

表 2.4: 1-2 相励磁回転ドライブパターン

ステップ	PB0	PB1	PB2	PB3
0	1	0	0	0
1	1	1	0	0
2	0	1	0	0
3	0	1	1	0
4	0	0	1	0
5	0	0	1	1
6	0	0	0	1
7	1	0	0	1

表 2.5: 課題 6 のプログラム

アドレス	機械語	ラベル	ニーモニック	コメント
0004			PA EQU 04H	ポート A アドレス
0005			PB EQU 05H	ポート B アドレス
0007			CTL EQU 07H	コントロールポートアドレス
0090			CLWD EQU 90H	コントロールワード
8400			ORG 8400H	
8400	---		LD A, CLWD	コントロールワード
8402	---		OUT (CTL), A	コントロールポートに A レジスタの値を出力
8404	---	LOOP:	IN A, (PA)	ポート A から A レジスタに入力
8406	---		OUT (PB), A	A レジスタの値をポート B に出力
8408	---		JP LOOP	LOOP にジャンプ
840B			END	