МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ УКРАЇНИ "КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ"

ЛАБОРАТОРНА РОБОТА № 4

ВИКОНАННЯ АРИФМЕТИЧНИХ ОПЕРАЦІЙ В МІКРОКОНТРОЛЕРІ МК48

з дисципліни: «Архітектура комп'ютерів»

Виконав: Студент ФІОТ Групи ІО – 42 Кочетов Данило

Київ

2016

Лабораторна робота №4

ВИКОНАННЯ АРИФМЕТИЧНИХ ОПЕРАЦІЙ В МІКРОКОНТРОЛЕРІ МК48

Мета завдання: Вивчення структури, режимів роботи, системи команд і отримання навиків розробки програм виконання операції множення в мікроконтроллері МК48.

Варіант завдання: 4213₁₀ = 1 000 001 110 101₂

Н6	Н5	H4	Н3	H2	H1
1	1	0	1	0	1

H6 H5 H4	Спосіб множення	Розрядність операндів
1 1 0	3	24

H5 H3 H1	X	Y	Z
111	ПК	дк	ДК

H2 H4	Порт
0 0	P4, P5

Лістинг:

```
SEL RB0
                                                 MOV RO, A
CLR C
                                                 MOVD A, P5
                                                 SWAP A
; read x
                                                 MOV R1, A
MOVD A, P4
                                                 MOVD A, P5
SWAP A
                                                 ORL A, R1
MOV R3, A
                                                 MOV R1, A
MOVD A, P4
ORL A, R3
                                                 MOVD A, P5
MOV R3, A
                                                 SWAP A
                                                 MOV R2, A
MOVD A, P4
                                                 MOVD A, P5
SWAP A
                                                 ORL A, R2
MOV R4, A
                                                 MOV R2, A
MOVD A, P4
ORL A, R4
                                                 ; y to DK
MOV R4, A
                                                 MOV A, RO
                                                 JB7 Y DK
MOVD A, P4
                                                 JMP AFTER_Y_DK
SWAP A
MOV R5, A
MOVD A, P4
                                                 Y DK:
ORL A, R5
                                                       ANL A, #1111111b
MOV R5, A
                                                       MOV RO, A
MOV R6, #24
                                                       SEL RB0
                                                       MOV A, #1000000b
                                                       XRL A, R7
; read y
                                                       MOV R7, A
SEL RB1
MOVD A, P5
                                                 ; main loop
                                                 AFTER_Y_DK:
SWAP A
MOV RO, A
MOVD A, P5
                                                 ; check y[last]
ORL A, RO
```

```
SEL RB1
                                                MOV R1, A
MOV A, RO
                                                MOV A, R2
JB7 SUM
JMP AFTER SUM
                                                RRC A
                                                MOV R2, A
; z = z + x
SUM:
                                                MOV A, R7
      SEL RB0
                                                JB7 Z DK
                                                JMP AFTER_Z_DK
      CLR C
      MOV A, R2
      ADD A, R5
                                                 ; z to DK
      MOV R2, A
                                                 Z_DK:
                                                       MOV A, RO
      MOV A, R1
      ADDC A, R4
                                                       CPL A
                                                       MOV RO, A
      MOV R1, A
                                                      MOV A, R1
      MOV A, R0
      ADDC A, R3
                                                       CPL A
      MOV RO, A
                                                       MOV R1, A
                                                       MOV A, R2
z = z * 2
                                                       CPL A
AFTER SUM:
                                                       MOV R2, A
SEL RB0
CLR C
                                                       SEL RB1
MOV A, R2
                                                       MOV A, RO
RLC A
                                                       CPL A
MOV R2, A
                                                       MOV RO, A
                                                       MOV A, R1
MOV A, R1
RLC A
                                                       CPL A
MOV R1, A
                                                       MOV R1, A
MOV A, RO
                                                       MOV A, R2
RLC A
                                                       CPL A
MOV RO, A
                                                       MOV R2, A
; y = y * 2
                                                       CLR C
SEL RB1
                                                       MOV A, R2
CLR C
                                                       ADDC A, #1
                                                       MOV R2, A
MOV A, R2
RLC A
                                                       MOV A, R1
MOV R2, A
                                                       ADDC A, #0
                                                       MOV R1, A
MOV A, R1
RLC A
                                                       MOV A, RO
MOV R1, A
                                                       ADDC A, #0
MOV A, R0
                                                       MOV RO, A
RLC A
MOV RO, A
                                                       SEL RB0
                                                       MOV A, R2
                                                       ADDC A, #0
SEL RB0
                                                       MOV R2, A
DJNZ R6, AFTER Y DK
                                                       MOV A, R1
                                                       ADDC A, #0
; z = z / 2
                                                       MOV R1, A
SEL RB0
CLR C
                                                       MOV A, RO
MOV A, RO
                                                       ADDC A, #0
RRC A
                                                       MOV RO, A
MOV RO, A
MOV A, R1
                                                AFTER Z DK:
RRC A
                                                END
```

Висновки:

В ході виконання лабораторної роботи була вивчена система команд арифметичних операцій у мікроконтролері МК48.

Результати моделювання співпадають з розрахованими.