UNIT 7 EXERCISE 8051 INSTRUCTIONS

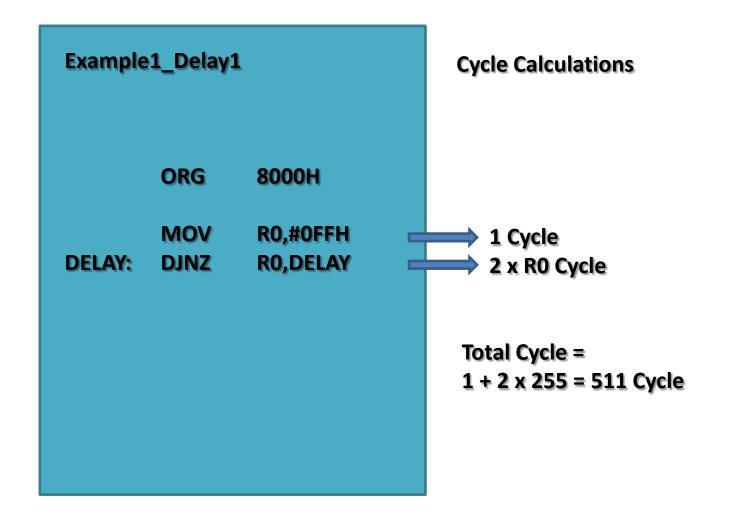
2012학년 2학기

마이크로 프로세서 실습

SINGLE-LOOP DELAY



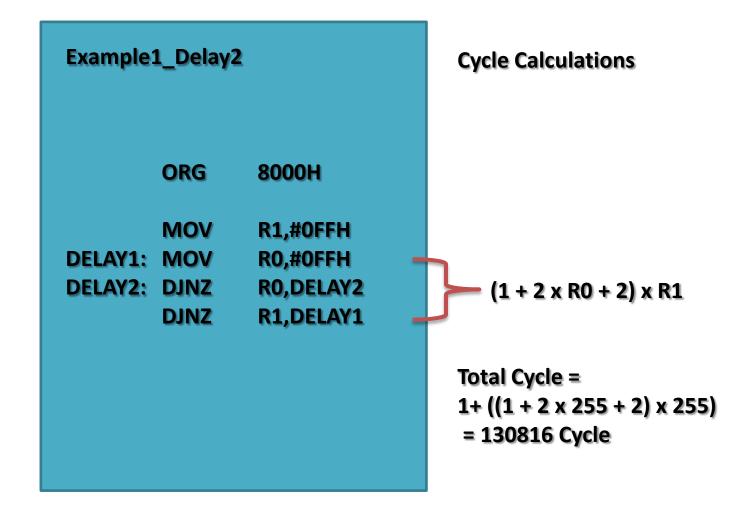
■ 단일루프 Delay



DOUBLE-LOOP DELAY



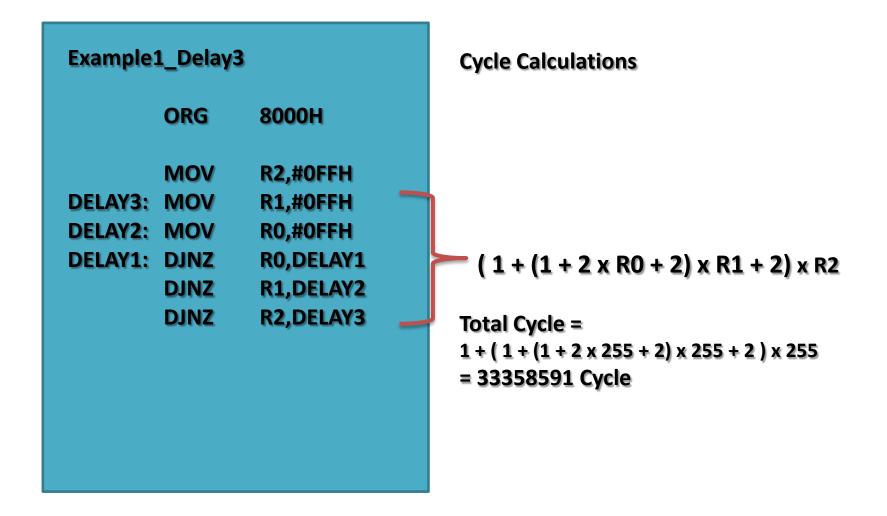
■ 이중루프 Delay



TRIPLE-LOOP DELAY

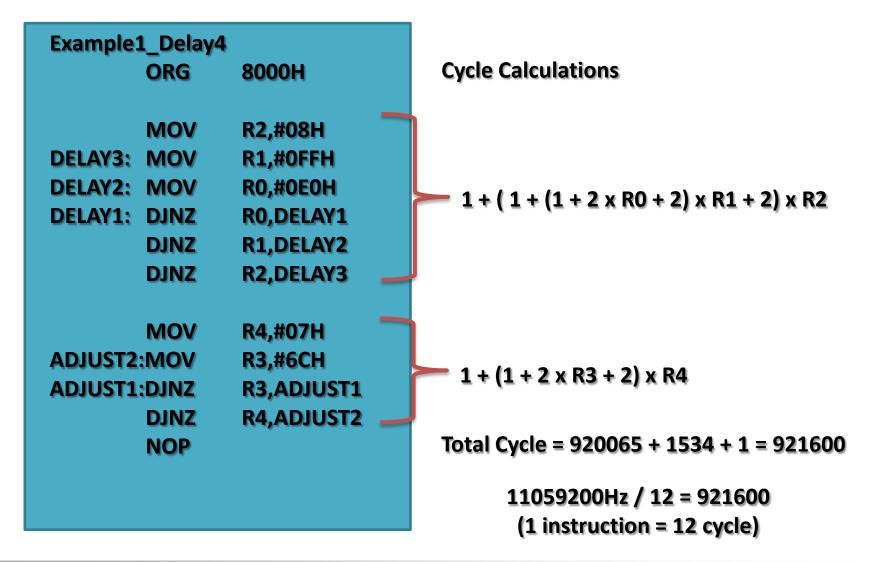


■ 삼중루프 Delay



QUAD-LOOP DELAY

■ 사중루프 Delay (1초 만들기)

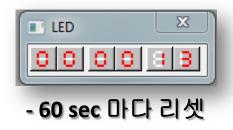


EXAMPLE

- 카운터
 - ↑ 1초에 1씩 증가하여 60초 마다 Port Diode에 왼쪽으로 시프트 하는 카운터 제작
 - ASSEMBLE CODE / LED / Port Diode

			CONDITION:	CJNE	R5,#59H,SEC
	ORG 8000H		0011011110111	MOV	A,R6
LEDSEG	EQU OFFC1H CÀLL SECCLEAR			MOV RL MOV	P1,A A R6,A
	MOV R6,#111111 MOV P1,R6	110B		MOV CALL JMP	R5,#00H SECCLEAR START
START: DELAV3: DELAV2: DELAV1:	MOV R2,#0008H MOV R1,#00FFH MOV R0,#00E0H DJNZ R0,DELAY1 DJNZ R1,DELAY2 DJNZ R2,DELAY3		SEC:	MOV ADD DA MOV CALL CALL	A,R5 A,#1H A R5,A DELAY4 DISSEC
ADJUST2: ADJUST1:	MOV R4,#003H MOV R3,#0FAH DJNZ R3,ADJUST1 DJNZ R4,ADJUST2 NOP		DELAY4:	JMP NOP NOP RET	START
	NOP NOP		SECCLEAR:	MOV CALL RET	A,#00H DISSEC
			DISSEC:	MOV MOVX RET	DPTR,#LEDSEG @DPTR,A

END





- 60 sec 마다 왼쪽으로 시프트

ASSEMBLE CODE _ Counter

ORG 8000H

LEDSEC EQU OFFC1H

LCALL SECCLEAR

MOV R6,#11111110B

MOV P1,R6

START: MOV R2,#08H

DELAY3: MOV R1,#0FFH

DELAY2: MOV RO,#0E0H

DELAY1: DJNZ RO,DELAY1

DJNZ R1,DELAY2

DJNZ R2,DELAY3

; 프로그램과 데이터의 시작번지 지정

; SEC 표시 주소

; SEC 표시 초기화

; Port Diode 초기화 (0 : 점등, 1 : 소등)

; 초기 Port Diode 점등

; 1초 타이밍 루틴 시작 Label

ASSEMBLE CODE _ Counter

```
MOV R4,#003H
ADJUST2: MOV R3,#0FAH
ADJUST1: DJNZ R3,ADJUST1
        DJNZ R4,ADJUST2
        NOP
        NOP
        NOP
CONDITION: CJNE R5,#59H,SEC
       MOV A,R6
        MOV P1,A
        RL
        MOV R6,A
        MOV R5,#00H
        LCALL SECCLEAR
        LJMP START
```

; 추가적으로 필요한 주기 조절

; 초 단위 비교 (59와 비교) 틀리면 SEC로 분기

; 1분 마다 Port Diode 점등

; Port Diode 왼쪽으로 시프트

; 초 단위 카운터 초기화

; 00:00:59 -> 00:00:00

; START로 분기

ASSEMBLE CODE _ Counter

SEC: MOV A,R5

ADD A,#1H

DA A

MOV R5,A

LCALL DELAY4

LCALL DISSEC

LJMP START

DELAY4: NOP

NOP

RET

; 초 단위 1씩 증가

; 십진수 표현

; 주기 조절을 위한 DELAY4로 분기

; 초 표시 루틴 호출

; START로 분기

; 59초가 아닌 경우와 맞는 경우의 Delay 시간을 갖게 하기 위한 Delay 루틴

ASSEMBLE CODE _ Counter

SECCLEAR: MOV A,#00H

LCALL DISSEC

RET

DISSEC: MOV DPTR,#LEDSEC

MOVX @DPTR,A

RET

END

; 초 표시 변수 초기화 ; 초 표시 루틴 호출

; 초 표시

; 어셈블러 작업 종료



ORG 8000H

LEDSEC EQU OFFC1H

LCALL SECCLEAR

MOV R6,#11111110B

MOV P1,R6

START: MOV R2,#08H

DELAY3: MOV R1,#0FFH

DELAY2: MOV RO,#0E0H

DELAY1: DJNZ RO,DELAY1

DJNZ R1,DELAY2

DJNZ R2,DELAY3

Cycle Calculations

- 1 + ((1+ (1 + 2 x R0 + 2) x R1 + 2) x R2)
- = 920065 Cycle이 걸림
- 1초는 921600 Cycle 이므로 1535 Cycle이 더 필요하다.

ASSEMBLE CODE _ Counter

MOV R4,#003H

ADJUST2: MOV R3,#0FAH

ADJUST1: DJNZ R3,ADJUST1

DJNZ R4,ADJUST2

NOP

NOP

NOP

CONDITON: CJNE R5,#59H,SEC

MOV A,R6

MOV P1,A

RL A

MOV R6,A

MOV R5,#00H

LCALL SECCLEAR

LJMP START

Cycle Calculations

- 1 + (1 + 2 x R3 + 2) x R4
 => 1510 + 3(NOP) Cycle이 걸림
- 나머지 22Cycle은 1초를 표시하는 루틴에서 처리함

ASSEMBLE CODE _ Counter

SEC: MOV A,R5

ADD A,#1H

DA A

MOV R5,A

LCALL DELAY4

LCALL DISSEC

LJMP START

DELAY4: NOP

NOP

RET

Cycle Calculations

+ Case 1

CJNE(59가 아니면) -> SEC로 분기 -> ADD

-> DA -> MOV -> DISSEC -> MOV -> MOVX

-> RET -> START로 분기

Case1 Cycle = 22 Cycle



SECCLEAR: MOV A,#00H

LCALL DISSEC

RET

DISSEC: MOV DPTR,#LEDSEC

MOVX @DPTR,A

RET

END

- Cycle Calculations
 - + Case 2

CJNE(59이면) -> MOV -> MOV -> RL -> MOV

-> MOV -> SECCLEAR로 분기 -> MOV ->

DISSEC로 분기 -> MOV -> MOVX -> RET -> RET

- -> START로 분기
- Case2 Cycle = 22 Cycle
- + Total Cycle = 920065 + 1513 + 22 = 921600

THANK YOU