

APONTAMENTOS SOBRE O 8051

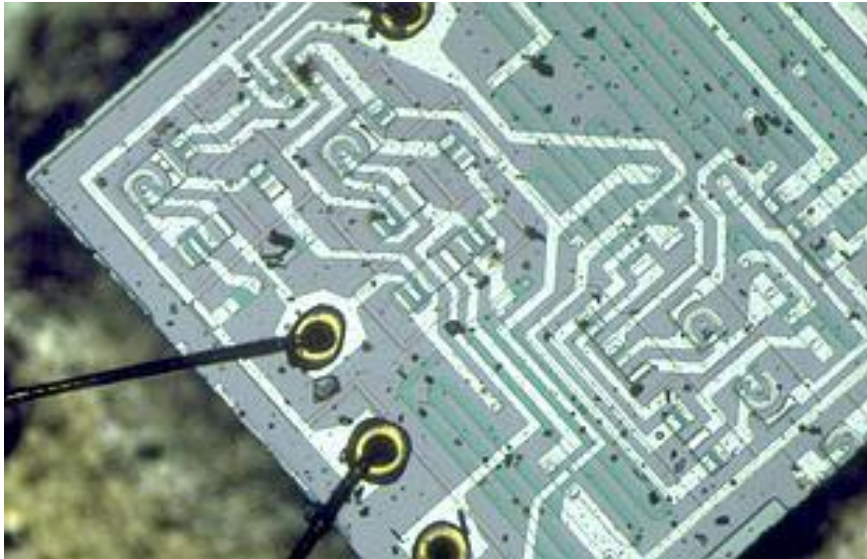
© Prof. Engº Luiz Antonio Vargas Pinto

Versão revista e ampliada em 01/07/2009

Revisada em 28/02/2006

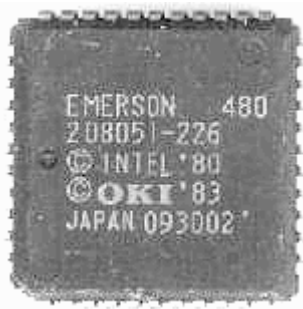
Revisada em 18/11/2007

Revisada em 17/03/2011



1.	Foto.....	3
2.	Pinagem.....	3
3.	Estrutura Interna.....	4
4.	Organização de memória ROM:.....	5
5.	Organização de memória RAM:.....	5
6.	Porque usar a memória ROM ?.....	5
7.	Características da parte baixa de RAM (00 á 7F).....	6
8.	PSW - Program Status Word.....	6
9.	Os ports de I/O.....	8
10.	Timers no 8051.....	10
	Modo 0:.....	10
	Modo 1:.....	10
	Igual ao modo 0 porém com 16 bit.....	10
	Modo 2:.....	10
	Modo 3:.....	11
11.	Stack Pointer.....	12
	Características:.....	12
12.	Tratamento de Interrupção.....	13
	Interrupção vetorada.....	13
	O Registro IE (Interrupt Enable).....	13
	O Registro IP (Interrupt Priority).....	14
	O Registro TCON (Interrupt por Nível ou Transição).....	14
13.	Exercício:.....	16

1. Foto



DIP 44

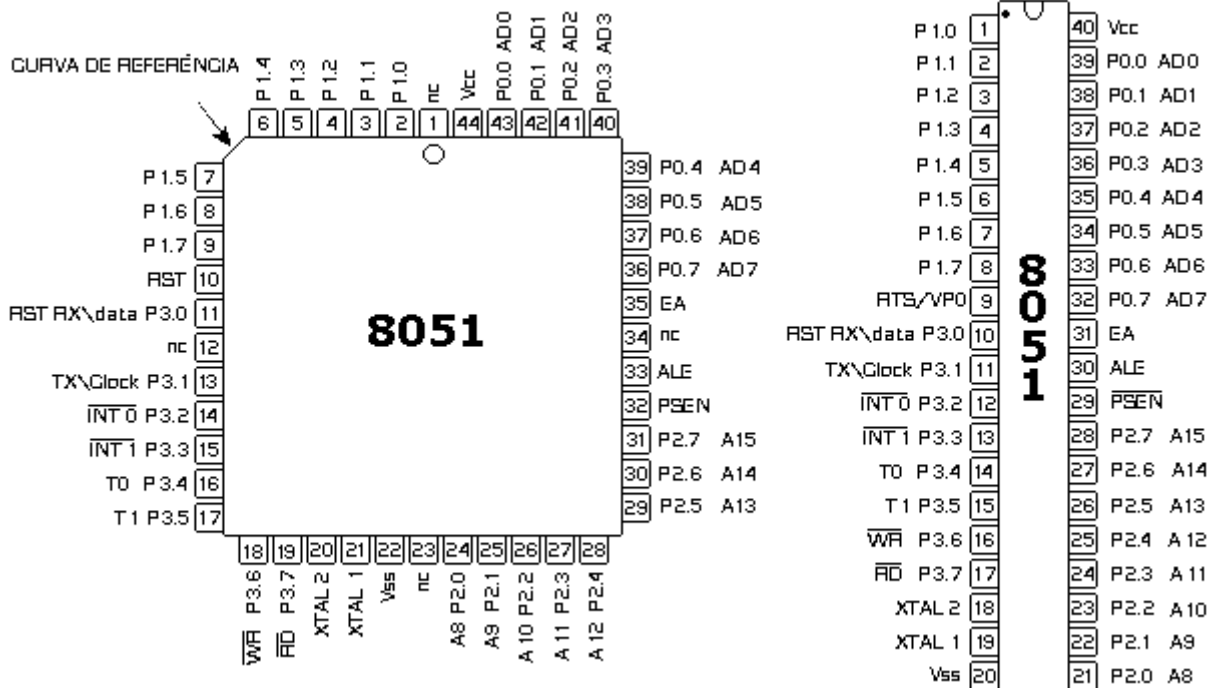


DIP 40 (foto do site www.cpu-world.com)

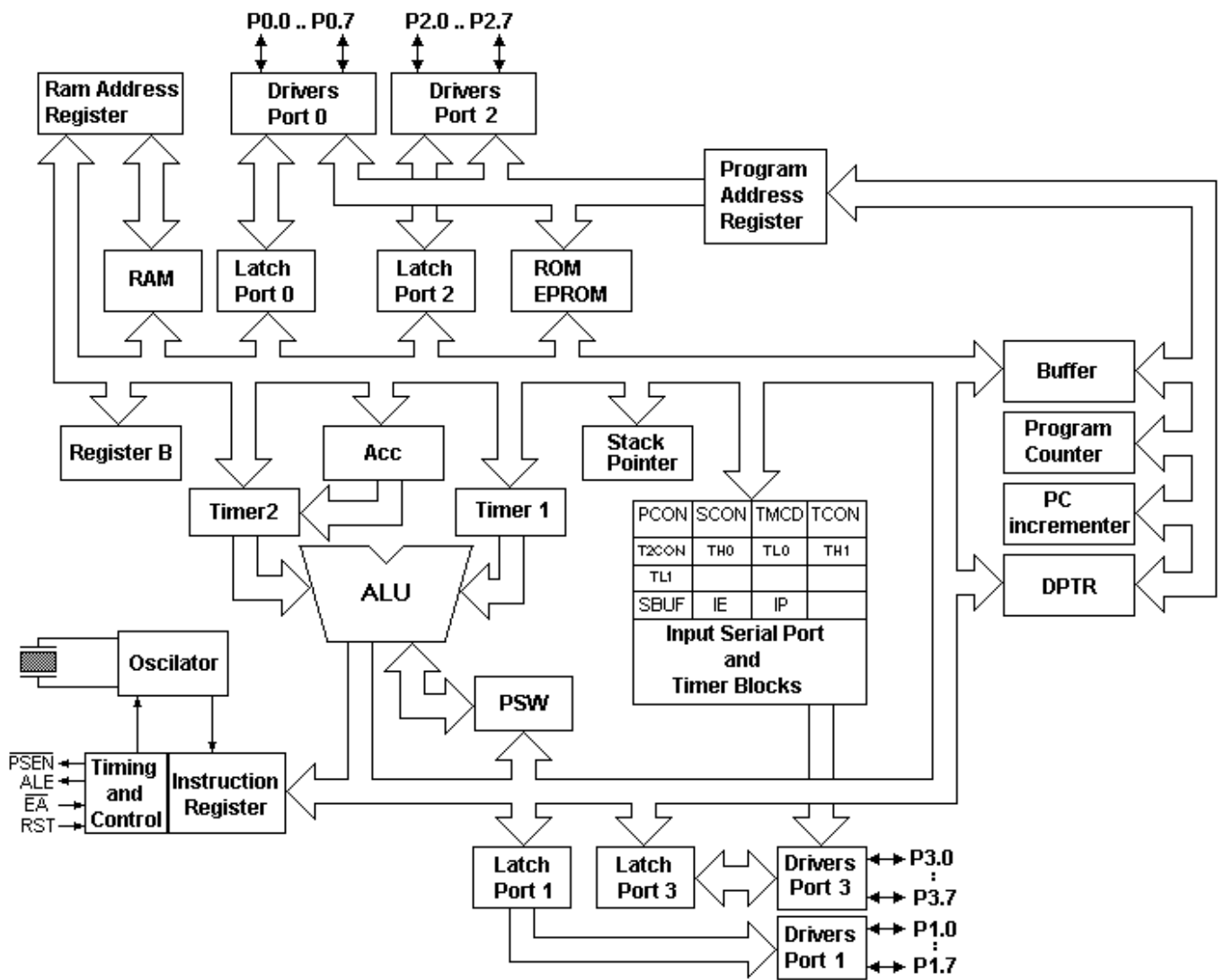


SMD

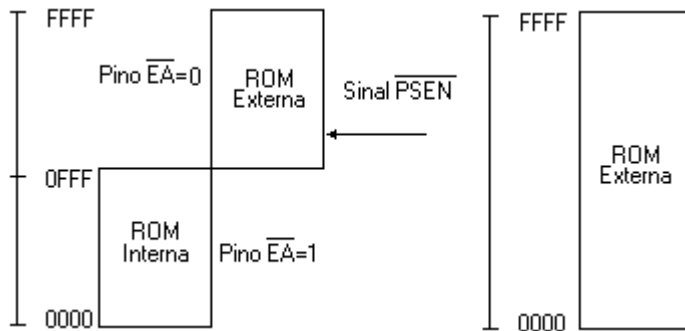
2. Pinagem



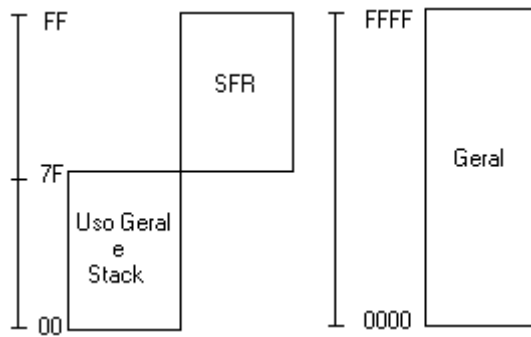
3. Estrutura Interna



4. Organização de memória ROM:



5. Organização de memória RAM:



6. Porque usar a memória ROM ?

Quando criamos um programa e, após compilá-lo, gerando o arquivo **HEX**, este deve ser gravado na CPU para que possa funcionar independentemente da fonte geradora do programa. Logo, este deve, em primeira instância ser gravado em um dispositivo que, mesmo desligado mantenha o programa memorizado, por isso ROM.

Em sistemas mais antigos, costuma-se utilizar memória EPROM, e em meios mais modernos, a própria CPU (80C51) contém uma Flash ROM onde o programa residirá. Além disso, como o mesmo é sofisticado, da mesma maneira que um microprocessador, ele pode acessar bancos de memória externos em RAM e/ou ROM.

7. Características da parte baixa de RAM (00 á 7F)

Endereço	Registro	Bit RS1	Bit RS0	Banco
00	R0	0	0	0
01	R1	0	0	0
02	R2	0	0	0
03	R3	0	0	0
04	R4	0	0	0
05	R5	0	0	0
06	R6	0	0	0
07	R7	0	0	0
08	R0	0	1	1
0F	R7	0	1	1
10	R0	1	0	2
17	R7	1	0	2
18	R0	1	1	3
1F	R7	1	1	3

8. PSW - Program Status Word

O **PSW** contém todos os bits que refletem o estado corrente da CPU.

O **PSW** reside no espaço **SFR**, e contém o carry bit, o auxiliar carry bit (para operações em BCD), os dois bits de seleção dos bancos de registradores (R01 e R02), o Overflow bit, o bit de Paridade e dois bits de estado para uso geral (Todo são conhecidos como flag - bandeira). São eles:

PSW 7	CY	Carry, recebe o bit excedente do Bit 7 da ULA
PSW 6	AC	Auxiliar Carry, recebe o "vai um" do bit 3 em operações lógicas complementares.
PSW 5	X	Não utilizado
PSW 4	RS1	Bit 1 da seleção do banco de registradores.
PSW 3	RS0	Bit 0 da seleção do banco de registradores.
PSW 2	OV	Overflow, setado por operações aritméticas.
PSW 1	X	Não utilizado
PSW 0	P	Bit Paridade do Acumulador, setado ("1") por hardware caso o número de "1s" no Acumulador seja ímpar.

Carry bit : serve como "vai um" para operações aritméticas, servindo também como "Acumulador" de um número em operações booleanas.

RS0 e RS1: Usados para selecionar o banco de registradores a ser usado, sendo definido pelas instruções que se referem a estas locações como R0 a R7. (Vide item 6)

Paridade: Reflete o número de "1s" contidos no Acumulador, ou seja, $P=1$ se Acc contém um número ímpar de "1s" ou, $P=0$ se Acc contém um número par de "1s".

Dois bits no PSW são livres e podem ser usados para uso geral de estado do programa.

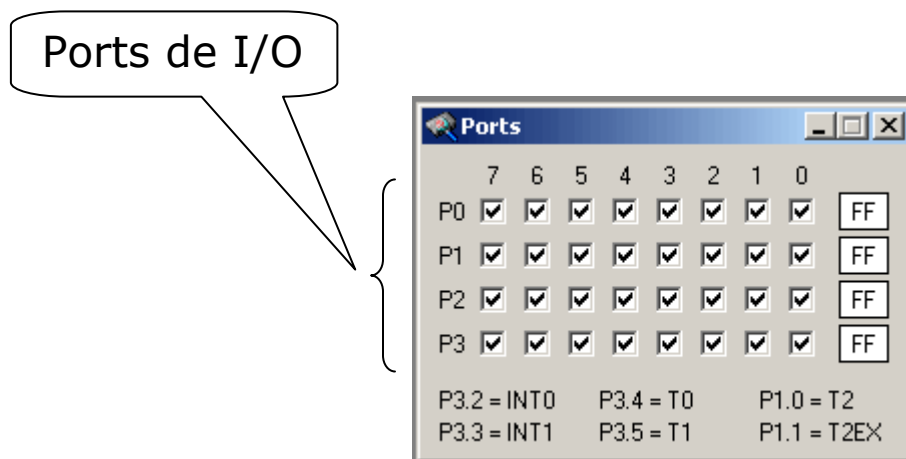
9. Os ports de I/O

Os ports são o meio com o qual o microcontrolador consegue se comunicar com o meio externo a ele.

A família 8051, da qual atualmente usamos o ATME1 AT89S8253 como produto comercial, trabalha com quatro (04) Ports de I/O (entrada/saída) numeradas de P0 a P7 cada uma com 8 bit. Por exemplo P2.1 - P3.0 - P0.1, etc..

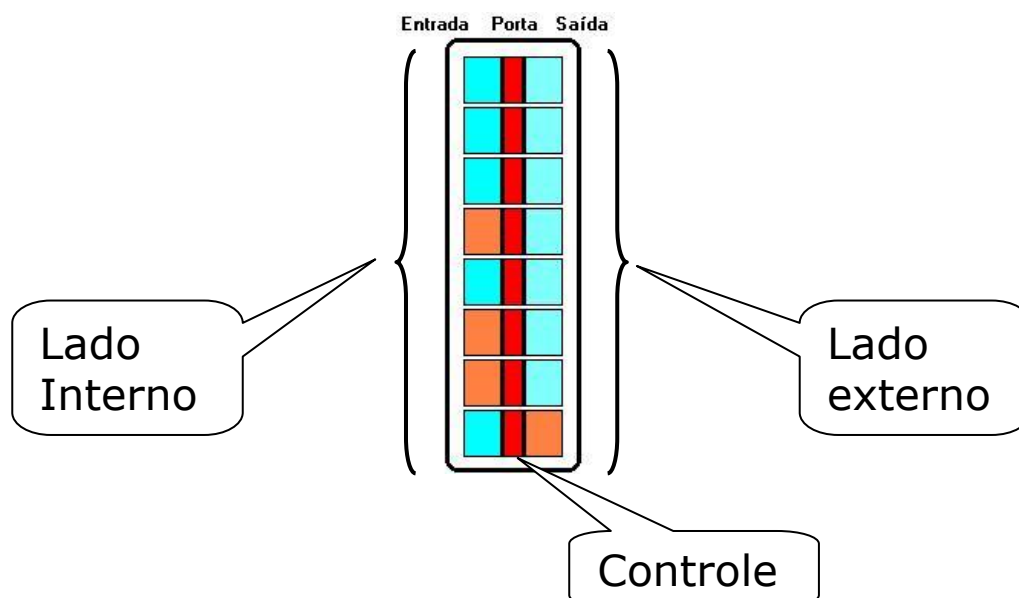
O 8051 pode acessar, individualmente, cada um dos 8 bits de cada um de seus 4 ports de I/O.

Todos os ports são tipo lach.



A palavra **LATCH** indica que existe uma porta separando os dados do exterior dos dados do interior.

Mais ainda, os dados do exterior são "congelados", não sofrendo alterações á menos que seja desejo do programador.



Para ofertar maior flexibilidade de construção de hardware, o **port 0** é mais sofisticado. Ele foi construído com uma tecnologia denominada OC - **Open Collector**.

Há uma descrição um pouco mais detalhada de **Open-Collector** e **Tri state** em minha apostila de técnicas digitais.

Um resumo de OC seria que isto permite a colocação de níveis DC bem maiores que o usual. Por exemplo, se a alimentação Vcc da CPU for de 5 V (padrão TTL) poderíamos conectar (de forma apropriada) um sinal com 15 Vcc nos pinos do **port 0**

O 8051 não necessita que se diga que um dado port é entrada ou saída, é necessário sim, o bom senso do projetista de hardware para não usar algum port indiscriminadamente.

Observe também que o port P3 tem mais coisas do que as demais: P3.0 e P3.1 tem também funções utilizadas pela **comunicação serial** - RX, TX; P3.2 e P3.3 são utilizadas para entrada de sinais de interrupção externa.

RST	RX\data	P3.0	10
TX\Clock		P3.1	11
$\overline{\text{INT}}0$		P3.2	12
$\overline{\text{INT}}1$		P3.3	13
TD		P3.4	14
T1		P3.5	15
$\overline{\text{WR}}$		P3.6	16
$\overline{\text{RD}}$		P3.7	17
XTAL2			18
XTAL1			19
Vss			20

10. Timers no 8051

O 8051 possui 2 Timers independentemente programáveis: T0 e T1.

Ambos podem ser programados como Timer/Counter. E essa opção deve ser registrada em TMOD.

TCON	00
TMOD	00
TH1	00
TL1	00
TH0	00
TL0	00
T2CON	00
RCAP2H	00
RCAP2L	00
TH2	00
TL2	00

TMOD -> 1 Byte

TMOD	M0	M1		MOD0
	0	0	-----	0
	0	1	-----	1
	1	0	-----	2
1	1	-----	3	

Os dois timers são sensíveis á **borda**, **nível** ou **ambos**.

Modo 0:

8 Bit Time Counter divide by 32 (13 Bit).

Quando todos os bits são 0 ou todos 1 \Rightarrow TF1=1

São habilitados com TR=1 e Gate=0

TH1 tem 8 bit e TL1 tem os 5 bit menos significativos

Modo 1:

Igual ao modo 0 porém com 16 bit

Modo 2:

Timer/Counter 8 bit TL1

Onde TL1 **não causa** TF=1 mas recarrega TL1 com o valor de TH1

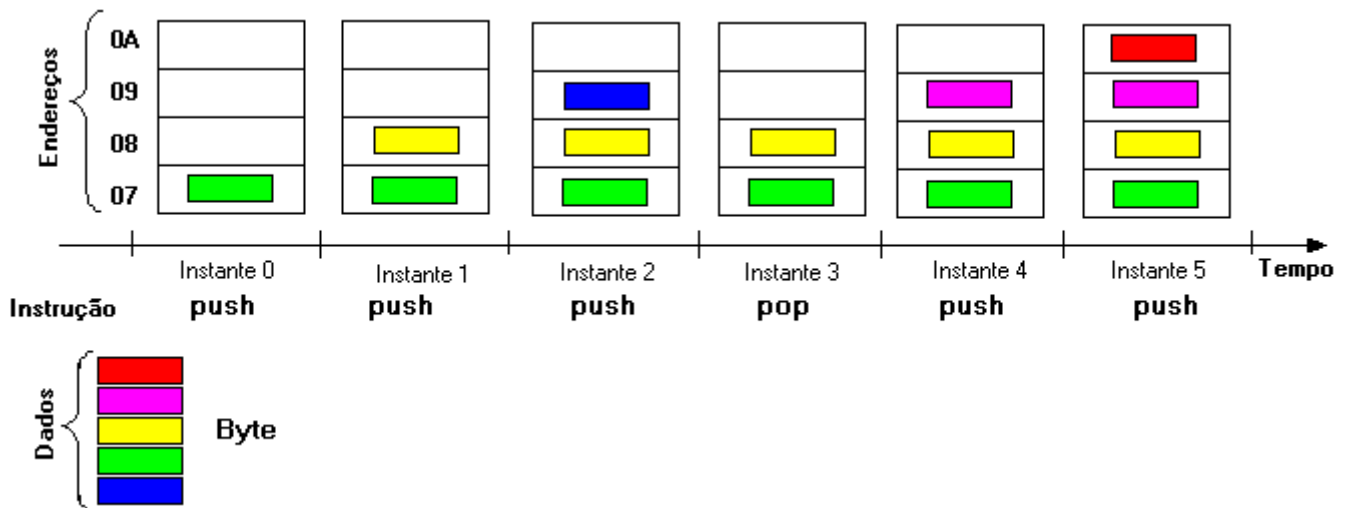
Modo 3:

TL1 e TH1 são programados individualmente

11. Stack Pointer

Operações com a pilha requerem alguns conhecimentos; primeiro do conceito de pilha **LIFO** - **Last In First Out**, depois o uso do registro de localização da pilha, que denominamos de Ponteiro de Pilha ou **Stack Pointer**.

a. Pilha tipo LIFO



b. Uso do Stack Pointer

PUSH - Coloca dado na Pilha endereçada por SP

POP - Extrai dado da Pilha endereçada por SP

c. Outros comandos que usam o Stack Pointer

CALL - Coloca dado na Pilha

RET - Extrai dado da Pilha

Características:

1- Opera com 8 bit em RAM Interna

2- O endereço default (leia "defô") é 07h

OBS: Quando usar a pilha, comece programando um endereço diferente deste, dê preferência aos endereços mais altos.

12. Tratamento de Interrupção

Interrupção vetorada

Interrupção vetorada é relativa ao evento, isto é, uma interrupção gera uma instrução CALL á um endereço específico em RAM pré-estabelecido com a seqüência:

Interrupção	Endereço	Prioridade
Int 0	03H	Maior ↓ Menor
Timer/Counter 0	0BH	
Int 1	13H	
Timer/Counter 1	1BH	
Serial	23H	

- Nesse endereço o programador pode inserir um comando **LJMP** para o endereço verdadeiro em RAM para o tratamento da interrupção.
- A conclusão da Interrupção sempre deve ser um comando **RETI**

O Registro IE (Interrupt Enable)

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
EA	x	x	ES	ET1	EX1	ET0	EX0

EA : All Interrupt 1 = On 0 = Off
ES : Serial 1 = On 0 = Off
ET1: Timer_1 1 = On 0 = Off
EX1: External Int_1 1 = On 0 = Off
ET0: Timer_0 1 = On 0 = Off
EX0: External Int_0 1 = On 0 = Off

Em programação é sempre necessário o preparo básico, o qual consiste em preparar os registros de interrupção de acordo com a necessidade do sistema que será projetado.

Quanto ao procedimento dos Timers, existem dois tipos de comportamento:

- 1- dispara o processo e aguarda o término da temporização antes de retornar - não usa interrupção, apenas acompanha a evolução do timers aguardando sua sinalização de conclusão do processo;
- 2- dispara o processo e o Timer e retorna ao programa principal. Após isto, continua fazendo as rotinas que estava em execução e aguarda que o Timer sinalize o final com uma solicitação de Interrupção (conforme já vistos, 0Bh e 1Bh - item 11 - Interrupção vetorada).

13. Exercício:

Ler o dispositivo anexado ao **Port 2**. Se o **Bit 2=1** pegue um byte da tabela gravada em **4000h** e que tem 35 elementos e envie-o para o dispositivo do **Port 3** e então passe a apontar para o próximo byte da tabela.

Quando chegar ao último dado, a tabela volta a endereçar o primeiro (Tabela Cíclica)