1. PxDIR – קביעת כיווניות רגל הבקר

PxSEL – בחירת אופן פעולה של רגלי הבקר

PxIN - קריאת ערך מתח לוגי ברגל הבקר

PxOUT – קביעת ערך לוגי במוצא ברגל הבקר

1. לאחר RESET IO פורטים עוברים למצב INPUT מכיוון שערכים ברגיסטורים הם 00h

bis.b #0x55, &P9DIR

1. 1\*10^-3 / 0.954\*10^-6 = 1049 מחזורים

צריך לחלק תדר ב4

1. פסיקה היא אות חשמל המתקבל בCPU מרכיב חומרה(ניתן להפעיל גם על ידי תוכנה). פסיקה מאפשרת לשנות סדר ביצוע הפקודות בתוכנית שכתבנו.
2. פחות עיבוד DATA בשיטת הINTERRUPT לעומת POLLING. שימוש בINTERRUPTS מרה PERFORMANCE יותר טוב כי אין בזבזון משאבים מיותר כמו בPOLLING.

איך משלבים ביניהם?

1. (Non)-maskable NMI ,System reset, Maskable

Maskable- נגרמות על ידי PERIPHERALS וניתנות למיסוך באופן מקומי ובאופן גלובלי.

NMI- פסיקות הדורשות טיפול מידי אשר לא ניתן להתעלם מהן ולשמור את הטיפול בהן למועד מאוחר יותר.

SYSTEM RESET-עושה איפוס לבקר וטוען כתובת של התוכנית לPC.איפוס ל SR.IO PINS הופכים לINPUT.איפוס של IO FLAGS.

1. Speed and data throughput -

Minimization of individual peripheral current consumption -

Ultralow-power -

9)

P2.0

bic.b #1,&P2SEL //I/O

bic.b #1,&P2DIR // input

bis.b #1,&P2IES // falling edge

bis.b #1,&P2IE // enable interupt

bis.b #0x01,&P1IFG // pending to falling edge