



INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
SECRETARIA ACADEMICA
DIRECCION DE EDUCACION MEDIA SUPERIOR



CENTRO DE ESTUDIOS CIENTIFICOS Y TECNOLOGICOS num. 9
“JUAN DE DIOS BATIZ”

Unidad de Aprendizaje: MICROELECTRONICA PROGRAMABLE.	Turno: MATUTINO
Nivel: 6°	Periodo: Tercera evaluación.
Especialidad o área: Sistemas Digitales.	Ciclo escolar: 2020-2021 “B”.
Fecha del examen: 14 de Junio de 2021.	Contenido a evaluar: Unidad III y IV.
Horario del examen: 11:00 a 12:50 hrs.	Duración del examen: Dos horas

Tipo de examen: **Único.**

Calificación:

Alumno **Morales Martínez José Antonio**

Boleta_ 2019090265_ Firma **Morales Martínez José Antonio**

Profesor de esta asignatura en este grupo_ Jesús Alberto Olivares Vargas_ Grupo_ 6IM2_

I.- Sección Primera. **PARTE A.**

INSTRUCCIONES

CONTESTE EN EL PARENTESIS LA LETRA DE LA RESPUESTA CORRECTA.

PARTE A:

- 1.- EL CIRCUITO 74LS595 ES UN:.....(C)
A) CONTADOR DE RIZADO. B) MULTIPLEXOR DE DATOS.
C) REGISTRO DE CARGA EN SERIE Y SALIDA PARALELO D) REGISTRO DE CORRIMIENTO ALEATORIO.
- 2.- EL CIRCUITO MAX232 ES UN CIRCUITO QUE CONTIENE:.....(B)
A) 14 TERMINALES. **B) 16 TERMINALES.**
C) 28 TERMINALES. D) 40 TERMINALES.
- 3.- LOS ELEMENTOS BASICOS EN UNA COMUNICACIÓN SERIAL SON:.....(A)
A) UN Tx. MEDIO FISICO Y UN Rx. B) UN REGISTRO DE CORRIMIENTO Y UN Rx.
C) UN AMPLIFICADOR OPERACIONAL Y UN OSC. D) UN TRANSISTOR Y UN DCE.
- 4.- EL CIRCUITO MAX232 ES UN CIRCUITO QUE CONTIENE:.....(C)
A) TRES TX Y DOS RX. B) CUATRO TX Y DOS RX.
C) DOS TX Y DOS RX. D) CINCO TX Y DOS RX.
- 5.- QUE EFECTO CREA LA CAPACITANCIA EN UNA LINEA DE TRANSMISION DE PAR DE COBRE:.....(A)
A) LA ATENUACION DEL PULSO B) LA AMPLIFICACION DEL PULSO.
C) LA INVERSION DE POLARIDAD DEL PULSO. D) LA DEFORMACION DEL PULSO.
- 6.-EL CONECTOR UTILIZADO EN LA COMUNICACIÓN SERIAL RS232 ES:.....(B)
A) UN RJ 45.. **B) UN DB 9.**
C) CENTRONIX. D) UN USB TIPO A.

- 7.- EL FORMATO PARA LA TRANSMISION EN SERIE RS232 ES:.....(B)
A) 2 BIT DE INICIO, 9 BITS DE DATOS, Y 2 DE PARADA.
B) 1 BIT DE INICIO, 8 BITS DE DATOS, Y 1 DE PARADA.
C) 3 BIT DE INICIO, 7 BITS DE DATOS, Y 3 DE PARADA.
D) 5 BIT DE INICIO, 6 BITS DE DATOS, Y 1 DE PARIDAD.
- 8.- EL BAUDRATE (BITS/SEG) CORRECTO EN LA TX DE DATOS ES:.....(C)
A) 1300 BAUDS.
B) 9100 BAUDS.
C) 2400 BAUDS.
D) 4300 BAUDS.
- 9.- EL BIT DE PARIDAD EN EL ESTÁNDAR RS232-C ES UTILIZADO PARA:.....(C)
A) SINCRONIZAR LOS DATOS.
B) LA INVITACION A DESCONEXION.
C) LA DETECCION DE ERRORES EN LA TX.
D) CONTROLAR UNA TRASMISION DE DATOS.
- 10.- UN TIPO DE MODUACION EN LAS LINEAS DE TX ES:.....(D)
A) UHF.
B) TSK.
C) VHF.
D) ASK.

Valor por reactivo: **0.1 de punto.**
Valor de la sección PARTE A: **1 punto.**

II.- Sección A Segunda

INSTRUCCIONES

EL PROBLEMA DEBERA CONTENER SU DIAGRAMA DE FLUJO Y SU PROGRAMA EN LENGUAJE ENSAMBLADOR DEL PIC 16F877, NO SE PODRA CONTESTAR EL INCISO SIGUIENTE SI NO SE CONTESTO EL ANTERIOR.

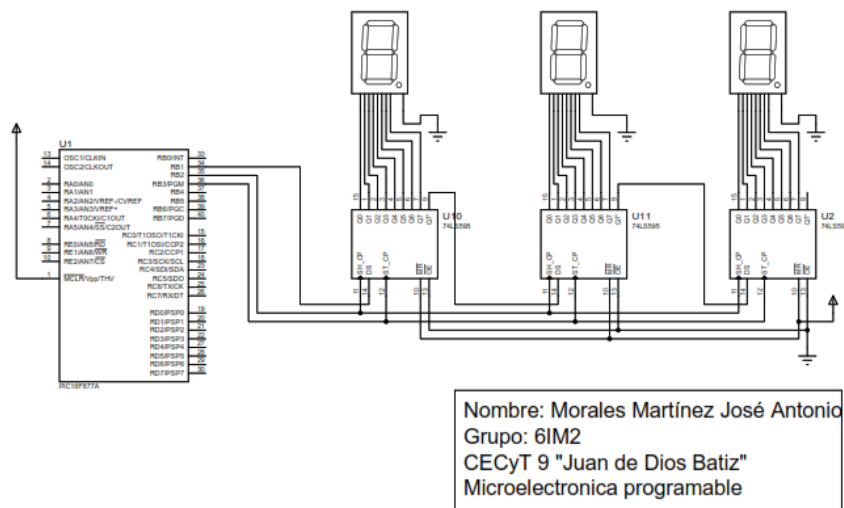
PARTE B:

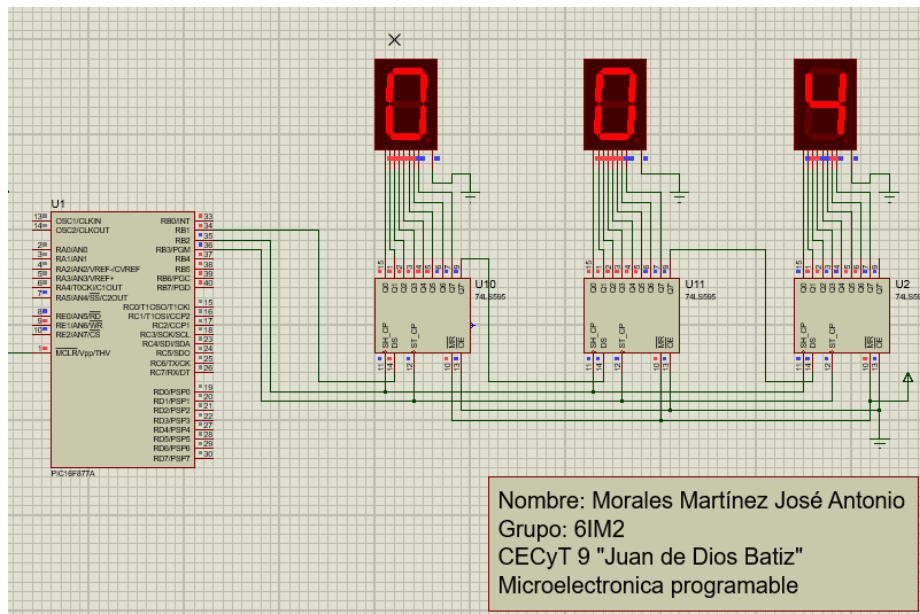
PROBLEMA: DESARROLLE UN SISTEMA DIGITAL QUE CUMPLA CON LAS SIGUIENTES CARACTERISTICAS:

- A) UTILIZANDO EL PIC16F877, SE DESEAN CONECTAR TRES DISPLAYS DE 7 SEGMENTOS DE CATODO COMUN, PERO EL PIC SOLO CUENTA CON 3 PINES DISPONIBLES RB1, RB2, RB3. ¿MEDIANTE UN DIAGRAMA ESQUEMATICO CREADO EN PROTEUS PROPONGA EL HARDWARE ADICIONAL Y DIBUJE A DETALLE, LA CONEXIÓN DE ESTOS DISPLAYS AL MICROCONTROLADOR?

NOTA: RECUERDE EL EJERCICIO DEL CIRCUITO 74LS595, DE COMUNICACIÓN SERIAL Y LOS REGISTROS DE CORRIMIENTO.

Valor: 1 PUNTO.





- B) REALICE EL PROGRAMA EN MPLAB PARA QUE CUANDO SE ARRANQUE EL SISTEMA, EN EL DISPLAY SE MUESTRE LA CUENTA 000 Y POR CADA SEGUNDO TRANSCURRIDO SE INCREMENTE EN UNO, HASTA LLEGAR A 999, SI TRANSCURRE UN SEGUNDO MAS EL SISTEMA VOLVERA A EMPEZAR LA CUENTA, Y ASI ESTE PERMANECE POR TIEMPO INDEFINIDO, COMENTE TODAS LAS INSTRUCCIONES Y AGREGUELO AL EXAMEN.

Valor del programa: **1 punto.**

Valor de los comentarios: **2 puntos.**

;INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL
 ;CECYT 9 JUAN DE DIOS BATIZ

;
 ;EXAMEN TERCER PARCIAL.

;
 ;GRUPO:6IM2

;
 ;INTEGRANTE
 ;Morales Martínez José Antonio

;
 ;Este programa ejecuta un contador de 000 a 999 mostrando los datos en displays de 7 segmentos
 ;haciendo uso de una comunicación serial con el PIC16F877A

;-
 list p=16F877A; // Directiva utilizada para definir el microcontrolador a utilizar

#include "c:\program files (x86)\microchip\mpasm suite\p16f877a.inc";

```

;Bits de configuracion
__config __XT_OSC & __WDT_OFF & __PWRTE_ON & __BODEN_OFF & __LVP_OFF & __CP_OFF; ALL

;-----
;fosc = 4 Mhz.
;Ciclo de trabajo del PIC = (1/fosc)*4 = 1us.
;t int =(256-R)*(P)*((1/4000000)*4) = 1 ms ;// Tiempo de interrupción.
;R=131, p=8.
;frec int = 1/ t int = 1Khz.
;-----
;
;Registros de proposito general Banco 0 de Memoria RAM.
;
;Registros propios de estructura del programa

res_w          equ          0x20; //Registro de resplado de la variable W en la subrutna de interrupción
res_status     equ          0x21; //Registro de resplado de la variable status en la subrutna de interrupción
res_pclath     equ          0x22; //Registro de resplado de la variable pclath en la subrutna de interrupción
res_fsr        equ          0x23; //Registro de resplado de la variable fsr en la subrutna de interrupción
presc_1        equ          0x24; //T int= T interrupcion(0.001s)*presc_1 multiplica por un escalar al tiempo de
interrupcion base
presc_2        equ          0x25; //T int= T interrupcion(0.001s)*presc_1*presc_2 multiplica por un escalar al
tiempo de interrupcion base
banderas       equ          0x26; //Registro en donde se definen bits banderas (bandera_c, bandera_D,
bandera_clear)
cont_milis     equ          0x27; //Registro que lleva la cuenta de las unidades de milisegundos (0-255)
cont_seg       equ          0x28; //Registro auxiliar
Reg_TXH        equ          0x29; //Byte alto del conjunto de bits de transmisión de datos serial 16-2
Reg_TXM        equ          0x2A; //Byte medio del conjunto de bits de transmision de datos serial 8-16
Reg_TXL        equ          0x2D; //Byte bajo del conjunto de bits de transmisión de datos serial 1-8
contador       equ          0x2B; //Registro auxiliar para las iteraciones encargadas de rotar los bytes y
enviarlos
temporal       equ          0x2E; //Registro auxiliar en la conversión de binario a 7 segmentos
cta_uniseg     equ          0x2F; //Dirección de la memoria RAM para el registro de las unidades de segundo
cta_decseg     equ          0x30; //Dirección de la memoria RAM para el registro de las decenas de segundo
cta_censeg     equ          0x31; //Dirección de la memoria RAM para el registro de las unidades de minuto

;-----
;Constantes
;Constantes de caracteres en siete segmentos.
Car_A          EQU b'01110111'; Caracter A en siete segmentos.
Car_b          EQU b'01111100'; Caracter b en siete segmentos.
Car_C          EQU b'00111001'; Caracter C en siete segmentos.
Car_cc         EQU b'01011000'; Caracter c en siete segmentos.
Car_d          EQU b'01011110'; Caracter D en siete segmentos.
Car_E          EQU b'01111001'; Caracter E en siete segmentos.
Car_F          EQU b'01110001'; Caracter F en siete segmentos.
Car_G          EQU b'00111101'; Caracter G en siete segmentos.
Car_gg         EQU b'01101111'; Caracter g en siete segmentos.
Car_H          EQU b'01110110'; Caracter H en siete segmentos.
Car_hh         EQU b'01110100'; Caracter h en siete segmentos.
Car_I          EQU b'00000110'; Caracter I en siete segmentos.
Car_ii         EQU b'00000100'; Caracter i en siete segmentos.
Car_L          EQU b'00111000'; Caracter L en siete segmentos.
Car_J          EQU b'00011111'; Caracter J en siete segmentos.
Car_N          EQU b'00110111'; Caracter N en siete segmentos.
Car_M          EQU b'00101011'; Caracter M en siete segmentos.
Car_O          EQU b'00111111'; Caracter O en siete segmentos.
Car_oo         EQU b'01011100'; Caracter o en siete segmentos.

```

```

Car_P      EQU b'01110011'; Caracter P en siete segmentos.
Car_q      EQU b'01100111'; Caracter q en siete segmentos.
Car_R      EQU b'01010000'; Caracter R en siete segmentos.
Car_S      EQU b'01101101'; Caracter S en siete segmentos.
Car_t      EQU b'01111000'; Caracter t en siete segmentos.
Car_U      EQU b'00111110'; Caracter U en siete segmentos.
Car_uu     EQU b'00000110'; Caracter u en siete segmentos.
Car_y      EQU b'01101110'; Caracter y en siete segmentos.
Car_Z      EQU b'01011011'; Caracter Z en siete segmentos.
Car_0      EQU b'00111111'; Caracter 0 en siete segmentos.
Car_1      EQU b'00000110'; Caracter 1 en siete segmentos.
Car_2      EQU b'01011011'; Caracter 2 en siete segmentos.
Car_3      EQU b'01001111'; Caracter 3 en siete segmentos.
Car_4      EQU b'01100110'; Caracter 4 en siete segmentos.
Car_5      EQU b'01101101'; Caracter 5 en siete segmentos.
Car_6      EQU b'01111101'; Caracter 6 en siete segmentos.
Car_7      EQU b'00000111'; Caracter 7 en siete segmentos.
Car_8      EQU b'01111111'; Caracter 8 en siete segmentos.
Car_9      EQU b'01100111'; Caracter 0 en siete segmentos.
Car_       EQU b'00001000'; Caracter _ en siete segmentos.
Car_null   EQU b'00000000'; Caracter nulo en siete segmentos.

```

;-----

;banderas del registro banderas.

```

ban_int     equ     .0;      //Bit bandera de retardo 1s
sin_bd1     equ     .1;      //Sin Uso bd1.
sin_bd2     equ     .2;      //Sin Uso bd2.
sin_bd3     equ     .3;      //Sin Uso bd3.
sin_bd4     equ     .4;      //Sin Uso bd4.
sin_bd5     equ     .5;      //Sin Uso bd5.
sin_bd6     equ     .6;      //Sin Uso bd6.
sin_bd7     equ     .7;      //Sin Uso bd7.

```

;-----

;Asignacion de los bits de los puertos de I/O.

;Puerto A.

```

Sin_usoRA0   equ           .0; // Sin uso RA0.
Sin_usoRA1   equ           .1; // Sin uso RA1.
Sin_usoRA2   equ           .2; // Sin uso RA2.
Sin_usoRA3   equ           .3; // Sin uso RA3.
Sin_usoRA4   equ           .4; // Sin uso RA4.
Sin_usoRA5   equ           .5; // Sin uso RA5.

```

```

proga        equ     b'11111'; // Programacion Inicial del Puerto A.

```

;Puerto B.

```

Sin_usoRB0   equ           .0; // Sin uso RB0.
Data_in      equ           .1; // Salida para mandar los datos de manera serial al 74LS595
CLK_Serie    equ           .2; // Salida para generar el CLK serie.
CLK_Paralelo equ           .3; // Salida para generar el CLK paralelo.
Sin_usoRB4   equ           .4; // Sin uso RB4.
Sin_usoRB5   equ           .5; // Sin uso RB5.
Sin_usoRB6   equ           .6; // Sin uso RB6.
Sin_usoRB7   equ           .7; // Sin uso RB7.

```

```

progb        equ     b'11110001'; // Programacion Inicial del Puerto B.

```

;Puerto C.

```

Sin_usoRC0      equ          .0; // Sin uso RC0.
Sin_usoRC1      equ          .1; // Sin uso RC1.
Sin_usoRC2      equ          .2; // Sin uso RC2.
Sin_usoRC3      equ          .3; // Sin uso RC3.
Sin_usoRC4      equ          .4; // Sin uso RC4.
Sin_usoRC5      equ          .5; // Sin uso RC5.
Sin_usoRC6      equ          .6; // Sin uso RC6.
Sin_usoRC7      equ          .7; // Sin uso RC7.

prog            equ          b'11111111'; // Programacion Inicial del Puerto C.

;Puerto D.
Sin_usoRD0      equ          .0; // Sin uso RD0.
Sin_usoRD1      equ          .1; // Sin uso RD1.
Sin_usoRD2      equ          .2; // Sin uso RD2.
Sin_usoRD3      equ          .3; // Sin uso RD3.
Sin_usoRD4      equ          .4; // Sin uso RD4.
Sin_usoRD5      equ          .5; // Sin uso RD5.
Sin_usoRD6      equ          .6; // Sin uso RD6.
Sin_usoRD7      equ          .7; // Sin uso RD7.

progd           equ          b'11111111'; // Programacion Inicial del Puerto D como salidas.

;Puerto E.
Sin_usoRE0      equ          .0; // Sin uso RE0.
Sin_usoRE1      equ          .1; // Sin uso RE1.
Sin_usoRE2      equ          .2; // Sin uso RE2.

proge           equ          b'1111'; // Programacion inicial del Puerto E como salidas.
;-----
;=====
;==Vector Reset==
;=====

                                org 0x0000;                                // dirección de inicio de la memoria donde el IDE
comenzara a ensamblar
vec_reset        clrpf PCLATH;                                // Limpia el registro PCLATH
                                goto prog_prin;                // ve para la etiqueta prog_ini
;-----
;-----
;=====
;== Subrutina de Interrupciones ==
;=====
                                org 0004h;                    //Direccion de memoria donde se encuentra la subrutina de servicio de interrupcion
vec_int
movwf res_w;      //Respaldar el estado del registro w
movf status,w;    //Respaldar las banderas de la alu en la variable auxiliar res_status
movwf res_status; //Respaldar las banderas de la alu en la variable auxiliar res_status
clrpf status;     //Limpia el registro STATUS
movf pclath,w;    //Respaldar el estado del registro pclath en la variable auxiliar res_pclath
movwf res_pclath; //Respaldar el estado del registro pclath en la variable auxiliar res_pclath
clrpf pclath;     //Limpia el registro pclath
movf fsr,w;       //Respaldar el estado del registro fsr en la variable auxiliar res_sfr
movwf res_fsr;    //Respaldar el estado del registro fsr en la variable auxiliar res_sfr

btfsc intcon,t0if; //Si el bit t0if del registro intcon es igual a 0 salta
call rutina_int;  //LLamada a la subrutina de interrupciones

sal_int movlw .131; //Carga al TMR0 la constante de inicio de conteo 131
        movwf tmr0; //Carga al TMR0 la constante de inicio de conteo 131

```

```

    movf res_fsr,w;      //Regresa el contenido reslpaldado en res_fsr al registro fsr
    movwf fsr;          //Regresa el contenido reslpaldado en res_fsr al registro fsr
    movf res_pclath,w;   //Regresa el contenido reslpaldado en res_pclath al registro pclath
    movwf pclath;        //Regresa el contenido reslpaldado en res_pclath al registro pclath
    movf res_status,w;   //Regresa el contenido reslpaldado en res_status al registro status
    movwf status;        //Regresa el contenido reslpaldado en res_status al registro status
    movf res_w,w;        //Regresa el contenido reslpaldado en res_r al registro w

    retfie;              //Regresar al programa principal
;-----

;=====
;== Subrutina de Interrupciones ==
;=====

rutina_int  incf cont_milis,f;    //Incrementa la variable cont milis en una unidad y guarda en el mismo registro
            incf presc_1,f;       //Incrementa la variable presc 1 en una unidad y guarda en el mismo registro

            movlw .100;           //Carga a w la variable con la cual se compara el contenido de prescalador
            xorwf presc_1,w;      //XOR entre registro presc 1 y el registro de trabajo
            btfsc status,z;       //Si el bit z del registro status es igual a 0 salta
            goto sig_int;         //Ve a la siguiente condicion del prescalador
            goto sal_rutint;      //Ve a la salida de la subrutina

sig_int     clrf presc_1;         //Limpia el registro presc 1
            incf presc_2,f;       //Incrementa la variable presc 2 y guarda en el mismo registro
            movlw .10;           //Carga a w 10 y variablecual se compara el contenido de prescalador
            xorwf presc_2,w;      //XOR entre registro presc 2 y el registro de trabajo
            btfss status,z;       //Si el bit z del registro status es igual a 1 salta
            goto sal_rutint;      //Ve a la salida de la subrutina
            clrf presc_1;         //Limpia el registro presc 1
            clrf presc_2;         //Limpia el registro presc 2

sal_rutext  bsf banderas,ban_int; //Pon a 1 el bit ban int del registro banderas(retardo 1s)

sal_rutint  bcf intcon,t0if;      //Pon a 0 el bit bandera t0if puesto a 1 por la interrupcion
            return;               //Regresar al programa principal
;-----

;=====
;==Subrutina de inicio==
;=====

prog_ini    bsf STATUS,RP0;       //Coloca al programa en el bco. 1 de ram
            movlw 0x02;           // Mueve la constante 0X02 al registro w
            movwf OPTION_REG ^0x80; // Configura el preescalador y Desactiva los pull-up
            movlw proga;          // Configura al porta
            movwf TRISA ^0x80;    // como entradas sin uso
            movlw progcb;         // Configura al portb como salidas
            movwf TRISB ^0x80;    // salidas de tranmisi3n de datos
            movlw progcc;         // Configura al portc
            movwf TRISC ^0x80;    // como entradas sin uso
            movlw progdd;         // Configura al portd
            movwf TRISD ^0x80;    // como entradas sin uso
            movlw progee;         // Configura al porte
            movwf TRISE ^0x80;    // como entradas sin uso
            movlw 0x06;           // Configuraci3n del registro
            movwf ADCON1 ^0x80;   // ADCON1

```



```

        bcf      STATUS,RP0;          //regresa al bco. 0 de ram

movlw 0xa0;          // Habilita la interrupcion del TMR0, Las globales
movwf intcon;        // y borra las banderas de interrupción
movlw .131;          //Se fija el numero en binario desde
movwf tmr0;          //comenzará la cuenta en binario

        clrf portd;          //Inicializa la salida de datos serial
        clrf Reg_TXL;        //Inicializa los registros de transmisión de datos
        clrf Reg_TXM;        //Inicializa los registros de transmisión de datos
        clrf Reg_TXH;        //Inicializa los registros de transmisión de datos

        return;              //Regresa de la subrutina de inicializacion
;-----

;=====
;==Programa Principal==
;=====

prog_prin      call prog_ini;      //Llamada a la subrutina de inicio

cuenta_time

segmentos      movf cta_uniseg,w;    //Respalda el contenido de cta_uniseg
                movwf temporal;      //en la variable temporal
                call convbin_7seg;    //Llamada a la subrutina de conversion de binario a 7

segmentos      movf temporal,w;      //Envia el dato en 7 segmentos al registro que se encargará
                movwf Reg_TXH;        //de la transmisión serie

                movf cta_decseg,w;    //Respalda el contenido de cta_decseg
                movwf temporal;      //en la variable temporal
                call convbin_7seg;    //Llamada a la subrutina de conversion de binario a 7

segmentos      movf temporal,w;      //Envia el dato en 7 segmentos al registro que se encargará
                movwf Reg_TXM;        //de la transmisión serie

                movf cta_censeg,w;    //Respalda el contenido de cta_censeg
                movwf temporal;      //en la variable temporal
                call convbin_7seg;    //Llamada a la subrutina de conversion de binario a 7

segmentos      movf temporal,w;      //Envia el dato en 7 segmentos al registro que se encargará
                movwf Reg_TXL;        //de la transmisión serie

                call TX_Datos;        //Llamada a la subrutina que envia los datos de forma serial
                call retardo_1s;      //Retardo en la aparición de caracteres en los displays
;-----

        incf cta_uniseg,f;          //Incrementa la variable cta unidades de segundo
        movlw .10;                  // Resta entre el contenido de cta_uniseg
        subwf cta_uniseg,w;          // y 10 decimal
        btfss status,Z;              //Compara el resultado en caso de que no sea cero
        goto cuenta_time;            //Si es 1 muestra el caracter en los displays
        clrf cta_uniseg;              //De lo contrario reinicia el contenido de las unidades de segundo

        incf cta_decseg,f;           //Incrementa la variable cta decenas de segundo
        movlw .10;                  // Resta entre el contenido de cta_decseg
        subwf cta_decseg,w;          // y 10 decimal

```

btfs status,Z;	//Compara el resultado en caso de que no sea cero
goto cuenta_time;	//Si es 1 muestra el caracter en los displays
clrf cta_uniseg;	//De lo contrario Reinicia el contenido de las unidades de segundo
clrf cta_decseg;	//y las decenas de segundo
incf cta_censeg,f;	//Incrementa la variable cta centenas de segundo
movlw .10;	//Resta entre el contenido de cta_censeg
subwf cta_censeg,w;	//y 10 decimal
btfs status,Z;	//Compara el resultado en caso de que no sea cero
goto cuenta_time;	//Si es 1 muestra el caracter en los displays
clrf cta_uniseg;	//Si es 1 muestra el caracter en los displays
clrf cta_decseg;	// decenas de segundo
clrf cta_censeg;	//y las centenas de segundos
goto cuenta_time;	//Reincia la cuenta en 000

;-----

```

;=====
;      ===Subrutina de Tx. de datos en formato serial ===
;=====

```

TX_Datos	movlw .24;	//Se realizaran 24 iteraciones para enviar los
	movwf contador;	//24 bits que conforman el word de datos
sig_TX		
	rlf Reg_TXL,f;	//Rota un bit el contenido del registro de trasmisión de datos alto
	rlf Reg_TXM,f;	//Rota un bit el contenido del registro de trasmisión de datos medio
	rlf Reg_TXH,f;	//Rota un bit el contenido del registro de trasmisión de datos bajo
	btfs status,c;	//Escanea el estado del bit C el cual es el destino del bit más
significativo al rotar		
	goto bit_en_cero;	//Cuando el bit es 0 se pondra a 0 el bit de data In
	bsf portb,Data_in;	//Cuando el bit es 1 se pondra a 1 el bit de data In
	goto gen_pulser;	//Pulso que permite la entrada de datos al integrado 74LS595
bit_en_cero;		
	bcf portb,Data_in;	//Cuando el bit es 0 se pondra a 0 el bit de data In
	nop;	//No operacion,para activar/desactivar dos bits consecutivamnete se
requiere un nop entre ellos		
gen_pulser		
	bsf portb,CLK_Serie;	//Flanco de subida del pulso CLK
	nop;	//Espera en estado alto
	bcf portb,CLK_Serie;	//Flanco de bajada del pulso CLK
	decfsz contador,f;	//Disminuye el contador, finaliza una vez que se enviaron todos los
bits serie		
	goto sig_TX;	//Rota y envia el siguiente bit del conjunto de bits que se enviaran de
forma serie		
	bsf portb,CLK_Paralelo;	//Una vez que se enviaron los datos a cada uno de 16 FF D en daisy
chain		
	nop;	//Esta información pasará a los FFs paralelos
	bcf portb,CLK_Paralelo;	//Mediante el pulso CLK_Paralelo
	return;	

;-----

```

;=====

```

==Subrutina de convertidor de binario a 7 segmentos==

=====

```
convbin_7seg    movlw .0;           //Cargar 0 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_cero;        // ve para fue_cero

               movlw .1;           //Cargar 1 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_uno;        // ve para fue_uno

               movlw .2;           //Cargar 2 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_dos;        // ve para fue_dos

               movlw .3;           //Cargar 3 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_tres;       // ve para fue_tres

               movlw .4;           //Cargar 4 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_cuatro;     // ve para fue_cuatro

               movlw .5;           //Cargar 5 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_cinco;      // ve para fue_cinco

               movlw .6;           //Cargar 6 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_seis;       // ve para fue_seis

               movlw .7;           //Cargar 6 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_siete;      // ve para fue_siete

               movlw .8;           //Cargar 7 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_ocho;       // ve para fue_siete

               movlw .9;           //Cargar 8 binario al registro w
               subwf temporal,w;    //Resta entre el registro temporal y w y guardalo en el registro w
               btfsc status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 0 salta
               goto fue_nueve;      // ve para fue_ocho
               goto sal_subcov7seg;
```

```
fue_cero       movlw car_0;         //Regresa el 0 binario en
               movwf temporal;      //0 7 segmentos a traves del registro temporal
               goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
```

```

fue_uno          movlw car_1;           //Regresa el 1 binario en
                  movwf temporal;       //1 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_dos          movlw car_2;           //Regresa el 2 binario en
                  movwf temporal;       //2 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_tres         movlw car_3;           //Regresa el 3 binario en
                  movwf temporal;       //3 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_cuatro       movlw car_4;           //Regresa el 4 binario en
                  movwf temporal;       //4 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_cinco        movlw car_5;           //Regresa el 5 binario en
                  movwf temporal;       //5 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_seis         movlw car_6;           //Regresa el 6 binario en
                  movwf temporal;       //6 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_siete        movlw car_7;           //Regresa el 7 binario en
                  movwf temporal;       //7 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_ocho         movlw car_8;           //Regresa el 8 binario en
                  movwf temporal;       //8 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina
fue_nueve        movlw car_9;           //Regresa el 9 binario en
                  movwf temporal;       //9 7 segmentos a traves del registro temporal
                  goto sal_subcov7seg; // Ve a la salida de la subrutina

sal_subcov7seg return;                  //Retorno de la subrutina

;-----

;=====
;==Subrutina de retardo de 1ms=
;=====

retardo_1ms      clrf cont_milis;       //Limpia el registro cont milis
loop_1ms         movlw .1;              //Mueve la constante 1 al registro de trabajo
                  subwf cont_milis,w;   //Resta entre el registro cont milis menos el registro de trabajo
                  btfss status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS es igual a 1 salta
                  goto loop_1ms;        //Ve para la etiqueta loop_1ms

                  return;               //regresa de la subrutina

;-----

;=====
;==Subrutina de retardo de 250ms=
;=====

retardo_250ms    clrf cont_milis;       //Limpia el registro cont milis
loop_250         movlw .250;            //Mueve la constante 250 al registro de trabajo
                  subwf cont_milis,w;   //Resta entre el registro cont milis menos el registro de trabaj
                  btfss status,Z;      //Si el bit Z del registro STATUS si es igual a 1 salta de lo contrario

ejecuta normalmente

```

```

goto loop_250;                                //Ve para la etiqueta loop_41ms

return;                                         //regresa de la subrutina

;-----

;=====
;==Subrutina de retardo de 1s==
;=====

retardo_1s

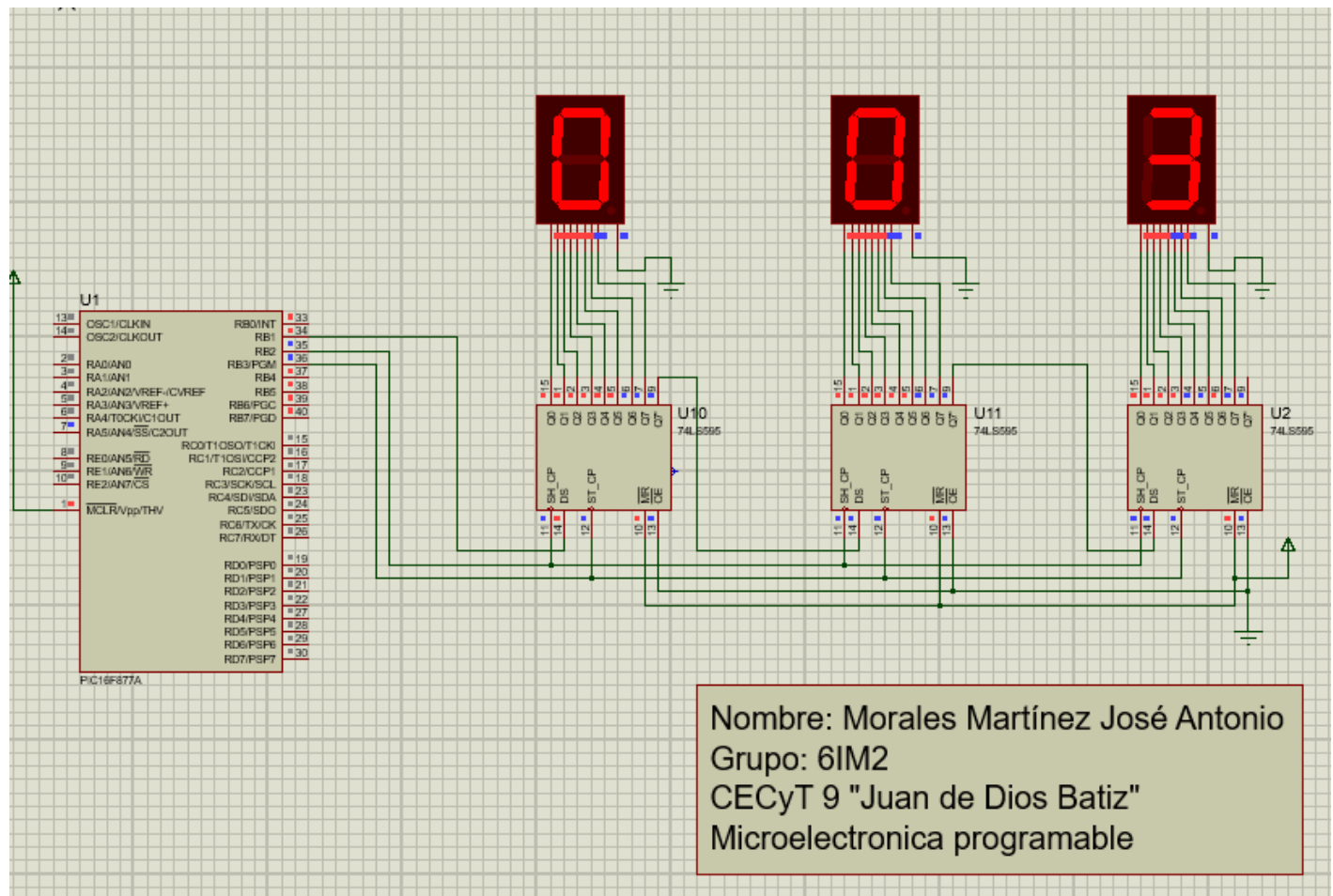
call retardo_250ms;                           //4 perididas de 250ms
call retardo_250ms;                           //para formar un retardo
call retardo_250ms;                           //total de 1s
call retardo_250ms;                           //regresa de la subrutina

return;

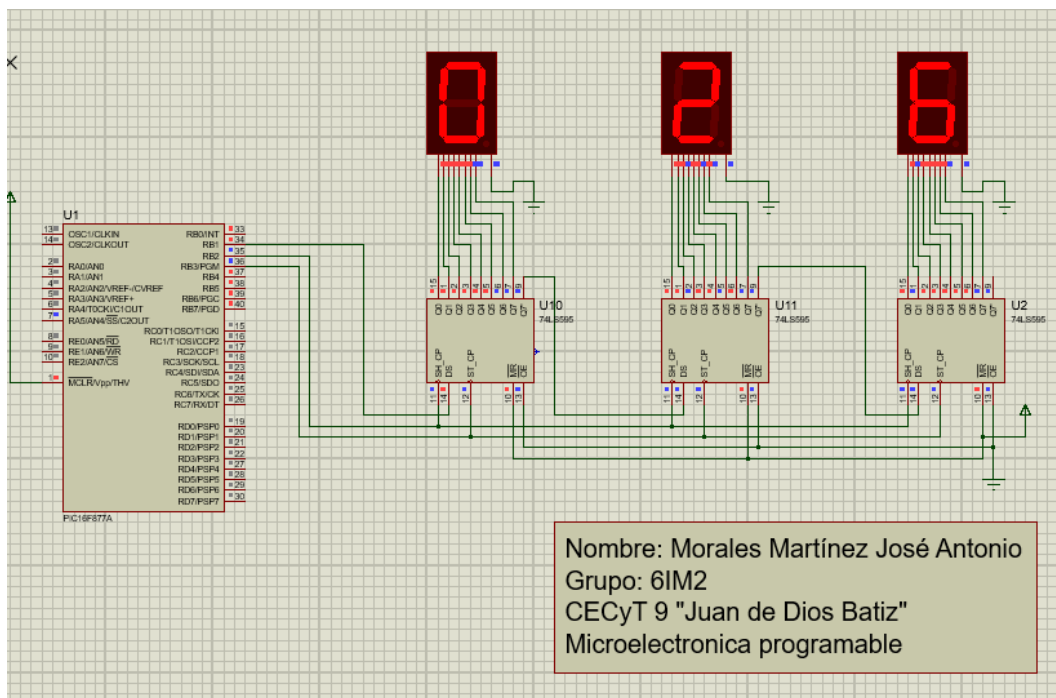
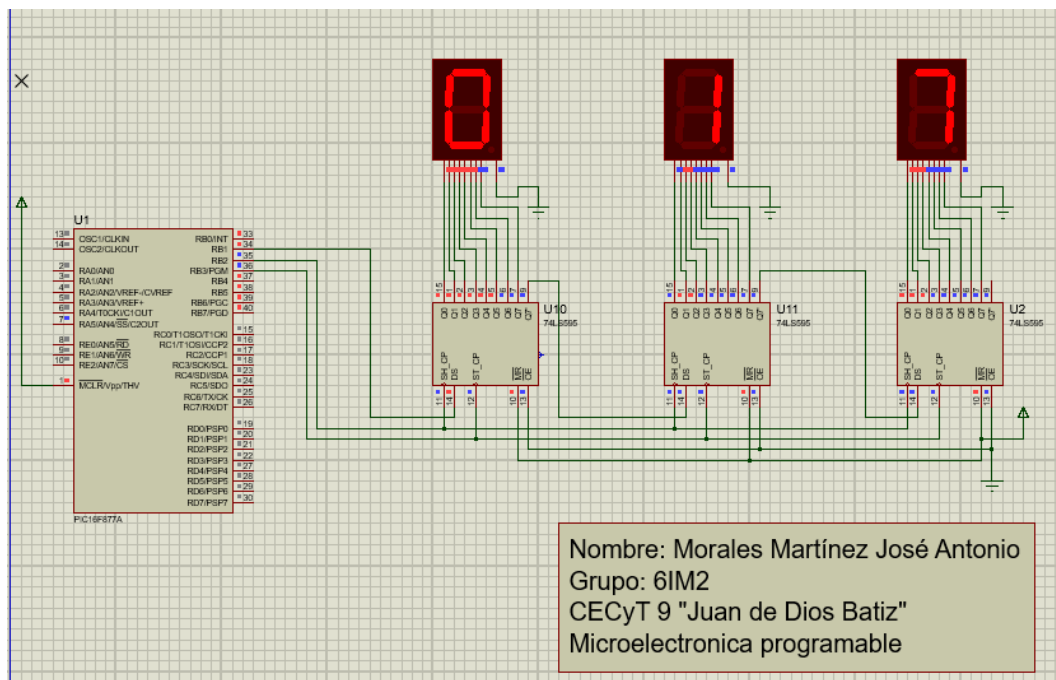
;-----

end                                             //Fin del programa

```



Nombre: Morales Martínez José Antonio
 Grupo: 6IM2
 CECyT 9 "Juan de Dios Batiz"
 Microelectronica programable



Valor de la sección PARTE B: **4 PUNTOS.**

VALOR TOTAL DEL EXAMEN: 5 PUNTOS.