# Методические указания по выполнению лабораторных работ

# Проектирование программных и аппаратных средств встроенных систем (часть 1)

# Иванюк Александр Александрович

# Содержание

Лабораторная работа 1	2
Лабораторная работа 2	
Лабораторная работа 3	
Лабораторная работа 4	
Лабораторная работа 5	
Лабораторная работа 6	
Лабораторная работа 7	

Изучите пример программы для микроконтроллера PIC. Скомпилируйте его и запустите в эмуляторе микропроцессора:

```
;-----
; ППиАСВС
; Лабораторная работа #1
:-----
; Программа находит максимальный элемент в заданном массиве чисел
:-----
#include "p16f84.inc"
c adr set 0x30 ; начало массива
v_{\rm ptr} equ 0x2F ; текущий элемент в массиве v_{\rm max} equ 0x2E ; максимальный элемент в массиве
с num set 0xA ; размер массива
; Расположение элементов в памяти данных:
; Адрес : Объект
; 0x2E : v_ptr
; 0x2F : v_max
; 0x30 : array[0]
; 0x31 : array[1]
; 0x32 : array[2]
; ................
; 0x39 : array[9]
BEGIN:
      BCF STATUS, 0x5; выбор Bank0 в памяти данных
      CLRF v_ptr ; v_ptr=0 
CLRF v_max ; v_max=0
LOOP1:
      MOVF v_ptr,0 ; W=v_ptr
ADDLW c_adr ; W=W+c_addr
MOVWF FSR ; FSR=W, INDF=array[W]
MOVF INDF,0 ; W=INDF
SUBWF v_max,0 ; W=W-v_max
BTFSC STATUS,0 ; If W < 0 then goto SMALL
      GOTO SKIP
                        ; Else W >= 0 then W is bigger than v max
      MOVF v_ptr,0
      ADDLW c adr
      MOVWF FSR
      MOVF INDF, 0
      MOVWF v max ; v max=array[v ptr]
SKIP:
       INCF v ptr,0x1 ; v ptr=v ptr+1
      MOVLW c_num ; W=c_num SUBWF v_ptr,0 ; W=W-v_ptr
      BTFSS STATUS, 0 ; v ptr > c_num ?
      GOTO LOOP1 ; no
                       ; yes
      CLRF v_ptr ; v_ptr=0
CLRF v_max ; v_max=0
       end
```

### Задание 1:

Измените пример следующим образом:

- увеличите размер массива до 20 элементов;
- организуйте поиск минимального элемента массива.

### Задание 2:

Напишите программу сортировки массива по возрастанию значений элементов.

### Задание 3:

Напишите программу сортировки массива по убыванию значений элементов.

#### Задание 1:

Инициализируйте память EEPROM из ассемблерного кода, используя директиву "DE", строкой "БГУИР". Напишите процедуру, читающую эту строку из EEPROM в массив, расположенный в памяти данных.

Аргументы процедуры:

- Указатель на начало строки в EEPROM.
- Размер строки.
- Указатель на начало массива в памяти данных.

#### Задание 2:

Создайте массив в памяти данных и заполните его с помощью цикла значениями 0x1, 0x2, 0x3 и т.д. Напишите процедуру, которая копирует значения из этого массива в память EEPROM.

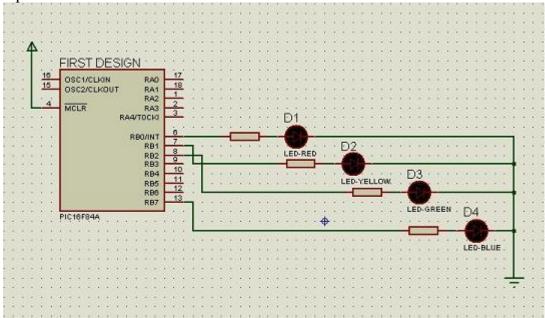
Аргументы процедуры:

- Указатель на начало массива в памяти данных.
- Размер массива.
- Указатель на начало массива в EEPROM.

Интеграция среды программирования MPLAB IDE и среды моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator.

### Задание 1:

Соберите в среде моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator Integration схему на основе микроконтроллера PIC и 4 жидкокристаллических индикаторов LED



### Задание 2:

Напишите программу, которая выводит на индикаторах следующие последовательности сигналов:

```
1. "Все вместе":
```

1111

0000

в этом случае все 4 индикатора одновременно загораются и гаснут

```
2. "Только один":
```

1000

0100

0010

0001

3. "2 из 4":

1100

1010

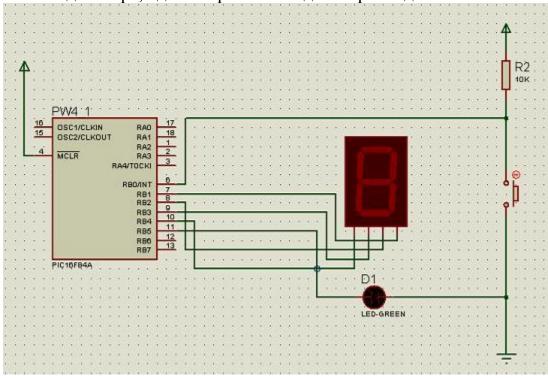
# 4. "двоичный код"

....

Прерывания и работа с 7-сегментным индикатором

#### Задание 1:

Соберите в среде моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator Integration цифровую схему на основе микроконтроллера PIC, одного 7-сегментного индикатора, одного простого индикатора и одной кнопки



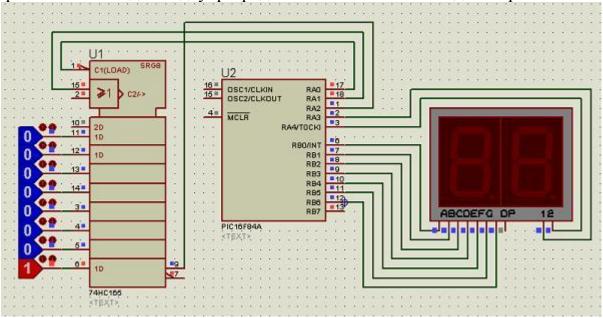
#### Задание 2:

Напишите программу, которая по нажатию кнопки переключает состояние индикатора (горит – не горит) и выводит на 7-сегментный индикатор количество нажатий на кнопку.

Преобразование последовательного кода в параллельный

#### Задание 1:

Соберите в среде моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator Integration цифровую схему на основе микроконтроллера PIC, одного сдвигового регистра 74HC165 и одного двухразрядного 7-сегментного индикатора 7S-LEDs.



#### Задание 2:

Напишите программу, выводящую на один из индикаторов символ, загруженный в сдвиговый регистр. Входные данные для сдвигового регистра представляются в формате:

```
Вход : 11 - 12 - 13 - 14 - 3 - 4 - 5 - 6
Имя : S0 S1 S2 S3 S4 S5 S6 L
```

Бит L обозначает, на какой из индикаторов следует выводить символ: L='0' – первый индикатор 7S-LED, L='1' – второй индикатор.

Биты S0...S6 задают вид символа на индикаторе:

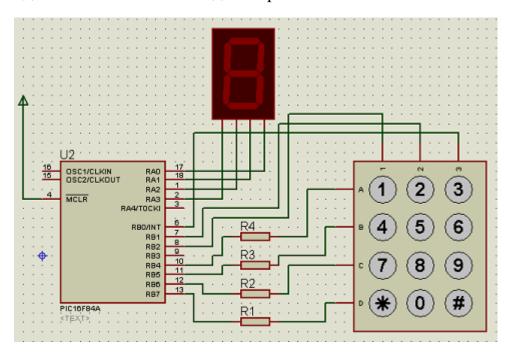
```
-S0-
| | |
S5 S1
|-S6-|
S4 S2
| |
```

Например, символу 'h', выводимому на второй индикатор, соответствует код: "00101111"(0x2F): S0=0', S1=0', S2=1', S3=0', S4...S6=1', L=1'

Программирование матричной клавиатуры

### Задание 1:

Соберите в среде моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator Integration цифровую схему на основе микроконтроллера PIC, клавиатуры 3х4 и одного 7-сегментного индикатора.

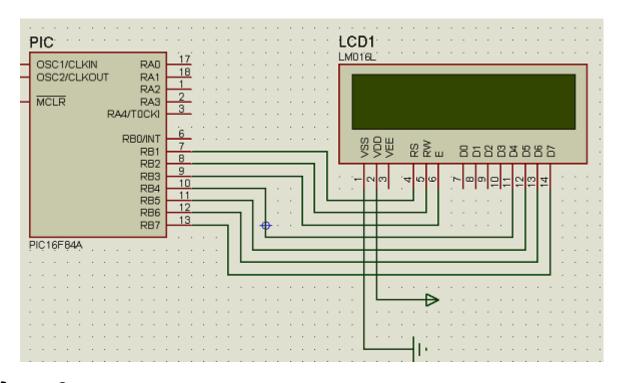


Напишите программу, которая отображает значение нажатой йнопки на 7-сегментном индикаторе.

Программирование дисплея

#### Задание 1:

Соберите в среде моделирования цифровых устройств PROTEUS Simulator Integration схему на основе микроконтроллера PIC и двухстрочного дисплея LM016L



### Задание 2:

Напишите программу, которая выводит на мониторе следующие данные:

```
1-я строка: "БГУИР",
2-я строка: <Фамилия здающего>
```