



● 产品名称

MK7XXXX系列芯片

● 标题

关于MK7XXXX系列芯片的RC测温

● 简介

目前市场上许多产品需要进行温度控制。出于价格的考虑，用户大都采用电容冲放电的办法来实现测温的目的。温度传感器一般采用热敏电阻。这种传感器的特性是温度越高，阻值越低，温度越低，阻值越高。

图1是一个MK7A10P RC测温试验电路图。基本功能要求是测温，并将测得的温度通过PortB端口显示出来。

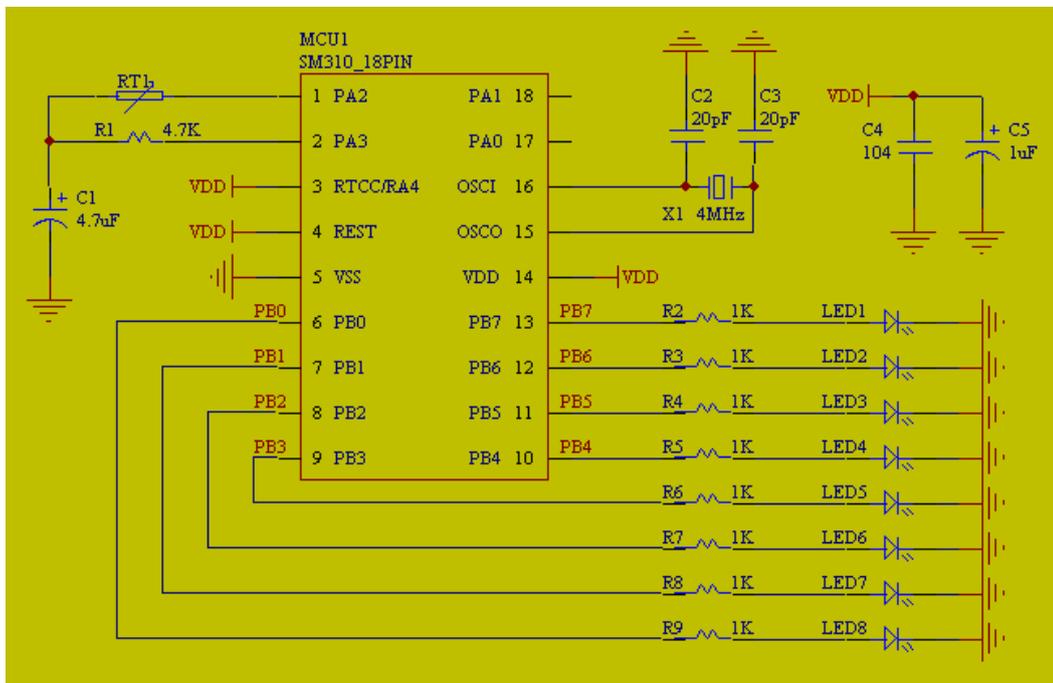


图1 MK7A10P RC 测温试验

● DEMO 程序

➢ 汇编程序文档

```

;-----
#include"mk7a10p_hw.inc" ;编译该文档需包含"mk7a10p_hw.inc"文件
;-----
;芯片型号 (mk7a10p)

```



```

;-----
;配置寄存器设置说明 (CONFIG)
;1---FOSC=NS                ;LS,NS,HS,RC
;2---WDTE=Enable            ;Enable,Disable
;3---CPT=OFF                ;ON,OFF
;4---LV=2v                  ;4V,2V,Don't use
;5---RTCEN=PA4 input        ;Timer input only,PA4 input
;6---TYPE=... has no ... wake up ... ;... has no ... wake up ...
;... has ... wake up ...

;-----
rt_r0      equ      0x07      ;rt 充电计数值低位
rt_r1      equ      0x08      ;rt 充电计数值高位
ct_r0      equ      0x09      ;ct 充电计数值低位
ct_r1      equ      0x0a      ;ct 充电计数值高位
buffer0    equ      0x0b      ;缓存寄存器 0
buffer1    equ      0x0c      ;缓存寄存器 1
flag       equ      0x0d      ;标志寄存器
count      equ      0x0e
tm_r       equ      0x0f
div0       equ      0x10
div1       equ      0x11
val_r      equ      0x12

;-----
#define     flag_err   flag,0   ;错误标志
#define     flag_sel   flag,1   ;检测对象选择标志

;-----
;=====
org        0x3ff      ;mk7a10p 的复位向量地址定义
lgoto     main        ;跳转到主程序入口
org        0x000

;=====
;rt/tc 的高位表, 注释中 R 为传感器的阻值,这里使用: AT-103 型传感器
;=====
temp_h
add        pc,m
retla     .56         ;"0'c"-----R:27.28K
retla     .53         ;"1'c"-----R:26.13K
retla     .51         ;"2'c"-----R:25.03K
retla     .49         ;"3'c"-----R:24.00K
retla     .47         ;"4'c"-----R:23.00K

```



retla	.45	;"5'c"-----R:22.05K
retla	.43	;"6'c"-----R:21.15K
retla	.41	;"7'c"-----R:20.30K
retla	.40	;"8'c"-----R:19.48K
retla	.38	;"9'c"-----R:18.70K
retla	.37	;"10'c"-----R:17.96K
retla	.35	;"11'c"-----R:17.24K
retla	.34	;"12'c"-----R:16.65K
retla	.32	;"13'c"-----R:15.90K
retla	.31	;"14'c"-----R:15.28K
retla	.30	;"15'c"-----R:14.69K
retla	.29	;"16'c"-----R:14.12K
retla	.28	;"17'c"-----R:13.58K
retla	.27	;"18'c"-----R:13.06K
retla	.26	;"19'c"-----R:12.56K
retla	.25	;"20'c"-----R:12.09K
retla	.24	;"21'c"-----R:11.63K
retla	.23	;"22'c"-----R:11.20K
retla	.22	;"23'c"-----R:10.78K
retla	.21	;"24'c"-----R:10.38K
retla	.20	;"25'c"-----R:10.00K
retla	.19	;"26'c"-----R:9.632K
retla	.19	;"27'c"-----R:9.281K
retla	.18	;"28'c"-----R:8.944K
retla	.17	;"29'c"-----R:8.622K
retla	.17	;"30'c"-----R:8.313K
retla	.16	;"31'c"-----R:8.014K
retla	.16	;"32'c"-----R:7.728K
retla	.15	;"33'c"-----R:7.454K
retla	.14	;"34'c"-----R:7.192K
retla	.14	;"35'c"-----R:6.940K
retla	.13	;"36'c"-----R:6.699K
retla	.13	;"37'c"-----R:6.467K
retla	.12	;"38'c"-----R:6.245K
retla	.12	;"39'c"-----R:6.032K
retla	.12	;"40'c"-----R:5.827K

=====
;rt/tc 的低位表, 注释中 R 为传感器的阻值,这里使用: AT-103 型传感器
=====
temp_1



add	pc,m	
retla	.15	;"0'c"-----R:27.28K
retla	.74	;"1'c"-----R:26.13K
retla	.61	;"2'c"-----R:25.03K
retla	.48	;"3'c"-----R:24.00K
retla	.15	;"4'c"-----R:23.00K
retla	.32	;"5'c"-----R:22.05K
retla	.68	;"6'c"-----R:21.15K
retla	.79	;"7'c"-----R:20.30K
retla	.02	;"8'c"-----R:19.48K
retla	.50	;"9'c"-----R:18.70K
retla	.03	;"10'c"-----R:17.96K
retla	.68	;"11'c"-----R:17.24K
retla	.27	;"12'c"-----R:16.65K
retla	.84	;"13'c"-----R:15.90K
retla	.61	;"14'c"-----R:15.28K
retla	.32	;"15'c"-----R:14.69K
retla	.19	;"16'c"-----R:14.12K
retla	.17	;"17'c"-----R:13.58K
retla	.12	;"18'c"-----R:13.06K
retla	.10	;"19'c"-----R:12.56K
retla	.02	;"20'c"-----R:12.09K
retla	.04	;"21'c"-----R:11.63K
retla	.20	;"22'c"-----R:11.20K
retla	.30	;"23'c"-----R:10.78K
retla	.40	;"24'c"-----R:10.38K
retla	.68	;"25'c"-----R:10.00K
retla	.93	;"26'c"-----R:9.632K
retla	.34	;"27'c"-----R:9.281K
retla	.68	;"28'c"-----R:8.944K
retla	.78	;"29'c"-----R:8.622K
retla	.42	;"30'c"-----R:8.313K
retla	.85	;"31'c"-----R:8.014K
retla	.01	;"32'c"-----R:7.728K
retla	.44	;"33'c"-----R:7.454K
retla	.93	;"34'c"-----R:7.192K
retla	.40	;"35'c"-----R:6.940K
retla	.95	;"36'c"-----R:6.699K
retla	.50	;"37'c"-----R:6.467K
retla	.96	;"38'c"-----R:6.245K



```
retla      .45      ;"39'c"-----R:6.032K
retla      .05      ;"40'c"-----R:5.827K
;=====
main
    clr      0x07
    clr      0x08
    clr      0x09
    clr      0x0a
    clr      0x0b
    clr      0x0c
    clr      0x0d
    clr      0x0e
    clr      0x0f
    clr      0x10
    clr      0x11
    clr      0x12
    clr      0x13
;-----
    movla    b'11110000'
    iodir    porta      ;PortA0-PortA3 为 output
    movla    b'00000000'
    iodir    portb      ;PortB0-PortB7 为 output
    clr      porta
    clr      portb
;-----
    movla    b'00000010'      ;配置 TMR0,预分
    select
    clr      tmr0
;=====
read_tm
    lrwdt
    movla    .250
    xor      tmr0,a
    btss     status,z
    lgoto    $-4
    clr      tmr0
;-----
    inc      tm_r,m
    movla    .250
    xor      tm_r,a
```



```
btss    status,z
lgoto   tm_r
;-----
test_temp
lcall   test_oc    ;调用测量充电时间子程序
;-----
btss    flag_err
lgoto   $+9
;-----
;错误出现所有 LED 闪烁
bc      flag_err
movla   b'10000000'
xor     flag,m
movla   0x00
btsc    flag,7
movla   0xff
movam   portb
lgoto   read_tm
;-----
btsc    flag_sel
lgoto   read_tm
;-----
;测温数据处理: (rt_r0,rt_r1) / (ct_r0,ct_r1)
;相除后结果放到 div1 和 div0 中
;其中 div1 的高 4bit 放整数部分, 低 4bit 放小数部分的十分
;div0 的高 4bit 放小数部分的百分位, 低 4bit 放小数部分的
;-----
clr     div0
clr     div1
clr     count
;-----
div_0
;rt 值/ct 值,结果存入 div1 高半字节
lcall   sub16bit
btss    status,c
lgoto   div_1    ;不够减
movla   0x10    ;div1 高半字节加 1
add     div1,m
lgoto   div_0
;-----
```



div_1

```
lcall    multi_10    ;(rt_r1,rt_r0)x10
```

div_2

;rt 值/ct 值,结果存入 div1 低半字节

```
lcall    sub16bit
btss     status,c
lgoto    div_3      ;不够减
movla    0x01      ;div1 低半字节加 1
add      div1,m
lgoto    div_2
```

div_3

```
lcall    multi_10    ;(rt_r1,rt_r0)x10
```

div_4

;rt 值/ct 值,结果存入 div1 低半字节

```
lcall    sub16bit
btss     status,c
lgoto    div_5      ;不够减
movla    0x10      ;div0 高半字节加 1
add      div0,m
lgoto    div_4
```

div_5

```
lcall    multi_10    ;(rt_r1,rt_r0)x10
```

div_6

;rt 值/ct 值,结果存入 div1 低半字节

```
lcall    sub16bit
btss     status,c
lgoto    look_temp  ;不够减
movla    0x01      ;div0 低半字节加 1
add      div0,m
lgoto    div_6
```

look_temp

```
clr      val_r
```

look_lp



```
mov      val_r,a
lcall   temp_h
movam   ct_r1
mov     val_r,a
lcall   temp_l
movam   ct_r0
;-----
mov     div1,a
movam   rt_r1
mov     div0,a
movam   rt_r0
;-----
lcall   sub16bit      ;仅仅比较大小
;-----
btsc    status,c
lgoto   get_val
;-----
inc     val_r,m
movla   .40
xor     val_r,a
btss   status,z
lgoto   look_lp
;-----
get_val
mov     val_r,a
movam   portb      ;将所得的值送 PortB 显示
lgoto   read_tm
;=====
;充电时间测量子程序
;=====
test_oc
      btsc    flag_sel
      lgoto   test_rt
;-----
test_ct
      clr     ct_r0
      clr     ct_r1
      movla   b'11110100'
      iodir   porta
      bs     porta,3
```



```
;------  
ct_loop  
    incsz    ct_r0,m  
    lgoto    $+4  
    incsz    ct_r1,m  
    lgoto    $+2  
    lgoto    test_err  
;------  
    btss     porta,2  
    lgoto    ct_loop  
;------  
    bs       flag_sel  
    lgoto    test_end  
;------  
test_rt  
    clr      rt_r0  
    clr      rt_r1  
    movla    b'11111000'  
    iodir    porta  
    bs       porta,2  
;------  
rt_loop  
    incsz    rt_r0,m  
    lgoto    $+4  
    incsz    rt_r1,m  
    lgoto    $+2  
    lgoto    test_err  
;------  
    btss     porta,3  
    lgoto    rt_loop  
;------  
    bc       flag_sel  
    lgoto    test_end  
;------  
test_end  
    movla    b'11110000'  
    iodir    porta  
    clr      porta  
    ret  
;------
```



```
test_err
    bs      flag_err    ;置传感器出错标志
    bc      flag_sel
    ret

;=====
;16bit 无符号二进制减法子程序,不够减就退出
;=====
sub16bit
    mov     ct_r1,a
    sub     rt_r1,a
    btss    status,c
    ret     ;不够减,原寄存器的值不变
    btsc    status,z
    lgoto   $+9
;-----
    movam   rt_r1
    mov     ct_r0,a
    sub     rt_r0,a
    movam   rt_r0
    btss    status,c
    dec     rt_r1,m
    bs      status,c
    ret     ;够减,结果存入 rt_r1 和 rt_r0
;-----
    mov     ct_r0,a
    sub     rt_r0,a
    btss    status,c
    ret     ;不够减,原寄存器的值不变
    movam   rt_r0
    clr     rt_r1
    bs      status,c
    ret     ;够减,结果存入 rt_r1 和 rt_r0
;=====
;16bit 二进制乘 10 子程序
;=====
multi_10
    movla   .9
    movam   count
    mov     rt_r0,a
    movam   buffer0
```



```
mov      rt_r1,a
movam    buffer1
;-----
add_loop
mov      buffer0,a
add      rt_r0,m
btsc     status,c
inc      rt_r1,m
mov      buffer1,a
add      rt_r1,m
decsz   count,m
lgoto   add_loop
ret
;=====
end
```

➤ mk7a10p_hw.inc 文档

```
;-----Define special register(Define SFR)-----
indf     equ      0x00
tmr0     equ      0x01
pc       equ      0x02
status   equ      0x03
fsr      equ      0x04
porta    equ      0x05      ;porta(0-3)
portb    equ      0x06      ;portb(0-7)
;-----Define [status Register] special bit-----
c        equ      0
dc       equ      1
z        equ      2
pd       equ      3
to       equ      4
sa0      equ      5
;-----
```