Projeto de Sistemas Microcontrolados (DCA0444)

Assembly PIC – Midrange Family

Aula 3

Diogo Pinheiro Fernandes Pedrosa diogo@dca.ufrn.br

UFRN - CT - DCA

Natal, RN.

• clrf **f**

 Limpa o conteúdo no f da memória (o endereço deve ser válido).

addwf *f*, d

 Adiciona o conteúdo do registrador W ao conteúdo presente no endereço f. O local onde o resultado será armazenado vai depender do bit d. Os bits Z, C e DC do registrador de status podem ser afetados.

addlw k

• Adiciona o valor de uma constante **k**, de 8 bits, no registrador de trabalho.

• bcf **f**, **b**

 Torna o bit b da palavra de 8 bits armazenada no endereço f igual a 0 lógico.

• goto k

 Desvia a execução das instruções para a instrução assinalada com a etiqueta k.

- movwf *f*
 - Move o conteúdo presente no registrador W para o endereço de memória f.
- movf *f*, d
 - Move o conteúdo presente no endereço da memória f para o registrador W (se d = 0) ou para o próprio endereço f (se d = 1).
- movlw *k*
 - Move o valor k (8 bits) para o registrador W.

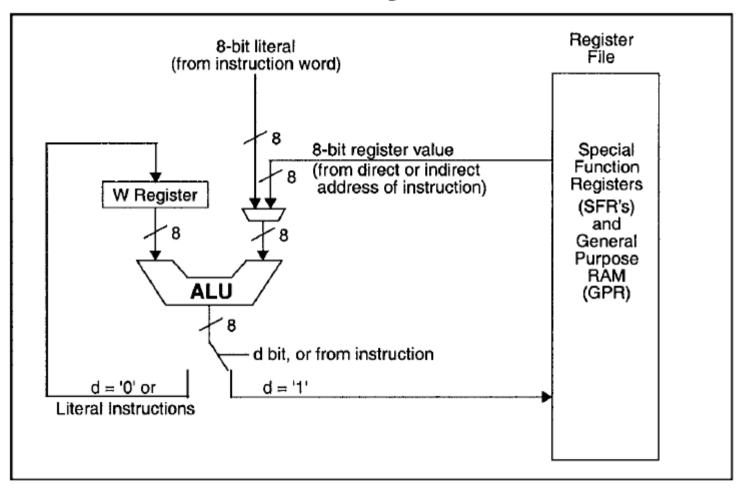


Figure 4.4: Block diagram of the PIC 16 Series ALU

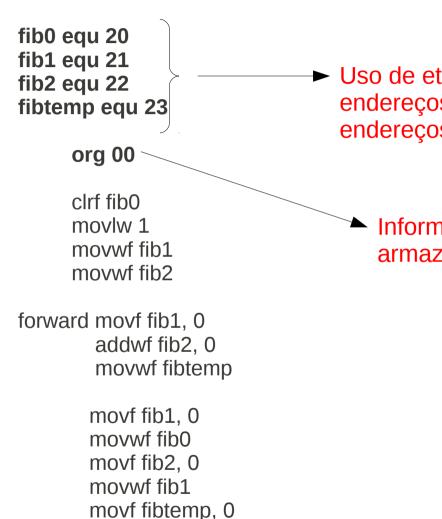
TABLE 4.1 Some common MPASM Assembler directives

Assembler directive	Summary of action
list	Implement a listing option*
#include	Include another file within the source file; the included file is embedded within the source file
org	Set program origin; this defines the start address where code which follows is placed in memory
equ	Define an assembly constant; this allows us to assign a value to a label
end	End program block

^{*}Listing options include setting of radix and microcontroller type.

TABLE 4.2 Number representation in MPASM Assembler

Radix	Example representation
Decimal	D`255′
Hexadecimal	H`8d' or 0x8d
Octal	0`574′
Binary	B'01011100'
ASCII	'G' or A'G'



movwf fib2 goto forward

end

► Uso de etiquetas 'fib0', 'fib1', etc., para referenciar endereços de memória. Foram escolhidos os endereços de 20 até 23 (em hexadecimal).

Informa ao montador onde o programa deve ser armazenado. Neste caso, o endereço inicial é 00.

```
fib0 equ 20
fib1 equ 21
fib2 equ 22
fibtemp equ 23

org 00

clrf fib0
movlw 1
movwf fib1
movwf fib2
```

Inicia a série de Fibonacci com os endereços citados:

```
fib0 \leftarrow 0
fib1 \leftarrow 1
fib2 \leftarrow 1 (fib2 = fib1 + fib0)
```

forward movf fib1, 0 addwf fib2, 0 movwf fibtemp Move o conteúdo de fib1 para o registrador de trabalho.

Soma o conteúdo de fib2 com o conteúdo do registrador de trabalho.

Move o conteúdo do registrador de trabalho para o endereço 'temporário'.

Esses são os procedimentos para fazer fib1 + fib2

movf fib1, 0 movwf fib0 movf fib2, 0 movwf fib1 movf fibtemp, 0 movwf fib2 goto forward end

```
fib0 equ 20
fib1 equ 21
fib2 equ 22
fibtemp equ 23
     orq 00
     clrf fib0
     movlw 1
     movwf fib1
     movwf fib2
forward movf fib1, 0
        addwf fib2, 0
        movwf fibtemp
       movf fib1. 0
       movwf fib0
       movf fib2. 0
       movwf fib1
       movf fibtemp, 0
       movwf fib2
       goto forward
       end
```

Move novamente o conteúdo de fib1 para o registrador de trabalho.

Move o conteúdo do registrador de trabalho para fib0 (implementação em *assembly* de fib0 ← fib1).

Move o conteúdo de fib2 para o registrador de trabalho.

Move o conteúdo do registrador de trabalho para fib1 (implementação em assembly de fib1 ← fib2).

Move novamente o conteúdo de fibtemp (que tem a soma dos números anteriores da série) para o registrador de trabalho.

Move o conteúdo do registrador de trabalho para fib2 (implementação em assembly de fib2 ← fibtemp).

Sustentação do laço com goto!

Teste

- Para quem tem o MPLAB...
 - Ler as seções 4.4 até 4.7 (capítulo 4 do livro texto Designing Embedded Systems with PIC Microcontrollers) e reproduzir a simulação do programa da série de Fibonacci.

 Programa exemplo para transferência de dados para os portos...
 include "p16f84.inc"

bsf f, d

Seta o bit **d** do conteúdo armazenado em **f** com valor lógico 1.

bcf f, d

Seta o bit **d** do conteúdo armazenado em **f** com valor lógico 0.

status equ 0x03 porta equ 0x05 trisa equ 0x05 portb equ 0x06 trisb equ 0x06

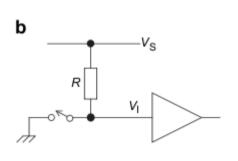
org 00

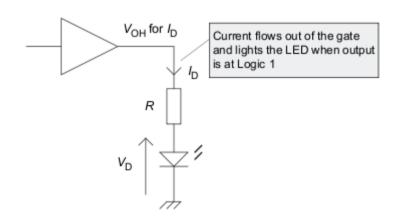
start bsf status, 5
movlw b'00011000'
movwf trisa
movlw 00
movwf trisb
bcf status, 5

clrf porta loop movf porta, 0 movwf portb goto loop end

Mais um teste...

- Reproduzir este programa em assembly em um simulador (Proteus, Multisim, Ktechlab,...).
- Adicionar botões para os pinos de entrada no porto A e leds nos pinos do porto b.





Start! Ideias para User initiates Door closed Ready Fill programar melhor: water Function Full level Timeout complete Fault detected Diagramas de estado. cleared Out of Abstrato → mais difícil Timeou¹ Heat balance Spin Fault water Motor de traduzir failure Out of balance diretamente para o Func ion Motor Required complete failure temperature assembly. reached Rinse Wash Function complete

Figure 5.2: A washing machine control program - visualised as a state diagram

 Ideias para programar melhor:

• Estruturar o programa como fluxograma.

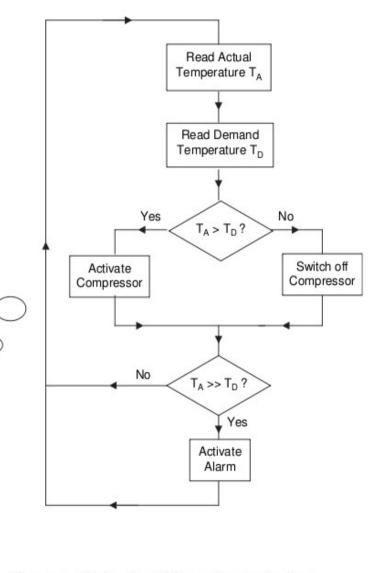


Figure 5.1: Flow diagram of simple refrigerator controller

Decisões:

• Instruções que testam um *bit* em particular e, dependendo do resultado do teste, ou o programa continua sendo executado normalmente ou há um desvio de execução das instruções.

btfsc f, b

btfss f, b

Testa o bit **b** do conteúdo armazenado no endereço **f**. Se esse bit for 0, então há o 'salto' de apenas uma instrução.

Testa o bit **b** do conteúdo armazenado no endereço **f**. Se esse bit for 1, então há o 'salto' de apenas uma instrução.

Exemplo:

```
; Configuration Word: WDT off, power-up timer on,
                      code protect off, RC oscillator
; specify SFRs
status equ
               03
               05
porta equ
               05
trisa equ
portb equ
               06
trisb equ
               06
            00
      ora
;Initialise
start bsf
            status,5
                        ; select memory bank 1
      movlw B'00011000'
      movwf trisa
                         ; port A according to above pattern
      movlw 00
      movwf trisb
                        ;all port B bits output
                        ;select bank 0
      bcf status,5
```

Exemplo:

```
; The "main" program starts here
      movlw 00
                         ; clear all bits in port A and B
      movwf porta
      movwf portb
     bcf portb, 3
                         ;preclear port B, bit 3
loop
      btfss porta, 3
      bsf portb, 3
                         ; but set it if button pressed
;
      bcf portb, 4
                         ; preclear port B, bit 4
      btfss porta, 4
      bsf portb, 4
                         ; but set it if button pressed
      goto loop
      end
```

Mais instruções (aritméticas):

addwf e addlw

subwf e sublw

incf e decf

Modificam os três bits menos significativos do registrador de status (Z, DC e C).

```
;Fibonacci full
; In a Fibonacci series each number is the sum of the two previous
; ones, e.g. 0,1,1,2,3,5,8,13,21.....
; This program calculates Fibonacci numbers within an 8-bit range,
; first going up and then down.
; Program intended for simulation only, hence no input/output.
; The program demonstrates addition, subtraction, compare.
:TJW 17.3.05.
                                 Tested by simulation 18.3.05
;no i/o ports used
status equ 03
     eau 0
     equ 2
; these memory locations hold the three highest values of the Fibonacci series
fib0 equ 10
                ; lowest number (oldest when going up,
                ; newest when reversing down)
fibl equ 11
                ; middle number
fib2 equ 12 ;highest number
fibtemp equ 13
             ;temporary location for newest number
counter equ 14
             ; indicates value reached, opening value is 3
```

```
org 00
;preload initial values
      movlw 0
      movwf fib0
      movlw 1
      movwf fib1
      movwf fib2
      movlw 3
      movwf counter; we have preloaded the first three numbers,
                          ; so start count at 3
forward movf fib1,0
      addwf fib2,0
      btfsc status,c ;test if we have overflowed 8-bit range
      goto reverse
                       ; here if we have overflowed, hence reverse down
      movwf fibtemp
                        ; latest number now placed in fibtemp
      incf counter, 1
:now shuffle numbers held, discarding the oldest
      movf fib1,0 ; first move middle number, to overwrite oldest
      movwf fib0
      movf fib2,0
      movwf fib1
      movf fibtemp, 0
      movwf fib2
      goto forward
```

```
; when reversing down, subtract fib0 from fib1 to form new fib0
reverse movf fib0,0
      subwf fib1,0
      movwf fibtemp ;latest number now placed in fibtemp
      decf counter, 1
; now shuffle numbers held, discarding the oldest
      movf fib1,0 ; first move middle number, to overwrite oldest
      movwf fib2
      movf fib0,0
      movwf fib1
      movf fibtemp, 0
      movwf fib0
; test if counter has reached 3, in which case return to forward
      movf counter, 0
      sublw 3
      btfsc status, z
      goto forward
      goto reverse
      end
```

Mais testes...

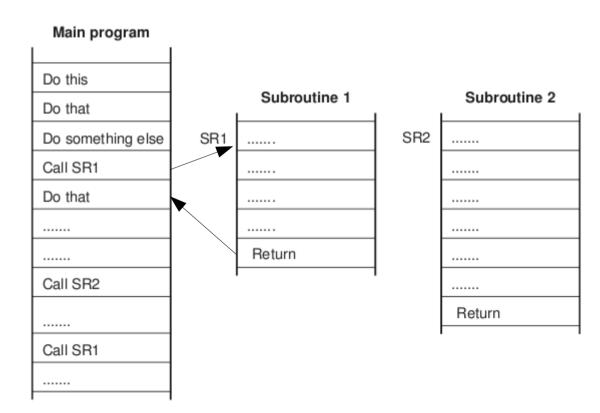
• Reproduzir e simular esse programa assembly no MPLAB.

Indicações para uso:

Código mais organizado.

• Uso constante de um mesmo conjunto de

instruções.



- Instruções PIC 16F:
 - call e return

Necessita de etiqueta (label de 8 bits)

Quando *call* é utilizada, o endereço da instrução que vem logo após *call* (ou seja, o conteúdo do PC – contador do programa) é armazenada na pilha. O endereço da primeira instrução da subrotina é gravada no PC.

Quando a subrotina é finalizada por *return*, o conteúdo do topo da pilha (endereço da instrução que vem após *call*) é 'desempilhado' e armazenado no PC.

As instruções *call* e *return* devem sempre serem usadas juntas.

OBS.: a pilha somente tem 8 posições.

```
(initial program sections omitted)
forward movf fib1,0
             addwf fib2,0
             btfsc status,c ;test if we have overflowed 8-bit range
                               ; here if we have overflowed,
             goto reverse
                                       ; hence reverse down the series
             movwf fibtemp ;latest number now placed in fibtemp
            incf counter,1
; now shuffle numbers held, discarding the oldest
          call shuffle up
             goto forward
; when reversing down, we will subtract fib0 from fib1 to form new fib0
reverse movf fib0,0
             subwf fib1,0
             movwf fibtemp
                            ; latest number now placed in fibtemp
             decf counter,1
; now shuffle numbers held, discarding the oldest
            call shuffle down
;test if counter has reached 3, in which case return to forward
             movf counter, 0
             sublw 3
            btfsc status, z
             goto forward
             goto reverse
```

```
**********
:Subroutines
·**********
; Shuffles numbers in series, moving fib1 to fib0, fib2 to fib1, fibtemp to fib2
shuffle up movf fib1,0 ; first move middle number, to overwrite oldest
            movwf fib0
            movf fib2.0
            movwf fib1
            movf fibtemp, 0
            movwf fib2
            return
; Shuffles numbers in series, moving fib1 to fib2, fib0 to fib1, fibtemp to fib0
shuffle down movf fib1,0 ; first move middle number, to overwrite oldest
            movwf fib2
            movf fib0.0
            movwf fib1
            movf fibtemp, 0
            movwf fib0
            return
            end
```

 Subrotinas podem ser usadas para gerar delays...

• Ideia:

- Usar uma certa posição da memória para armazenar um valor que servirá como 'contador' – valor decrementado, em um laço, até chegar a zero.
- O tempo gasto para isso depende de: do valor inicial armazenado na memória e do tempo gasto no laço.

- Para que o delay seja preciso...
 - Saber frequência do PIC (usando cristal, mais estável).
 - Atrasos não tão precisos podem ser gerados usando outros osciladores (circuito RC externo, por exemplo).
 - Lembrete: cada ciclo de instrução gasta 4 ciclos do oscilador.

Exemplo...

```
;Delay of 5ms approx. Instruction cycle time is 5us.

delay5 movlw D'200';200 cycles called, each taking 5x5=25us movwf delcntr1

del1 nop ;1 inst. cycle nop ;1 inst. cycle decfsz delcntr1,1 ;1 inst. cycle, when no skip goto del1 ;2 inst. cycles return
```

Obs.: solução apropriada para atrasos pequenos (ordem de *dezenas* de milissegundos).

decfsz f, d

Decrementa o conteúdo presente no endereço *f*. Se esse conteúdo for zero, salta-se uma instrução. O bit **d** direciona para onde o resultado do decremento será armazenado.

 $\mathsf{NOP} \to no\ operation$ (sem execução na ULA, mas gasta-se os quatro ciclos de clock)

- Para obter atrasos maiores (da ordem de centenas de milissegundos)...
 - Colocar laço de atraso dentro de outro laço de atraso! ; Flashing LEDs 1.

```
; This program continuously outputs a series of LED patterns,
; using ping-pong hardware. LED patterns are listed within
; the program.
:TJW 9.11.08
                              Tested in simulation 9.11.08
· *******************
;Clock is 800kHz
; Configuration Word: WDT off, power-up timer on,
                    code protect off, RC oscillator
; specify SFRs
pcl
   equ 02
status equ 03
trisa equ
          05
portb equ
          0.6
trisb equ
          0.6
delcntrl equ 11
delcntr2 equ 12
```

```
0.0
      ora
:Initialise
start bsf status, 5 ; select memory bank 1
      movlw B'00011000'; set port A right for hardware,
      movwf trisa ; even tho not used in this program.
      movlw 00
      movwf trisb ; all port B bits output
          status, 5 ; select bank 0
      bcf
; The "main" program starts here
loop movlw B'01010101'
      movwf portb ; set up new output pattern
      call delay
      movlw B'10101010'
      movwf portb ; set up new output pattern
      call delay
      goto loop ;loop again
```

```
*******************
:Subroutine
; Introduces delay of 500ms approx, for 800kHz clock
delay movlw D'100'
    movwf delcntr2 ; will do the outer loop 100 times
outer movlw D'200'
    movwf delcntr1 ; will do the inner loop 200 times,
          ;at 5cycles = 25us, this is 5ms
                 ;1 cycle
inner nop
                 ;1 cycle
    nop
    decfsz delcntr1,1 ; normally 1cycle
    goto inner
                   ;2 cycles
    decfsz delcntr2,1
    goto
          outer
    return
     end
```

andwf f, d

AND entre conteúdo de W e conteúdo de f.

iorwf f, d

OR inclusivo entre W e f.

xorwf f, d

OR exclusivo entre W e f.

andwl **k**

AND entre conteúdo de W e k.

iorlw **k**

OR inclusivo entre W e valor literal k.

xorlw k

OR exclusivo entre W e valor k.

rlf f, d

Deslocamento de 1 bit para esquerda

rrf f, d

Deslocamento de 1 bit para direita.

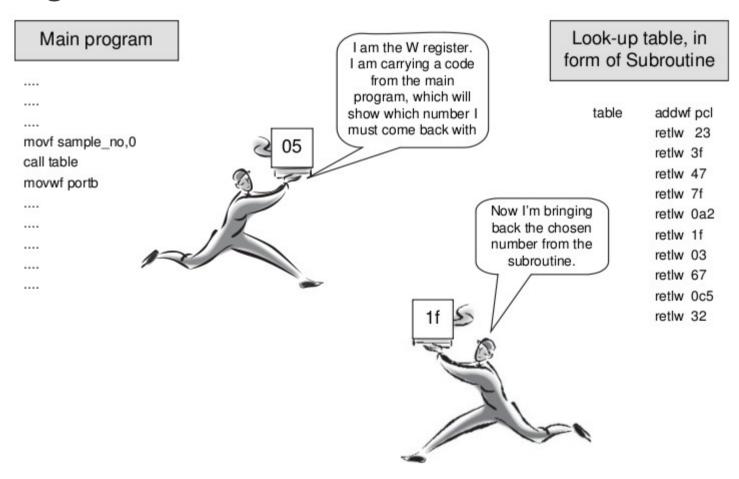
```
;Clock is 800kHz
; Configuration Word: WDT off, power-up timer on,
               code protect off, RC oscillator
; specify SFRs and bits
           0
      equ
pcl
      equ 02
status equ 03
trisa equ 05
portb equ
           06
trisb equ
            06
delcntr1 equ 11 ; used as counter in delay subroutine
delcntr2 equ 12 ; used as counter in delay subroutine
flags equ 13
                  ;bit 0 will be set once initial pattern is op
                  0.0
            org
:Initialise
            status, 5 ; select memory bank 1
start bsf
      movlw B'00011000' ; set port A right for hardware,
                        ; even tho not used in this program.
      movwf trisa
      movlw 00
      movwf trisb ;all port B bits output
      bcf status,5
                        :select bank 0
      clrf flags
```

```
:Subroutines
; Changes led pattern, using XOR instruction
pattern XOR btfsc flags, 0
     goto patt XOR1 ; here if first visit to SR
     bsf flags, 0
     movlw B'10101010'
     movwf portb ; set up initial output pattern
     return
patt XOR1 movf portb,0 ; here if 2nd or later visit to SR
     xorlw B'11111111'
     movwf portb
     return
; Changes led pattern, using rrf instruction
pattern RRF btfsc flags, 0
     goto patt RRF1 ; here if first visit to SR
     bsf flags, 0
     movlw B'10000000'
     movwf portb ; set up initial output pattern
     return
;here if 2nd or later visit to SR
patt RRF1 bcf status,c ;clear carry flag
     rrf portb,1
     btfsc status,c ;has pattern reached carry flag?
     bsf, portb,7 ;if yes, reset msb
     return
```

```
; Changes led pattern, using OR and rrf instructions
pattern IOR btfsc flags, 0
      goto patt IOR1
                        ; here if first visit to SR
      bsf flags, 0
      clrf portb
                      ; set up initial output pattern
      return
patt IOR1 rrf portb,0 ;here if 2nd or later visit to SR
      iorlw B'10000000' ;add another 1 bit to pattern
                          ; has pattern reached carry flag?
      btfsc status,c
      clrw
                          ; if yes, clear W
      movwf portb
      return
; Introduces delay of 500ms approx, for 800kHz clock
 (delay subroutine omitted)
    end
```

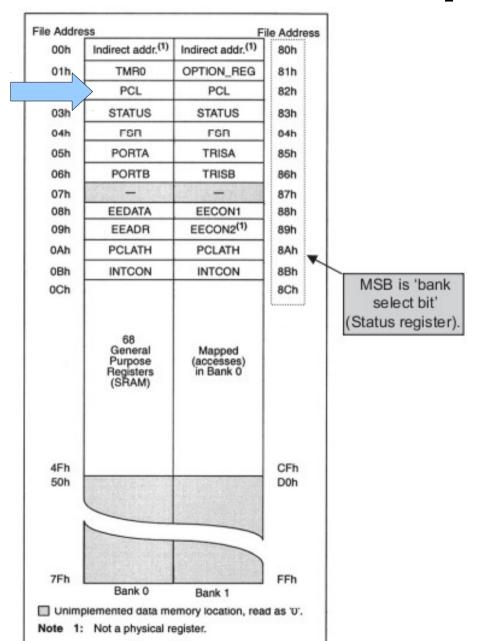
- Consiste em um bloco de dados que é armazenado na memória do programa, e que é acessado e utilizado por ele.
- É o elemento utilizado para a inserção de um padrão de valores em algum endereço ou registrador.

Ideia geral → subrotina!



- Somente duas instruções na subrotina são executadas.
 - addwf pcl → soma o conteúdo do registrador W ao pcl (byte menos significativo do PC).
 - retwl → instrução de retorno de subrotina.
 Retorna o valor literal indicado ao registrador W.

Ver exemplo!



```
; Flashing LEDs 3.
; This program continuously outputs a series of LED patterns,
; using simulation or ping-pong hardware.
                    Tested in simulation 11.3.05.
:TJW 5.3.05.
;Clock is 800kHz
; Configuration Word: WDT off, power-up timer on,
                 code protect off, RC oscillator
; specify SFRs
pcl equ 02
status equ 03
porta equ 05
trisa equ 05
portb equ 06
trisb equ 06
pointer equ 10
delcntr1 equ 11
delcntr2 equ 12
          00
     org
```

```
; Initialise
                          ; select memory bank 1
start bsf
            status,5
      movlw B'00011000'
      movwf trisa
                          ; port A according to above pattern
      movlw 00
      movwf trisb
                         ;all port B bits output
                         ;select bank 0
      bcf status,5
;The "main" program starts here
      movlw 00
                          ; clear all bits in port A
      movwf porta
      movwf pointer
                         ;also clear pointer
      movf pointer, 0
                          ; move pointer to W register
loop
      call table
      movwf portb
                          ; move W register, updated from table SR, to port B
      call delay
      incf pointer, 1
      btfsc pointer, 3
                         ; test if pointer has incremented to 8
      clrf pointer
                         ; if it has, clear pointer to start over
      goto loop
;
```

```
*****************
:Subroutines
*****************
; Introduces delay of 500ms approx, for 800kHz clock
(delay subroutine omitted)
; Holds Lookup Table
table addwf pcl
    retlw 23
    retlw 3f
    retlw 47
    retlw 7f
    retlw 0a2
    retlw 1f
    retlw 03
    retlw 67
    end
```

 Dica: pode-se usar um 'and' para 'limpar' a variável pointer...

```
loop movf pointer,0 ;move pointer to W register
call table
movwf portb ;move W register, updated from table SR, to port B
call delay
incf pointer,0 ;increment pointer, place result in W reg
andlw 07
movwf pointer
goto loop
...
```

Complexidade dos Programas

 Diretiva #include: cada arquivo ".inc" possui várias definições de endereços de memória.

;specif	y SFRs			
timer	equ	01		
status	equ	03		
porta	equ	05	#include	p16f84A.inc
trisa	equ	05		
portb	equ	06		
trisb	equ	06		
intcon	equ	0B		

Complexidade dos Programas

 Macros: recurso utilizado pelo programador para agrupar instruções e, com isso, obter mais flexibilidade na escrita dos programas.

```
; now ready for action
; macro to move a literal value to a file
             macro donst, address
movlf
              movlw const
             movwf address
             endm
; macro to branch if a specified bit is set
bfbset macro file, bit, target
             btfsc file, bit
             goto target
             endm
; macro to branch if a specified bit is clear
bfbclr macro file, bit, target
             btfss file, bit
             goto target
             endm
wait
             movlf 04, porta ; at rest, "out of play"
             movlf 00,portb
                                 ;all play leds off
; both paddles must initially be clear before play allowed to commence
             bfbclr porta, 4, wait ; go to wait if right paddle pressed
             bfbset porta, 3, wait ; go to wait if left paddle pressed
```