

# Introdução aos Microcontroladores: 8051

Prof. Raimes Moraes

Departamento de Engenharia Elétrica

Universidade Federal de Santa Catarina

-- 2012 --

## 1. Introdução: Microprocessadores e Microcontroladores

A Unidade Central de Processamento (UCP) é uma máquina de estados projetada para proceder a leitura de instruções da memória de programa, bem como decodificá-las e executá-las. Geralmente, a UCP é encapsulada em um único circuito integrado denominado microprocessador. Para tal, conta com dois módulos: Unidade de Controle (UC) e Unidade Lógica Aritmética (ULA).

A UC tem a tarefa de realizar a leitura, decodificação e execução das instruções. Sinais de controle são gerados pela UC para viabilizar estas tarefas. A execução das instruções pode compreender a alteração do fluxo de execução do programa, leitura e/ou escrita de dados em registradores ou em memória, bem como o acionamento da ULA. A ULA realiza as operações lógicas (*and*, *or* e outras) e aritméticas requisitadas pelas instruções.

Em aplicações práticas, o microprocessador deve ser utilizado em conjunto com, pelo menos, memória de programa e de dados. Diferentes periféricos podem também ser acrescentados ao sistema para aumentar suas funcionalidades de maneira a construir, por exemplo, um microcomputador. Para que o microprocessador possa de comunicar com as memórias e periféricos, o mesmo conta com pinos de entrada e/ou saída que são interligados aos pinos dos outros dispositivos. Como ilustrado pela Figura 1, estes pinos têm a tarefa de suprir os endereços (barramento de endereços),

sinais de controle (barramento de controle) e receber ou escrever dados (barramento de dados).

Microcontroladores, por sua vez, contêm, em um mesmo circuito integrado, UCP, memória de programa, memória de dados, incorporando diversos periféricos, tais como temporizadores/contadores e interface serial.

Os microcontroladores possibilitam a implementação de sistemas mais compactos e de menor custo do que aqueles baseados em microprocessadores. Por outro lado, as UCPs dos microcontroladores têm um conjunto de instruções menos versátil e, geralmente, com desempenho inferior aos dos microprocessadores.

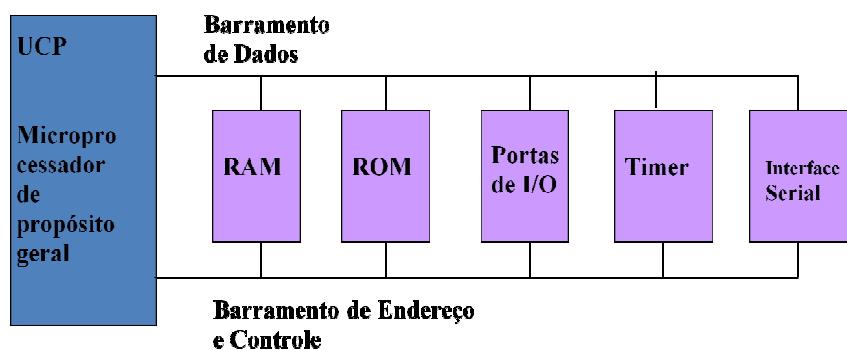


Figura 1 – Exemplo de microprocessador com arquitetura Von Neuman conectados à memória de dados, programa e periféricos.

## 2. Fundamentos da Organização do Microcontrolador 8051

O 8051 é um microcontrolador de 8 bits (registratorios internos de 8 bits) lançado comercialmente pela Intel em 1981, sendo que versões do mesmo são produzidos até hoje pelos maiores fabricantes de dispositivos semicondutores; há também, versões comerciais em HDL para gravação em dispositivos lógicos programáveis.

A Figura 2 apresenta o encapsulamento original do microcontrolador 8051.

Para energizar o 8051, Vcc é conectado a 5V e GND, a 0V. Aos pinos XTAL1 e XTAL2, conecta-se cristal que estabelece o período de referência para a execução das atividades da UCP. O fabricante informa na folha de dados do microcontrolador qual a faixa de freqüências de funcionamento suportada pelo mesmo de tal forma a orientar a escolha do cristal a ser utilizado. O 8051 possui 4 portas (P0, P1, P2 e P3) bidirecionais (entrada ou saída) que podem ser utilizadas para comunicação de dados ou para gerar sinais de controle, sendo que as portas P0, P2 e P3 podem executar diferentes funções (discutidas ao longo do texto). A opção pela utilização das portas para uma ou outra função irá depender das características do projeto no qual o 8051 é utilizado.

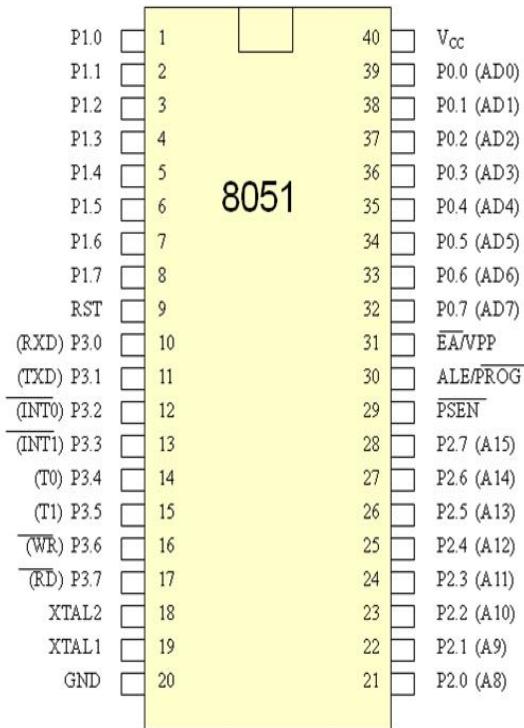


Figura 2 – Funções dos pinos do microcontrolador 8051

O 8051 possui UCP, memória de programa e de dados, sendo:

- ❑ 4 kiB de memória ROM interna para programas;
- ❑ 128 bytes de memória RAM interna para dados.

Uma representação da organização da UCP do 8051 é mostrada na Figura 3.

O endereço da memória de programa do qual o 8051 deve buscar a instrução a ser executada é fornecido pelo registrador denominado Contador de Programa (PC – *Program Counter*), sendo este de 16 bits. Ao ser energizado, este registrador é inicializado com o valor 0000H. O conteúdo do PC é disponibilizado no barramento de endereços para buscar o código da instrução a ser executada; após a leitura do código, a UC incrementa o PC. A instrução recebida é carregada no registrador de instrução (*Instruction Register* – IR) e decodificada, demandando que UC gere todos os sinais de controle necessários à sua execução. Se a instrução tem mais de um byte, o 8051 lê o byte do próximo endereço da memória de programa (contido em PC que é, então, novamente incrementado). Quando todos os bytes que compõem a instrução forem lidos, a tarefa solicitada é executada. No caso de instruções de desvio do fluxo do programa (SJMP, SCALL e outras), o novo endereço é calculado na ULA e armazenado no PC através do *transceiver* denominado *BUFFER*.

O que vem a ser esta decodificação realizada pela UC? O projetista do processador cria um conjunto de códigos binários, sendo que cada código demanda a execução de diferentes ações por parte do processador. Por exemplo, o código E8H faz com que a UC gere sinais internos no 8051 para copiar o conteúdo do registrador R0 no registrador Acc. O código E5H, 20H faz com que a UC atue para transferir o conteúdo da posição 20H da memória de dados interna para o registrador Acc. Existem diversos outros códigos para solicitar que o processador execute operações aritméticas, lógicas, altere o fluxo de execução do código do programa e muitos outros. Estas instruções serão abordadas ao longo do texto.

Como o usuário do processador toma conhecimento destes códigos? O fabricante do processador publica a folha de dados do processador explicando o modo de funcionamento do mesmo (arquitetura, registradores, frequência de funcionamento e outros), bem como, estes códigos.

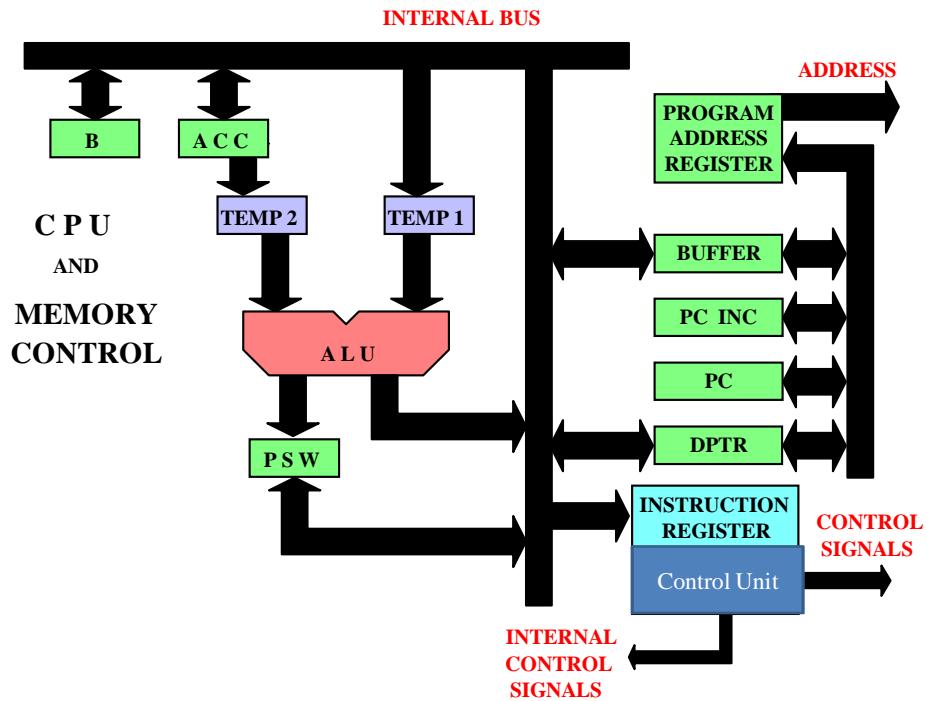


Figura 3 - Representação da arquitetura da UCP do 8051

O programa a ser executado pelo 8051 é constituído por estas instruções dispostas na memória de programa numa certa sequência, tal que o processador realiza a atividade desejada pelo programador (por exemplo, reproduzir uma música armazenada em código mp3).

Em sistemas utilizando o 8051, as instruções são organizadas na memória de programa em palavras de 8 bits. As Tabelas 1a e 1b mostram exemplo de programa carregado na memória em formato binário e hexadecimal. Como escrever dados e instruções de 8 bits é trabalhoso (Tabela 1a), normalmente estes dados são escritos, por conveniência, de forma mais compacta, em representação hexadecimal (Tabela 1b). Em ambas as tabelas, os endereços foram já escritos, por conveniência, em formato hexadecimal, sendo supridos pelo 8051 à memória através de 16 linhas de endereçamento (barramento de endereços).

## 2.1 - Registradores do 8051

Além do PC, utilizado para suprir o endereço da instrução a ser lida da memória de programa, o 8051 conta com outros registradores internos para a execução das tarefas (Figura 4).

O registrador DPTR, constituído por DPH (byte mais significativo do registrador) e DPL (byte menos significativo do registrador), possui também 16 bits; os demais registradores possuem 8 bits. O DPTR armazena endereço de 16 bits para acessar dados na memória de programa, bem como ler ou escrever dados em memória RAM externa (Seção 2.2). Este registrador tem 16 bits para que uma faixa de 64kiB (0000H a FFFFH) possa ser por ele endereçada.

Tabela 1 – Exemplo de memória de programa com o conteúdo escrito em formato binário (1a) e hexadecimal (1b).

ENDEREÇOS (HEXADECIMAL)	DADOS (BINÁRIO)	ENDEREÇOS (HEXADECIMAL)	DADOS (HEXADECIMAL)
0000	0111 0101	0000	75
0001	1010 1000	0001	A8
0002	1001 0000	0002	90
0003	1011 0110	0003	B6
0004	0000 0001	0004	01
0005	1111 1101	0005	FD
0006	1011 1001	0006	B9
....		....	...

O registrador A (por vezes, referenciado como Acc) é denominado acumulador, pois armazena o resultado de operações lógicas e aritméticas.

O registrador B é utilizado durante operações de multiplicação e divisão. Quando empregado em outras instruções, tal registrador pode ser tratado como um registrador de uso geral.

O registrador PSW contém informações sobre o resultado das operações executadas utilizando a ULA (CY, AC e OV), sobre dados contidos no acumulador (P), flags (F1 e F0) para uso do programador e flip-flops para especificar o banco de registradores a serem manipuladas pelo processador (Seção 2.4). A Tabela 2 apresenta a função de cada um dos flip-flops que o compõe.

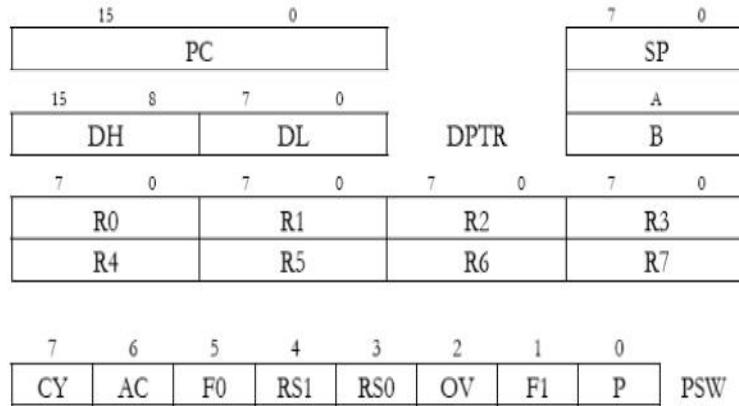


Figura 4 – Registradores da UCP do 8051

Tabela 2 – Descrição da função dos flip-flops do registrador PSW

Nome	Localização	Descrição
<b>CY</b>	PSW.7	Sinaliza Vai-um do bit 7
<b>AC</b>	PSW.6	Sinaliza Vai-um auxiliar (Vai-um do bit 3 para 4)
<b>F0</b>	PSW.5	Sinalização definida pelo programador
<b>RS1</b>	PSW.4	Bit 1 do seletor do Banco de Registradores
<b>RS0</b>	PSW.3	Bit 1 do seletor do Banco de Registradores
<b>OV</b>	PSW.2	Sinaliza <i>Overflow</i> (excede capacidade)
<b>F1</b>	PSW.1	Sinalização definida pelo programador
<b>P</b>	PSW.0	Sinaliza paridade ímpar

## 2.2 - Conexão do 8051 às memórias externas de programa e de dados

Recapitulando, o 8051 possui UCP, memória de programa e de dados, sendo:

- 4 kiB de memória ROM interna para programas;
- 128 bytes de memória RAM interna para dados.

Em algumas aplicações, este volume de memória pode ser insuficiente. O 8051 pode acessar, externamente, até:

- 64 kiB de memória de programa;
- 64 kiB de memória de dados.

O registrador PC tem 16 bits para acessar até 64 kiB ( $2^{16}=65536$ ) de memória de programa (endereços de 0000H a FFFFH). Assim que um byte é lido da memória de programa (interna ou externa), o PC é incrementado para que passe a conter o endereço do próximo byte a ser lido da memória de programa.

Existe um pino de entrada do 8051, o /EA (*External Access*) que especifica a forma de se acessar a memória de programa (Figura 2). Quando o nível lógico presente neste pino for alto (/EA = '1'), o 8051 acessa a memória de programa interna e externa; neste caso, quando o conteúdo do PC exceder o maior endereço da memória de programa interna (0000H a 0FFFH; ou seja, 4 kiB), o 8051 passa a buscar, automaticamente (gerando os sinais de controle necessários para tal), instruções da memória de programa externa (Figura 5). Opcionalmente, o programa pode ser lido apenas da memória de programa externa na faixa de endereçamento de 0000H a FFFFH, colocando-se o pino /EA em nível lógico baixo.

Quando o 8051 acessa a memória externa, as portas P0 e P2 ficam comprometidas com esta tarefa. A porta P0 (função AD7-AD0) supre o byte menos significativo (LSB – *Least Significant Byte*) do endereço da memória externa. A porta P2 (função A15-A8) supre o byte mais significativo (MSB - *Most Significant Byte*) do endereço.

Esta função da porta P0 de suprir o LSB do endereço é multiplexada, durante parte do ciclo de leitura (ou escrita), com a tarefa de receber (ou escrever) o byte de dado da memória; ou seja, a porta P0 cumpre as tarefas de conectar o 8051 com o barramento de endereços e com o barramento de dados da memória. O objetivo é reduzir o número de pinos da pastilha. Deve-se

observar, contudo, que, durante todo o ciclo de leitura (ou escrita), o endereço do qual o dado está sendo lido (ou escrito) deve ser mantido no barramento de endereço da memória sendo acessada. Para compatibilizar estas duas funções (suprir endereço, receber/escrever dado), sistemas com o 8051 que acessam memória externa utilizam, geralmente, o latch 74373.

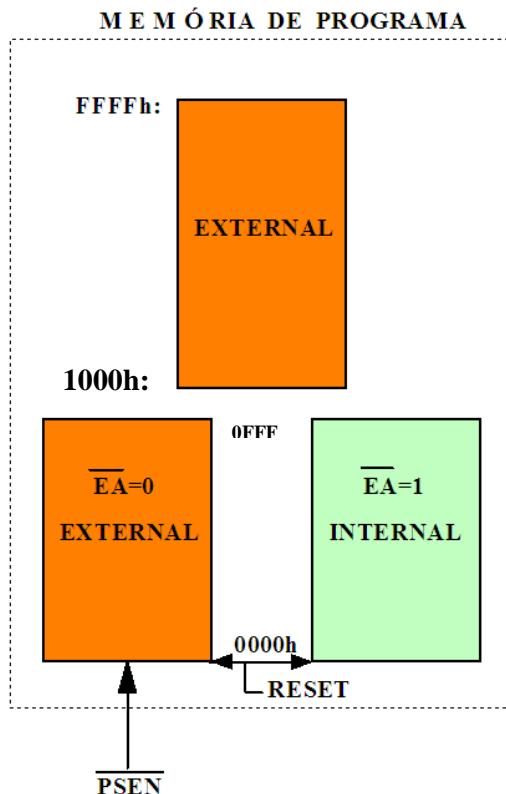


Figura 5 – Para /EA='1', o 8051 acessa os endereços de 0000H a 0FFFH na memória de programa interna; para endereços a partir de 1000H, o 8051 passa a acessar memória de dados externa. Caso /EA seja '0', o 8051 acessa apenas a memória de programa externa (0000H a FFFFH).

A Figura 6 mostra como o 8051 deve ser conectado à memória de programa externa. Para acessar apenas memória de programa externa, o pino /EA deve ser colocado em nível lógico baixo ('0').

O componente 74373 (Figura 7a) armazena o LSB do endereço da memória externa a ser acessado. Neste componente, o pino *Output Enable* (/OE) é

fixado em nível lógico baixo. Desta forma, como mostrado na tabela verdade (Figura 7b), as saídas do componente acompanham as entradas quando seu pino G está em nível lógico alto (sendo este sinal gerado pelo 8051 através do pino de ALE). Quando este pino é colocado em nível lógico baixo, o 74373 retém os valores anteriormente atribuídos ( $Q_0$ ).

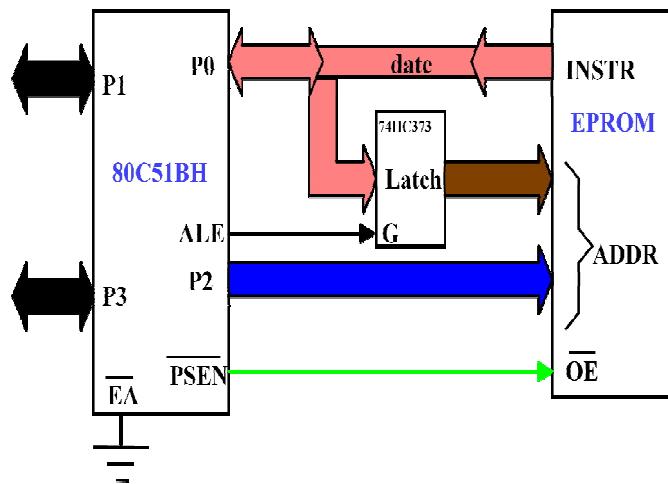


Figura 6 – Conexão do 8051 à memória de programa externa. O componente 74373 é necessário, pois o endereço a ser acessado na memória deve ser mantido nos pinos de endereçamento da memória durante todo o ciclo de leitura.

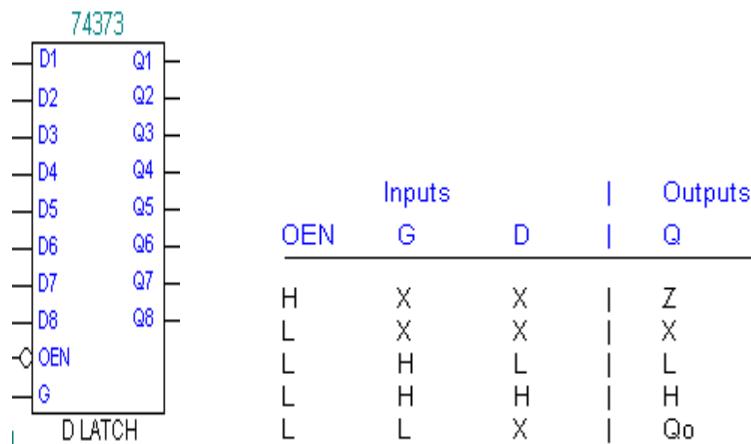


Figura 7 – a) Pinagem e b) tabela verdade do latch D 74373 onde: H = nível lógico alto; L = nível lógico baixo; X = nível lógico qualquer; Z = alta impedância;  $Q_0$  = saída anterior.

Durante acesso à memória de programa externa, o 8051 coloca o MSB do endereço na porta P2, o LSB na porta P0 e o pino ALE em nível lógico alto (Figura 8). Posteriormente, o pino ALE é colocado em nível lógico baixo e a

porta P0 é disponibilizada para receber o código da instrução proveniente da memória. Em seguida, o sinal /PSEN é colocado em nível lógico baixo indicando que a CPU está pronta para ler um código de instrução. O código é armazenado pelo 8051 quando /PSEN retorna ao nível lógico alto.

As conexões entre o 8051 e as memórias são realizadas por trilhas na placa de circuito impresso (PCB - *Printed Circuit Board*). Por exemplo, cada pino de saída de dados da memória de programa é conectada a um pino de entrada de dados do 8051 (porta P0). O bit menos significativo de dados deve ser transportado para o pino P0.0 e o mais significativo para o P0.7.

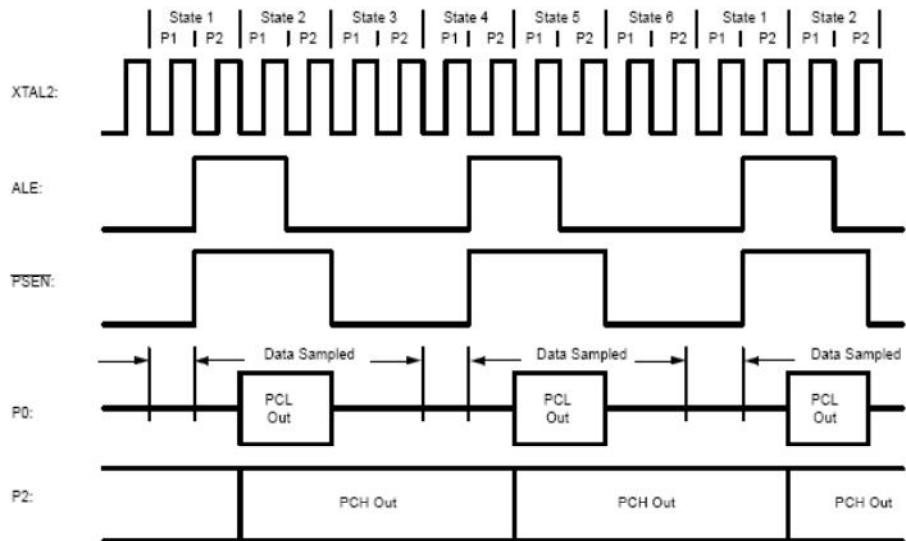


Figura 8 – Exemplo dos sinais de controle supridos pelo 8051 para a leitura de instrução de 3 bytes de memória de programa externa.

A Figura 9 mostra o 8051 conectado à memória de programa e memória de dados. Os sinais de controle /RD (P3.7) e /WR (P3.6) especificam se a operação na memória de dados é de leitura ou de escrita, respectivamente; estes sinais são gerados pela UC em pinos da porta P3. A diferenciação entre o acesso à memória de programa e de dados em um mesmo endereço se dá através dos sinais de controle /PSEN (leitura da memória de programa) e /RD (leitura da memória de dados) que nunca são colocados em nível lógico baixo simultaneamente pelo 8051.

Na Figura 9, o decodificador de endereços foi incluído apenas para efeitos ilustrativos; o mesmo seria útil se houvessem diferentes circuitos integrados de memória (CIs) de programa e de dados ocupando diferentes faixas de endereço (tal contexto é mais comum em sistemas microprocessados onde a faixa de endereços de memória de programa e de dados é o mesmo). O decodificador de endereços ativa (nível lógico baixo) uma de suas saídas para uma dada faixa de endereços em sua entrada; esta saída é conectada ao *Chip Enable* das memórias para especificar com qual CI o processador se deseja comunicar nesta dada faixa de endereços.

Durante a escrita de dados na memória externa, o 8051 coloca o MSB do endereço na porta P2, o LSB do endereço na porta P0 e o pino ALE em nível lógico alto (Figura 10). Posteriormente, o pino ALE é colocado em nível lógico baixo. Após 2 ciclos de *clock*, o dado a ser escrito é colocado na porta P0. O pino /WR é colocado em nível lógico baixo para que o dado seja escrito na memória. O procedimento de leitura funciona de forma similar, sendo que, neste caso, o pino /RD é colocado em nível lógico baixo ( $/WR='1'$ ) e dado é recebido pela porta P0.

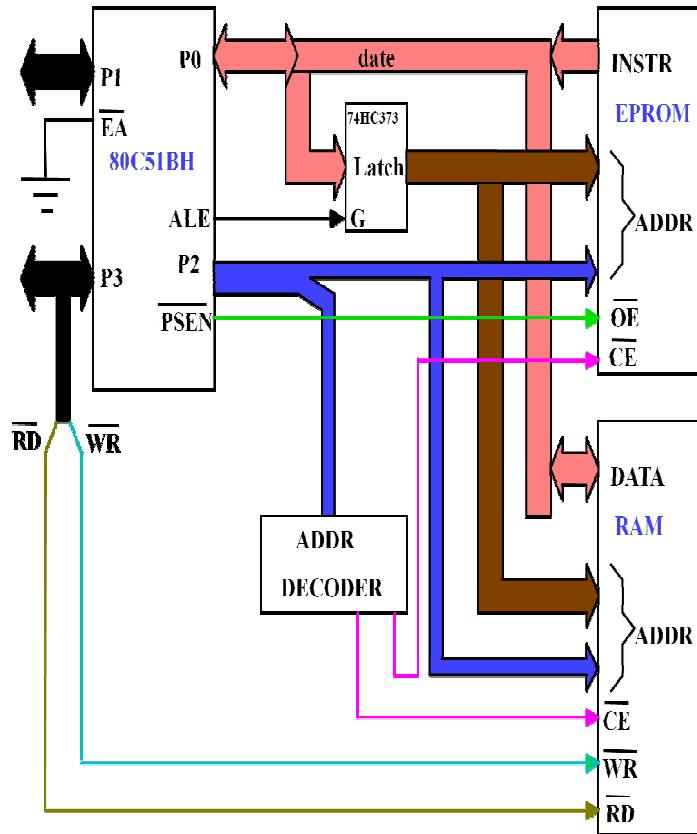


Figura 9 – Conexão do 8051 às memórias externas de programa e de dados. O componente 74373 é necessário, pois o endereço a ser acessado nas memórias deve ser mantido nos pinos de endereçamento da memória durante todo o ciclo de leitura/escrita. O decodificador de endereços é mais usual em sistemas com microprocessador, não sendo necessário seu uso com o 8051, haja vista que o /PSEN e /RD não são simultaneamente gerados pela sua UC.

### 2.3 – Instruções e Mnemônicos do 8051

Conforme já mencionado, as instruções do processador são compostas por sequências de bits (Tabela 1). Contudo, é difícil para os programadores memorizar estas sequências visando a elaboração de programas. Assim, estas sequências de bits são associadas a mnemônicos (cadeias de caracteres associadas às tarefas que se deseja do processador) utilizados para escrever os programas em arquivo texto (ASCII). Posteriormente, compiladores são utilizados para converter estes programas-fonte escritos com os mnemônicos nas correspondentes sequências de bits que são gravadas na memória de programa. A Tabela 3 apresenta exemplos de mnemônicos do conjunto de instruções do 8051, bem como *flags* que são alterados durante a execução das mesmas. Observar que nem todas as instruções alteram os *flags*. A Tabela 4

exemplifica como o código binário é obtido a partir dos mnemônicos. O Apêndice A traz o conjunto de mnemônicos das instruções do 8051, bem como os *flags* alterados pelas mesmas. A alteração do *flags* é útil para tomada de decisão ao longo do programa (Seção 4).

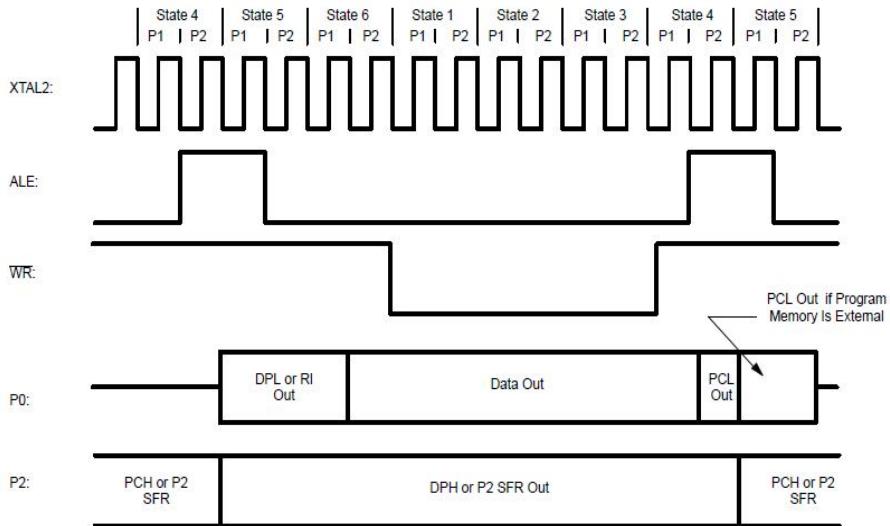


Figura 10 – Exemplo dos sinais de controle gerados pelo 8051 para a escrita de dado em memória externa.

Tabela 3 - Exemplos de mnemônicos de instruções do 8051

Mnemônicos	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
MOV A,Rn	A = Rn	MOV A,R3	
ADD A,Rn	A = A + Rn	ADD A,R7	C, OV, AC, P.
DA A	O conteúdo de A é convertido para nro decimal de 2 dígitos	Se [A <sub>3-0</sub> > 9 ou AC = 1] então (A <sub>3-0</sub> + 6 ) Se [A <sub>7-4</sub> > 9 ou C = 1] então (A <sub>7-4</sub> + 6 )	C
RL A	Rotaciona o conteúdo do acumulador para a esquerda. O bit 7 é carregado com bit 0.	(An + 1) <= (An) (A0) <= (A7)	

Ao se acrescentar ao conjunto de mnemônicos, um conjunto de regras de sintaxe de programas-fonte e um conjunto de diretivas para o compilador, têm-se a linguagem Assembly.

O Apêndice B apresenta outras características da linguagem Assembly.

Tabela 4 – Exemplo de obtenção de código binário a partir de mnemônicos contidos da folha de dados do 8051. A Tabela 4.a faz uso do campo RRR que deve ser substituído pelo valor binário especificado na Tabela 4.c. A Tabela 4.d mostra a conversão de mnemônicos em código binário.

**Instrução MOV A,R<sub>1</sub>**

**Instrução ADD A,direct**

5 bits Código Instrução	3 bits Operando	8 bits Código Instrução	8 bits
1 1 1 0	1 R R R	0 0 1 0	0 1 0 1 endereço

REGISTRADOR	RRR
R0	000
R1	001
R2	010
R3	011
R4	100
R5	101
R6	110
R7	111

Mnemônico	Código Binário	Código Hexadecimal
MOV A,R2	1110 1010	EA
ADD A,32H	0010 0101 0011 0010	25 , 32

#### 2.4 - Organização da memória de dados interna (iRAM)

Recapitulando, o 8051 pode acessar, externamente, até:

- 64 kiB de memória de programa;
- 64 kiB de memória de dados.

possuindo:

- 4 kiB de memória ROM interna para programas;
- 128 bytes de memória RAM interna para dados.

Mostrou-se, anteriormente, como o 8051 deve ser conectado à memória de programa externa, podendo esta conter todo o programa (/EA='0') ou conter parte do programa enquanto a memória de programa interna contém outra

parte (/EA=1). A memória de programa (geralmente ROM ou FLASH) não pode ser modificada ao longo da execução do código nela contido.

A memória de dados do tipo RAM (interna ou externa) é utilizada, por exemplo, para criar variáveis que, como o nome sugere, são alteradas durante a execução do programa para proporcionar, por exemplo, a realização de uma contagem.

Caso a quantidade de memória RAM interna seja suficiente para a aplicação desejada (128 bytes – faixa de endereçamento hexadecimal: 00 a 7FH), não é necessário conectar o 8051 à memória de dados externa.

Os 128 bytes da memória RAM interna podem ser utilizados pelo processador (para guardar dados temporários) ou pelo programador (para armazenar variáveis e dados). No entanto, a mesma possui certas particularidades.

O registradores R0 a R7 referenciados nas instruções do 8051 (Figura 4 e Tabela 3) pertencem à memória de dados interna, estando alocados entre os endereços 00H a 1FH. Outra peculiaridade da organização da memória de dados interna é que cada um destes registradores está associado a 4 endereços distintos da memória de dados interna. Por exemplo, o registrador R1 corresponde aos endereços de memória interna 01H, 09H, 11H, 19H. Para que se saiba qual posição de memória está sendo alterada ao se manipular o registrador R1 (por exemplo, MOV R1,A) deve-se observar o valor dos bits RS1 e RS0 do registrador PSW (Tabela 2). Estes bits especificam o banco de memória referenciado pelos registradores R0 a R7. A Tabela 5 mostra a faixa de endereços dos bancos especificados pelos bits RS1 e RS0 (registrador PSW) aos quais os registradores de R1 a R7 estão associados; a Tabela 6 mostra a posição de memória do registrador R1 para diferentes bancos de memória (diferentes valores de RS1 e RS0). Ao longo do programa, para transportar dado para registrador de um dado banco, o programador deve alterar os valores de RS1 e RS0 (registrador PSW) de forma a especificar o banco com o qual se deseja trabalhar.

Tabela 5 – Faixa de endereços do banco de registradores R0 a R7 apontado por RS1\_RS0

	RS0=0	RS0=1
RS1=0	<b>Banco 0: 00 a 07H</b>	<b>Banco 1: 08 a 0FH</b>
RS1=1	<b>Banco 2: 10 a 17H</b>	<b>Banco 3: 18 a 1FH</b>

Tabela 6 – Endereço do registrador R1 dentro do banco apontado por RS1\_RS0

	RS0=0	RS0=1
RS1=0	<b>R1=01H (Banco 0)</b>	<b>R1=09H (Banco 1)</b>
RS1=1	<b>R1=11H (Banco 2)</b>	<b>R1=19H (Banco 3)</b>

Outra particularidade da memória de dados interna do 8051 é que os seus registradores alocados entre os endereços 20 a 2FH podem ser endereçadas bit a bit. A Figura 11 apresenta, parcialmente, os endereços (00 a 7FH) para manipulação individual dos flip-flops alocados nestas posições de memória interna (20 a 2FH), bem como os 4 bancos de registradores (00 a 1FH). Opcionalmente, nas instruções do 8051, um dado flip-flop pertencente a estes registradores pode ser endereçado como, por exemplo, 21H.6 (sexto flip-flop do registrador 21h).

7F	7E	7D	7C	7B	7A	79	78	2FH
						...		
0F	0E	0D	0C	0B	0A	09	08	21H
07	06	05	04	03	02	01	00	20H
R0 - R7								1FH
Banco 3								18H
R0 - R7								17H
Banco 2								10H
R0 - R7								0FH
Banco 1								08H
R0 - R7								07H
Banco 0								00H

Figura 11 – Organização da memória de dados interna (IRAM) do 8051. Os 4 bancos de registradores R0 a R7 estão alocados entre 00 e 1FH. Os registradores de 20 a 2FH podem ter seus flip-flops manipulados individualmente através dos endereços de 00 a 7FH.

Assim, o flip-flop 4 do registrador 2FH pode ser colocado em nível lógico alto pela instrução SETB 7CH (observe o conjunto de instruções para a manipulação de bits no Apêndice A) ou opcionalmente, SETB 2FH.4.

Os registradores da memória RAM interna de 30 a 7FH não possuem características particulares.

## 2.5 - Registradores de Funções Especiais (*Special Function Registers – SFR*)

Foi mencionado na seção anterior que o registrador R1 do Banco 2 tem o endereço 11H; assim, uma instrução que transporte do conteúdo da posição de memória interna de endereço 11H para o acumulador pode ser realizado de, forma equivalente, por:

MOV A,R1 (encontrando-se RS1='1',RS0='0') ou MOV A,11H.

Existem também outras posições da memória de dados interna alocados entre 80 e FFH que cumprem funções específicas na estrutura do 8051, são os registradores de funções especiais (*Special Function Registers – SFR*). Através da Tabela 7, toma-se conhecimento dos endereços destes registradores.

Por exemplo, o acumulador encontra-se alocado no endereço E0H. Portanto, a instrução MOV A,11H é equivalente a MOV E0H,11H. Contudo, observe que a interpretação da primeira declaração é muito mais prontamente realizada, não requerendo consulta à Tabela 7. Um segundo exemplo é que, ao enviar um dado para a porta P1 (MOV P1,A), o dado transferido é armazenado em registrador cujo endereço é 90H.

Nesta região de memória (80 a FFH), encontram-se também, os registradores B, PSW e DPTR. A bem da verdade, o DPTR de 16 bits é constituído de 2 registradores de 8 bits (DPH e DPL), sendo que DPH corresponde ao MSB e DPL ao LSB. Outros registradores são utilizados para especificar o modo de funcionamento de periféricos contidos no 8051 e serão estudados posteriormente (Seções 7, 8 e 9).

É também possível observar que nem todos os endereços de 80 a FFH foram implementados no 8051; por exemplo, não existe registrador no endereço 91H. Estes endereços foram reservados para acesso a periféricos que foram, posteriormente, utilizados em *upgrades* do 8051, como por exemplo, para acessar conversor digital-análogo.

Tabela 7 – Endereços dos registradores de função especial (*Special Function Registers*). Destes registradores, aqueles com endereço de final 0 ou 8H (coluna em verde) podem ter seus flip-flops manipulados individualmente.

F8								FF
F0	B							F7
E8								EF
E0	ACC							E7
D8								DF
D0	PSW							D7
C8								CF
C0								C7
B8	IP							BF
B0	P3							B7
A8	IE							AF
A0	P2							A7
98	SCON	SBUF						9F
90	P1							97
88	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1		8F
80	P0	SP	DPL	DPH			PCON	87

↑  
Bit-addressable Registers

Outra particularidade dos SFR é que aqueles com endereço de final 0 ou 8H (coluna verde da Tabela 7) podem ter seus flip-flops manipulados individualmente; por exemplo, SETB P2.1.

Os registradores SFR só podem ser acessados por endereçamento direto. Isto se deve ao fato de que *upgrades* do 8051 possuem memória de dados interna de propósito geral entre os endereços 80 e FFH. Para diferenciar acesso a esta distinta região de memória no mesmo endereço, os projetistas do 8051 arbitraram que a memória de dados interna é acessada com endereçamento indireto e os SFR com endereçamento direto. Assim, torna-se necessário apresentar os modos de endereçamento do 8051.

### 3. Modos de endereçamento do 8051

O 8051 possui diferentes modos de endereçamento para tornar mais eficiente a manipulação de dados em diferentes contextos, sendo eles: imediato, direto, indireto, via registrador, indexado e de registradores específicos.

Endereçamento Imediato: O valor do dado manipulado pela instrução é declarado na mesma, passando a compor o código da instrução a ser

carregado na memória de programa. O valor dado deve ser precedido pelo caractere '#'.

Exemplo: MOV A,#0A0H ; o registrador A passa ter conteúdo igual a 0AH.

Endereçamento Direto: O dado a ser manipulado é o conteúdo de uma posição de memória cujo endereço de 8 bits compõe o código da instrução a ser carregado na memória de programa. O endereçamento direto é utilizado para acessar a memória RAM interna (00 a 7FH) e os registradores de funções especiais (SFR: 80 a FFH).

Exemplo: MOV R4,0A0H ;o registrador R4 passa ter conteúdo da posição de memória A0h. Supondo que o conteúdo de A0h é 38H ( $[A0h]=38H$ ), então  $[R4]=38H$ . Observar diferença em relação ao exemplo anterior.

Endereçamento Indireto: A instrução referencia registrador (R0, R1 ou DPTR precedido por '@') cujo conteúdo é o endereço da posição de memória que contém o dado a ser manipulado. A posição de memória apontada pelo registrador referenciado na instrução pode ser da memória de dados interna (MOV) ou externa (MOVX); exceção feita aos SFR que não podem ser manipulados por endereçamento indireto. Deve-se observar que para acessar a memória de dados externa utilizando R0 ou R1 (MOVX A,@R1), a porta P2 deve ser conter o MSB do endereço da memória externa; opcionalmente, pode-se utilizar MOVX A,@DPTR. Exemplo: Carregar o acumulador com o conteúdo posição de memória de dados externa 0A0Bh

```
MOV DPTR,#0A0Bh  
MOVX A,@DPTR      ; Ou  
  
MOV P2,#0Ah  
MOV R1,#0Bh  
MOVX A,@R1
```

Endereçamento via Registrador: O valor do dado manipulado pela instrução está contido no registrador (R0 a R7) do banco de registradores apontado por PSW.

Exemplo: MOV A,R4; o acumulador recebe conteúdo do registrador R4 do banco indicado por PSW.

Endereçamento Indexado: A instrução referencia registrador (A precedido por '@') cujo conteúdo, somado a um endereço base (conteúdo de PC ou DPTR), compõe endereço da posição de memória do programa que contém o dado a ser lido. Utilizado apenas para a leitura de dados da memória de programa (MOVC).

Exemplo: Para o código da subrotina abaixo, um valor entre 1 e 4 no Acumulador fará com que a rotina retorne um dos quatro valores de TABELA.

REL_PC:	INC A
	MOVC A,@A+PC
	RET
TABELA:	DB 66H, 77H, 88H, 99H

Endereçamento específico: Há instruções que atuam apenas em um determinado registrador (por exemplo, Acumulador ou DPTR). Assim sendo, não há necessidade de endereçá-lo; o endereço está implícito no código da instrução.

Exemplo: RL A ; rotaciona o conteúdo do acumulador para a esquerda

#### 4. Instruções de desvio incondicional e condicional

Durante um programa, é comum alterar o conteúdo do registrador PC para modificar o fluxo normal de execução do programa, haja vista que o PC é sempre incrementado ao término da leitura de um byte da memória de programa de forma a executar as instruções contidas na memória de forma consecutiva. Para tal, o 8051 conta com instruções de desvio incondicional e desvio condicional.

No Assembly, a instrução JMP <rótulo> sobrescreve o PC com o endereço da instrução indicada pelo <rótulo>, sendo denominada de instrução de desvio incondicional.

Observação: A bem da verdade, existem três instruções do 8051 para desvio incondicional. São elas:

**LJMP**: Especifica endereço de 16 bits. A instrução possui 3 bytes (opcode + 16 bits de endereço).

**AJMP**: Especifica endereço de 11 bits. A instrução possui 2 bytes (opcode + 11 bits de endereço).

**SJMP**: Especifica off-set (-128 to +127) a ser somado ao PC para compor o endereço da instrução. A instrução possui 2 bytes (opcode + off-set).

Contudo, o programador pode utilizar a instrução JMP (que não existe no conjunto de instruções do 8051) e deixar que o compilador a substitua pelo código da instrução mais adequada. A instrução LJMP (3 bytes) é utilizada quando o desvio ocorrer para um trecho de código distante (além de 2048 bytes) da instrução JMP, pois ocupa 1 byte a mais da memória de programa do que AJMP e SJMP.

A Tabela 8 apresenta instruções que realizam a alteração do fluxo de execução do programa, sobrescrevendo o PC com o endereço da instrução indicada pelo <rótulo> quando uma dada condição é satisfeita, sendo portanto, denominadas de instruções de desvio condicional. Nestas instruções, o campo endereço relativo <rel addr> especifica que o rótulo da instrução para a qual se deseja alterar o fluxo do programa será substituído pelo compilador por um off-set (-128 to +127) a ser somado ao PC para compor o endereço.

Tabela 8 – Instruções do 8051 para o desvio condicional do fluxo de execução do programa.

MNEMÔNICO	Descrição
JZ <rel addr>	Salta se A = 0
JNZ <rel addr>	Salta se A != 0
JC <rel addr>	Salta se C = 1
JNC <rel addr>	Salta se C != 1
JB <bit>, <rel addr>	Salta se bit = 1
JNB <bit>, <rel addr>	Salta se bit != 1

<b>JBC &lt;bit&gt;, &lt;rel addr&gt;</b>	Salta se bit =1, limpa bit
<b>CJNE A, direct, &lt;rel addr&gt;</b>	Compara A e memória. Salta se não igual
<b>CJNE A, #data &lt;rel addr&gt;</b>	Compara A e dado. Salta se não igual
<b>CJNE Rn, #data &lt;rel addr&gt;</b>	Compara Rn e dado. Salta se não igual
<b>CJNE @Ri, #data &lt;rel addr&gt;</b>	Compara Ri e memória. Salta se não igual
<b>DJNZ Rn, &lt;rel addr&gt;</b>	Decrementa Rn e salta se não zero
<b>DJNZ direct, &lt;rel addr&gt;</b>	Decrementa memória e salta se não zero

## 5. Subrotinas

Quando um conjunto de linhas de código é muito utilizado ao longo de um programa, é usual disponibilizá-lo como uma subrotina de forma a melhorar a legibilidade do código, bem como compactar o programa visando que o mesmo ocupe menor espaço da memória de programa. A Figura 12 ilustra como isto é realizado. Neste exemplo, se o número de instruções (Ninst) repetidas for 40, por exemplo, a implementação do programa com rotina é reduzido de, aproximadamente, 80 linhas de instrução. Tal redução de tamanho do código original obtido com subrotinas pode proporcionar que o código do programa possa ser alocado na memória de programa interna sem a necessidade de acrescentar memória externa ao sistema. Tem-se também ganhos em relação à legibilidade do código, pois uma vez que a função da subrotina tenha sido compreendida, outra menção à mesma no programa não requer a sua nova análise. Como desvantagem, tem-se que a alteração do fluxo de execução do programa consome algum tempo (execução de instruções adicionais), podendo portanto, não ser recomendável quando se requer maior velocidade de execução por parte do processador.

Como já mencionado, o 8051 coloca o atual valor do PC no barramento de endereços e realiza a leitura de byte de instrução da memória de programa; terminada a leitura deste byte, o registrador PC é incrementado tal que o PC

sempre contenha o endereço da próxima instrução a ser lida da memória de programa.

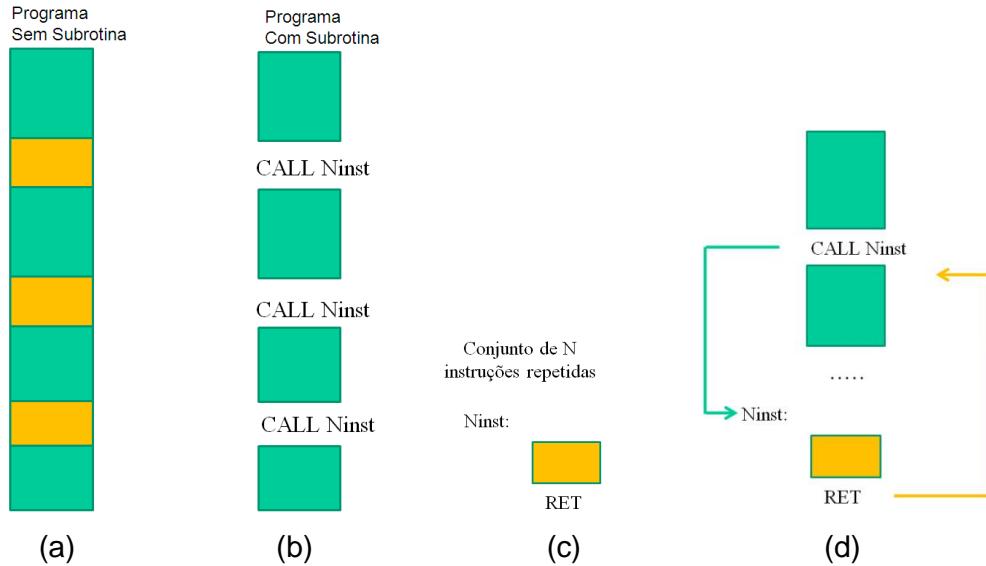


Figura 12 – (a) Esquema de programa com trechos de código que se repetem (laranja); (b) Esquema de programa onde os trechos de código que se repetiam (c) foram substituídos por instrução (CALL e endereço da subrotina) para a execução do (c) código da subrotina; (d) esquema da alteração do fluxo de execução do programa quando do uso de subrotinas.

Como mostrado na Figura 12, o trecho de código da subrotina é retirado de sua localização no programa original e colocado em outra região da memória de programa. Assim, há a necessidade de alterar o fluxo de execução do programa tal que a próxima instrução a ser executada pelo 8051 não seja aquela que se segue à instrução CALL. Ou seja, a função da instrução CALL é alterar o fluxo de execução do código do 8051 tal que, após a sua execução, o próximo byte de instrução a ser lido da memória seja o primeiro byte da subrotina.

A instrução CALL é acompanhada do endereço da memória de programa na qual o código da subrotina se encontra, sendo este o endereço para o qual o fluxo de programa deve ser desviado. O código da subrotina é encerrado com a instrução RET (*return*) que demanda que o 8051 volte a executar o programa principal a partir da instrução que se segue a instrução CALL.

Observe no esquema da Figura 12 que, embora a instrução que solicita a execução da rotina seja a mesma (CALL e endereço da subrotina), bem com o código da subrotina, cada vez que a subrotina é executada, ao retornar da subrotina, o 8051 passa a executar a instrução do código principal que se segue a última chamada da subrotina.

Como o processador sabe qual a instrução a ser executada após a execução da subrotina, haja vista que há diferentes chamadas da mesma subrotina ao longo do programa principal? Para saber para onde retornar, o processador faz uso da pilha.

Observação: A bem da verdade, existem duas instruções do 8051 para solicitar a execução de subrotina. São elas:

**LCALL** seguida de endereço de 16 bits. A instrução possui 3 bytes (opcode + 16 bits de endereço). A subrotina pode se encontrar em qualquer lugar da memória de programa (64 kiB).

**ACALL** seguida de endereço de 11 bits. A instrução possui 2 bytes (opcode + 11 bits de endereço). A subrotina deve se localizar até 2048 bytes ( $2^{11}$ ) distante da instrução.

Contudo, o programador pode utilizar a instrução CALL (que não existe no conjunto de instruções do 8051) e deixar que o compilador a substitua pelo código da instrução mais adequada. A instrução LCALL (3 bytes) é utilizada quando a rotina estiver distante (além de 2048 bytes) da instrução CALL, pois ocupa 1 byte a mais da memória de programa.

## 6. Pilha

A pilha é uma região da memória de dados reservada para ser utilizada pelo processador e programador ao longo da execução do programa. O processador a utiliza para armazenar endereços quando da alteração do fluxo de execução do programa (subrotina e interrupção). O programador a utiliza para armazenar dados temporários, como por exemplo, para passar parâmetros do programa principal para o código da subrotina.

O registrador denominado ponteiro de pilha (*Stack Pointer – SP*) indica onde dados serão alocados e retirados da pilha. Quando o 8051 é energizado ou resetado, o registrador SP é inicializado com o valor 07H.

A Figura 13 exemplifica como a chamada de subrotina funciona. Após a leitura dos 3 bytes que compõem a instrução, o PC passa a conter o endereço da próxima instrução a ser lida do programa principal e executada: 000DH. Porém, ao executar a instrução LCALL 2028H, o 8051 sobrescreve o PC com o valor 2028H (ou seja, o endereço do primeiro byte do código da subrotina). Contudo, antes de sobrescrever o PC com 2028H, o valor atual (000DH) é salvo na pilha.

Para tal, o SP é incrementado e o byte LSB do PC (0DH) é armazenado no endereço apontado pelo SP (08H). Em seguida, o SP é incrementado uma vez mais e o byte MSB do PC (00H) é armazenado no endereço apontado pelo SP (09H). O conteúdo do PC é então sobreescrito com o endereço da subrotina (2028H). O 8051 passa, então, a ler e executar as instruções contidas na memória de programa a partir deste endereço.

Sucintamente, os eventos que ocorrem durante execução de LCALL são:

(PC)  $\leftarrow$  (PC) + 3; PC é incrementado durante a leitura dos 3 bytes que compõem a instrução  
(SP)  $\leftarrow$  (SP) + 1; Conteúdo do registrador SP é incrementado.  
((SP))  $\leftarrow$  (PC7-0); LSB do PC é armazenado no endereço de memória apontado pelo SP  
(SP)  $\leftarrow$  (SP) + 1; Conteúdo do registrador SP é incrementado.  
((SP))  $\leftarrow$  (PC15-8); MSB do PC é armazenado no endereço de memória apontado pelo SP  
(PC)  $\leftarrow$  addr15-0; PC é sobreescrito com o endereço da subrotina

Ao encontrar a instrução RET que encerra o código da subrotina, o 8051 incrementa o PC e executa a instrução. A instrução RET faz com que o 8051 leia o conteúdo da posição de memória apontada pelo SP, carregue-o no byte MSB do PC e decremente o SP; em seguida, copia o conteúdo da posição de memória apontada pelo SP no byte LSB do PC e decremente o SP. Após o término destas tarefas, o PC = 000DH e o SP = 07H. Assim, o 8051 volta a executar as instruções do programa principal.

Pelo fato do processador guardar na pilha o endereço da instrução que se segue àquela que solicita a alteração do fluxo de execução do programa (CALL), o processador consegue recuperar o endereço da instrução do programa principal a ser executada após as tarefas da subrotina.

Como já comentado, o registrador SP é inicializado com o valor 07H quando o 8051 é energizado ou resetado. Assim, caso seu programa utilize o banco de registradores 1, no início do programa, o registrador SP deve ser carregado com endereço de memória de dados interna não utilizado pelo programa. Deve-se também tomar cuidado com a pilha para que não cresça excessivamente tal que invada região da memória utilizada para armazenar outros dados necessários para a execução do programa.

PILHA	END.	DADO
SP	07H	
SP+1	08H	0DH [PC LSB]
SP+1	09H	00H [PC MSB]

END.	CÓDIGO
000A	LCALL 2028H
000D	MOV A,B

Figura 13 – Exemplo de colocação do endereço de retorno da subrotina na memória de dados interna apontada pelo registrador SP.

Caso haja chamada de subrotina dentro de subrotina, o endereço de retorno para a instrução da primeira subrotina que se segue a esta segunda chamada é colocado na pilha sobre o endereço de retorno para a instrução do programa principal. Neste caso, a primeira instrução de RET retira os últimos 2 bytes e a segunda instrução de RET retira os outros dois. Como os bytes são colocados uns sobre os outros na memória apontada por SP (sob a perspectiva dos endereços mais significativos para os menos significativos), esta região de memória é denominada de pilha.

Uma situação que pode ocorrer é o código da subrotina utilizar um registrador que está sendo utilizado pelo código do programa principal, como por exemplo, o registrador A. Neste contexto, o programador pode transferir o conteúdo do registrador A para uma posição de memória de dados e depois, recuperar este conteúdo de memória para A. Tem-se portanto, de reservar uma posição de memória para esta finalidade. Uma alternativa é guardar o dado na pilha antes de se chamar a subrotina. Após o retorno ao programa principal, o dado deve ser recuperado na pilha. Esta abordagem evita que uma posição da memória fique comprometida apenas com a finalidade de armazenar dado temporariamente, não podendo ser utilizada para outra finalidade. As instruções do 8051 para colocar e retirar dados da pilha são, respectivamente, PUSH e POP. A Figura 14 mostra o código e as alterações na pilha após a execução das mesmas, sendo os conteúdos iniciais dos registradores SP=[2FH] e A=[CAH].

END. (HEX.)	Mnemônico	PILHA	END.	DADO
010E	PUSH ACC	SP	2F	
0200	LCALL 34C2H	SP+1	30	CA
0203	...	SP+1	31	03
		SP+1	32	02

Figura 14 – Exemplo de colocação do conteúdo de A e de endereço de retorno da subrotina na pilha.

Quando do retorno da subrotina para o programa principal (execução da instrução RET), os seguintes eventos ocorrem:

(PC<sub>15-8</sub>) <- ((SP)); conteúdo da posição de memória apontada por SP é carregado no MSB do PC  
 (SP) <- (SP) - 1; conteúdo do registrador SP é decrementado  
 (PC<sub>7-0</sub>) <- ((SP)); conteúdo da posição de memória apontada por SP é carregado no LSB do PC  
 (SP) <- (SP) - 1; conteúdo do registrador SP é decrementado

Ao retornar ao programa principal, o conteúdo do acumulador é recuperado da pilha pela instrução POP ACC (Figura 15).

Quando então, os seguintes eventos ocorrem:

(A)  $\leftarrow ((SP))$  ; conteúdo da posição de memória apontada por SP é carregado no acumulador  
(SP)  $\leftarrow (SP) - 1$  ; conteúdo do registrador SP é decrementado

Assim, os conteúdos finais dos registradores SP e A passam a ser iguais aos seus conteúdos iniciais SP=[2FH] e A=[CAH].

A retirada de dados da pilha não precisa ser realizada através do mesmo registrador cujo conteúdo foi copiado para a pilha; por exemplo, na Figura 15 o conteúdo poderia ser retirado para o registrador R0 (POP R0) em vez de se utilizar duas instruções, POP ACC e MOV R0,A.

END.	Mnemônico
010E	PUSH ACC
0200	LCALL 34C2H
0203	POP ACC
0205	MOV R0,A

Figura 15 – Exemplo de recuperação de dado colocado na pilha pela instrução PUSH. Ao término da execução desta instrução, o conteúdo de SP será idêntico ao anterior à execução deste código.

## 7. Pooling e Interrupção

Suponha que você tenha um semáforo controlado por um processador responsável por alternar o acendimento das lâmpadas verde, amarelo e vermelho. Este processador pode ainda ter que atuar em resposta a sinais apresentados em seus pinos de entrada por dispositivos externos, como por exemplo, sinal gerado por radar (para informar que carro excedeu limite de velocidade permitido) e/ou sinal gerado por boteira (para solicitar abertura do semáforo para pedestre).

Existem diversas situações práticas como esta descrita em que o processador deve executar tarefas ocasionais solicitadas por dispositivos externos (ou mesmo, internos), abandonando, momentaneamente, a execução das tarefas principais para retomá-las posteriormente.

Há duas estratégias comumente adotadas para verificar se um dispositivo demanda atuação por parte do processador: *Pooling* e Interrupção.

*Pooling* corresponde ao teste periódico do nível lógico presente nos pinos de entrada (ou de algum registrador em determinados processadores) para verificar se algum dispositivo demanda atuação do processador. Esta estratégia faz com que o desempenho do processador decaia na execução das tarefas do programa principal.

Outra estratégia é a interrupção em que o hardware do processador desvia o fluxo de execução do programa principal para realizar outra tarefa apenas quando outro dispositivo demandar a execução da mesma. O código executado em resposta à solicitação da interrupção é denominado de tratador de interrupção. A Figura 16 ilustra tal evento. Deve-se observar que a interrupção pode ocorrer durante a execução de qualquer instrução do programa principal, tendo em vista que não é possível saber quando uma interrupção será solicitada. Por esta razão, o código do tratador de interrupção não deve alterar o conteúdo de qualquer registrador do processador para evitar que o programa principal deixe de funcionar adequadamente.

Mais genericamente, se ocorre interrupção habilitada, o processador:

1. Finaliza leitura e execução da instrução sendo processada, atualizando o PC para apontar para a próxima instrução do programa principal;
2. Salva contexto (alguns processadores salvam *flags* e certos registradores) e endereço do atual valor do PC na pilha;

3. Carrega o endereço do tratador de interrupção no PC;
4. Executa o tratador de interrupção;
5. Recupera da pilha o endereço da instrução posterior àquela que estava executada quando a interrupção foi solicitada, recupera contexto do programa principal (*flags* e registradores) e continua execução do programa principal.

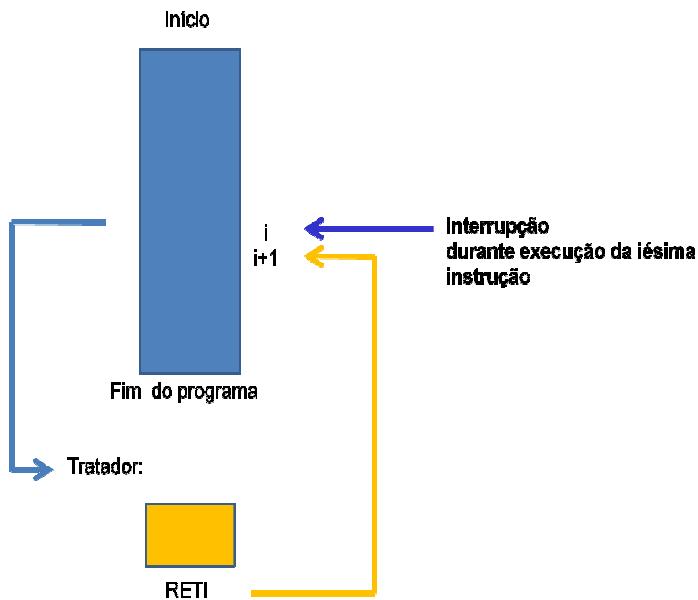


Figura 16 – Representação do desvio do fluxo de execução de programa decorrente da solicitação de interrupção. A iésima instrução do programa principal estava sendo executada. Após o retorno do tratador de interrupção, o processador volta a executar as instruções do programa principal a partir a (*i*ésima+1) instrução.

Deve-se salientar que, em muitos processadores (como por exemplo, o 8051), o endereço do tratador de interrupção carregado no PC (passo 3 acima) é definido pelos seus projetistas, sendo o mesmo informado na sua folha de dados. Outros processadores podem possuir registradores associados a cada fonte de interrupção que devem ser inicializados pelo programador com o endereço do tratador.

Ao tratar a interrupção, o 8051 não salva (e, portanto, não recupera), automaticamente, o valor de qualquer outro registrador na pilha que não seja o PC; no entanto, o programador pode fazê-lo no código do tratador. A instrução

RETI, de forma idêntica a instrução RET, recupera da pilha o endereço para o qual o 8051 deve retornar no programa principal; no entanto, esta instrução limpa *flag* interno da UC para informar que o tratador foi executado e que, portanto, outra interrupção pode ser atendida. Assim, deve-se tomar cuidado de utilizar a instrução RETI e não RET para retornar do tratador de interrupção.

O 8051 atende interrupções externas em resposta a colocação do pino P3.2 (/INT0 - Interrupção Externa 0) e P3.3 (/INT1 - Interrupção Externa 1) em nível lógico baixo, por borda ou nível (Seção 7). Além destas duas fontes de interrupção externa, existem outras três fontes de interrupção devido a dispositivos internos (Seção 7). A Tabela 9 informa para qual endereço da memória de programa o fluxo de execução do programa é desviado em resposta a cada uma das fontes de interrupção.

Tabela 9 – Fontes de interrupção do 8051 e endereços nos quais os tratadores devem ser alocados na memória de programa.

INTERRUPÇÃO	Endereço Tratador (Hex)
Externa 0	0003
Timer 0	000B
Externa 1	0013
Timer 1	001B
Serial	0023

Exemplificando, caso a interrupção externa 1 do 8051 seja solicitada, o PC será carregado (passo 3) com o endereço 0013H. O programador deve, portanto, alocar o tratador de interrupção neste endereço.

Durante a execução de certos trechos do programa principal, o atendimento de interrupção de tarefas pode ser indesejável por comprometer o desempenho da tarefa em andamento. O hardware possui mecanismos para contornar tal situação, permitindo que o programador habilite/desabilite fontes de interrupção.

Para habilitar o atendimento das interrupções do 8051, o programador deve atuar sobre o registrador *Interrupt Enable* (IE). O flip flop 7 (*Enable All*) do registrador IE (Figura 17) funciona como uma chave geral para as interrupções do 8051; ou seja, se ele estiver em '0', nenhuma interrupção é atendida. Além de colocar o flip-flop EA em '1', o flip-flop correspondente a interrupção que se deseja habilitar (Figura 17) deve ser também colocado em nível lógico alto. Por exemplo, a habilitação da Interrupção Externa 1 pode ser realizada através das seguintes instruções: SETB EX1, SETB EA.

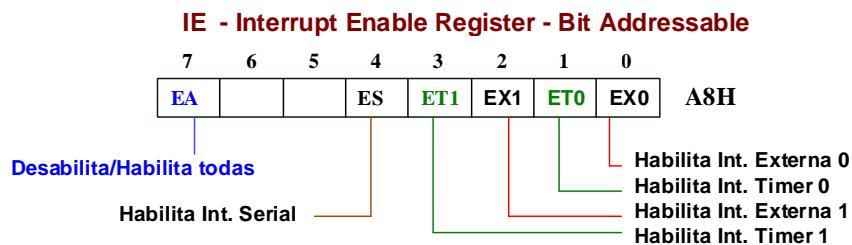


Figura 17 – Registrador *Interrupt Enable*. Deve-se colocar '1' em cada flip-flop para se obter a função descrita.

Caso todas as interrupções estejam habilitadas, existe a possibilidade de mais de uma fonte de interrupção solicitar, simultaneamente, a atenção da Unidade de Controle (UC). Os projetistas do 8051 estabeleceram um nível de prioridade entre as interrupções para arbitrar qual interrupção será primeiramente atendida. A Tabela 10 mostra a ordem *default* de atendimento das interrupções, caso todas elas estejam habilitadas e sejam simultaneamente solicitadas. Os flip-flops dos registradores TCON e SCON (Seções 7 e 9) que indicam solicitação de execução dos respectivos tratadores são informados na segunda coluna da Tabela 10.

Contudo, a ordem de prioridade de atendimento das interrupções apresentadas na Tabela 10 pode ser inadequada em um dado projeto. O registrador *Interrupt Priority* (IP) apresentado na Figura 18 permite alterar a prioridade *default* de atendimento das interrupções (todas elas possuem nível de prioridade 0 quando o 8051 é resetado). Ao setar um dos flip-flops, a interrupção correspondente passa a ter maior prioridade de atendimento (nível de prioridade 1). Se neste registrador, dois flip-flops são setados, as interrupções correspondentes tem maior prioridade (nível de prioridade 1) que as de

prioridade 0; entre as interrupções de nível de prioridade 1, a maior prioridade de atendimento obedece a ordem da Tabela 10. Por exemplo, se PX1 e PT1 estão setados, a Externa 1 tem maior prioridade que a do Timer 1. Outra característica é que interrupção com nível de prioridade 1 interrompe a execução de tratadores com nível de prioridade 0, caso a de nível 1 seja solicitada durante a execução de tratador de nível de prioridade 0. Interrupções não interrompem a execução de tratadores com mesmo nível de prioridade (1 ou 0). Devido a esta característica, o programador deve ter o cuidado de escrever tratadores curtos tal que outra fonte de interrupção com o mesmo nível de prioridade não tenha que aguardar um longo tempo para ser atendida. Caso contrário, o tempo de resposta pode não ser adequado para um dado projeto.

Tabela 10 – Ordem *default* de prioridade de atendimento das interrupções do 8051 e flip-flops dos registradores TCON e SCON que indicam solicitação de execução dos respectivos tratadores.

Fontes de Interrupção	Trigger	Nível de Prioridade
Externa 0	IE0	Mais Alta
Timer 0	TF0	
Externa 1	IE1	
Timer 1	TF1	
Serial	TI e/ou RI	Mais Baixa

## IP - Interrupt Priority Register - Bit Addressable

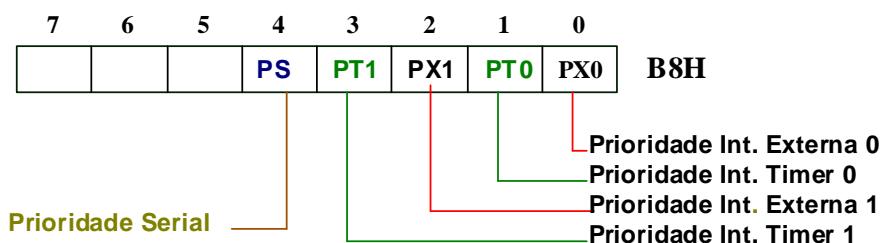


Figura 18 – Registrador *Interrupt Priority* (IP). Deve-se colocar o flip-flop em ‘1’ para aumentar o nível de prioridade da fonte de interrupção correspondente.

O registrador TCON (Figura 19) além de registrar pendência de interrupções a serem atendidas pela UC da UCP (faça correspondência do mesmo com a Tabela 10), especifica se as interrupções externas 1 e 0 devem ser atendidas por borda de descida ( $IT1=1$ ;  $IT0=1$ ) ou por nível lógico baixo ( $IT1=0$ ;  $IT0=0$ ). Neste segundo caso, o dispositivo externo que solicita interrupção deve manter o nível lógico baixo do pino /INT1 (ou /INT0) durante 12 ciclos de clock para que o flip-flop IE1 (ou IE0) seja setado, demandando a execução do tratador (caso a interrupção correspondente tenha sido habilitada). Os flip-flops TR1 e TR0 serão discutidos posteriormente.

### TCON - Timer Control Register – Bit Addressable



Figura 19 – Registrador *Timer Control* (TCON). Os flip-flops TF1, TF0, IE1, IE0 em nível lógico ‘1’ indicam pendência de atendimento de interrupção (consultar Tabela 10). Os flip-flops IT1 e IT0 em nível lógico ‘1’ especificam se as interrupções externas 1 e 0 (respectivamente) são solicitadas por borda de descida. Os flip-flops TR1 e TR0 estão relacionados à habilitação da contagem dos Timers 1 e 0, respectivamente (Seção 8).

Para exemplificar os aspectos discutidos nesta seção, apresenta-se a implementação de programa que aceita a Interrupção Externa 0 (int0) acionada por borda de descida. A cada ocorrência da int0, é escrito na porta P1, caractere por caractere, a cadeia de 16 caracteres ‘Microcontrolador’ até que toda ela seja enviada.

Este exemplo reforça importantes aspectos em relação à escrita de um tratador de interrupção:

- ❖ Observar endereço no qual o tratador deve ser alocado para cada fonte de interrupção;
  
- ❖ Código do tratador deve ser de rápida execução para não haver tempo de resposta inadequado para outras fontes de interrupção;

- ❖ Ao término de sua execução, o tratador não deverá ter alterado o conteúdo de registradores de manipulação de dados;
  
- ❖ Ao término de sua execução, o tratador não deverá ter alterado a pilha.

RESET	EQU	00H	
LTEXT0	EQU	03H ; LOCAL TRATADOR	
STATE	EQU	20H	
	ORG	RESET	;pc=0 depois de reset
	JMP	INICIO	
	ORG	LTEXT0	
	JMP	HANDLER	
INICIO:			
	MOV	IE,#10000001B	; habilita interrupção
	MOV	TCON,#00000001B	; interrupção por borda
	MOV	STATE,#0H	; inicialização de variável
	MOV	R0,# STATE	
	MOV	DPTR,#TABELA	
	MOV	R1,#0	
VOLTA:	CJNE	@R0,#1,VOLTA	
	MOV	STATE,#0H	
	MOV	A,R1	
	MOVC	A,@A+DPTR	
	MOV	P1,A	
	INC	R1	
	CJNE	R1,#16,VOLTA	
	JMP	\$	
HANDLER:	MOV	STATE,#1H	; informa ocorrência de interrupção
	RETI		
TABELA:	DB	'Microcontrolador'	
	END		

## 8. Temporizadores e Contadores do 8051

São características do hardware do 8051 representado na Figura 20:

- CPU de 8 bits;
- 4 portas de entrada e saída (8 pinos cada);
- 4 kiB de memória ROM interna para programas;
- 128 bytes de memória RAM interna para dados;
- endereça 64 kiB de memória de programa externa;
- endereça 64 kiB de memória de dados externa;
- 5 vetores de interrupção com 2 níveis de prioridade:
  - 2 interrupções externas
  - 2 temporizadores / contadores
  - 1 interface serial

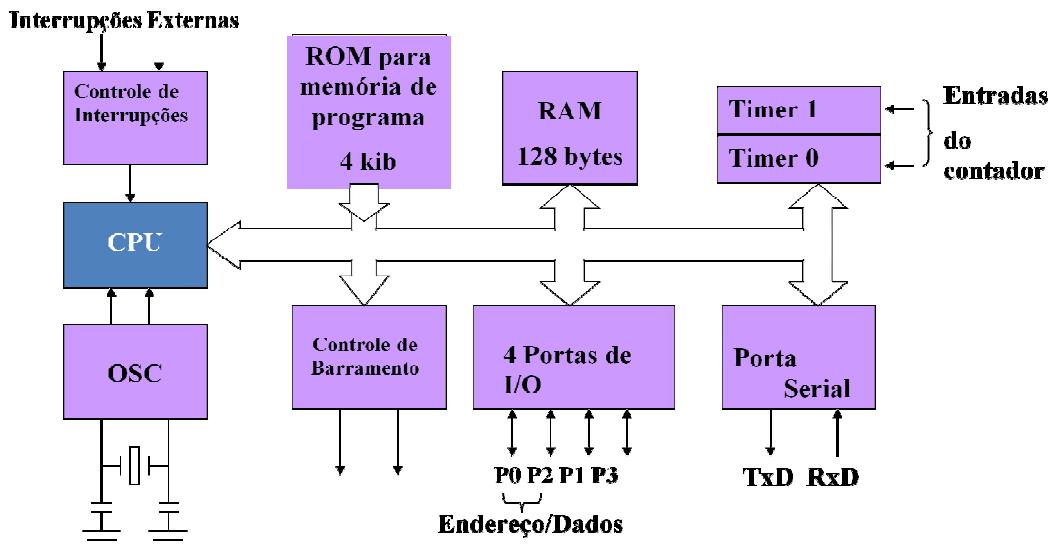


Figura 20 – Diagrama dos diferentes módulos compreendidos pelo 8051.

Falta portanto, ainda descrever o funcionamento dos contadores /temporizadores e da interface serial do 8051 para que se tenha uma completa visão do potencial deste microcontrolador.

Contador/Temporizador é um módulo do hardware projetado para contar eventos externos (por exemplo, número de pessoas que passam pela catraca de um terminal de ônibus) e intervalos de tempo (por exemplo, para cronometrar o tempo que um atleta demora para percorrer 100m). Esta seção descreve os contadores/temporizadores do 8051; a partir desta descrição, você pode imaginar como implementar os exemplos há pouco citados, bem como os circuitos eletrônicos complementares que são necessário para tais propósitos. Outros microcontroladores possuem tais módulos com características bem mais aprimoradas. No entanto, a partir da compreensão deste módulo do 8051, o aprendizado do funcionamento de outros tornar-se-á menos árduo.

O 8051 tem dois contadores/temporizadores de 16 bits (*Timer 0* e *Timer 1*) sendo que cada um deles pode operar em 4 modos diferentes. A seleção da forma de funcionamento (temporizador ou contador), bem como do modo de operação é especificada pelo registrador TMOD (Figura 21). Os 4 flip-flops mais significativos do registrador TMOD controlam o funcionamento do

contador/temporizador 1; os demais, controlam o contador/temporizador 0. Para ambos os contadores/temporizadores, o flip-flop C/T define a forma de funcionamento: contador ( $C/T = '1'$ ) ou temporizador ( $C/T = '0'$ ). Através dos flip-flops M1 e M0, especifica-se um dos 4 modos de operação para cada contador/temporizador. Nos modos de 0 a 2, os dois contadores/temporizadores funcionam de forma similar; no modo 3, os funcionamentos diferem-se.

#### TMOD - Timer Mode Register

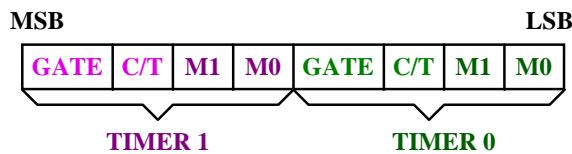


Figura 21 - TMOD: registrador de controle dos contadores / temporizadores.

A Figura 22 apresenta o diagrama em blocos dos 2 temporizadores/contadores quando funcionando nos modos 0 e 1. Nesta figura, a letra **x** que compõe a designação dos flip-flops/registradores deve ser substituída por 0, quando se deseja trabalhar com o contador/temporizador 0, ou por 1, quando se deseja trabalhar com o contador/temporizador 1.

A seguir, irá se trabalhar com o TIMER1 para evitar qualquer confusão por parte do iniciante. Os mesmos procedimentos devem ser adotados para o TIMER0 para os modos de 0 a 2, substituindo-se 1 por 0 na designação dos flip-flops/registradores.

No modo 1 ( $M1='0'$ ;  $M0='1'$ ), os registradores TL1 (menos significativo) e TH1 (mais significativo) são vistos como um contador de 16 bits (TL1TH1). O flip-flop C/T de TMOD seleciona a fonte de *clock* para TL1TH1.

Na função temporizador ( $C/T = '0'$ ), o contador de 16 bits é incrementado a cada ciclo de máquina. Como cada ciclo de máquina dura 12 períodos do oscilador, os temporizadores contam pulsos de clock a uma taxa de 1/12 da frequência do cristal.

Na função contador ( $C/T = '1'$ ), o contador de 16 bits é incrementado em resposta a uma transição de ‘1’ para ‘0’ em pino de entrada T1 (Figura 22) pertencente à Porta 3 (Figura 2). Os níveis lógicos presentes nestes pinos são amostrados a cada ciclo de máquina, sendo o contador de 16 bits incrementado apenas no ciclo seguinte. Portanto, a freqüência máxima de contagem da forma de onda aplicada a T1 é de 1/24 da frequência do cristal.

O sinal de *clock* é apresentado para a contagem em TL1TH1 quando o sinal CONTROL (Figura 22) for igual a ‘1’. Para tal, o flip-flop TR1 do registrador TCON deve ser colocado em ‘1’ pelo programador através da instrução SETB TR1. Além disto, a outra entrada da porta AND (Figura 22) deve também estar em ‘1’. Isto pode ser realizado por software, colocando o flip-flop GATE de TMOD em ‘0’. Caso GATE seja igual a ‘1’, a contagem irá acontecer apenas quando forma de onda apresentada ao pino /INT1 estiver em nível lógico alto; este modo é utilizado para medir largura de pulso em nível lógico ‘1’ apresentado ao pino /INT1.

Sendo o sinal de *clock* apresentado ao contador TL1TH1, a contagem é realizada até FFFFH. Quando do próximo incremento, os registradores TL1TH1 vão para zero e o *flag* TF1 é colocado em nível lógico alto, solicitando execução de tratador de interrupção devido ao TIMER1 (Tabela 10). Para que o tratador seja executado, tal interrupção deverá ter sido habilitada no registrador IE (Figura 17).

Portanto, para se gerar uma interrupção (passagem de FFFFH para 0 em TL1TH1) ao término de uma contagem de 20 ciclos de máquina, deve-se inicializar TL1TH1 com o fundo de escala subtraído de 20, ou seja,  $2^{16} - 20 = 65516 = \text{FFECH}$  (MOV TH1,#0FFH; MOV TL1,#0ECH).

O modo 0 ( $M1='0'$ ;  $M0='0'$ ) tem funcionamento similar ao modo 1. A diferença é que o registrador TH1 (8 bits) é incrementado apenas quando TL1 excede uma contagem de 5 bits (ou seja, quando está 11111B e recebe novo sinal de *clock* indo para zero). Desta forma, TL1 pode ser visto como um divisor do sinal de *clock* por 32 ( $2^5$ ). Assim, TL1 e TH1 constituem um contador de 13 bits: 5 bits

menos significativos de TL1 e os 8 bits de TH1. Quando de um próximo incremento, o registradores TH1 for de FFH para zero e o *flag* TF1 é colocado em nível lógico alto, solicitando execução de tratador de interrupção devido ao TIMER1. Esse modo tem por objetivo manter compatibilidade com a família anterior de microcontroladores da Intel (MCS48).

Recapitulando, os passos para gerar uma interrupção pelo contador/temporizador, compreendem a observação dos seguintes passos:

- 1) Alocar tratador para o contador/temporizador no seu devido endereço;
- 2) Habilitar interrupção do contador/temporizador no registrador IE (EA, ETx);
- 3) Especificar o modo de funcionamento do contador/temporizador (TMOD);
- 4) Especificar intervalo de contagem (THx e TLx);
- 5) Iniciar contagem (setb TRx);
- 6) Ao término da contagem, realizar recarga nos modos: 0, 1 e 3.

OBS: Caso se deseje medir largura de pulso de sinal aplicado em /INT1, fazer GATE='1'. A contagem ocorrerá durante intervalo de tempo no qual o pino /INT1 estiver em nível lógico alto.

No modo 2 ( $M1='1'$ ;  $M0='0'$ ), o registrador TL1 funciona como um contador de 8 bits sendo que, ao término da contagem (ou seja, quando o conteúdo for igual a FFH e receber novo sinal de *clock*), o mesmo é carregado com o conteúdo do registrador TH1 (Figura 23) e o *flag* TF1 é colocado em '1', demandando execução do tratador de interrupção associado ao TIMER1. TL1 continua a contagem a partir do valor carregado de TH1, sendo que TH1 não é alterado. Assim, como nos modos 0 e 1, o funcionamento é o mesmo para *clock* oriundo do cristal/12 (temporizador) ou do pino T1 (contador).

Quando o Temporizador/Contador 0 é colocado no modo 3 ( $M1='1'$ ;  $M0='1'$ ), os registradores TL0 e TH0 funcionam como dois contadores independentes de 8 bits (Figura 24). Os flip-flops TR1 e TF1 do registrador TCON passam a atuar no controle da contagem realizada pelo registrador TH0;  $TR1='1'$  habilita a contagem por parte de TH0 e  $TF1='1'$  demanda execução do tratador do TIMER1 agora associado ao *overflow* de TH0 (FFH para 00H).

Quando colocado no Modo 3, os registradores TL1TH1 param de contar. Se programado em outro modo, quando o contador/temporizador 0 estiver no modo 3, os registradores TL1TH1 continuam funcionando como um contador

de 16 bits; porém, não é possível desabilitar sua contagem através de TR1, nem requerer execução de tratador de interrupção.

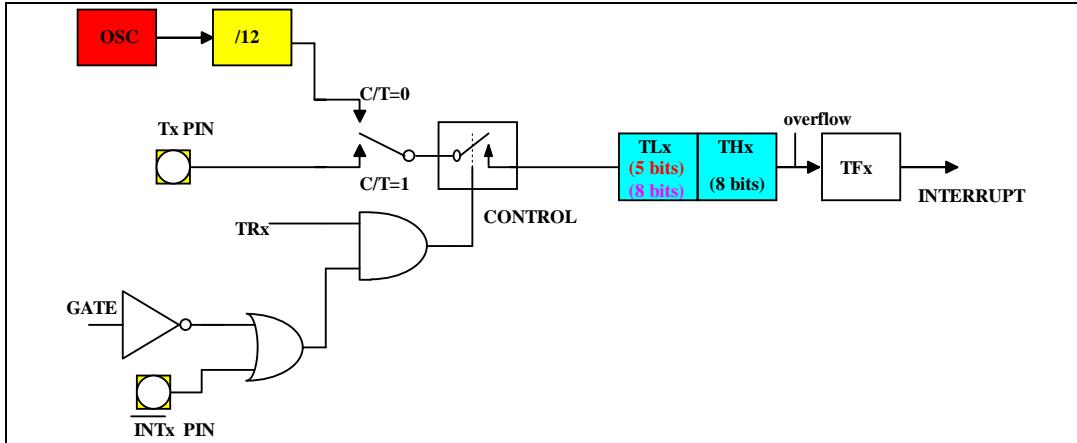


Figura 22 - Esquema de funcionamento dos Contadores/Temporizadores nos modos 0 e 1.

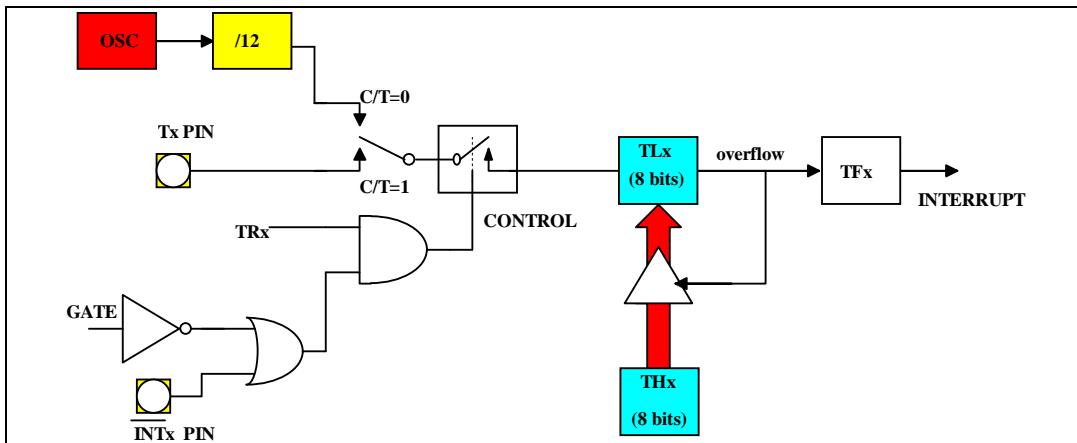


Figura 23 - Esquema de funcionamento dos Contadores/Temporizadores no modo 2.

Nos exemplos acima, enfatizou-se a geração de interrupção por parte dos Contadores/Temporizadores. Contudo, em programas mais dedicados pode-se, em vez de gerar interrupção, testar frequentemente (*pooling* dos *flags* TFx) se houve encerramento da contagem. Neste caso, o programador deve limpar o correspondente *flag* TFx para que se possa identificar corretamente o encerramento de uma nova contagem.

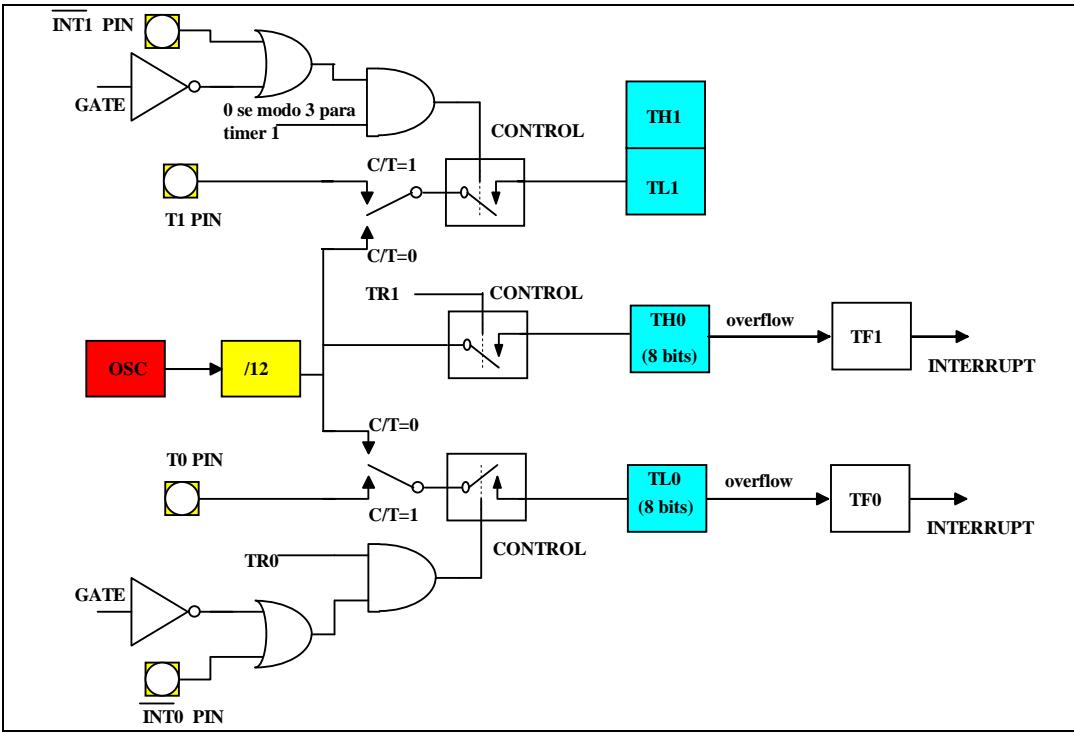


Figura 24 - Esquema de funcionamento dos Contadores/Temporizadores no modo 3.

## 9. Interface Serial

Foi comentado anteriormente que é possível projetar sistema eletrônico com o 8051 para realizar a contagem do número de pessoas que passam pela catraca de um terminal de ônibus. No entanto, esta informação deve ser transmitida para um computador central para, por exemplo, se obter informações sobre o número de usuários em horários de pico de forma a aprimorar a prestação de serviço. O 8051 possui uma interface de comunicação serial que pode estabelecer comunicação com módulo GPRS para que este transmita a informação para um servidor.

O 8051 tem uma máquina de estados para transmitir/receber serialmente uma palavra de 8 ou 9 bits, sem a necessidade de participação da UC. A interface serial do 8051 permite a comunicação serial síncrona (Modo 0) e assíncrona (Modos 1, 2 e 3). O modo de funcionamento da interface serial é programado nos dois flip-flops mais significativos do registrador SCON: SM0 e SM1 (Figura

25). A diferença de funcionamento dos diferentes modos é sumarizada na Tabela 11.

A Figura 26 mostra os diagramas de tempo para a transmissão serial síncrona (Modo 0: SM0='0'; SM1='0') e assíncrona. O bit menos significativo é transmitido primeiro.

Na transmissão assíncrona, um nono bit (conteúdo do flip-flop TB8 – Figura 25) pode ser transmitido (Modo 2 (SM0='1'; SM1='0') ou Modo 3 (SM0='1'; SM1='1')) ou não (Modo 1: SM0='0'; SM1='1'). Como no 8051 a transmissão assíncrona requer a transmissão de 1 *start* bit e de 1 *stop* bit em conjunto com cada byte transmitido, a Tabela 11 os computa na coluna de bits transmitidos, lembrando que nos Modos 2 e 3, transmite-se o valor contido em TB8 (Figura 25).

Após a programação da interface serial (através dos registradores do contador/temporizador 1, SCON e PCON), o programador deve carregar o byte a ser transmitido no registrador SBUF.

No modo síncrono, o byte será transmitido através do pino Rx (segunda função do pino P3.0 – Figura 2) enquanto o pino Tx (segunda função do pino P3.1 – Figura 2) supre o sinal de sincronismo (*clock*). Nesse modo, são transmitidos 8 bits de dados.

No modo assíncrono, o byte é transmitido serialmente através do pino Tx; caso se deseje transmitir um nono bit (Modo 2 ou Modo 3), seu valor deve ser carregado no flip-flop TB8 do registrador SCON. É comum que o mesmo seja utilizado para transmitir bit de paridade empregado pelo receptor para verificar se o dado foi corrompido durante a transmissão.

Para que o 8051 receba dados, o flip-flop REN do registrado SCON (Figura 25) deve ser colocado em nível lógico alto.

Após a programação da interface serial (através dos registradores do contador/temporizador 1, SCON e PCON), o programador recebe byte através do registrador SBUF. O registrador de recepção e transmissão tem o mesmo nome, pois compartilham um mesmo endereço nos SFR. Contudo, ao se escrever um dado em SBUF, este é carregado em um buffer de transmissão; ao se ler um dado de SBUF, este é lido do buffer de recepção. Sinal de controle interno do 8051 permite que estes dois buffers compartilhem o mesmo endereço nos SFR.

No modo síncrono, o byte será recebido através do pino Rx, enquanto o pino Tx supre o sinal de sincronismo (*clock*). Nesse modo, são recebidos 8 bits de dados. Comparando com a transmissão no modo síncrono, é possível observar que, neste modo, não é possível receber e transmitir dados simultaneamente. No jargão técnico, diz-se que o modo síncrono é *half-duplex* (HD).

No modo assíncrono, o byte é recebido serialmente através do pino Rx; caso se receba um nono bit (Modo 2 ou Modo 3), este bit é armazenado no flip-flop RB8 do registrador SCON (Figura 25). Neste modo, é possível receber e transmitir dados simultaneamente. No jargão técnico, diz-se que o modo assíncrono é *full-duplex* (FD).

### SCON - Serial Control Register – Bit Addressable

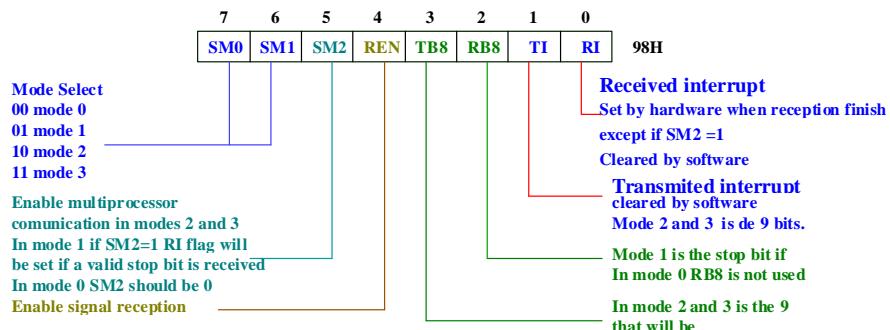


Figura 25 – Registrador *Serial Control* (SCON). Os flip-flops SM0, SM1 e SM2 programam o modo de funcionamento da interface serial. O flip-flop REN habilita a recepção serial. Os flip-flops TB8 e RB8 correspondem ao nono bit transmitido e recebido, respectivamente. Os flip-flops TI e RI em nível lógico ‘1’ solicitam a execução do tratador da interrupção serial.

A Tabela 11 também mostra as diferentes taxas de transmissão possíveis para cada um dos 4 modos de transmissão serial.

Tabela 11 – Modos de operação da interface serial definidos por meio da programação dos flip-flops SM0 e SM1 do registrador SCON. O protocolo implementado em cada modo de operação, o número de bits transmitidos e as taxas de transmissão serial possíveis são também apresentados. HD: *Half-Duplex*; FD: *Full-Duplex*.

SM0	SM1	MODO	PROTÓCOLO	BITS	TAXA
0	0	0	SÍNCRONO - HD	8	Fclock/12
0	1	1	ASSÍNCRONO - FD	10	Variável
1	0	2	ASSÍNCRONO - FD	11	Fclock/32 ou /64
1	1	3	ASSÍNCRONO - FD	11	Variável

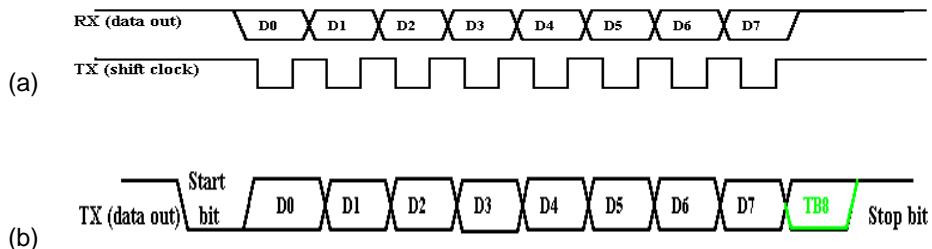


Figura 26 – Diagramas de tempo da transmissão serial no modo síncrono (a) e assíncrono (b). No modo síncrono, o sinal de *clock* transmitido pelo Tx informa o instante em que o receptor deve realizar a leitura do nível lógico presente em seu pino de entrada. Nos modos assíncronos, o receptor deve ter conhecimento da taxa de transmissão; o *start bit* possibilita sincronizar a recepção. O nono bit transmitido nos Modos 1 e 3 (modos assíncronos) corresponde ao valor contido no flip-flop TB8.

No modo síncrono (Modo 0), a taxa de transmissão é fixa em 1/12 da frequência do cristal (Fclock) conectado nos pinos XTAL1 e XTAL2 (Figura 2).

No Modo 2, a taxa de transmissão serial de dados (*Baud Rate* – BR) é calculado pela seguinte equação:

$$BR = [ ( 2^{SMOD} ) / 64 ] \times Fclock$$

SMOD é um flip-flop do registrador PCON (Seção 10). Assim, para SMOD= '0', BR = Fclock/64; para SMOD= '1', BR = Fclock/32. Isto corresponde aos valores mostrados na Tabela 11.

Nos Modos 1 e 3, o Timer 1 é utilizado para estabelecer a *baud rate*, de acordo com a equação:

$$BR = [ (2^{\text{SMOD}}) / 32 ] \times \{ F_{\text{clock}} / [ 12 \times (256 - TH1) ] \}$$

Observe que esta equação possui 3 variáveis, SMOD, Fclock e TH1. SMOD pode assumir 2 valores ('0' ou '1'), Fclock pode ser qualquer valor comercial de cristal dentro da faixa de funcionamento do 8051 e TH1 pode assumir 256 diferentes valores. Para simplificar o trabalho do programador, a Tabela 12 apresenta os valores destas 3 variáveis, bem como o modo de programação do Contador/Temporizador 1 para que se obtenha algum dos *baud rates* mais frequentemente utilizados.

Comunicação Multiprocessadores: Os modos 2 e 3 podem ser utilizados para permitir, por exemplo, que um computador se comunique com múltiplos 8051 que compartilham um mesmo barramento de comunicação serial, denominado sistema multiprocessadores.

Como comentado, nestes dois modos, um nono bit recebido é armazenado em RB8. Se o flip-flop SM2 do registrador SCON estiver em nível lógico alto, RI será colocado em '1' (solicitando assim, a execução do tratador serial), apenas se RB8='1'.

Tabela 12 – Valores de Fclk, SMOD e Contador/Temporizador 1 para se obter a baud rate especificada na primeira coluna.

<b>Baud Rate</b>	<b>Fclk</b>	<b>SMOD</b>	<b>Timer 1</b>		
			<b>C/T</b>	<b>Mode</b>	<b>Reload</b>
<b>Mode 0 Max: 1 MHz</b>	<b>12 MHz</b>	<b>X</b>	<b>X</b>	<b>X</b>	<b>X</b>
<b>Mode 2 Max: 375K</b>	<b>12 MHz</b>	<b>1</b>	<b>X</b>	<b>X</b>	<b>X</b>
<b>Modes 1, 3: 62.5K</b>	<b>12 MHz</b>	<b>1</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>FFH</b>
<b>19.2K</b>	<b>11.059 MHz</b>	<b>1</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>FDH</b>
<b>9.6K</b>	<b>11.059 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>FDH</b>
<b>4.8K</b>	<b>11.059 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>FAH</b>
<b>2.4K</b>	<b>11.059 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>F4H</b>
<b>1.2K</b>	<b>11.059 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>E8H</b>
<b>137.5K</b>	<b>11.986 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>1DH</b>
<b>110K</b>	<b>6 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>2</b>	<b>72H</b>
<b>110K</b>	<b>12 MHz</b>	<b>0</b>	<b>0</b>	<b>1</b>	<b>FEEBH</b>

Suponha, portanto, que os 8051 que compartilham o mesmo barramento de comunicação serial estejam programados no modo 2 ou 3 com SM2='1'.

Quando o computador quiser enviar um bloco de dados para um dos 8051, este envia, primeiramente, um byte de endereço que identifica o 8051 com o qual deseja se comunicar. Este byte de endereço distingue-se dos bytes de dados por meio do nono bit; o mesmo é '1' para endereços e '0' para dados.

Ao enviar um bit de endereço (com seu correspondente TB8='1'), todos os 8051 que compartilham o mesmo barramento de comunicação solicitarão a execução de seus respectivos tratadores de interrupção. Dentro do tratador, cada 8051 irá verificar se o byte de endereço corresponde ao seu; quando for o caso, o tratador do 8051 que se reconhece no endereço, limpa o flip-flop SM2 de seu registrador SCON.

O computador passa então a enviar bytes de dados com o nono bit igual a '0'. Apenas o 8051 previamente endereçado (agora com SM2='0') irá requerer a execução de seu tratador de interrupção da serial de forma a receber os dados enviados pelo computador. Os demais 8051 (SM2='1') não tomam conhecimento do envio destes dados pelo computador.

Ao término da recepção do bloco de dados, o código do 8051 que se comunicou com o computador deve fazer SM2='1'.

Observações:

No Modo 0, SM2 não exerce qualquer função.

No Modo 1, se SM2='1', a interrupção não é solicitada enquanto um *stop* bit válido não for recebido.

## 10. Gerenciamento do consumo de energia do 8051

Como já mencionado, o flip-flop SMOD pertence ao registrador PCON (*Power Control*). Conforme o nome sugere, o registrador PCON está relacionado ao gerenciamento de consumo de energia, sendo bastante relevante em

aplicações em que o 8051 é alimentado por baterias. No entanto, em muitos processadores, quando flip-flops de um registrador encontram-se sem uso, estes são utilizados em outros módulos do hardware como é o caso do flip-flop SMOD, utilizado para estabelecer o *baud rate* da interface serial. Discute-se agora, o papel dos demais flip-flops do registrador PCON (Figura 27).

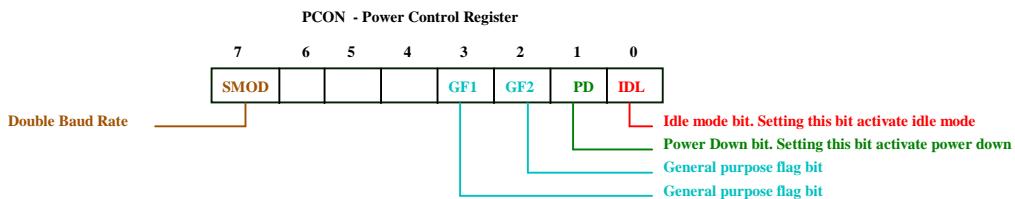


Figura 27 – Registrador *Power Control* (PCON). O flip-flop SMOD é utilizado pela interface serial. Os flip-flops GF1 e GF2 estão disponíveis para o programador sinalizar eventos relacionados ao gerenciamento do consumo de energia. Os flip-flops PD e IDL atuam para reduzir o consumo do 8051.

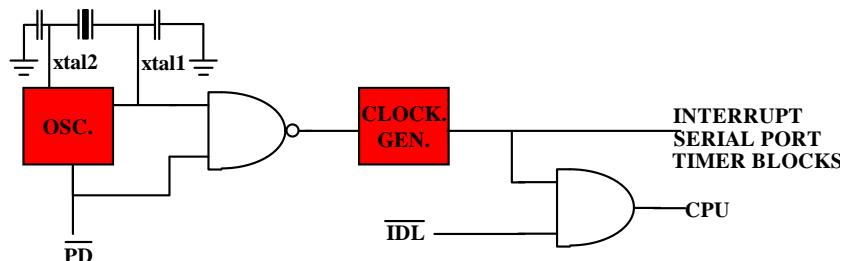


Figura 28 – Diagrama funcional da unidade de controle de consumo. O flip-flop /IDL do registrador SCON inibe a chegada do *clock* na UCP. O flip-flop /PD do registrador SCON inibe a chegada do *clock* na UCP e demais módulos do 8051.

Ao se fazer  $\text{IDL} = '1'$  por meio de instrução do programa, a UCP entra no modo *Idle*. Nesse modo (Figura 28), o sinal de *clock* da UCP é inibido, chegando, contudo, aos contadores/temporizadores, controladores de interrupções externas e interface serial. Assim, os demais registradores não relacionados a estes módulos são ‘congelados’ (como por exemplo, PC, PSW, Acc, SP). Os sinais ALE e PSEN vão para nível lógico alto.

Existem duas formas de sair do modo *idle*: ativação de uma interrupção habilitada ou por Reset; em ambas os casos, IDL é colocado em ‘0’.

Quando uma interrupção habilitada é solicitada, o *clock* da UCP é restabelecido e o tratador de interrupção é executado. Quando da execução da instrução de

RETI do tratador, o 8051 volta a executar a instrução posterior àquela que o colocou em *Idle*.

Quando ocorre Reset, o *clock* da CPU é restabelecido e o 8051 executa a instrução posterior àquela que o colocou em *Idle*.

Observação:

Após a instrução que colocou o 8051 em *Idle*, o fabricante recomenda: inserir de 3 instruções de NOP (*no operation*) e que a primeira instrução após *Idle* não escreva nas portas ou na memória de dados externa.

Ao se fazer PD='1' por meio de instrução do programa, a UCP entra no modo *Power Down*. Nesse modo (Figura 28), o sinal de *clock* é cortado. A RAM interna e SFR são ‘congelados’, bem como os níveis lógicos presentes nos pinos das portas. Os sinais ALE e PSEN vão para nível ‘0’.

Para sair do modo *Power Down*, reseta-se o 8051. O Reset apenas não altera o conteúdo da RAM interna (00 a 7FH).

Observação:

Nesse modo, a alimentação da pastilha pode ser reduzida a 2 Volts. Todavia o valor de Vcc não pode ser reduzido antes que a pastilha esteja em *Power Down*. Ao sair de *Power Down*, Vcc já deve ter sido restabelecido para 5V por tempo suficiente para que o oscilador entre em funcionamento normal.

## APÊNDICE A

### CONJUNTO DE INSTRUÇÕES DO 8051

#### A.1 Convenções

- IRAM - memória de dados RAM interna;
- XRAM - memória de dados RAM externa;
- Rn - registrador R0 a R7 do banco selecionado por RS1\_RS0 (PSW).
- @Ri - endereçamento indireto a uma posição de memória RAM interna Ri=R0 ou R1
- #data - endereçamento imediato; *data* é constante de 8 bits incluída na instrução.
- #data16 - endereçamento imediato; data é constante de 16 bits incluída na instrução.
- direct - endereçamento direto; *direct* é o endereço de posição de IRAM.
- bit - endereçamento direto a bit na IRAM ou SFR.  
Exemplo: P3.2 ou 21h.3.
- addr16 - endereço com tamanho de 16 bits. Usado nas instruções LJMP e LCALL.
- addr11 - endereço com tamanho de 11 bits. A faixa de endereçamento é 1024 bytes para trás ou 1023 bytes para frente da posição atual do PC.
- rel - deslocamento de 128 bytes para trás ou 127 bytes para frente da posição atual de PC. Usado por SJMP e todos os demais JMPs condicionais.

#### A.2. Instruções para Transferência de Dados

Mnemônico	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
MOV A, Rn	Acumulador recebe o conteúdo do registrador	(A)←(Rn) MOV A,R3	
MOV A, direct	Acumulador recebe um byte da memória RAM interna cujo endereço é direct	(A)←(direct) MOV A,40h	

MOV A, @Ri	Acumulador recebe um dado da memória RAM interna endereçado pelo conteúdo de R0 ou R1	(A) $\leftarrow$ ((Ri)) MOV A,@R1	
MOV A,#data	Acumulador recebe data	(A) $\leftarrow$ data MOV A,#04h	
MOV Rn,A	Registrador recebe o conteúdo de A	(Rn) $\leftarrow$ (A) MOV R5,A	
MOV Rn, direct	Registrador recebe um byte da memória RAM interna cujo endereço é direct	(Rn) $\leftarrow$ (direct) MOV R5,40h	
MOV Rn,#data	Registrador recebe data	(Rn) $\leftarrow$ data MOV R6,#40h	
MOV direct,A	O conteúdo de A é copiado numa posição da memória RAM interna cujo endereço é direct	(direct) $\leftarrow$ (A) MOV 45h, A	
MOV direct,Rn	O conteúdo de Rn é copiado numa posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	(direct) $\leftarrow$ (Rn) MOV 55h, R4	
MOV direct1,direct2	O conteúdo da posição de memória RAM interna com endereço direct2 é copiado para outra posição da memória interna cujo endereço é direct1	(direct1) $\leftarrow$ (direct2) MOV 45h,40h	
MOV direct,@Ri	Uma posição de memória RAM interna, cujo endereço é direct, recebe um dado endereçado pelo conteúdo de R0 ou R1	(direct) $\leftarrow$ ((Ri)) MOV 45h,@R1	
MOV direct,#data	Uma posição de memória RAM interna, cujo endereço é direct, recebe data.	(direct) $\leftarrow$ #30h MOV 45h,40h	
MOV @Ri,A	O conteúdo do acumulador é copiado para uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de R0 ou R1	((Ri)) $\leftarrow$ A MOV @R0, A	
MOV @Ri,#data	data é copiado para uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de R0 ou R1	((Ri)) $\leftarrow$ data MOV @R1,#40h	
MOV DPTR,#data16	Carrega o registrador DPTR com o valor data16	(DPTR) $\leftarrow$ data16 MOV DPTR,#4010h	

MOVC A,@A+DPTR	O conteúdo do acumulador é somado ao de DPTR formando o endereço de um dado na memória de programa sendo que tal dado é carregado no acumulador	$(A) \leftarrow ((A)+(DPTR))$ MOV A, @A+DPTR	
MOVC A,@A+PC	O conteúdo do acumulador é somado ao do PC formando o endereço de um dado na memória de programa sendo que tal dado é carregado no acumulador	$(A) \leftarrow ((A)+(PC))$ MOV A, @A+PC	
MOVX A,@DPTR	O conteúdo de DPTR é o endereço de um dado da RAM externa que é carregado no acumulador	$(A) \leftarrow ((DPTR))$ MOV A, @DPTR	
MOVX @Ri,A	O conteúdo do acumulador é copiado na posição de memória da RAM externa cujo endereço é dado pelo conteúdo de Ri	$((Ri)) \leftarrow (A)$ MOV @R1,A	
MOVX @DPTR,A	O conteúdo do acumulador é copiado na posição de memória RAM externa cujo endereço é dado pelo conteúdo de DPTR	$((DPTR)) \leftarrow (A)$ MOV @DPTR,A	
PUSH direct	Coloca na pilha o conteúdo da posição de memória RAM interna cujo endereço é direct.	$(SP) \leftarrow (SP)+1$ $((SP)) \leftarrow (\text{direct})$ PUSH 40h	
POP direct	retira da pilha um dado e armazena na posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	$(\text{direct}) \leftarrow ((SP))$ $(SP) \leftarrow (SP)-1$ POP 40h	
XCH A,Rn	Troca o conteúdo do acumulador com o conteúdo do registrador	$(A) \leftrightarrow (Rn)$ XCH A, R7	
XCH A,direct	Troca o conteúdo do acumulador com o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	$(A) \leftrightarrow (\text{direct})$ XCH A, 50h	
XCH A,@Ri	Troca o conteúdo do acumulador com o conteúdo de uma posição de memória cujo endereço é o conteúdo de Ri.	$(A) \leftrightarrow ((Ri))$ XCH A, @R1	

XCHD A, @Ri	Troca os 4 <i>bits</i> menos significativos do conteúdo de A com os 4 <i>bits</i> menos significativos do conteúdo da posição de memória cujo endereço é o conteúdo de Ri.  Os outros bits ficam inalterados.	(A)0-3  (Ri)0-3  XCH A, R7	
-------------	---	---	--

### A.3. Instruções Aritméticas

Mnemônico	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
ADD A, Rn	Ao conteúdo do A , soma-se o conteúdo do registrador.	(A) $\leftarrow$ (A)+(Rn)  ADD A, R7	C, OV, AC
ADD A, direct	Ao conteúdo de A , soma-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	(A) $\leftarrow$ (A)+(direct)  ADD A, 40h	C, OV, AC
ADD A,@Ri	Ao conteúdo de A, soma-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri	(A) $\leftarrow$ (A)+((Ri))  ADD A, @R1	C, OV, AC
ADD A,#data	Ao conteúdo de A , soma-se o valor <i>data</i>	(A) $\leftarrow$ (A)+data  ADD A, #30h	C, OV, AC
ADDC A,Rn	Ao conteúdo de A, somam-se o conteúdo do registrador e o conteúdo do flag carry C.	(A) $\leftarrow$ (A)+(Rn)+(C)  ADDC A, R7	C, OV, AC
ADDC A,direct	Ao conteúdo de A, somam-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct, e o conteúdo do flag carry C	(A) $\leftarrow$ (A)+(direct)+(C)  ADDC A, 40h	C, OV, AC
ADDC A,@Ri	Ao conteúdo de A, somam-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri, e o conteúdo do flag carry C	(A) $\leftarrow$ (A)+((Ri))+(C)  ADDC A, @R1	C, OV, AC
ADDCA,#data	Ao conteúdo de A, somam-se o valor data e o conteúdo do flag carry	(A) $\leftarrow$ (A)+data  ADD A, #30h	C, OV, AC

SUBB A, Rn	Do conteúdo de A, subtraem-se o conteúdo do registrador e do flag carry ( <i>borrow</i> ) C.	$(A) \leftarrow (A) - (Rn) - (C)$ SUBB A, R7	C, OV, AC
SUBB A, direct	Do conteúdo de A, subtraem-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é <i>direct</i> e o flag carry	$(A) \leftarrow (A) - (\text{direct}) - (C)$ SUBB A, 40h	C, OV, AC
SUBB A,@Ri	Do conteúdo de A, subtraem-se o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri e o carry flag.	$(A) \leftarrow (A) - ((Ri)) - (C)$ SUBB A, @R1	C, OV, AC
SUBB A,#data	Do conteúdo de A, subtraem-se o valor data e o carry flag.	$(A) \leftarrow (A) - \text{data} - (C)$ SUBB A, #30h	C, OV, AC
INC A	Ao conteúdo de A, soma-se 1.	$(A) \leftarrow (A) + 1$ INC A	
INC Rn	Ao conteúdo do registrador, soma-se 1.	$(Rn) \leftarrow (Rn) + 1$ INC R3	
INC direct	Ao conteúdo da posição de memória RAM interna cujo endereço é direct, soma-se 1.	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) + 1$ INC 40h	
INC @Ri	Ao conteúdo da posição de memória RAM interna, cujo endereço é o conteúdo de Ri, soma-se 1.	$((Ri)) \leftarrow ((Ri)) + 1$ INC @R1	
DEC A	Do conteúdo do acumulador , subtrai-se 1.	$(A) \leftarrow (A) - 1$ DEC A	
DEC Rn	Do conteúdo do registrador , subtrai-se 1.	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$ DEC R3	
DEC direct	Do conteúdo da posição de memória RAM interna cujo endereço é direct, subtrai-se 1.	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) - 1$ DEC 40h	
DEC @Ri	Do conteúdo da posição de memória RAM interna, cujo endereço é o conteúdo de Ri, subtrai-se 1.	$((Ri)) \leftarrow ((Ri)) - 1$ DEC @R1	
INC DPTR	Ao conteúdo do registrador DPTR, soma-se 1.	$(DPTR) \leftarrow (DPTR) + 1$ INC DPTR	

MUL A, B	O conteúdo do acumulador e do registrador B são multiplicados sem sinal. Da palavra de 16 bits resultante os 8 bits LSB são armazenados em A e os 8 bits MSB são armazenados em B.	$(A) \leftarrow [(A)^*(B)]_{0-7}$ $(B) \leftarrow [(A)^*(B)]_{8-15}$ MUL A, B	C=0, OV
DIV A, B	O conteúdo do acumulador é dividido (sem sinal) pelo conteúdo do registrador B. Em A é armazenado a parte inteira do quociente da divisão e em B o resto.	$(A) \leftarrow \text{int}[(A)/(B)]$ $(B) \leftarrow \text{resto}[(A)/(B)]$ DIV A, B	C=0, OV
DA A	O conteúdo de A é convertido para um número decimal de dois dígitos de quatro bits cada que são armazenados em A	If $[(A)_{3-0} > 9 \text{ or } (AC)=1]$ then $(A)_{3-0} \leftarrow (A)_{3-0} + 6$  If $[(A)_{7-4} > 9 \text{ or } (C)=1]$ then $(A)_{7-4} \leftarrow (A)_{7-4} + 6$	C

#### A.4. Instruções para Operações Lógicas

Mnemonico	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
ANL A, Rn	Lógica E entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo do registrador.	$(A) \leftarrow (A) \wedge (Rn)$ ANL A, R7	
ANL A, direct	Lógica E entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	$(A) \leftarrow (A) \wedge (\text{direct})$ ANL A, 40h	
ANL A, @Ri	Lógica E entre o conteúdo do acumulador e uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri	$(A) \leftarrow (A) \wedge ((Ri))$ ANL A, @R1	
ANL direct,A	Lógica E entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct e o conteúdo do acumulador	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \wedge (A)$ ANL 60h, A	
ANL direct,#data	Lógica E entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct e data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \wedge \text{data}$ ANL 23h, #20h	
OR A, Rn	Lógica OU entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo do registrador.	$(A) \leftarrow (A) \vee (Rn)$ OR A, R7	

ORL A, direct	Lógica OU entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	$(A) \leftarrow (A) \vee (\text{direct})$ OR A, 40h	
ORL A,@Ri	Lógica OU entre o conteúdo do acumulador e uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri	$(A) \leftarrow (A) \vee ((Ri))$ OR A, @R1	
ORL direct,A	Lógica OU entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct e o conteúdo do acumulador	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \vee (A)$ OR 30h, A	
ORL direct,#data	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct, e data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \vee \text{data}$ OR 32h, #20h	
XRL A, Rn	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo do registrador.	$(A) \leftarrow (A) \oplus (Rn)$ XRL A, R7	
XRL A, direct	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo do acumulador e o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct	$(A) \leftarrow (A) \oplus (\text{direct})$ XRL A, 40h	
XRL A,@Ri	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo do acumulador e uma posição de memória RAM interna cujo endereço é o conteúdo de Ri	$(A) \leftarrow (A) \oplus ((Ri))$ XRL A, @R1	
XRL direct,A	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct e o conteúdo do acumulador	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \oplus (A)$ XRL 90h, A	
XRL direct,#data	Lógica OU Exclusivo entre o conteúdo de uma posição de memória RAM interna cujo endereço é direct e data	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) \oplus \text{data}$ XRL 73h, #20h	
CLR A	Zera o conteúdo do acumulador	$(A) \leftarrow 0$ CLR A	
CPL A	complementa o conteúdo do acumulador	$(A) \leftarrow / (A)$	

RL A	rotaciona o conteúdo do acumulador para a esquerda. O bit 7 é carregado no bit 0.	$(A_{n+1}) \leftarrow (A_n)$ $(A_0) \leftarrow (A_7)$ RL A	
RLC A	rotaciona o conteúdo do acumulador para a esquerda através do carry	$(A_{n+1}) \leftarrow (A_n)$ $(A_0) \leftarrow (C)$ $(C) \leftarrow (A_7)$ RLC A	C
RR A	rotaciona o conteúdo do acumulador para a direita	$(A_n) \leftarrow (A_{n+1})$ $(A_7) \leftarrow (A_0)$ RR A	
RRC A	rotaciona o conteúdo do acumulador para a direita através do carry	$(A_n) \leftarrow (A_{n+1})$ $(A_7) \leftarrow (C)$ $(C) \leftarrow (A_0)$ RRC A	C
SWAP A	Troca os 4 bits menos significativos do conteúdo de A com os 4 bits mais significativos	$(A_{3:0}) \leftrightarrow (A_{7:4})$ SWAP A	

### A.5. Instruções para Manipulação de Bits

Por possuir estas instruções que controlam flip-flops da iRAM e SFR (incluindo P0, P1, P2 e P3), o 8051 é classificado como processador booleano.

Mnemonico	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
CLR C	Zera o flag carry em PSW.	$(C) \leftarrow 0$ CLR C	$C=0$
CLR bit	Zera o bit em uma posição de memória RAM interna com bits endereçáveis.	$(bit) \leftarrow 0$ CLR 29.5 CLR P3.2	
SETB C	Acerta em 1 o flag carry em PSW.	$(C) \leftarrow 1$ SETB C	

SETB bit	Acerta em 1o bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(\text{bit}) \leftarrow 1$ SETB 29.5 SETB P3.2	
CPL C	Complementa o <i>flag carry</i> em PSW.	$(C) \leftarrow (\neg C)$ CPL C	C
CPL bit	Complementa o bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(\text{bit}) \leftarrow (\neg \text{bit})$ CPL 29.5 CPL P3.2	
ANL C,bit	Lógica E entre o <i>flag carry</i> e o bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(C) \leftarrow (\neg C) \wedge (\text{bit})$ ANL C, 29.5	C
ANL C, /bit	Lógica E entre o <i>flag carry</i> e o complemento do bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(C) \leftarrow (\neg C) \wedge [(\neg \text{bit})]$ ANL C, /29.5	C
ORL C,bit	Lógica OU entre o <i>flag carry</i> e o bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(C) \leftarrow (\neg C) \vee (\text{bit})$ ORL C, 29.5	C
ORL C, /bit	Lógica OU entre o <i>flag carry</i> e o complemento do bit em uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(C) \leftarrow (\neg C) \vee [(\neg \text{bit})]$ ORL C, /29.5	C
MOV C,bit	Acerta o <i>flag carry</i> com o valor do bit de uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis.	$(C) \leftarrow (\text{bit})$ MOV C, 29.5 MOV C, P3.5	C
MOV bit,C	Acerta o bit de uma posição de memória RAM interna com <i>bits</i> endereçáveis com o <i>flag carry</i>	$(\text{bit}) \leftarrow (C)$ MOV 29.5,C MOV P3.5,C	
JC rel	Desvia se o <i>flag carry</i> estiver em 1	If $(C)=1$ then $(PC) \leftarrow (PC)+\text{rel}$	
JNC rel	Desvia se o <i>flag carry</i> estiver em 0	If $(C)=0$ then $(PC) \leftarrow (PC)+\text{rel}$	

JB bit,rel	Desvia se o bit estiver em 1	If (bit)=1 then $(PC) \leftarrow (PC) + rel$	
JNB bit,rel	Desvia se o bit estiver em 0	If (bit)=0 then $(PC) \leftarrow (PC) + rel$	
JBC bit,rel	Desvia se o bit estiver em 1 e automaticamente zera o bit	If (bit)=1 then $(PC) \leftarrow (PC) + rel$ $(bit) \leftarrow 0$	

#### A.6. Instruções para desvio do fluxo de execução do programa

Mnemonico	Descrição	Operação / Exemplo	Flags
ACALL addr11	Desvia para uma subrotina. Essa subrotina deve estar no máximo a 1Kbytes de distância do ponto de chamada	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1$ $((SP)) \leftarrow (PC_{7-0})$ $(SP) \leftarrow (SP) + 1$ $((SP)) \leftarrow (PC_{15-8})$ $(PC_{10-0}) \leftarrow addr11$	
LCALL addr16	Desvia para uma subrotina.	$(PC_{15-0}) \leftarrow addr16$	
RET	Retorna de uma subrotina.	$(PC_{15-8}) \leftarrow ((SP))$ $(SP) \leftarrow (SP) - 1$ $(PC_{10-0}) \leftarrow ((SP))$ $(SP) \leftarrow (Sp) - 1$	
RETI	Retorna de uma subrotina de atendimento de interrupção.	$(PC_{15-8}) \leftarrow ((SP))$ $(SP) \leftarrow (SP) - 1$ $(PC_{10-0}) \leftarrow ((SP))$ $(SP) \leftarrow (Sp) - 1$	
AJMP addr11	Desvia para uma rotina. Essa rotina deve estar no máximo a 1Kbytes de distância do ponto de chamada	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(PC_{10-0}) \leftarrow addr11$	

LJMP addr16	Desvia para uma rotina.	$(PC_{15:0}) \leftarrow \text{addr16}$	
SJMP rel	Desvia para uma rotina. Essa rotina deve estar no máximo a 128 bytes de distância do ponto de chamada	$(PC) \leftarrow (PC) + 2$ $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	
JMP @A + DPTR	Desvia para uma rotina cujo endereço é dado pela soma do conteúdo de DPTR com o conteúdo A.	$(PC) \leftarrow (PC) + (A)$	
JZ rel	Desvia para a rotina se o acumulador for zero.	if $(A) = 0$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	
JNZ rel	Desvia para a rotina se o acumulador for diferente de zero.	if $(A) \neq 0$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	
CJNE A,direct,rel	Desvia para a rotina se o conteúdo de A e direct forem diferentes.	if $(A) \neq (\text{direct})$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	C
CJNE A,#data,rel	Desvia para a rotina se o conteúdo de A não for igual a data.	if $(A) \neq \text{data}$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	C
CJNE Rn,@Ri,#data,rel	Desvia para a rotina se o conteúdo de Rn for diferente do conteúdo da posição de memória cujo endereço é o conteúdo de R1 ou R0.	if $(Rn) \neq ((Ri))$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	C
CJNE Rn,#data,rel	Desvia para a rotina se o conteúdo de Rn e data forem diferentes.	if $(Rn) \neq \text{data}$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	C
DJNZ Rn,rel	Decrementa o registrador e desvia para a rotina se o acumulador for diferente de zero.	$(Rn) \leftarrow (Rn) - 1$ if $(Rn) \neq 0$ then $(PC) \leftarrow (PC) + \text{rel}$	

DJNZ direct,rel	Decrementa o conteúdo da posição de memória dada por direct. Se o resultado não for nulo ocorre um desvio caso contrário a instrução seguinte é executada.	$(\text{direct}) \leftarrow (\text{direct}) - 1$ if $(\text{direct}) < 0$ then $(\text{PC}) \leftarrow (\text{PC}) + \text{rel}$	
NOP	Não executa nada.	$(\text{PC}) \leftarrow (\text{PC}) + 1$	

## APÊNDICE B

### LINGUAGEM ASSEMBLY

O programa-fonte em Assembly consiste-se de uma série de linhas de texto podendo possuir até quatro campos, separados por caractere ASCII de espaço ou tabulação:

<Rótulo> <Instrução> e/ou <Diretiva de compilação> <;Comentário>

Como por exemplo:

LOOP:       MOV A,R2 ; transfere conteúdo de R2 para acumulador

Comentários devem ser precedidos de ponto e vírgula, sendo opcionais.

Os rótulos (ou *labels*) são símbolos que representam endereços. Os endereços referenciados ao longo programa por meio dos rótulos são substituídos pelos respectivos endereços (ou *off-sets*) durante a compilação. Geralmente, os compiladores requerem que os rótulos sejam colocados na primeira coluna do arquivo-fonte e que o primeiro caractere do rótulo deva ser uma letra.

No programa fonte, os rótulos, menemônicos e diretivas de compilação podem ser escritos em letra maiúscula ou minúscula; porém, não devem ser escritos parcialmente em maiúsculas ou minúsculas.

#### Diretivas de compilação

As diretivas de compilação do Assembler não geram código de instruções a serem executadas pelo processador, mas especificam, por exemplo, onde o compilador deve alocar dados, seções do código e outros. A seguir, comenta-se as diretivas mais utilizadas do Assembler.

## **ORG** (Origin)

Especifica o endereço a partir do qual os dados ou instruções do programa devem ser armazenados na memória de programa. Caso a mesma esteja ausente no programa, o programa e dados são alocados de forma consecutiva a partir do endereço 0H.

Formato:

ORG <Endereço da memória> <;comentário>

## **EQU** (Equate)

Associa um nome simbólico a uma constante numérica. O compilador substitui o nome simbólico pelo valor correspondente. Similar ao uso da diretiva #define na linguagem C. O uso do nome simbólicos criados pela diretiva ao longo do programa auxilia a melhor compreensão dos mesmos (pois contantes podem ser associados a sua funcionalidade no código) e também, facilita o teste de alterações desta constante; isto é, para alterar o valor de uma constante utilizada diversas vezes no programa, basta modificar o valor associado à diretiva EQU.

Formato:

<rótulo> EQU <constante> <;comentário>

## **DB** (Define Byte)

Utilizada para armazenar constantes e tabelas na memória. Várias constantes (até 256 bytes) podem ser criadas com uma única diretiva DB; para tal, as constantes devem se encontrar separadas por vírgulas ou declaradas como *strings* (conjuntos de caracteres ASCII entre aspas).

Formato:

<Rótulo> DB <valor ou string>, <valor ou string> .... <;comentário>

## **END**

Informa fim do programa fonte ao compilador. Linhas de código abaixo da mesma são ignoradas.

Formato:

**END <;comentário>**

Exemplo de emprego das diretivas de compilação:

```
reset      EQU    0H      ; endereço inicial do programa
tratador  EQU    03H     ; endereço para alocar trecho de código
flag       EQU    05H     ; endereço de memória referenciado no programa
dados      EQU    30H     ; endereço para alocar constantes no código
```

```
                ORG      reset      ; programa se inicia aqui
                JMP      inicio
```

```
                ORG      tratador; colocar código a partir de 03H
                MOV      flag,#1
                RETI
```

```
inicio:      MOV      DPTR,#ctes2 ; carrega endereço em dptr
                ....
```

(código)

.....

```
final:       JMP      final
```

```
                ORG      dados  ; dados alocados a partir de 30H
```

```
ctes1: DB 45H,0ABH,0E2H
```

```
ctes2: DB "EEL",70H,30H ; na memória => 45, 45, 4B, 70, 30
```

END ;texto abaixo (se houver) é ignorado pelo compilador

## **Referências**

- Atmel (2004), Atmel 8051 Microcontrollers Hardware Manual.
- Morh H. (2005), A família de microcontroladores 8051, apostila.
- Ziller R. M. (2000) Microprocessadores conceitos importantes, segunda edição, edição do autor, Florianópolis, SC.
- Wisbeck J. O. (1998), Microcontroladores - O 80C51BH da Família MCS51, apostila.