

CENTRO DE CIENCIAS BÁSICAS DEPARTAMENTO DE SISTEMAS ELECTRÓNICOS ORGANIZACIÓN COMPUTACIONAL 4° "A"

PRÁCTICA 3

M. en CC. Juan Pedro Cisneros Santoyo

Alumno: Joel Alejandro Espinoza Sánchez

Fecha de Entrega: Aguascalientes, Ags., 27 de mayo de 2020

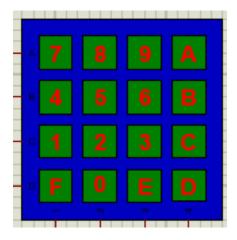
Práctica 3

Objetivo

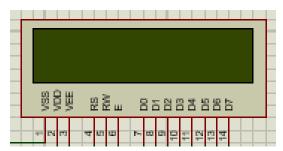
La manipulación básica del microcontrolador 8051 (en cualquiera de sus variantes). Utilizar el software Keil µVision para realizar el código en lenguaje ensamblador. Hacer uso de la LCD

Antecedentes

Durante clases se han revisado distintos métodos de entrada y salida de datos que interactúen con el microcontrolador 8051. Hemos trabajado en la evaluación parcial con un teclado matricial el cual se modificó para generar el siguiente:



Y añadido a esto, se ha revisado un dispositivo llamado LCD, la cual es un display de cristal líquido, que permite ir más allá que el display de siete segmentos, ya que permite representar el código ASCII entero (que es un conjunto de caracteres muy extenso) y tiene la forma siguiente:



Debido a que en trabajos anteriores, se nos había encargado la forma de conectar el arreglo matricial y el display de 7 segmentos mediante el microcontrolador, esta práctica consistiría en la manipulación del código existente para poder conectar ahora el teclado con el LCD de modo que, al presionar una tecla de éste, se desplegara en la pantalla del LCD la letra correspondiente a la presionada en el teclado.

Pregunta de Investigación

¿De qué manera se puede modifircar el código dado de modo que pueda usarse un código prerrealizado para un display de siete segmentos pero que sea funcional en un LCD?

Predicción

Creo que podemos usar de base cualquiera de los códigos hechos, ya sea el de prueba de LCD o el del teclado con el display de siete segmentos. Personalmente pienso que será más fácil implementarlo usando de base el de prueba de LCD para ir insertando los anexos correspondientes del código del teclado en los sitios correspondientes.

Materiales

Una computadora con ciertas El software Keil µVision. especificaciones. El software Proteus 8.8.

Método (Variables)

<u>Dependiente:</u> El LCD mostrando la letra correspondiente.

<u>Independiente:</u> La tecla oprimida en el teclado matricial y los bits generados a su

puerto.

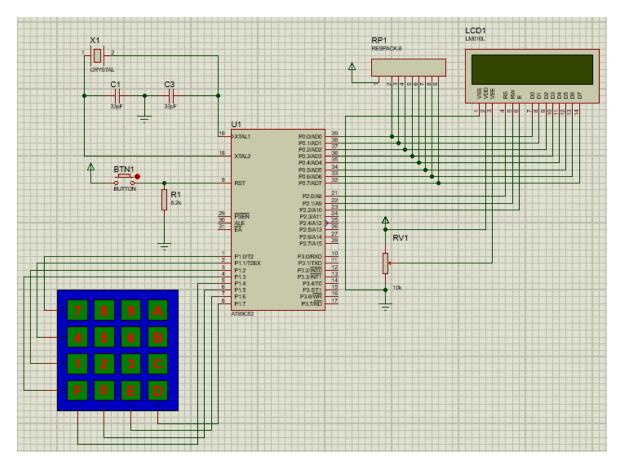
Controlada: El circuito elaborado y el programa en ensamblador.

Seguridad

No existen riesgos físicos en la elaboración de esta práctica (a excepción de las medidas de precaución con el uso de una computadora).

Procedimiento

1.- Se realizó en el software Proteus 8.8 el siguiente circuito:



- 2.- Se escribió un programa en lenguaje ensamblador en Keil µVision para encender y apagar el led del circuito con ciertas modificaciones para que exista un retardo de un segundo como tiempo de encendido y apagado.
- 3.- Se cargó el programa de lenguaje ensamblador dentro del microcontrolador y se probó el circuito y el programa.

Obtención y Procesamiento de Datos

Primeramente, se trabajó con la base de la prueba del LCD (véase anexo 1 para el código de prueba del LCD y anexo 2 para el código que enlaza el teclado matricial con el display de siete segmentos). Mientras se fue analizando el recorrido del código, se fueron insertando las partes del código del teclado matricial que enviaba información al display de siete segmentos, de modo que se obtuvo finalmente el siguiente código:

```
en equ P2.2
rs equ P2.0
rw equ P2.1
datos equ P0
ORG 0000H
```

```
inicio:
ACALL iniciar lcd
```

MOV P1,#11111110B MOV R1,P1

CJNE R1,#11111110B, numero

MOV P1,#11111101B

MOV R1,P1

CJNE R1,#11111101B, numero

MOV P1,#11111011B

MOV R1,P1

CJNE R1,#11111011B, numero

MOV P1,#11110111B

MOV R1,P1

CJNE R1,#11110111B, numero

SJMP inicio

mostrar_lcd:

;Regreso a casa

ACALL en_h

MOV A,#02H

MOV datos,A

ACALL en_1

numero:

MOV P3,P1

JNB P3.0,F1

JNB P3.1,F2

JNB P3.2,F3

JNB P3.3,F4

continue:

MOV DPTR, #tabla

MOVC A,@A+DPTR

ACALL en h

ACALL rs h

MOV datos,A

ACALL en_1

ACALL delay

ACALL delay

SJMP inicio

F1:

MOV A,#00H

ACALL compare

F2:

```
F3:
MOV A,#08H
ACALL compare
F4:
MOV A,#0CH
ACALL compare
compare:
MOV P3,R1
JNB P3.4,C1
JNB P3.5,C2
JNB P3.6,C3
JNB P3.7,C4
RET
C1:
ADD A,#00H
SJMP continue
C2:
ADD A,#01H
SJMP continue
C3:
ADD A,#02H
SJMP continue
C4:
ADD A,#03H
SJMP continue
iniciar_lcd:
ACALL rw_l
ACALL rs_1
;Comienza la configuración de encendido de la LCD
ACALL en_h
MOV A,#38H
MOV datos, A
ACALL en_1
```

MOV A,#04H ACALL compare

```
ACALL en_h
MOV A,#38H
MOV datos,A
ACALL en_1
ACALL en_h
MOV A,#38H
MOV datos, A
ACALL en_1
ACALL en_h
MOV A,#38H
MOV datos, A
ACALL en_1
;Apaga la pantalla
ACALL en h
MOV A,#08H
MOV datos,A
ACALL en 1
;Limpiar pantalla
ACALL en_h
MOV A,#01H
MOV datos, A
ACALL en_1
;Modo de entrada
ACALL en_h
MOV A,#06H
MOV datos,A
ACALL en_1
;Encender la pantalla
ACALL en_h
MOV A,#0FH
MOV datos, A
ACALL en_1
RET
en_1:
CLR en
ACALL delay
```

```
RET
en_h:
SETB en
ACALL delay
RET
rs_1:
CLR rs
ACALL delay
RET
rs_h:
SETB rs
ACALL delay
RET
rw 1:
CLR rw
ACALL delay
RET
rw_h:
SETB rw
ACALL delay
RET
delay:
MOV R6,#65H
              ;1
d1:
MOV R7,#49H
                      ;101
d2:
DJNZ R7,d2 ;2*101*73
DJNZ R6,d1 ;2*101
RET
                      ;15,052
tabla:
DB 37H ;7
DB 38H ;8
DB 39H ;9
DB 41H ;A
DB 34H ;4
```

DB 35H ;5

```
DB 36H;6
DB 42H;B

DB 31H;1
DB 32H;2
DB 33H;3
DB 43H;C

DB 46H;F!
DB 30H;0
DB 45H;E!
DB 44H;D!
```

END

Éste fue de extrema utilidad. El código consigue el despliegue tras la conversión de datos de la tabla a hexadecimal señalados por el código ASCII, pero el tiempo que deja el caracter en pantalla es relativamente poco. Podría solucionarse con un retraso mayor.

Conclusiones

Este programa nos fue de utilidad para poder investigar un poco más usando la lógica entre dos programas elaborados previamente. Tuvimos el ejemplo en clase y con algunas pistas de cómo desarrollar esta práctica y con un poco de indagación conseguimos terminar esta práctica.

Como propuesta de mejora he de reconocer que el circuito no le da tiempo a mostrar el caracter un rato, pues el retraso implementado es de 15 milisegundos, cuando podría implementarse un retraso aún mayor, sin embargo, el funcionamiento de "traducción" del teclado al LCD funciona correctamente.

Referencias

- Anónimo. (2005). Knight Rider. Mayo 7, 2020, de Wikipedia Sitio web: https://es.wikipedia.org/wiki/Knight_Rider
- Anónimo. (2007). Microcontrolador. Mayo 2, 2020, de Wikipedia Sitio web: https://es.wikipedia.org/wiki/Microcontrolador
- Anónimo. (2013). Microcontrolador. Mayo 3, 2020, de EcuRed Sitio web: https://www.ecured.cu/Microcontrolador
- Pahrami, B. (2005). Arquitectura de Computadoras. México: McGraw Hill.
- Wackerly, J. (2008). Diseño Digital. Principios y prácticas. México: Pearson.

Anexos

```
Anexo 1: Código del programa prueba del LCD
en equ P2.2
rs equ P2.0
rw equ P2.1
datos equ P0
ORG 0000H
     main:
     ACALL iniciar_lcd
     mostrar_lcd:
     ;Regreso a casa
     ACALL en_h
     MOV A,#02H
     MOV datos, A
     ACALL en_1
     ACALL en_h
     ACALL rs_h
     MOV A,#30H
     MOV datos, A
     ACALL en_1
     aqui:
     AJMP aqui
     iniciar lcd:
     ACALL rw_1
     ACALL rs_1
     ;Comienza la configuración de encendido de la LCD
     ACALL en_h
     MOV A,#38H
     MOV datos, A
     ACALL en_1
     ACALL en_h
     MOV A,#38H
     MOV datos, A
     ACALL en_1
     ACALL en_h
     MOV A,#38H
```

```
MOV datos, A
ACALL en_1
ACALL en_h
MOV A,#38H
MOV datos, A
ACALL en_1
;Apaga la pantalla
ACALL en_h
MOV A,#08H
MOV datos,A
ACALL en_1
;Limpiar pantalla
ACALL en_h
MOV A,#01H
MOV datos, A
ACALL en_1
;Modo de entrada
ACALL en h
MOV A,#06H
MOV datos, A
ACALL en_1
;Encender la pantalla
ACALL en_h
MOV A,#0FH
MOV datos, A
ACALL en 1
RET
en_1:
CLR en
ACALL delay
RET
en_h:
SETB en
ACALL delay
RET
rs_1:
```

```
CLR rs
ACALL delay
RET
rs h:
SETB rs
ACALL delay
RET
rw 1:
CLR rw
ACALL delay
RET
rw_h:
SETB rw
ACALL delay
RET
delay:
MOV R6,#65H ;1
d1:
MOV R7,#49H ;101
d2:
DJNZ R7,d2 ;2*101*73
DJNZ R6,d1 ;2*101
RET
                   ;15,052
```

END

Anexo 2: Código del programa que enlaza el teclado matricial con el display de siete segmentos

ORG 0000H

```
inicio:
MOV P2,#11111110B
MOV R1,P2
CJNE R1,#11111110B,numero
MOV P2,#11111101B
MOV R1,P2
CJNE R1,#11111101B,numero
MOV P2,#11111011B
MOV R1,P2
CJNE R1,#11111011B,numero
```

```
MOV P2,#11110111B
MOV R1,P2
CJNE R1,#11110111B,numero
SJMP inicio

numero:
MOV P3,P2
JNB P3.0,F1
JNB P3.1,F2
JNB P3.2,F3
JNB P3.3,F4
```

continue:

MOV DPTR,#tabla MOVC A,@A+DPTR MOV P0,A SJMP inicio

F1:

MOV A,#00H ACALL compare

F2:

MOV A,#04H ACALL compare

F3:

MOV A,#08H ACALL compare

F4:

MOV A,#0CH ACALL compare

compare:

MOV P3,R1

JNB P3.4,C1

JNB P3.5,C2

JNB P3.6,C3

JNB P3.7,C4

RET

C1:

ADD A,#00H

SJMP continue

C2:

ADD A,#01H

SJMP continue

C3:

ADD A,#02H

SJMP continue

C4:

ADD A,#03H

SJMP continue

tabla:

DB 78H ;7

DB 00H ;8

DB 18H ;9

DB 08H ;A

DB 19H ;4

DB 12H ;5

DB 02H ;6

DB 03H ;B

DB 79H ;1

DB 24H ;2

DB 30H ;3

DB 46H ;C

DB ØEH ;F!

DB 40H ;0

DB 06H ;E!

DB 21H ;D!

END