

MIKROPROCESOROVÁ TECHNIKA

Třída: A3	Úloha č. 5	Název Programové zpoždění	
Jméno:	Datum zadání:	Datum odevzdání:	Známka:
Jakub Tenk	19. 11. 2020	2. 12. 2020	

Zadání:

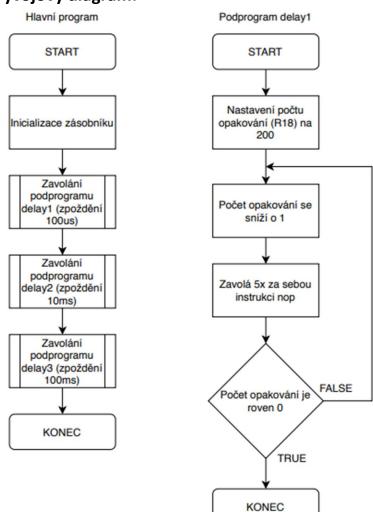
Navrhněte program pro programové zpoždění. V zadaní uveďte vaše specifikované časy, které jsou realizovány v rámci podprogramu jednou, dvěma a třemi smyčkami. Časy volte ve stovkách mikrosekund, desítkách milisekund a stovkách milisekund.

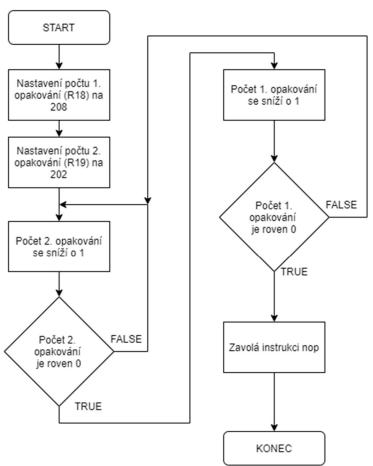
- 1. Zpoždění 100us
- 2. Zpoždění 10ms
- 3. Zpoždění 100ms

Postup:

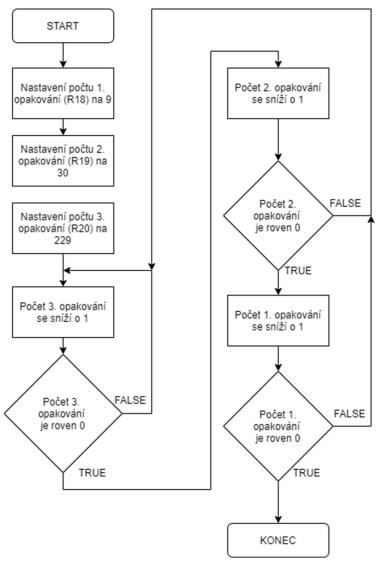
- 1. Při spuštění program inicializuje zásobník.
- 2. Pokračuje do hlavního programu jménem prog.
- 3. Zpustí podprogram delay1, který provede zpoždění o 100us a z podprogramu se vrátí do hlavního programu.
- 4. Pokračuje dále v hlavním programu, kde zpustí podprogram delay2, který provede zpoždění o 10ms a z podprogramu se vrátí do hlavního programu kde pokračuje dále.
- 5. Zpustí podprogram delay3, který provede zpoždění o 100ms a z podprogramu se vrátí do hlavního programu.
- 6. Program se ukončí.

Vývojový diagram:









Ukázka z kódu:

```
>> Programové zpoždění <<
  >> Vytvořil Jakub Tenk <<
.nolist ;vypne debug
.include "m128def.inc"
.list ;zapne debug
.def temp = R16
.dseg
.org 0x100
.cseg
.org 0x0000
         ldi temp, LOW(RAMEND) ; >> Inicializace zásobníku
         out SPL, temp
         ldi temp, HIGH(RAMEND)
         out SPH, temp
prog:
                          ; >> 1. podprogram zpoždění - 100us (provede 1600 cyklů) ; >> 2. podprogram zpoždění - 10ms (provede 160000 cyklů)
         call delay1
         call delay2
         call delay3
                           ; >> 3. podprogram zpoždění - 100ms (provede 1600000 cyklů)
konec:
        rjmp konec
delay1: <mark>ldi</mark> r18, 200
                           ; >> Nastavení počtu opakování
d1:
         dec
                             >> Snižuje počet opakování o 1
              r18
                           ; >> Zavolání prázdné instrukce
         nop
         nop
         nop
         nop
         nop
         brne d1
                          ; >> Skok do cyklu d1
                           ; >> Návrat z podprogramu
delay2: ldi r18, 208
                          ; >> Nastavení počtu opakování
         ldi
              r19, 202
                          ; >> Nastavení počtu opakování
d2:
             r19
                          ; >> Snižuje počet opakování o 1
         dec
         brne d2
                          ; >> Skok do cyklu d2
         dec r18
                           ; >> Snižuje počet opakování o 1
                          ; >> Skok do cyklu d2
         brne d2
                          ; >> Zavolání prázdné instrukce
         nop
                          ; >> Návrat z podprogramu
         ret
delay3: ldi r18, 9
                         ; >> Nastavení počtu opakování
              r19, 30 ; >> Nastavení počtu opakování
r20, 229 ; >> Nastavení počtu opakování
         ldi
         ldi
d3:
         dec r20
                          ; >> Snižuje počet opakování o 1
                          ; >> Skok do cyklu d3
         brne d3
         dec r19
                          ; >> Snižuje počet opakování o 1
         brne d3
                          ; >> Skok do cvklu d3
         dec r18
                          ; >> Snižuje počet opakování o 1
                            >> Skok do cyklu d3
         brne d3
                          ; >> Návrat z podprogramu
        ret
```

Závěr:

Tento program splňuje funkčnost podle zadání, program zavolá podprogram, který zpomalí celý program. Vypracování úlohy bylo podle mě lehké, jelikož mi stačilo vytvořit kostru programu a podprogramu pro zpoždění, dále jen mi stačilo použít chytrou kalkulačku na zpoždění, která mi vypsala celý kód pro zpomalení. Kalkulačku jsem použil na 2. a 3. podprogram, 1. podprogram jsem musel vymyslet a vypočítat sám, protože jsme mohli použít jen jeden cyklus. Jediný problém, na který jsem narazil byl ten, že jsem ze začátku debugoval program při rychlosti procesoru 1 MHz a divil jsem se proč to nevychází. Naštěstí jsem si toho rychle všimnul a nastavil rychlost na 16 MHz.