안녕하세요, 저는 임준상이라고 합니다. 다음에는 과제 설명하도록하겠습니다.

먼저는 실행 결과를 보여드리겠습니다. 여기 8을 입력하면 delay는 1초입니다. 그담에 1을 입력한다면 0.1초 delay를 보실 수 있습니다.

다음에는 코드를 설명해드리겠습니다. 먼저는 UART\_text1 함수를 실행하고 주소를 배정해서 TX\_loop 함수에 갑니다. 일단은 status register을 체크하고 string에 저장되어 있는 문자열을 teraterm에 전송합니다. 문자열은 이렇게 됐습니다. 이 부분은 line feed하는 코드입니다. 문자열을 전송하기 끝난 후에 return해서 UART\_text2에 갑니다. 마찬가지로 주소를 배정하고 RX\_loop 함수에 갑니다. input을 입력할 때까지 계속 반복하고 기다립니다. input을 받아서 fifo에 집어넣고 linefeed합니다. 또 TX\_loop 함수를 이용해서 teraterm에 print합니다. 모두 다 끝난 후에 또 다시 UART\_text1을 실행해서 메뉴를 print 합니다.

다음에는 LED 함수를 살펴보자. 먼저 새로운 input을 있는지 없는지를 확인합니다. 있다면 새로운 input을 print하고 linefeed해서 다시 메뉴를 print합니다. 이 부분은 현재 teraterm에 읽어온 data가 0이 아닐 때, 즉 새로운 input을 받아서야만 실행합니다. 다음에는 LED operation입니다. 직접 받은 input이 ascii 코드이기 때문에 integer로 바뀝니다. delay 시간을 계산하고 여기 delay 함수가 loop해야 할 차수를 배정합니다.(看C代码讲解) 다음에는 LEDloop에 갑니다.

LEDloop는 여기 c 코드처럼 loop가 모두 8번 합니다. 먼저 첫 번째LED를 밝히고 delay합니다. 매 번 loop마다 r2 register가 2배로 커지면서 켜진 LED도 다음 LED로 바뀝니다. 이렇게 모두 8 번 해서 다시 LED 함수에 돌아갑니다. 또 다시 새로운 input을 체크하고 LED delay 시간을 지정합니다.

네, 제 설명은 여기까지 마치겠습니다. 감사합니다.