

Nome:	João Pedro Rosa Cezarino	R.A.: 22.120.021-5
Nome:	Vítor Martins Oliveira	R.A.: 22.120.067-8

Projeto de Arquitetura de Computadores

1. Descrição do Projeto:

O Projeto em questão tem o objetivo de reproduzir o conteúdo aprendido durante as aulas de Arquitetura de Computadores no Centro Universitário FEI. Durante o curso os alunos tiveram contato com a linguagem de programação Assembly, amplamente utilizada para manipulação direta de hardware, acesso a instruções especializadas do processador ou para resolver problemas críticos de desempenho. Para compreender e entender a linguagem foi utilizado um microcontrolador 8051 e o software EDSIM51D, excelente para emular as funções de um 8051 real.

O tema escolhido para aplicar os conceitos aprendidos em aula foi um Sistema de Desbloqueio de automóveis, baseado em senha. Essa implementação foi escolhida por possibilitar um melhor entendimento de algumas funções do Software de Simulação utilizado (EDSIM51d), como por exemplo o uso dos LEDs embarcados, Keypad, Displays e Motores.



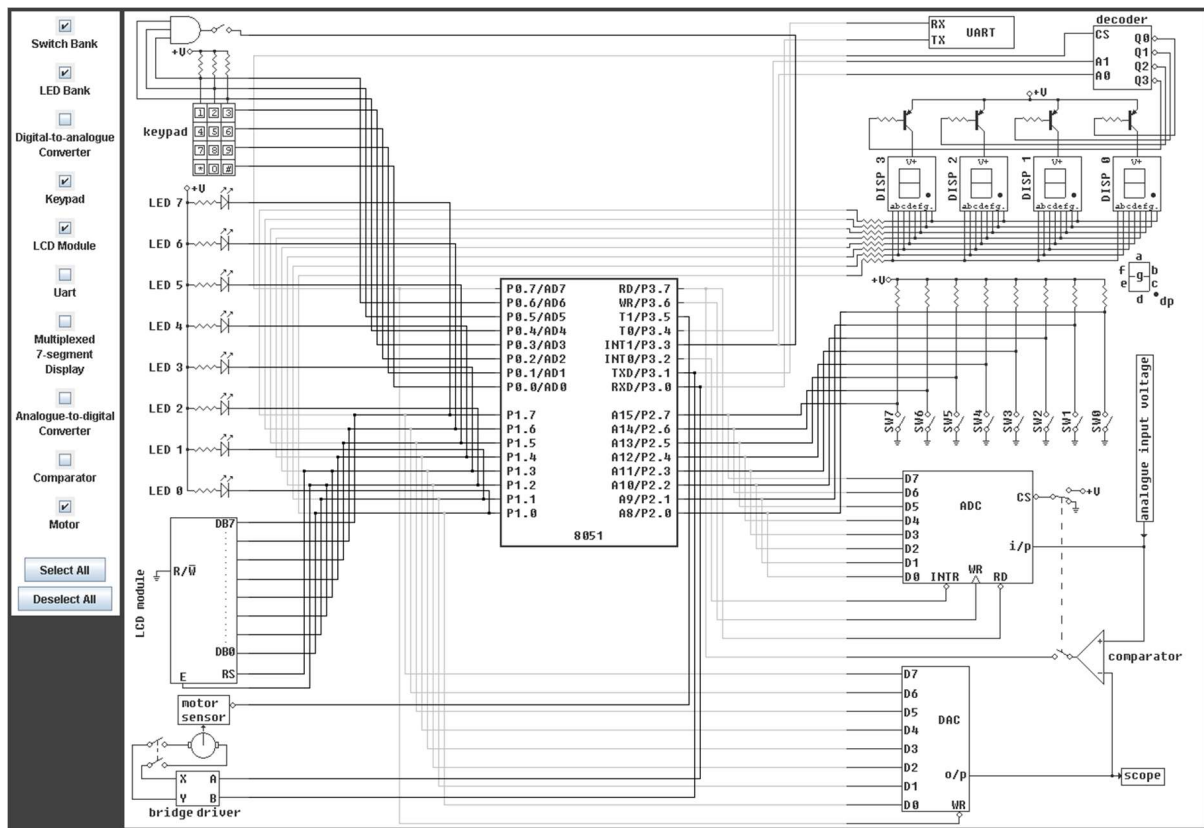
O funcionamento do sistema se dá da seguinte forma: Primeiramente, o sistema requisita ao usuário a inserção da senha (previamente definida no código-fonte), logo após a entrada, o sistema verifica se a senha inserida pelo usuário corresponde à que está registrada na memória. Caso a senha esteja correta, o sistema imprime “Acesso Liberado” no display e o carro é aberto, o motor presente no simulador é acionado representando o movimento das rodas do carro em geral. Se a senha inserida estiver incorreta, o sistema emitirá a mensagem “Acesso Negado” no display e um dos LEDs vermelho será acesso, imitando a ação de um alarme antifurto de um automóvel real.

Este sistema pode ser muito útil nos veículos atuais, já que com o crescente índice de roubos de carros, possuir um sistema desse nível dificulta a ação dos ladrões e acaba evitando esse tipo de situação. Além de adicionar uma camada extra de segurança ao veículo e aos passageiros.

Link do Projeto: <https://youtu.be/RWwI3KKA5Cw>

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

2. Desenho esquemático:



Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo "Pulse"

3. Fluxograma ou Diagrama:

- Posições de memória após a inserção da senha e com o acesso liberado:

System Clock (MHz) 12.0 15 Update Freq.

SBUF

R/0	W/0	TH0	TL0	R7	0x36	B	0x00
0x00	0x00	0x00	0x00	R6	0x00	ACC	0x00
RXD	TXD	TH0D	0x00	R5	0x04	PSW	0x80
0	1	TC0D	0x00	R4	0x04	IP	0x00
SC0N	0x00	TC0N	0x00	R3	0x00	IE	0x00
				R2	0x00	PC0N	0x00
pins	bits	TH1	TL1	R1	0x55	DPH	0x02
0x7E	0xFE P3	0x00	0x00	R0	0x00	DPL	0x16
0xFF	0xFF P2					SP	0x07
0xFB	0xFB P1	PC	8051				
0xFF	0xFF P0	0x0040		i	PSW	1 0 0 0	0 0 0 0

Modify RAM

Data Memory	addr	0x00	0x00	value												
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	
00	00	55	00	00	04	04	00	36	38	00	74	01	B6	00	00	00
10	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
20	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
30	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
40	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
50	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
60	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
70	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

Copyright ©2005-2021 James Rogers Remove All Breakpoints

- Posições de memória antes da inserção da senha:

System Clock (MHz) 12.0 15 Update Freq.

SBUF

R/0	W/0	TH0	TL0	R7	0x36	B	0x00
0x00	0x00	0x00	0x00	R6	0x00	ACC	0x00
RXD	TXD	TH0D	0x00	R5	0x00	PSW	0x00
1	1	TC0D	0x00	R4	0x00	IP	0x00
SC0N	0x00	TC0N	0x00	R3	0x00	IE	0x00
				R2	0x00	PC0N	0x00
pins	bits	TH1	TL1	R1	0x55	DPH	0x02
0x7F	0xFF P3	0x00	0x00	R0	0x00	DPL	0x40
0xFF	0xFF P2					SP	0x09
0xAB	0xAB P1	PC	8051				
0xFF	0xFF P0	0x00C2		i	PSW	0 0 0 0	0 0 0 0

Modify RAM

Data Memory	addr	0x00	0x00	value												
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	
00	00	55	00	00	00	00	00	36	1F	00	CF	00	B6	00	00	00
10	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
20	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
30	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
40	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
50	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
60	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
70	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

Copyright ©2005-2021 James Rogers Remove All Breakpoints

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

- Posições de memória após a inserção da senha e com o acesso Negado:

The screenshot shows the FDSIM51 simulator interface. At the top, the System Clock is set to 12.0 MHz and the Update Freq. is set to 15. Below this, the SBUF register is shown with R/O and W/O bits both set to 0x00. The RXD and TXD pins are both set to 1. The SC0N register is 0x00. The TH0 and TL0 registers are 0x00. The TH0D and TCON registers are 0x00. The pins and bits section shows P3, P2, P1, and P0 with values 0x7F, 0xFF, 0xFA, and 0xFF respectively. The TH1 and TL1 registers are 0x00. The PC register is 0x0040. The R7 register is 0x32. The R6 register is 0x00. The R5 register is 0x01. The R4 register is 0x04. The R3 register is 0x00. The R2 register is 0x00. The R1 register is 0x55. The R0 register is 0x00. The B register is 0x00. The ACC register is 0x00. The PSW register is 0x80. The IP register is 0x00. The IE register is 0x00. The PCON register is 0x00. The DPH register is 0x02. The DPL register is 0x24. The SP register is 0x07. The PC register is highlighted with the value 8051. The PSW register is 10000000. The Data Memory section shows a table of memory addresses and values.

addr	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
00	00	55	00	00	04	01	00	32	40	00	83	01	B6	00	00	00
10	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
20	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
30	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
40	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
50	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
60	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00
70	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00	00

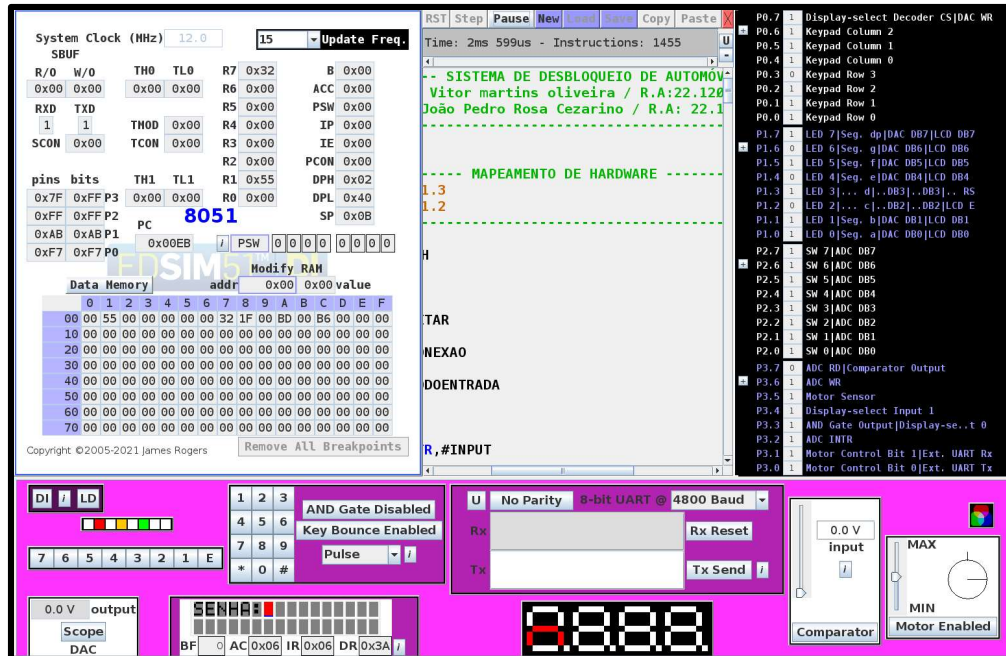
Copyright ©2005-2021 James Rogers

Remove All Breakpoints

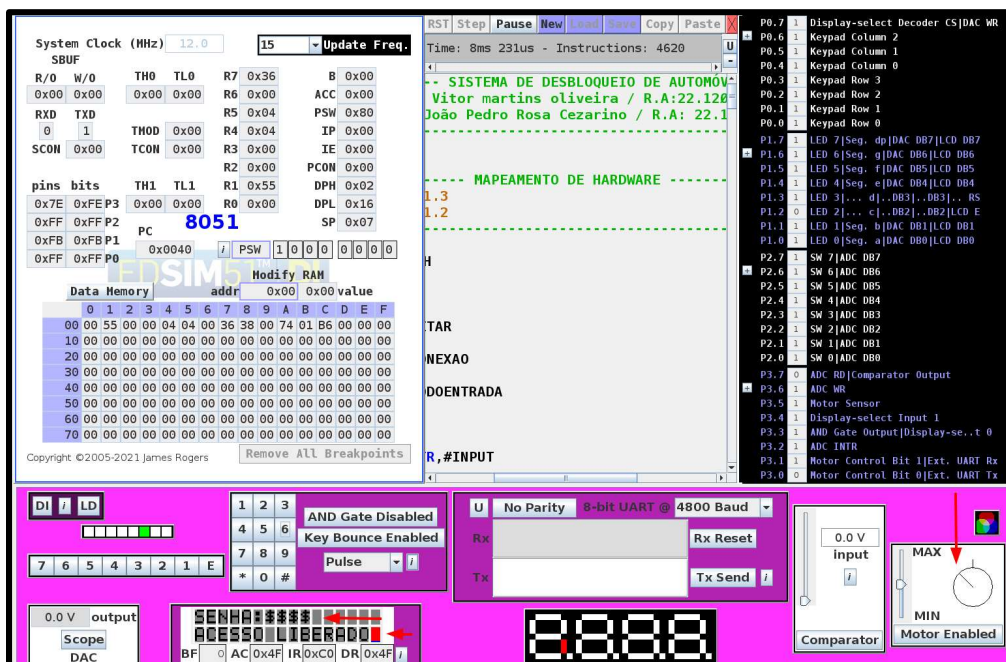
Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

4. Imagens da simulação realizada na IDE:

- Sistema requisitando a senha para o desbloqueio do carro:

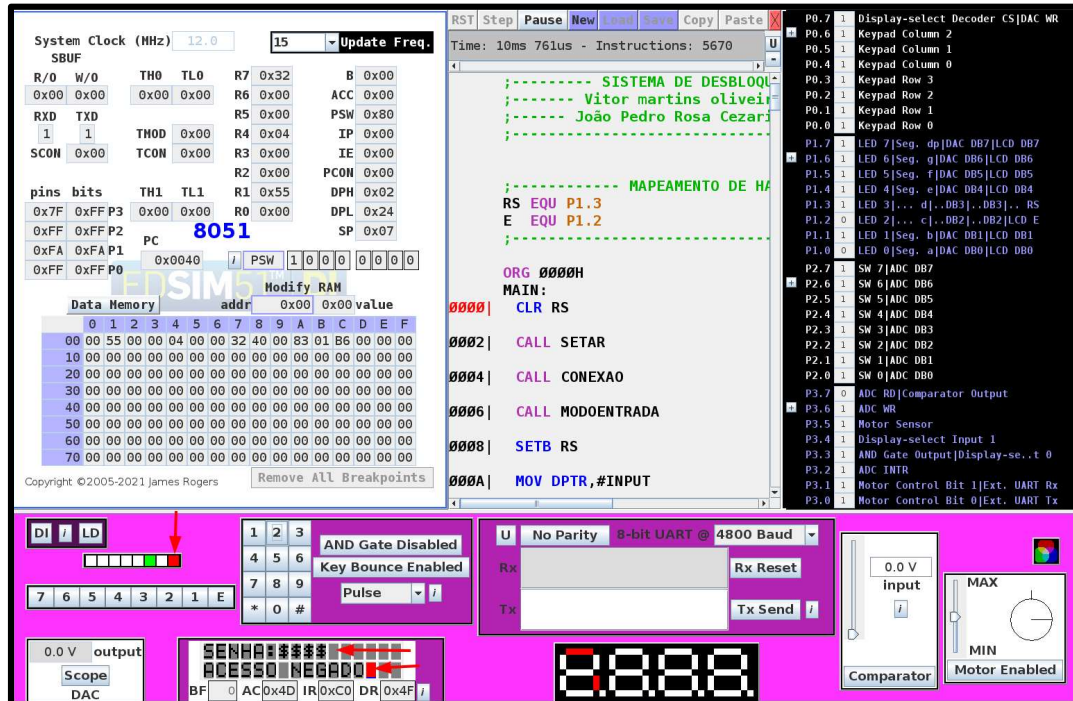


- Sistema após a inserção da senha correta (repare no motor girando e na mensagem impressa no display):



Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

- Sistema após a inserção da senha incorreta (O motor permanece parado e o LED vermelho acende, imitando um alarme antifurto). O display exibe a mensagem “Acesso Negado”.



Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

5. Discussões e conclusões

O projeto possibilitou à dupla um entendimento mais profundo a respeito de uma linguagem de baixa abstração e bem próxima ao hardware em si. Durante o desenvolvimento do projeto houve alguns impasses no decorrer da criação dos códigos. A ideia inicial para o projeto era de um Semáforo, porém, com o decorrer do projeto, percebemos que não seria possível programá-lo da forma desejada, isso porque não seria possível utilizar os LEDs necessários em conjunto com o display, já que o display utiliza alguns dos LEDs que seriam chave para o nosso projeto.

Após alguns dias, resolvemos trocar o tema do projeto e o escolhido foi o Sistema de Desbloqueio para automóveis. O tema chamou nossa atenção e decidimos seguir em frente com ele. Após realizar a troca, o projeto correu de forma natural e sem impasses. Foi possível implementar e utilizar grande parte das instruções aprendidas em aula no programa. A inspiração para a criação de um Sistema de desbloqueio surgiu a partir de carros norte americanos que já possuem uma tecnologia deste tipo, como por exemplo o Ford Fusion.

Após o desenvolvimento deste projeto, ambos entenderam como a linguagem Assembly é de fato utilizada no nosso dia a dia e como e ocorrem a movimentação dos bits e bytes dentro de um processador/microcontrolador e como as tarefas chegam até ele. aprender linguagens de baixa abstração é extremamente importante para que possamos compreender como as linguagens atuais realizam tantas operações e facilitam o desenvolvimento de código em geral. A linguagem ensina o que a CPU está fazendo e como funciona a execução de suas operações em cada instante. Certamente, entender um pouco de Assembly dá uma visão muito interessante de como são executadas as tarefas para as quais estão programadas.

Acreditamos que a linguagem Assembly, apesar de antiga, não está defasada. Isso porque, ela ainda é extremamente necessária para o desenvolvimento de hardwares e processadores, que nos auxiliam no dia a dia. Para entender a linguagem, não é necessário conhecer “bem” o hardware, mas sim dominar a linguagem e suas instruções (que variam de microcontrolador para microcontrolador). Apesar de não muito requisitada no mercado de trabalho, aprender o funcionamento das instruções de um processador pode ser um conhecimento diferencial e agregador para um profissional de T.I. Além disso, a grande maioria das vagas que requerem um conhecimento nesta linguagem possuem boas oportunidades e benefícios em empresas reconhecidas internacionalmente.

6. Código-fonte

```
;----- SISTEMA DE DESBLOQUEIO
DE AUTOMÓVEIS -----;
;----- Vitor martins oliveira /
R.A:22.120.067-8 -----;
;----- João Pedro Rosa Cezarino / R.A:
22.120.021-5 ----;
;-----
----;

;----- MAPEAMENTO DE
HARDWARE -----;
RS EQU P1.3
E EQU P1.2
;-----
-----;

ORG 0000H
MAIN:
    CLR RS

    CALL SETAR

    CALL CONEXAO

    CALL MODOENTRADA

    SETB RS

    MOV DPTR,#INPUT

DENOVO:
    CLR A
    MOVC A,@A+DPTR
    JZ PROXIMA

    CALL ENVIA
    INC DPTR
    JMP DENOVO

PROXIMA:
    MOV R4,#00H

    MOV R5,#00H

    MOV DPTR,#PASSWORD

REPETIR:
    CALL ESCANEIA
    SETB RS

    CLR A
    MOV A,#'$'
    CALL ENVIA

    CLR A
    MOVC A,@A+DPTR
    CALL VERIFICAENTRADA

    INC DPTR
    INC R4
    CJNE R4,#04H,REPETIR
    CJNE R5,#04H,ERRADO

;----- SENHA CERTA ----
-----;
CERTO:
    CALL CURSORPOS
    SETB RS

    CALL PERMITIDO
    JMP TERMINA

;----- SENHA ERRADA --
-----;
ERRADO:
    CALL CURSORPOS
    SETB RS

    CALL NEGADO

TERMINA:
    JMP $

SETAR:
    CLR P1.7
    CLR P1.6
    SETB P1.5
    CLR P1.4
```

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

CALL PISCA	CALL PISCA
CALL DELAY	CALL DELAY
CALL PISCA	RET
SETB P1.7	PISCA:
CLR P1.6	SETB E
CLR P1.5	CLR E
CLR P1.4	RET
CALL PISCA	ENVIA:
CALL DELAY	MOV C, ACC.7
RET	MOV P1.7, C
CONEXAO:	MOV C, ACC.6
CLR P1.7	MOV P1.6, C
CLR P1.6	MOV C, ACC.5
CLR P1.5	MOV P1.5, C
CLR P1.4	MOV C, ACC.4
CALL PISCA	MOV P1.4, C
SETB P1.7	CALL PISCA
SETB P1.6	MOV C, ACC.3
SETB P1.5	MOV P1.7, C
SETB P1.4	MOV C, ACC.2
CALL PISCA	MOV P1.6, C
CALL DELAY	MOV C, ACC.1
RET	MOV P1.5, C
MODOENTRADA:	MOV C, ACC.0
CLR P1.7	MOV P1.4, C
CLR P1.6	CALL PISCA
CLR P1.5	CALL DELAY
CLR P1.4	MOV R1, #55H
CALL PISCA	RET
CLR P1.7	;----- MAPEANDO O KEYPAD
SETB P1.6	-----;
SETB P1.5	ESCANEIA:
CLR P1.4	CLR P0.3
	CALL IDTECLA0
	SETB P0.3
	JB F0, FEITO

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

```

                                JNB P0.4, TECLA06
                                JNB P0.5, TECLA05
                                JNB P0.6, TECLA04
                                RET

                                CLR P0.2
                                CALL IDTECLA1
                                SETB P0.2
                                JB F0,FEITO

                                CLR P0.1
                                CALL IDTECLA2
                                SETB P0.1
                                JB F0,FEITO

                                CLR P0.0
                                CALL IDTECLA3
                                SETB P0.0
                                JB F0,FEITO

                                JMP ESCANEIA

FEITO:
    CLR F0
    RET

IDTECLA0:
    JNB P0.4, TECLA03
    JNB P0.5, TECLA02
    JNB P0.6, TECLA01
    RET

TECLA03:
    SETB F0
    MOV R7,#'3'
    RET

TECLA02:
    SETB F0
    MOV R7,#'2'
    RET

TECLA01:
    SETB F0
    MOV R7,#'1'
    RET

IDTECLA1:
                                JNB P0.4, TECLA06
                                JNB P0.5, TECLA05
                                JNB P0.6, TECLA04
                                RET

TECLA06:
    SETB F0
    MOV R7,#'6'
    RET

TECLA05:
    SETB F0
    MOV R7,#'5'
    RET

TECLA04:
    SETB F0
    MOV R7,#'4'
    RET

IDTECLA2:
    JNB P0.4, TECLA09
    JNB P0.5, TECLA08
    JNB P0.6, TECLA07
    RET

TECLA09:
    SETB F0
    MOV R7,#'9'
    RET

TECLA08:
    SETB F0
    MOV R7,#'8'
    RET

TECLA07:
    SETB F0
    MOV R7,#'7'
    RET

IDTECLA3:
    JNB P0.4, TECLAHASHTAG

                                JNB P0.5, TECLA00
                                JNB P0.6, TECLA01
```

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”

RET

TECLAHASHTAG:

SETB F0
MOV R7,#'#'
RET

TECLA00:

SETB F0
MOV R7,#'0'
RET

TECLAAST:

SETB F0
MOV R7,#'*'
RET

;-----
-----;

VERIFICAENTRADA:

CJNE A,07H,SAIDA
INC R5

SAIDA:

RET

CURSORPOS:

CLR RS
SETB P1.7
SETB P1.6
CLR P1.5
CLR P1.4

CALL PISCA

CLR P1.7
CLR P1.6
CLR P1.5
CLR P1.4

CALL PISCA

CALL DELAY
RET

DELAY:

MOV R0, #50
DJNZ R0, \$
RET

PERMITIDO:

MOV DPTR,#ACSLDO
CLR P3.0

VOLTAR:

CLR A
MOVC A,@A+DPTR
JZ COMECO
CALL ENVIA
INC DPTR
JMP VOLTAR

COMECO:

RET

NEGADO:

MOV DPTR,#ACSNDO
CLR P1.0

OUTRAVEZ:

CLR A
MOVC A,@A+DPTR
JZ VOLTACOMEÇO
CALL ENVIA
INC DPTR
JMP OUTRAVEZ

VOLTACOMEÇO:

RET

;----- ARMAZENANDO
AS STRINGS -----

;

ORG 0200H

INPUT: DB 'S', 'E', 'N', 'H', 'A', '!', 0

ACSLDO: DB 'A', 'C', 'E', 'S', 'S', 'O', ' ',

'L', 'T', 'B', 'E', 'R', 'A', 'D', 'O', 0

ACSNDO: DB 'A', 'C', 'E', 'S', 'S', 'O', ' ',
'N', 'E', 'G', 'A', 'D', 'O', 0



;----- SENHA -----
-----;

ORG 0240H

PASSWORD: DB '9', '8', '7', '6', 0

PARA:

JMP \$

END

Importante: Para usar o projeto da melhor forma, deixe a frequência de update em 15 e o botão em modo “Pulse”