

# 【单片机实验】按键实验（一，二，三）

原创

Larya\_csdn 于 2017-11-09 18:24:30 发布 13202 收藏 34

分类专栏：[单片机](#) 文章标签：[单片机](#)

版权声明：本文为博主原创文章，遵循[CC 4.0 BY-SA](#) 版权协议，转载请附上原文出处链接和本声明。

本文链接：[https://blog.csdn.net/qq\\_35824338/article/details/78492586](https://blog.csdn.net/qq_35824338/article/details/78492586)

版权



[单片机](#) 专栏收录该内容

5 篇文章 1 订阅

订阅专栏

按键实验：

目的：通过按键控制其他元器件

实验一

K1~K4控制LED移位

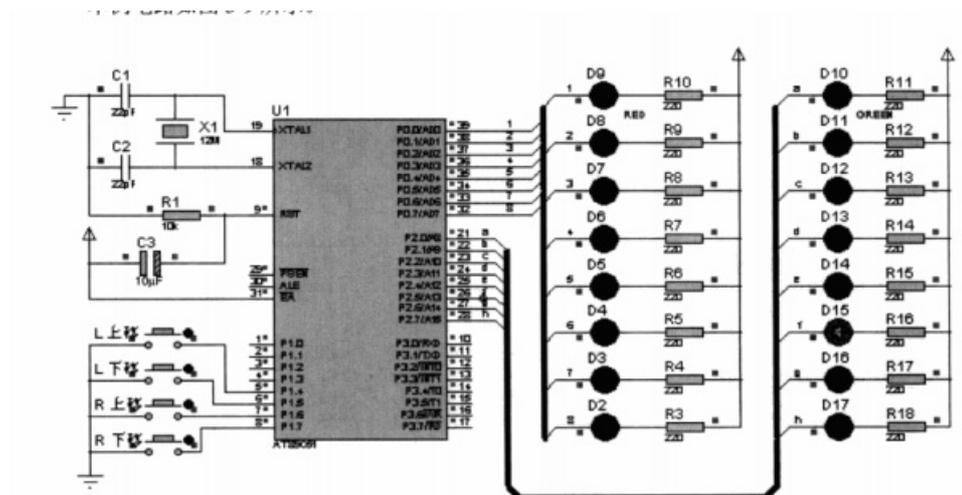


图 3-9 K1~K4 控制 LED 移位电路

目的：按下独立按键K1~K4,可分别上下控制连接在P0, P2端口的LED移位显示。

```

#include<reg51.h> // 使用芯片的库函数
#include<intrins.h> // *intrins.h, 函数, C51单片机编程中, 使用到空指令_nop();字符循环移位指令_crol_等时使用。*
#define uint unsigned int // define宏定义
#define uchar unsigned char

void DelayMS(uint x) // 延时函数, 不同的芯片由于频率不同而不同
{
    uchar i;
    while (x --)
        for (i = 0; i < 120; i++);
}

void Move_LED() // LED灯移动功能
// P 1, 按键引脚; P 0: 左流水灯; P 2: 右流水灯;
{
    if ((P1 & 0x10) == 0) P0 = _crol_(P0, 1);
    // 左边流水灯向上移动
    else if ((P1 & 0x20) == 0) P0 = _cror_(P0, 1);
    // 左边流水灯向下移动
    else if ((P1 & 0x40) == 0) P2 = _crol_(P2, 1);
    // 右边流水灯向上移动
    else if ((P1 & 0x80) == 0) P2 = _cror_(P2, 1);
    // 右边流水灯向下移动
}

```

## 实验二

K1~K4按键状态显示:

LED1, 2和3, 4, 控制灯的亮灭不同。

按下K1或K2时, LED1或2亮, 松开熄灭。按下K3或K4后释放时, LED3或4亮, 再次按下并释放时熄灭。

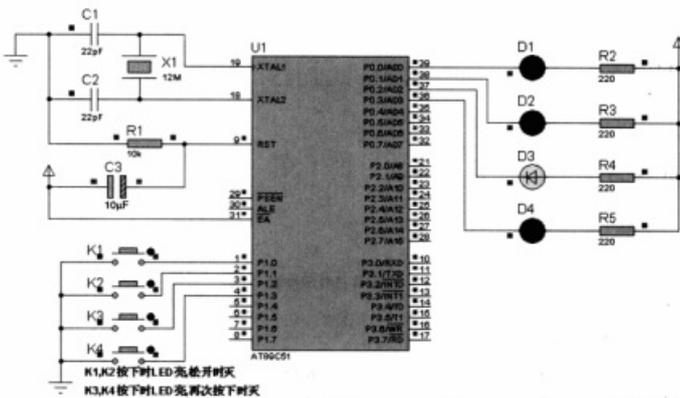


图 3-10 K1-K4 按键状态显示电路 [http://www.51wendang.com/net/qq\\_35824338](http://www.51wendang.com/net/qq_35824338)

```

#include<reg51.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned int

```

```

sbit LED1 = P0 ^ 0;
sbit LED2 = P0 ^ 1;
sbit LED3 = P0 ^ 2;
sbit LED4 = P0 ^ 3;

```

```

sbit K1 = P1 ^ 0;
sbit K2 = P1 ^ 1;
sbit K3 = P1 ^ 2;

```

```

SD1T K4 = P1 ^ 3;

void DelayMS(uint x)
{
    uchar i;
    while (x--)
        for (i = 0; i < 120; i++);
}

void main()
{
    P1 = 0xFF;
    P0 = 0xFF;
    while (1)
    {
        LED1 = K1;
        LED2 = K2;
        if (K3 == 0)
        {
            while (K3 == 0);
            LED3 = ~LED3;
        }
        if (K4 == 0)
        {
            while (K4 == 0);
            LED4 = ~LED4;
        }
        DelayMS(10);
    }
}

void main()
{
    P1 = 0xFF;
    P0 = 0xFF;
    while (1)
    {
        LED 1 = K1;
        //K1= 1, 灯灭; K1 = 0, 灯亮
        //LED1, 2, 由按键直接控制, 按键状态即是灯的状态
        //LED3, 4, 由按键间接控制, 按键第一次按下

        if (K3 == 0) //按下K3, K3=0
        {
            while (K3 == 0);
            //保持当时灯的状态, 等待释放按键, 释放按键后, 执行下一条指令, 即是相反状态

            LED3 = ~LED3;
            //实现灯的相反状态, 再次按键状态切换
        }
        if (K4 == 0)
        {
            while (K4 == 0)
                LED4 = ~LED4;
        }
        DelayMS(10);
    }
}

```

## 重点

—while (1) 和while (1) ; (有分号) —

while(1) {.....} :是让单片机一直执行 {.....} 中内容, \*\*防止程序跑飞\*\*, 通常用于主程序主体, 确保程序持续执行  
while(1); : 是一条指令, 它让单片机停在这个位置, 一般用来检测中断, 只有cpu收到中断指令, 才会跳出while(1), 进入中断服务子程序;

while(1)本质是死循环, while(1)中的指令会不断重复执行, 除非有中断, while(1);可以看作while(1){//空指令}, 它执行的是空指令,

\*于是单片机就停在这行代码处\*

—按键的高低电平—

按键的高低电平

很明显: 我们是高电平有效, 未按下时, 是高电平, 为1; 当K1=1时, 灯是灭的; 从P0, P1的引脚初始化也可以看出。

## 实验三

K1~K4分组控制LED

实验内容: 在得出键号后分别对LED执行4种不同的操作。

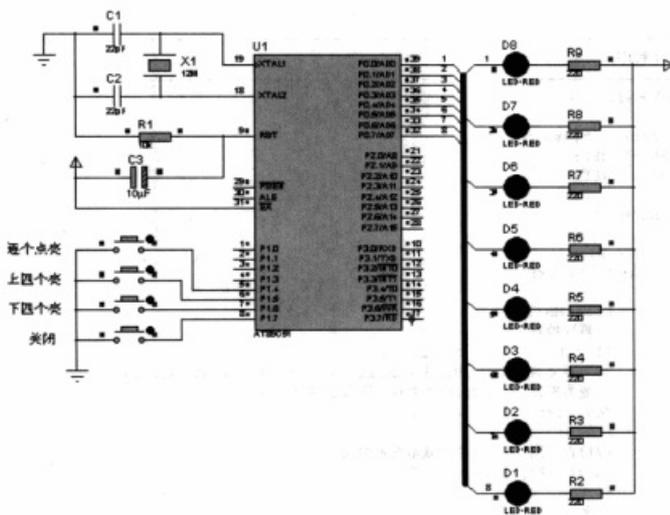


图 3-11 K1-K4 分组控制 LED 电路

```

#include<reg51.h>
#define uchar unsigned char
#define uint unsigned char

void DelayMS(uint x)
{
    uchar t;
    while (--x)
        for (t = 0;t < 120;t++);
}

void main()
{
    uchar k, t, Key_State;//定义变量，以及键盘
    P0 = 0xFF;//初始化P0,P1引脚
    P1 = 0xFF;

    while (1)
    {
        t = P1;    //记录P1 初值
        if (t!= 0xFF)//
        {
            DelayMS(10);
            if (t != P1) continue;//再次检查按键
            Key_State = -t >> 4;//取得4位按键值，
            //由模式xxxx1111 (x中有一位为0，其他均为1)
            //变为模式0000xxxx (x中有一位为1，其他均为0)
            k = 0;
            //检查1所在的位置，累加获取按键号k
            while (Key_State != 0)
            {
                k++;
                Key_State >>= 1;
            }
            //根据按键号k进行4种处理

            //（当前情况是在循环体内，switch中的指令会多次判断并执行）
            switch (k)
            {
                {
                    case 1:if (P0 == 0x00) P0 = 0xFF;//1111 1111
                        P0 <<= 1;//P0左移一位 1111 1110 左移
                        DelayMS(200);
                        break;
                    case 2:P0 = 0xF0;break;//点亮【上面】4只
                    case 3:P0 = 0x0F;break;//点亮【下面】4只
                    //涉及知识点，具图板还是列表，以及引脚对应问题
                    case 4:P0 = 0xFF;//关闭所有
                }
            }
        }
    }
}

```

## 重点

—引脚和值的对应关系（反序）—

P0口的8个引脚被赋值成1111,1110,就是说只有P0^0口是低电平,其余都是高电平!8个引脚与0xfe的2进制分别对应!

即是1111,1110的值对应P0的7,6,5,4,3,2,1,0号引脚,不同于我们数数时01234567从左到右的逻辑,这种现象在汇编语言和单片机里很常见

### —循环移位和移位(CF的作用有无)—

循环移位:单片机中的移位运算不同于C语言中的移位之后补零,而是分情况进行大循环和小循环(即是微机原理中的不带进位CF的RCL和带进位CF的ROR 循环移位)常使用\_crol\_()和\_cror\_()函数完成。

“

移位: >> 右移; <<左移

本实验则是【未使用】循环移位。故在switch语句中进行

```
case 1:if (P0 == 0x00) P0 = 0xFF;
//若灯亮全灭
P0 <<= 1;
// (原来是ff 1111 1111 变 1111 1110,亮一个-》亮两个,3个,四个.....八个,循环,全灭,也是逐个,从下到上移动。
```

### —共阳极和共阴极(灯该怎么亮?)—

灯亮取决于高电平还是低电平,由共阳极和共阴极决定。

共阳极:低电平0亮,(和电源形成电平差,点亮LED灯)

共阴极:高电平1亮。

### 后语

认真做了按键实验,感觉单片机并不简单,需要自己好好努力,认真对待才行,各位大朋友,小朋友加油!(PS: markdown用的还有点无力,下次加油吧)