



hochschule mannheim

Fakultät Elektrotechnik
Studiengang Energietechnik
und erneuerbare Energien

Laborbericht

Mini-Taschenrechner

Johannes Wilhelm

Vorgelegt von Johannes Wilhelm
am 18. Mai 2021

Inhaltsverzeichnis

1	Aufgabenstellung	2
2	Programmplanung	3
3	Quellcode	7

Kapitel 1

Aufgabenstellung

Nach dem Einschalten/Reset leuchtet die grüne LED und signalisiert die Eingabebereitschaft

- Der Benutzer drückt n-mal den Taster S1, um somit die erste Zahl n einzugeben
- Danach drückt der Benutzer den Taster S2, um somit das „+-Zeichen“ einzugeben
- Danach drückt der Benutzer m-mal den Taster S1, um die zweite Zahl m einzugeben
- Danach drückt der Benutzer wieder S2, um somit „=“ einzugeben
- Der Mikrocontroller addiert $n + m$ und gibt das Ergebnis durch (n+m)-maliges Blinken der roten LED aus
- Danach schaltet der Taschenrechner wieder in den Bereitschaftsmodus mit der grünen LED und der gleiche Ablauf beginnt erneut

Kapitel 2

Programmplanung

Beim Programmstart wird das Interruptsystem aktiviert und von den beiden Buttons S1 und S2 getriggert. Die grüne LED symbolisiert zu beginn Eingabebereitschaft für den ersten Summand.

Der Programmstatus definiert welcher Summand gerade eingegeben werden soll. Nach Eingabe des ersten Summanden wird er auf 1 gesetzt und nach der Ausgabe wieder auf 0. Nach Eingabe des zweiten Summand erlischt die grüne LED und es wird eine Schleife aufgerufen welche sich so oft wie die Summe wiederholt. Bei jedem Durchgang wird die Rote LED ein und nach einem kurzen Delay wieder ausgeschaltet.

Nach der Schleife werden alle Register zurückgesetzt und das Programm beginnt von neuem.

Register	Verwendung	Anfangswert
R5	erster Summand	0x00
R6	zweiter Summand	0x00
R8	Programmstatus	0x00
R15	Schleifenzähler	

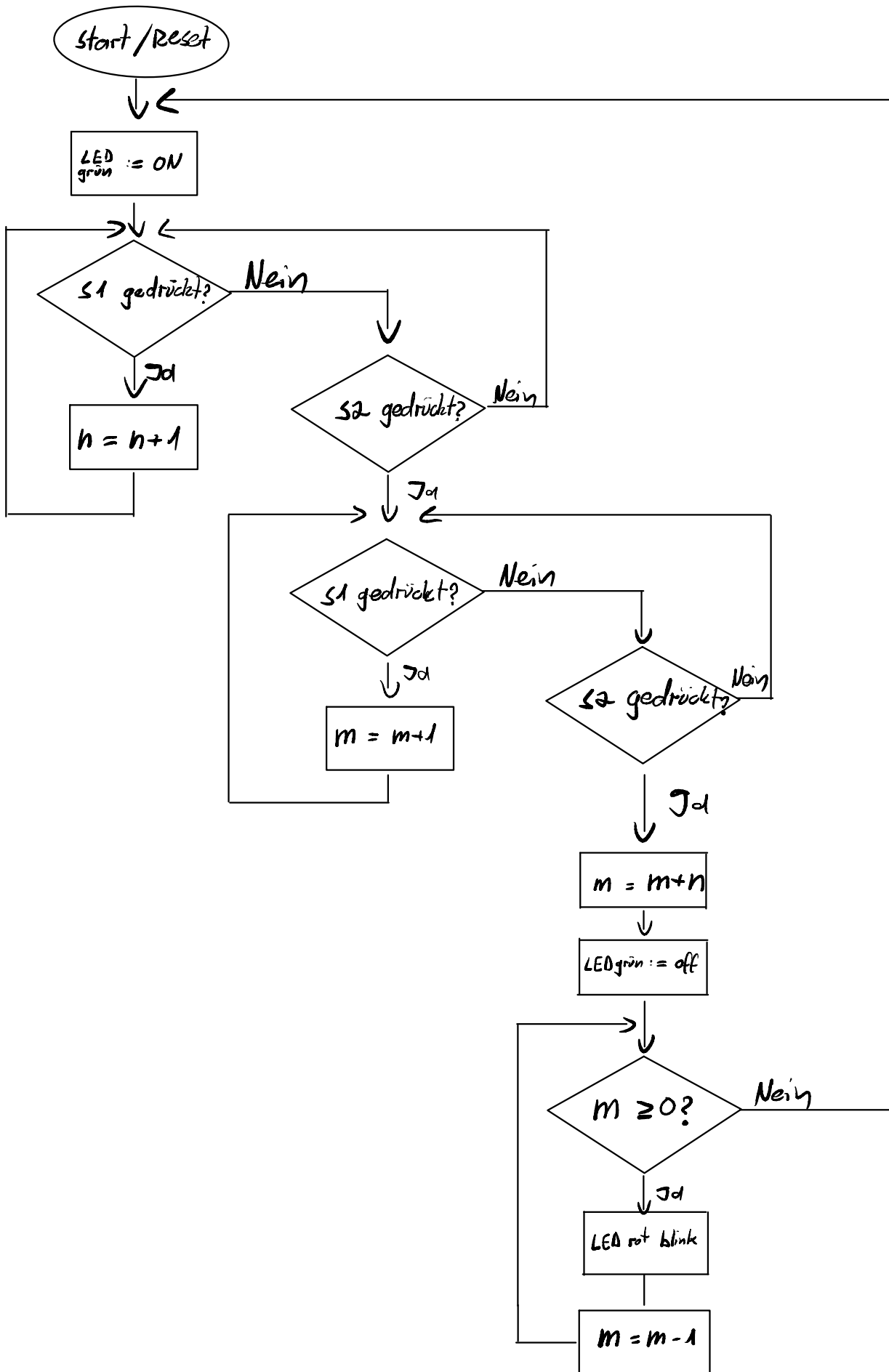
Tabelle 2.1: Register

Funktion	Port	Register	Interrupt Vektor	Bemerkung
Button S1	P2.1	P2IFG	0FFD4h	trigger auf negativer Flanke
Button S2	P1.1	P1IFG	0FFDEh	trigger auf negativer Flanke

Tabelle 2.2: Interrupts

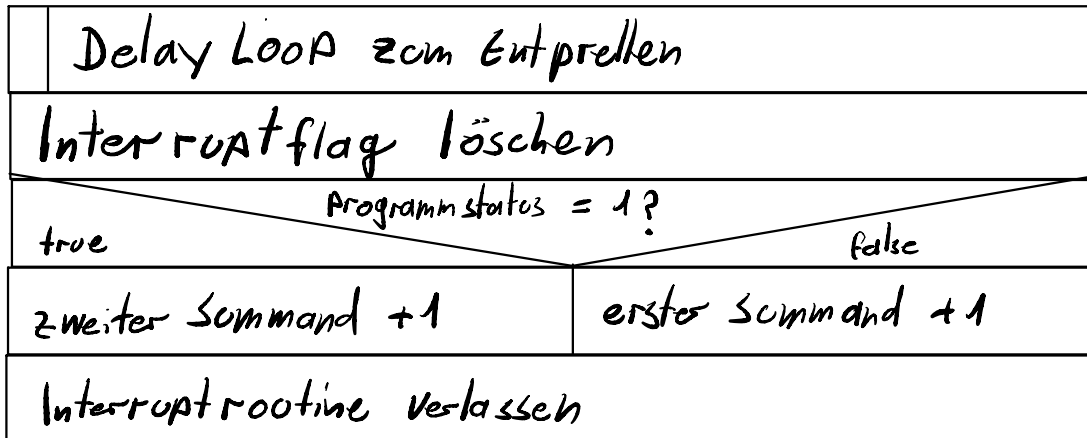
Labor 1

Mini Taschenrechner

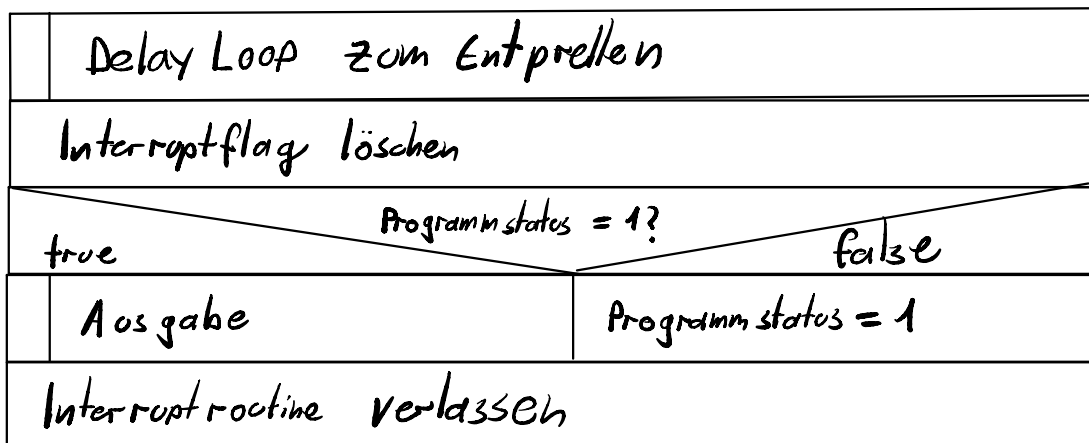


Interrupts

Button S1



Button S2



Funktionen

Ausgabe

Summanden addieren $n + m = x$

Grüne LED = off

bis die Summe $x = 0$ ist

Rote LED = on

Delay Loop

Rote LED = off

Delay Loop

x um 1 verringern

alle Register auf Anfangswert zurücksetzen

Delay Loop

bis Schleifen Zähler = 0

Schleifen Zähler um 1 verringern

Kapitel 3

Quellcode

```
1  ;
   *****

2  ;  Mini Taschenrechner
3  ;
4  ;  ber den Button S1 werden zwei Zahlen eingegeben, welche
   anschlieend summiert und nach dem bettigen von Button S2
   durch Blinken ausgegeben werden.
5  ;
6  ;  Johannes Wilhelm
7  ;  Hochschule Mannheim
8  ;  Built with IAR Embedded Workbench
9  ;
   *****

10
11 #include "msp430f5529.h"
12
13 Button_S1    SET    0x02                ; Taster an Port P2.1
14 Button_S2    SET    0x02                ; Taster an Port P1.1
   (der Name S2 stammt aus dem Schaltplan des LaunchPad,
   siehe LaunchPad-Userguide "slau533b" auf Seite 57)
15
16 ;
   -----
```



```
17      ORG    04400h                ; Progam Start, Adresse aus
      Tabelle im Datenblatt Seite 22, rechte Spalte (fr
      MSP430F5529)

18  ;
      -----

19  RESET      MOV.w #04400h,SP        ; Stackpointer
      initialisieren, der Stack wchst von oben nach unten !
20  StopWDT    MOV.w #WDTPW+WDTHOLD,&WDTCTL ; Watchdog Timer
      anhalten

21
22  ; +++ Konfiguration der IO-Ports und der Port-Interrupts +++
23
24  Port_1
25      MOV.b #0x00, &P1IFG ; Alle P1-IFG's lschen, falls
      zufllig gesetzt
26      MOV.b #BIT0, &P1DIR ; nur P1.0 fr rote LED als
      Ausgang konfigurieren (1=Out, 0=In), der Rest
      des Ports sind Eingnge (der Taster Button_S2
      hngt an P1.1)
27      MOV.b #BIT1, &P1OUT ; LED an Port 1.0 ist aus (
      P1.0=0), PullUp an Port 1.1 fr den Button_S2 (
      P1.1=1)
28      MOV.b #0x00, &P1SEL ; kompletter Port P1 als
      normaler IO-Port verfghar, nichts wird an
      andere Peripherie abgegeben
29      MOV.b #BIT1, &P1REN ; aktiviere PullUp an P1.1 fr
      Button_S2
30      MOV.b #0xff, &P1IES ; alle Port 1 Interrupts
      werden auf negative Flanke getriggert (das ist
      so, weil die Taster auf dem LaunchPad nach
      Masse gehen)
31      MOV.b #Button_S2, &P1IE ; Nur Taster "Button_S2"
      fr Interrupt freigeben, alle anderen
      Interruptflags von Port 1 unterdrcken

32
33  PORT_2
34      MOV.b #0x00, &P2IFG ; Alle P2-IFG's lschen, falls
      zufllig gesetzt
35      MOV.b #0x00, &P2DIR ; alle Ports sind Eingnge
```

```
36      MOV.b #BIT1, &P2OUT ; PullUp an Port 2.1 fr den
      Button_S1 (P2.1=1)
37      MOV.b #0x00, &P2SEL ; kompletter Port P1 als
      normaler IO-Port verfghbar, nichts wird an
      andere Peripherie abgegeben
38      MOV.b #BIT1, &P2REN ; aktiviere PullUp an P1.1 fr
      Button_S1
39      MOV.b #0xff, &P2IES ; alle Port 1 Interrupts
      werden auf negative Flanke getriggert (das ist
      so, weil die Taster auf dem LaunchPad nach
      Masse gehen)
40      MOV.b #Button_S1, &P2IE ; Nur Taster "Button_S1"
      fr Interrupt freigeben, alle anderen
      Interruptflags von Port 1 unterdrcken
41
42 Port_4      BIS.b #BIT7,&P4DIR      ; Port P4.7 als Ausgang
      konfigurieren fr grne LED
43      BIS.b #BIT7,&P4OUT      ; LED an Port 4.7
      einschalten zu Programmbeginn (1 = "an")
44
45
46      MOV    #0x00, R5      ; Initialisierung erster
      Summand
47      MOV    #0x00, R6      ; Initialisierung zweiter
      Summand
48      MOV    #0x00, R8      ; Initialisierung
      Programmstatusregister (0: Eingabe erste
      Summand, 1: Eingabe zweiter Summand)
49
50 Main
51      BIS.W #GIE, SR      ; global Interruptsystem
      aktivieren
52      NOP
53
54      JMP    Main      ; Endlosschleife
55      NOP      ; sinnloser letzter
      Befehl, damit der IAR Simulator nicht
      meckert...
56
```

```
57 ;+++ ISR
    ++++++

58
59 ; +++ Button_S2 +++
60 PORT1_ISR
61
62     MOV.w #50000,R15          ; initialisiere den
        Schleifenzähler R15 mit dem Startwert 50000
63     CALL #DelayLoop          ; Schleife als Verzögerung
        zum Entprellen
64
65     BIC.b #BIT1, &P1IFG      ; das gesetzte
        Interruptflag löschen, sonst würde ISR sofort
        wieder neu ausgelöst werden
66
67     CMP #0x01, R8            ; Vergleiche ob R8<1 ist,
        also ob der zweite Summand schon eingegeben
        wurde
68     JZ AUSGABE               ; Wenn ja, springe zur
        Ausgabe
69
70     MOV #0x01, R8            ; Wenn nein, nimm den
        Programmstatus für Eingabe des zweiten
        Summanden
71     RETI                     ; beende Interruptroutine
72
73 ; Ausgabe der Summe durch Blinken der roten LED
74
75 AUSGABE     ADD R5, R6        ; Addiere die zwei
        Summanden R5+R6 und speichere das Ergebnis in R6
76     BIC.b #BIT7,&P4OUT        ; keine
        Eingabebereitschaft, grüne LED AUS
77
78 BLINK       CMP #0x00, R6     ; Vergleiche ob das
        Ergebnis in R6 Null ist
79     JZ RESTART               ; wenn Null: Neustart
80
81     BIS.b #BIT0,&P1OUT        ; LED Rot AN
82
```

```
83      MOV.w #50000,R15      ; initialisiere den
      Schleifenzähler R15 mit dem Startwert 50000
84      CALL #DelayLoop      ; Verzögerungsschleife
      aufrufen damit LED nicht sofort aus geht
85
86      BIC.b #BIT0,&P1OUT    ; LED Rot AUS
87
88      MOV.w #50000,R15      ; initialisiere den
      Schleifenzähler R15 mit dem Startwert 50000
89      CALL #DelayLoop      ; Verzögerungsschleife
      aufrufen damit LED nicht sofort an geht
90
91      DEC    R6              ; Ergebnis runterzählen (
      so oft wird noch geblinkt)
92      JMP BLINK              ; Wiederhole das Blinken
93
94 ; Neustart des Programm nach Ausgabe
95
96 RESTART  MOV    #0x00, R5    ; Erste Summand auf
      null
97          MOV    #0x00, R6    ; Zweiter Summand auf
      null
98
99          MOV    #0x00, R8    ;
      Programmstatusregister auf null
100
101          BIS.b #BIT7,&P4OUT    ; Eingebereitschaft,
      grüne LED AN
102          RETI                ; beende
      Interruptroutine
103
104
105 ; +++ Button_S1 +++
106
107 PORT2_ISR
108
109          MOV.w #50000,R15      ; initialisiere den
      Schleifenzähler R15 mit dem Startwert 50000
110          CALL #DelayLoop      ; Schleife als Verzögerung
      zum Entprellen
```

111

112

```
113      BIC.b #BIT1, &P2IFG      ; das gesetzte
      Interruptflag löschen, sonst wrde ISR sofort
      wieder neu ausgelst werden
```

114

```
115      CMP    #0x01, R8          ; Vergleiche den
                                   aktuellen Programmstatus
```

```
116      JZ      NEXT      ; Springe zu NEXT wenn
                        der zweite Summand eingegeben wird
```

117

```

118      INC    R5                ; sonst erhhe den ersten
                               Summand um eins

```

```
119      RETI                ; beende Interruptroutine
```

120

```

121  NEXT      INC      R6          ; erhhe den zweiten
      Summand um eins

```

```
122      RETI                                ; eine Interruptroutine
      muss immer mit dem Befehl RETI abgeschlossen
      werden
```

123

124

```
125 ; +++ Funktionen +++
```

126

127 ; Verzögerungsschleife

128

```

129 DelayLoop    DEC    R15                ; Register R5 um 1
        verringern

```

```
130      JNZ DelayLoop      ; Wiederholung bis R15=0
```

```
131      RET                                ; Zurck zum  
                                   Funktionsaufruf
```

132

133 *i*

+++++

134

135 *i*

136 ; Interrupt Vectors

137 ;

```
138      ORG    0FFFFh          ; MSP430 RESET Vector
139      DW     RESET
140
141      ORG    0FFDEh          ;Interrupt Vektor fr die
                          Flags in Register P1IFG
142      DW     PORT1_ISR        ;die Interrupt Vektor
                          Adresse 0xFFDE steht im Datenblatt des
                          MSP430F5529 auf Seite 21 in der Tabelle
143
144      ORG    0FFD4h          ;Interrupt Vektor fr die
                          Flags in Register P2IFG
145      DW     PORT2_ISR
146      END
```