

12/5/21

3η Ομάδα Ασκήσεων

Συστήματα Μικροϋπολογιστών

Βαρδάκης Χριστόφορος el18883
Λυμπεράκης Γεώργιος el18881

1^η ΑΣΚΗΣΗ

Στην πρώτη άσκηση θα δημιουργήσουμε ένα πρόγραμμα σε Assembly 8085 με το οποίο μέσω της διακοπής RST 6.5 θα ελέγχουμε την ενεργοποίηση των LED της πόρτας εξόδου για διάρκεια ενός λεπτού καθώς και την ανανέωση του χρόνου παραμονής της λειτουργίας μέσω της χρήσης ίδιας διακοπής . Σε αυτή τη λειτουργία συμβάλουν και οι segment displays που μας ενημερώνουν για τον υπολειπόμενο χρόνο που τα LED θα είναι ανοιχτά.

```
;Exercise 1

;Main Function
MAIN:
    IN 10H

    MVI A,0DH
    SIM
    EI

;Wait for an Interrupt
WAIT:
    JMP WAIT

INTR ROUTINE:
    JMP RST6.5

;Routine that service the RST 6.5
RST6.5:
    PUSH PSW
    EI
    MVI A,00H
    STA 3000H

    MVI H,06H
    MVI L,00H

;Make the time and refresh it
DISPLAY_TIME:
    MVI C,AFH
L1:
    CALL MAKE_OUTPUT
    CALL DELA_
    DCR C
    JNZ L1

    ;LXI B,05FFH
    ;CALL DELB

    MOV A,L
    CPI 00H
    JZ REFRESH
    DCR L
```

```

CONT:
    MOV A,H
    CPI 00H
    JZ CHECK
    JMP DISPLAY_TIME

;refresh the 2 counters
REFRESH:
    MOV L,A
    MOV A,H
    CPI 00H
    JZ EXIT
    MOV H,A
    MVI L,09H
    DCR H
    JMP CONT

;Check if the remainder time
;is zero
CHECK:
    MOV A,L
    CPI 00H
    JNZ DISPLAY_TIME

;If the remainder time is zero
;then it's time to switch off
;the leds and leave
EXIT:
    CMA
    STA 3000H
    POP PSW
    RET

;Print the output in the
;Seven Segment Displays
MAKE OUTPUT:
    PUSH PSW
    PUSH H

    LXI D,0A00H
    MVI A,10H
    STA 0A00H
    STA 0A01H
    STA 0A04H
    STA 0A05H

    MOV A,H
    STA 0A03H
    MOV A,L
    STA 0A02H

    CALL STDM
    CALL DCD

    POP H
    POP PSW

    RET
END

```

2^η ΑΣΚΗΣΗ

Σε αυτή την άσκηση θα δημιουργήσουμε ένα πρόγραμμα σε Assembly 8085 με το οποίο μέσω της διακοπής RST 6.5 θα διαβάζει από το πληκτρολόγιο τα 2 ψηφία ενός αριθμού, και αφού τον απεικονήσει στην 7-segment display, ανάβει το πρώτο lsb αν ο αριθμος βρίσκεται στο [0,K1) το 2^ο lsb αν βρίσκεται στο (K1,K2] και το 3^ο lsb αν βρίσκεται στο (K2,FFH]. Για λόγους επαλήθευσης ορίσαμε ως K1 = 50H και K2 = A0H που χωρίζουν το [0,FFH] σε δύο περίπου ισόποσα μέρη. Ο Κώδικας φαίνεται παρακάτω:

```
;Exercise 2

;Main Function
MAIN:
    IN 10H
    MVI A,0DH
    SIM
    EI

    LXI D,0A00H ; empty 7segment display
    MVI A,10H
    STA 0A00H
    STA 0A01H
    STA 0A02H
    STA 0A03H
    STA 0A04H
    STA 0A05H
    CALL STDM
    CALL DCD

    MVI D,50H ; set ?1 = 50H (sample value)
    MVI E,A0H ; set K2 = A0H (sample value)

;Wait for an Interrupt
WAIT:
    JMP WAIT

INTR ROUTINE:
    JMP RST6.5

;Routine that service the RST 6.5
RST6.5:
    CALL KIND ; read lsb
    MOV B,A ; move lsb to B
    STA 0A00H
    CALL KIND ; read msb
    STA 0A01H
    RLC
    RLC
    RLC
    RLC
    ADD B ; create 2 digit number
    CMP D
    JC ZEROTOK1
    JZ ZEROTOK1
    JMP K1TOFFH
```

```
ZEROTOK1:      ;0 <= x <= K1
               MVI A,01H
               JMP PRINT

K1TOFFH:       ;K1 < x <=FFH
               CMP E
               JC K1TOK2
               JZ K1TOK2
               JMP K2TOFFH

K1TOK2:        ;K1 < x <=K2
               MVI A,02H
               JMP PRINT

K2TOFFH:       ;K1 < x <= FFH
               MVI A,04H
PRINT:         CMA
               STA 3000H

               PUSH D
               LXI D,0A00H

               CALL STDM
               POP D
               EI

               CALL DCD
```

END

3^η ΑΣΚΗΣΗ

α) Παρακάτω ακολουθεί η υλοποίηση της μακροεντολής SWAP Nibble Q :

```
SWAP Nibble MACRO Q  
  
    PUSH PSW  
  
    MOV A,Q  
    RLC  
    RLC  
    RLC  
    RLC  
    MOV Q,A  
  
    MOV A,M  
    RLC  
    RLC  
    RLC  
    RLC  
    MOV M,A  
  
    POP PSW  
  
ENDM
```

β) Παρακάτω ακολουθεί η υλοποίηση της μακροεντολής FILL RP,X,K :

```
FILL MACRO RP, X, K  
  
    PUSH PSW  
    PUSH H  
    PUSH R  
    POP H  
  
LOOP:  
    MOV A,K  
    MOV M,A  
    INX H  
    DCR X  
    JNZ LOOP  
    POP H  
    POP PSW  
  
ENDM
```

γ) Παρακάτω ακολουθεί η υλοποίηση της μακροεντολής RHLR n :

```
RHLR  MACRO  n

    PUSH  PSW
    PUSH  B

    MVI  A,n
    CPI  00H
    JZ   FINISH
    MVI  B,n

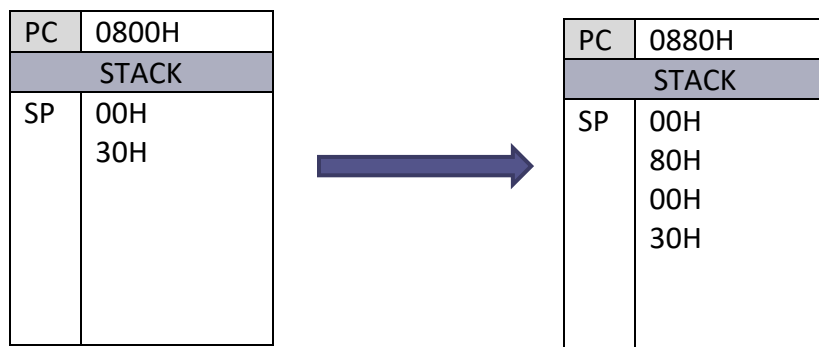
LOO:
    MOV  A,L
    RAR
    MOV  L,A
    MOV  A,H
    RAR
    MOV  H,A
    DCR  B
    JNZ  LOO

FINISH:
    POP  B
    POP  PSW

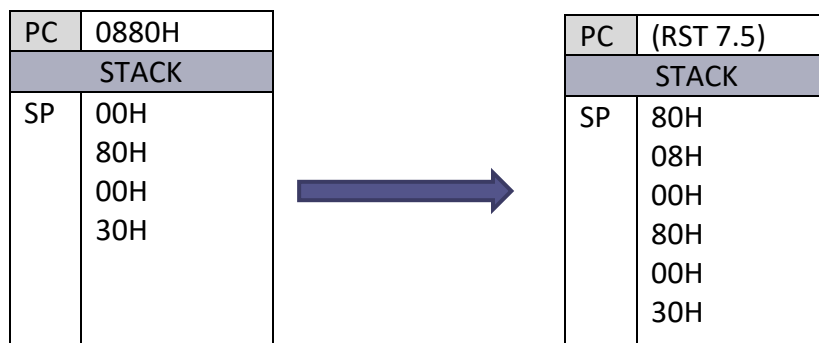
ENDM
```

4^η ΑΣΚΗΣΗ

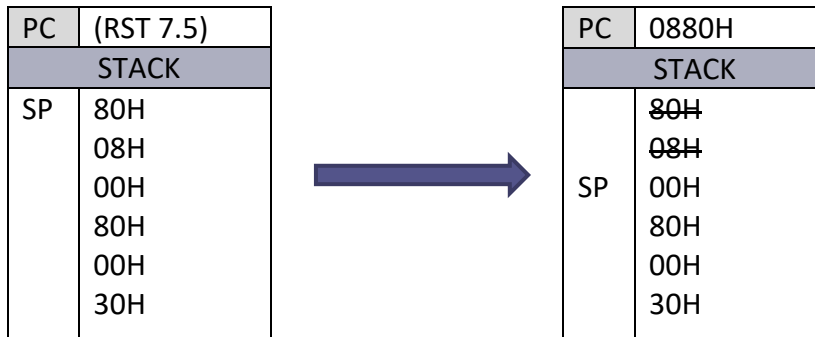
Αφού η διακοπή συμβαίνει στο μέσο της εντολής CALL 0880H θα ολοκληρωθεί πρώτα η εκτέλεση της εντολής αυτής. Έτσι η τιμή του PC (0800H) θα αποθηκευτεί στο σωρό, ο SP θα ανέβει 2 θέσεις πάνω και στον PC θα καταχωρηθεί η τιμή 0880H .



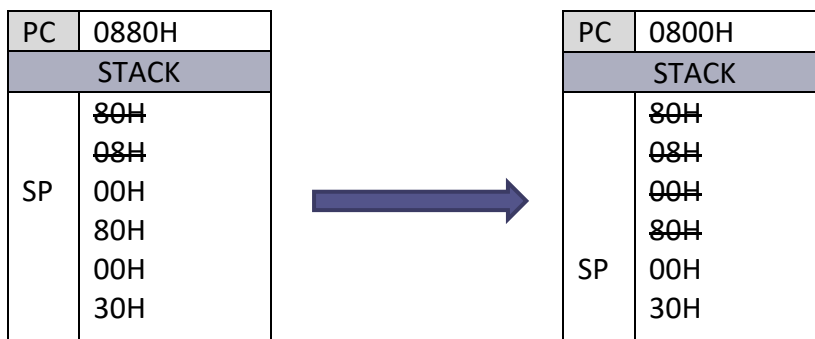
Έπειτα για να εκτελεστεί η ρουτίνα εξυπηρέτησης της διακοπής RST 7.5 αποθηκεύεται ξανά ο PC στο σωρό και ο SP ανεβαίνει άλλες 2 θέσεις.



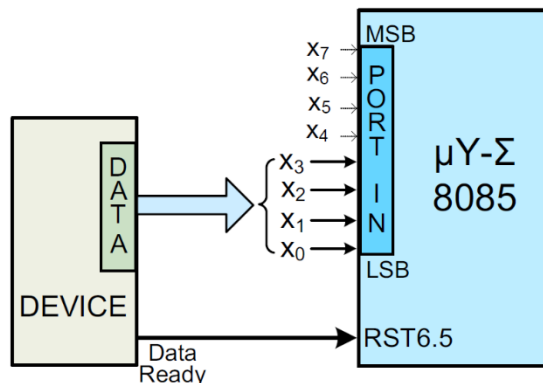
Αφού εκτελεστεί η ρουτίνα εξυπηρέτησης της διακοπής, η τιμή που βρίσκετε στην κορυφή του σωρού επανέρχεται στον PC και ο SP κατεβαίνει κατά 2 θέσεις.



Τέλος, αφού εκτελεστεί η ρουτίνα που καλεί η CALL 0880H, η τιμή που βρίσκετε στην κορυφή του σωρού επανέρχεται στον PC και ο SP κατεβαίνει κατά 2 θέσεις. Έτσι το πρόγραμμα έχει επανέλθει στην αρχική του κατάσταση.



5^η ΑΣΚΗΣΗ



Στόχος της παρακάτω προγράμματος είναι η μεταφορά 32 Byte από μια εξωτερική συσκευή μέσω της θύρας εισόδου 20^H χρησιμοποιώντας κάθε φορά μόνο τα 4 Bit της και με την χρήση της διακοπής RST 6.5 ώστε να ενημερωνόμαστε για την άφιξη νέου δεδομένου .

Επομένως, έχουμε τον παρακάτω κώδικα

α)

```
;Exercise 5
;Main Function
START:
    MVI A,0DH
    SIM
    MVI C,40H
    LXI H,0000H
    EI

;Wait for the 64 interrupts
;and after find the average value
;and pause
ADDR:
    MOV A,C
    CPI 00H
    JNZ ADDR

    MOV A,L
    ANI 1FH
    MOV L,A

    DI
    DAD H
    DAD H
    DAD H

    HLT
```

```

INTR ROUTINE:
    JMP RST6.5

;Routine for the RST6.5
RST6.5:
    PUSH PSW

    MOV A,C
    ANI 01H
    CPI 00H
    JNZ READ_4MSB
    JMP READ_4LSB

;Read the 4 MSB
READ_4MSB:
    IN 20H
    ANI 0FH
    RLC
    RLC
    RLC
    RLC

    ORA B
    MVI D,00H
    MOV E,A
    DAD D

    JMP EXIT

;Read the 4 LSB
READ_4LSB:
    IN 20H
    ANI 0FH
    MOV B,A

;Decrease the counter and return to
;waiting loop
EXIT:
    DCR C

    POP PSW
    EI
    RET

END

```

β) Τώρα, θα αντιμετωπίσουμε το ίδιο πρόβλημα αντικαθιστώντας τις διακοπές με τον έλεγχο απλά του τελευταίου Bit της θύρας εισόδου .Οπότε, ο κώδικας Assembly που υλοποιεί την παραπάνω απαίτηση είναι ο κάτωθι

```

;Exercise 5

START:
    MVI C,40H

READING:
    MOV A,C
    CPI 00H
    JZ EXIT

WAIT ONE:                ;wait for bit = 1
    LDA 2000H
    MOV B,A
    ANI 80H
    CPI 80H
    JNZ WAIT_ONE

    MOV A,C
    ANI 01H
    CPI 00H
    JNZ READ_4MSB
    JMP READ_4LSB

;Read the 4 MSB
READ 4MSB:
    LDA 20H
    ANI 0FH
    RLC
    RLC
    RLC
    RLC

    ORA B
    MVI D,00H
    MOV E,A
    DAD D

    JMP WAIT_ZERO

;Read the 4 LSB
READ 4LSB:
    LDA 20H
    ANI 0FH
    MOV B,A

WAIT ZERO:                ;wait for bit = 0
    LDA 20H
    ANI 80H
    CPI 00H
    JNZ WAIT_ZERO

    DCR C
    JMP READING

EXIT:
    MOV A,L
    ANI 1FH
    MOV L,A

    DAD H
    DAD H
    DAD H
    HLT

```

END