

# STC8G-8H 库函数使用说明

2024.04.29

## 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。

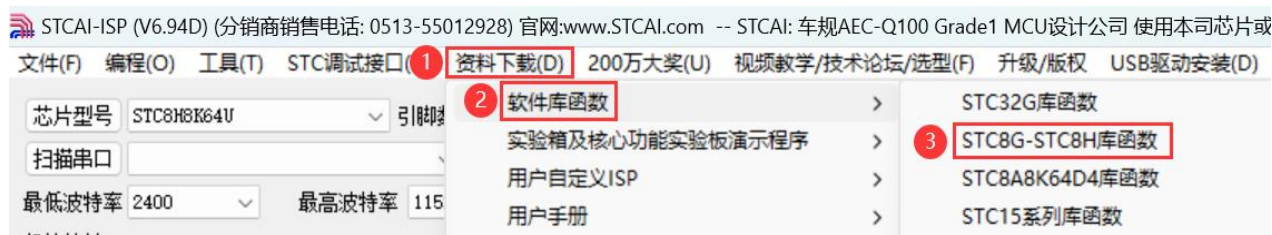
## 2 例程包下载

使用浏览器输入 STC 官网链接：[STC8G-STC8H-LIB-DEMO-CODE](#)

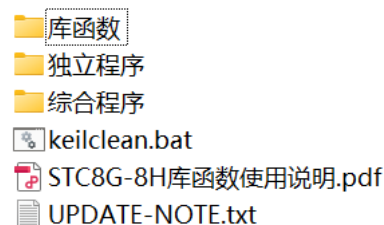
通过导航栏的“软件工具”->“库函数”页面下载“STC8G-8H 库函数”例程包：



或者通过 STC-ISP 软件的“资料下载”菜单下载“STC8G-8H 库函数”例程包：



下载例程包解压后根目录内容如下：



## 3 环境搭建

### 3.1 编译器安装

首先登录 Keil 官网，下载最新版的 C51 安装包，下载链接如下：

[Keil Product Downloads](#)

#### Download Products

Select a product from the list below to download the latest version.



#### MDK-Arm

Version 5.38a (December 2022)  
Development environment for Cortex and Arm devices.



#### C51

Version 9.61 (December 2022)  
Development tools for all 8051 devices.



#### C251

Version 5.60 (May 2018)  
Development tools for all 80251 devices.

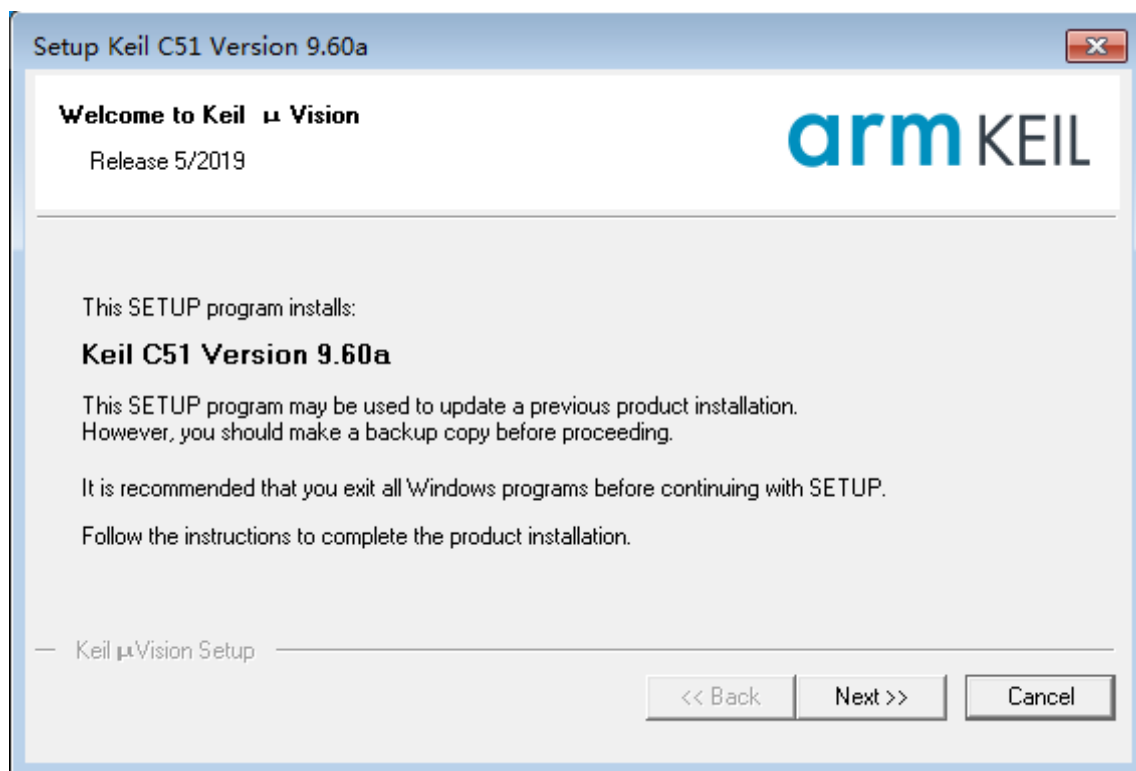


#### C166

Version 7.57 (May 2018)  
Development tools for C166, XC166, & XC2000 MCUs.

填写信息后，点确定进入下载页面进行下载。

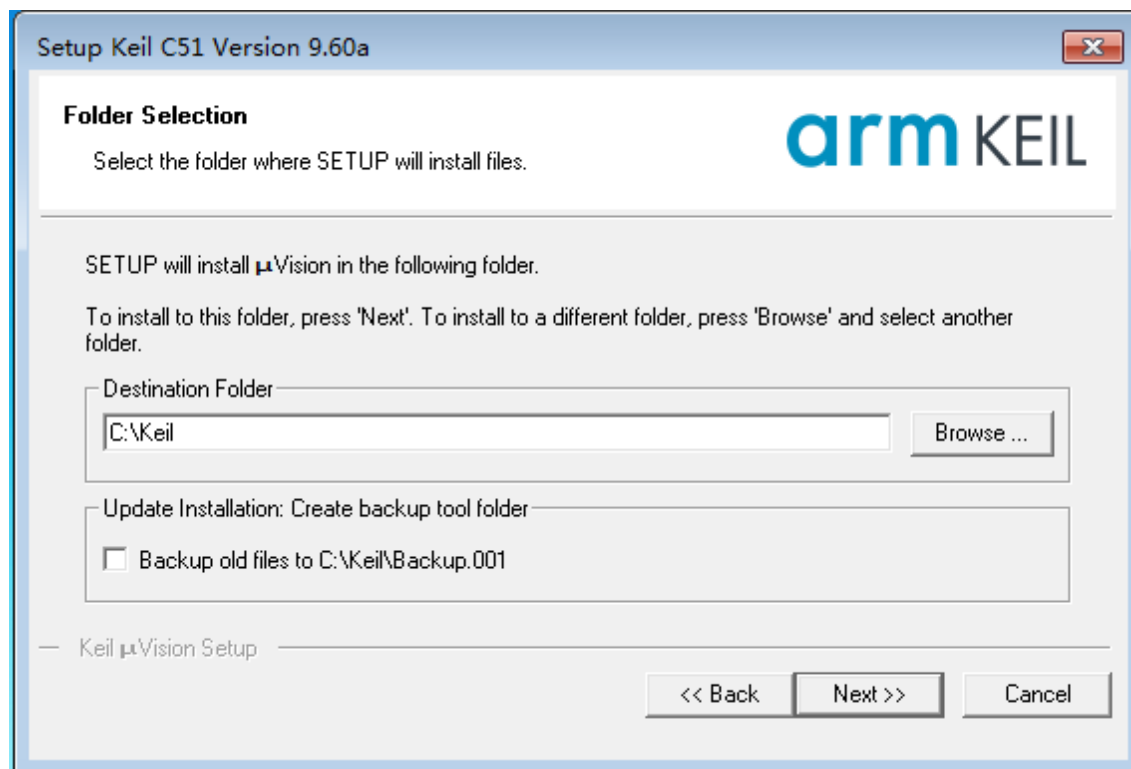
下载完成后，双击安装包开始安装，点击“Next”：



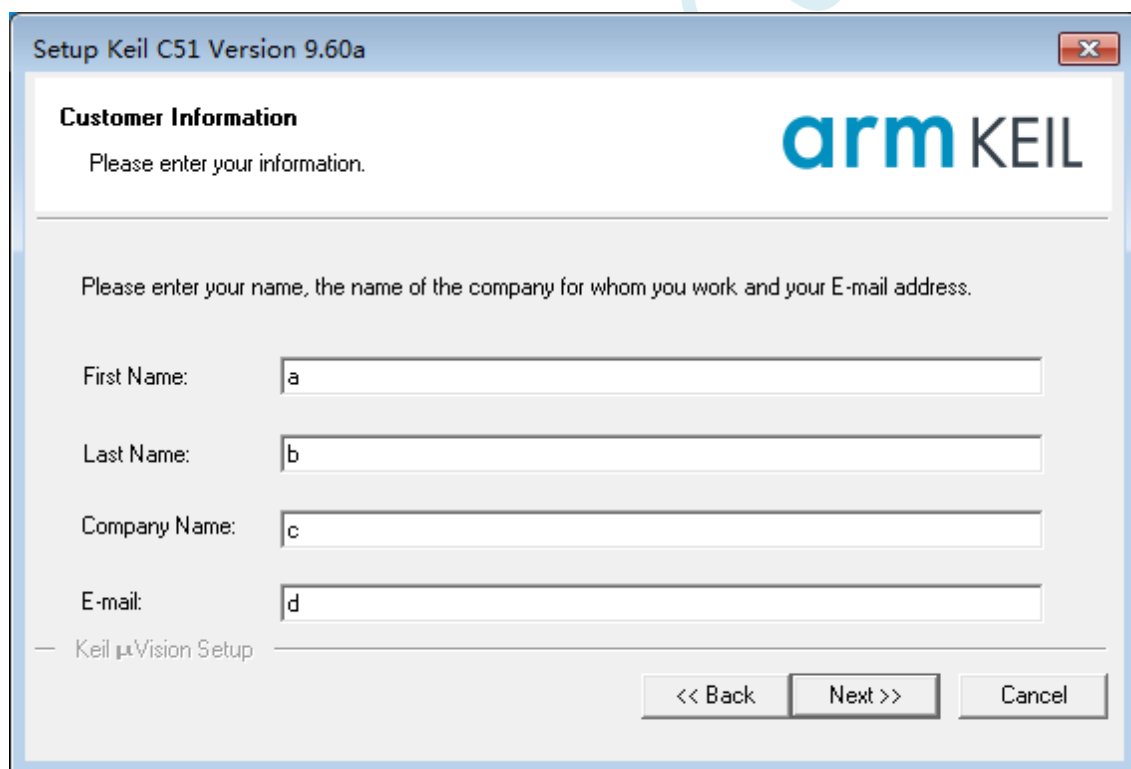
勾选“I agree to all the terms of the preceding License Agreement”,然后点击“Next”:



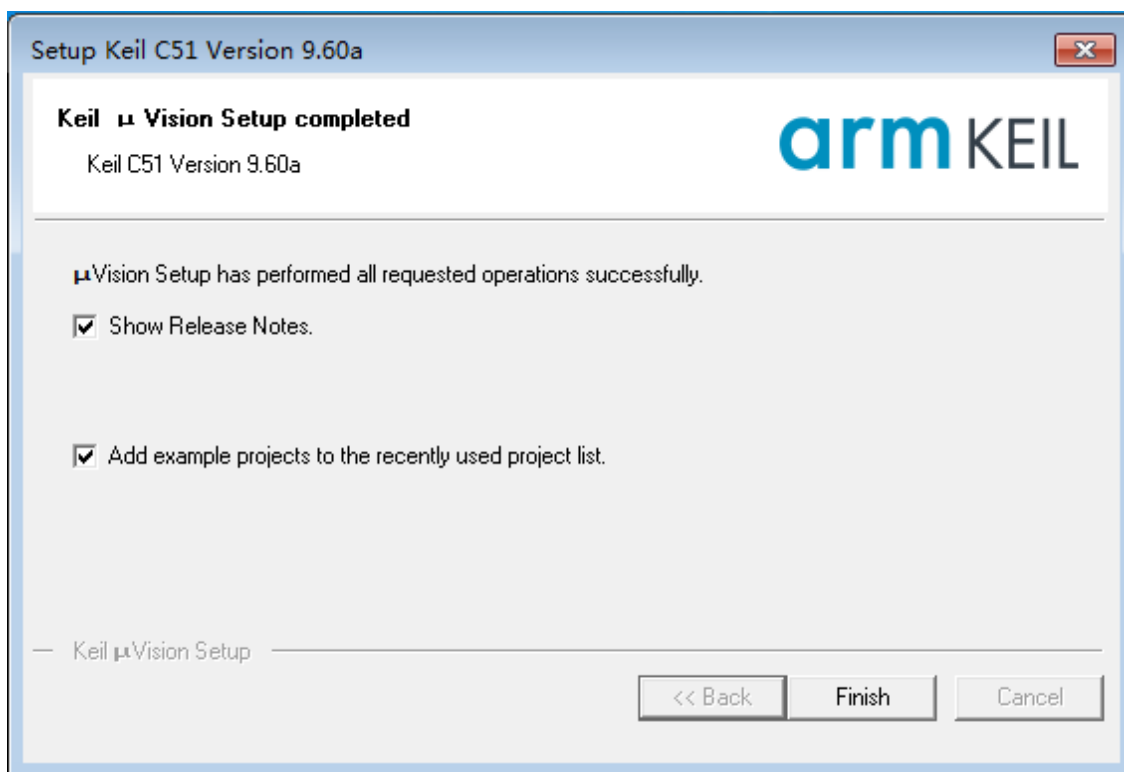
选择安装目录，然后点击“Next”:



填写个人信息，然后点击“Next”：



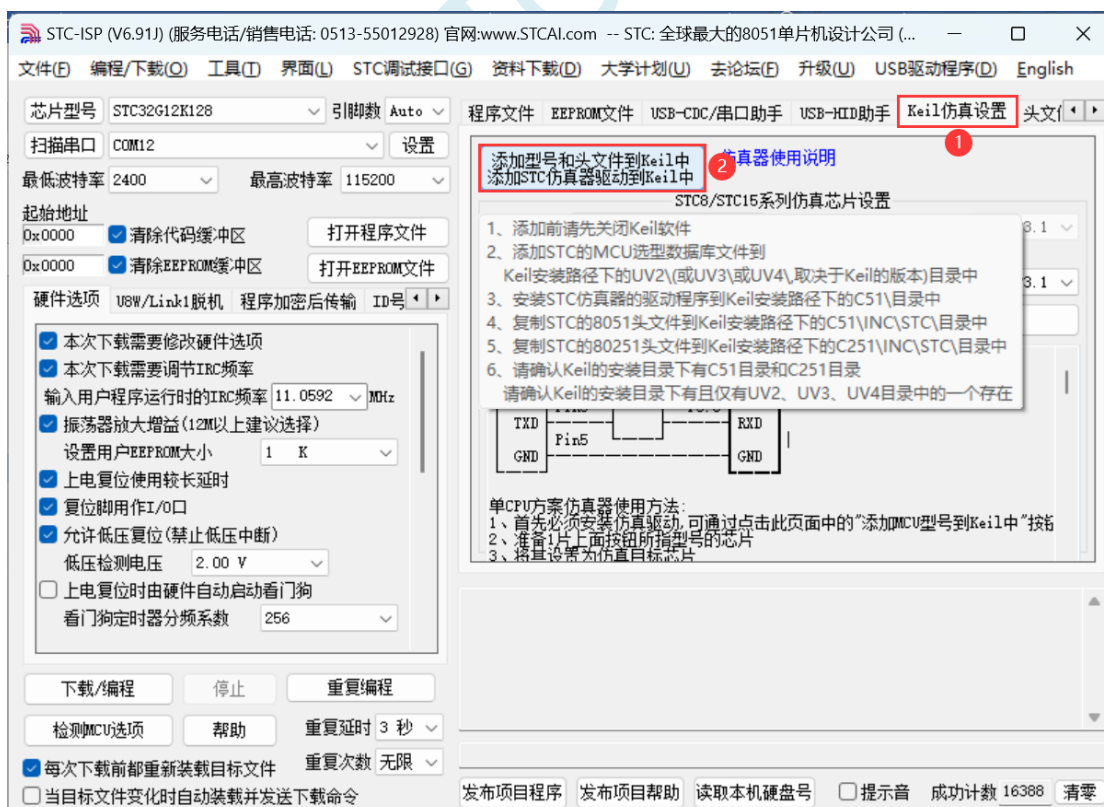
安装完成，点击“Finish”结束。



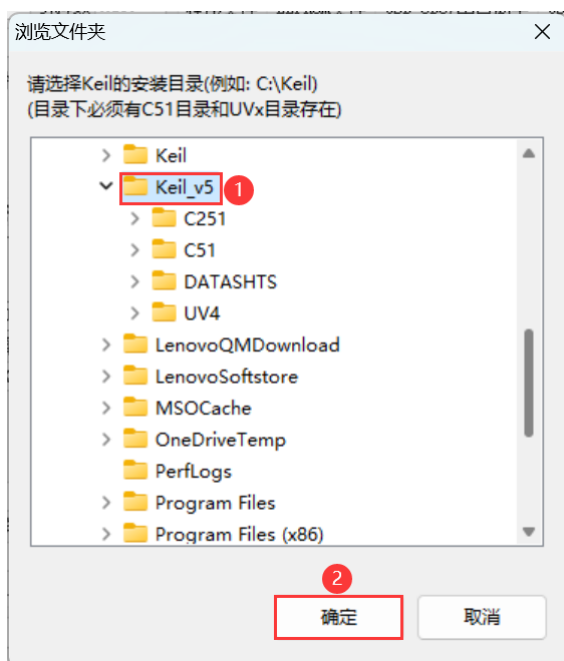
### 3.2 添加型号和头文件到 Keil

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“C51\INC\STC”目录中

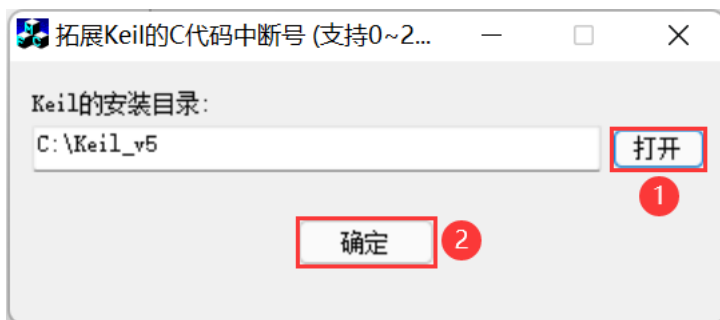
在 C 代码中使用“`#include <STC8H.H>`”或者“`#include "STC8H.H"`”进行包含均可正确使用

### 3.3 Keil 中断向量号拓展插件使用说明

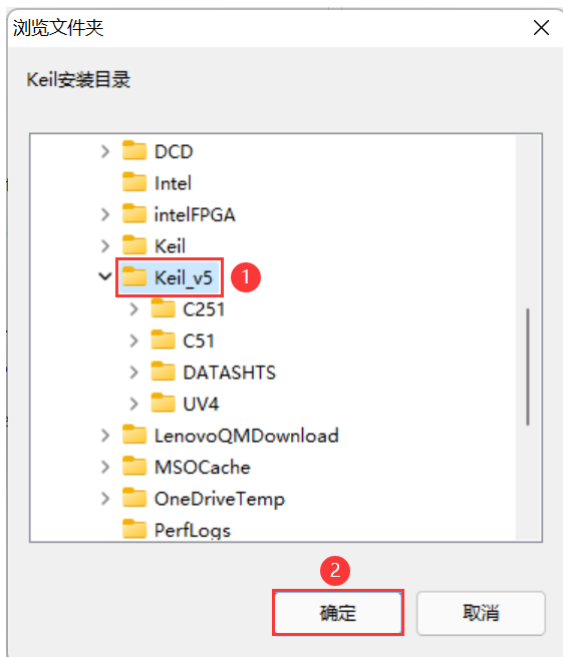
在 Keil 目前的 C51、C251 编译环境下，中断向量号只支持 0~31，即中断地址必须小于 0100H。程序里使用的中断向量号超过 31，编译时就会报错。随着芯片的功能越来越多、越来越强，STC 单片机的部分中断向量号已经超出 31。此前临时解决的方法是借用 13 号中断向量地址，通过汇编代码从当前中断地址跳转到 13 号中断地址执行。

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。

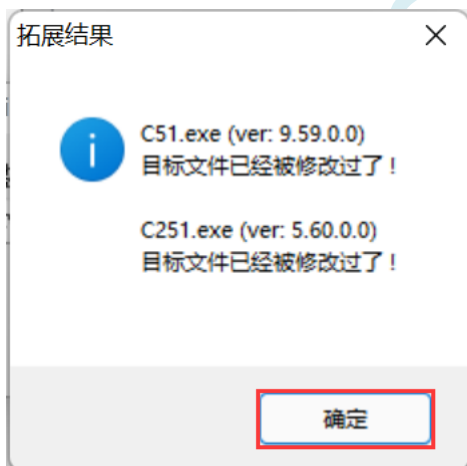
使用方法如下，打开例程包的“软件工具”文件夹，双击文件夹里面的可执行文件：



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：



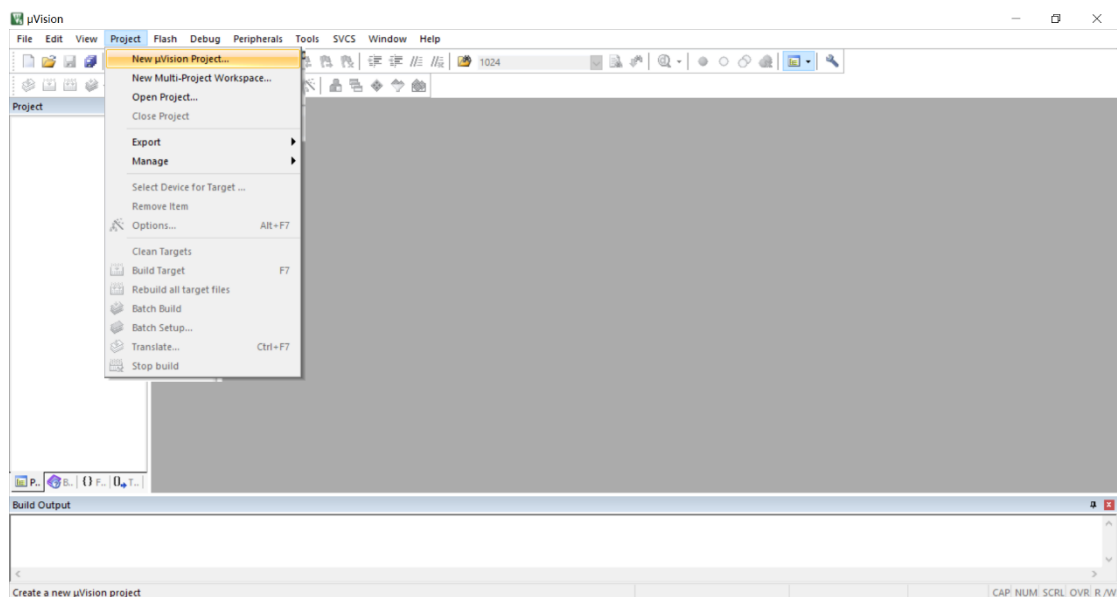
安装成功后显示如下提示信息：



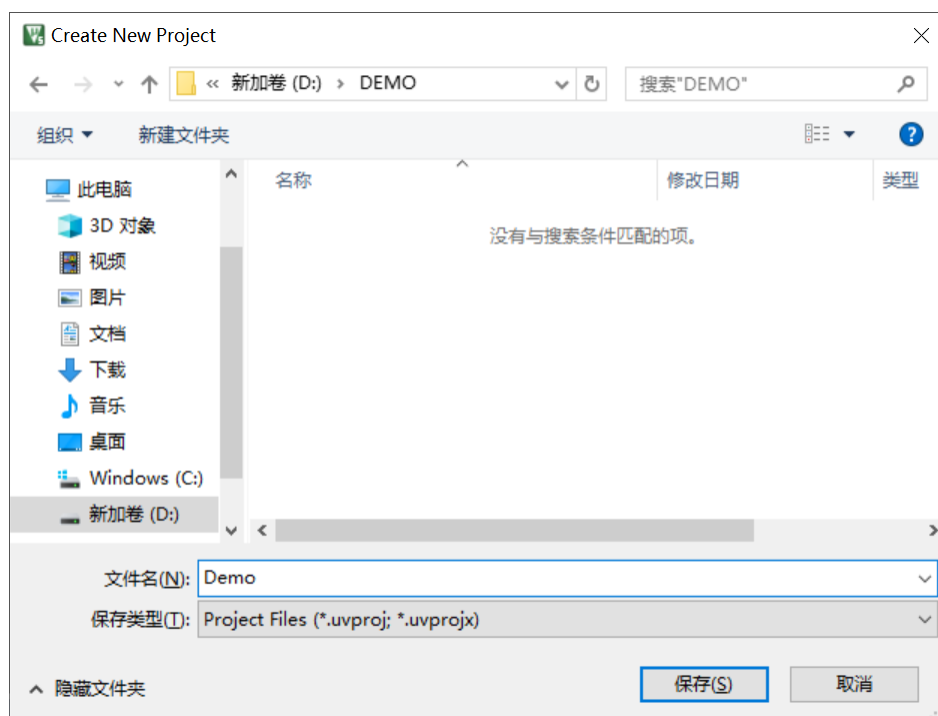
注意：部分旧版本 keil 编译器可能不支持此插件。

### 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

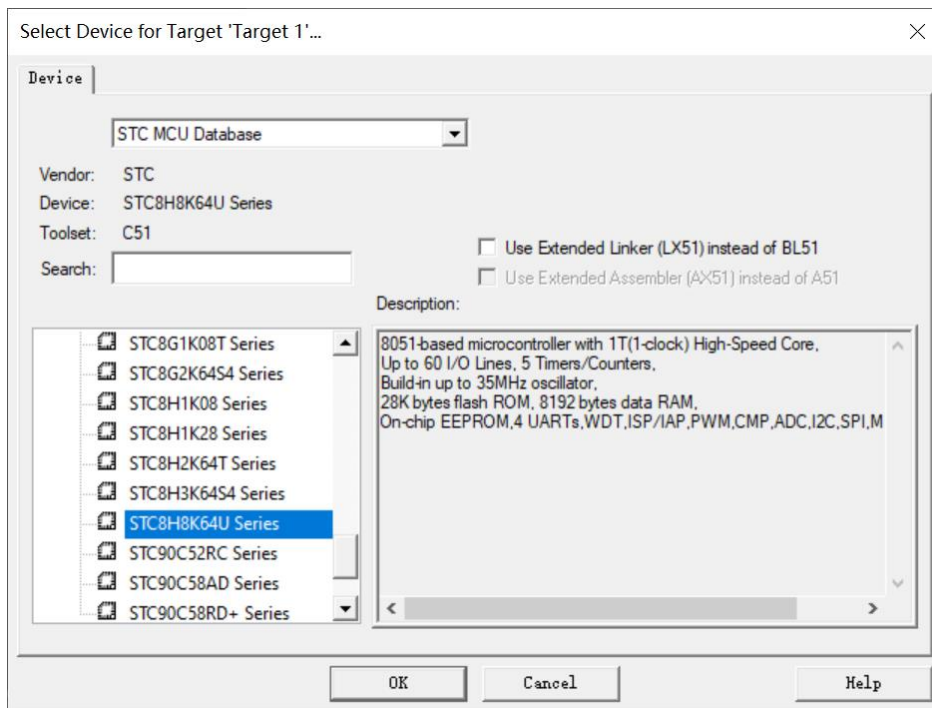


在下面的对话框中输入新建的项目名称，然后保存

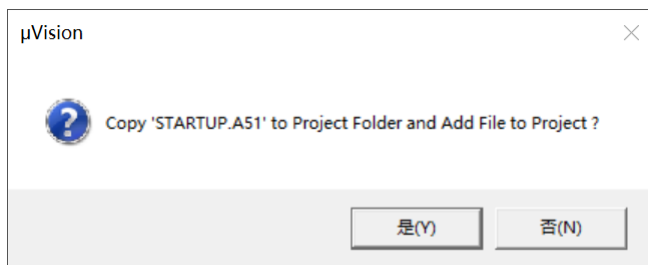


接下来需要在如下的对话框内选择芯片型号（STC MCU Database 里如果找不到对应的芯片型号，可选用同系列的芯片）



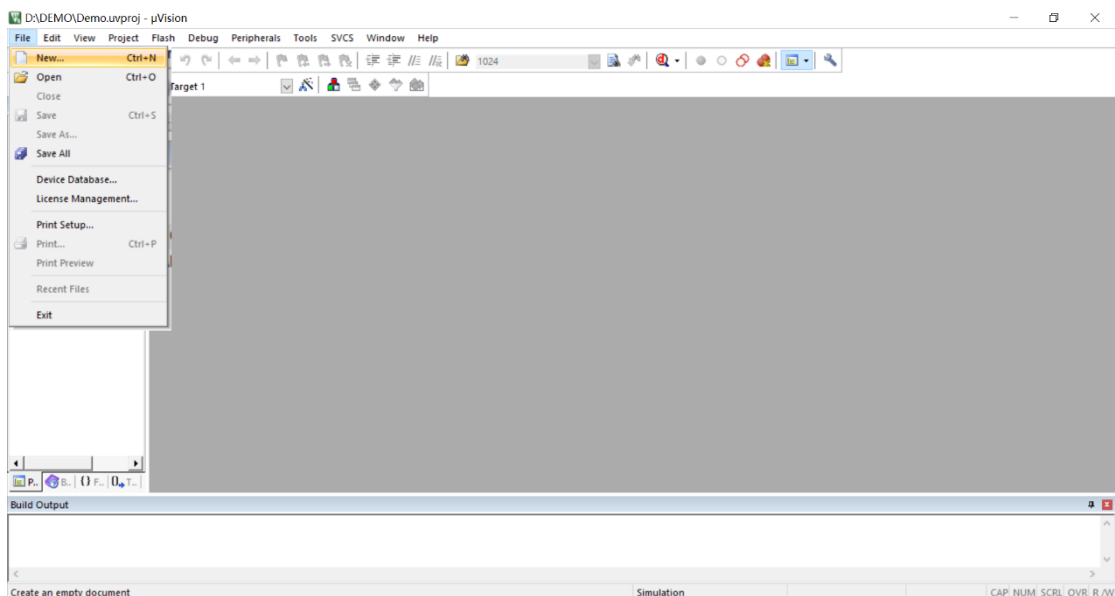


型号确定后，Keil 会弹出下面的对话框，问是否需要将启动代码文件添加到项目中。可以选择“否”，也可选择“是”

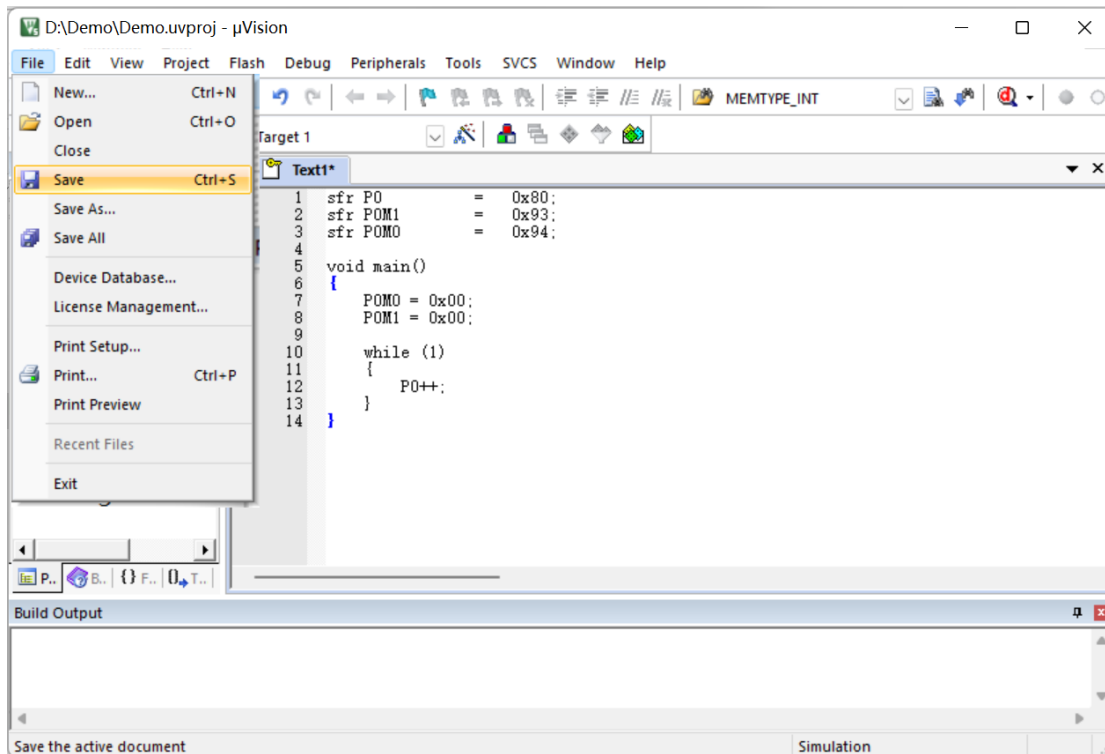


至此，基本的项目文件已基本建立。

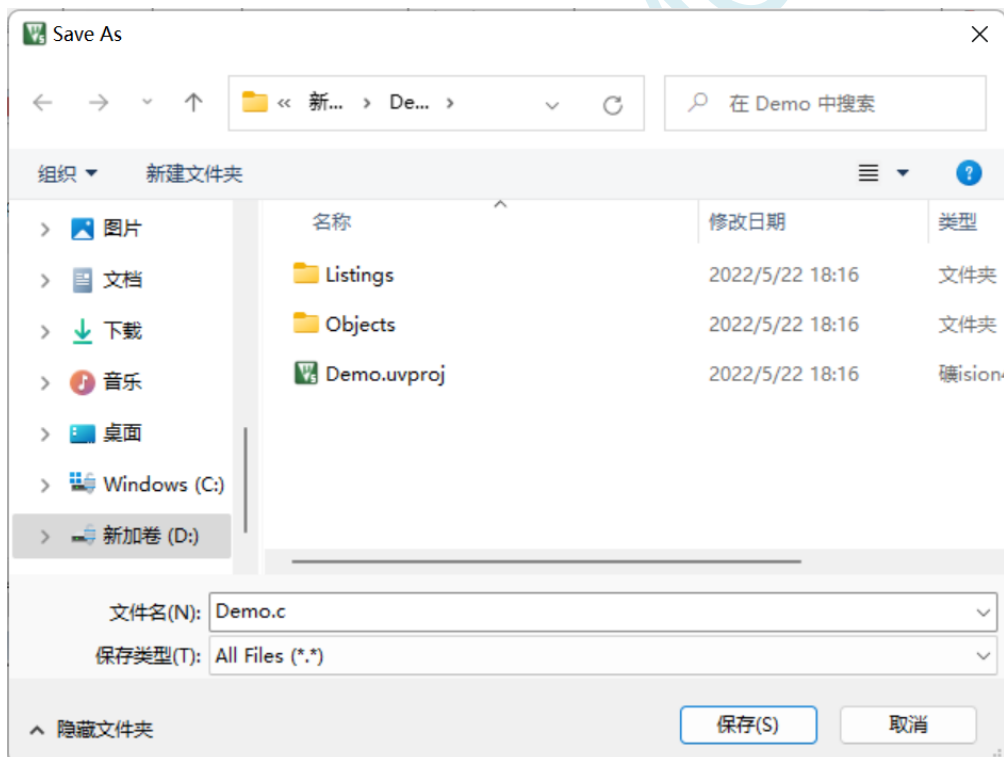
接下来需要新建源代码文件，打开“File”菜单中的“New ...”项



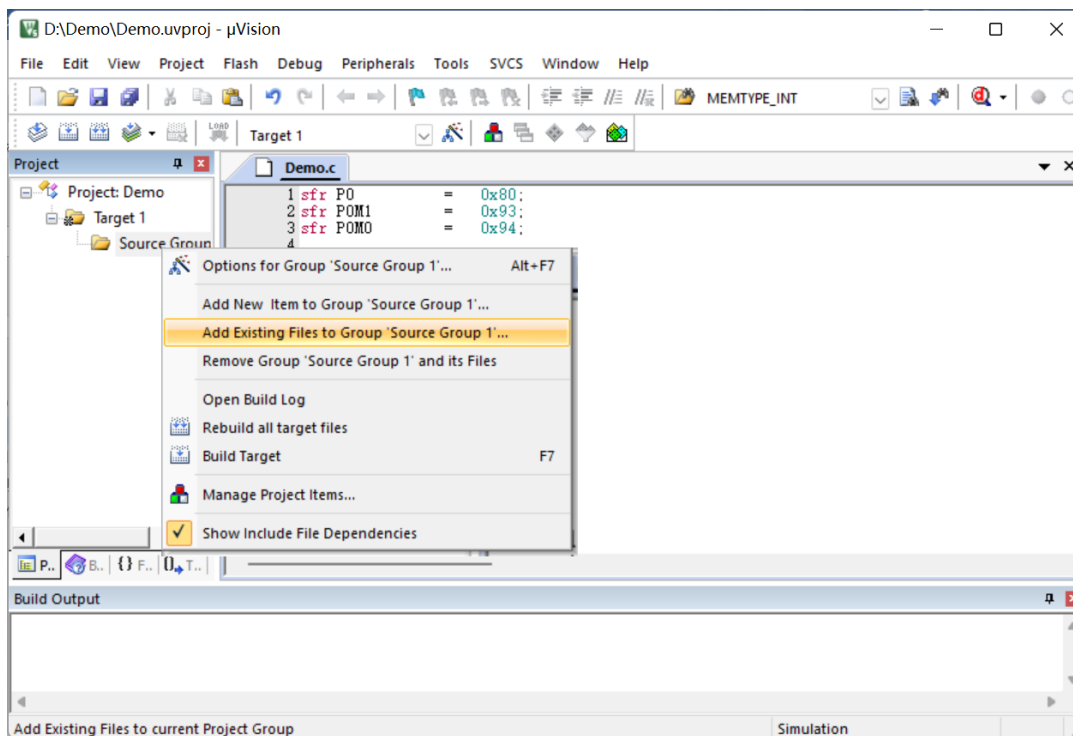
在新建的文件中输入相应的源代码，然后选择“File”菜单中的“Save”项对文件进行保存



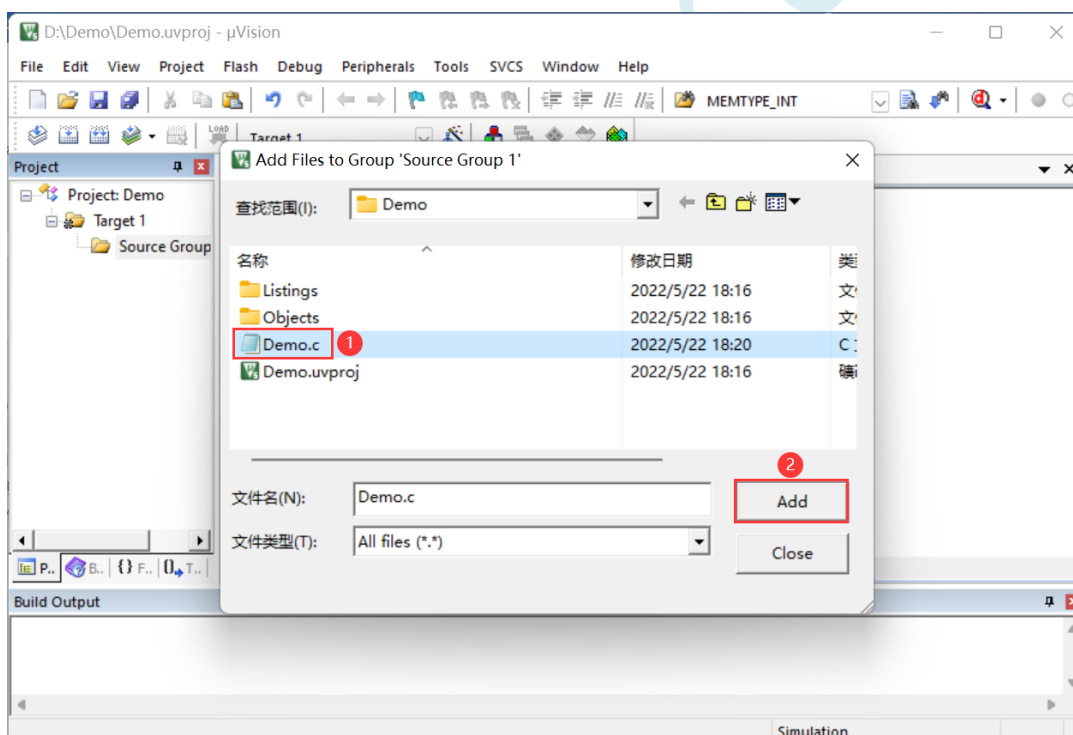
如下图



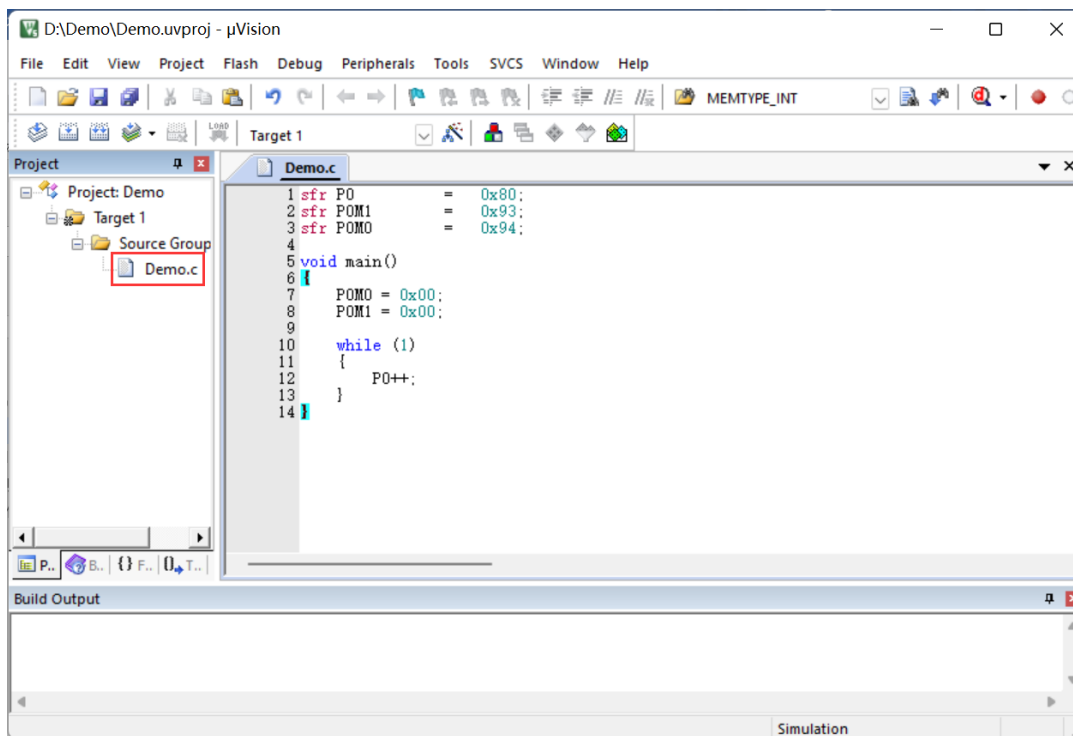
文件保存完成后需要使用下面的操作将源代码文件添加到项目中来，具体的操作方法是：使用鼠标右键单击“Project”列表中的“Source Group 1”项，在出现的右键菜单中选择“Add Existing Files to Group ‘Source Group 1’”项目



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

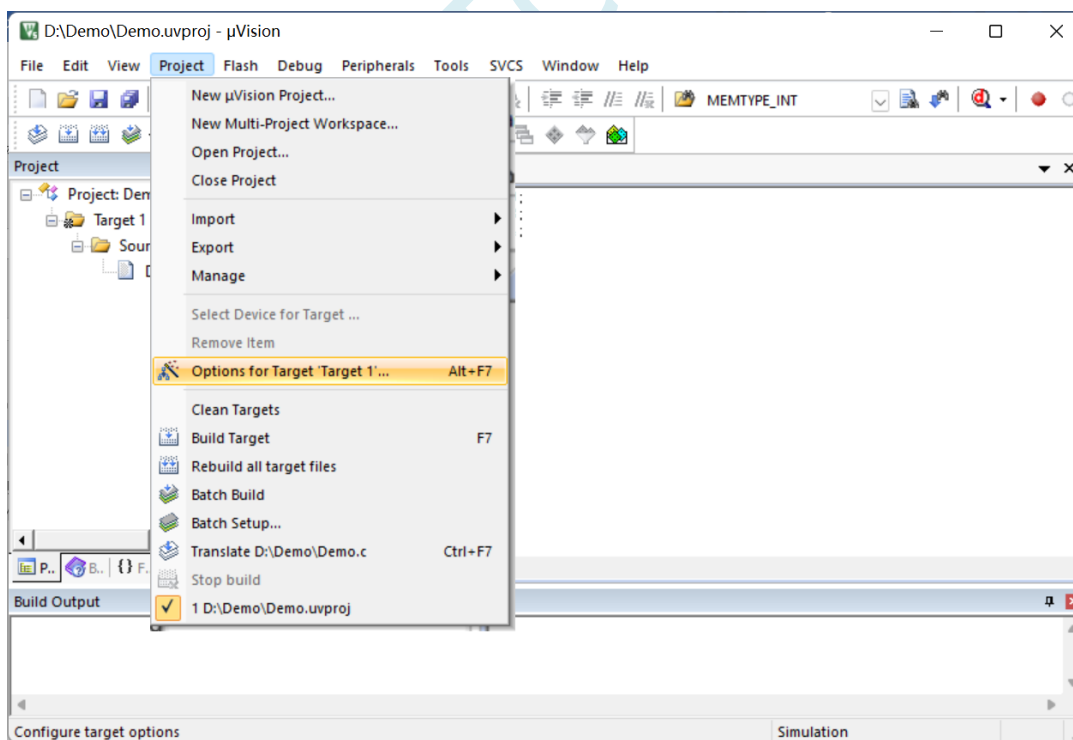


此时我们可以看到在项目中已经多了我们刚才添加的代码文件

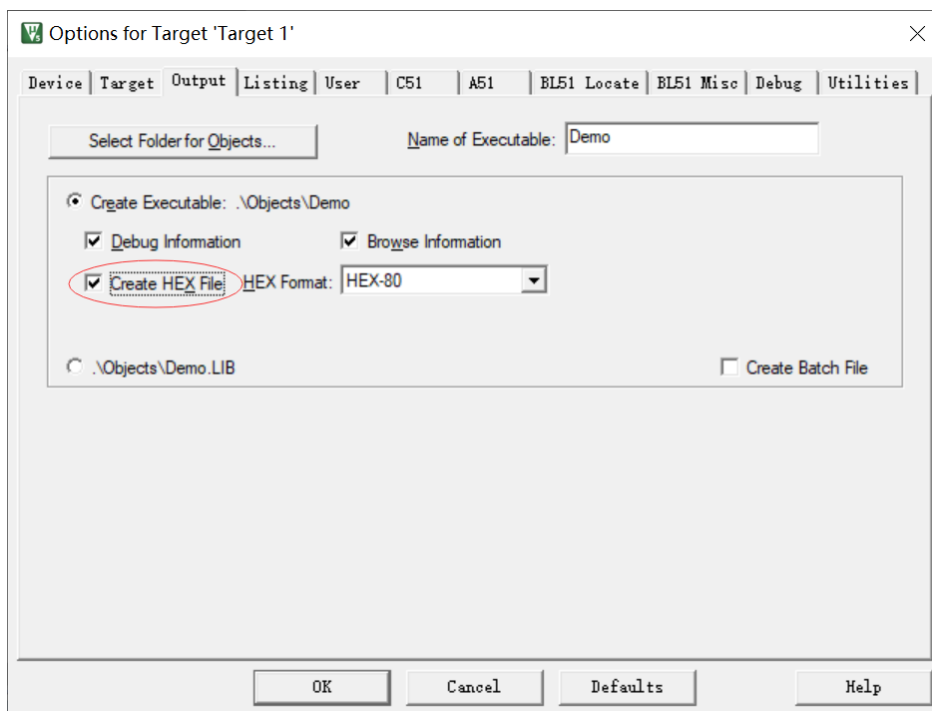


### 3.5 项目设置

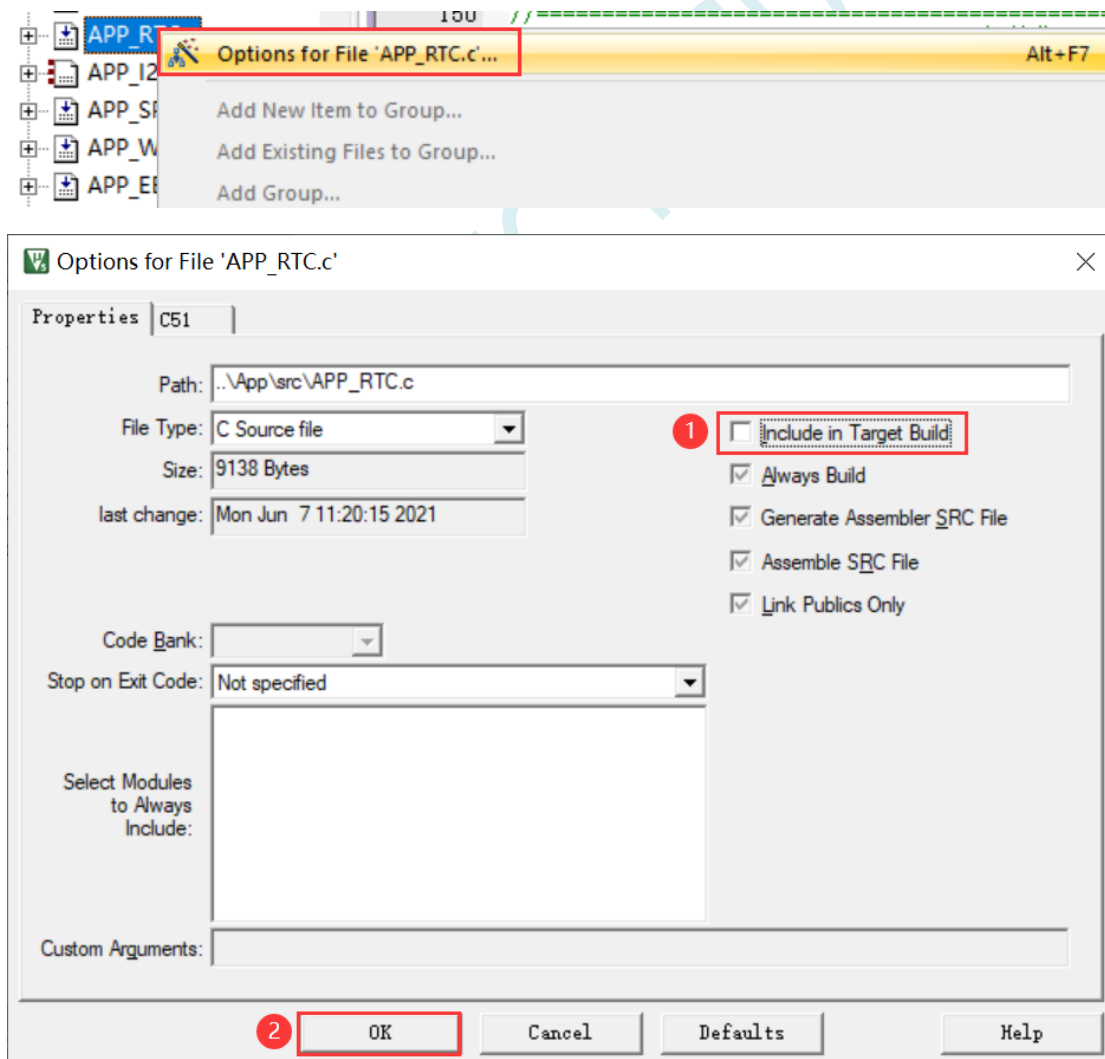
通过 keil 工具栏的“Options for target...”按钮（快捷键“Alt+F7”）或者选择菜单“Project”中的“Option for Target ‘Target1’”，进入设置界面：



在“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。

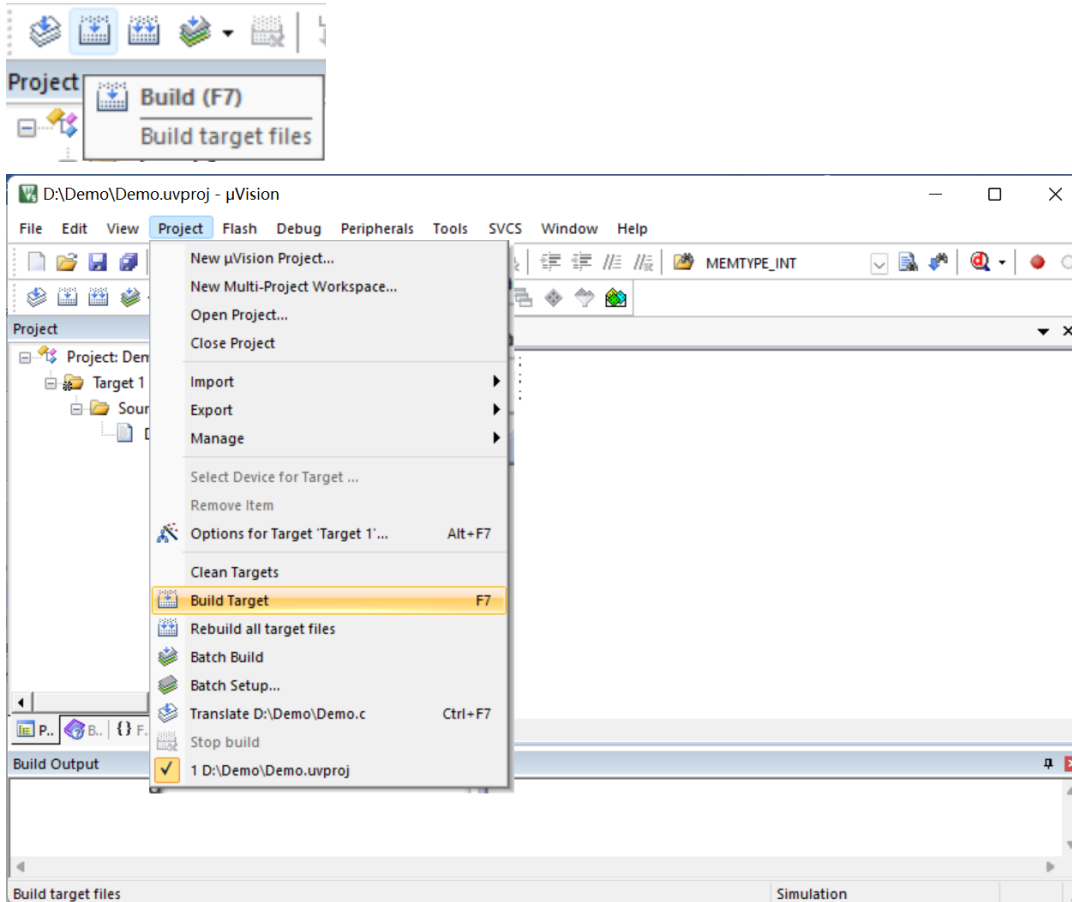


此外，还可以手动将一些没用到的文件设置为不参与编译，进一步降低资源消耗：

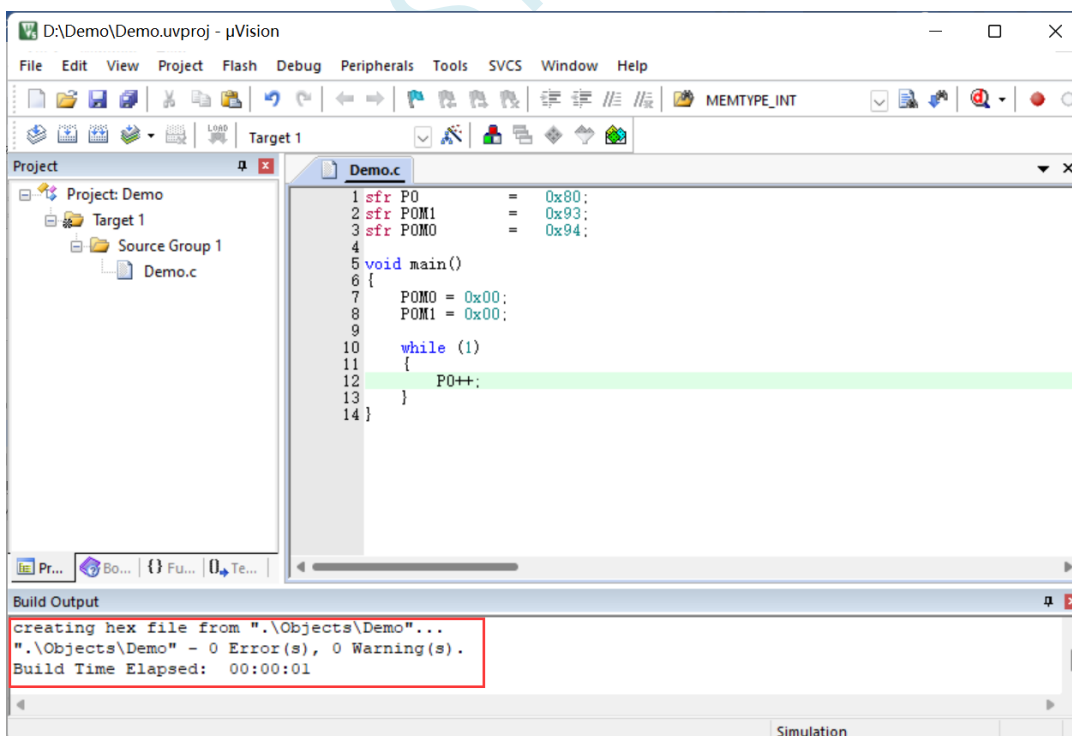


## 3.6 项目编译

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。



# 4 库函数源文件介绍

例程包的“库函数”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。

## 4.1 STC8G\_H\_GPIO

### 4.1.1 相关文件

“STC8G\_H\_GPIO.c”，主要用于 GPIO 功能的配置。  
 “STC8G\_H\_GPIO.h”，GPIO 所需的变量申明与宏定义。

### 4.1.2 IO 口初始化函数

函数名	u8 GPIO_Initalize(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;

### 4.1.3 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

## 4.2 STC8G\_H\_NVIC 中断系统

### 4.2.1 相关文件

“STC8G\_H\_NVIC.c”，主要用于 NVIC 功能的配置。

“STC8G\_H\_NVIC.h”，NVIC 所需的变量申明与宏定义。

#### 宏定义

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

#### State: 中断使能状态

参数	功能描述
ENABLE	使能中断
DISABLE	禁止中断

#### Priority: 中断优先级

参数	功能描述
Priority_0	中断优先级为 0 级（最低级）
Priority_1	中断优先级为 1 级（较低级）
Priority_2	中断优先级为 2 级（较高级）
Priority_3	中断优先级为 3 级（最高级）

### 4.2.2 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.3 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.4 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3

返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL
----	-------------------------

### 4.2.5 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.6 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.7 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.8 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.9 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.10 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.11 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.12 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.13 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_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

### 4.2.14 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_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

### 4.2.15 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.16 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.17 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.18 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.19 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

### 4.2.20 NVIC\_RTC\_Init 嵌套向量中断

函数名	u8 NVIC_RTC_Init (u8 State, u8 Priority)
功能描述	RTC 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, Priority_0, Priority_1, Priority_2, Priority_3
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

## 4.3 STC8G\_H\_Exti 外部中断

### 4.3.1 相关文件

“STC8G\_H\_Exti.c”，主要用于外部中断功能的配置。

“STC8G\_H\_Exti\_isr.c”，主要包含外部中断的中断函数。

“STC8G\_H\_Exti.h”，外部中断所需的变量申明与宏定义。

### 4.3.2 外部中断初始化函数

函数名	u8 Ext_Initalize(u8 EXT, EXTI_InitTypeDef *INTx)
功能描述	外部中断初始化程序
参数 1	EXT: 外部中断号。只有 INT0, INT1 可设置中断模式, 其它默认下降沿中断。
参数 2	INTx: 结构参数
返回	成功返回 SUCCESS, 错误返回 FAIL

**INTx: 结构参数定义:**

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

**EXTI\_Mode: 中断模式设置**

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

### 4.3.3 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

}
```

## 4.4 STC8G\_H\_Timer

### 4.4.1 相关文件

“STC8G\_H\_Timer.c”，主要用于 Timer 功能的配置。  
“STC8G\_H\_Timer\_Isr.c”，主要包含 Timer 的中断函数。  
“STC8G\_H\_Timer.h”，Timer 所需的变量申明与宏定义。



## 4.4.2 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

### 4.4.3 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

}

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

}
```

## 4.5 STC8G\_H\_WDT 看门狗

### 4.5.1 相关文件

“STC8G\_H\_WDT.c”，主要用于看门狗的配置。  
“STC8G\_H\_WDT.h”，WDT 所需的变量申明与宏定义。

## 4.5.2 看门狗初始化函数

函数名	void WDT_Initalize(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

## 4.5.3 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

## 4.6 STC8G\_H\_ADC

### 4.6.1 相关文件

“STC8G\_H\_ADC.c”，主要用于 ADC 功能的配置。

“STC8G\_H\_ADC\_Isr.c”，主要包含 ADC 中断函数。

“STC8G\_H\_ADC.h”，ADC 所需的变量申明与宏定义。

### 4.6.2 ADC 初始化函数

函数名	void ADC_Init(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

### 4.6.3 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

### 4.6.4 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.

### 4.6.5 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
```

}

## 4.7 STC8G\_H\_Compare 比较器

### 4.7.1 相关文件

“STC8G\_H\_Compare.c”，主要用于比较器功能的配置。

“STC8G\_H\_Compare\_isr.c”，主要包含比较器中断函数。

“STC8G\_H\_Compare.h”，比较器所需的变量申明与宏定义。

### 4.7.2 比较器初始化函数

函数名	void CMP_InitDefine(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。

### 4.7.3 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

}
```

## 4.8 STC8G\_H\_UART

### 4.8.1 相关文件

“STC8G\_H\_UART.c”，主要用于 UART 功能的配置。

“STC8G\_H\_UART\_isr.c”，主要包含 UART 的中断函数。

“STC8G\_H\_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  128    //设置串口 2 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX2_Lenth  128    //设置串口 2 数据接收缓冲区大小。
#define COM_TX3_Lenth  64     //设置串口 3 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX3_Lenth  64     //设置串口 3 数据接收缓冲区大小。
#define COM_TX4_Lenth  32     //设置串口 4 数据发送缓冲区大小。
#define COM_RX4_Lenth  32     //设置串口 4 数据接收缓冲区大小。
```

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

TimeOutSet 毫秒超时没收到新的数据说明一段数据接收完成。

## 4.8.2 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

### 4.8.3 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

### 4.8.4 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

### 4.8.5 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)
    {
        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
    }
}
```

4.9 STC8G\_H\_SPI

4.9.1 相关文件

“STC8G\_H\_SPI.c”，主要用于 SPI 功能的配置。  
“STC8G\_H\_SPI\_Isr.c”，主要包含 SPI 的中断函数。  
“STC8G\_H\_SPI.h”，SPI 所需的变量申明与宏定义。

宏定义

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

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

**SPI\_FirstBit: 数据发送/接收顺序设置**

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

**SPI\_Mode: 主从模式设置**

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

**SPI\_CPOL: SPI 时钟极性设置**

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

**SPI\_CPHA: SPI 时钟相位设置**

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

**SPI\_Speed: SPI 时钟频率设置**

参数	功能描述
SPI_Speed_4	SCLK 频率=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

**4.9.3 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

### 4.9.4 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

### 4.9.5 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
}
```

## 4.10 STC8G\_H\_I2C

### 4.10.1 相关文件

“STC8G\_H\_I2C.c”，主要用于 I2C 功能的配置。  
 “STC8G\_H\_I2C\_Isr.c”，主要包含 I2C 的中断函数。  
 “STC8G\_H\_I2C.h”，I2C 所需的变量申明与宏定义。

#### 宏定义

```
#define I2C_BUF_LENGTH 8 //设置 I2C 数据缓冲区大小。
#define SLAW 0xA2 //设置 I2C 设备写地址
#define SLAR 0xA3 //设置 I2C 设备读地址
```

### 4.10.2 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

**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

### 4.10.3 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

#### 4.10.4 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

#### 4.10.5 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
}
}
```

## 4.11 STC8H\_PWM

### 4.11.1 相关文件

“STC8H\_PWM.c”，主要用于 PWM 功能的配置。

“STC8H\_PWM\_isr.c”，主要包含 PWM 的中断函数。

“STC8H\_PWM.h”，PWM 所需的变量申明与宏定义。

### 4.11.2 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。**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

### 4.11.3 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;
```

### 4.11.4 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。

### 4.11.5 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;

```

### 4.11.6 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;

}
}
```

### 4.11.7 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;

}
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;

}
}
```

## 4.12 STC8G\_H\_EEPROM

### 4.12.1 相关文件

“STC8G\_H\_EEPROM.c”，主要包含 EEPROM 操作函数。

“STC8G\_H\_EEPROM.h”，包含 EEPROM 函数所需的头文件、宏定义以及函数申明。

### 4.12.2 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

### 4.12.3 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

### 4.12.4 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

## 4.13 STC8G\_H\_Delay

### 4.13.1 相关文件

“STC8G\_H\_Delay.c”，主要包含一个自适应主时钟的延时函数。

“STC8G\_H\_Delay.h”，包含延时函数所需的头文件以及函数申明。

### 4.13.2 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

## 4.14 STC8G\_H\_Soft\_I2C

### 4.14.1 相关文件

“STC8G\_H\_Soft\_I2C.c”，主要用于 IO 口模拟 I2C 功能的配置。

“STC8G\_H\_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
```

### 4.14.2 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

### 4.14.3 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

## 4.15 STC8G\_H\_Soft\_UART

### 4.15.1 相关文件

“STC8G\_H\_Soft\_UART.c”，主要用于 IO 口模拟 UART 功能的配置。

“STC8G\_H\_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
```



### 4.15.2 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

### 4.15.3 IO 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

STC MCU

## 5 独立例程使用说明

打开例程包的“独立程序”文件夹，里面包含单片机各硬件模块的使用例程：

- 01-IO-跑马灯
- 02-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4测试程序
- 03-外中断INT0-INT1-INT2-INT3- INT4测试
- 04-看门狗复位测试程序
- 05-串口1中断模式与电脑收发测试
- 06-串口2中断模式与电脑收发测试
- 07-串口3中断模式与电脑收发测试
- 08-串口4中断模式与电脑收发测试
- 09-串口1串口2中断模式与电脑收发测试
- 10-多路ADC转换-串口2发送
- 11-多路ADC转换-BandGap-串口2发送
- 12-通过串口1发送命令读写EEPROM测试程序
- 13-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
- 14-高级PWM1-PWM2-PWM3-PWM4驱动P6口呼吸灯实验程序-STC8H
- 15-高级PWM5-PWM6-PWM7-PWM8输出测试程序-STC8H
- 16-SPI互为主从-串口1透传
- 17-I2C从机中断模式与IO口模拟I2C主机进行自发自收
- 18-I2C主机模式访问AT24C02程序
- 19-内部RTC时钟测试程序
- 20-PCA-3路硬件PWM模式呼吸灯程序-STC8G
- 21-PCA-3路高速脉冲输出呼吸灯程序-STC8G
- 22-PCA0输出PWM-PAC1捕获-PAC2定时-STC8G
- 23-15位增强型PWM模式呼吸灯程序-STC8G

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。

### 5.1 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。

#### 5.1.1 项目文件

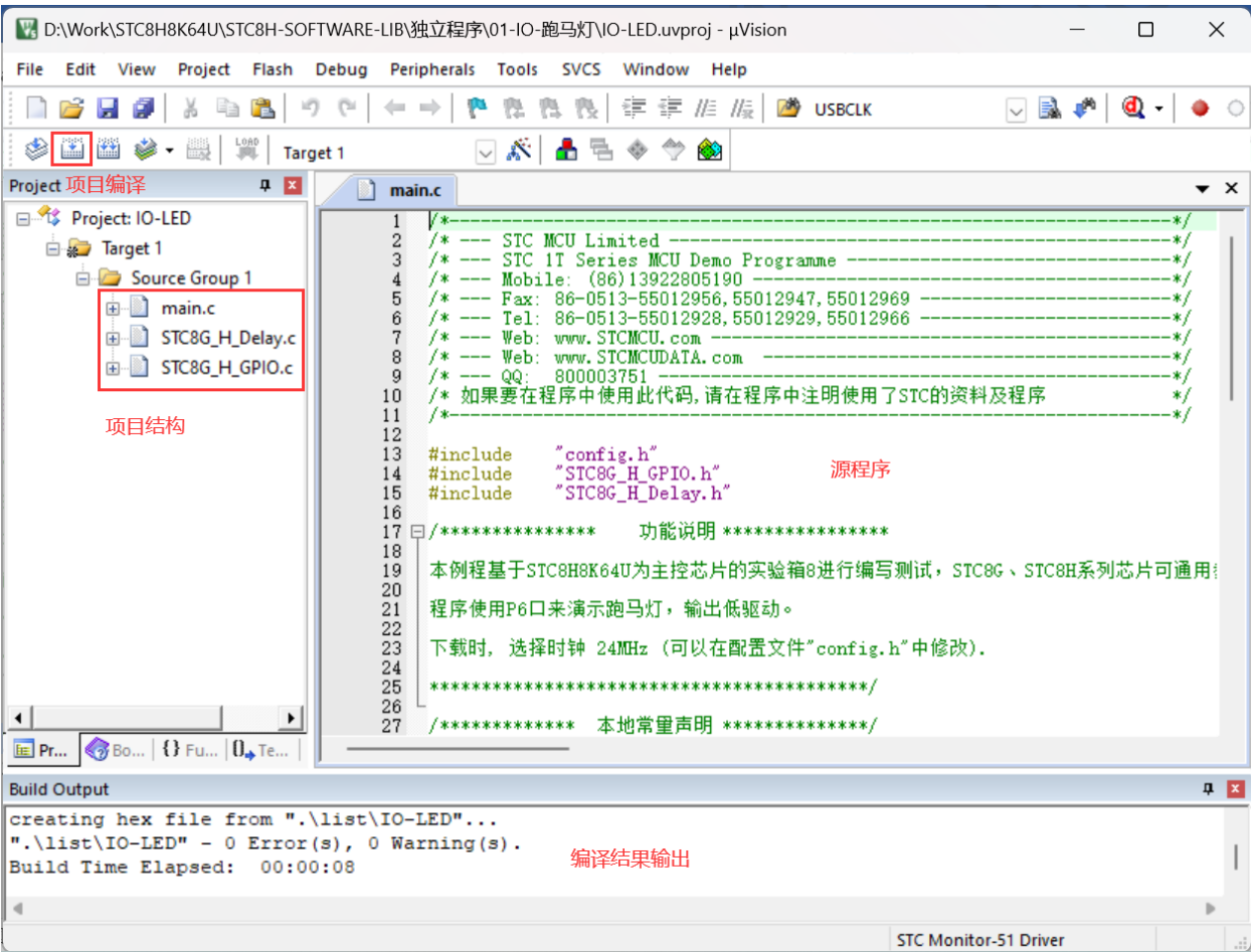
打开例程“01-IO-跑马灯”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下。由于跑马灯点亮 LED 后需要延时一段时间再进行翻转，方便目测，所以需要延时函数相关文件“STC8G\_H\_Delay.c”和配套头文件“STC8G\_H\_Delay.h”。

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
Type_def.h	数据类型定义文件

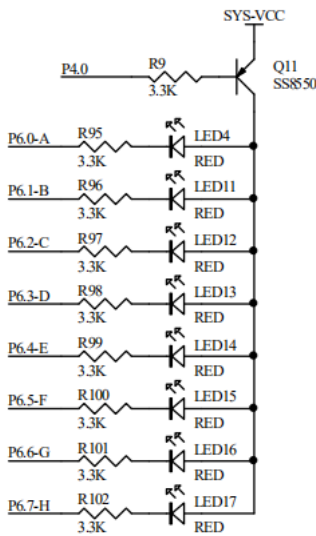
# 5.1.2 程序框架

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 STC8H 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)
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;           //结构定义
    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0;           //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;          //指定 IO 的输入或输出方式
    GPIO_Init(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);        //初始化

    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_All;          //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;          //指定 IO 的输入或输出方式
    GPIO_Init(GPIO_P6,&GPIO_InitStructure);        //初始化
}
```

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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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)
{
    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
    }
    delay_ms(250);           //延时 250ms，用于保持当前 LED 状态，方便目测
    delay_ms(250);           //延时 250ms，用于保持当前 LED 状态，方便目测
}
```

## 5.2 定时器使用-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4 测试程序

### 5.2.1 项目文件

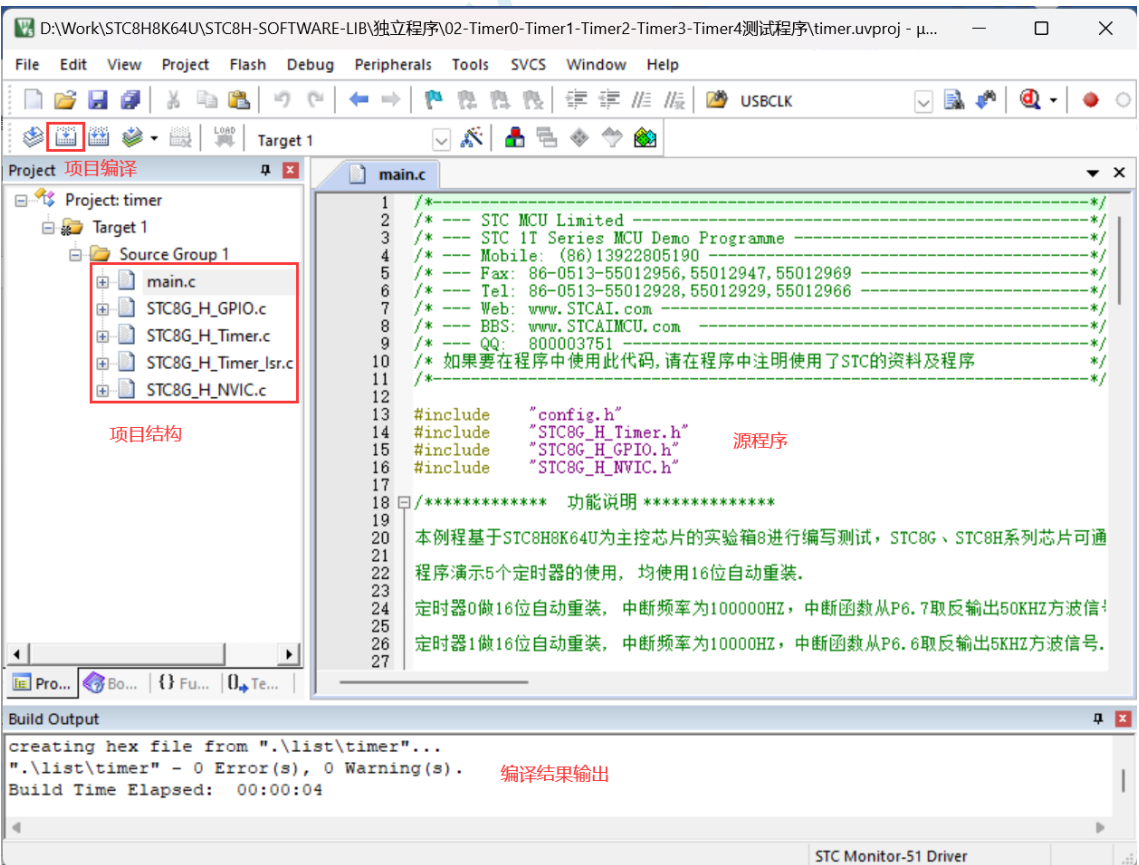
打开例程“02-Timer0-Timer1-Timer2-Timer3-Timer4 测试程序”，其中包含编译文件存放目录“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

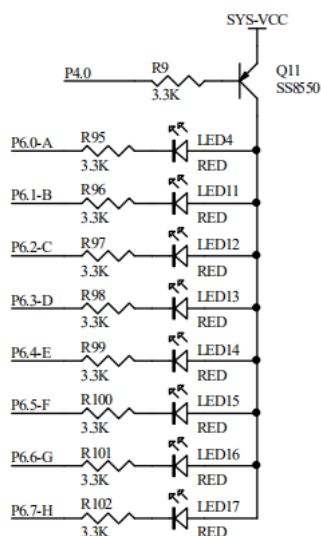
### 5.2.2 程序框架

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 STC8H 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，在例程里设置为双向口模式：

```
void GPIO_config(void)
```

```
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;           //结构定义
    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0;           //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;          //指定 IO 的输入或输出方式
    GPIO_Init(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);         //初始化

    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_All;          //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;          //指定 IO 的输入或输出方式
    GPIO_Init(GPIO_P6,&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_Init(TIM0,&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）：

```
EAXSFR(); //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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);
```

## 5.3 外中断 INT0-INT1-INT2-INT3- INT4 测试

### 5.3.1 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：

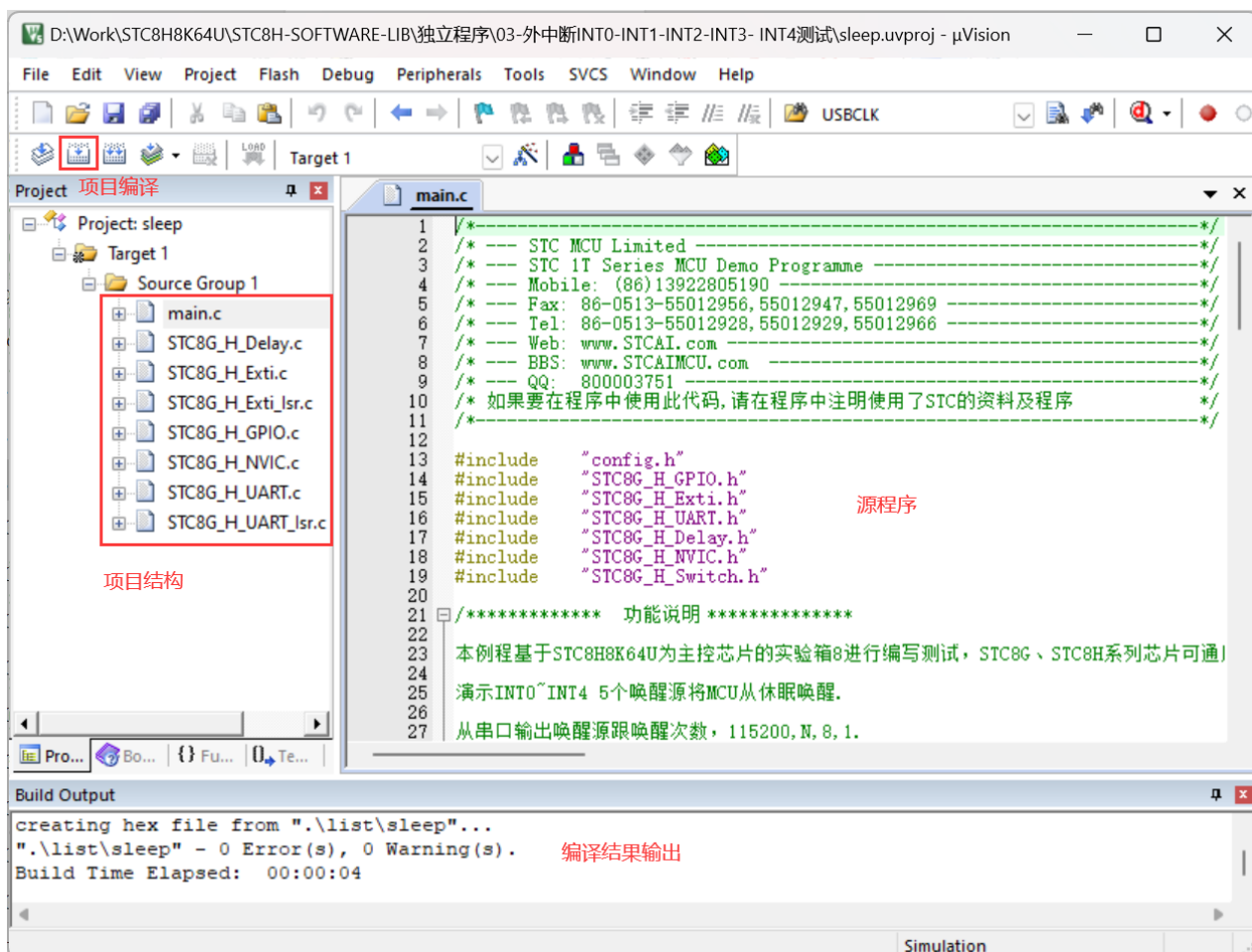
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
sleep(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_Exti (.h .c)	外部中断模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Exti_lsr.c	外部中断模块中断函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_lsr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.3.2 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 1 使用 P3.0, P3.1。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

    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_All;         //指定要初始化的 IO
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;         //指定 IO 的输入或输出方式
    GPIO_Init(GPIO_P3,&GPIO_InitStructure);        //初始化
}
```

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 = EXTI_Mode_Fall;
    EXTI_Init(&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_Initalize(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\_Initalize 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_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, 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(UART1, &COMx_InitStructure);
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);      //中断使能, 优先级

    UART1_SW(UART1_SW_P30_P31);             //串口通道选择
}

```

主函数起始位置推荐先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）：

```
EAXSFR();      //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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。

```
PrintString1("STC8H8K64U 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“STC8G\_H\_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;
}
```

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!!!

```
PCON |= 0x02;      //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)    PrintString1("外中断 INT0 唤醒 ");
if(WakeUpSource == 2)    PrintString1("外中断 INT1 唤醒 ");
if(WakeUpSource == 3)    PrintString1("外中断 INT2 唤醒 ");
if(WakeUpSource == 4)    PrintString1("外中断 INT3 唤醒 ");
if(WakeUpSource == 5)    PrintString1("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++;
TX1_write2buff((u8)(WakeUpCnt/100+'0'));
TX1_write2buff((u8)(WakeUpCnt%100/10+'0'));
TX1_write2buff((u8)(WakeUpCnt%10+'0'));
PrintString1("次唤醒\r\n");
```

## 5.4 看门狗复位测试程序

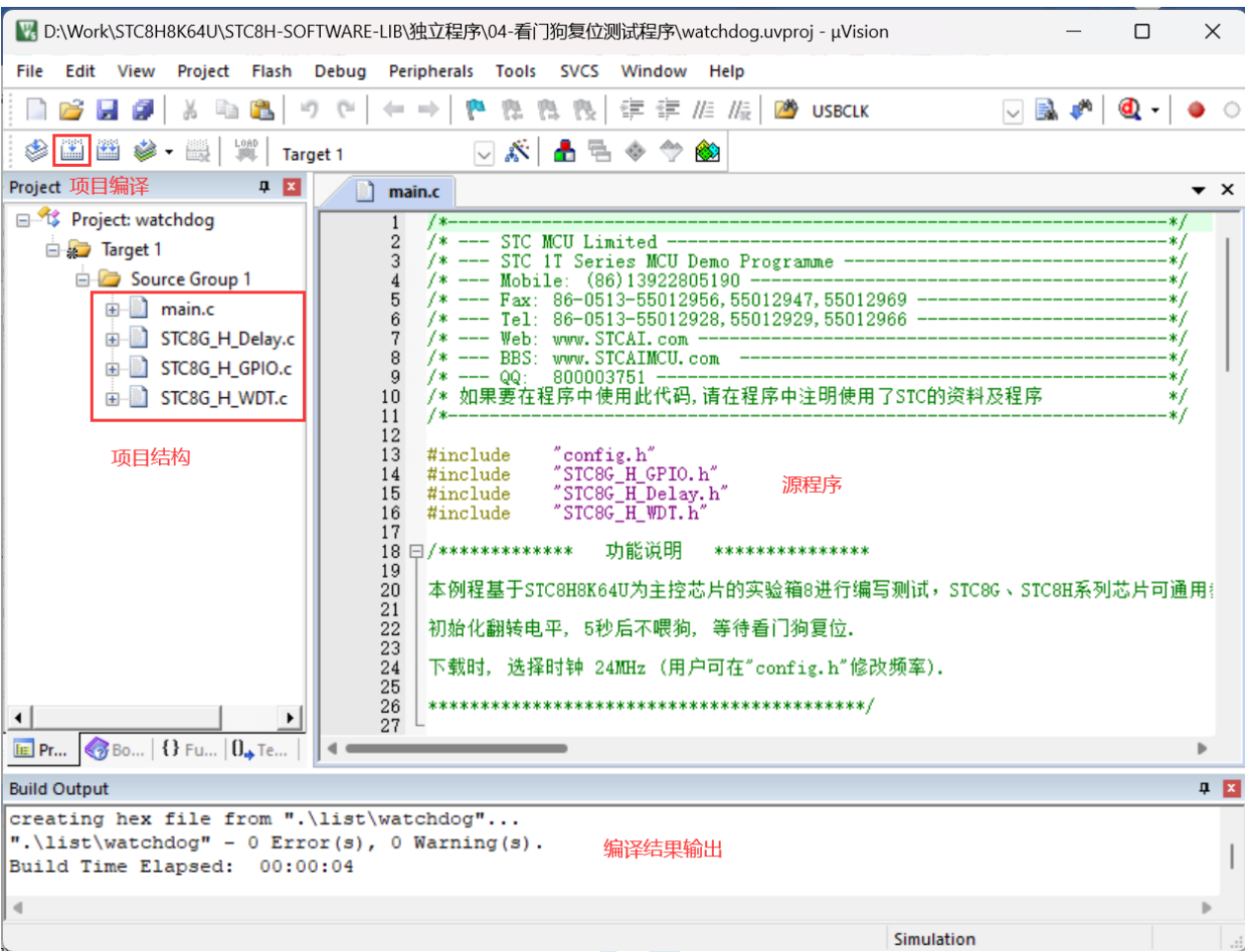
### 5.4.1 项目文件

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：

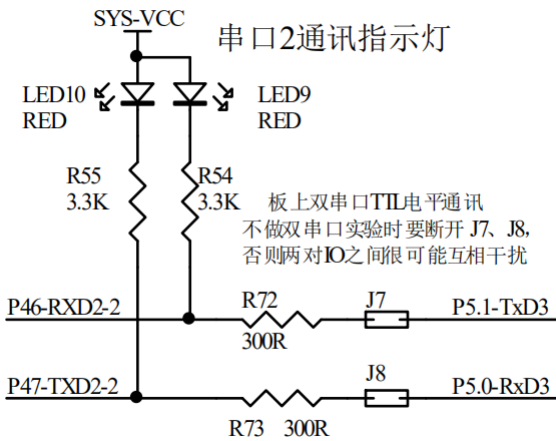
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
watchdog (.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_WDT (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.4.2 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 STC8H 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_Init(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_Initalize(&WDT_InitStructure);           //看门狗初始化
```

```
}
```

主函数起始位置推荐先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）：

```
    EAXSFR();   //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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();
```

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
```

```
        }
```

```
    }
```

```
}
```

## 5.5 串口中断模式与电脑收发

### 5.5.1 项目文件

打开串口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:

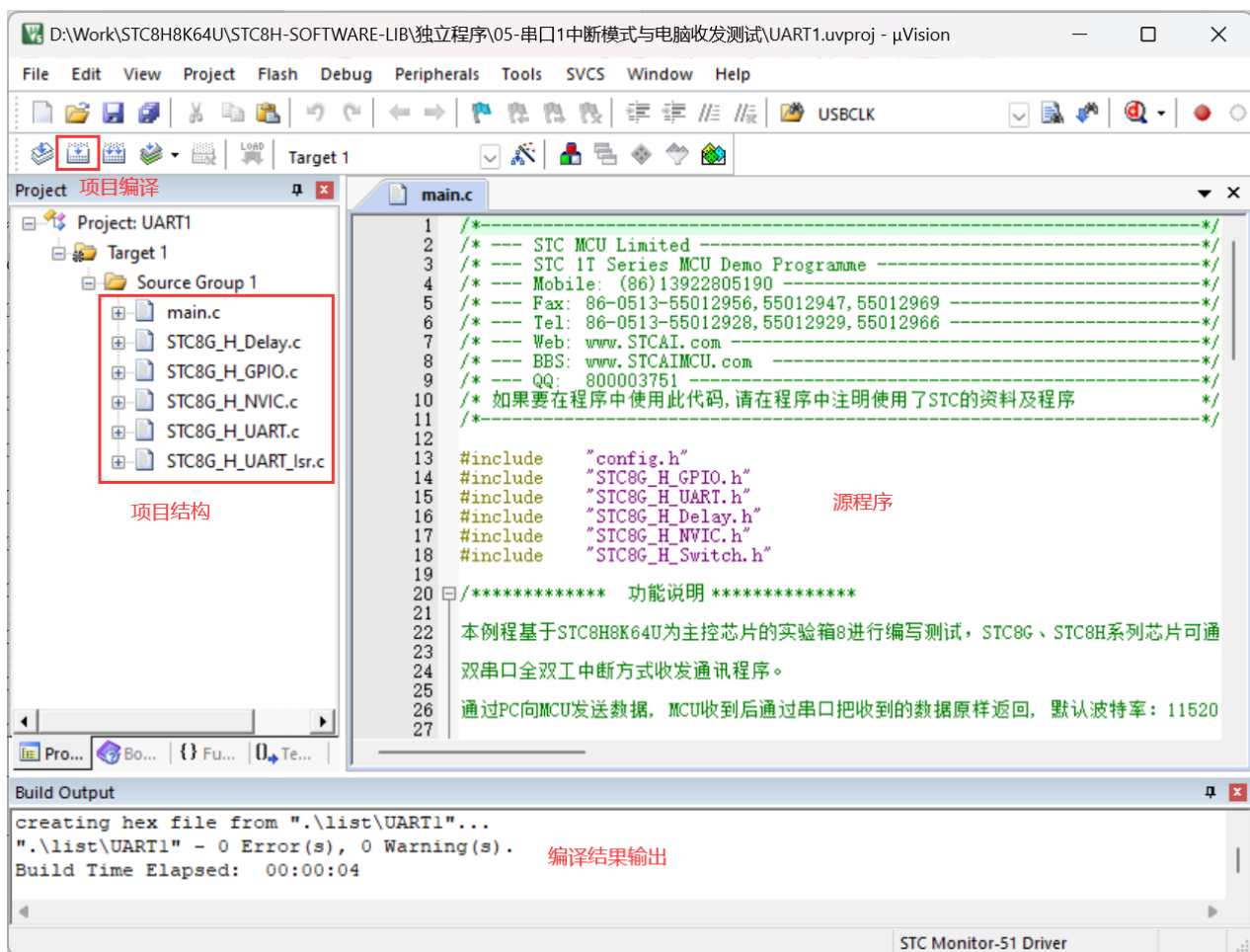
文件	描述
Config.h	用户配置文件, 主要是主时钟定义
uartn(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.5.2 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 STC8H 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_Init(GPIO_P3,&GPIO_InitStructure);           //初始化 P3 口模式
}
```

对串口进行设置:

```
void UART_config(void)
```

```
{
    COMx_InitTypeDef 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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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("STC8H8K64U 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“STC8G\_H\_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
#define UART1  1
#define UART2  2
#define UART3  3
#define UART4  4
//选择 printf 函数所使用的串口，参数 UART1~UART4
#define PRINTF_SELECT  UART2    //这里选择串口 2 打印 printf 内容

```

## 5.6 ADC 转换

### 5.6.1 项目文件

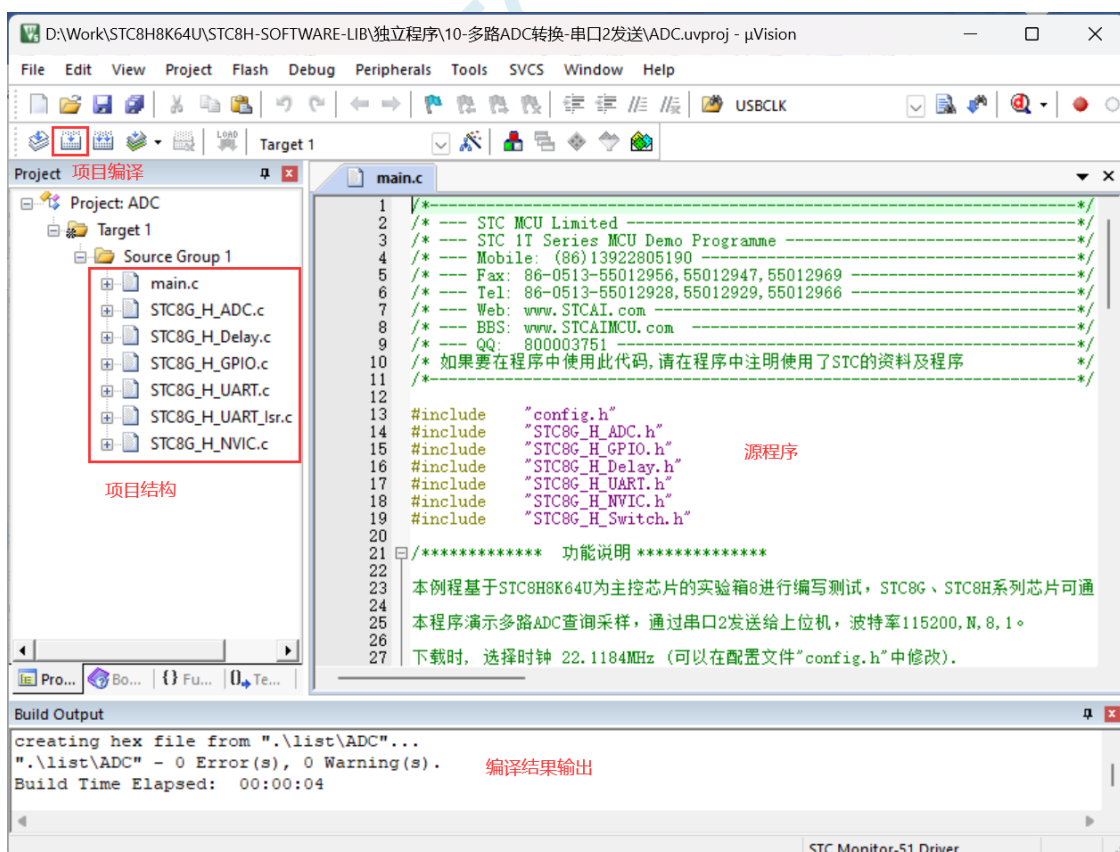
打开多路 ADC 转换-串口输出结果例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.6.2 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。



该例程是在 STC8H 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_Init(&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_InitTypeDef      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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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;
```

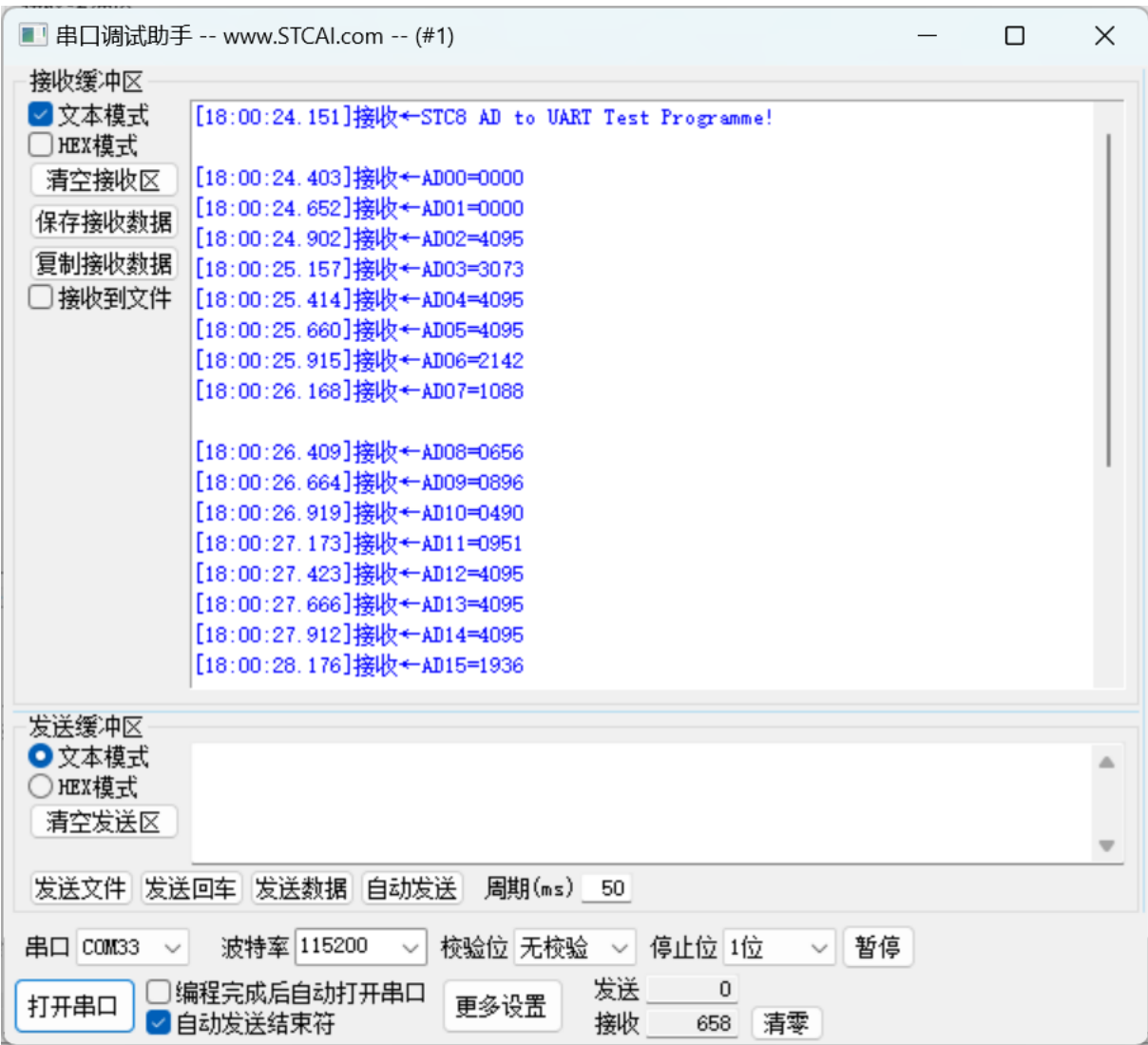
通过串口 1 打印一串数据出来，使用 USB 转串口工具连接芯片跟电脑，从电脑的串口助手就能收到芯片打印的数据，可以依此判断程序运行情况。

```
PrintString1("STC8 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%02bd=%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: 2.4V~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。

## 5.7 EEPROM 读写

### 5.7.1 项目文件

打开通过串口 1 发送命令读写 EEPROM 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:

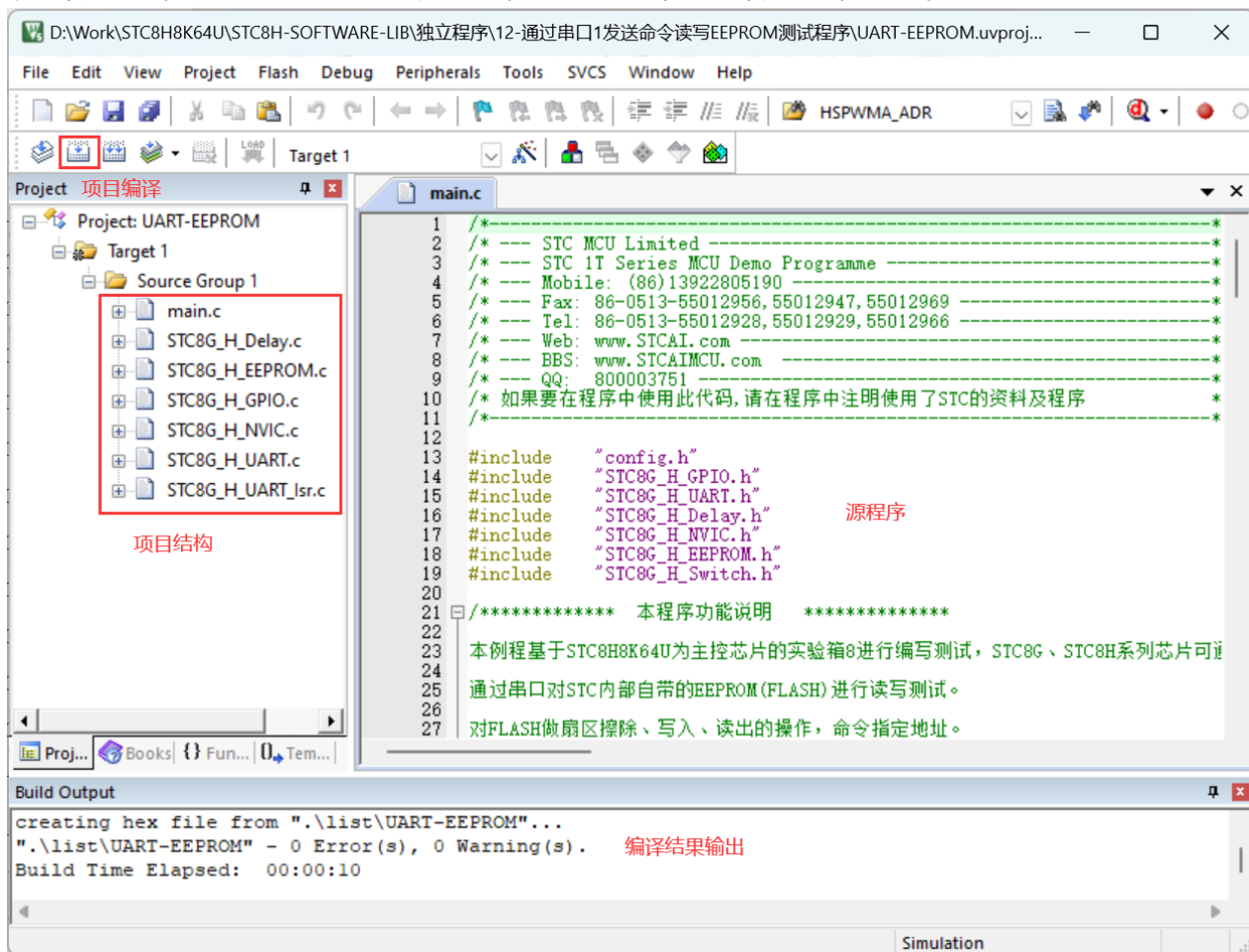
文件	描述
Config.h	用户配置文件, 主要是主时钟定义
UART-EEPROM(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件

STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_EEPROM (.h .c)	内部 EEPROM(Flash)模块应用相关函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

## 5.7.2 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 STC8H 实验箱上进行验证,通过实验箱上的 J17 接口可通过电脑发指令给串口 1(P3.0,P3.1)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。在例程里设置为双向口模式:

```
void GPIO_config(void)
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;           //结构定义

    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1; //指定要初始化的 IO
    GPIO_InitStructure.Mode = GPIO_PullUp;           //指定 IO 的输入或输出方式
```



```

    GPIO_Initalize(GPIO_P3,&GPIO_InitStructure);    //初始化
}
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
    //初始化串口 UART1,UART2,UART3,UART4
    UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure);
    NVIC_UART1_Init(ENABLE,Priority_1);    //中断使能, 优先级
}

```

主函数起始位置推荐先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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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：

```

PrintString1("STC8 系列单片机 EEPROM 测试程序，串口命令设置如下:\r\n");
PrintString1("E 0x0040          --> 对 0x0040 地址扇区进行擦除\xfd.\r\n");
PrintString1("W 0x0040 1234567890 --> 对 0x0040 地址写入字符 1234567890.\r\n");
PrintString1("R 0x0040 10        --> 对 0x0040 地址读出 10 个字节内容.\r\n");

```

主循环里每 1 毫秒检测一次串口 1 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(COM1.RX_TimeOut > 0)    //判断超时计数器
    {
        if(--COM1.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 8 个字节以上，并且第二字节为空格：

```
if((COM1_RX_Cnt >= 8) && (RX1_Buffer[1] == ' ')) //最短命令为 8 个字节
```

```
{
```

3. 将前 8 个字节内容全部转成大小，方便后续判断：

```
for(i=0; i<8; i++)
```

```
{
```

```
    //小写转大写
```

```
    if((RX1_Buffer[i] >= 'a') && (RX1_Buffer[i] <= 'z')) RX1_Buffer[i] = RX1_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 < 63488) //限制在 0~123 扇区
```

```
{
```

5. 判断指令类型是否为“E”擦除指令：

```
if(RX1_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
```

```
PrintString1("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((RX1_Buffer[0] == 'W') && (RX1_Buffer[8] == ' ')) //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 = COM1_RX_Cnt - 9;
```

```
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, &RX1_Buffer[9], j); //写 N 个字节
```

```
PrintString1("已写入");
```

```
if(j >= 100) {TX1_write2buff((u8)(j/100+'0')); j = j % 100;}
```

```
if(j >= 10) {TX1_write2buff((u8)(j/10+'0')); j = j % 10;}
```

```
TX1_write2buff((u8)(j%10+'0'));
```

```
PrintString1("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((RX1_Buffer[0] == 'R') && (RX1_Buffer[8] == ' ')) //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：

```
PrintString1("读出");
TX1_write2buff((u8)(j/10+'0'));
TX1_write2buff((u8)(j%10+'0'));
PrintString1("个字节内容如下：\r\n");
EEPROM_read_n(addr,tmp,j);
for(i=0; i<j; i++) TX1_write2buff(tmp[i]);
TX1_write2buff(0x0d);
TX1_write2buff(0x0a);
status = 0; //命令正确
}
```

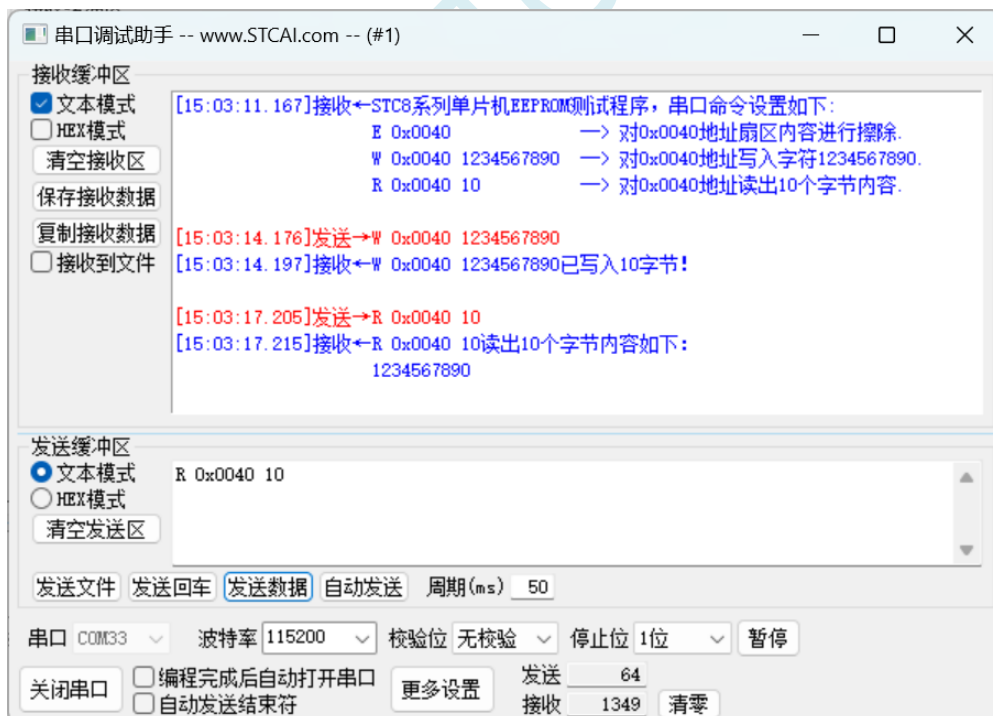
13. 判断状态字节，如果非 0 的话表示命令错误，打印错误信息：

```
if(status != 0) PrintString1("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：

```
COM1.RX_Cnt = 0;
```

通过串口助手查看结果如下：



# 5.8 比较器使用

## 5.8.1 项目文件

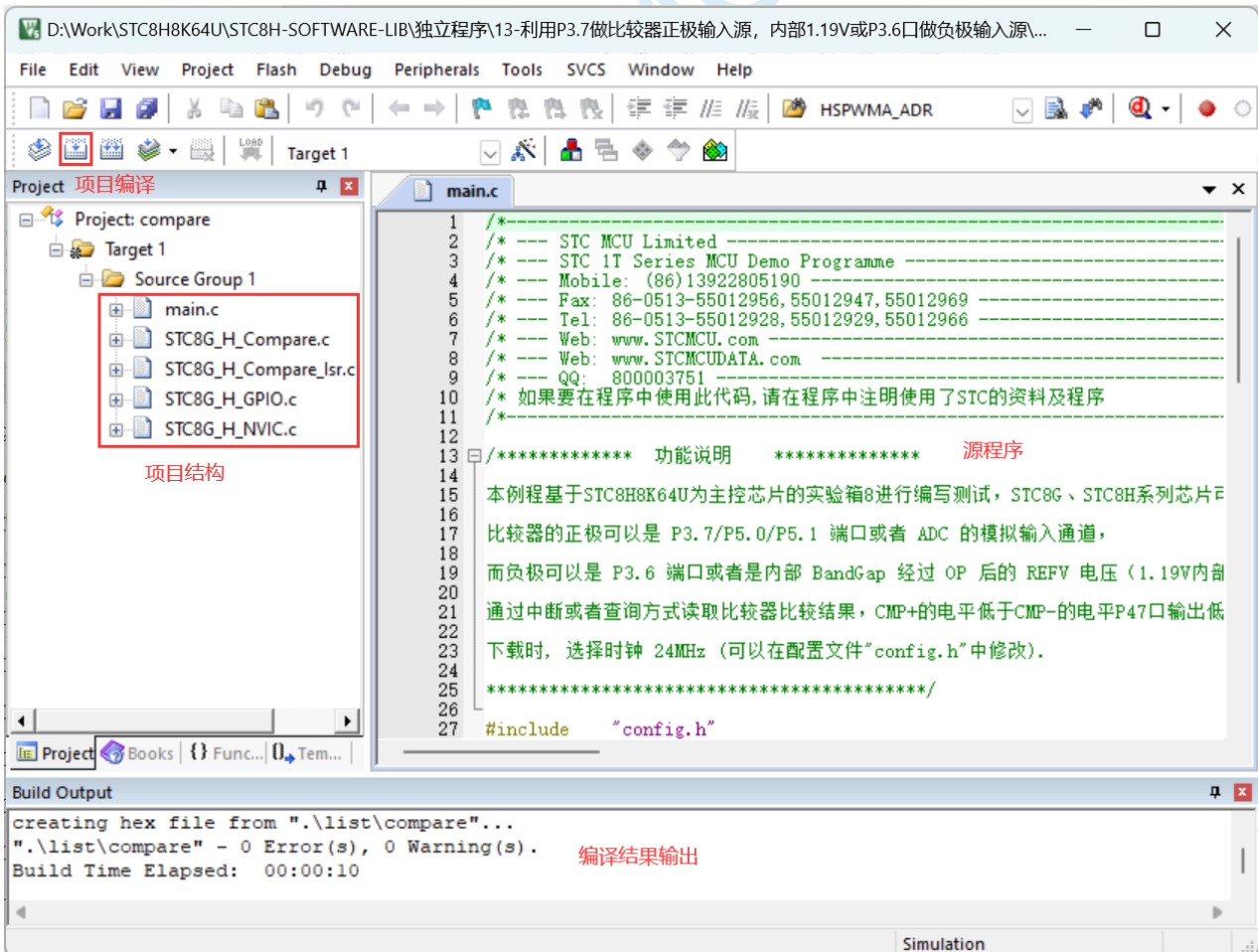
打开利用 P3.7 做比较器正极输入源，内部 1.19V 或 P3.6 口做负极输入源例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_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

## 5.8.2 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 STC8H 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 REFB 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_Init(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_1 | 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_Init(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure);      //初始化 P4.1, P4.7 为准双向模式
}

对比较器进行设置：
void CMP_config(void)
{
    CMP_InitTypeDef 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
    //DC 迟滞输入选择,  CMP_CHYS_0mV,CMP_CHYS_10mV,CMP_CHYS_20mV,CMP_CHYS_30mV
    CMP_InitStructure.CMP_CHYS = CMP_CHYS_10mV;
    CMP_Init(&CMP_InitStructure);               //初始化比较器
    NVIC_CMP_Init(RISING_EDGE|FALLING_EDGE,Priority_0); //中断使能,优先级

    COMP_SW(CMP_OUT_P41);                       //选择比较结果输出脚:  CMP_OUT_P34,CMP_OUT_P41
}
```

主函数起始位置推荐先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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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。

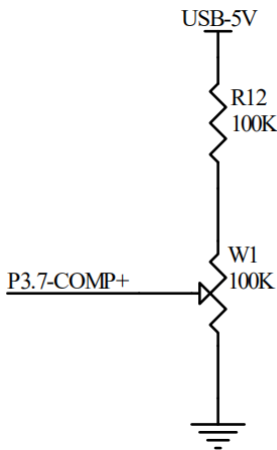
```
while (1);
```

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
{
    CMPCR1 &= ~CMPIF;    //清除中断标志

    // TODO: 在此处添加用户代码
    P47 = CMPCR1 & 0x01;  //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：



## 5.9 PWM 输出

### 5.9.1 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：

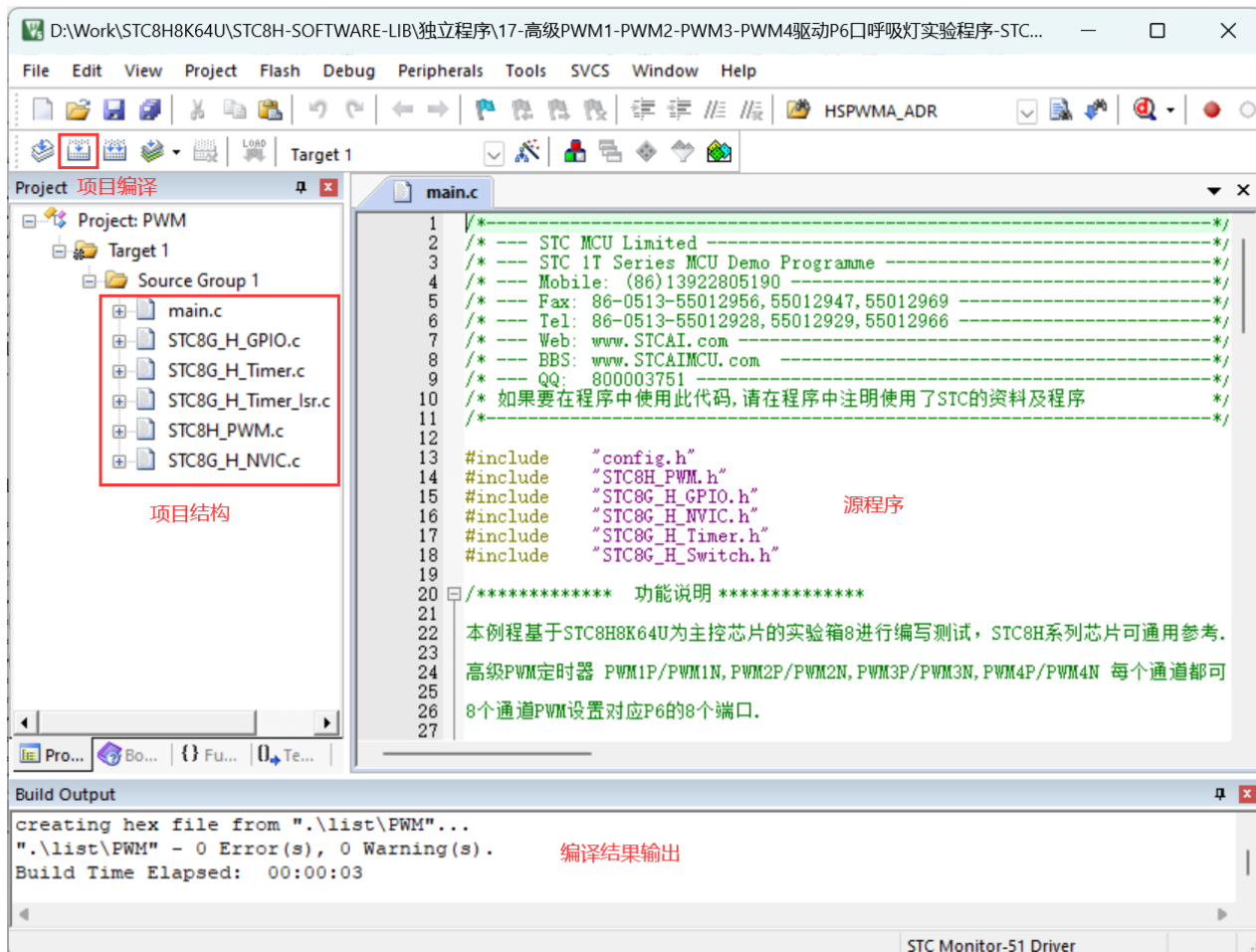
文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
PWM(.uvopt .uvproj)	项目文件
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8H_PWM(.h .c)	PWM 模块初始化相关函数库
STC8H_PWM_Isr.c	PWM 模块中断函数库
STC8G_H_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库

STC8G_H_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
Type_def.h	数据类型定义文件

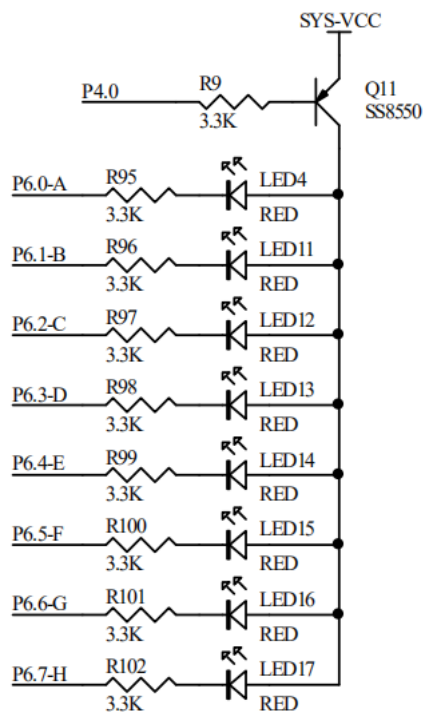
## 5.9.2 程序框架

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)
```

```
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;    //结构定义
    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_0;    //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
    //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_Init(GPIO_P4,&GPIO_InitStructure); //初始化

    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_All;  //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
    //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_Init(GPIO_P6,&GPIO_InitStructure); //初始化
}
```

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_Init(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;

    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_SW_P10_P11,PWM1_SW_P20_P21,PWM1_SW_P60_P61
    PWM1_SW(PWM1_SW_P60_P61);
    //PWM2_SW_P12_P13,PWM2_SW_P22_P23,PWM2_SW_P62_P63
    PWM2_SW(PWM2_SW_P62_P63);
    //PWM3_SW_P14_P15,PWM3_SW_P24_P25,PWM3_SW_P64_P65
    PWM3_SW(PWM3_SW_P64_P65);
    //PWM4_SW_P16_P17,PWM4_SW_P26_P27,PWM4_SW_P66_P67,PWM4_SW_P34_P33
    PWM4_SW(PWM4_SW_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）：

```
EAXSFR(); //扩展 SFR(XFR)访问使能
```



之后调用初始化函数、设置变量默认值、IO 口初始电平等：

```
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;

GPIO_config();
Timer_config();
PWM_config();
EA = 1;
P40 = 0;    //打开 LED 电源
```

STC8G\_H\_Timer\_Isr.c 文件 Timer0\_ISR\_Handler 中断函数里，定时器 1ms 产生一次中断，每次中断改变一次 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。

```
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
```

## 5.10 SPI 主从收发

### 5.10.1 项目文件

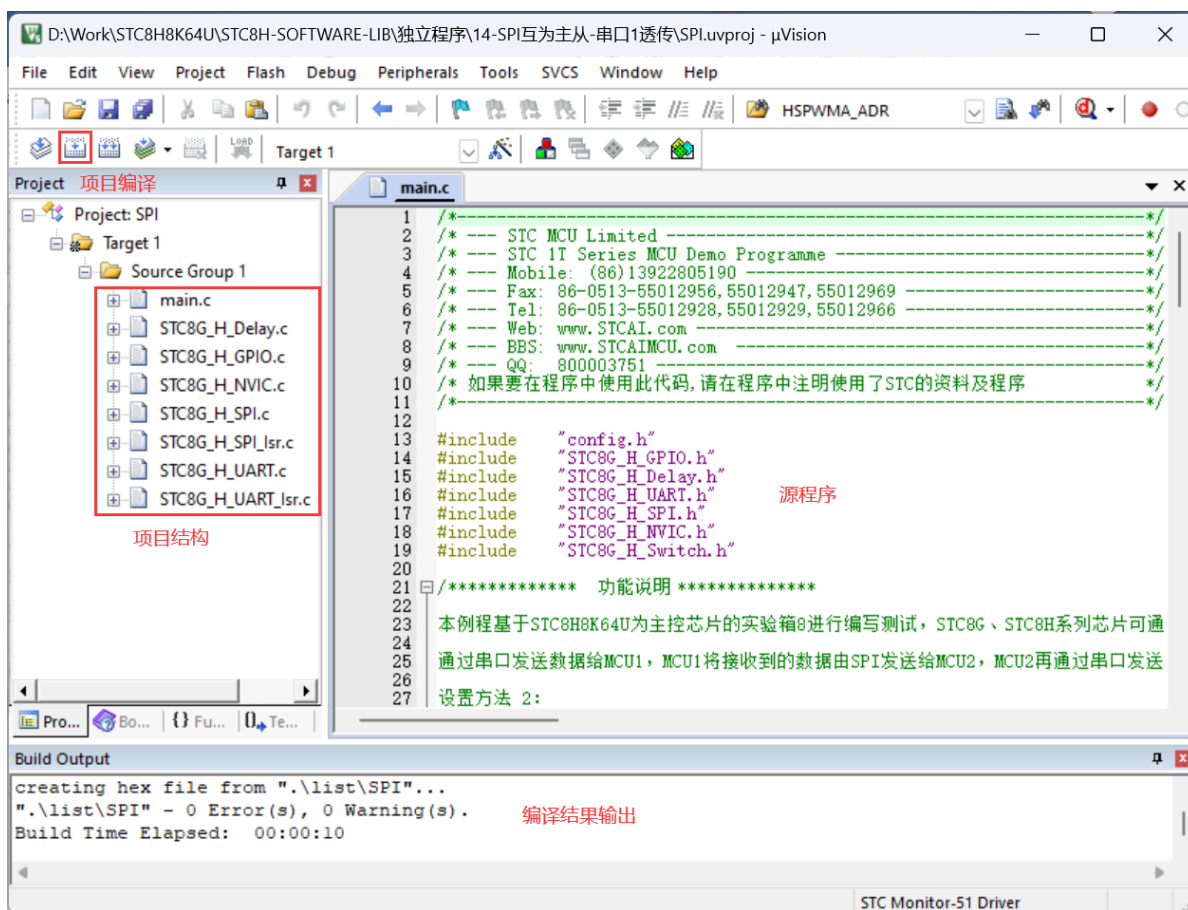
打开 SPI 互为主从-串口 1 透传例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_SPI(.h .c)	SPI 模块初始化相关函数库
STC8G_H_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.10.2 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。



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)
```

```
{
```

```
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;    //结构定义
```

```
    GPIO_InitStructure.Pin = GPIO_Pin_All; //指定要初始化的 IO, GPIO_Pin_0 ~ GPIO_Pin_7, 或操作
    //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_Initalize(GPIO_P2,&GPIO_InitStructure); //初始化
```

```
}
```

对串口进行设置:

```
void UART_config(void)
```

```
{
```

```
    COMx_InitTypeDef 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, 所以不用选择)
COMx_InitStructure.UART_BRT_Use    = BRT_Timer1;
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(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);
}

```

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_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):

```
EAXSFR(); //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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("STC8 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(COM1.RX_TimeOut > 0)
    {
        if(--COM1.RX_TimeOut == 0)
        {
            if(COM1.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<COM1.RX_Cnt;i++)
        {
            SPI_WriteByte(RX1_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
        COM1.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++) TX1_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
        }
    }
}

```

## 5.11 I2C 主从收发

### 5.11.1 项目文件

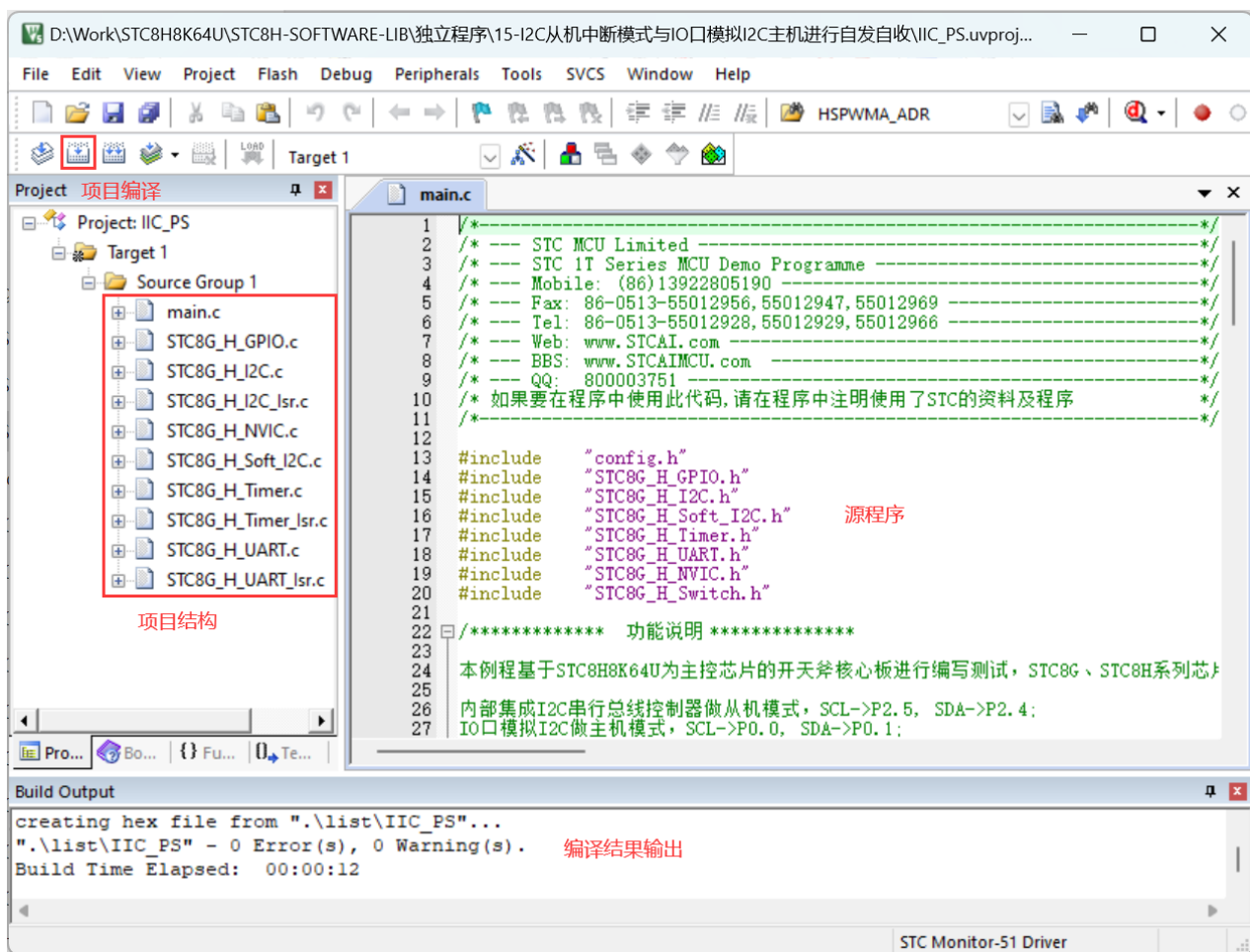
打开 I2C 从机中断模式与 IO 口模拟 I2C 主机进行自发自收例程，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_I2C (.h .c)	I2C 模块初始化相关函数库
STC8G_H_I2C_Isr.c	I2C 模块中断函数库
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_Soft_I2C (.h .c)	软件模拟 I2C 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件

### 5.11.2 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->P2.5, SDA->P2.4;  
IO 口模拟 I2C 做主机模式，SCL->P0.0, SDA->P0.1;  
通过飞线连接 P0.0->P2.5, P0.1->P2.4，实现 I2C 自发自收功能。

在“STC8G\_H\_Soft\_I2C.c”、“STC8G\_H\_Soft\_I2C.h”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
    P2_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_4 | GPIO_Pin_5);    //P2.4,P2.5 设置为准双向口
    P3_MODE_IO_PU(GPIO_Pin_0 | GPIO_Pin_1);    //P3.0,P3.1 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_Initalize(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<= 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_P24_P25); //I2C_P14_P15,I2C_P24_P25,I2C_P76_P77,I2C_P33_P32
}

```

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, 所以不用选择)
    COMx_InitStructure.UART_BRT_Use   = BRT_Timer1;
    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(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);
}

```



主函数起始位置推荐先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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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();
UART_config();
EA = 1;
```

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. 判断定时器 0 定时 1ms 标志位
    if(B_1ms)
    {
        B_1ms = 0;    //清除 1ms 中断标志
2. 判断 I2C 是否收到数据，收到的话通过串口打印出来
        if(DisplayFlag)
        {
            DisplayFlag = 0;
            printf("I2C
Read: %bd%bd%bd%bd\r\n",I2C_Buffer[0],I2C_Buffer[1],I2C_Buffer[2],I2C_Buffer[3]);
        }
3. 累计 1 秒钟执行一次计数
        if(++msecond >= 1000)    //1ms * 1000 = 1 秒
        {
            msecond = 0;    //清 1000ms 计数
            second++;    //秒计数+1
            if(second >= 200)    second = 0;    //设置秒计数范围为 0~199
4. 秒计数值的个、十、百、千位分别保存并存入缓冲区，并通过串口打印准备发送的秒计数值
            printf("SI2C Send: %04bu\r\n",second);
            temp[0] = second / 1000;
            temp[1] = (second % 1000) / 100;
            temp[2] = (second % 100) / 10;
            temp[3] = second % 10;
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
        }
    }
}
```

## 5.12 内部 RTC 时钟

### 5.12.1 项目文件

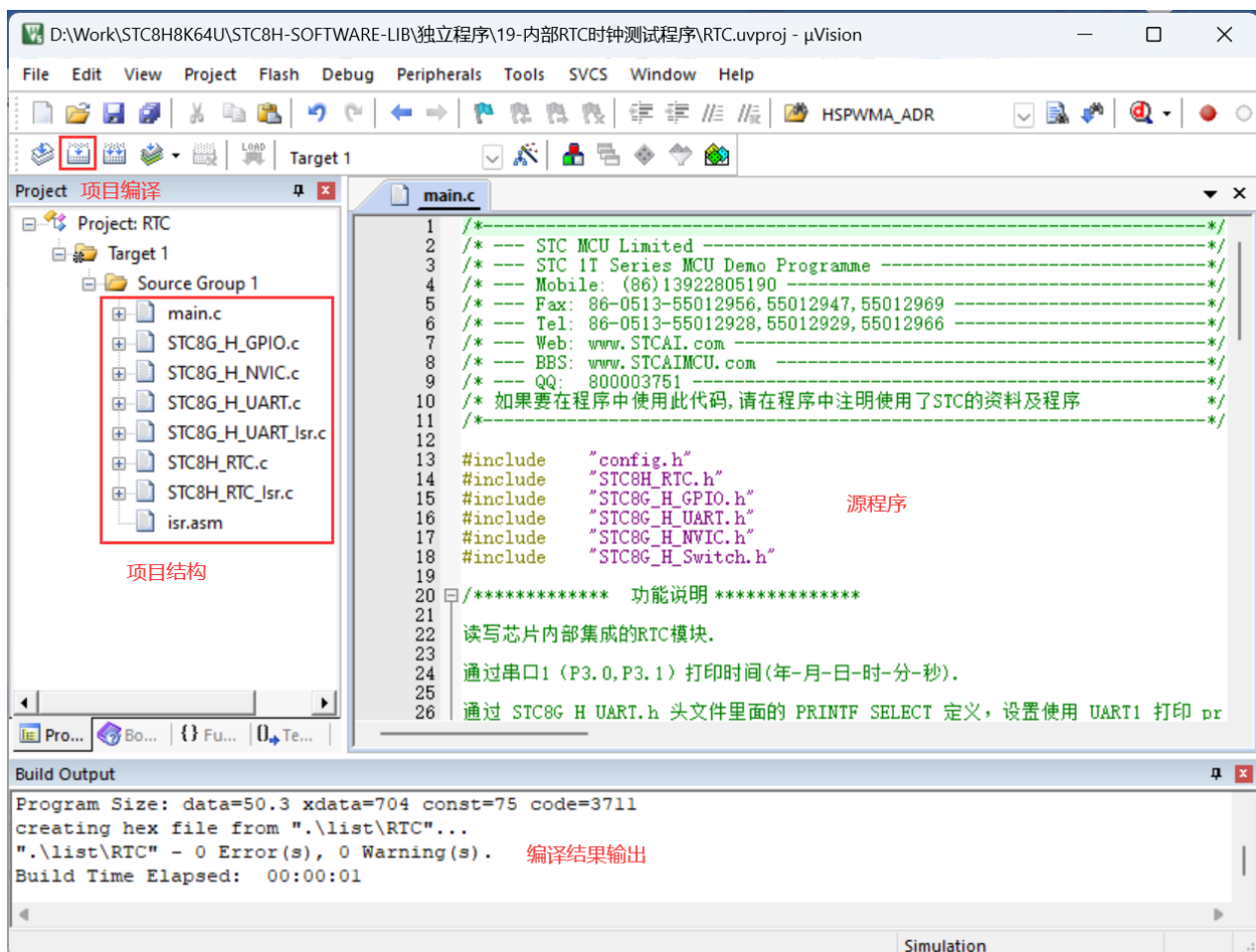
打开内部 RTC 时钟测试程序，其中包含编译文件存放“list”文件夹，其它文件介绍如下：

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
STC8H.H	STC8H 单片机寄存器定义头文件
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_RTC(.h .c)	RTC 模块初始化相关函数库
STC8G_H_RTC_lsr.c	RTC 模块中断函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART_lsr.c	UART 模块中断函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
Type_def.h	数据类型定义文件
lsr.asm	中断地址映射文件

### 5.12.2 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, 通过串口 1 (P3.0, P3.1) 打印时钟内容 (年, 月, 日, 时, 分, 秒) 以及闹钟提示 (RTC Alarm!)

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
}

```

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_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,   110 ~ 115200
    COMx_InitStructure.UART_RxEnable   = ENABLE; //接收允许,   ENABLE 或 DISABLE
    UART_Configuration(UART1, &COMx_InitStructure); //初始化串口
    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);
}

```

```
}
```

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    = 23;          //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_Initalize(&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）：

```
EAXSFR();    //扩展 SFR(XFR)访问使能
```

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();
RTC_config();
EA = 1;
```

主循环里每秒钟通过串口打印年，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!”。

```
while (1)
```

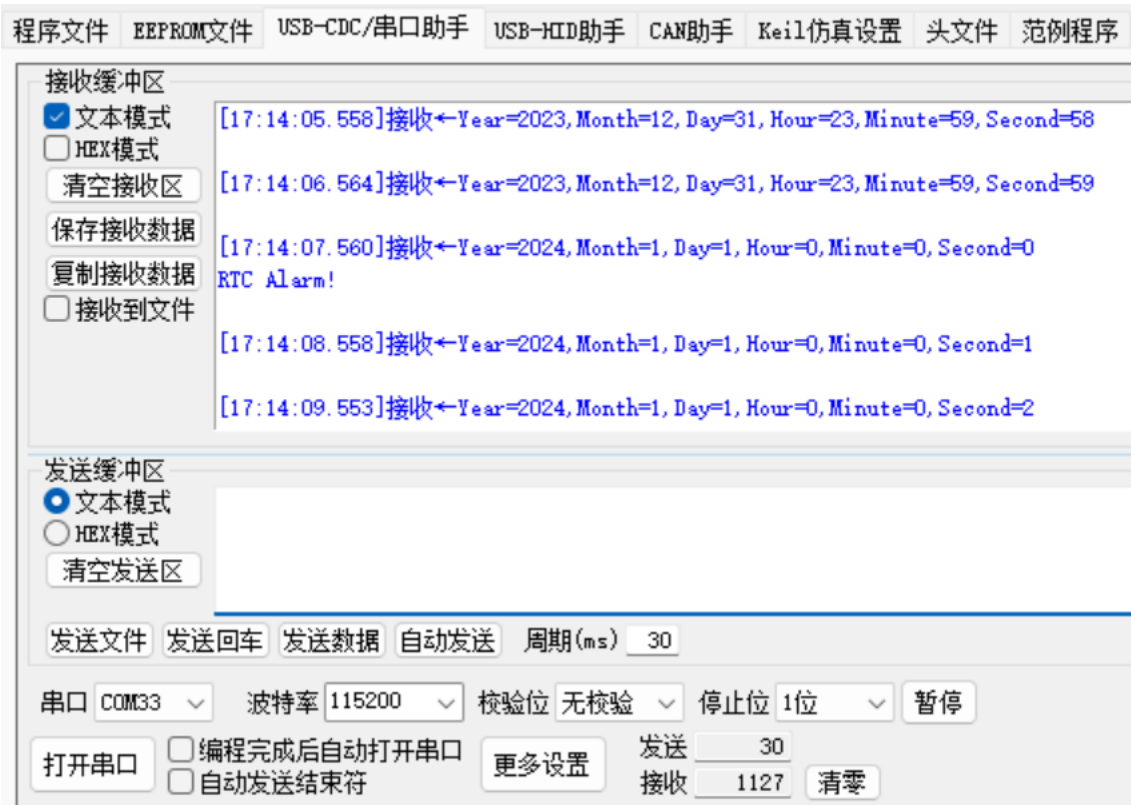
```

{
    if(B_1S)           //判断秒中断标志
    {
        B_1S = 0;
        //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
    }
}

```

通过串口助手显示程序运行结果：



## 6 综合例程使用说明

### 6.1 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)

```

#### 6.1.1 应用程序模块

文件	描述
APP (.h .c)	应用程序公用变量、函数声明
APP_AD_UART2 (.h .c)	多路 ADC 查询采样，通过串口发送例程
APP_INT_UART1 (.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)	STC8H 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)	STC8H 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
APP_PCA_PWM (.h .c)	STC8G 单片机 PCA 模块输出 PWM 应用例程
APP_PCA_Capture (.h .c)	STC8G 单片机 PCA 模块捕获应用例程
APP_PWM15bit (.h .c)	STC8G 单片机 15 位增强型 PWM 模块输出 PWM 应用例程

## 6.1.2 驱动程序模块

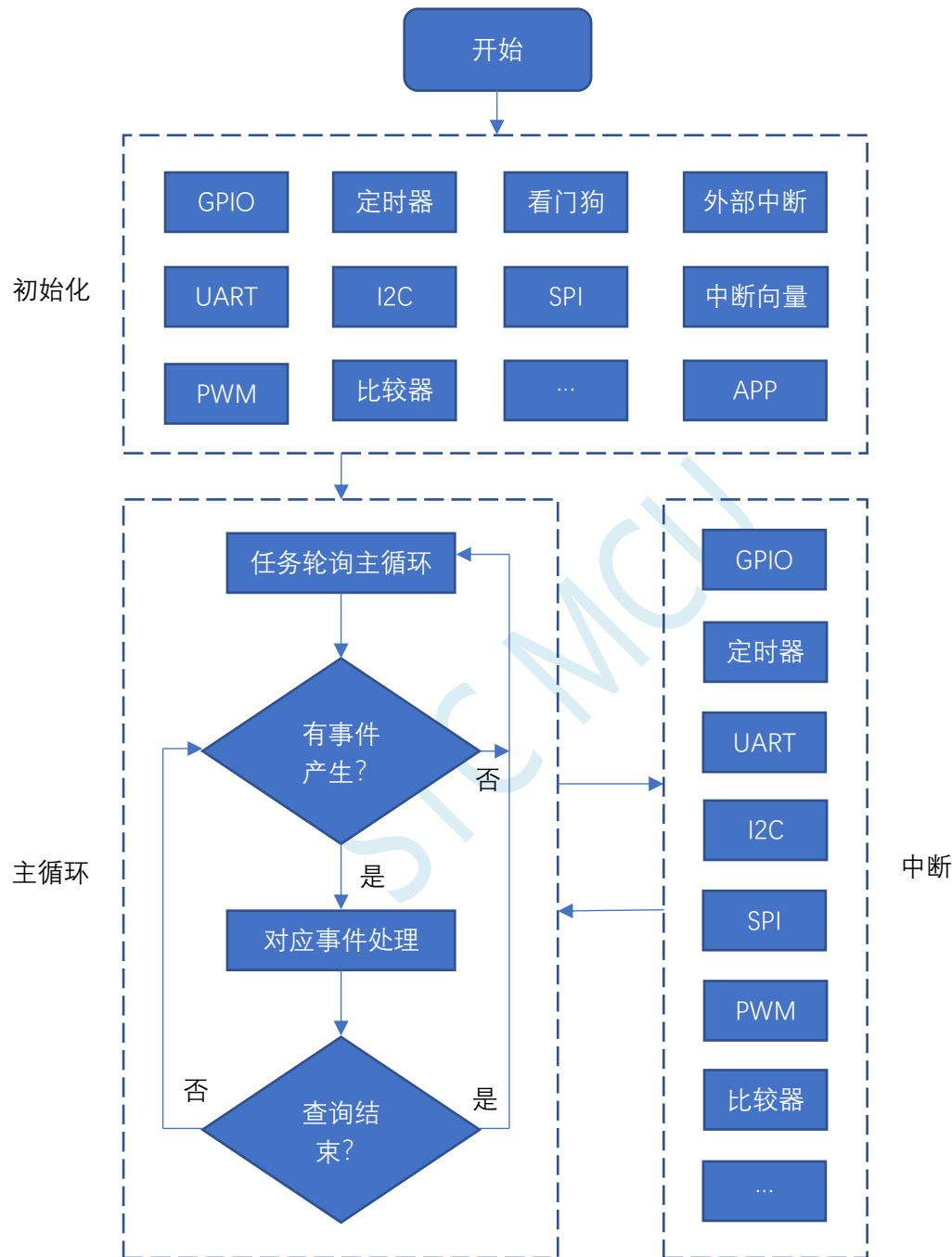
文件	描述
STC8G_H_ADC (.h .c)	ADC 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Compare (.h .c)	比较器模块初始化相关函数库
STC8G_H_Delay (.h .c)	标准延时函数
STC8G_H_EEPROM (.h .c)	内部 EEPROM(Flash)模块应用相关函数库
STC8G_H_Exti (.h .c)	外部中断初始化相关函数库
STC8G_H_GPIO (.h .c)	IO 口初始化相关函数库
STC8G_H_I2C (.h .c)	I2C 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_NVIC (.h .c)	嵌套向量中断控制器初始化相关函数库
STC8G_H_Soft_I2C (.h .c)	软件模拟 I2C 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Soft_UART (.h .c)	软件模拟 UART 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_SPI (.h .c)	SPI 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Timer (.h .c)	定时器模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_UART (.h .c)	UART 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_H_WDT (.h .c)	看门狗初始化及应用相关函数库
STC8H_PWM (.h .c)	16 位高级 PWM 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_PCA (.h .c)	STC8G 系列 PCA 模块初始化及应用相关函数库
STC8G_PWM15bit (.h .c)	STC8G 系列 15 位增强型 PWM 初始化及应用相关函数库
STC8G_H_Switch.h	功能脚切换定义头文件
STC8G_H_ADC_Isr.c	ADC 模块中断函数库
STC8G_H_Compare_Isr.c	比较器模块中断函数库
STC8G_H_Exti_Isr.c	外部中断模块中断函数库
STC8G_H_GPIO_Isr.c	IO 口中断函数库
STC8G_H_I2C_Isr.c	I2C 模块中断函数库
STC8G_H_SPI_Isr.c	SPI 模块中断函数库
STC8G_H_Timer_Isr.c	定时器模块中断函数库
STC8G_H_UART_Isr.c	UART 模块中断函数库
STC8H_PWM_Isr.c	16 位高级 PWM 模块中断函数库
STC8G_PCA_Isr.c	STC8G 系列 PCA 模块中断函数库
STC8G_PWM15bit_Isr.c	STC8G 系列 15 位增强型 PWM 中断函数库

## 6.1.3 用户程序及配置文件

文件	描述
Config.h	用户配置文件，主要是主时钟定义
Main.c	主函数文件
STC8H.H	STC8H 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

## 6.2 系统流程

### 6.2.1 系统流程图



### 6.2.2 初始化程序

"system\_init.c"文件里存放系统初始化函数，执行全局初始化：



```

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

    APP_config();
}

```

### 6.2.3 任务调度主循环

系统通过定时器 0 设定 1ms 的时间作为各个任务分时调度的基准时钟。

在任务组件数组里面定义每个任务的状态、计数器、周期、执行函数：

```

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

```

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

```

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

```

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

```
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();
    // PCA_PWM_init();
    // PCA_Capture_init();
    // PWM15bit_init();
}
```

用户可根据需要编写各种应用模块，在任务组件数组里面设定时间进行分时调度。

## 6.3 公共宏定义

“config.h”文件进行系统时钟设置（用户可根据需要自行添加）：

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