Facultad de ingeniería

Materia: Laboratorio de Microcomputadoras REPORTE DE LA PRÁCTICA 2

Título: Programación en ensamblador direccionamiento indirecto.

Integrantes:

Martínez Pérez Brian Erik - 319049792

• Nuñez Rodas Abraham Enrique - 114003546

• Vicenteño Maldonado Jennifer Michel - 317207251

Profesor: Moises Melendez Reyes

Grupo: 1

Fecha de Entrega: 9 de marzo de 2025

Semestre: 2025-2



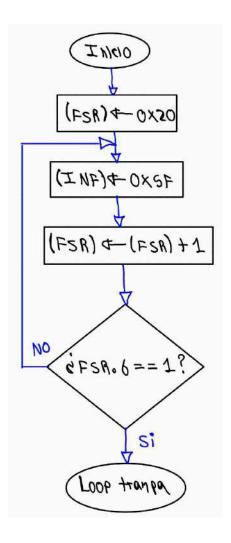
Objetivo: Analizar la programación en lenguaje ensamblador. Realizar algoritmos en lenguaje ensamblador empleando direccionamiento indirecto.

Ejercicios

Ejercicio 1: Escribir, comentar y ejecutar la simulación del siguiente programa:

```
PROCESSOR 16f877
INCLUDE <p16f877.inc>
     ORG 0; vector de reset
     GOTO INICIO
     ORG 5
INICIO:
     ;BCF STATUS,RP1
     ;BSF STATUS,RP0
     MOVLW 0X20; W<- 0X20
     MOVWF FSR ;(FSR) <- W
LOOP:
     MOVLW 0X5F; W<- 0X5F
     MOVWF INDF; (INDF) <- W
     INCF FSR; (FSR) <- (FSR) + 1
     BTFSS FSR,6; ¿YA ACABE? ¿FSR.6 == 1?
     GOTO LOOP; NO, VE A LOOP
     GOTO $; SI, YA TERMINE: ETIQUETA GOTO
     END
```

Diagrama de flujo:

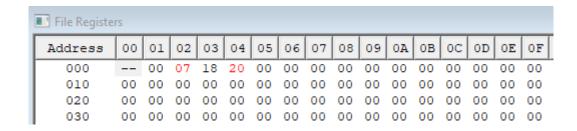


Funcionamiento de la solución:

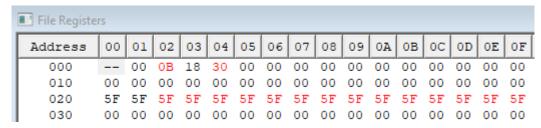
Código:

```
INCLUDE <p16f877.inc>
    ORG 0 ; vector de reset
    GOTO INICIO
    ORG 5
INICIO:
    ;BCF STATUS,RP1
    ;BSF STATUS, RPO
     \label{eq:movlw}  \mbox{MOVLW} \mbox{ 0X20; } \mbox{W}<-\mbox{ 0X20} 
    {\tt MOVWF} FSR ; (FSR) <- W
LOOP:
    MOVLW 0X5F ; W<- 0X5F
    {\tt MOVWF} INDF ; (INDF) <- W
    INCF FSR ; (FSR) \leftarrow (FSR) + 1
    BTFSS FSR,6 ; ;YA ACABE? ;FSR.6 == 1?
    GOTO LOOP ; NO, VE A LOOP
    GOTO $ ; SI, YA TERMINE: ETIQUETA GOTO
    END
```

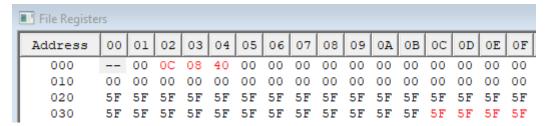
secuencia 1:



secuencia 2:



secuencia 3:



El código realiza la carga del número "0x5F" desde la localidad 0x20 hasta la localidad 0x30, esto se logra ya que se cumple la condición de que prenda el bit 6 que carga la dirección "FSR".

Análisis: utilizar el registro "FSR" permite acceder a múltiples direcciones usando un solo registro sin necesidad de modificar manualmente cada una. En otras palabras, este código es dinámico, ya que podría almacenar valores en cualquier rango de memoria, sin cambiar las instrucciones.

Ejercicio 2: Elaborar un programa que encuentre el número menor, de un conjunto de datos ubicados entre las localidades de memoria 0x20 a 0X3F; mostrar el valor en la dirección 40H.

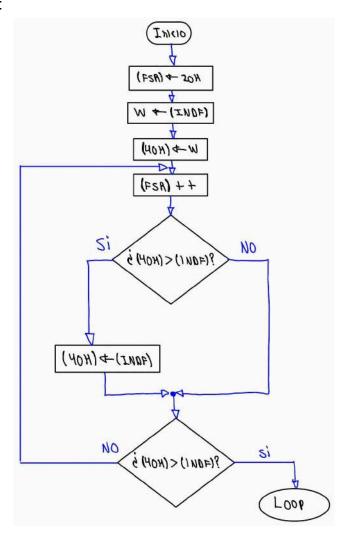
Ejemplo:

Dirección	Dato
20	FF
21	FE
22	FD
23	FC
24	FB
25	FA
26	89
27	88
28	87
29	86
2A	85
2B	84
2C	83
2D	82
2E	81
2F	80

Dirección	Dato
30	6B
31	69
32	68
33	67
34	40
35	41
36	42
37	43
38	44
39	45
3A	46
3B	47
3C	48
3D	49
3E	90
3F	01

Dirección	Dato
40	01

Diagrama de flujo:



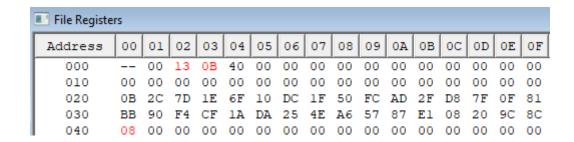
Funcionamiento de la solución:

```
Código:
PROCESSOR 16f877
INCLUDE <p16f877.inc>
ORG 0
GOTO INICIO
ORG 5
INICIO:
MOVLW 0X20; W<- 0X20
MOVWF FSR ; (FSR) <- W
MOVF INDF, W
MOVWF 0X40
LOOP:
INCF FSR, 1
MOVF INDF, W
SUBWF 0X40, W
BTFSS STATUS, C
GOTO MENOR
GOTO MAYORIGUAL
    MAYORIGUAL:
    MOVF INDF, W
    MOVWF 0X40
    BTFSS FSR, 6
    GOTO LOOP
    GOTO $
    MENOR:
    BTFSS FSR, 6
    GOTO LOOP
    GOTO $
    END
```

prueba 1 - secuencia 1:

File Regis	ters															
Address	00	01	02	03	04	05	06	07	08	09	0A	0B	0C	0D	0E	OF
000		00	00	18	40	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
010	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
020	0B	2C	7D	1E	6F	10	DC	1F	50	FC	AD	2F	D8	7F	0F	81
030	BB	90	F4	CF	1A	DA	25	4E	Α6	57	87	E1	80	20	9C	8C
040	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

prueba 1 - secuencia 2:



prueba 2 - secuencia 1:

File Registe	File Registers															
Address	00	01	02	03	04	05	06	07	08	09	0A	0B	0C	OD	0E	0F
000		00	0C	1B	21	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
010	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
020	A 7	33	C6	5B	E0	Fl	94	1C	5C	7D	2C	E0	ΑE	F2	CD	38
030	2F	12	C2	98	95	8B	91	В9	C8	7A	76	3B	Fl	2E	0F	8F
040	A7	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

prueba 2 - secuencia 2:

File Registe	□ File Registers															
Address	00	01	02	03	04	05	06	07	08	09	0A	0B	0C	0D	0E	OF
000		00	13	0B	40	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
010	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
020	A 7	33	C6	5B	E0	Fl	94	1C	5C	7D	2C	E0	ΑE	F2	CD	38
030	2F	12	C2	98	95	8B	91	В9	C8	7A	76	3B	Fl	2E	0F	8F
040	0F	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

Análisis: El código funciona de manera adecuada al recorrer la memoria correctamente y almacenar el valor mínimo, cuando FSR llega a 0x40, el programa se detiene y el menor valor queda almacenado en esa dirección, El uso de direccionamiento indirecto permite optimizar el código y hacer más dinámico el acceso a los datos en la memoria, Este código no interactúa directamente con periféricos como puertos de entrada/salida o temporizadores, ya que trabaja únicamente con la memoria RAM interna del PIC

Ejercicio 3: Desarrollar el algoritmo y el programa que ordene de manera ascendente un conjunto de datos ubicados en el banco 0 del registro 0X20 al 0X2F.

Ejemplo:

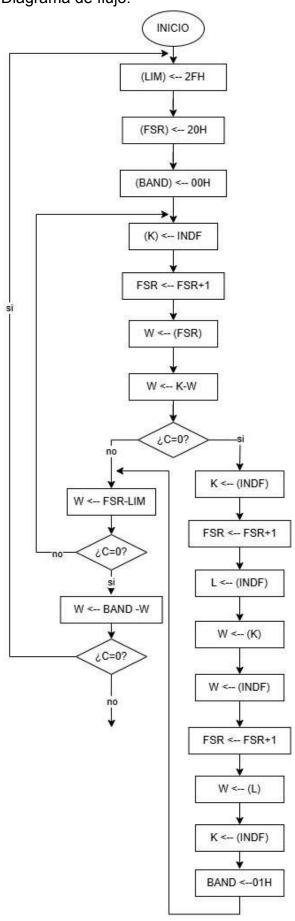
20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	2A	2B	2C	2D	2E	2F
0F	0E	0D	0C	0B	FF	09	08	07	06	05	04	03	02	0A	01

Solución:

20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	2A	2B	2C	2D	2E	2F
01	02	03	04	05	06	07	08	09	0A	0B	0C	0D	0E	0F	FF

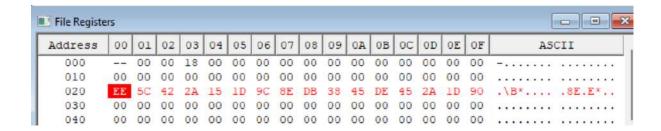
a. Comprobar el funcionamiento de su programa con distintos conjuntos de datos.

Diagrama de flujo:

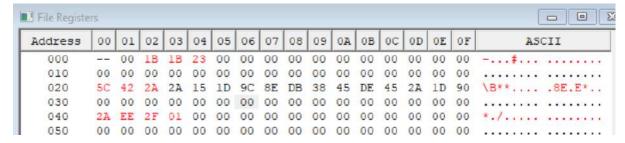


Código:

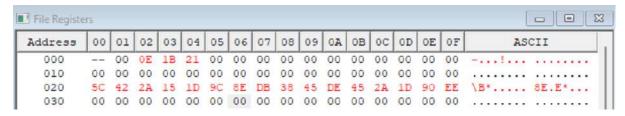
```
PROCESSOR 16f877
INCLUDE <pl6f977.inc>
K equ H'40' ;auxl
L equ H'41' ;aux2
LIM equ H'42' ;aux limite
BAND equ H'43' ;bandera orden
    GOTO INICIO
    ORG 5
INICIO: MOVLW H'2F'
         MOVWF LIM ; (LIM)<-- W límite de la lista
MOVLW H'20' ; W<-- primer número
         MOVLW H'00'
         MOVWE BAND
                         ; (BAND) <--W '0'
         MOVE INDE, W ; W<--INDE
NUM1:
                         ; (K) <--W
         MOVWE K
      MOVE INDE, W : W-
NUM2: INCF FSR
COMPARA: SUBWF K, W
                            ; W<-- (K-W)
         BTFSC STATUS, C ;¿C=0?
GOTC ORDENA ; C=0
GOTC FINAL ; c=1
 ORDENA: MOVE INDF, W , W<--INDF MOVWF K ; (K)<--W
         DECF FSR
                          ; FSR<--FSR+1
         MOVE INDE, W ; W<--INDE
         MOVE R, W
         MOVWF INDF
         INCF FSR
                           ; FSR<--FSR+1
         MOVF I, W
                           ; W<--L
         MOVWE INDE
         MOVE INDE, W ; W <-- INDE
         MOVWE K
                          ; K<--W
         MOVLW H'01'
         MOVWE BAND
                         ; BAND<--'1'
 FINAL:
          ; comprueba que llegue al final de la lista
         MOVF LIM, W ; W<--LIM
SUBWF FSR, W ; W<--(FSR-LIM)
BTFSS STATUS, C ; ¿C=0?
          COTC NUM1
                               ; c=1
          ;revisa que la lista este ordenada
          SUBWT BAND, W
          MOVLW H'01'
          SUBWF BAND, W ; W <-- (BAND - W)
BTFSS STATUS, C ; ¿C=0?
          GOTO $
                              ; C=1
          COTC INICIO ; C=0
          END
```



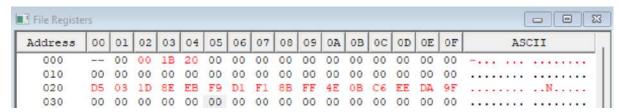
Prueba 1 - Secuencia 2



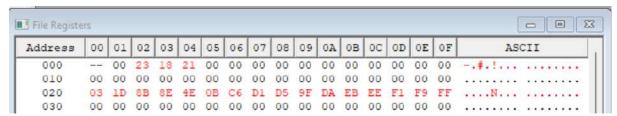
Prueba 1 - Secuencia 3



Prueba 2 - Secuencia 1



Prueba 2 - Secuencia 2



Análisis:

El código implementa bubble sort, va comparando pares de números almacenados en k y L, después realiza el intercambio si es necesario, repite el proceso hasta que estén ordenados completamente. Utiliza la variable Lim para definir el límite de la lista de números, y usa BAND para indicar si ha terminado.

Conclusiones:

Martínez Pérez Brian Erik

En esta práctica logramos crear algoritmos que tenían como propósito principal comprender el uso de instrucciones con modo de direccionamiento indirecto, para ello tuvimos que comprender que la misma instrucción hace la referencia a otra dirección en memoria donde obtendremos el dato deseado, con ayuda de este tipo de direccionamiento podemos crear algoritmos más dinámicos, y evitar realizar modificaciones exageradas a nuestros códigos.

Nuñez Rodas Abraham Enrique

Vicenteño Maldonado Jennifer Michel

Para esta práctica utilizamos direccionamiento indirecto, para realizar algoritmos de búsqueda y ordenamiento, también utilizamos bucles , banderas y variables auxiliares. La utilización de direccionamiento indirecto nos permite recorrer listas o matrices, también es útil al momento de manejar un buffer y arreglos.

Referencias:

del PIC, 2. 1-La Familia. (s/f). 2.- Descripción General del PIC16F877. Edu.ar. Recuperado el 10 de febrero de 2025, de https://exa.unne.edu.ar/ingenieria/sysistemas/public_html/Archi_pdf/HojaDatos/Micro controlador es/PIC16F877.pdf

(S/f). Newark.com. Recuperado el 10 de febrero de 2025, de https://mexico.newark.com/microchip/pic16f877a-i-p/microcontroller-mcu-8-bitpic16/d p/69K7640?srsltid=AfmBOorWLTceQMTppGk0OMGmmjB6Upliiw55U28F2qBZH2pU YET 3EInu

Programación de microcontroladores y electrónica. (2021, 17 noviembre). Como configurar los puertos del PIC16F887 como entradas/salidas digitales, usando MIKROC. [Vídeo]. YouTube. https://www.youtube.com/watch?v=6U4i8d8Wugs

Jorge APC. (2024b, abril 21). PIC16F887 miKroC PRO Configuración de entradas y salidas [Vídeo]. YouTube. https://www.youtube.com/watch?v=vKTNDlhwt1c