

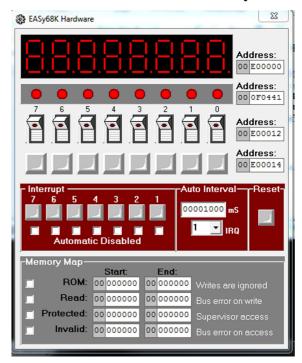
II0601 TP3 : Simulation Versatile Interface Adapter VIA6522

Une carte MPL 4080 peut accueillir 2 circuits VIA dont les adresses de base ainsi que les adresses de leurs registres sont définies dans le fichier equvia.X68 qu'il faut inclure dès la première ligne du programme. 'include c:\easy68K/equvia.X68

La platine était de ce type :



Son simulateur ou émulateur dans Easy68K:



Les fichiers .X68 et un compte rendu de TP contenant les organigrammes des programmes seront récupérés à la fin de la prochaine séance.

Exercice 1: Utilisation d'un port et programmation modulaire.

- 1.1. Réaliser un chenillard classique (une diode allumée, un décalage à la fois) sur le port A : écrire l'organigramme, programmer et exécuter pas à pas.
- 1.2. Modifier l'organigramme pour introduire une boucle de temporisation simple pour pouvoir l'exécuter en temps réel.
- 1.3. Introduire 2 boucles de temporisation dont l'une est emboitée dans l'autre. Ajuster les paramètres des boucles (nb de fois que les boucles sont exécutées) pour voir le chenillard se décaler toutes les 0,5 secondes environ.
- 1.4. Modifier l'organigramme pour rendre le programme modulaire de manière à le découper en 3 fonctions séparées décrites ci-dessous, puis écrire les 3 sous-programmes correspondants : « decal » : fonction de décalage ; « affich » : fonction d'affichage ; « tempo » : temporisation.

Exercice 2 : Utilisation de 2 ports, programmation modulaire, modification par lecture des entrées.

- **2.1** Réaliser un chenillard sur le port A dont la séquence est : 1 4 7 2 5 0 3 6 1 Pour cela modifier le sous-programme « decal ».
- Prévoir une fonction « lect » de lecture (sur le port B) de la vitesse de défilement. Cette lecture permettra de modifier la durée d'une des 2 boucles de « tempo ».
- 2.3 Prévoir une fonction « sens » pour choisir le sens de défilement.

 Pour cela restreindre la lecture de la vitesse de défilement sur les 7 bits de poids les plus faibles du port B et lire le sens sur le bit de poids le plus fort.

Exercice 3: Programmation par interruption

- **3.1**. Réaliser un programme modulaire d'un chenillard sur le port A dont la séquence est 2 diodes allumées, 2 décalage à la fois.
- 3.2 Modifier l'organigramme et le programme pour que le sens de rotation soit inversé si un front montant est détecté sur l'entrée d'interruption.
- 3.3 Modifier l'organigramme et le programme pour obtenir une temporisation plus précise en remplaçant la fonction temporisation de base par une temporisation matérielle faite par T1 = 100 ms.

La période de défilement sera d'une seconde.

Exemples de programme

```
Fichier equvia.X68
     equ $f0441
via1
             $f0461
via2 equ
    equ
equ
             $0
orb
             $0
irb
     equ
ora
             $2
             $2
      equ
ira
ddrb
             $4
dar.
ddra
      equ
             $6
      equ
             $8
t1lr
      equ
t1hr
             $a
      equ
             $c
t1l
      equ
             $e
t1h
      equ
              $10
t21
      equ
t2h
      equ
              $12
shr
      equ
              $14
              $16
acr
      equ
    equ
equ
              $18
rpc
ifr
              $1a
ier equ
ora_h equ
              $1c
              $1e
orb_h equ
              $1e
* Title :testvia
* Written by :FB
   include c:\easy68K/equvia.X68
   ORG $1000
START
********initialisation du via1*******
      lea via1,a0
********mise en sortie des ports A et B**********
      move.b #$FF,ddra(a0)
*******chargement des valeurs a afficher au debut******
      move.b #$01,d5
debut
      bsr affich ****appel du ssprog d'affichage
       bsr tempo ******appel du ssprog de temporisation
       rol.b #1,d5
                    ****decalage dun bit a gauche
                     ******boucle de retour
       bra debut
       move.b #9,d0
       trap #15
******sous prog affichage sur ports***********
affich move.b d5,ora(a0)
                            on envoie le contenu de d5 sur le port A
******sous prog tempo double boucle modif**************
tempo move.b #10,d2 debut boucle1 (valeur suivant vitesse voulue)
cyclee move.1 #6000,d1 debut boucle2 (base de temps compatible)
cyclei sub #1,d1
       cmp.1 #0,d1
       bgt cyclei
       sub.b #1,d2
       cmp.b #0,d2
       bgt cyclee
       rts
       END START ; last line of source*
```

```
* Program :inter
* Written by :DN
*-----
include c:\easy68K/equvia.X68
START ORG
            $1000
      lea via1, a0
      move.b #$00, ddra(a0)
       move.b #$ff, ddrb(a0)
       lea textel, al
init_inter
       move.l #inter, $70
                               %interrup front montant CA1
       move.b #$1, pcr(a0)
       move.b #%10000010, ier(A0) %interrup CA1 valide
       move.w #$2300, SR
       move.b #$0F, d0
       bsr affich
Cycle move.b ira(a0), d4
      cmp #00,d4
      beq gauche
droite
             ror.b #2, d0
             bra suite
             rol.b #2, d0
gauche
Suite bsr affich
      bra cycle
      bra arret_sim
textel dc.w 'inter'
affich move.b d0, orb(a0)
Tempo move.1 #$1FF, d2
     move.l #$FFF, d1
cycle1 move.1 d1,d3
cycle2 dbf d3, cycle2
      dbf d2, cycle1
      rts
inter bchg #0, d4
       move.w #14, d0 * pour afficher un texte
                     * affichage du texte pointé par al
       trap #15
       bset #1, ifr(a0)
            move.b #9,d0
arret_sim
              trap #15
                     END START
       MOVE.B #9,D0
                           Halt Simulator
       TRAP
             #15
       END START
```