	フィ 中 マ イ						
ニーモ ニック	命令	第1 <i>/</i> OP	バイト GRXR	第2バイト	フラグ 変化	ステー ト数	動作
ИО	No Opration	0000	00 00	-	×	3	何もしない
LD	Load	0001	GR XR	aaaa aaaa	×	5/7/7	GR <- [EA]
ST	Store	0010	GR XR	aaaa aaaa	×	-/7/7	[EA] <- GR
ADD	Add	0011	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR <- GR + [EA]
SUB	Subtract	0100	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR <- GR - [EA]
CMP	Compare	0101	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR - [EA]
AND	Logical And	0110	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR <- GR & [EA]
OR	Logical Or	0111	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR <- GR [EA]
XOR	Logical Xor	1000	GR XR	aaaa aaaa		5/7/7	GR <- GR ^ [EA]
SHLA	Shift Left Arithmetic	1001	GR 00	-		4	GR <- GR << 1
SHLL	Shift Left Logical	1001	GR 01			4	GR <- GR << 1
SHRA	Shift Right Arithmetic	1001	GR 10	-		4	GR <- GR >> 1
SHRL	Shift Right Logical	1001	GR 11			4	GR <- GR >> 1
JMP	Jump	1010	00 XR	aaaa aaaa	×	-/5/6	PC <- EA
JZ	Jump on Zero	1010	01 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if Zero PC <- EA
JС	Jump on Carry	1010	10 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if Carry PC <- EA
ЈМ	Jump on Minus	1010	11 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if Sign PC <- EA
CALL	Call subroutine	1011	00 XR	aaaa aaaa	×	-/6/7	[SP]<-PC, PC<-EA
JNZ	Jump on Not Zero	1011	01 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if !Zero PC <- EA
JNC	Jump on Not Carry	1011	10 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if !Carry PC <- EA
JNM	Jump on Not Minus	1011	11 XR	aaaa aaaa	×	4/5/6	if !Sign PC <- EA
IN	Input	1100	GR 00	0000 pppp	×	8	GR <- IO[P]
OUT	Output	1100	GR 11	0000 pppp	×	8	IO[P] <- GR
PUSH	Push Register	1101	GR 00		×	6	[SP] <- GR
PUSHF	Push Flag	1101	11 01	-	×	6	[SP] <- FLAG
POP	Pop Register	1101	GR 10		×	6	GR <- [SP++]
POPF	Pop Flag	1101	11 11			6	FLAG <- [SP++]
EI	Enable Interrupt	1110	00 00		×	4	割り込み許可
DI	Disable Interrupt	1110	00 11		×	4	割り込み禁止
RET	Return from subroutine	1110	11 00		×	6	PC <- [SP++]
RETI	Return from Interrupt	1110	11 11		×	6	PC <- [SP++], STI
HALT	Halt	1111	11 11		×	4	停止

GR	Ī	意味
00	G0	
01	G1	
10	G2	
11	SP	

XR	意味
0.0	ダイレクトモード
01	G1インデクスドモード
10	G2インデクスドモード
11	イミディエイトモード

ADC CH1
ADC CH2
ADC CH3

メモリマップ					
Addr	内容				
00 DB	RAM				
DC	Tmr 割り込みベクタ				
DD	SIO 受信割り込みベクタ				
DE	SIO 送信割り込みベクタ				
DF	Console 割り込みベクタ				
E0 FF	ROM(IPL)				

PIO : Parallel Input Output SIO : Serial Input Output TMR : Timer

TMR周期: 75=1s STI: Set Interrupt

I/Oマップ						
Addr	Read/Write					
0	Data-Sw/b0:Beep					
1	Data-Sw/b0:Speaker					
2	SIO-Data/SIO-Data					
3	b7:Tx Ready / b7:Tx STI b6:Rx Ready / b6:Rx STI					
4	TMR現在値/TMR周期					
5	b7:TMR Poll / b7:TMR STI					
6	空き/b0:Console STI					
7	Input/Output					
8	ADC CHO/空き					
9	ADC CH1/空き					
A	ADC CH2/空き					
В	ADC CH3/空き					
 F	空き/空き					