

Periféricos

Prof. Sérgio L. Cechin

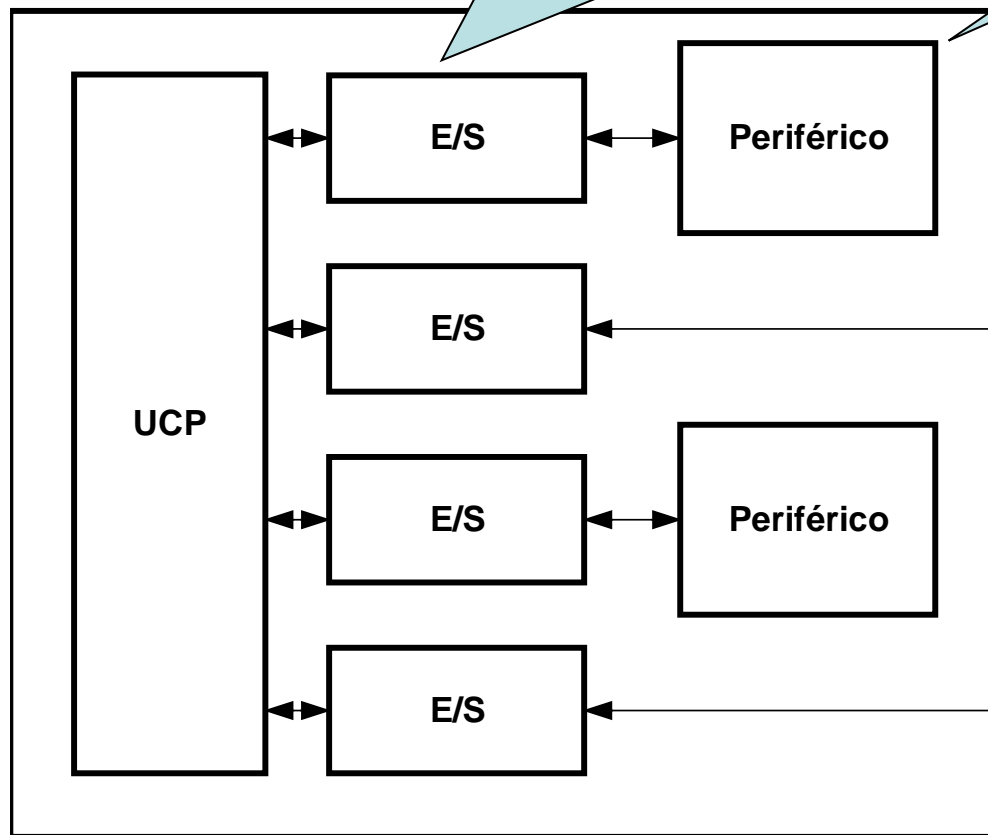
Entradas e Saídas

- Os computadores comunicam-se com o meio ambiente através dos periféricos
- Exemplos de periféricos **internos** ao computador
 - Controlador de interrupções
 - Controlador de barramentos de dados
 - Controlador do relógio de tempo real
- Exemplos de periféricos **externos** ao computador
 - Teclado
 - Vídeo
 - Disco
 - Rede
 - Mouse
 - Impressoras
 - etc

Entradas e Saídas

Circuitos de interface (necessários a todos os periféricos)

COMPUTADOR



Periféricos Internos

Periféricos Externos



Periféricos no CESAR16i

- Teclado
 - Simulado pelo próprio teclado do PC
- Visor
 - Possui 36 posições
 - Cada posição pode apresentar um caractere
 - Os caracteres são representados em ASCII
 - 20H (espaço) até 7AH ('z')
- Temporizador
 - Gera pulsos com periodicidade programável entre 1 e 255 milisegundos

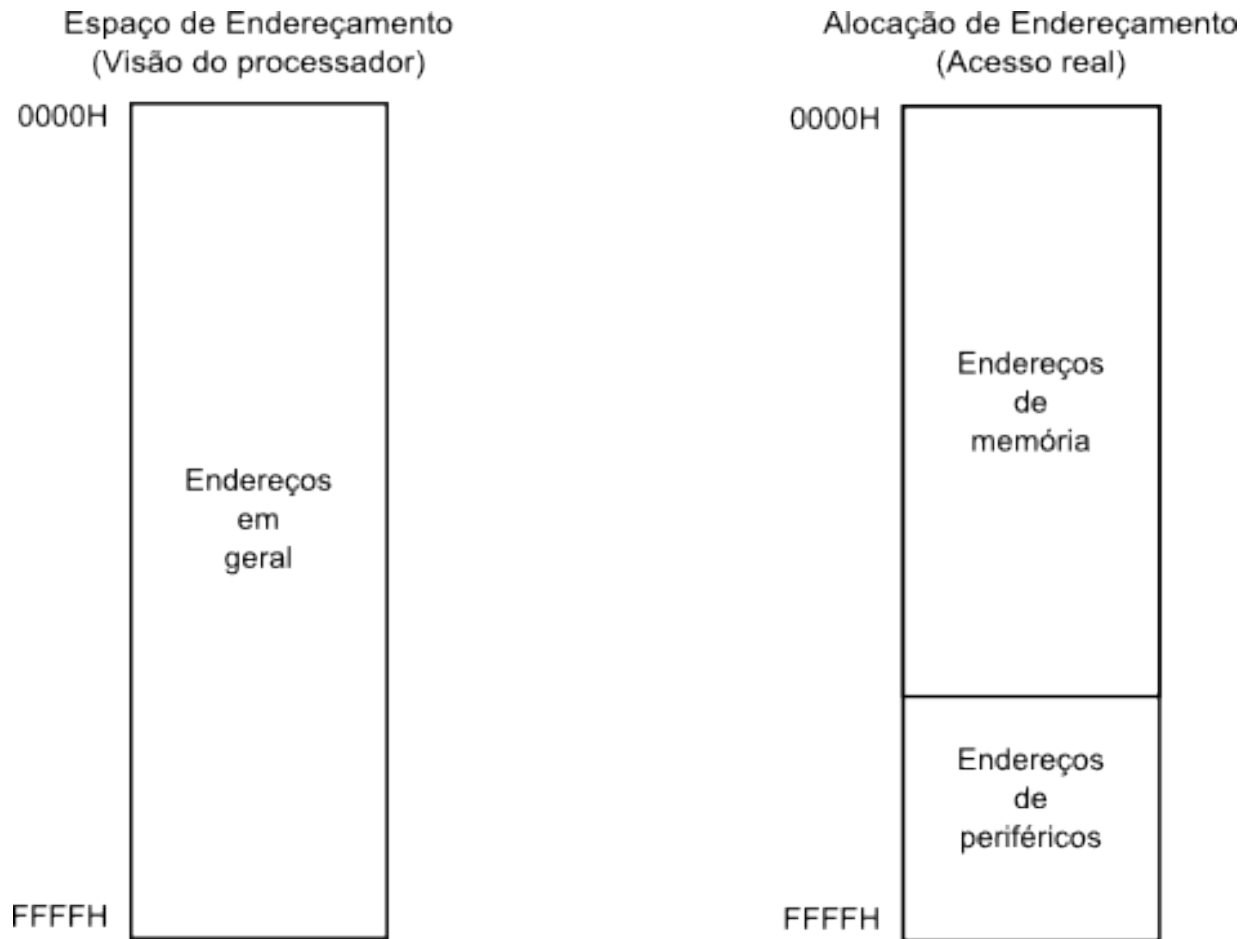
Tabela ASCII

| | 000 | 001 | 010 | 011 | 100 | 101 | 110 | 111 |
|-------------|------------|------------|------------|------------|------------|------------|------------|------------|
| 0000 | null | dle | | 0 | @ | P | ` | p |
| 0001 | soh | dc1 | ! | 1 | A | Q | a | q |
| 0010 | stx | dc2 | " | 2 | B | R | b | r |
| 0011 | etx | dc3 | # | 3 | C | S | c | s |
| 0100 | eot | dc4 | \$ | 4 | D | T | d | t |
| 0101 | enq | nak | % | 5 | E | U | e | u |
| 0110 | ack | syn | & | 6 | F | V | f | v |
| 0111 | bell | etb | ' | 7 | G | W | g | w |
| 1000 | bsp | can | (| 8 | H | X | h | x |
| 1001 | ht | em |) | 9 | I | Y | i | y |
| 1010 | lf | sub | * | : | J | Z | j | z |
| 1011 | vt | esc | + | ; | K | [| k | { |
| 1100 | ff | fs | , | < | L | \ | l | |
| 1101 | cr | gs | - | = | M |] | m | } |
| 1110 | so | rs | . | > | N | ^ | n | ~ |
| 1111 | si | us | / | ? | O | _ | o | del |

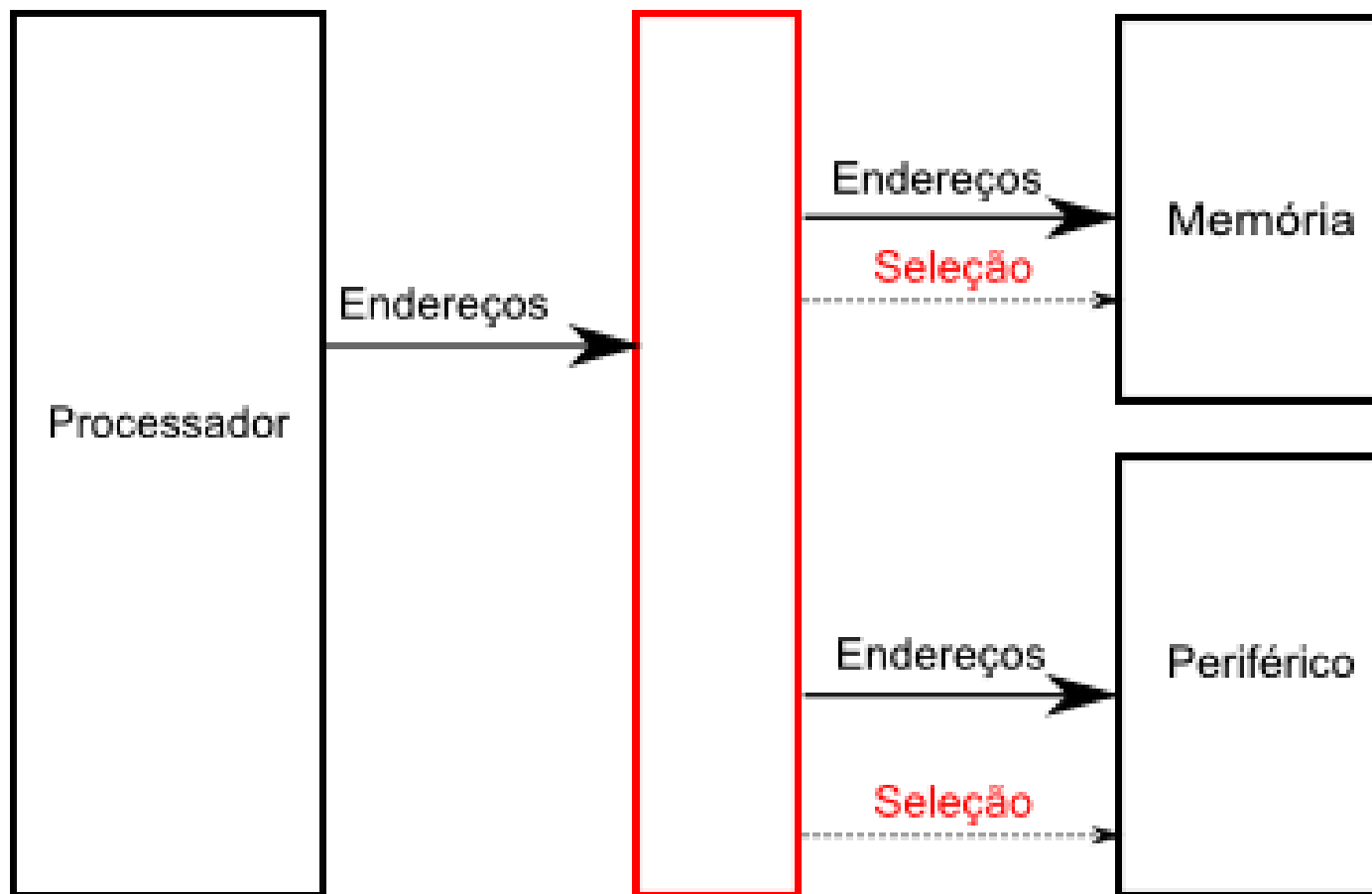
Formas de acesso à E/S

- Memory Mapped I/O
 - As E/S são mapeadas em endereços de memória
 - Alguns bytes da memória são perdidos
 - O acesso ao periférico é feito com as mesmas instruções que o acesso à memória
 - Ex: Motorola, CESAR
- I/O Ports (I/O Mapped I/O)
 - Cria-se um espaço de endereçamento adicional
 - Os computadores geram dois sinais de seleção: memória e E/S
 - São necessárias instruções específicas
 - Ex: Intel

Memory Mapped I/O

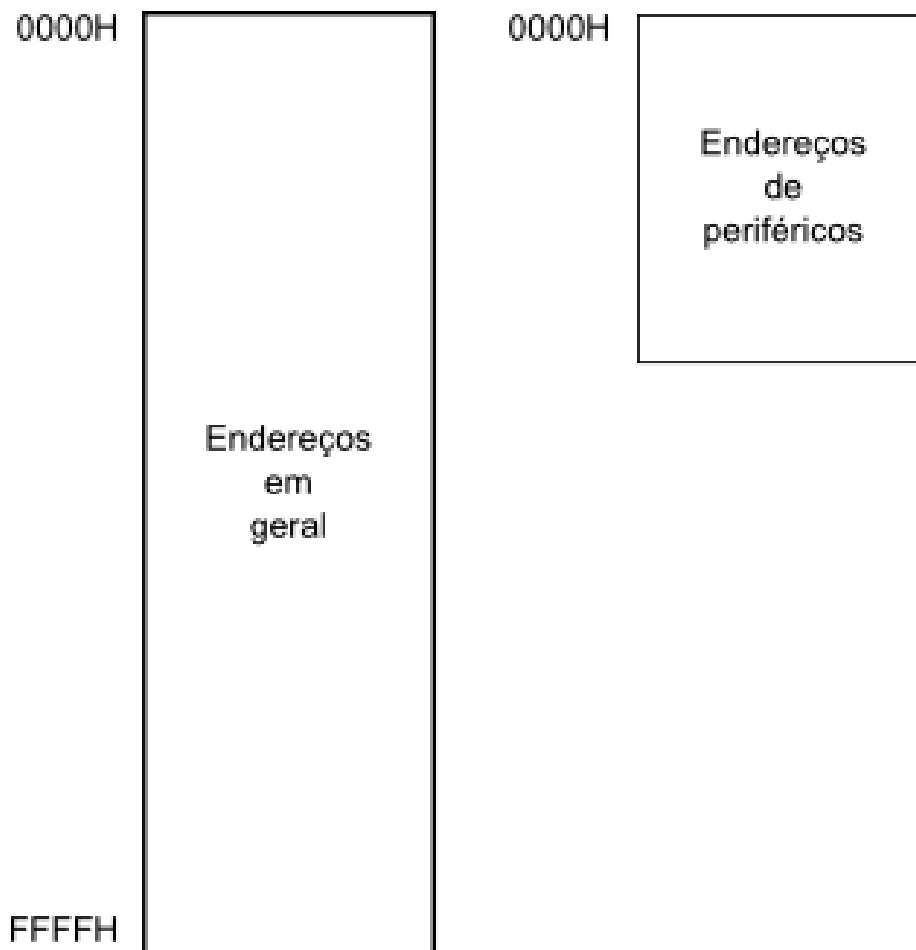


Circuito de decodificação

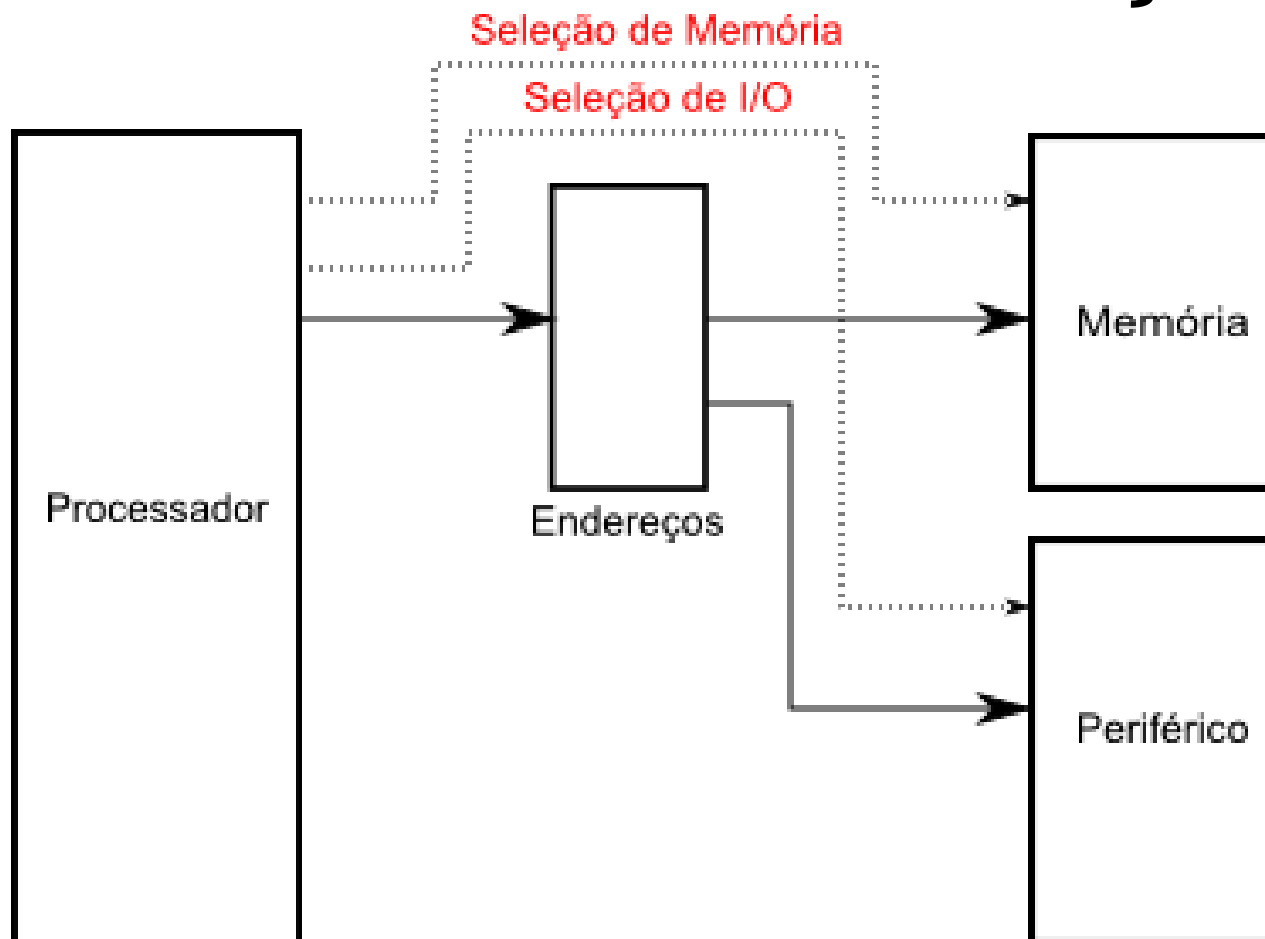


I/O Ports

Espaço de Endereçamento
(Visão do processador e real)



Circuito de decodificação



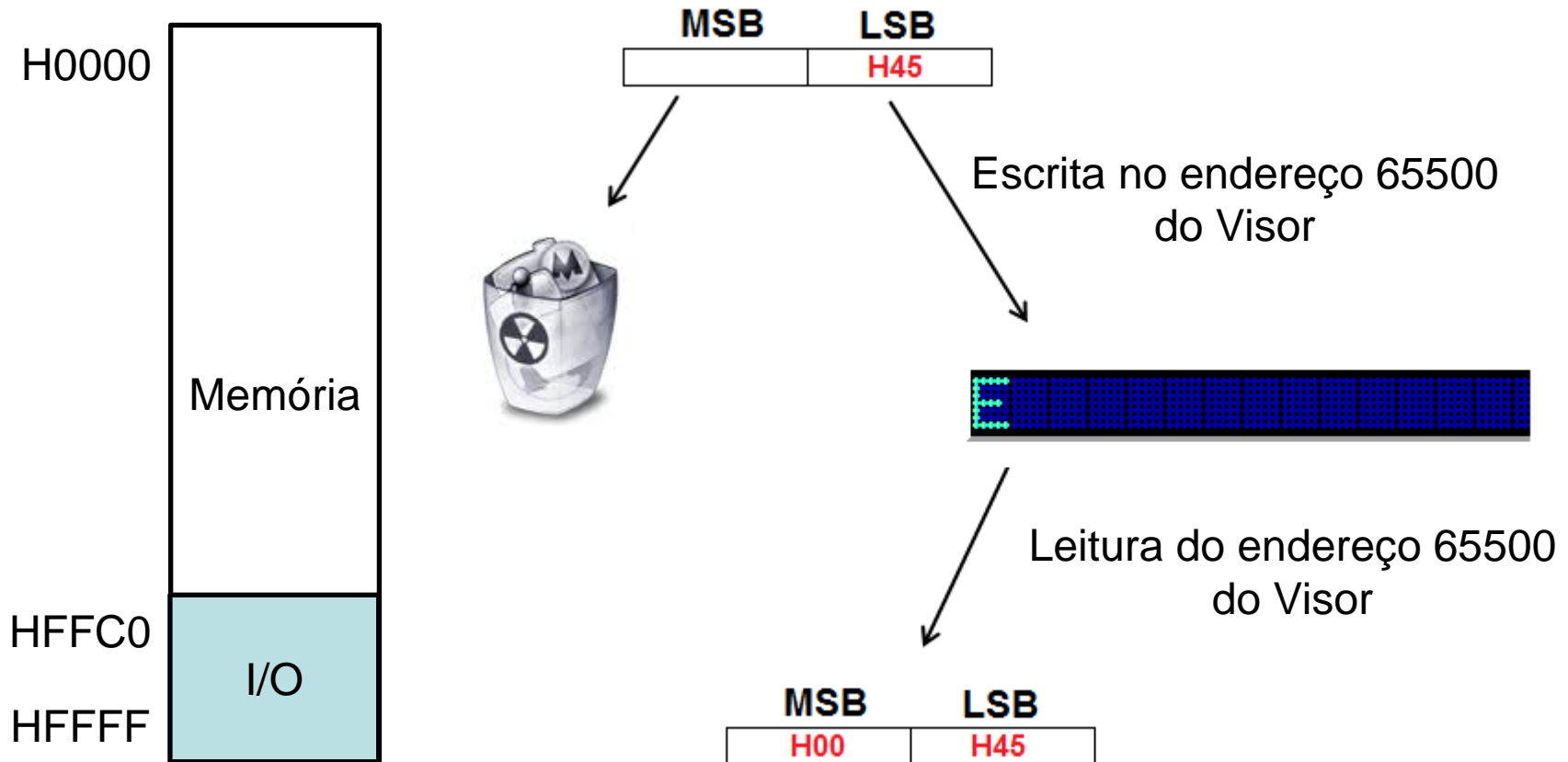
Periféricos no CESAR16i

Acesso aos periféricos

- Acesso aos endereços na região HFFC0 até HFFF
 - São acessados byte a byte
 - Acesso diferente do acesso à memória
 - Quem faz isso é o “Circuito de Entrada”
- Escrita: MOV R0,Endereco
 - Escreve LSByte de R0 em Endereco
 - Ignora o MSByte
- Leitura: MOV Endereco,R0
 - Lê Endereco para LSByte de R0
 - Zera o MSByte do R0

Acesso aos periféricos

(região FFC0 até FFFF)



Endereços Especiais (Periféricos)

- Timer
 - Programação do timer –TIMDT: HFFD7 (65495)
 - Notificação de tempo – INTS: HFFD8 (65496)
- Teclado
 - Status do Teclado – TECST: HFFDA (65498)
 - Dado do Teclado – TECDT: HFFDB (65499)
- Visor
 - HFFDC (65500) até HFFFF (65535)



Operação do Teclado

- Se TECST=80H, então há tecla
 - O usuário digitou alguma tecla
 - Esta ficou armazenada
 - E este fato é sinalizado pelo TECST
- Se há tecla, pode-se ler de TECDT
 - Basta ler o valor de TECDT
 - Se TECST≠80H, o valor de TECDT é sem significado
- Após lê-la, deve-se “resetar” o TECST (escrever 00H)
 - Cuidado! Só “resetar” após ler TECDT, para impedir a alteração de TECDT
 - Deve-se “resetar” TECST, para liberar o armazenamento de uma nova tecla

Operação do Visor

- Escrita: escreve-se o código ASCII do caractere no endereço da posição desejada
 - A cada operação é escrito apenas o byte menos significativo da origem (registro ou memória)
 - O mais significativo é ignorado
- Leitura: lê-se o endereço da posição desejada
 - A cada operação é lido apenas o byte menos significativo
 - O mais significativo é zerado

Operação do Timer

- Escrita: escreve-se a periodicidade de notificação do timer em TIMDT
 - O valor escrito deve estar em milisegundos
 - O valor tem 1 byte, sem sinal
 - Portanto, pode-se programar para 1ms até 255ms
- A programação com valor “0” fornece um tempo de 100 milisegundos
- Para verificar se houve notificação, deve-se ler INTS
 - Se o bit “0” estiver ligado (“1”), houve notificação
 - Após detectada a notificação, deve-se desligar esse bit
- De forma semelhante aos anteriores
 - A cada operação é escrito apenas o byte menos significativo da origem (registro ou memória)
 - O mais significativo é ignorado

Exemplo 1

- Escrever um programa para ler teclado.
- Assim que entrar uma tecla, deve ser escrito “Oi” no visor
- Encerrar o programa

Solução em “C”

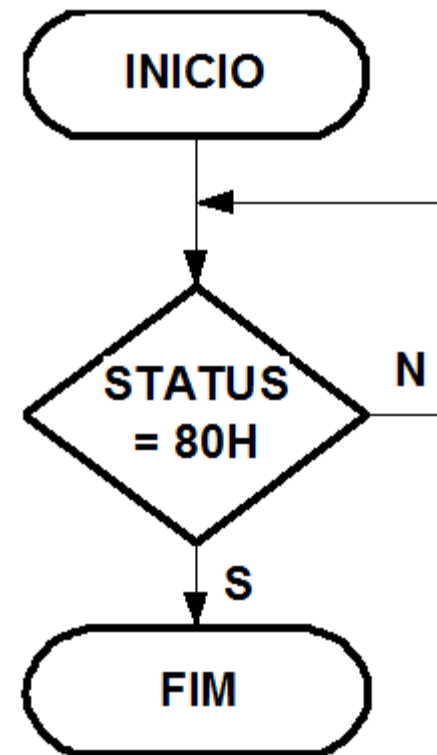
```
#include <cesar.h>

void main(void) {
    waitkey();
    visor("Oi");
}
```

- A solução em “C” não ajudou muito!
- O motivo é que o acesso à periféricos em “C” depende de bibliotecas
 - Então, temos que criar uma biblioteca para acesso aos periféricos do CESAR

Biblioteca: waitkey()

```
void waitkey(void);
```



Visor("Oi")

- Não vamos fazer a biblioteca do visor (por enquanto)
- Vamos implementar o acesso direto ao visor

```
hw_visor[0] = 'O';  
hw_visor[1] = 'i';
```



Exemplo1.ced

Exemplo 2

- Escrever um programa para ler teclado e colocar esta tecla no visor
- O programa deve apresentar todas as teclas digitadas, até que seja digitada a letra “F” (maiúscula)

Solução em “C”

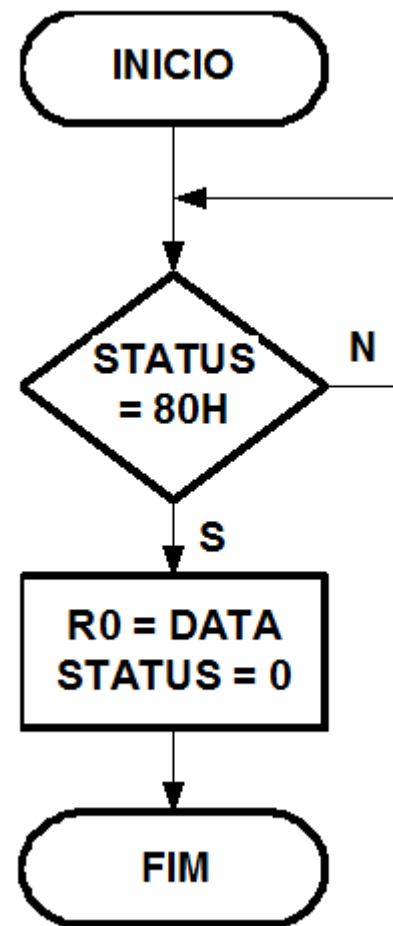
```
void main(void) {  
    char c;  
  
    while ( (c=getchar()) != 'F') {  
        hw_visor[0] = c;  
    }  
}
```

- Estamos usando nova função (que vai estar na biblioteca)
- Continuamos acessando o visor de forma direta

Biblioteca: getchar()

```
char getchar(void) ;
```

- Onde retornar o valor lido?
- Sugestão: no R0
 - Na realidade, vamos definir que todas as funções devem retornar valores pelo R0



getchar()

```
char getchar(void) {  
    char c;  
  
    while ( hw_status != 0x80 );  
    c = hw_data;  
    hw_status = 0;  
  
    return c;  
}
```

```
-----  
; char getchar(void)  
; char c -> R0  
getchar:  
  
; while ( hw_status != 0x80 );  
getchar_While:  
    CMP        STATUS,#H80  
    BNE        getchar_While  
  
; c = hw_data;  
    MOV        DATA,R0  
  
; hw_status = 0;  
    CLR        STATUS  
  
; return c;  
    RTS        R7
```

main

```
void main(void) {  
    char c;  
  
    while ( (c=getchar()) != 'F') {  
        hw_visor[0] = c;  
    }  
}
```

```
; void main(void) {  
; char c ---> R0  
  
; while ( (c=getchar()) != 'F') {  
InicioWhile:  
    JSR    R7, getchar  
    CMP    R0, #H46  
    BEQ    FimWhile  
  
; hw_visor[0] = c;  
    MOV    R0, VISOR  
    JMP    InicioWhile  
  
; }  
FimWhile:  
  
; }  
HLT
```



Exemplo2.ced

Exemplo 3

- Escrever um programa para colocar um contador de 1 dígito no visor
 - Deve iniciar em “0”
 - Ao chegar a “9”, deve retornar a “0”
- O programa deve incrementar o contador em passos de 1 segundo

Solução em “C”

```
void main() {
    TIMDT = 0;
    VISOR = c = '0';
    n=0;
    while(1) {
        if (INTS & 1) {
            INTS &= 0xFE
            n++;
            if (n>=10) {
                n=0;
                c++;
                if (c>'9') c='0';
                VISOR=c;
            }
        }
    }
}
```



Exemplo3.ced

Periféricos

Prof. Sérgio L. Cechin