

هنگام جابجایی بین حالت *tri-state* و خروجی *high state* یک حالت میانی با فعال کردن *pull-up* یا خروجی *low state* باید رخ دهد.

به طور معمول، حالت فعال کردن *pull-up* کاملاً قابل قبول است زیرا یک محیط با *high-impedant* تفاوت بین *high driver* و یک *pull-up* را متوجه نخواهد شد. جابجایی بین ورودی با *pull-up* و خروجی *low state* هم مشکل ایجاد می کند. کاربر باید از حالت *tri-state* یا حالت *high state* خروجی به عنوان مرحله میانی استفاده کند.

خیر، باید مدت زمان مشخصی (به اندازه ی یک پریود کلاک) بین آن ها فاصله باشد تا دستورات *sync* باشند. برای این کار بین یک دستور خواندن و نوشتن، یک *nop* اضافه میشود.

When reading back a software assigned pin value, a *nop* instruction must be inserted as indicated in Figure 25. The *out* instruction sets the "SYNC LATCH" signal at the positive edge of the clock. In this case, the delay t_{pd} through the synchronizer is one system clock period.

Figure 25. Synchronization when Reading a Software Assigned Pin Value

