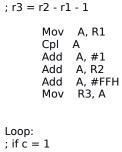
## **Архітектура комп'ютера** Лабораторна робота №2

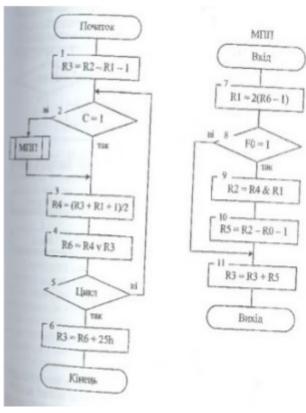
## Вивчення команд передачі управління КР1816ВЕ48

Виконав: Ромас А гр. 10-01

Sel Rb0 Movd A, P5 Swap A Mov R0, A Movd A, P4 Add A, R0 Mov R0, A Movd A, P5 Swap A Mov R1, A Movd A, P4 Add A, R1 Mov R1, A Movd A, P5 Swap A Mov R2, A Movd A, P4 Add A, R2 Mov R2, A Movd A, P5 Swap A Mov R3, A Movd A, P4 Add A, R3 Mov R3, A Movd A, P5 Swap A Mov R4, A Movd A, P4 Add A, R4 Mov R4, A Movd A, P5 Swap A Mov R5, A Movd A, P4 Add A, R5 Mov R5, A Movd A, P5 Swap A Mov R6, A Movd A, P4 Add A, R6 Mov R6, A Movd A, P5 Swap A Mov R7, A Movd A, P4 Add A, R7 Mov R7, A



 $\label{eq:controller} \begin{array}{ll} Jc & Nompp \\ ; mpp \\ ; r1 = 2(r6 - 1) \\ \\ Mov & A, R6 \end{array}$ 



h4	$h_1$	A0	ХІ	X2	Х3	X4	<i>X</i> 3	26	Ki-naku iropanii unkay
		R0	R1	R2	R3	R4	R5	R6	R7
0	0	44	D3	E5	24	06	20	05	2
0	_	2.8	0.5	27	22	M	04	68	4
i	Ť	03	5C	30	67	0A	ii.	40	- 1

$h_0$	$h_2$	Порти		
0	0	P1		
0	1	P2		
=	-	200		
1	1	P4,P5		

Dec A
Clr C
Rlc A
Mov R1, A
Sel Rb1
Mov A, R1
Addc A, #0
Mov R1, A
Sel Rb0
Cpl F0
Jf0 Nof

; r2 = r4 & r1

Mov A, R4 Anl A, R1 Mov R2, A

; r5 = r2 - r0 - 1

Mov A, R0 Cpl A Add A, #1 Add A, R2 Dec A Mov R5, A

Nof:

Cpl F0; r3 = r3 + r5

Mov A, R3
Add A, R5
Mov R5, A
Sel Rb1
Mov A, R3
Addc A, #0
Mov R3, A
Sel Rb0

Nompp:

; r4 = (r3+r1+1)/2

Clr C Mov A, R3 Add A, R1

Inc A Rrc A

Mov R4, A

; (r6 = r4 v r3)

Mov A, R4 Orl A, R3 Mov R6, A

Djnz R7, Loop

; r3 = r6 + 25h

Mov A, R6 Add A, #25H Mov R3, A

Sel Rb1 Mov A, R3 Addc A, #0 Mov R3, A

Sel Rb0