## Atividade 1- Desafio 2 11/04/2023

## Microcontroladores TT516A

## Profa. Dra. Talía Simões dos Santos Ximenes Gustavo Melo Scheidt Paulino - 250358

```
T EOU (65535-50000)
                                                                              ; T = 15535
                    TEMPO EQU 200
                                                                              ; Variável TEMPO = 200
                    ORG 0000b
                                                                            ; Endereço em 0000h
; Long Jump para "main", ou seja, endereço "main"
                    LJMP main
                    ORG 0003h
                                                                             ; Endereco em 0003h
                                                                             ; Long Jump (vai para) "acende"
; Jump para "ligatimer"
                    LCALL acende
                     JMP ligatimer
  10
11
                     RETI
                                                                              ; Retorno da interrupção
                                                                             ; Endereço em 000Bh
; No operation (não ocorre nada)
  12
                    ORG 000Bh
  13
  14
                    RETI
                                                                             ; Retorno da interrupção
                    ORG 0013h
  16
                                                                             ; Endereço em 0013h
                                                                             ; No operation (não ocorre nada)
                   RETI
                                                                            ; Retorno da subrotina
  18
                   ORG 001Bh
  20
                                                                            ; Endereço em 001Bh
; Jump para subrotina repete
 21
                   JMP repete
 23
24
                                                                            ; Long Call para subrotina "Liga"
            conta: LCALL liga
                           RETI
                                                                            ; Retorno da interrupção
; Endereço em 0023h
                           ORG 0023h
NOP
  25
  26
                                                                            ; No operation (não ocorre nada)
  27
28
                                                                             ; Retorno da interrupção
                           RETI
                          ORG 0040h
                                                                             ; Endereço em 0040h
  29
                                                                   ; Atribui o valor binário "10001001" ao INTERRUPT ENABLE (EXO, ET1 E EA = 1)
; Atribui o valor binário "0001000" ao Timer Mode
; Atribui o valor binário "00000000" ao Timer Control
; Atribui o valor binário "00000001" ao INTERRUPT PRIORITY (PXO = 1)
           main: MOV IE, #10001001b
                MOV TMOD, #0001000b
MOV TCON, #00000000b
  31
  33
                            MOV IP, #00000001b
                LCALL apaga
                                                     ; Chamada longa para label "apaga"
       ini: MOV A,#00
                                                   ; Atribui ao acumulador A o valor de "00"
       loop: INC A
CJNE A, #0FFh, loop
                                                   ; Incremente o acumulador A ; Compare JUMP Not EQUAL, em outras palavras, enquanto A não for OFFh ele da um jump para o label loop,ou seja, fica nesse loop de inci
       continua: SJMP ini
                                                     ; Short jump( vai para) label "ini"
       ligatimer: LCALL interruptimer RETI
                                                    ; Chamada longa para label "interruptimer", ou seja, vai para "interruptimer" por meio de um jump, "resolve" o que tem dentro e depois; Retorno da interrupção
                                                     ; Da um clear em TR1( zera TR1)
; Da um clear em TF1( zera TF1)
; Decrementa R? = JUNFA para "conta" caso R7 NÃO seja 0
; Long cali para "apaga"
; Retozno da interrupção
       ; metorno da interrupção
interruptimer: MOV R7, #TEMPO

; Atribui ao registrador R7 o valor de "TEMPO"
liga: MOV TH1, #HIGH(T)

MOV TL1, #LOW(T)

SETB TR1

RET

; Recorn da interrupção
; Atribui ao TH1 o valor alto de T
; Set bit em TR1(TR1 = 1)

RET

; Recorn da subsector.
                                                      ; Atribui ao TH1 o valor alto de T
; Atribui ao TL1 o valor baixo de T
; Set bit em TR1( TR1 = 1)
; Retorno da subrotina
       acende: MOV Pl, #0FFh
RET
                                                     ; Atribui à porta Pl o valor de OFFh
; Retorno da subrotina
                                                     ; Atribui o valor de 0 para a porta Pl
; Retorno da subrotina
; Finalização do programa
       apaga: MOV Pl.#0
34 para label "apaga"
   :umulador A o valor de "00"
 38 acumulador A
39 Not EQUAL, em outras palavras, enquanto A não for OFFh ele da um jump para o label loop,ou seja, fica nesse loop de incre
46
47 m TR1( zera TR1)
48 m TF1( zera TF1)
49 e JUMPA para "conta" caso R7 NÃO seja 0
50 a "apaga"
51 terrupção
54

55 (1 o valor alto de T

56 (1 o valor baixo de T

57 (1 ( TR1 = 1)

58 abrotina
59
60 ta Pl o valor de OFFh
61 brotina
62
63 or de 0 para a porta Pl
64 brotina
65 lo programa
66
```

Nesse programa, o objetivo é acender e apagar periodicamente os LEDs conectados à porta P1 do microcontrolador 8051. Esse processo é controlado por meio das interrupções de INTO, INT1, TIMERO, TIMER1 e SERIAL. Cada uma dessas interrupções tem um papel específico no controle dos LEDs e, quando ocorrem, o programa salta para um endereço de memória correspondente. Isso permite que o microcontrolador execute a rotina correspondente à interrupção e, em seguida, retorne ao fluxo normal de execução do programa.

A variável "TEMPO" determina o tempo em que os LEDs permanecem acesos. Isso significa que, quando uma interrupção ocorre, o programa salta para o endereço correspondente, os LEDs permanecem acesos por um determinado período de tempo, que é definido pela variável "TEMPO". Esse tempo é contado pelo registrador R7, que é decrementado a cada ciclo de clock. Quando o valor de R7 chega a zero, os LEDs são apagados e o programa retorna ao fluxo normal de execução. O controle de tempo é feito por meio dos timers TIMERO e TIMER1, que são zerados durante as rotinas de interrupção e iniciam a contagem novamente após a conclusão da rotina. Caso não seja interrupções, o programa permanecerá em loop infinito.