Εργαστήριο Μικροϋπολογιστών 2^η Εργαστηριακή Άσκηση Ονοματεπώνυμα-Α.Μ.:Μοίρας Αλέξανδρος-03118081 Παντελαίος Δημήτριος-03118049

Ζήτημα 2.1

Assembly:

```
.DEF Input=r16
.DEF A=r17
.DEF B=r18
.DEF C=r19
.DEF D=r20
.DEF Acomp = r21
.DEF Bcomp = r22
.DEF f0 = r23
.DEF f1 = r24
start:
       ldi r24, low(RAMEND); Αρχικοποίηση στοίβας στο τέλος της RAM
       out SPL, r24
       ldi r24, high(RAMEND)
       out SPH, r24
       clr r24
      out DDRC , r24
                           ;αρχικοποίηση PORTC ως input
       ser r24
       out PORTC, r24
      out DDRB , r24
                            ;αρχικοποίηση PORTB ως output
readinput:
       in Input, PINC
                           ;διαβασμα εισοδου
      mov A, Input
                            ;μεταφορα bit 0 εισόδου στο lsb του A
      mov B, Input
                            ;μεταφορα bit 1 εισόδου στο lsb του B
       lsr B
      mov C, Input
      lsr C
      lsr C
                            ;μεταφορα bit 2 εισόδου στο lsb του C
      mov D, Input
       1sr D
       1sr D
      1sr D
                           ;μεταφορα bit 3 εισόδου στο lsb του D
      mov Acomp, A
                           ;A'
       com Acomp
      mov Bcomp, B
                           ;B'
       com Bcomp
                          ;A'B στον Acomp
       and Acomp, B
       and Bcomp, C
                           ;B'C στον Bcomp
       and Bcomp, D
                           ;B'CD στον Bcomp
       or Acomp, Bcomp
                           ;A'B + B'CD στον Acomp
      mov f0, Acomp
                           ;μεταφορα αποτελεσματος στο LSB του f0
       com f0
                           ;(A'B + B'CD)'
       andi f0, 0x01
                           ;κραταμε μονο LSB του f0
```

```
and A, C
                             ;ΑС στον Α
       or B, D
                             ;B+D στον B
       and A, B
                             ;(AC)(B+D) στον A
       mov f1, A
                             ;μεταφορα αποτελεσματος στο LSB του f1
       andi f1, 0x01
                             ;κραταμε μονο LSB του f1
       lsl f1
                             ;μεταφερουμε αποτελεσμα στο bit 1 του f1
       or f1, f0
                             ;bit 0 to f0, bit 1 to f1
       out PORTB, f1
                             ;δινουμε στην εξοδο Β τα αποτελεσματα
       jmp readinput
C:
#include <avr/io.h>
char x, a, b, c, d, f0, f1;
int main(void)
{
       DDRB = 0xFF; //αρχικοποίηση PORTB ως output
       DDRC = 0x00; //\alpha p \chi i \kappa o \pi o i \eta \sigma \eta PORTC \omega c input
       while (1)
       {
              x = PINC & 0x0F; //απομόνωση 4 LSB της εισόδου
              a = x \& 0x01; //απομόνωση του bit0 της εισόδου
              b = x \& 0x02;
                               //απομόνωση του bit1 της εισόδου
              b = b >> 1;
                               //φέρνουμε το bit στο LSB του B
              c = x \& 0x04;
                               //απομόνωση του bit2 της εισόδου
              c = c \gg 2;
                               //φέρνουμε το bit στο LSB του C
              d = x \& 0x08;
                               //απομόνωση του bit3 της εισόδου
              d = d \gg 3;
                                //φέρνουμε το bit στο LSB του D
              f0 = \sim (((\sim a) \& b) | ((\sim b) \& c \& d));
              f1 = (a \& c) \& (b | d);
              f1 = f1 << 1; //φέρνουμε το f1 στο bit1
              PORTB = (f0 \& 0x01) | (f1 \& 0x02); //εκτύπωση της εξόδου κρατώντας μονο 2
                                                      //LSB που μας ενδιαφέρουν
       return 0;
}
```

Ζήτημα 2.2

```
.include "m16def.inc"
.DEF temp=r21
.DEF counter = r17
jmp start
.org 4
jmp interrupt1
reti
start: ldi r24, low(RAMEND)
                               ; Αρχικοποίηση στοίβας στο τέλος της RAM
                            ; Είναι σημαντικό καθώς η στοίβα θα χρησιμοποιηθεί
; για το Return Address μετά από κάθε interrupt
out SPL, r24
ldi r24, high(RAMEND)
out SPH, r24
clr counter
clr temp
                              ; ΡΙΝΑ ως είσοδος
out DDRA,temp
                                ; PORTC, PORTB ως έξοδοι
ser temp
out DDRC,temp
out DDRB, temp
               ; Η διακοπή θα γίνεται στη θετική ακμή του σήματος
LDI temp,0x0C
                               ; στην ακίδα ΙΝΤ1
OUT MCUCR, temp
out GICR , temp
                                ; Ενεργοποιήση των διακοπών
SEI
clr r26
loop: out PORTC , r26
ldi r24 , low(100)
ldi r25 , high(100)
;rcall wait msec
                                ; Αύξησε τον μετρητή
inc r26
rjmp loop
                                 ; Επανέλαβε
interrupt1:
sbis PINA, 7
                                 ; Av το MSB του PINA είναι on παρέλειψε την εντολή που
                                 ; παραλείπει την αύξηση του μετρητή
jmp go_back
sbis PINA, 6
                                 ; Αν το δεύτερο MSB του PINA είναι οn παρέλειψε την
                                 ; εντολή που παραλείπει την αύξηση του μετρητή
jmp go_back
                                 ; Αύξησε τον μετρητή των διακοπών και απεικόνισε τον
inc counter
out PORTB, counter
                                ; Εκτυπωσε εξοδο
                                ; Ενεργοποιήσε πάλι τις διακοπές
go_back: sei
                                 ; και επέστρεψε απο την διακοπή στον μετρητή
reti
```

Ζήτημα 2.3

```
#include <avr/io.h>
#include <avr/interrupt.h>
char input, counter, x;
ISR(INT0_vect){
       counter = 0x00; //Αρχικοποίηση μετρητή των switches που είναι on
       input = PINB;
       for(int i=0; i<8;i++){ // Μέτρηση των switches που είναι On
              x = input & 0x01; //Κάθε φορά έλεγχος του τελευταίου bit της εισόδου
              if (x == 0x01){
                      counter++;
              }
              input = input >> 1; //και ολίσθηση της εισόδου δεξιά για έλεγχο επόμενου
bit
       input = PINA & 0x04; //Απομόνωση του PA2
       if (input == 0x04){ //Av είναι ON απεικόνισε τον αριθμό των switches που είναι On
στην έξοδο
              PORTC = counter;
       }
       else { //Αν είναι off άναψε τόσα led στην έξοδο όσα switches είναι on.
              for(int i=0; i<counter; i++){ //φτιάχνεται βάζοντας έναν έναν τους άσσους
από δεξιά
                      x = x \ll 1;
                      X++;
              PORTC = x;
       }
}
int main(void)
       DDRA = 0x00; //PINA \omega \varsigma είσοδος
       DDRB = 0x00; //PINB \omega \varsigma είσοδος
       DDRC = 0xFF; //PORTC \omega c \epsilon \xi o \delta o c
       GICR = 0x40; //Ενεργοποιήση διακοπής INT0
       MCUCR = 0x03; //Η διακοπή θα γίνεται στη θετική ακμή του σήματος στην ακίδα INTO
       asm("sei"); //Ενεργοποίηση διακοπών
       while(1){
              asm("nop"); //Τη χρησιμοποιούμε για να μπορούμε να κάνουμε βηματική
εκτέλεση έχοντας infinite loop
       };
}
```