

表 2.2: 課題 1 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
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
0091			CLWD EQU 90H	コントロールワード
8400			ORG 8400H	
8400	---	STPMTR:	LD A, CLWD	コントロールワードを A レジスタに転送
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:	LD A, 01H	01H を A レジスタに転送
8406	---		OUT (PB), A	A レジスタの値をポート B に出力
8408	---		CALL TIMER	タイマを呼び出す
840B	---		LD A, 02H	02H を A レジスタに転送
840D	---		OUT (PB), A	A レジスタの値をポート B に出力
840F	---		CALL TIMER	タイマを呼び出す
8412	---		LD A, 04H	04H を A レジスタに転送
8414	---		OUT (PB), A	A レジスタの値をポート B に出力
8416	---		CALL TIMER	タイマを呼び出す
8419	---		LD A, 08H	08H を A レジスタに転送
841B	---		OUT (PB), A	A レジスタの値をポート B に出力
841D	---		CALL TIMER	タイマを呼び出す
8420	---		JP LOOP	ループにジャンプ
8440			ORG 8440H	
8440	21 00 40	TIMER:	LD HL, 4000H	値 4000H を HL レジスタに転送
8443	5F		LD E, A	A レジスタの値を E レジスタに転送
8444	2B	TLOOP:	DEC HL	HL レジスタの値から 1 を引く
8445	7C		LD A, H	H レジスタの値を A レジスタに転送
8446	B5		OR L	A の値と L の値の論理和をとる
8447	20 FB		JR NZ, TLOOP	フラグレジスタが NZ ならば TLOOP にジャンプ
8449	7B		LD A, E	E レジスタの値を A レジスタに転送
844A	C9		RET	ルーティンの終了
844B			END	

表 2.3: 2 相励磁回転ドライブパターン

ステップ	PB0	PB1	PB2	PB3
0	1	1	0	0
1	0	1	1	0
2	0	0	1	1
3	1	0	0	1