[5]  > REG_LENGTH))return 0x92;  //写入寄存器个数错误

      reg_addr = ((u16)RX1_Buffer[2] << 8) + RX1_Buffer[3];   //寄存器地址
      reg_len  = RX1_Buffer[5];  //写入寄存器个数
      if((reg_addr+(u16)RX1_Buffer[5]) > (REG_ADDRESS+REG_LENGTH))   return 0x93;  //寄存器地址错误
      if(reg_addr< REG_ADDRESS)        return 0x93;  //寄存器地址错误
      if((reg_len*2+7) != RX1_cnt)   return 0x91;  //命令长度错误

      j =reg_addr - REG_ADDRESS;   //寄存器数据下标
      for(k=7, i=0; i<reg_len; i++,j++)
      {
         modbus_reg[j] = ((u16)RX1_Buffer[k]  << 8) +  RX1_Buffer[k+1];  //写入数据,   大端模式
         k += 2;
```

```
    }

    if(RX1_Buffer[0] !=   0) //非广播地址则应答
    {
        for(i=0; i<6; i++)   TX1_Buffer[i] = RX1_Buffer[i];  //要返回的应答
        crc   = MODBUS_CRC16(TX1_Buffer, 6);
        TX1_Buffer[6] =(u8)(crc>>8); //CRC 是小端模式
        TX1_Buffer[7] =(u8)crc;
        B_TX1_Busy = 1;      //标志发送忙
        TX1_cnt        = 0;  //发送字节计数
        TX1_number = 8;      //要发送的字节数
        TI = 1;              //启动发送
    }
}
else if(RX1_Buffer[1] == 0x03)   //读多寄存器
{
    if(RX1_Buffer[0] !=   0) //非广播地址则应答
    {
        if(RX1_cnt != 6)    return 0x91;     //命令长度错误
        if(RX1_Buffer[4] !=   0) return 0x92;  //读出寄存器个数错误
        if((RX1_Buffer[5]==0) || (RX1_Buffer[5]  > REG_LENGTH))return 0x92;  //读出寄存器个数错误

        reg_addr = ((u16)RX1_Buffer[2] << 8) + RX1_Buffer[3];   //寄存器地址
        reg_len  = RX1_Buffer[5];  //读出寄存器个数
        if((reg_addr+(u16)RX1_Buffer[5]) > (REG_ADDRESS+REG_LENGTH))   return 0x93;  //寄存器地址错误
        if(reg_addr< REG_ADDRESS)       return 0x93;  //寄存器地址错误

        j =reg_addr - REG_ADDRESS;   //寄存器数据下标
        TX1_Buffer[0] =SL_ADDR;   //站号地址
        TX1_Buffer[1] =0x03;   //读功能码
        TX1_Buffer[2] =reg_len*2; //返回字节数

        for(k=3, i=0; i<reg_len; i++,j++)
        {
            TX1_Buffer[k++]   = (u8)(modbus_reg[j] >> 8);//数据为大端模式
            TX1_Buffer[k++]   = (u8)modbus_reg[j];
        }
        crc   = MODBUS_CRC16(TX1_Buffer, k);
        TX1_Buffer[k++]   = (u8)(crc>>8);  //CRC 是小端模式
        TX1_Buffer[k++]   = (u8)crc;
        B_TX1_Busy = 1;      //标志发送忙
        TX1_cnt        = 0;  //发送字节计数
        TX1_number = k;      //要发送的字节数
        TI = 1;              //启动发送
    }
}
```

```
    else   return 0x90;  //功能码错误

    return 0;   //解析正确
}


//========================================================================
// 函数:u8 Timer0_Config(u8 t,   u32   reload)
// 描述: timer0 初始化函数.
// 参数:    t:  重装值类型, 0 表示重装的是系统时钟数, 其余值表示重装的是时间(us).
//       reload:  重装值.
// 返回: 0: 初始化正确, 1:  重装值过大, 初始化错误.
// 版本: V1.0, 2018-3-5
//========================================================================
u8 Timer0_Config(u8 t,   u32   reload)  //t=0: reload 值是主时钟周期数, t=1: reload 值是时间(单位 us)
{
    TR0  = 0;  //停止计数

    if(t !=    0) reload = (u32)(((float)MAIN_Fosc * (float)reload)/1000000UL); //重装的是时间(us),  计算所需要的系统时钟数.
    if(reload >= (65536UL *  12))   return 1;   //值过大, 返回错误
    if(reload < 65536UL)  AUXR |=   0x80;    //1T mode
    else
    {
        AUXR &= ~0x80;  //12T mode
        reload = reload   / 12;
    }
    reload = 65536UL - reload;
    TH0  = (u8)(reload >> 8);
    TL0  = (u8)(reload);

    ET0  = 1;  //允许中断
    TMOD &= 0xf0;
    TMOD |=  0; //工作模式,   0: 16 位自动重装, 1:  16 位定时/计数, 2: 8 位自动重装, 3: 16 位自动重装, 不可屏蔽中断
    TR0  = 1;          //开始运行
    return 0;
}

//========================================================================
// 函数: void timer0_ISR (void)    interrupt TIMER0_VECTOR
// 描述:    timer0 中断函数.
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: V1.0, 2016-5-12
//========================================================================
void timer0_ISR (void) interrupt 1
```

```
{
    if(RX1_TimeOut != 0)
    {
        if(--RX1_TimeOut == 0) //超时
        {
            if(RX1_cnt != 0)//接收有数据
            {
                B_RX1_OK = 1; //标志已收到数据块
            }
        }
    }
}


//========================================================================
// 函数: SetTimer2Baudraye(u16 dat)
// 描述:  设置 Timer2 做波特率发生器。
// 参数: dat: Timer2 的重装值.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
// 备注:
//========================================================================
void  SetTimer2Baudraye(u16 dat)  // 选择波特率, 2: 使用 Timer2 做波特率, 其它值: 使用 Timer1 做波特率.
{
    AUXR &= ~(1<<4);    //Timer  stop
    AUXR &= ~(1<<3);    //Timer2 set As    Timer
    AUXR |=     (1<<2);    //Timer2 set as    1T mode
    T2H  = (u8)(dat >> 8);
    T2L  = (u8)dat;
    IE2     &= ~(1<<2);    //禁止中断
    AUXR |=     (1<<4);    //Timer  run    enable
}


//========================================================================
// 函数: void  UART1_config(u32 brt, u8 timer, u8 io)
// 描述: UART1 初始化函数。
// 参数:     brt:  通信波特率.
//       timer:  波特率使用的定时器,timer=2:  波特率使用定时器 2,   其它值: 使用 Timer1 做波特率.
//         io: 串口 1 切换到的 IO,    io=0:    串口 1 切换到 P3.0P3.1,    =1:  切换到 P3.6 P3.7, =2:    切换到 P1.6  P1.7,    =3:  切换到 P4.3 P4.4.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
// 备注:
```

```
//========================================================================
void  UART1_config(u32 brt, u8 timer, u8 io)   // brt:通信波特率,   timer=2:  波特率使用定时器 2, 其它值:  使用 Timer1 做波特率. io=0:  串口 1 切换到 P3.0 P3.1,   =1:  切换到 P3.6 P3.7, =2:  切换到 P1.6 P1.7,   =3:  切换到 P4.3  P4.4.
{
    brt    = 65536UL -  (MAIN_Fosc / 4)   / brt;
    if(timer == 2) //波特率使用定时器 2
    {
        AUXR |=  0x01;    //S1 BRT Use Timer2;
        SetTimer2Baudraye((u16)brt);
    }

    else      //波特率使用定时器 1
    {
        TR1  = 0;
        AUXR &= ~0x01;      //S1 BRT Use Timer1;
        AUXR |=    (1<<6);   //Timer1 set as   1T mode
        TMOD &=~(1<<6);   //Timer1 set As   Timer
        TMOD &=~0x30;      //Timer1_16bitAutoReload;
        TH1  = (u8)(brt >> 8);
        TL1  = (u8)brt;
        ET1  = 0;          //  禁止 Timer1 中断
        TR1   = 1;         //  运行 Timer1
    }
    P_SW1 &= ~0xc0; //默认切换到  P3.0 P3.1
    if(io == 1)
    {
        P_SW1   |=   0x40;   //切换到  P3.6 P3.7
        P3M1 &=  ~0xc0;
        P3M0 &=  ~0xc0;
    }
    else if(io == 2)
    {
        P_SW1 |= 0x80; //切换到  P1.6 P1.7
        P1M1 &=  ~0xc0;
        P1M0 &=  ~0xc0;
    }
    else if(io == 3)
    {
        P_SW1 |= 0xc0; //切换到  P4.3 P4.4
        P4M1 &=  ~0x18;
        P4M0 &=  ~0x18;
    }
    else
    {
        P3M1 &=  ~0x03;
        P3M0 &=  ~0x03;
```

```
    }

    SCON = (SCON & 0x3f) | (1<<6);    // 8 位数据,  1 位起始位, 1 位停止位, 无校验
//  PS   = 1;  //高优先级中断
    ES   = 1;  //允许中断
    REN = 1;  //允许接收
}


//========================================================================
// 函数: void UART1_ISR   (void) interrupt UART1_VECTOR
// 描述:  串口 1 中断函数
// 参数: none.
// 返回: none.
// 版本: VER1.0
// 日期: 2018-4-2
// 备注:
//========================================================================
void UART1_ISR (void) interrupt 4
{
    if(RI)
    {
        RI = 0;
        if(!B_RX1_OK) //接收缓冲空闲
        {
            if(RX1_cnt >= RX1_Length)    RX1_cnt    = 0;
            RX1_Buffer[RX1_cnt++] = SBUF;
            RX1_TimeOut    = 36;//接收超时计时器, 35 个位时间
        }
    }

    if(TI)
    {
        TI = 0;
        if(TX1_number != 0)  //有数据要发
        {
            SBUF = TX1_Buffer[TX1_cnt++];
            TX1_number--;
        }
        else   B_TX1_Busy = 0;
    }
}
```

附录G 关于回流焊前是否要烘烤

根据国际湿气敏感性等级 3（MSL3）规范的要求，贴片元器件在拆开真空包装后，168 小时内，7 天内，必须回流焊贴片完成，如未完成，必须再次高温烘烤。

SOP/TSSOP 塑料管耐不了 100 度以上的高温，拆开真空包装后 7 天内必须回流焊贴片完成，否则回流焊前去除耐不了 100 度以上高温的塑料管，放到金属托盘中，重新烘烤：110~125℃，4~8 个小时都可以

LQFP/QFN/DFN 托盘能耐 100 度以上的高温，拆开真空包装后 7 天内必须回流焊贴片完成，否则回流焊前必须重新烘烤：110~125℃，4~8 个小时都可以

STC MCU

附录H 如何使用万用表检测芯片 I/O 口好坏

根据国际湿气敏感性等级 3（MSL3）规范的要求，贴片元器件在拆开真空包装后，168 小时内，7 天内，必须回流焊贴片完成，如未完成，必须再次高温烘烤。如果没有高温烘烤的流程，直接进行回流焊，则可能由于芯片内外受热不均导致芯片内部金属线被拉断，最终出现的现象是芯片 I/O 口损坏。

STC 的单片机在芯片设计时，每个 I/O 口都有两个分别到 VCC 和 GND 的保护二极管，用万用表的二极管监测档可以进行测量。可使用此方法简单判断 I/O 管脚的好坏情况。使用万用表测量方法如下（注：这里使用的是数字万用表）

首先将万用表调到二极管检测挡位，被测芯片不要供电，将万用表的红表笔连接到被测芯片的 **GND 管脚**，黑表笔依次测量每个 I/O 口，如果万用表显示的参数为 0.7V 左右，则表示芯片的内部 I/O 到 GND 的保护二极管正常，即打线也是完好的，若显示的参数为 0V，则表示芯片内部的打线已被拉断。

上面的方法是检测芯片内部的打线情况的方法。

另外，如果用户板上，单片机的管脚没有加保护电路，一旦出现过流或者过压都可能导致 I/O 烧坏。为检测管脚是否被烧坏，除了使用上面的方法检测 I/O 口到 GND 的保护二极管外，还需要检测 I/O 口到 VCC 的保护二极管。使用万用表检测 I/O 口到 VCC 的保护二极管的方法如下：

首先将万用表调到二极管检测挡位，被测芯片不要供电，将万用表的黑表笔连接到被测芯片的 **VCC 管脚**，红表笔依次测量每个 I/O 口，如果万用表显示的参数为 0.7V 左右，则表示芯片的内部 I/O 到 VCC 的保护二极管正常，若显示的参数为 0V，则表示芯片此端口已被损坏。

STCMCU

附录I 大批量生产，如何省去专门的烧录人员，如何无烧录环节

大批量生产，你在将由 STC 的 MCU 作为主控芯片的控制板组装到设备里面之前在你将 STC MCU 贴片到你的控制板完成之后，你必须测试你的控制板的好坏。不要说 100%，直通无问题，那是抬杠，不是搞生产，只要生产，就会虚焊，短路，部分原件贴错，部分原件采购错。

所以在贴片回来后，组装到外壳里面之前，你必须要测试，你的含有 STC MCU 控制板的好坏，好的去组装，坏的去维修抢救。

测试，大批量生产，必须有测试架/下面接上我们的脱机烧录工具 U8W/U8W-Mini/STC-USB Link1D，还要接上其他控制部分

通过 USER-VCC、P3.0、P3.1、GND 连接，要工人每次都开电源
通过 S-VCC、P3.0、P3.1、GND 连接，不要你开电源，STC 的脱机工具给你自动供电

外面帮你做一个测试架的成本 500 元以下，就是有机玻璃，夹具，顶针。
1 个测试你控制板是否正常的工人管理 2 - 3 个 测试架

操作流程：

1、 将你的 STC MCU 控制板 卡到测试架 1 上
2、 将你的 STC MCU 控制板 卡到测试架 2 上，测试架 1 上的程序已烧录完成/感觉不到烧录时间
3、 测试 测试架 1 上的 STC 主控板功能是否正常，正常放到正常区，不正常，放到不正常区
4、 给测试架 1 卡上新的未测试的无程序的控制板
5、 测试 测试架 2 上的未测试控制板/程序不知何时早就不知不觉的烧好了，换新的未测试未烧录的控制板
6、 循环步骤 3~步骤 5

========不需要安排烧录人员

附录J 关于 Keil 软件中 0xFD 问题的说明

众所周知，Keil 软件的 8051 和 80251 编译器的所有版本都有一个叫做 0xFD 的问题，主要表现在字符串中不能含有带 0xFD 编码的汉字，否则 Keil 软件在编译时会跳过 0xFD 而出现乱码。

关于这个问题，Keil 官方的回应是：0xfd、0xfe、0xff 这 3 个字符编码被 Keil 编译器内部使用，所以代码中若包含有 0xfd 的字符串时，0xfd 会被编译器自动跳过。

Keil 官方提供的解决方法：在带有 0xfd 编码的汉字后增加一个 0xfd 即可。例如：

```
printf("数学");                    //Keil 编译后打印会显示乱码
printf("数\xfd 学");               //显示正常
```

这里的“\xfd”是标准 C 代码中的转义字符，“\x”表示其后的 1~2 个字符为 16 进制数。“\xfd”表示将 16 进制数 0xfd 插入到字符串中。

由于“数”的汉字编码是 0xCAFD，Keil 在编译时会将 FD 跳过，而只将 CA 编译到目标文件中，后面通过转义字符手动再补一个 0xfd 到目标文件中，就形成完整的 0xCAFD，从而可正常显示。

关于 0xFD 的补丁网上有很多，基本只对旧版本的 Keil 软件有效。打补丁的方法均是在可执行文件中查找关键代码[80 FB FD]，并修改为[80 FB FF]，这种修改方法查找的关键代码过于简单，很容易修改到其它无关的地方，导致编译出来的目标文件运行时出现莫名其妙的问题。所以，代码中的字符串有包含如下的汉字时，建议使用 Keil 官方提供的解决方法进行解决

GB2312 中，包含 0xfd 编码的汉字如下：

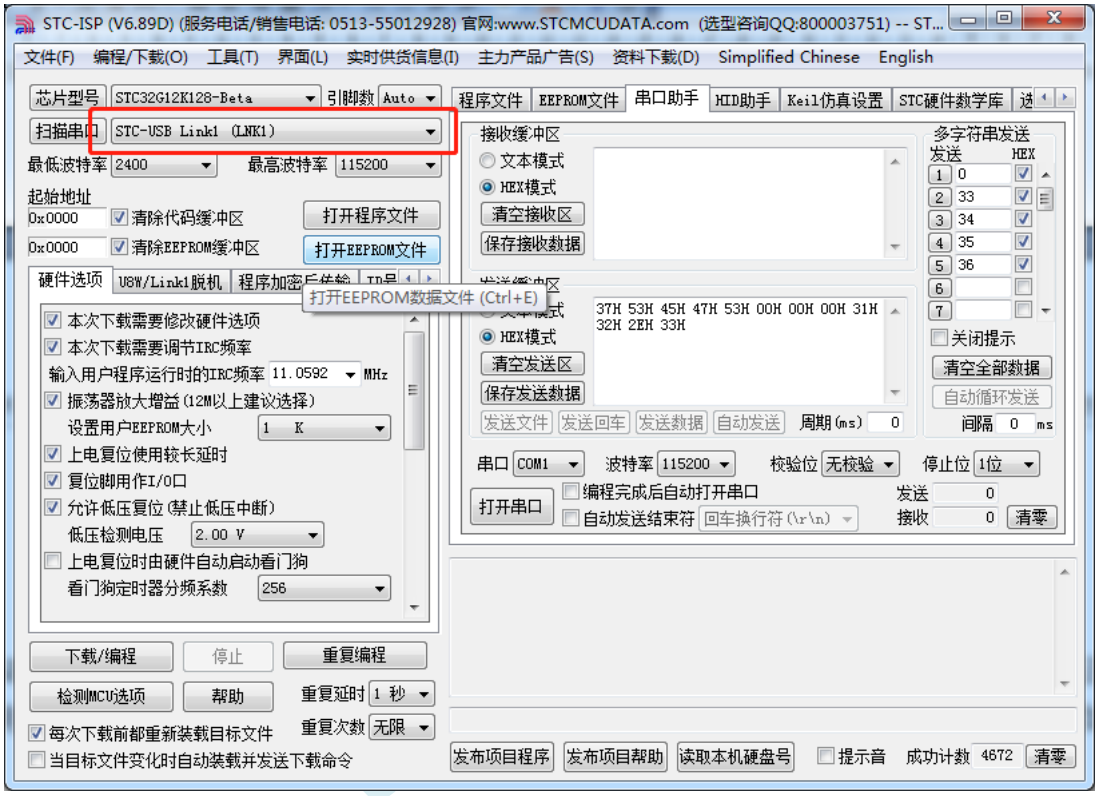
褒饼昌除待谍洱俘庚过糊积箭烬君魁
例笼慢谬凝琵讫驱三升数她听妄锡淆
旋妖引育札正铸　佚冽邶埤荤蔟摭啐
帻猃恺泯潺姬纨琮絮辇掌臊丕睚铨稞
瘕颀螨簏酏鲅鳊鼾

另外，Keil 项目路径名的字符中也不能含有带 0xFD 编码的汉字，否则 Keil 软件会无法正确编译此项目。

附录K　STC-USB Link1 工具使用注意事项

K.1　工具正确识别

STC-USB Link1 工具在出厂时，主控芯片内已烧录了 STC-USB Link1 的控制程序。正常情况下，工具连接到电脑后，在 STC-ISP 下载软件中会立即识别出“STC-USB Link1 (LNK1)”，如下图所示



正确识别后，即可使用 STC-USB Link1 进行在线 ISP 下载或者脱机 ISP 下载。

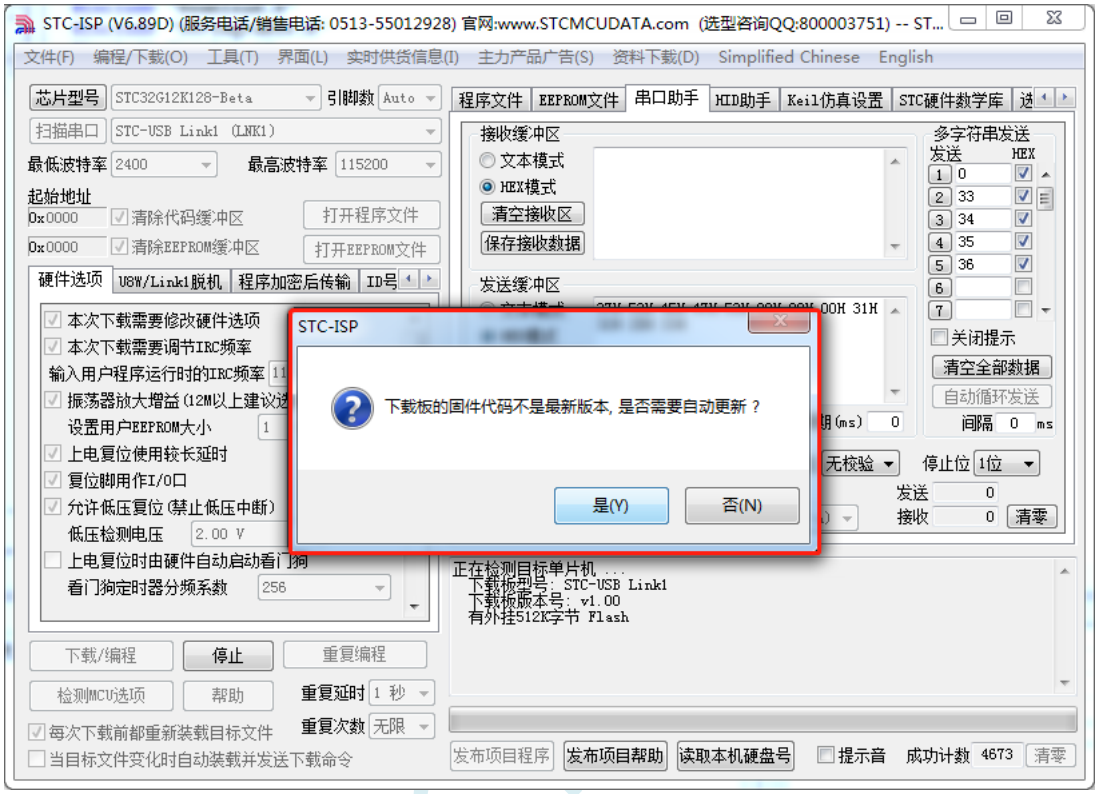
若工具连接到电脑后，无法识别出“STC-USB Link1 (LNK1)”，而一直被识别为“STC USB Writer (HID1)”，请确认工具上如下图所示位置的拨动开关是否拨到“烧录及仿真”位置



将开关拨到烧录及仿真位置后，重新连接工具到电脑，即可正确识别“STC-USB Link1 (LNK1)”

K.2 工具固件自动升级

当使用工具进行 ISP 下载时，软件弹出如下画面，表示工具的固件需要升级



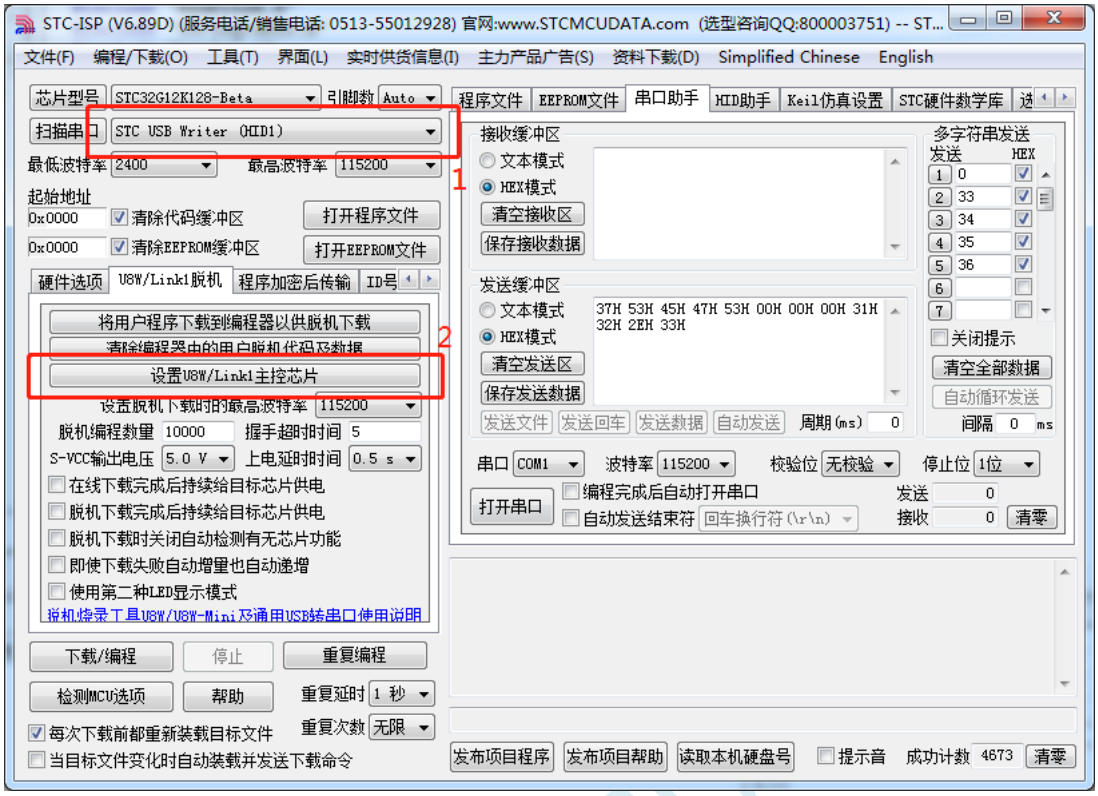
点击“是”按钮，工具便会自动开始升级。

K.3 进入更新固件的方法

在工具自动升级过程中工具请不要断电。若升级过程中出现异常断电，或者其它原因导致主控芯片的控制程序丢失，导致下载软件无法正确识别“STC-USB Link1 (LNK1)”，则需要手动烧写控制程序。首先将拨动开关拨到“更新工具固件”处（如下图）



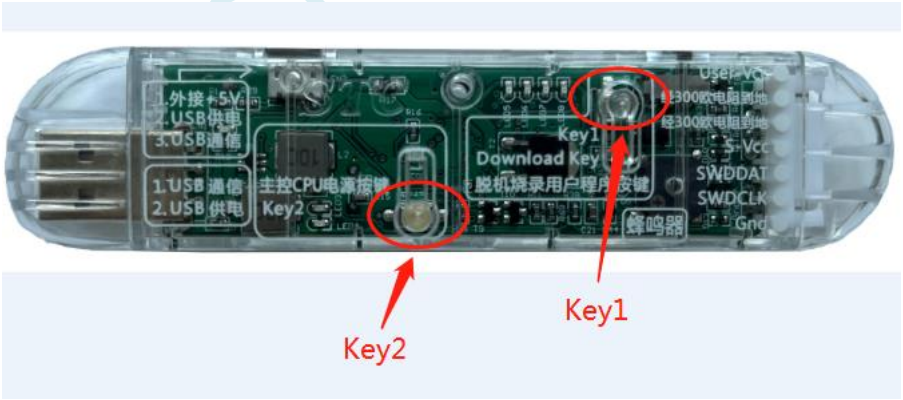
等待 STC-ISP 下载软件识别出“STC USB Writer (HID1)”后，点击如下图所示的“设置 U8W/Link1 主控芯片”按钮。



编程完成后，一定要记得将拨动开关拨回到“烧录及仿真”位置

K.4 进入更新固件的方法 2

若后续版本的工具上没有拨动开关，进入“更新工具固件”的方法：先使用 USB 线将工具和电脑相连，然后首先按住工具上的 Key1 不要松开，然后按一下 Key2，等待 STC-ISP 下载软件识别出“STC USB Writer (HID1)”后再松开 Key1。

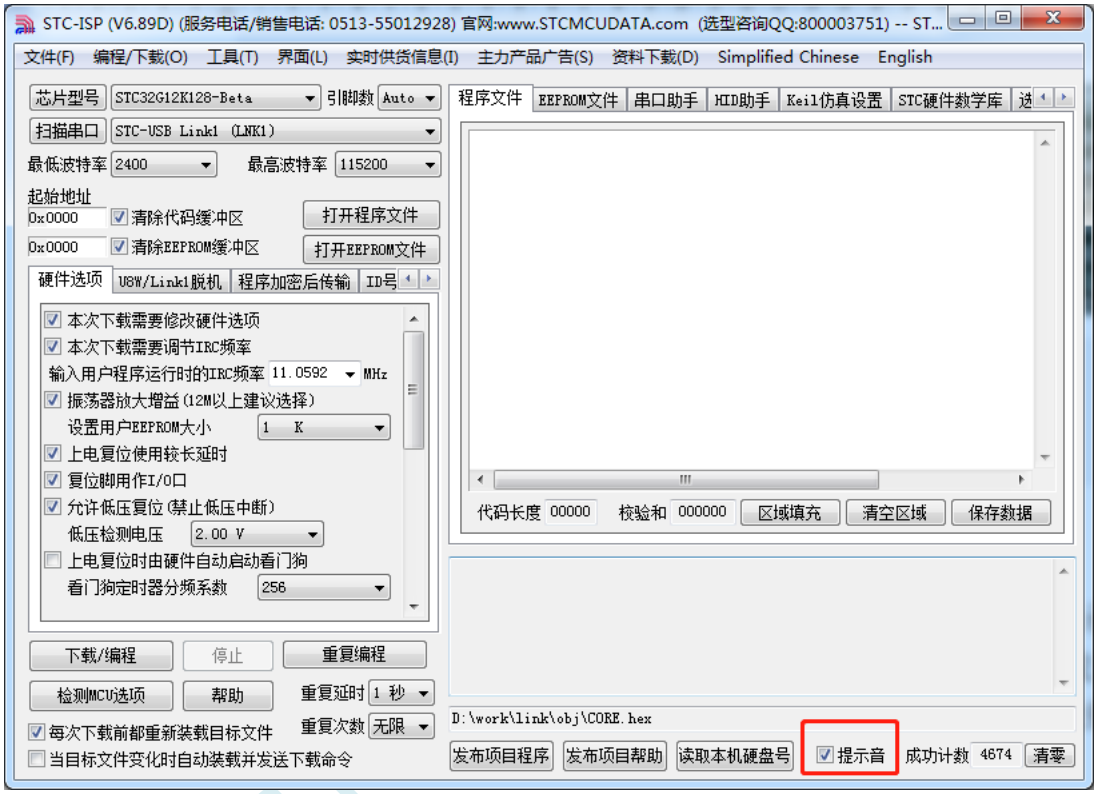


K.5 STC-USB Link1 工作指示灯说明

STC-USB Link1 工作指示灯模式如下：

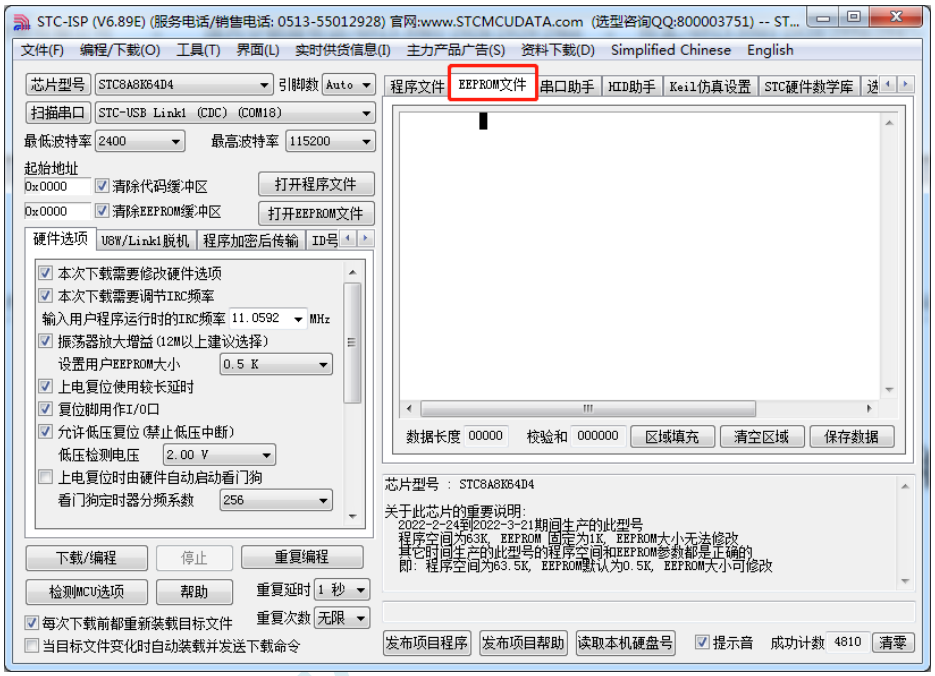
1、ISP 在线或者脱机下载过程中，4 个 LED 以流水灯形式显示

2、下载完成后，如下载正确则 4 个 LED 同时闪烁，蜂鸣器发出两短声提示音；如下载失败则 4 个 LED 同时灭掉，蜂鸣器发出一短一长提示音。（提示音的开关在 ISP 下载软件中如下图所示的地方进行设置）

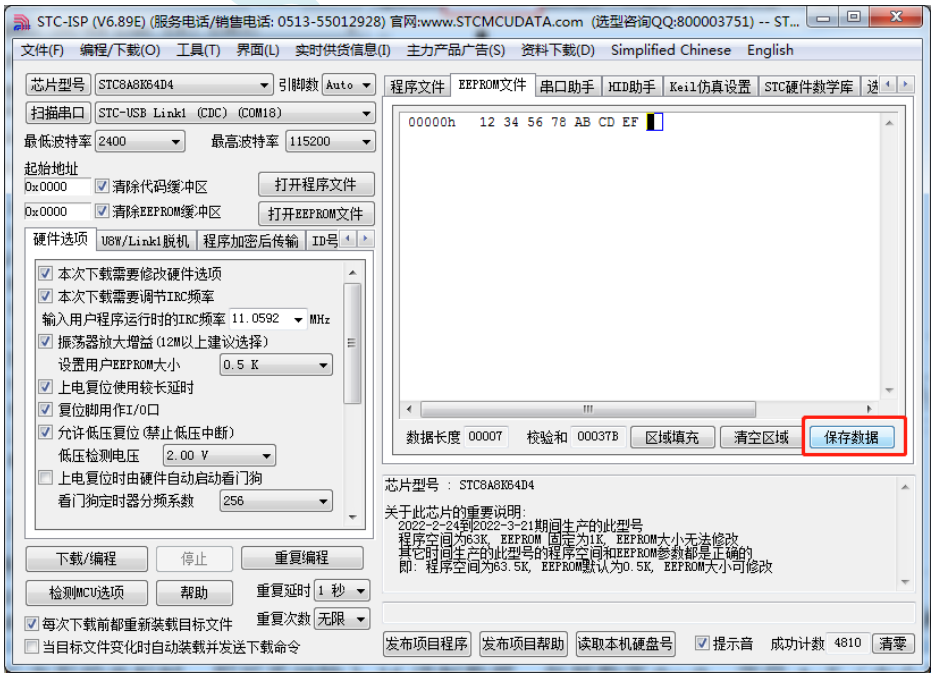


附录L 如何使用 STC-ISP 下载软件制作和编辑 EEPROM 文件

打开任意版本 STC-ISP 下载软件，选择“EEPROM”页面，单击数据窗口，如下所示



当出现黑色长方形的光标时，即可手动输入 16 进制数据，包括数字 0~9、字母 A~F（大小写通用）数据输入完成后，点击“保存数据”按钮即可保存 EEPROM 数据



附录M STC32 系列头文件定义

```
#ifndef   __STC32G_H_
#define   __STC32G_H_

//////////////////////////////////////////////////
#include <intrins.h>

//包含本头文件后,不用另外再包含"REG51.H"

sfr     P0      =     0x80;
sbit    P00     =     P0^0;
sbit    P01     =     P0^1;
sbit    P02     =     P0^2;
sbit    P03     =     P0^3;
sbit    P04     =     P0^4;
sbit    P05     =     P0^5;
sbit    P06     =     P0^6;
sbit    P07     =     P0^7;
sfr     SP      =     0x81;
sfr     DPL     =     0x82;
sfr     DPH     =     0x83;
sfr     DPXL    =     0x84;
sfr     SPH     =     0x85;
sfr     PCON    =     0x87;
sbit    SMOD    =     PCON^7;
sbit    SMOD0   =     PCON^6;
sbit    LVDF    =     PCON^5;
sbit    POF     =     PCON^4;
sbit    GF1     =     PCON^3;
sbit    GF0     =     PCON^2;
sbit    PD      =     PCON^1;
sbit    IDL     =     PCON^0;
sfr     TCON    =     0x88;
sbit    TF1     =     TCON^7;
sbit    TR1     =     TCON^6;
sbit    TF0     =     TCON^5;
sbit    TR0     =     TCON^4;
sbit    IE1     =     TCON^3;
sbit    IT1     =     TCON^2;
sbit    IE0     =     TCON^1;
sbit    IT0     =     TCON^0;
```

STC MCU

```
sfr     TMOD    =   0x89;
sbit    T1_GATE =   TMOD^7;
sbit    T1_CT   =   TMOD^6;
sbit    T1_M1   =   TMOD^5;
sbit    T1_M0   =   TMOD^4;
sbit    T0_GATE =   TMOD^3;
sbit    T0_CT   =   TMOD^2;
sbit    T0_M1   =   TMOD^1;
sbit    T0_M0   =   TMOD^0;
sfr     TL0     =   0x8a;
sfr     TL1     =   0x8b;
sfr     TH0     =   0x8c;
sfr     TH1     =   0x8d;
sfr     AUXR    =   0x8e;
sbit    T0x12   =   AUXR^7;
sbit    T1x12   =   AUXR^6;
sbit    S1M0x6  =   AUXR^5;
sbit    T2R     =   AUXR^4;
sbit    T2_CT   =   AUXR^3;
sbit    T2x12   =   AUXR^2;
sbit    EXTRAM  =   AUXR^1;
sbit    S1BRT   =   AUXR^0;
sfr     INTCLKO =   0x8f;
sbit    EX4     =   INTCLKO^6;
sbit    EX3     =   INTCLKO^5;
sbit    EX2     =   INTCLKO^4;
sbit    T2CLKO  =   INTCLKO^2;
sbit    T1CLKO  =   INTCLKO^1;
sbit    T0CLKO  =   INTCLKO^0;
sfr     P1      =   0x90;
sbit    P10     =   P1^0;
sbit    P11     =   P1^1;
sbit    P12     =   P1^2;
sbit    P13     =   P1^3;
sbit    P14     =   P1^4;
sbit    P15     =   P1^5;
sbit    P16     =   P1^6;
sbit    P17     =   P1^7;
sfr     P1M1    =   0x91;
sfr     P1M0    =   0x92;
sfr     P0M1    =   0x93;
sfr     P0M0    =   0x94;
sfr     P2M1    =   0x95;
sfr     P2M0    =   0x96;
sfr     AUXR2   =   0x97;
sbit    CANSEL  =   AUXR2^3;
```

STC MCU

```
sbit    CAN2EN    =    AUXR2^2;
sbit    CANEN     =    AUXR2^1;
sbit    LINEN     =    AUXR2^0;
sfr     SCON      =    0x98;
sbit    SM0       =    SCON^7;
sbit    SM1       =    SCON^6;
sbit    SM2       =    SCON^5;
sbit    REN       =    SCON^4;
sbit    TB8       =    SCON^3;
sbit    RB8       =    SCON^2;
sbit    TI        =    SCON^1;
sbit    RI        =    SCON^0;
sfr     SBUF      =    0x99;
sfr     S2CON     =    0x9a;
sbit    S2SM0     =    S2CON^7;
sbit    S2SM1     =    S2CON^6;
sbit    S2SM2     =    S2CON^5;
sbit    S2REN     =    S2CON^4;
sbit    S2TB8     =    S2CON^3;
sbit    S2RB8     =    S2CON^2;
sbit    S2TI      =    S2CON^1;
sbit    S2RI      =    S2CON^0;
sfr     S2BUF     =    0x9b;
sfr     IRCBAND   =    0x9d;
sbit    USBCKS    =    IRCBAND^7;
sbit    USBCKS2   =    IRCBAND^6;
sbit    HIRCSEL1  =    IRCBAND^1;
sbit    HIRCSEL0  =    IRCBAND^0;
sfr     LIRTRIM   =    0x9e;
sfr     IRTRIM    =    0x9f;
sfr     P2        =    0xa0;
sbit    P20       =    P2^0;
sbit    P21       =    P2^1;
sbit    P22       =    P2^2;
sbit    P23       =    P2^3;
sbit    P24       =    P2^4;
sbit    P25       =    P2^5;
sbit    P26       =    P2^6;
sbit    P27       =    P2^7;
sfr     BUS_SPEED =    0xa1;
sfr     P_SW1     =    0xa2;
sbit    S1_S1     =    P_SW1^7;
sbit    S1_S0     =    P_SW1^6;
sbit    CAN_S1    =    P_SW1^5;
sbit    CAN_S0    =    P_SW1^4;
sbit    SPI_S1    =    P_SW1^3;
```

STC MCU

```
sbit    SPI_S0  =   P_SW1^2;
sbit    LIN_S1  =   P_SW1^1;
sbit    LIN_S0  =   P_SW1^0;
sfr     V33TRIM =   0xa3;
sfr     BGTRIM  =   0xa5;
sfr     VRTRIM  =   0xa6;
sfr     IE      =   0xa8;
sbit    EA      =   IE^7;
sbit    ELVD    =   IE^6;
sbit    EADC    =   IE^5;
sbit    ES      =   IE^4;
sbit    ET1     =   IE^3;
sbit    EX1     =   IE^2;
sbit    ET0     =   IE^1;
sbit    EX0     =   IE^0;
sfr     SADDR   =   0xa9;
sfr     WKTCL   =   0xaa;
sfr     WKTCH   =   0xab;
sfr     S3CON   =   0xac;
sbit    S3SM0   =   S3CON^7;
sbit    S3ST3   =   S3CON^6;
sbit    S3SM2   =   S3CON^5;
sbit    S3REN   =   S3CON^4;
sbit    S3TB8   =   S3CON^3;
sbit    S3RB8   =   S3CON^2;
sbit    S3TI    =   S3CON^1;
sbit    S3RI    =   S3CON^0;
sfr     S3BUF   =   0xad;
sfr     TA      =   0xae;
sfr     IE2     =   0xaf;
sbit    EUSB    =   IE2^7;
sbit    ET4     =   IE2^6;
sbit    ET3     =   IE2^5;
sbit    ES4     =   IE2^4;
sbit    ES3     =   IE2^3;
sbit    ET2     =   IE2^2;
sbit    ESPI    =   IE2^1;
sbit    ES2     =   IE2^0;
sfr     P3      =   0xb0;
sbit    P30     =   P3^0;
sbit    P31     =   P3^1;
sbit    P32     =   P3^2;
sbit    P33     =   P3^3;
sbit    P34     =   P3^4;
sbit    P35     =   P3^5;
sbit    P36     =   P3^6;
```

STC MCU

```
sbit    P37     =   P3^7;
sfr     P3M1    =   0xb1;
sfr     P3M0    =   0xb2;
sfr     P4M1    =   0xb3;
sfr     P4M0    =   0xb4;
sfr     IP2     =   0xb5;
sbit    PUSB    =   IP2^7;
sbit    PI2C    =   IP2^6;
sbit    PCMP    =   IP2^5;
sbit    PX4     =   IP2^4;
sbit    PPWMB   =   IP2^3;
sbit    PPWMA   =   IP2^2;
sbit    PSPI    =   IP2^1;
sbit    PS2     =   IP2^0;
sfr     IP2H    =   0xb6;
sbit    PUSBH   =   IP2H^7;
sbit    PI2CH   =   IP2H^6;
sbit    PCMPH   =   IP2H^5;
sbit    PX4H    =   IP2H^4;
sbit    PPWMBH  =   IP2H^3;
sbit    PPWMAH  =   IP2H^2;
sbit    PSPIH   =   IP2H^1;
sbit    PS2H    =   IP2H^0;
sfr     IPH     =   0xb7;
sbit    PLVDH   =   IPH^6;
sbit    PADCH   =   IPH^5;
sbit    PSH     =   IPH^4;
sbit    PT1H    =   IPH^3;
sbit    PX1H    =   IPH^2;
sbit    PT0H    =   IPH^1;
sbit    PX0H    =   IPH^0;
sfr     IP      =   0xb8;
sbit    PLVD    =   IP^6;
sbit    PADC    =   IP^5;
sbit    PS      =   IP^4;
sbit    PT1     =   IP^3;
sbit    PX1     =   IP^2;
sbit    PT0     =   IP^1;
sbit    PX0     =   IP^0;
sfr     SADEN   =   0xb9;
sfr     P_SW2   =   0xba;
sbit    EAXFR   =   P_SW2^7;
sbit    I2C_S1  =   P_SW2^5;
sbit    I2C_S0  =   P_SW2^4;
sbit    CMPO_S  =   P_SW2^3;
sbit    S4_S    =   P_SW2^2;
```

STC MCU

```
sbit    S3_S        =    P_SW2^1;
sbit    S2_S        =    P_SW2^0;
sfr     P_SW3       =    0xbb;
sbit    I2S_S1      =    P_SW3^7;
sbit    I2S_S0      =    P_SW3^6;
sbit    S2SPI_S1    =    P_SW3^5;
sbit    S2SPI_S0    =    P_SW3^4;
sbit    S1SPI_S1    =    P_SW3^3;
sbit    S1SPI_S0    =    P_SW3^2;
sbit    CAN2_S1     =    P_SW3^1;
sbit    CAN2_S0     =    P_SW3^0;
sfr     ADC_CONTR       = 0xbc;
sbit    ADC_POWER       = ADC_CONTR^7;
sbit    ADC_START   =    ADC_CONTR^6;
sbit    ADC_FLAG    =    ADC_CONTR^5;
sbit    ADC_EPWMT       = ADC_CONTR^4;
sfr     ADC_RES     =    0xbd;
sfr     ADC_RESL    =    0xbe;
sfr     P4          =    0xc0;
sbit    P40         =    P4^0;
sbit    P41         =    P4^1;
sbit    P42         =    P4^2;
sbit    P43         =    P4^3;
sbit    P44         =    P4^4;
sbit    P45         =    P4^5;
sbit    P46         =    P4^6;
sbit    P47         =    P4^7;
sfr     WDT_CONTR       = 0xc1;
sbit    WDT_FLAG    =    WDT_CONTR^7;
sbit    EN_WDT      =    WDT_CONTR^5;
sbit    CLR_WDT     =    WDT_CONTR^4;
sbit    IDL_WDT     =    WDT_CONTR^3;
sfr     IAP_DATA    =    0xc2;
sfr     IAP_ADDRH   =    0xc3;
sfr     IAP_ADDRL   =    0xc4;
sfr     IAP_CMD     =    0xc5;
sfr     IAP_TRIG    =    0xc6;
sfr     IAP_CONTR   =    0xc7;
sbit    IAPEN       =    IAP_CONTR^7;
sbit    SWBS        =    IAP_CONTR^6;
sbit    SWRST       =    IAP_CONTR^5;
sbit    CMD_FAIL    =    IAP_CONTR^4;
sfr     P5          =    0xc8;
sbit    P50         =    P5^0;
sbit    P51         =    P5^1;
sbit    P52         =    P5^2;
```

STC MCU

```
sbit    P53     =   P5^3;
sbit    P54     =   P5^4;
sbit    P55     =   P5^5;
sbit    P56     =   P5^6;
sbit    P57     =   P5^7;
sfr     P5M1    =   0xc9;
sfr     P5M0    =   0xca;
sfr     P6M1    =   0xcb;
sfr     P6M0    =   0xcc;
sfr     SPSTAT  =   0xcd;
sbit    SPIF    =   SPSTAT^7;
sbit    WCOL    =   SPSTAT^6;
sfr     SPCTL   =   0xce;
sbit    SSIG    =   SPCTL^7;
sbit    SPEN    =   SPCTL^6;
sbit    DORD    =   SPCTL^5;
sbit    MSTR    =   SPCTL^4;
sbit    CPOL    =   SPCTL^3;
sbit    CPHA    =   SPCTL^2;
sbit    SPR1    =   SPCTL^1;
sbit    SPR0    =   SPCTL^0;
sfr     SPDAT   =   0xcf;
sfr     PSW     =   0xd0;
sbit    CY      =   PSW^7;
sbit    AC      =   PSW^6;
sbit    F0      =   PSW^5;
sbit    RS1     =   PSW^4;
sbit    RS0     =   PSW^3;
sbit    OV      =   PSW^2;
sbit    P       =   PSW^0;
sfr     PSW1    =   0xd1;
sfr     T4H     =   0xd2;
sfr     T4L     =   0xd3;
sfr     T3H     =   0xd4;
sfr     T3L     =   0xd5;
sfr     T2H     =   0xd6;
sfr     T2L     =   0xd7;
sfr     USBCLK  =   0xdc;
sfr     T4T3M   =   0xdd;
sbit    T4R     =   T4T3M^7;
sbit    T4_CT   =   T4T3M^6;
sbit    T4x12   =   T4T3M^5;
sbit    T4CLKO  =   T4T3M^4;
sbit    T3R     =   T4T3M^3;
sbit    T3_CT   =   T4T3M^2;
sbit    T3x12   =   T4T3M^1;
```

STC MCU

```
sbit    T3CLKO  =   T4T3M^0;
sfr     ADCCFG  =   0xde;
sbit    RESFMT  =   ADCCFG^5;
sfr     IP3     =   0xdf;
sbit    PI2S    =   IP3^3;
sbit    PRTC    =   IP3^2;
sbit    PS4     =   IP3^1;
sbit    PS3     =   IP3^0;
sfr     ACC     =   0xe0;
sfr     P7M1    =   0xe1;
sfr     P7M0    =   0xe2;
sfr     DPS     =   0xe3;
sfr     CMPCR1  =   0xe6;
sbit    CMPEN   =   CMPCR1^7;
sbit    CMPIF   =   CMPCR1^6;
sbit    PIE     =   CMPCR1^5;
sbit    NIE     =   CMPCR1^4;
sbit    CMPOE   =   CMPCR1^1;
sbit    CMPRES  =   CMPCR1^0;
sfr     CMPCR2  =   0xe7;
sbit    INVCMPO =   CMPCR2^7;
sbit    DISFLT  =   CMPCR2^6;
sfr     P6      =   0xe8;
sbit    P60     =   P6^0;
sbit    P61     =   P6^1;
sbit    P62     =   P6^2;
sbit    P63     =   P6^3;
sbit    P64     =   P6^4;
sbit    P65     =   P6^5;
sbit    P66     =   P6^6;
sbit    P67     =   P6^7;
sfr     WTST    =   0xe9;
sfr     CKCON   =   0xea;
sfr     MXAX    =   0xeb;
sfr     USBDAT  =   0xec;
sfr     DMAIR   =   0xed;
sfr     IP3H    =   0xee;
sbit    PI2SH   =   IP3H^3;
sbit    PRTCH   =   IP3H^2;
sbit    PS4H    =   IP3H^1;
sbit    PS3H    =   IP3H^0;
sfr     AUXINTIF=   0xef;
sbit    INT4IF  =   AUXINTIF^6;
sbit    INT3IF  =   AUXINTIF^5;
sbit    INT2IF  =   AUXINTIF^4;
sbit    T4IF    =   AUXINTIF^2;
```

STC MCU

```
sbit    T3IF     =    AUXINTIF^1;
sbit    T2IF     =    AUXINTIF^0;
sfr     B        =    0xf0;
sfr     CANICR   =    0xf1;
sbit    PCAN2H   =    CANICR^7;
sbit    CAN2IF   =    CANICR^6;
sbit    CAN2IE   =    CANICR^5;
sbit    PCAN2L   =    CANICR^4;
sbit    PCANH    =    CANICR^3;
sbit    CANIF    =    CANICR^2;
sbit    CANIE    =    CANICR^1;
sbit    PCANL    =    CANICR^0;
sfr     USBCON   =    0xf4;
sbit    ENUSB    =    USBCON^7;
sbit    USBRST   =    USBCON^6;
sbit    PS2M     =    USBCON^5;
sbit    PUEN     =    USBCON^4;
sbit    PDEN     =    USBCON^3;
sbit    DFREC    =    USBCON^2;
sbit    DP       =    USBCON^1;
sbit    DM       =    USBCON^0;
sfr     IAP_TPS  =    0xf5;
sfr     IAP_ADDRE=    0xf6;
sfr     ICHECR   =    0xf7;
sfr     P7       =    0xf8;
sbit    P70      =    P7^0;
sbit    P71      =    P7^1;
sbit    P72      =    P7^2;
sbit    P73      =    P7^3;
sbit    P74      =    P7^4;
sbit    P75      =    P7^5;
sbit    P76      =    P7^6;
sbit    P77      =    P7^7;
sfr     LINICR   =    0xf9;
sbit    PLINH    =    LINICR^3;
sbit    LINIF    =    LINICR^2;
sbit    LINIE    =    LINICR^1;
sbit    PLINL    =    LINICR^0;
sfr     LINAR    =    0xfa;
sfr     LINDR    =    0xfb;
sfr     USBADR   =    0xfc;
sfr     S4CON    =    0xfd;
sbit    S4SM0    =    S4CON^7;
sbit    S4ST4    =    S4CON^6;
sbit    S4SM2    =    S4CON^5;
sbit    S4REN    =    S4CON^4;
```

STC MCU

```
sbit    S4TB8    =    S4CON^3;
sbit    S4RB8    =    S4CON^2;
sbit    S4TI     =    S4CON^1;
sbit    S4RI     =    S4CON^0;
sfr     S4BUF    =    0xfe;
sfr     RSTCFG   =    0xff;
sbit    ENLVR    =    RSTCFG^6;
sbit    P54RST   =    RSTCFG^4;

//如下特殊功能寄存器位于扩展 RAM 区域
//访问这些寄存器,需先将 EAXFR 设置为 1,才可正常读写
//    EAXFR = 1;
//或者
//    P_SW2 |= 0x80;

/////////////////////////////////////////////////
//7E:FF00H-7E:FFFFH
/////////////////////////////////////////////////



/////////////////////////////////////////////////
//7E:FE00H-7E:FEFFH
/////////////////////////////////////////////////

#define   CLKSEL          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe00)
#define   CLKDIV          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe01)
#define   HIRCCR          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe02)
#define   XOSCCR          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe03)
#define   IRC32KCR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efe04)
#define   MCLKOCR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efe05)
#define   IRCDB           (*(unsigned char volatile far *)0x7efe06)
#define   IRC48MCR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efe07)
#define   X32KCR          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe08)
#define   IRC48ATRIM      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe09)
#define   IRC48BTRIM      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe0a)
#define   HSCLKDIV        (*(unsigned char volatile far *)0x7efe0b)

#define   P0PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe10)
#define   P1PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe11)
#define   P2PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe12)
#define   P3PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe13)
#define   P4PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe14)
#define   P5PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe15)
#define   P6PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe16)
#define   P7PU            (*(unsigned char volatile far *)0x7efe17)
```

```
#define  P0NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe18)
#define  P1NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe19)
#define  P2NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1a)
#define  P3NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1b)
#define  P4NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1c)
#define  P5NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1d)
#define  P6NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1e)
#define  P7NCS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe1f)
#define  P0SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe20)
#define  P1SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe21)
#define  P2SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe22)
#define  P3SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe23)
#define  P4SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe24)
#define  P5SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe25)
#define  P6SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe26)
#define  P7SR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe27)
#define  P0DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe28)
#define  P1DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe29)
#define  P2DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2a)
#define  P3DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2b)
#define  P4DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2c)
#define  P5DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2d)
#define  P6DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2e)
#define  P7DR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe2f)
#define  P0IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe30)
#define  P1IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe31)
#define  P2IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe32)
#define  P3IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe33)
#define  P4IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe34)
#define  P5IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe35)
#define  P6IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe36)
#define  P7IE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efe37)

#define  LCMIFCFG   (*(unsigned char volatile far *)0x7efe50)
#define  LCMIFCFG2  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe51)
#define  LCMIFCR    (*(unsigned char volatile far *)0x7efe52)
#define  LCMIFSTA   (*(unsigned char volatile far *)0x7efe53)
#define  LCMIFDATL  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe54)
#define  LCMIFDATH  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe55)

#define  RTCCR      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe60)
#define  RTCCFG     (*(unsigned char volatile far *)0x7efe61)
#define  RTCIEN     (*(unsigned char volatile far *)0x7efe62)
#define  RTCIF      (*(unsigned char volatile far *)0x7efe63)
#define  ALAHOUR    (*(unsigned char volatile far *)0x7efe64)
#define  ALAMIN     (*(unsigned char volatile far *)0x7efe65)
```

```
#define   ALASEC                (*(unsigned char volatile far *)0x7efe66)
#define   ALASSEC               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe67)
#define   INIYEAR               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe68)
#define   INIMONTH              (*(unsigned char volatile far *)0x7efe69)
#define   INIDAY                (*(unsigned char volatile far *)0x7efe6a)
#define   INIHOUR               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe6b)
#define   INIMIN                (*(unsigned char volatile far *)0x7efe6c)
#define   INISEC                (*(unsigned char volatile far *)0x7efe6d)
#define   INISSEC               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe6e)
#define   YEAR                  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe70)
#define   MONTH                 (*(unsigned char volatile far *)0x7efe71)
#define   DAY                   (*(unsigned char volatile far *)0x7efe72)
#define   HOUR                  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe73)
#define   MIN                   (*(unsigned char volatile far *)0x7efe74)
#define   SEC                   (*(unsigned char volatile far *)0x7efe75)
#define   SSEC                  (*(unsigned char volatile far *)0x7efe76)

#define   I2CCFG                (*(unsigned char volatile far *)0x7efe80)
#define   ENI2C                 0x80
#define   I2CMASTER             0x40
#define   I2CSLAVE              0x00
#define   I2CMSCR               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe81)
#define   EMSI                  0x80
#define   MS_IDLE               0x00
#define   MS_START              0x01
#define   MS_SENDDAT            0x02
#define   MS_RECVACK            0x03
#define   MS_RECVDAT            0x04
#define   MS_SENDACK            0x05
#define   MS_STOP               0x06
#define   MS_START_SENDDAT_RECVACK      0x09
#define   MS_SENDDAT_RECVACK            0x0a
#define   MS_RECVDAT_SENDACK            0x0b
#define   MS_RECVDAT_SENDNAK            0x0c
#define   I2CMSST               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe82)
#define   MSBUSY                0x80
#define   MSIF                  0x40
#define   MSACKI                0x02
#define   MSACKO                0x01
#define   I2CSLCR               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe83)
#define   ESTAI                 0x40
#define   ERXI                  0x20
#define   ETXI                  0x10
#define   ESTOI                 0x08
#define   SLRST                 0x01
#define   I2CSLST               (*(unsigned char volatile far *)0x7efe84)
```

```
#define  SLBUSY          0x80
#define  STAIF           0x40
#define  RXIF            0x20
#define  TXIF            0x10
#define  STOIF           0x08
#define  TXING           0x04
#define  SLACKI          0x02
#define  SLACKO          0x01
#define  I2CSLADR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efe85)
#define  I2CTXD          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe86)
#define  I2CRXD          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe87)
#define  I2CMSAUX        (*(unsigned char volatile far *)0x7efe88)
#define  WDTA            0x01

#define  SPFUNC          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe98)
#define  RSTFLAG         (*(unsigned char volatile far *)0x7efe99)
#define  RSTCR0          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9a)
#define  RSTCR1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9b)
#define  RSTCR2          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9c)
#define  RSTCR3          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9d)
#define  RSTCR4          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9e)
#define  RSTCR5          (*(unsigned char volatile far *)0x7efe9f)

#define  TM0PS           (*(unsigned char volatile far *)0x7efea0)
#define  TM1PS           (*(unsigned char volatile far *)0x7efea1)
#define  TM2PS           (*(unsigned char volatile far *)0x7efea2)
#define  TM3PS           (*(unsigned char volatile far *)0x7efea3)
#define  TM4PS           (*(unsigned char volatile far *)0x7efea4)
#define  ADCTIM          (*(unsigned char volatile far *)0x7efea8)
#define  T3T4PS          (*(unsigned char volatile far *)0x7efeac)
#define  ADCEXCFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efead)
#define  CMPEXCFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efeae)

#define  PWMA_ETRPS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb0)
#define  PWMA_ENO        (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb1)
#define  PWMA_PS         (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb2)
#define  PWMA_IOAUX      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb3)
#define  PWMB_ETRPS      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb4)
#define  PWMB_ENO        (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb5)
#define  PWMB_PS         (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb6)
#define  PWMB_IOAUX      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeb7)
#define  CANAR           (*(unsigned char volatile far *)0x7efebb)
#define  CANDR           (*(unsigned char volatile far *)0x7efebc)
#define  PWMA_CR1        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec0)
#define  PWMA_CR2        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec1)
#define  PWMA_SMCR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efec2)
```

```
#define  PWMA_ETR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec3)
#define  PWMA_IER        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec4)
#define  PWMA_SR1        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec5)
#define  PWMA_SR2        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec6)
#define  PWMA_EGR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efec7)
#define  PWMA_CCMR1      (*(unsigned char volatile far *)0x7efec8)
#define  PWMA_CCMR2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efec9)
#define  PWMA_CCMR3      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeca)
#define  PWMA_CCMR4      (*(unsigned char volatile far *)0x7efecb)
#define  PWMA_CCER1      (*(unsigned char volatile far *)0x7efecc)
#define  PWMA_CCER2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efecd)
#define  PWMA_CNTRH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efece)
#define  PWMA_CNTRL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efecf)
#define  PWMA_PSCRH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed0)
#define  PWMA_PSCRL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed1)
#define  PWMA_ARRH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efed2)
#define  PWMA_ARRL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efed3)
#define  PWMA_RCR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efed4)
#define  PWMA_CCR1H      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed5)
#define  PWMA_CCR1L      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed6)
#define  PWMA_CCR2H      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed7)
#define  PWMA_CCR2L      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed8)
#define  PWMA_CCR3H      (*(unsigned char volatile far *)0x7efed9)
#define  PWMA_CCR3L      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeda)
#define  PWMA_CCR4H      (*(unsigned char volatile far *)0x7efedb)
#define  PWMA_CCR4L      (*(unsigned char volatile far *)0x7efedc)
#define  PWMA_BKR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efedd)
#define  PWMA_DTR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efede)
#define  PWMA_OISR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efedf)
#define  PWMB_CR1        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee0)
#define  PWMB_CR2        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee1)
#define  PWMB_SMCR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efee2)
#define  PWMB_ETR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee3)
#define  PWMB_IER        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee4)
#define  PWMB_SR1        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee5)
#define  PWMB_SR2        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee6)
#define  PWMB_EGR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efee7)
#define  PWMB_CCMR1      (*(unsigned char volatile far *)0x7efee8)
#define  PWMB_CCMR2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efee9)
#define  PWMB_CCMR3      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeea)
#define  PWMB_CCMR4      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeeb)
#define  PWMB_CCER1      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeec)
#define  PWMB_CCER2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeed)
#define  PWMB_CNTRH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeee)
#define  PWMB_CNTRL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efeef)
#define  PWMB_PSCRH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efef0)
```

```
#define   PWMB_PSCRL          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef1)
#define   PWMB_ARRH           (*(unsigned char volatile far *)0x7efef2)
#define   PWMB_ARRL           (*(unsigned char volatile far *)0x7efef3)
#define   PWMB_RCR            (*(unsigned char volatile far *)0x7efef4)
#define   PWMB_CCR5H          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef5)
#define   PWMB_CCR5L          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef6)
#define   PWMB_CCR6H          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef7)
#define   PWMB_CCR6L          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef8)
#define   PWMB_CCR7H          (*(unsigned char volatile far *)0x7efef9)
#define   PWMB_CCR7L          (*(unsigned char volatile far *)0x7efefa)
#define   PWMB_CCR8H          (*(unsigned char volatile far *)0x7efefb)
#define   PWMB_CCR8L          (*(unsigned char volatile far *)0x7efefc)
#define   PWMB_BKR            (*(unsigned char volatile far *)0x7efefd)
#define   PWMB_DTR            (*(unsigned char volatile far *)0x7efefe)
#define   PWMB_OISR           (*(unsigned char volatile far *)0x7efeff)

//////////////////////////////////////////////////
//7E:FD00H-7E:FDFFH
//////////////////////////////////////////////////
#define   PWM2_OISR           (*(unsigned char volatile far *)0x7efeff)

#define   P0INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd00)
#define   P1INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd01)
#define   P2INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd02)
#define   P3INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd03)
#define   P4INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd04)
#define   P5INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd05)
#define   P6INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd06)
#define   P7INTE              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd07)
#define   P0INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd10)
#define   P1INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd11)
#define   P2INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd12)
#define   P3INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd13)
#define   P4INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd14)
#define   P5INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd15)
#define   P6INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd16)
#define   P7INTF              (*(unsigned char volatile far *)0x7efd17)
#define   P0IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd20)
#define   P1IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd21)
#define   P2IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd22)
#define   P3IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd23)
#define   P4IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd24)
#define   P5IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd25)
#define   P6IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd26)
#define   P7IM0               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd27)
#define   P0IM1               (*(unsigned char volatile far *)0x7efd30)
```

```
#define   P1IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd31)
#define   P2IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd32)
#define   P3IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd33)
#define   P4IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd34)
#define   P5IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd35)
#define   P6IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd36)
#define   P7IM1          (*(unsigned char volatile far *)0x7efd37)
#define   P0WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd40)
#define   P1WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd41)
#define   P2WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd42)
#define   P3WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd43)
#define   P4WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd44)
#define   P5WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd45)
#define   P6WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd46)
#define   P7WKUE         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd47)

#define   PIN_IP         (*(unsigned char volatile far *)0x7efd60)
#define   PIN_IPH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efd61)

#define   S2CFG          (*(unsigned char volatile far *)0x7efdb4)
#define   S2ADDR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdb5)
#define   S2ADEN         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdb6)
#define   USARTCR1       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc0)
#define   USARTCR2       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc1)
#define   USARTCR3       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc2)
#define   USARTCR4       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc3)
#define   USARTCR5       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc4)
#define   USARTGTR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc5)
#define   USARTBRH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc6)
#define   USARTBRL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc7)
#define   USART2CR1      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc8)
#define   USART2CR2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdc9)
#define   USART2CR3      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdca)
#define   USART2CR4      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdcb)
#define   USART2CR5      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdcc)
#define   USART2GTR      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdcd)
#define   USART2BRH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdce)
#define   USART2BRL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efdcf)

#define   CHIPID         ( (unsigned  char volatile far *)0x7efde0)

#define   CHIPID0        (*(unsigned char volatile far *)0x7efde0)
#define   CHIPID1        (*(unsigned char volatile far *)0x7efde1)
#define   CHIPID2        (*(unsigned char volatile far *)0x7efde2)
#define   CHIPID3        (*(unsigned char volatile far *)0x7efde3)
#define   CHIPID4        (*(unsigned char volatile far *)0x7efde4)
```

```
#define   CHIPID5          (*(unsigned char volatile far *)0x7efde5)
#define   CHIPID6          (*(unsigned char volatile far *)0x7efde6)
#define   CHIPID7          (*(unsigned char volatile far *)0x7efde7)
#define   CHIPID8          (*(unsigned char volatile far *)0x7efde8)
#define   CHIPID9          (*(unsigned char volatile far *)0x7efde9)
#define   CHIPID10         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdea)
#define   CHIPID11         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdeb)
#define   CHIPID12         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdec)
#define   CHIPID13         (*(unsigned char volatile far *)0x7efded)
#define   CHIPID14         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdee)
#define   CHIPID15         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdef)
#define   CHIPID16         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf0)
#define   CHIPID17         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf1)
#define   CHIPID18         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf2)
#define   CHIPID19         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf3)
#define   CHIPID20         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf4)
#define   CHIPID21         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf5)
#define   CHIPID22         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf6)
#define   CHIPID23         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf7)
#define   CHIPID24         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf8)
#define   CHIPID25         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdf9)
#define   CHIPID26         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdfa)
#define   CHIPID27         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdfb)
#define   CHIPID28         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdfc)
#define   CHIPID29         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdfd)
#define   CHIPID30         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdfe)
#define   CHIPID31         (*(unsigned char volatile far *)0x7efdff)

//////////////////////////////////////////////////
//7E:FC00H-7E:FCFFH
//////////////////////////////////////////////////



//////////////////////////////////////////////////
//7E:FB00H-7E:FBFFH
//////////////////////////////////////////////////

#define   HSPWMA_CFG       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf0)
#define   HSPWMA_ADR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf1)
#define   HSPWMA_DAT       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf2)

#define   HSPWMB_CFG       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf4)
#define   HSPWMB_ADR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf5)
#define   HSPWMB_DAT       (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf6)
```

```
#define   HSSPI_CFG             (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf8)
#define   HSSPI_CFG2            (*(unsigned char volatile far *)0x7efbf9)
#define   HSSPI_STA             (*(unsigned char volatile far *)0x7efbfa)

//使用下面的宏,需先将 EAXFR 设置为 1
//使用方法:
//        char val;
//
//        EAXFR = 1;                        //使能访问 XFR
//        READ_HSPWMA(PWMA_CR1, val);       //异步读 PWMA 组寄存器
//        val |= 0x01;
//        WRITE_HSPWMA(PWMA_CR1, val);      //异步写 PWMA 组寄存器

#define   READ_HSPWMA(reg, dat)             \
{                                           \
        while (HSPWMA_ADR & 0x80);          \
        HSPWMA_ADR = ((char)&(reg)) | 0x80; \
        while (HSPWMA_ADR & 0x80);          \
        (dat) = HSPWMA_DAT;                 \
}

#define   WRITE_HSPWMA(reg, dat)            \
{                                           \
        while (HSPWMA_ADR & 0x80);          \
        HSPWMA_DAT = (dat);                 \
        HSPWMA_ADR = ((char)&(reg)) & 0x7f; \
}

#define   READ_HSPWMB(reg, dat)             \
{       \
        while (HSPWMB_ADR & 0x80);          \
        HSPWMB_ADR = ((char)&(reg)) | 0x80; \
        while (HSPWMB_ADR & 0x80);          \
        (dat) = HSPWMB_DAT;                 \
}

#define   WRITE_HSPWMB(reg, dat)            \
{                                           \
        while (HSPWMB_ADR & 0x80);          \
        HSPWMB_DAT = (dat);                 \
        HSPWMB_ADR = ((char)&(reg)) & 0x7f; \
}

//////////////////////////////////////////////////
//7E:FA00H-7E:FAFFH
//////////////////////////////////////////////////
```

```
#define   DMA_M2M_CFG       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa00)
#define   DMA_M2M_CR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa01)
#define   DMA_M2M_STA       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa02)
#define   DMA_M2M_AMT       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa03)
#define   DMA_M2M_DONE      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa04)
#define   DMA_M2M_TXAH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa05)
#define   DMA_M2M_TXAL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa06)
#define   DMA_M2M_RXAH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa07)
#define   DMA_M2M_RXAL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa08)

#define   DMA_ADC_CFG       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa10)
#define   DMA_ADC_CR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa11)
#define   DMA_ADC_STA       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa12)
#define   DMA_ADC_RXAH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa17)
#define   DMA_ADC_RXAL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa18)
#define   DMA_ADC_CFG2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa19)
#define   DMA_ADC_CHSW0     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa1a)
#define   DMA_ADC_CHSW1     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa1b)

#define   DMA_SPI_CFG       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa20)
#define   DMA_SPI_CR        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa21)
#define   DMA_SPI_STA       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa22)
#define   DMA_SPI_AMT       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa23)
#define   DMA_SPI_DONE      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa24)
#define   DMA_SPI_TXAH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa25)
#define   DMA_SPI_TXAL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa26)
#define   DMA_SPI_RXAH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa27)
#define   DMA_SPI_RXAL      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa28)
#define   DMA_SPI_CFG2      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa29)

#define   DMA_UR1T_CFG      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa30)
#define   DMA_UR1T_CR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa31)
#define   DMA_UR1T_STA      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa32)
#define   DMA_UR1T_AMT      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa33)
#define   DMA_UR1T_DONE     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa34)
#define   DMA_UR1T_TXAH     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa35)
#define   DMA_UR1T_TXAL     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa36)
#define   DMA_UR1R_CFG      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa38)
#define   DMA_UR1R_CR       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa39)
#define   DMA_UR1R_STA      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa3a)
#define   DMA_UR1R_AMT      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa3b)
#define   DMA_UR1R_DONE     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa3c)
#define   DMA_UR1R_RXAH     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa3d)
#define   DMA_UR1R_RXAL     (*(unsigned char volatile far *)0x7efa3e)
```

```
#define  DMA_UR2T_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa40)
#define  DMA_UR2T_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa41)
#define  DMA_UR2T_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa42)
#define  DMA_UR2T_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa43)
#define  DMA_UR2T_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa44)
#define  DMA_UR2T_TXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa45)
#define  DMA_UR2T_TXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa46)
#define  DMA_UR2R_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa48)
#define  DMA_UR2R_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa49)
#define  DMA_UR2R_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa4a)
#define  DMA_UR2R_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa4b)
#define  DMA_UR2R_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa4c)
#define  DMA_UR2R_RXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa4d)
#define  DMA_UR2R_RXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa4e)

#define  DMA_UR3T_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa50)
#define  DMA_UR3T_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa51)
#define  DMA_UR3T_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa52)
#define  DMA_UR3T_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa53)
#define  DMA_UR3T_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa54)
#define  DMA_UR3T_TXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa55)
#define  DMA_UR3T_TXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa56)
#define  DMA_UR3R_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa58)
#define  DMA_UR3R_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa59)
#define  DMA_UR3R_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa5a)
#define  DMA_UR3R_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa5b)
#define  DMA_UR3R_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa5c)
#define  DMA_UR3R_RXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa5d)
#define  DMA_UR3R_RXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa5e)

#define  DMA_UR4T_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa60)
#define  DMA_UR4T_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa61)
#define  DMA_UR4T_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa62)
#define  DMA_UR4T_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa63)
#define  DMA_UR4T_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa64)
#define  DMA_UR4T_TXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa65)
#define  DMA_UR4T_TXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa66)
#define  DMA_UR4R_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa68)
#define  DMA_UR4R_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa69)
#define  DMA_UR4R_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa6a)
#define  DMA_UR4R_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa6b)
#define  DMA_UR4R_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa6c)
#define  DMA_UR4R_RXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa6d)
#define  DMA_UR4R_RXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa6e)

#define  DMA_LCM_CFG         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa70)
```

```
#define  DMA_LCM_CR          (*(unsigned char volatile far *)0x7efa71)
#define  DMA_LCM_STA         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa72)
#define  DMA_LCM_AMT         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa73)
#define  DMA_LCM_DONE        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa74)
#define  DMA_LCM_TXAH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa75)
#define  DMA_LCM_TXAL        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa76)
#define  DMA_LCM_RXAH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa77)
#define  DMA_LCM_RXAL        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa78)

#define  DMA_M2M_AMTH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa80)
#define  DMA_M2M_DONEH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa81)
#define  DMA_SPI_AMTH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa84)
#define  DMA_SPI_DONEH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa85)
#define  DMA_LCM_AMTH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa86)
#define  DMA_LCM_DONEH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa87)
#define  DMA_UR1T_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa88)
#define  DMA_UR1T_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa89)
#define  DMA_UR1R_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8a)
#define  DMA_UR1R_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8b)
#define  DMA_UR2T_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8c)
#define  DMA_UR2T_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8d)
#define  DMA_UR2R_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8e)
#define  DMA_UR2R_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa8f)
#define  DMA_UR3T_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa90)
#define  DMA_UR3T_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa91)
#define  DMA_UR3R_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa92)
#define  DMA_UR3R_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa93)
#define  DMA_UR4T_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa94)
#define  DMA_UR4T_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa95)
#define  DMA_UR4R_AMTH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa96)
#define  DMA_UR4R_DONEH      (*(unsigned char volatile far *)0x7efa97)

#define  DMA_I2CT_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa98)
#define  DMA_I2CT_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efa99)
#define  DMA_I2CT_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa9a)
#define  DMA_I2CT_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efa9b)
#define  DMA_I2CT_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa9c)
#define  DMA_I2CT_TXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa9d)
#define  DMA_I2CT_TXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efa9e)
#define  DMA_I2CR_CFG        (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa0)
#define  DMA_I2CR_CR         (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa1)
#define  DMA_I2CR_STA        (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa2)
#define  DMA_I2CR_AMT        (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa3)
#define  DMA_I2CR_DONE       (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa4)
#define  DMA_I2CR_RXAH       (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa5)
#define  DMA_I2CR_RXAL       (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa6)
```

```
#define   DMA_I2CT_AMTH         (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa8)
#define   DMA_I2CT_DONEH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efaa9)
#define   DMA_I2CR_AMTH         (*(unsigned char volatile far *)0x7efaaa)
#define   DMA_I2CR_DONEH        (*(unsigned char volatile far *)0x7efaab)

#define   DMA_I2C_CR            (*(unsigned char volatile far *)0x7efaad)
#define   DMA_I2C_ST1           (*(unsigned char volatile far *)0x7efaae)
#define   DMA_I2C_ST2           (*(unsigned char volatile far *)0x7efaaf)


//////////////////////////////////////////////////

//sfr     CANICR      =         0xf1;
//#define CANAR                 (*(unsigned char volatile far *)0x7efebb)
//#define CANDR                 (*(unsigned char volatile far *)0x7efebc)

//使用下面的宏,需先将 EAXFR 设置为 1
//使用方法:
//      char dat;
//
//      EAXFR = 1;                          //使能访问 XFR
//      dat = READ_CAN(RX_BUF0);            //读 CAN 寄存器
//      WRITE_CAN(TX_BUF0, 0x55);           //写 CAN 寄存器

#define   READ_CAN(reg)         (CANAR = (reg), CANDR)
#define   WRITE_CAN(reg, dat)   (CANAR = (reg), CANDR = (dat))

#define   MR            0x00
#define   CMR           0x01
#define   SR            0x02
#define   ISR           0x03
#define   IMR           0x04
#define   RMC           0x05
#define   BTR0          0x06
#define   BTR1          0x07
#define   TM0           0x06
#define   TM1           0x07
#define   TX_BUF0       0x08
#define   TX_BUF1       0x09
#define   TX_BUF2       0x0a
#define   TX_BUF3       0x0b
#define   RX_BUF0       0x0c
#define   RX_BUF1       0x0d
#define   RX_BUF2       0x0e
#define   RX_BUF3       0x0f
```

```
#define  ACR0          0x10
#define  ACR1          0x11
#define  ACR2          0x12
#define  ACR3          0x13
#define  AMR0          0x14
#define  AMR1          0x15
#define  AMR2          0x16
#define  AMR3          0x17
#define  ECC           0x18
#define  RXERR         0x19
#define  TXERR         0x1a
#define  ALC           0x1b

//////////////////////////////////////////////
//LIN Control Regiter
//////////////////////////////////////////////

//sfr    LINICR    =    0xf9;
//sfr    LINAR     =    0xfa;
//sfr    LINDR     =    0xfb;

//使用方法:
//      char dat;
//
//      dat = READ_LIN(LBUF);              //读 CAN 寄存器
//      WRITE_LIN(LBUF, 0x55);             //写 CAN 寄存器

#define  READ_LIN(reg)          (LINAR = (reg), LINDR)
#define  WRITE_LIN(reg, dat)    (LINAR = (reg), LINDR = (dat))

#define  LBUF          0x00
#define  LSEL          0x01
#define  LID           0x02
#define  LER           0x03
#define  LIE           0x04
#define  LSR           0x05
#define  LCR           0x05
#define  DLL           0x06
#define  DLH           0x07
#define  HDRL          0x08
#define  HDRH          0x09
#define  HDP           0x0A

//////////////////////////////////////////////
//USB Control Regiter
//////////////////////////////////////////////
```

```
//sfr     USBCLK    =     0xdc;
//sfr     USBDAT    =     0xec;
//sfr     USBCON    =     0xf4;
//sfr     USBADR    =     0xfc;

//使用方法:
//      char dat;
//
//      READ_USB(CSR0, dat);                    //读 USB 寄存器
//      WRITE_USB(FADDR, 0x00);                 //写 USB 寄存器

#define READ_USB(reg, dat)      \
{                               \
        while (USBADR & 0x80);  \
        USBADR = (reg) | 0x80;  \
        while (USBADR & 0x80);  \
        (dat) = USBDAT;         \
}

#define WRITE_USB(reg, dat)     \
{                               \
        while (USBADR & 0x80);  \
        USBADR = (reg) & 0x7f;  \
        USBDAT = (dat);         \
}

#define USBBASE         0
#define FADDR           (USBBASE + 0)
#define UPDATE          0x80
#define POWER           (USBBASE + 1)
#define ISOUD           0x80
#define USBRST          0x08
#define USBRSU          0x04
#define USBSUS          0x02
#define ENSUS           0x01
#define INTRIN1         (USBBASE + 2)
#define EP5INIF         0x20
#define EP4INIF         0x10
#define EP3INIF         0x08
#define EP2INIF         0x04
#define EP1INIF         0x02
#define EP0IF           0x01
#define INTROUT1        (USBBASE + 4)
#define EP5OUTIF        0x20
#define EP4OUTIF        0x10
```

STC MCU

```
#define  EP3OUTIF       0x08
#define  EP2OUTIF       0x04
#define  EP1OUTIF       0x02
#define  INTRUSB        (USBBASE + 6)
#define  SOFIF          0x08
#define  RSTIF          0x04
#define  RSUIF          0x02
#define  SUSIF          0x01
#define  INTRIN1E       (USBBASE + 7)
#define  EP5INIE        0x20
#define  EP4INIE        0x10
#define  EP3INIE        0x08
#define  EP2INIE        0x04
#define  EP1INIE        0x02
#define  EP0IE          0x01
#define  INTROUT1E      (USBBASE + 9)
#define  EP5OUTIE       0x20
#define  EP4OUTIE       0x10
#define  EP3OUTIE       0x08
#define  EP2OUTIE       0x04
#define  EP1OUTIE       0x02
#define  INTRUSBE       (USBBASE + 11)
#define  SOFIE          0x08
#define  RSTIE          0x04
#define  RSUIE          0x02
#define  SUSIE          0x01
#define  FRAME1         (USBBASE + 12)
#define  FRAME2         (USBBASE + 13)
#define  INDEX          (USBBASE + 14)
#define  INMAXP         (USBBASE + 16)
#define  CSR0           (USBBASE + 17)
#define  SSUEND         0x80
#define  SOPRDY         0x40
#define  SDSTL          0x20
#define  SUEND          0x10
#define  DATEND         0x08
#define  STSTL          0x04
#define  IPRDY          0x02
#define  OPRDY          0x01
#define  INCSR1         (USBBASE + 17)
#define  INCLRDT        0x40
#define  INSTSTL        0x20
#define  INSDSTL        0x10
#define  INFLUSH        0x08
#define  INUNDRUN       0x04
#define  INFIFONE       0x02
```

STC MCU

```
#define  INIPRDY        0x01
#define  INCSR2         (USBBASE + 18)
#define  INAUTOSET      0x80
#define  INISO          0x40
#define  INMODEIN       0x20
#define  INMODEOUT      0x00
#define  INENDMA        0x10
#define  INFCDT         0x08
#define  OUTMAXP        (USBBASE + 19)
#define  OUTCSR1        (USBBASE + 20)
#define  OUTCLRDT       0x80
#define  OUTSTSTL       0x40
#define  OUTSDSTL       0x20
#define  OUTFLUSH       0x10
#define  OUTDATERR      0x08
#define  OUTOVRRUN      0x04
#define  OUTFIFOFUL     0x02
#define  OUTOPRDY       0x01
#define  OUTCSR2        (USBBASE + 21)
#define  OUTAUTOCLR     0x80
#define  OUTISO         0x40
#define  OUTENDMA       0x20
#define  OUTDMAMD       0x10
#define  COUNT0         (USBBASE + 22)
#define  OUTCOUNT1      (USBBASE + 22)
#define  OUTCOUNT2      (USBBASE + 23)
#define  FIFO0          (USBBASE + 32)
#define  FIFO1          (USBBASE + 33)
#define  FIFO2          (USBBASE + 34)
#define  FIFO3          (USBBASE + 35)
#define  FIFO4          (USBBASE + 36)
#define  FIFO5          (USBBASE + 37)
#define  UTRKCTL        (USBBASE + 48)
#define  UTRKSTS        (USBBASE + 49)

//////////////////////////////////////////////////
//Interrupt                 Vector
//////////////////////////////////////////////////

#define  INT0_VECTOR            0           //0003H
#define  TMR0_VECTOR            1           //000BH
#define  INT1_VECTOR            2           //0013H
#define  TMR1_VECTOR            3           //001BH
#define  UART1_VECTOR           4           //0023H
#define  ADC_VECTOR             5           //002BH
#define  LVD_VECTOR             6           //0033H
```

```
//#define  PCA_VECTOR        7       //003BH
#define    UART2_VECTOR      8       //0043H
#define    SPI_VECTOR        9       //004BH
#define    INT2_VECTOR       10      //0053H
#define    INT3_VECTOR       11      //005BH
#define    TMR2_VECTOR       12      //0063H
#define    USER_VECTOR       13      //006BH
#define    BRK_VECTOR        14      //0073H
#define    ICEP_VECTOR       15      //007BH
#define    INT4_VECTOR       16      //0083H
#define    UART3_VECTOR      17      //008BH
#define    UART4_VECTOR      18      //0093H
#define    TMR3_VECTOR       19      //009BH
#define    TMR4_VECTOR       20      //00A3H
#define    CMP_VECTOR        21      //00ABH
//#define  PWM_VECTOR        22      //00B3H
//#define  PWMFD_VECTOR      23      //00BBH
#define    I2C_VECTOR        24      //00C3H
#define    USB_VECTOR        25      //00CBH
#define    PWMA_VECTOR       26      //00D3H
#define    PWMB_VECTOR       27      //00DBH
#define    CAN1_VECTOR       28      //00E3H
#define    CAN2_VECTOR       29      //00EBH
#define    LIN_VECTOR        30      //00F3H

#define    RTC_VECTOR        36      //0123H
#define    P0INT_VECTOR      37      //012BH
#define    P1INT_VECTOR      38      //0133H
#define    P2INT_VECTOR      39      //013BH
#define    P3INT_VECTOR      40      //0143H
#define    P4INT_VECTOR      41      //014BH
#define    P5INT_VECTOR      42      //0153H
#define    P6INT_VECTOR      43      //015BH
#define    P7INT_VECTOR      44      //0163H
#define    DMA_M2M_VECTOR    47      //017BH
#define    DMA_ADC_VECTOR    48      //0183H
#define    DMA_SPI_VECTOR    49      //018BH
#define    DMA_UR1T_VECTOR   50      //0193H
#define    DMA_UR1R_VECTOR   51      //019BH
#define    DMA_UR2T_VECTOR   52      //01A3H
#define    DMA_UR2R_VECTOR   53      //01ABH
#define    DMA_UR3T_VECTOR   54      //01B3H
#define    DMA_UR3R_VECTOR   55      //01BBH
#define    DMA_UR4T_VECTOR   56      //01C3H
#define    DMA_UR4R_VECTOR   57      //01CBH
#define    DMA_LCM_VECTOR    58      //01D3H
```

```
#define  LCM_VECTOR          59          //01DBH
#define  DMA_I2CT_VECTOR     60          //01E3H
#define  DMA_I2CR_VECTOR     61          //01EBH
#define  I2S_VECTOR          62          //01F3H
#define  DMA_I2ST_VECTOR     63          //01FBH
#define  DMA_I2SR_VECTOR     64          //0203H

//////////////////////////////////////////////////
#define  EAXSFR()        EAXFR = 1       /* MOVX  A,@DPTR/MOVX @DPTR,A 指令
                                            的操作对象为扩展 SFR(XSFR) */
#define  EAXRAM()        EAXFR = 0       /* MOVX  A,@DPTR/MOVX @DPTR,A 指令
                                            的操作对象为扩展 RAM(XRAM) */


//////////////////////////////////////////////////
#define  NOP1()          _nop_()
#define  NOP2()          NOP1(),NOP1()
#define  NOP3()          NOP2(),NOP1()
#define  NOP4()          NOP3(),NOP1()
#define  NOP5()          NOP4(),NOP1()
#define  NOP6()          NOP5(),NOP1()
#define  NOP7()          NOP6(),NOP1()
#define  NOP8()          NOP7(),NOP1()
#define  NOP9()          NOP8(),NOP1()
#define  NOP10()         NOP9(),NOP1()
#define  NOP11()         NOP10(),NOP1()
#define  NOP12()         NOP11(),NOP1()
#define  NOP13()         NOP12(),NOP1()
#define  NOP14()         NOP13(),NOP1()
#define  NOP15()         NOP14(),NOP1()
#define  NOP16()         NOP15(),NOP1()
#define  NOP17()         NOP16(),NOP1()
#define  NOP18()         NOP17(),NOP1()
#define  NOP19()         NOP18(),NOP1()
#define  NOP20()         NOP19(),NOP1()
#define  NOP21()         NOP20(),NOP1()
#define  NOP22()         NOP21(),NOP1()
#define  NOP23()         NOP22(),NOP1()
#define  NOP24()         NOP23(),NOP1()
#define  NOP25()         NOP24(),NOP1()
#define  NOP26()         NOP25(),NOP1()
#define  NOP27()         NOP26(),NOP1()
#define  NOP28()         NOP27(),NOP1()
#define  NOP29()         NOP28(),NOP1()
#define  NOP30()         NOP29(),NOP1()
#define  NOP31()         NOP30(),NOP1()
```

STC MCU

```
#define  NOP32()        NOP31(),NOP1()
#define  NOP33()        NOP32(),NOP1()
#define  NOP34()        NOP33(),NOP1()
#define  NOP35()        NOP34(),NOP1()
#define  NOP36()        NOP35(),NOP1()
#define  NOP37()        NOP36(),NOP1()
#define  NOP38()        NOP37(),NOP1()
#define  NOP39()        NOP38(),NOP1()
#define  NOP40()        NOP39(),NOP1()
#define  NOP(N)         NOP##N()


#endif
```

STC MCU

附录N 应用注意事项

N.1 关于 STC32G/F 系列 EUSB 寄存器的注意事项

1. STC32G/32F 系列芯片 IE2 寄存器中的 bit7（EUSB）位为只写寄存器，不可读取，读取时始终为 0。所以 IE2 寄存器不能使用“读－修改－写”指令进行修改（IE2 | = 0xXX;或者 IE2 &= 0xXX;或者对 IE2 中的寄存器位使用位操作均为“读－修改－写”指令）。否则会导致 EUSB 为被修改为 0。

STC MCU

附录O 电气特性

绝对最大额定值

参数	最小值	最大值	单位	说明
存储温度	-55	+155	℃	
工作温度	-40	+85	℃	使用内部高速 IRC 和外部晶振
	-40	+125	℃	当温度高于 85℃时请使用外部耐高温晶振， 且工作频率建议控制在 24M 以下
工作电压	1.9	5.5	V	当工作温度低于-40℃时，工作电压不得低于 3.0V
VDD 对地电压	-0.3	+5.5	V	
I/O 口对地电压	-0.3	VDD+0.3	V	

直流特性（VSS=0V，VDD=5.0V，测试温度=25℃）

标号	参数	范围				测试环境
		最小值	典型值	最大值	单位	
I_{PD}	掉电模式电流	-	0.6	-	uA	
I_{WKT}	掉电唤醒定时器	-	4.4	-	uA	
I_{LVD}	低压检测模块	-	430	-	uA	
I_{IDL}	空闲模式电流（6MHz）	-	0.99	-	mA	
	空闲模式电流（11.0592MHz）	-	1.14	-	mA	
	空闲模式电流（24MHz）	-	1.37	-	mA	
	空闲模式电流（内部 32KHz）	-	0.57	-	mA	
I_{NOR}	正常模式电流（6MHz）	-	1.65	-	mA	
	正常模式电流（11.0592MHz）	-	2.29	-	mA	
	正常模式电流（24MHz）	-	3.49	-	mA	
	正常模式电流（内部 32KHz）	-	0.57	-	mA	
I_{CC}	普通工作模式电流	-	4	20	mA	
V_{IL1}	输入低电平	-	-	1.32	V	打开施密特触发
		-	-	1.48	V	关闭施密特触发
V_{IH1}	输入高电平（普通 I/O）	1.60	-	-	V	打开施密特触发
		1.54	-	-	V	关闭施密特触发
I_{OL1}	输出低电平的灌电流	-	20	-	mA	端口电压 0.45V
I_{OH1}	输出高电平电流（双向模式）	200	270	-	uA	
I_{OH2}	输出高电平电流（推挽模式）	-	20	-	mA	端口电压 2.4V
I_{IL}	逻辑 0 输入电流	-	-	50	uA	端口电压 0V
I_{TL}	逻辑 1 到 0 的转移电流	100	270	600	uA	端口电压 2.0V
R_{PU}	I/O 口上拉电阻	4.1	4.2	4.4	KΩ	

I/O 速度	I/O 大电流驱动，I/O 快速转换		36		MHz	PxDR=0, PxSR=0
	I/O 小电流驱动，I/O 快速转换		32		MHz	PxDR=1, PxSR=0
	I/O 大电流驱动，I/O 慢速转换		26		MHz	PxDR=0, PxSR=1
	I/O 小电流驱动，I/O 慢速转换		22		MHz	PxDR=1, PxSR=1
比较器	最快速度		10		MHz	关闭所有模拟和数字滤波
	模拟滤波时间		0.1		us	
	数字滤波时间		0		系统时钟	LCDTY＝0
			n+2			LCDTY=n (n=1~63)
I_{PD2}	使能比较器时掉电模式功耗	-	460	-	uA	
I_{PD3}	使能 LVD 时掉电模式功耗	-	520	-	uA	

STC MCU

直流特性（VSS=0V，VDD=3.3V，测试温度=25℃）

标号	参数	范围				测试环境
		最小值	典型值	最大值	单位	
I_{PD}	掉电模式电流	-	0.4	-	uA	
I_{WKT}	掉电唤醒定时器	-	1.5	-	uA	
I_{LVD}	低压检测模块	-	364	-	uA	
I_{IDL}	空闲模式电流（6MHz）	-	0.89	-	mA	
	空闲模式电流（11.0592MHz）	-	1.05	-	mA	
	空闲模式电流（24MHz）	-	1.28	-	mA	
	空闲模式电流（内部 32KHz）	-	0.47	-	mA	
I_{NOR}	正常模式电流（6MHz）	-	1.55	-	mA	
	正常模式电流（11.0592MHz）	-	2.19	-	mA	
	正常模式电流（24MHz）	-	3.38	-	mA	
	正常模式电流（内部 32KHz）	-	0.47	-	mA	
I_{CC}	普通工作模式电流	-	4	20	mA	
V_{IL1}	输入低电平	-	-	0.99	V	打开施密特触发
		-	-	1.07	V	关闭施密特触发
V_{IH1}	输入高电平（普通 I/O）	1.18	-	-	V	打开施密特触发
		1.09	-	-	V	关闭施密特触发
I_{OL1}	输出低电平的灌电流	-	20	-	mA	端口电压 0.45V
I_{OH1}	输出高电平电流（双向模式）	200	270	-	uA	
I_{OH2}	输出高电平电流（推挽模式）	-	20	-	mA	端口电压 2.4V
I_{IL}	逻辑 0 输入电流	-	-	50	uA	端口电压 0V
I_{TL}	逻辑 1 到 0 的转移电流	100	270	600	uA	端口电压 2.0V
R_{PU}	I/O 口上拉电阻	5.8	5.9	6.0	KΩ	

I/O 速度	I/O 大电流驱动，I/O 快速转换		25		MHz	PxDR=0, PxSR=0
	I/O 小电流驱动，I/O 快速转换		22		MHz	PxDR=1, PxSR=0
	I/O 大电流驱动，I/O 慢速转换		16		MHz	PxDR=0, PxSR=1
	I/O 小电流驱动，I/O 慢速转换		12		MHz	PxDR=1, PxSR=1
比较器	最快速度		10		MHz	关闭所有模拟和数字滤波
	模拟滤波时间		0.1		us	
	数字滤波时间		0		系统时钟	LCDTY＝0
			n+2			LCDTY=n (n=1~63)
I_{PD2}	使能比较器时掉电模式功耗	-	400	-	uA	
I_{PD3}	使能 LVD 时掉电模式功耗	-	470	-	uA	

内部 IRC 温漂特性（参考温度 25℃）

温度	范围		
	最小值	典型值	最大值
-20℃~65℃		-0.88%~+1.05%	
-40℃~85℃		-1.38%~+1.42%	
-40℃~125℃		-3%~+3%	

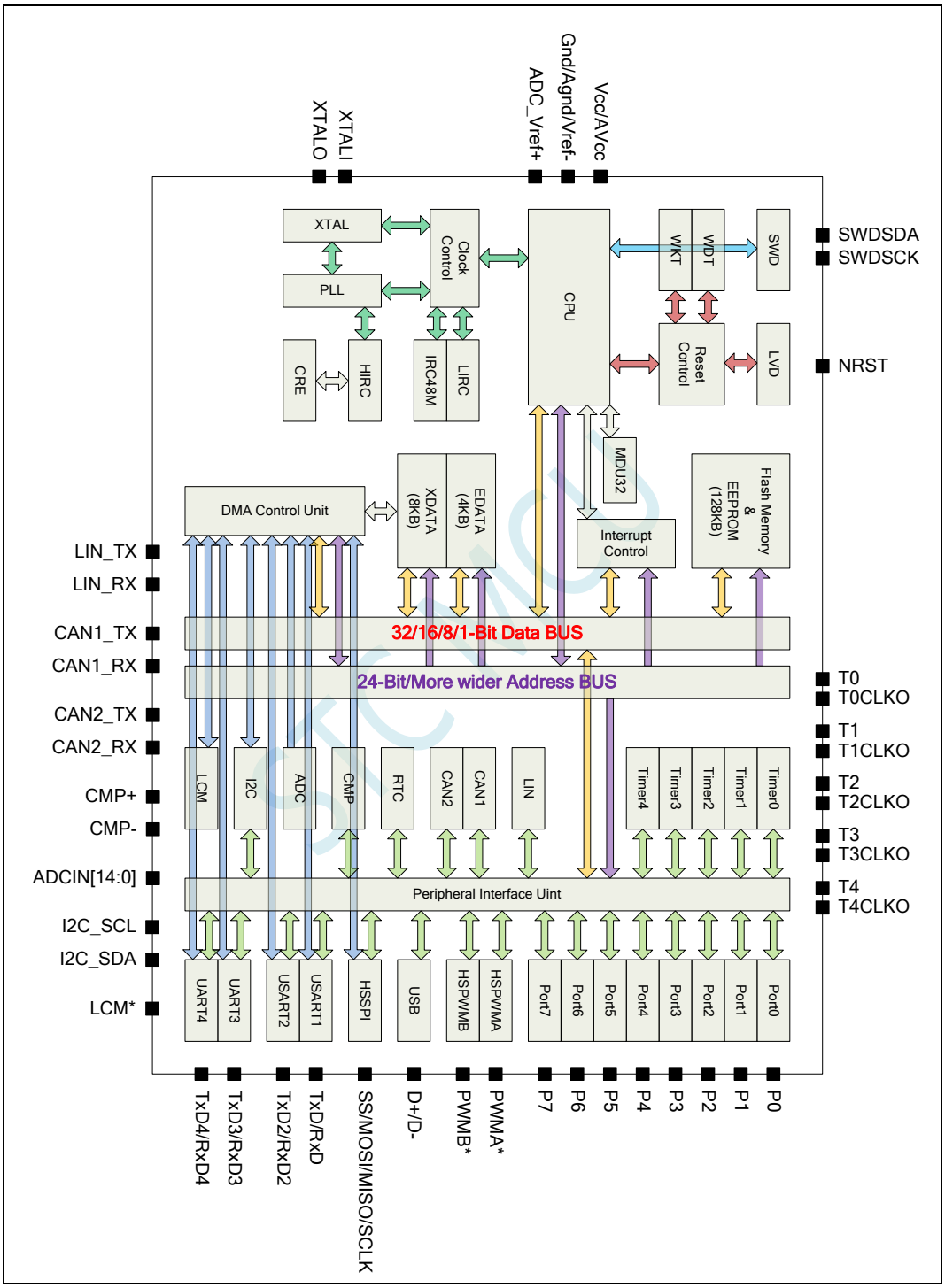
低压复位门槛电压（测试温度 25℃）

级别	电压		
	最小值	典型值	最大值
POR		1.9V	
LVR0		2.0V	
LVR1		2.4V	
LVR2		2.7V	
LVR3		3.0V	

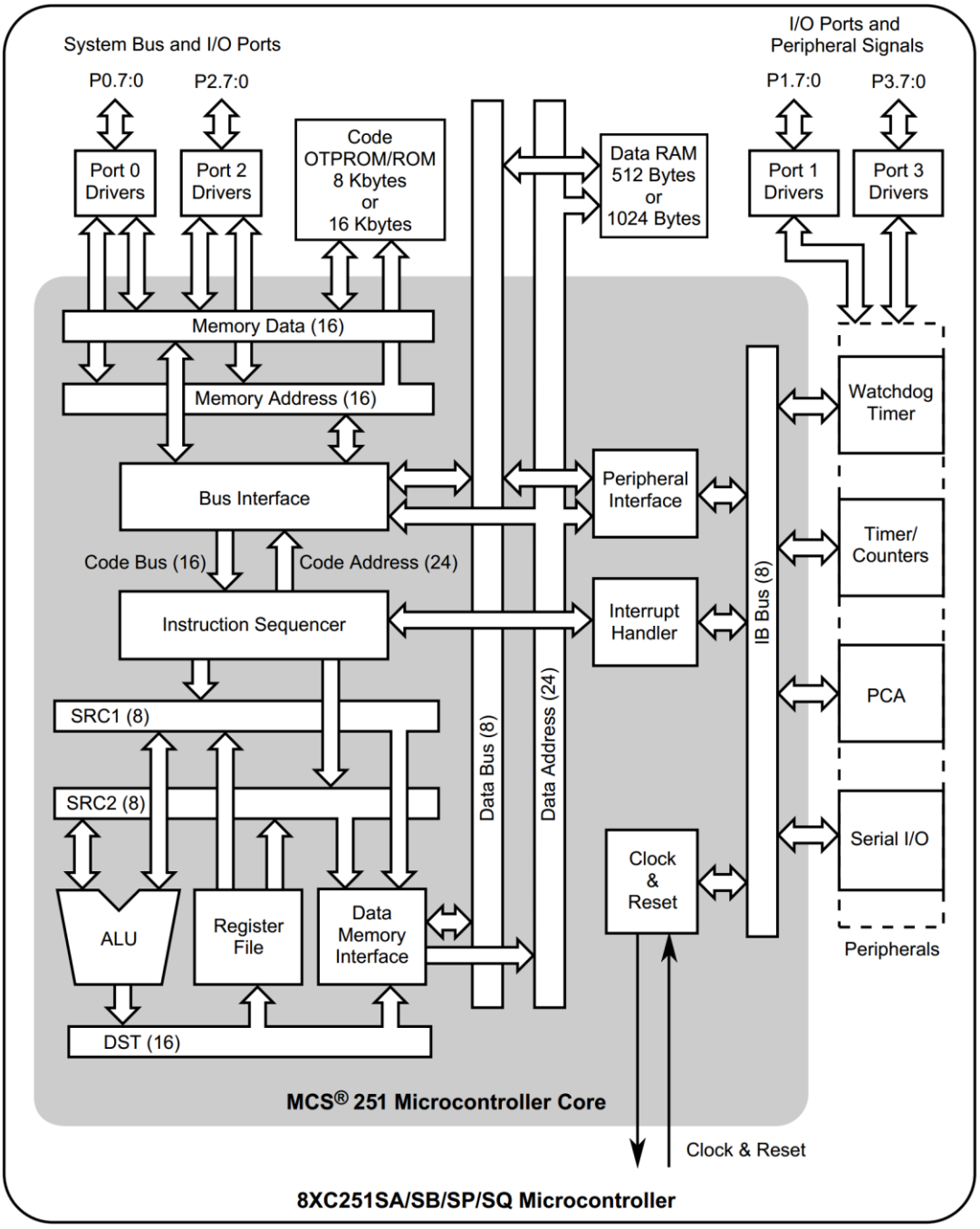
STC MCU

附录P STC32G 系列和 Intel-80251 内部结构图对比

STC32G 系列内部的数据总线宽度是 32 位（兼容 16/8/1 位）。内部结构图如下：



Intel 的 80251 芯片内部数据总线宽度是 8 位。内部结构图如下：



STC32G 系列芯片内部则是采样 32 位宽度的数据总线，从而确保 32 位的 edata 数据可以一个 CPU 时钟就可完成数据读写。而 Intel 的 80251，由于制造工艺和成本的原因，芯片内部的数据总线采样的 8 位宽度的设计，同样 32 位的 edata 数据的读写，Intel 的 80251 则需要读写 4 次，再进行数据合并。

附录Q 更新记录

2023/7/31

1. 更新电气特性参数
2. 更新 STC8H 系列芯片的最高工作频率及工作温度
3. 部分下载软件演示截图使用最新的 V6.92A 版本的软件进行截图

2023/7/25

1. 增加使用 USB 转双串口芯片进行 RS485 和 RS232 通讯和下载的参考线路图
2. 增加 STC32G 系列和 Intel 的 80251 的结构图对比（附录 P）

2023/7/18

1. 概述章节增加单片机基础知识讲解
2. 调整参考线路图，使线路图和相关说明文字在同一页
3. 下载参考线路图章节中增加 ISP 下载流程图
4. 下载参考线路图章节中增加 RS485 参考下载线路图
5. I/O 章节增加 STC-ISP 下载软件 I/O 配置工具使用说明
6. 定时器章节增加 STC-ISP 下载软件定时器计算器工具使用说明
7. 串口章节增加 STC-ISP 下载软件串口波特率计算器工具和串口助手使用说明
8. CAN 章节增加 STC-ISP 下载软件 CAN 波特率计算器工具和 CAN 助手使用说明

2023/7/14

1. 更新 RTC 章节范例，默认使用外部 32768 晶振
2. 增加 STC32 系列库函数使用说明章节
3. 增加使用“STC USB-2UART”进行 ISP 下载的参考线路图

2023/4/19

1. 增加内部 IRC 多频段说明
2. 修正文档中的描述笔误
3. 增加串口 1/2/3/4、SPI、I2C 超时控制寄存器说明

2023/4/7

1. 将文档范例中的 INT0/INT1 使用 P3.2/P3.3 替换

2023/3/24

1. 增加 MXAX 寄存器的描述

2. 增加项目编译时出现 edata 超出时的说明和建议
3. 更新 USB 参考电路中 D+/D-上的阻抗匹配电阻值
4. 重新整理管脚图中的参考电路

● 2023/3/17

1. 修正文档中的描述笔误
2. 增加片内/片外扩展 RAM 控制寄存器的描述

● 2023/3/1

1. 更新 STC32G8K64 系列的管脚说明
2. RTC 章节增加“内部 RTC 时钟低功耗休眠唤醒-比较器检测电压程序”范例

● 2023/2/20

1. 增加 I2S 范例程序

● 2023/2/16

1. STC32G8K64 系列增加 TSSOP20 封装脚位图
2. 更新选型价格表

● 2023/1/31

1. 更新 USB 参考线路图中 UCap 脚的电容的参考值
2. 更新 ADC 章节中高精度 ADC 参考线路图
3. RTC 章节增加不停电下载保持 RTC 参数的参考范例
4. 增加 USB-CDC 虚拟串口说明章节
5. 增加 TSSOP20 和 QFN20 的封装图

● 2023/1/17

1. 增加“STC-USB Link1D 工具仿真 STC32G 步骤”章节

● 2023/1/13

1. 更新 STC32G12K128 系列的内部结果框图

● 2023/1/10

1. 高级 PWM 章节增加系统时钟分频输出范例
2. 更新参考线路图说明
3. 增加 STC32G8K64 系列 I2S 功能的管脚说明
4. 增加 I2S 寄存器说明章节

- **2022/12/23**

1. 更新选型价格表
2. 更新 I2C 从机代码范例程序（提高代码兼容性）
3. 更新 USB 下载线路图中 SIP4 的电源脚的接线网络

- **2022/12/19**

1. 校对指令集中所有指令的时钟数
2. 更正 USB 章节中错误的寄存器名称
3. 更新 USB 参考线路图中 UCap 脚的电容的参考值

- **2022/11/24**

1. 修正指令集中的错误描述
2. 增加 STC32G12K128 系列内部结构图
3. P5.16.3 章节增加 STC-USB Link1D 全部配线图片
4. 文档首页增加官方论坛网址

- **2022/11/14**

1. 附录中增加最小系统电源保护参考电路图
2. 下载参考电路中的电容强烈建议使用 22uF+0.1uF（104）组合
3. 修正 STC32G12K128－LQDP48 管脚图中的名称错误

- **2022/10/31**

1. 整理 STC-USB Link1D 工具使用说明，并将 STC-USB Link1 工具使用说明放到附录中

- **2022/10/27**

1. 增加 ISP 下载通信协议流程图
2. 增加 STC-USB Link1D 工具配套的连接线的使用说明章节（P15.17.3）

- **2022/10/21**

1. 更新 RTC 功耗参数
2. 更新管脚图（增加 USB-TypeA 下载接口示意图）
3. 更新 USB 下载参考线路图
4. 所有串口示例的波特率计算都增加四舍五入处理
5. 更正部分串口 2 范例中 S2CON 设置不正确的问题

- **2022/10/12**

1. 高级 PWM 章节增加硬件方式实现脉冲计数的范例程序
2. 增加 3.3V 系统的硬件 USB 下载参考线路图

3. 增加 DMAIR 寄存器触发说明
4. 增加 RTC 实战线路图说明

● 2022/9/21

1. 高级 PWM 章节增加“产生 3 路 120 度相位差的 PWM”的范例程序
2. 为“读写片外扩展 RAM”范例增加参考电路图

● 2022/9/20

1. 更新选型价格表
2. 增加 STC-ISP 高级应用章节
3. 增加关闭驱动程序强制数字签名说明章节

● 2022/9/16

1. 更正文档中的笔误
2. 更新官方网址

● 2022/9/9

1. 更新 STC32G8K64 系列选型价格表中的最高工作频率
2. 修正 I/O 口章节中的笔误
3. I/O 内部结构图中增加保护二极管示意图
4. 各个系列的最小系统下添加“Vcc 和 Gnd 增加去耦电容”的建议

● 2022/9/1

1. 更新 STC32G8K64 系列选型价格表
2. 增加程序存储器高速缓存（CACHE）控制寄存器的描述（存储器章节）
3. 增加增强型双数据指针的使用说明

● 2022/8/26

1. 修正 RTC 章节中部分寄存器的错误描述
2. DMA 章节增加“使用 SPI_DMA+LCM_DMA 双缓冲对 TFT 刷屏”的范例程序

● 2022/8/24

1. 修正 I2C 章节中部分寄存器的错误描述
2. 修正 PxDR 寄存器的错误描述
3. 增加 USART 的 SPI 模式的范例程序
4. USB 章节增加 CDC 协议的简单描述

● 2022/8/4

1. 修改 DMA 章节中的部分描述笔误
2. 修正高级 PWM 章节中部分受 LOCK 位影响的 SFR 的描述

● 2022/7/11

1. 增加 STC-USB Link1D 工具是使用说明

● 2022/7/6

1. 修正 ADC_DMA 通道使能寄存器描述错误
2. 增加复位寄存器 RSTFLAG 中，SWRSTF 寄存器位的使用注意事项

● 2022/6/13

1. 附录中增加自动批量生产流程说明
2. 增加使用 STC-ISP 软件制作、编辑 EEPROM 文件的方法
3. 增加产品授权书
4. 附录中增加 STC32G 的头文件定义
5. 更新定时器进行外部计数的范例程序
6. 增加 PSW1 寄存器的说明
7. USB 下载参考线路图中增加 Type-C 接口连线图

● 2022/6/6

1. 增加 ISP 下载相关硬件选项的说明（第 5 章）
2. 附录中增加 Keil 软件中‘0xFD’问题的说明章节
3. 高级 PWM 章节的捕获范例程序中，增加原理、范例说明以及注意事项说明
4. 高级 PWM 章节增加同时捕获 4 路信号的周期和占空比的范例程序

● 2022/5/31

1. 修正高级 PWM 章节捕获方框图中网络名的错误
2. 增加 PDIP40 封装芯片的 USB 直接下载的参考线路图
3. 存储器章节增加 EAXFR 寄存器使用说明小节
4. 增加使用 STC-USB Link1 进行 ISP 下载的参考线路图，并调整章节顺序
5. 增加使能 I/O 口内部上拉电阻的范例
6. 增加 STC-USB Link1 工具使用注意事项

● 2022/5/19

1. 修正比较器章节的错别字
2. I/O 口章节增加 I/O 口使用注意事项的相关说明
3. 修正串口 1 使用定时器 1 做波特率发生器的范例中未设置 S1BRT 寄存器的错误
4. 更新 USB 章节中端点数据包大小寄存器的描述
5. 存储器章节增加 CKCON 寄存器的描述
6. 范例程序中增加 CKCON 初始化语句

7. 中断章节增加 STC32G 和 STC8G/8H 的中断入口地址对照表

● 2022/5/5

1. 更正高级 PWM 章节中范例程序的中断号错误
2. 在管脚图下面增加通过芯片丝印识别第一脚和辨别芯片版本的方法
3. 增加使用 USB 直接下载时 P3.2 口的说明
4. 增加如何同时安装 Keil 的 C51、C251 和 MDK 的说明章节

● 2022/4/22

1. 更新串口波特率计算说明
2. 附录中增加“如何使用万用表检测芯片 I/O 口好坏”章节
3. 增加介绍第三方拓展中断号工具使用方法章节

● 2022/4/18

1. 增加 CANAR 和 CANDR 寄存器的使用说明
2. 增加 LINAR 和 LINDR 寄存器的使用说明
3. 在存储器章节（9.2.8）增加可位寻址区域说明以及位变量的定义和使用范例

● 2022/4/7

1. 更正 USB 章节寄存器错误描述（INCSR1）
2. 更正 AUXR2 寄存器地址
3. 增加高级 PWM 周期触发 ADC 的范例程序
4. 增加 CAN 收发的汇编范例程序

● 2022/3/30

1. 串口章节增加 MODBUS 协议范例程序
2. 高级 PWM 章节增加编码器范例程序
3. 更正指令集中翻译不正确的地方
4. 更新 MDU32 库和 FPMU 库的使用说明

● 2022/3/28

1. 将指令集翻译为中文
2. 附录增加逻辑代数基础章节
3. 更正 DMA 相关寄存器名称的错误

● 2022/3/17

1. 增加汇编程序编写的说明章节
2. 增加 STC8H 系列项目和 STC32G 系列项目相互转换说明

2022/3/15

1. 在电气特性中增加有关工作电压、工作频率和工作温度的说明
2. 增加 STC-USB Link1 工具的实物图以及硬件连接示意图
3. 更新 EEPROM 范例程序
4. ADC 章节增加使用内部 1.19V 参考电压信号源反推工作电压的范例程序

2022/3/11

1. 增加自动频率校准章节及范例程序
2. 增加访问片外扩展 RAM 的范例程序
3. 增加“如何在设置项目时保留 EEPROM 空间”的项目设置说明
4. 增加“使用 STC-USB Link1 对 STC32G12K128 系列单片机进行仿真”的操作步骤说明
5. 增加“创建多文件项目的方法”和“中断号大于 31 的处理方法”章节内容
6. 附录增加“使用第三方 MCU 对 STC32G 进行 ISP 下载”的范例代码

2022/3/9

1. 修改文档封面特性描述
2. 修改中断章节中中断列表中的错误
3. 更新 RTC 章节寄存器说明
4. 时钟树框图中增加时钟说明
5. 修正 DMA 章节中寄存器命名错误的问题
6. 增加有关超 64K 代码的项目设置
7. 增加 EEPROM 的地址说明，增加 EEPROM 范例程序
8. 更新 BLDC 无刷直流电机驱动线路图

2022/3/2

1. 将“使用 I/O 和 R-2R 电阻分压实现 DAC 的经典线路图”内容移至 ADC 章节和附录中
2. 时钟章节增加范例程序
3. 增加高速 PWM 章节及范例程序
4. 增加高速 SPI 章节及范例程序

2022/3/1

1. I/O 章节增加“使用 I/O 和 R-2R 电阻分压实现 DAC 的经典线路图”
2. 更新时钟章节中的时钟树

2022/2/28

1. 更新存储器章节的描述
2. 在所有的范例程序中都加入了 CPU 从 FLASH 中读取程序代码的等待时间设置的语句“ WTST = 0;”，即无需额外等待实际，以实现 CPU 最快速的执行代码。

STC MCU

- **2022/1/19**

1. 对文档的所有标题进行重新排版
2. 翻译 FPMU 单精度浮点运算器章节
3. 更新存储器章节的描述

- **2022/1/18**

1. 增加 RTC 实时时钟、LCM 彩屏、DMA 说明章节

- **2022/1/17**

1. 完成 STC32G 系列单片机技术参考手册文档初版

STC MCU

本系列产品标准销售合同

一．产品质量标准：货物为全新正品。符合 ROHS 质量标准。

二．供方责任：如是供方质量问题，经双方确认后，需方退回芯片，有一换一，质保一年。

三．需方责任：

A、验收：在快递送货到时，需方确认数量无误，无芯片散落，无管脚变形，无其他品质异常情况后再签收。如有异常需方不能签收，由快递公司承担责任。一经需方签收，需方就是认可供方已按要求完成该订单，不再有其他连带责任。

B、保管及贴片加工：根据国际湿敏度 3（MSL3）规范的要求，贴片元器件在拆开真空包装后，168 小时内，7 天内，必须回流焊贴片完成。LQFP/QFN/DFN 托盘能耐 100 度以上的高温，拆开真空包装后 7 天内必须回流焊贴片完成，如未完成，回流焊前必须重新烘烤：110~125℃，4~8 个小时都可以 SOP/TSSOP 塑料管耐不了 100 度以上的高温，拆开真空包装后 7 天内必须回流焊贴片完成，否则回流焊前先去除耐不了 100 度以上高温的塑料管，放到金属托盘中，重新烘烤：110~125℃，4~8 个小时都可以

由于经常有客户退回来的货物中含有来历不明产品，且贴片原器件拆开真空包装后，需要在 168 小时/7 天内完成回流焊贴片工序。

我司无产能对退回器件再进行重新详细检测，再进行重新烘烤，无能力对客户退回的所谓未拆封芯片进行评估，为保证全体客户的利益，产品一经出库，概不退换，以确保品质，确保所有客户的安全。

四．解决纠纷方式：对本合同不详尽之处或产生争议，双方协商解决。协商不成在供方所在地申请仲裁。

五．其他条款：合同一式两份。自双方签署起生效。供方若因外力因素而导致无法交货，供方应及时通知需方，并重新协商本合同相关事宜，需方免除供方应承担的义务。本合同未能列入条款可在合同附件详细列入。

六．本合同双方代表签字且款到后方可生效。

备注：如特殊情况，买方买的型号要更换成其他型号，供方也同意的：

1，开机 13 小时高温烘烤，　1000 元一次

2，开机测试 RMB500 一次，　+0.2 元/片

产 品 授 权 书

致：江苏国芯科技有限公司

STC32G 系列产品的知识产权归深圳国芯人工智能有限公司所有。现授权江苏国芯科技有限公司可从事 STC32G 系列产品在中国的推广和销售工作。

授权单位： 深圳国芯人工智能有限公司

授权时限：2019 年 10 月 24 日 - 2024 年 12 月 31 日

自主产权，生产可控

深圳国芯人工智能有限公司是中华人民共和国大陆独资企业，按中国法律法规独立运营的企业，注册地址在深圳市前海深港合作区前湾一路 1 号 A 栋 201 室。

本手册所描述的器件是在中国境内自主研发，具备独立自主知识产权。

产品核心研发在中国境内，具备芯片设计、封装设计、结构设计、可靠性设计、器件仿真、工艺模拟等全部设计能力；产品核心研发团队人员及带头人全部为我国境内人员组成，其中研发团队带头人研发从业年限十年以上，具备长期、稳定的后续支持能力，具有在我国境内申请的专利证书及软件著作权等。

晶圆制造：本器件设计完成后的晶圆制造加工，在中华人民共和国大陆境内的晶圆厂加工制造完成，受中华人民共和国法律法规管理监管和控制，完全可控。

封装制造：本器件设计完成后的封装制造，在中华人民共和国大陆境内的封装厂加工完成，受中华人民共和国法律法规管理监管和控制，完全可控。

测试：本器件设计完成后的测试，在中华人民共和国大陆境内测试完成，受中华人民共和国法律法规管理监管和控制，完全可控。

本器件全部关键工艺均在我国自有生产线上完成，可以长期供货，无被断供的困扰。

特此说明。

深圳国芯人工智能有限公司