

Subject Name (Gujarati)

1333202 -- Winter 2023

Semester 1 Study Material

Detailed Solutions and Explanations

પ્રશ્ન 1(અ) [3 ગુણ]

માઇક્રોપોસેસર ની વ્યાખ્યા આપો.

જવાબ

માઇક્રોપોસેસર એ એક સિંગલ ચિપ CPU છે જેમાં digital computer ના central processing unit ના કાર્યો કરવા માટે જરૂરી બધા arithmetic, logic અને control circuits હોય છે.

Table 1: માઇક્રોપોસેસર ની મુખ્ય વિશેષતાઓ

વિશેષતા	વર્ણન
Single Chip Processing Unit	એક integrated circuit પર સંપૂર્ણ CPU instructions execute કરે છે અને calculations કરે છે
Control Logic	system operations અને data flow ને manage કરે છે

- **Central Processing Unit:** મુખ્ય component જે instructions execute કરે છે
- **Integrated Circuit:** બધા functions એક જ silicon chip પર combined
- **Programmable Device:** stored instructions આધારે વિવિધ programs execute કરી શકે છે

મેમરી ટ્રીક

"Single Chip CPU = Smart Computer Processor Unit"

પ્રશ્ન 1(બ) [4 ગુણ]

માઇક્રોપોસેસર ના ફ્લેગ રેજિસ્ટર ને સમજાવો.

જવાબ

Flag register માં ALU દ્વારા કરવામાં આવેલા arithmetic અને logical operations ના result વિશે status information store થાય છે.

Table 2: 8085 Flag Register Bits

Flag	Position	હેતુ
S (Sign)	Bit 7	Result નું sign દર્શાવે છે (1=negative, 0=positive)
Z (Zero)	Bit 6	Result zero હોય ત્યારે set થાય છે
AC (Auxiliary Carry)	Bit 4	Bit 3 થી bit 4 માં carry
P (Parity)	Bit 2	Even parity flag
CY (Carry)	Bit 0	MSB માંથી carry

- **Status Indicator:** છેલ્લા operation result ની condition બતાવે છે
- **Conditional Instructions:** Branching અને decision making માટે ઉપયોગ થાય છે
- **5 Active Flags:** Sign, Zero, Auxiliary Carry, Parity અને Carry flags

મેમરી ટ્રીક

"Flags Show Zero, Sign, Parity, Auxiliary, Carry"

પ્રશ્ન 1(ક) [7 ગુણ]

માઇક્રોપોસેસર નું instruction format ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

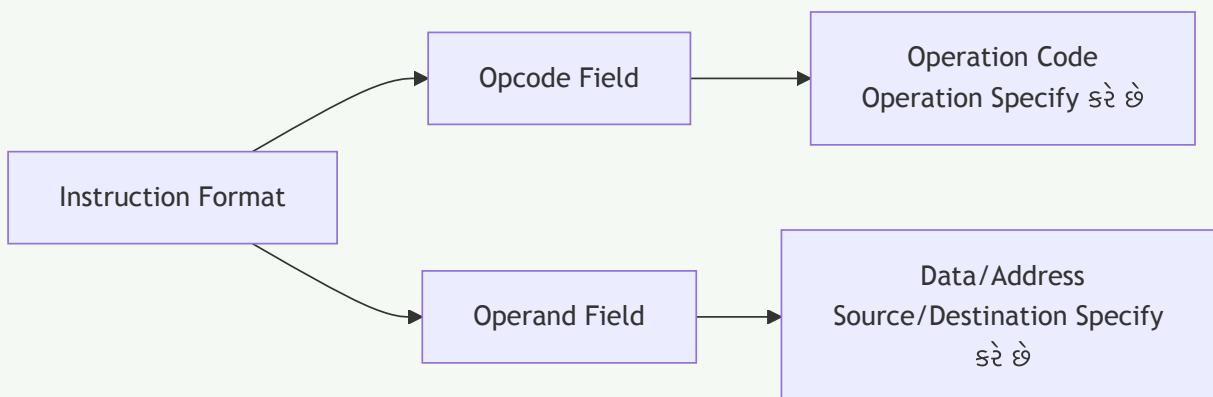
જવાબ

Microprocessor instructions માં opcode અને operand fields હોય છે જે operation અને data locations specify કરે છે.

Table 3: 8085 Instruction Format Types

Format	Size	Structure	Example
1-Byte	8 bits	Opcode only	MOV A,B
2-Byte	16 bits	Opcode + 8-bit data	MVI A,05H
3-Byte	24 bits	Opcode + 16-bit address	LDA 2000H

ડાયાગ્રામ:



- **Opcode Field:** ક્યું operation કરવું છે તે define કરે છે (ADD, MOV, JMP)
- **Operand Field:** Data, register અથવા memory address information હોય છે
- **Variable Length:** Instructions 1, 2 અથવા 3 bytes ની હોઈ શકે છે
- **Addressing Modes:** Operand location specify કરવાની વિવિધ રીતો

મેમરી ટ્રીક

“Opcode Operations + Operand Objects = Complete Commands”

પ્રશ્ન 1(ક) OR) [7 ગુણ]

માઇક્રોપોસેસરમાં ALU, Control Unit અને CPU સમજાવો.

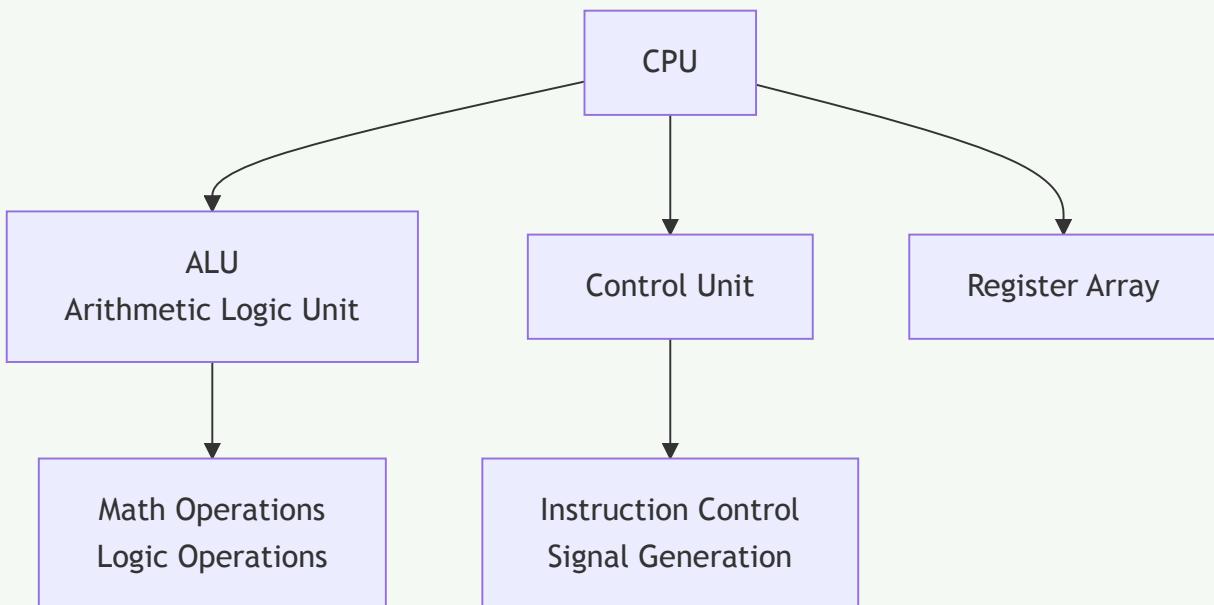
જવાબ

CPU માં ત્રણ મુખ્ય functional units છે જે instructions execute કરવા માટે સાથે મળીને કામ કરે છે.

Table 4: CPU Components અને Functions

Component	Primary Function	Key Operations
ALU	Arithmetic & Logic Operations	ADD, SUB, AND, OR, XOR
Control Unit	Instruction Control	Fetch, Decode, Execute
CPU	Overall Processing	બધા operations coordinate કરે છે

ડાયગ્રામ:



- ALU Functions:** બધા arithmetic calculations અને logical operations કરે છે
- Control Unit Tasks:** Instruction execution cycle manage કરે છે અને control signals generate કરે છે
- CPU Coordination:** Complete processing માટે ALU અને Control Unit ને integrate કરે છે

મેમરી ટ્રીક

“ALU Adds, Control Commands, CPU Coordinates”

પ્રશ્ન 2(અ) [૩ ગુણ]

ALE signal નું કાર્ય સમજાવો.

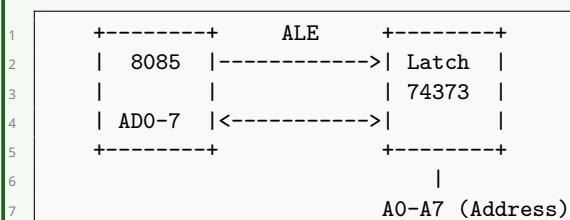
જવાબ

ALE (Address Latch Enable) signal નો ઉપયોગ lower-order address અને data lines ને demultiplex કરવા માટે થાય છે.

Table 5: ALE Signal Functions

Function	વર્ણન
Address Latching	Lower 8-bit address capture કરે છે
Demultiplexing	Address ને data થી separate કરે છે
Timing Control	Timing reference પ્રદાન કરે છે

ડાયગ્રામ:



- Active High Signal:** T1 state દરમિયાન ALE high જાય છે
- External Latching:** Address hold કરવા માટે 74373 latch સાથે ઉપયોગ થાય છે
- System Timing:** External devices માટે reference પ્રદાન કરે છે

પ્રશ્ન 2(બ) [4 ગુણ]

માઇક્રોસેસર અને માઇક્રોકૉંટ્રોલર ની સરખામણી કરો

જવાબ

Table 6: Microprocessor vs Microcontroller Comparison

Parameter	Microprocessor	Microcontroller
Design	General purpose	Application specific
Memory	External RAM/ROM	Internal RAM/ROM
I/O Ports	External interface	Built-in I/O ports
Timers	External	Built-in timers
Cost	વધુ system cost	ઓછો system cost
Power	વધુ consumption	ઓછો consumption

- Integration Level:** Microcontroller માં વધુ integrated components હોય છે
- Application Focus:** Microprocessor computing માટે, microcontroller control માટે
- System Complexity:** Microprocessor ને વધુ external components જોઈએ છે
- Design Flexibility:** Microprocessor વધુ expandability આપે છે

મેમરી ટ્રીક

પ્રશ્ન 2(ક) [7 ગુણ]

માઇક્રોસેસરનો બ્લોક ડાયગ્રામ દોરો અને સમજાવો.

જવાબ

8085 microprocessor માં કેટલાક functional blocks છે જે સાથે મળીને કામ કરે છે.

ડાયગ્રામ:

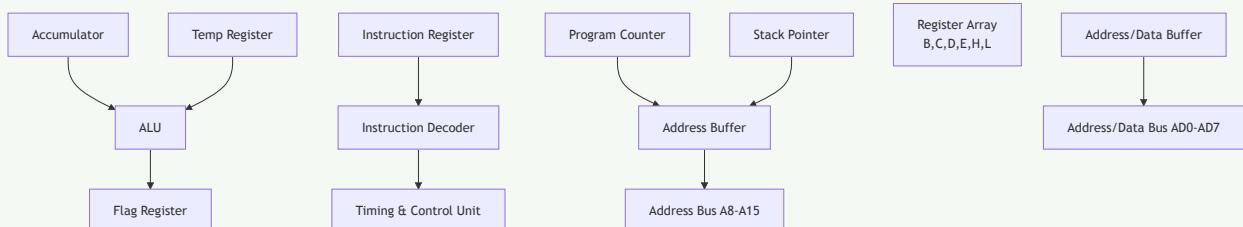


Table 7: Block Functions

Block	Function
ALU	Arithmetic અને logical operations
Register Array	Temporary data storage (B,C,D,E,H,L)
Control Unit	Instruction execution control
Address Buffer	Address bus lines drive કરે છે

- Data Path:** Internal bus દ્વારા registers વરચે information flow થાય છે
- Control Signals:** Timing અને control unit દ્વારા generate થાય છે
- Bus Interface:** External memory અને I/O devices સાથે connect કરે છે
- Register Operations:** Operands અને results માટે temporary storage

પ્રશ્ન 2(અ OR) [3 ગુણ]

માઇક્રોસેસરના 16 bits registers સમજાવો.

જવાબ

8085 માં 8-bit register pairs ને combine કરીને બનેલા ત્રણ 16-bit registers છે.

Table 8: 16-bit Registers

Register	Formation	Purpose
PC	Single 16-bit	Program Counter - next instruction address
SP	Single 16-bit	Stack Pointer - stack ના top જી address
HL	H + L registers	Memory pointer - data address

- **Program Counter:** આપમેળે next instruction પર increment થાય છે
- **Stack Pointer:** Stack પર last pushed data તરફ point કરે છે
- **HL Pair:** Memory addressing માટે સૌથી વધુ વપરાતું

મેમરી ટ્રીક

"PC Points Program, SP Stacks Properly, HL Holds Location"

પ્રશ્ન 2(બ OR) [4 ગુણ]

માઇક્રોસેસર માં lower order address અને data lines ને de-multiplexing કરવાનું સમજાવો.

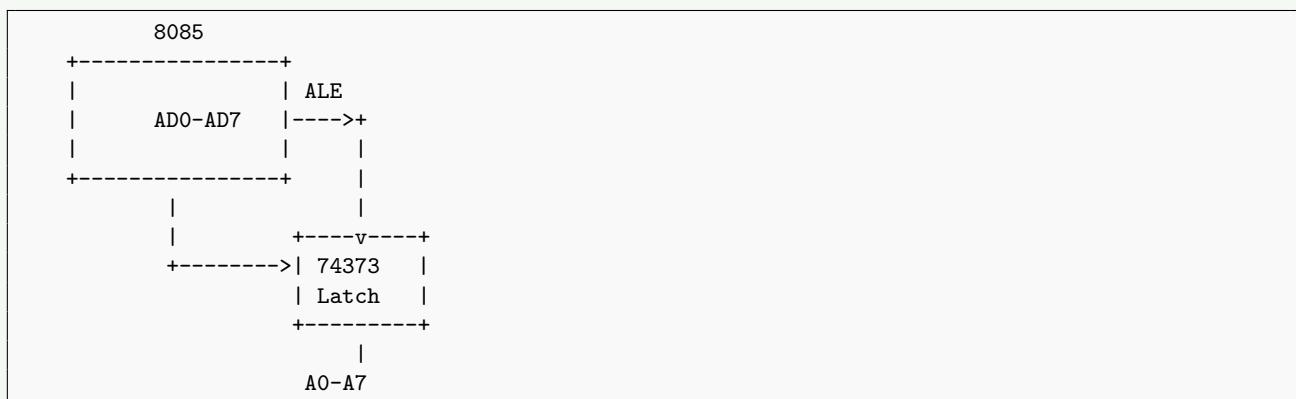
જવાબ

8085 pin count ઘટાડવા માટે lower 8-bit address ને data lines સાથે multiplex કરે છે.

Table 9: Multiplexed Lines

Lines	T1 State	T2-T4 States
AD0-AD7	Lower Address A0-A7	Data D0-D7
ALE Signal	High	Low

ડાયગ્રામ:



- **Time Division:** સમાન lines પહેલા address પછી data carry કરે છે
- **External Latch:** ALE high હોય ત્યારે 74373 address capture કરે છે
- **Signal Separation:** અલગ address અને data buses બનાવે છે

"ALE Always Latches External Address Elegantly"

પ્રશ્ન 2(ક) OR) [7 ગુણ]

8085 નો pin diagram દોરો અને સમજાવો.

જવાબ

8085 એ multiplexed address/data bus વાળું 40-pin microprocessor છે.

ડાયાગ્રામ:

8085 Pin Diagram	
1	+-----+
2	X1 1 40 Vcc
3	X2 2 39 HOLD
4	RST 3 38 HLDA
5	SOD 4 37 CLK
6	SID 5 36 RESET
7	TRAP 6 35 READY
8	RST7 7 34 IO/M*
9	RST6 8 33 S1
10	RST5 9 32 RD*
11	INTR 10 31 WR*
12	INTA 11 30 ALE
13	AD0 12 29 S0
14	AD1 13 28 A15
15	AD2 14 27 A14
16	AD3 15 26 A13
17	AD4 16 25 A12
18	AD5 17 24 A11
19	AD6 18 23 A10
20	AD7 19 22 A9
21	Vss 20 21 A8
22	+-----+

Table 10: Pin Groups

Group	Pins	Function
Address/Data	AD0-AD7, A8-A15	Memory addressing અને data transfer
Control	ALE, RD, WR, IO/M*	Bus control signals
Interrupts	INTR, RST7-RST5, TRAP	Interrupt handling
Power	Vcc, Vss	Power supply connections

- **Multiplexed Bus:** AD0-AD7 address અને data બને carry કરે છે
- **Active Low Signals:** * વાળા signals active low છે
- **Crystal Connections:** Clock generation માટે X1, X2

મેમરી ટ્રીક

"Forty Pins Provide Perfect Processing Power"

પ્રશ્ન 3(અ) [3 ગુણ]

માઇકોક્રોલર ની clock અને reset circuit નો diagram દોરો

જવાબ

8051 ને proper operation માટે external clock અને reset circuits જોઈએ છે.

ડાયાગ્રામ:

```

1 Clock Circuit:
2     +12MHz Crystal
3
4 XTAL1 +---+ | |---+ XTAL2
5         |       |
6     30pF     30pF
7         |       |
8     GND      GND
9
0 Reset Circuit:
1     +5V
2
3     10K
4
5 RST ---+---+ | |---+GND
6           10µF

```

Table 11: Circuit Components

Component	Value	Purpose
Crystal	11.0592 MHz	Clock generation
Capacitors	30pF દ્વારા	Crystal stabilization
Reset Resistor	10KΩ	Reset માટે pull-up
Reset Capacitor	10µF	Power-on reset delay

- **Clock Frequency:** Serial communication માટે સામાન્ય રીતે 11.0592 MHz
- **Reset Duration:** ઓછામાં ઓછા 2 machine cycles માટે high હોવું જોઈએ
- **Power-on Reset:** Power apply થાય ત્યારે automatic reset

મેમરી ટ્રીક

"Crystals Create Clock, Resistors Reset Reliably"

પ્રશ્ન 3(બ) [4 ગુણ]

માઇકોક્રોલર ની આંતરીક RAM સમજાવો.

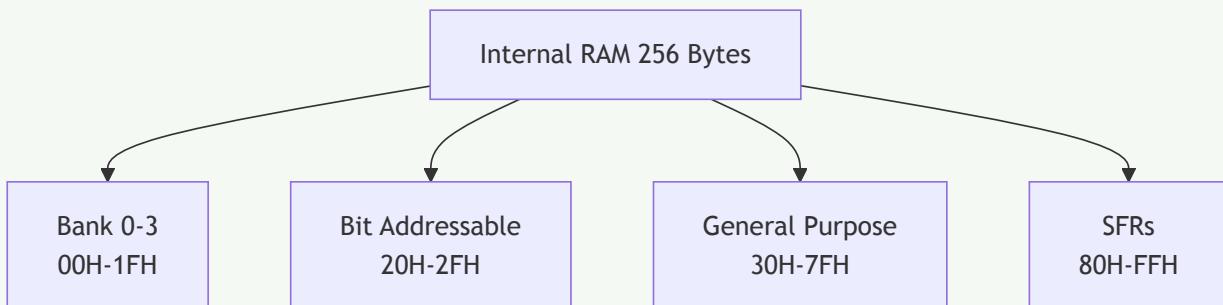
જવાબ

8051 માં વિવિધ sections માં organize થયેલા 256 bytes ની internal RAM છે.

Table 12: Internal RAM Organization

Address Range	Size	Purpose
00H-1FH	32 bytes	Register Banks (4 banks ×8registers)
20H-2FH	16 bytes	Bit-addressable area
30H-7FH	80 bytes	General purpose RAM
80H-FFH	128 bytes	Special Function Registers (SFRs)

ડાયાગ્રામ:



- **Register Banks:** દેક્ષમાં 8 registers (R0-R7) વાળા ચાર banks
- **Bit Addressing:** 20H-2FH area માં individual bits address કરી શકાય છે
- **Stack Area:** સામાન્ય રીતે general purpose RAM area માં હોય છે
- **Direct Access:** બધા locations direct addressing દ્વારા accessible છે

મેમરી ટ્રીક

“RAM Registers, Bits, General, Special Functions”

પ્રશ્ન 3(ક) [7 ગુણ]

8051 નો બ્લોક ડાયાગ્રામ સમજાવો.

જવાબ

8051 microcontroller એક જ chip પર CPU, memory અને I/O integrate કરે છે.

ડાયાગ્રામ:

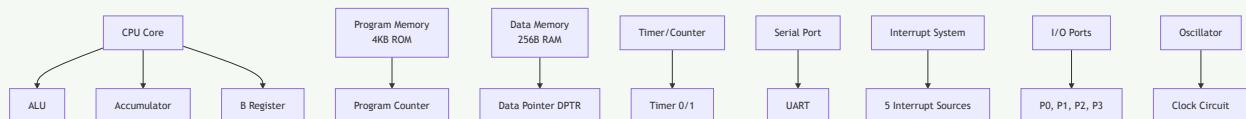


Table 13: મુખ્ય Blocks

Block	Function
CPU	Instruction execution અને control
Memory	4KB ROM + 256B RAM
Timers	બે 16-bit timer/counters
I/O Ports	ચાર 8-bit bidirectional ports
Serial Port	Full-duplex UART
Interrupts	5-source interrupt system

- **Harvard Architecture:** અલગ program અને data memory spaces
- **Built-in Peripherals:** Timers, serial port, interrupts integrated
- **Expandable:** External memory અને I/O add કરી શકાય છે
- **Control Applications:** Embedded control tasks માટે optimized

મેમરી ટ્રીક

“Complete Control Chip Contains CPU, Memory, I/O”

પ્રશ્ન 3(અ OR) [3 ગુણ]

DPTR અને PC નું કાર્ય સમજાવો.

જવાબ

DPTR અને PC એ memory addressing માટે 8051 માં મહત્વપૂર્ણ 16-bit registers છે.

Table 14: DPTR અને PC Functions

Register	Full Form	Function
DPTR	Data Pointer	External data memory તરફ point કરે છે
PC	Program Counter	Next instruction address તરફ point કરે છે

- **DPTR Usage:** External RAM અને lookup tables access કરવા માટે
- **PC Function:** Instruction fetch પછી આપમેળે increment થાય છે
- **16-bit Addressing:** બંને 64KB memory space address કરી શકે છે

મેમરી ટ્રીક

“DPTR Data Pointer, PC Program Counter”

પ્રશ્ન 3(બ) [4 ગુણ]

માઇકોક્રોલરમાં timer ના અલગ અલગ modes સમજાવો.

જવાબ

8051 માં ચાર અલગ operating modes સાથે બે timers છે.

Table 15: Timer Modes

Mode	Configuration	Purpose
Mode 0	13-bit timer	8048 સાથે compatible
Mode 1	16-bit timer	Maximum count capability
Mode 2	8-bit auto-reload	Constant time intervals
Mode 3	બે 8-bit timers	Timer 0 split operation

- **Mode Selection:** TMOD register bits દ્વારા control થાય છે
- **Timer 0/1:** બંને timers modes 0, 1, 2 support કરે છે
- **Mode 3 Special:** ફક્ત Timer 0 જ mode 3 માં operate કરી શકે છે
- **Applications:** Delays, baud rate generation, event counting

મેમરી ટ્રીક

“Modes Make Timers Tremendously Versatile”

પ્રશ્ન 3(ક) [7 ગુણ]

માઇકોક્રોલર ની interrupts સમજાવો.

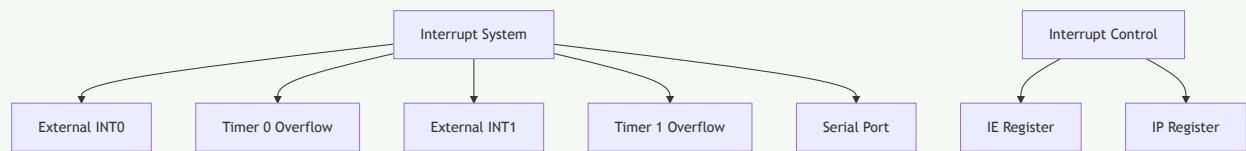
જવાબ

8051 માં external events handle કરવા માટે 5-source interrupt system છે.

Table 16: 8051 Interrupt Sources

Interrupt	Vector Address	Priority	Trigger
Reset	0000H	સૌથી વધુ	Power-on/External
External 0	0003H	વધુ	INT0 pin
Timer 0	000BH	મધ્યમ	Timer 0 overflow
External 1	0013H	મધ્યમ	INT1 pin
Timer 1	001BH	ઓછું	Timer 1 overflow
Serial	0023H	સૌથી ઓછું	Serial communication

ડાયાગ્રામ:



- **Interrupt Enable:** IE register individual interrupt enables control કરે છે
- **Priority Control:** IP register interrupt priorities set કરે છે
- **Vector Addresses:** દરેક interrupt નું fixed vector location છે
- **Nested Interrupts:** વધુ priority ઓછી priority ને interrupt કરી શકે છે

મેમરી ટ્રીક

“Five Interrupt Sources Serve System Efficiently”

પ્રશ્ન 4(અ) [3 ગુણ]

8051 ની data transfer instruction ઉદાહરણ આપી સમજાવો.

જવાબ

Data transfer instructions registers, memory અને I/O ports વચ્ચે data move કરે છે.

Table 17: Data Transfer Instructions

Instruction	Example	Function
MOV	MOV A,#55H	Immediate data ને accumulator માં move કરે છે
MOVX	MOVX A,@DPTR	External RAM ને accumulator માં move કરે છે
MOVC	MOVC A,@A+PC	Code memory ને accumulator માં move કરે છે

- **MOV Variants:** Register to register, immediate to register
- **External Access:** External RAM operations માટે MOVX
- **Code Access:** Program memory tables read કરવા માટે MOVC

મેમરી ટ્રીક

“MOV Moves data, MOVX eXternal, MOVC Code”

પ્રશ્ન 4(બ) [4 ગુણ]

માઇક્રોકોલરના addressing modes નું list બનાવી સમજાવો.

જવાબ

8051 flexible data access માટે કેટલાક addressing modes support કરે છે.

Table 18: 8051 Addressing Modes

Mode	Example	વર્ણન
Immediate	MOV A,#55H	Instruction માં data specify કર્યો છે
Register	MOV A,R0	Register contents ઉપયોગ કરે છે
Direct	MOV A,30H	Direct memory address
Indirect	MOV A,@R0	Register માં stored address
Indexed	MOVC A,@A+DPTR	Base address plus offset

- **Immediate Mode:** Instruction मાં constant data included છે
- **Register Mode:** Register file ઉપયોગ કરીને સૌથી જડપી execution
- **Direct Mode:** કોઈપણ internal RAM location access કરે છે
- **Indirect Mode:** Arrays માટે pointer-based addressing
- **Indexed Mode:** Table lookup અને array access

મેમરી ટ્રીક

“Immediate, Register, Direct, Indirect, Indexed Addressing”

પ્રશ્ન 4(ક) [7 ગુણ]

8 data block ને શરૂઆત ના address location 100h થી 200h માં copy કરવાનો program લખો.

જવાબ

Assembly Program:

```

1 ORG 0000H      ; Start address
2 MOV R0,#100H    ; Source address pointer
3 MOV R1,#200H    ; Destination address pointer
4 MOV R2,#08H     ; 8 bytes   counter
5
6 LOOP:
7 MOV A,@R0       ; Source   data read
8 MOV @R1,A        ; Destination   data write
9 INC R0           ; Source pointer increment
10 INC R1          ; Destination pointer increment
11 DJNZ R2,LOOP    ; Counter decrement   zero   jump
12
13 END             ; Program   end

```

Table 19: Register Usage

Register	Purpose
R0	Source address pointer (100H)
R1	Destination address pointer (200H)
R2	Loop counter (8 bytes)
A	Temporary data storage

- **Indirect Addressing:** Memory access માટે @R0 અને @R1
- **Loop Control:** DJNZ instruction decrements અને tests કરે છે
- **Block Transfer:** 8 consecutive bytes efficiently copy કરે છે

મેમરી ટ્રીક

“Read, Write, Increment, Decrement, Jump Loop”

પ્રશ્ન 4(અ) OR) [3 ગુણ]

એ data bytes ને ઉપરો અને result ને R0 register માં save કરો.

જવાબ

Assembly Program:

```

1 ORG 0000H      ; Start address
2 MOV A,#25H       ; byte load
3 ADD A,#35H       ; byte add
4 MOV R0,A         ; Result   R0   store
5 END             ; Program end

```

Table 20: Operation Steps

Step	Instruction	Result
1	MOV A,#25H	A = 25H
2	ADD A,#35H	A = 5AH
3	MOV R0,A	R0 = 5AH

- **Addition Result:** $25H + 35H = 5AH$
- **Flag Effects:** Result > FFH હોય તો carry flag set થાય છે

મેમરી ટ્રીક

“Move, Add, Move = Simple Addition”

પ્રશ્ન 4(બ) OR) [4 ગુણ]

Indexed addressing mode ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

જવાબ

Indexed addressing memory access માટે base address plus offset ઉપયોગ કરે છે.

Table 21: Indexed Addressing Details

Component	વર્ણન	Example
Base Address	DPTR અથવા PC register	DPTR = 1000H
Index	Accumulator contents	A = 05H
Effective Address	Base + Index	1000H + 05H = 1005H

Example:

```

1 MOV DPTR,#1000H      ; Base address
2 MOV A,#05H            ; Index value
3 MOVC A,@A+DPTR       ; Address 1005H   read

```

- **Table Access:** Lookup tables અને arrays માટે આદર્શ
- **Program Memory:** MOVC ફક્ત code memory માંથી જ �read કરે છે
- **Dynamic Indexing:** Execution દરમિયાન index બદલાઈ શકે છે

મેમરી ટ્રીક

“Base + Index = Dynamic Access”

પ્રશ્ન 4(ક) OR) [7 ગુણ]

માઇક્રોલાસ્નું stack operation, PUSH અને POP instruction સમજાવો.

જવાબ

Stack એ temporary data storage માટે ઉપયોગમાં લેવાતું LIFO memory structure છે.

Table 22: Stack Operations

Operation	Instruction	Function
PUSH	PUSH 30H	Stack પર data store કરે છે
POP	POP 30H	Stack માંથી data retrieve કરે છે
Stack Pointer	SP register	Stack ના top તરફ point કરે છે

ડાયગ્રામ:

```

1 Stack Operation:
2
3 PUSH :      PUSH 30H :      POP 30H :
4 SP \rightarrow 07H          SP \rightarrow 08H          SP \rightarrow 07H
5     06H           08H: 30H       06H
6     05H           07H: old      05H
7
8 Stack memory upward grow

```

Example Program:

```

1 MOV SP,#30H      ; Stack pointer initialize
2 PUSH ACC        ; Accumulator save
3 PUSH B          ; B register save
4 POP B          ; B register restore
5 POP ACC        ; Accumulator restore

```

- **LIFO Structure:** Last In, First Out data organization
- **SP Auto-increment:** Stack pointer આપમેળે adjust થાય છે
- **Subroutine Calls:** Stack return addresses save કરે છે
- **Register Preservation:** Register contents save/restore કરે છે

મેમરી ટ્રીક

``PUSH Puts Up, Stack Holds, POP Pulls Out''

પ્રશ્ન 5(અ) [3 ગુણ]

Branching instruction ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

જવાબ

Branching instructions conditions આધારે અથવા unconditionally program flow alter કરે છે.

Table 23: Branching Instructions

Type	Instruction	Example
Unconditional	LJMP address	LJMP 2000H
Conditional	JZ address	JZ ZERO_LABEL
Call/Return	LCALL address	LCALL SUBROUTINE

Example:

```

1 MOV A,#00H      ; Zero load
2 JZ ZERO_FOUND   ; A zero    jump
3 LJMP CONTINUE   ; Continue   jump
4 ZERO_FOUND:
5     MOV R0,#01H   ; Flag set
6 CONTINUE:
7     NOP          ; Execution continue

```

- **Program Control:** Execution sequence બદલે છે
- **Conditional Jumps:** Flag register status આધારે
- **Address Range:** કોઈપણ program memory location પર jump કરી શકે છે

મેમરી ટ્રીક

``Jump Changes Control Flow''

પ્રશ્ન 5(બ) [4 ગુણ]

માઇકોકૂંપ્ટોલર સાથે 8 LEDs ને interface કરો અને તેને on અને off કરવા માટેનો program લખો.

જવાબ

Circuit Diagram:

```

1 8051      LEDs
2 P1.0 Ω---- [330] ----LED1----+5V
3 P1.1 Ω---- [330] ----LED2----+5V
4 P1.2 Ω---- [330] ----LED3----+5V
5 P1.3 Ω---- [330] ----LED4----+5V
6 P1.4 Ω---- [330] ----LED5----+5V
7 P1.5 Ω---- [330] ----LED6----+5V
8 P1.6 Ω---- [330] ----LED7----+5V
9 P1.7 Ω---- [330] ----LED8----+5V

```

Program:

```

1 ORG 0000H
2 MAIN:
3     MOV P1,#0FFH      ;    LEDs ON
4     CALL DELAY        ;    Wait
5     MOV P1,#00H        ;    LEDs OFF
6     CALL DELAY        ;    Wait
7     SJMP MAIN         ;    Repeat
8
9 DELAY:
0     MOV R0,#0FFH      ;    Outer loop counter
1 LOOP1:
2     MOV R1,#0FFH      ;    Inner loop counter
3 LOOP2:
4     DJNZ R1,LOOP2     ;    Inner delay loop
5     DJNZ R0,LOOP1     ;    Outer delay loop
6     RET                ;    Return
7 END

```

Table 24: Components

Component	Value	Purpose
Resistor	330Ω	Current limiting
LEDs	8 pieces	Visual indicators
Port	P1	8-bit output port

- **Current Limiting:** Resistors LEDs ને overcurrent થી protect કરે છે
- **Port Configuration:** LED control માટે P1 ને output port તરીકે ઉપયોગ
- **Delay Routine:** Visible ON/OFF timing બનાવે છે

મેમરી ટ્રીક

“Port Controls LEDs with Resistance and Delay”

પ્રશ્ન 5(ક) [7 ગુણ]

માઇકોકૂંપ્ટોલર સાથે LCD ને interface કરો અને “welcome” display કરવાનો program લખો.

જવાબ

Circuit Connections:

```

1 8051      16x2 LCD
2 P2.0 -----> D4
3 P2.1 -----> D5
4 P2.2 -----> D6

```

5	P2.3 -----> D7
6	P1.0 -----> RS (Register Select)
7	P1.1 -----> EN (Enable)
8	GND -----> R/W (Write mode)

Program:

```

1 ORG 0000H
2     CALL LCD_INIT      ; LCD initialize
3     CALL DISPLAY_MSG   ; Message display
4     SJMP $              ;      stop
5
6 LCD_INIT:
7     MOV P2,#38H          ; Function set: 8-bit, 2-line
8     CALL COMMAND
9     MOV P2,#0EH          ; Display ON, Cursor ON
10    CALL COMMAND
11    MOV P2,#01H          ; Display clear
12    CALL COMMAND
13    MOV P2,#06H          ; Entry mode set
14    CALL COMMAND
15    RET
16
17 DISPLAY_MSG:
18     MOV DPTR,#MESSAGE  ; Message      point
19 NEXT_CHAR:
20     CLR A
21     MOVC A,@A+DPTR    ; Character read
22     JZ DONE            ; Zero      string end
23     CALL SEND_CHAR    ; LCD      character send
24     INC DPTR           ; Next character
25     SJMP NEXT_CHAR
26
27 DONE:
28     RET
29
30 COMMAND:
31     CLR P1.0           ; Command      RS = 0
32     SETB P1.1           ;      EN = 1
33     CLR P1.1           ;      EN = 0 (pulse)
34     CALL DELAY
35     RET
36
37 SEND_CHAR:
38     MOV P2,A             ; Data lines      character put
39     SETB P1.0           ; Data      RS = 1
40     SETB P1.1           ;      EN = 1
41     CLR P1.1           ;      EN = 0 (pulse)
42     CALL DELAY
43     RET
44
45 DELAY:
46     MOV R0,#50           ; Delay routine
47
48 DELAY_LOOP:
49     MOV R1,#255
50
51 DELAY_INNER:
52     DJNZ R1,DELAY_INNER
53     DJNZ R0,DELAY_LOOP
54     RET
55
56 MESSAGE:
57     DB "WELCOME",0       ; Null terminator      message string
58 END

```

Table 25: LCD Interface Pins

8051 Pin	LCD Pin	Function
P2.0-P2.3	D4-D7	4-bit data lines

P1.0	RS	Register select (0=command, 1=data)
P1.1	EN	Enable pulse
GND	R/W	Read/Write (write माटे ground साथे tied)

- **4-bit Mode:** Pins save કરવા માટે ફક્ત upper 4 data lines ઉપયોગ કરે છે
- **Control Signals:** RS command/data select કરે છે, EN timing pulse આપે છે
- **Character Display:** દરેક character ASCII code તરીકે send થાય છે
- **Initialization:** Proper operation માટે જરૂરી command sequence

મેમરી ટ્રીક

“LCD Displays Characters with Commands and Data”

પ્રશ્ન 5(અ OR) [3 ગુણ]

Logical instruction ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

જવાબ

Logical instructions data પર bitwise operations કરે છે.

Table 26: Logical Instructions

Instruction	Example	Function
ANL	ANL A,#0FH	Bitwise AND operation
ORL	ORL A,#FOH	Bitwise OR operation
XRL	XRL A,#FFH	Bitwise XOR operation

Example:

```

1 MOV A,#55H          ; A = 01010101B
2 ANL A,#0FH          ; A = 00000101B (upper bits mask )
3 ORL A,#FOH          ; A = 11110101B (upper bits set )
4 XRL A,#FFH          ; A = 00001010B ( bits complement )

```

- **Bit Manipulation:** Bits setting, clearing અને testing માટે ઉપયોગ થાય છે
- **Masking Operations:** ANL unwanted bits clear કરે છે
- **Flag Effects:** Result આધારે parity flag update થાય છે

મેમરી ટ્રીક

“AND Masks, OR Sets, XOR Toggles”

પ્રશ્ન 5(બ OR) [4 ગુણ]

માઇકોક્રોલર સાથે 7 segment ને interface કરો.

જવાબ

Circuit Diagram:

```

1 8051      7-Segment Display
2 P1.0 Ω----[330]----a
3 P1.1 Ω----[330]----b
4 P1.2 Ω----[330]----c
5 P1.3 Ω----[330]----d
6 P1.4 Ω----[330]----e
7 P1.5 Ω----[330]----f
8 P1.6 Ω----[330]----g
9 P1.7 Ω----[330]----dp (decimal point)

```

Program to Display 0-9:

```

1 ORG 0000H
2     MOV DPTR,#DIGIT_TABLE ; Lookup table point
3     MOV R0,#0              ; Digit 0 start
4
5 MAIN_LOOP:
6     MOV A,R0                ; Current digit get
7     MOVC A,@A+DPTR         ; 7-segment code get
8     MOV P1,A                ; 7-segment display
9     CALL DELAY             ; 1 second wait
0     INC R0                ; Next digit
1     CJNE R0,#10,MAIN_LOOP ; 10 reached check
2     MOV R0,#0              ; 0 reset
3     SJMP MAIN_LOOP        ; Repeat
4
5 DIGIT_TABLE:
6     DB 3FH, 06H, 5BH, 4FH, 66H ; 0,1,2,3,4
7     DB 6DH, 7DH, 07H, 7FH, 6FH ; 5,6,7,8,9
8 END

```

Table 27: 7-Segment Codes

Digit	Hex Code	Binary	Segments Lit
0	3FH	00111111	a,b,c,d,e,f
1	06H	00000110	b,c
2	5BH	01011011	a,b,g,e,d

- **Common Cathode:** Port pin high હોય ત્યારે segments light થાય છે
- **Current Limiting:** Resistors segment damage અટકાવે છે
- **Lookup Table:** Segment patterns નું efficient storage

મેમરી ટ્રીક

“Seven Segments Show Digits Clearly”

પ્રશ્ન 5(ક) OR) [7 ગુણ]

માઇકોકૉન્ટ્રોલર સાથે LM 35 ને interface કરો અને temperature controller નો block diagram સમજાવો.

જવાબ

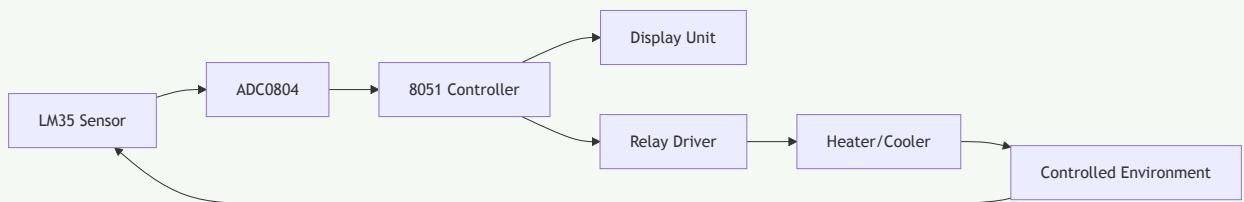
Circuit Diagram:

```

1 LM35 Temperature Sensor Interface:
2
3 +5V ----- LM35 -----+---- ADC0804 -----+---- 8051
4 | (Vout) | (Vin) | (P1)
5 GND | | |
6 | GND | |
7 | |
8 Relay Control: |
9 8051 P3.0 ----[ULN2003]---- Relay -----+
0 | |
1 Load (Heater/Fan)

```

Temperature Controller Block Diagram:



Control Program:

```

1 ORG 0000H
2
3 MAIN:
4     CALL READ_TEMP      ; ADC      temperature read
5     CALL DISPLAY_TEMP   ; Display   temperature show
6     CALL TEMP_CONTROL   ; Heating/cooling control
7     CALL DELAY          ; Next reading    wait
8     SJMP MAIN
9
10    READ_TEMP:
11        CLR P2.0          ; ADC conversion start
12        SETB P2.0          ; Start      pulse
13        JNB P2.1,$          ; Conversion complete    wait
14        MOV A,P1            ; Temperature data read
15        RET
16
17    TEMP_CONTROL:
18        CJNE A,#30,CHECK_HIGH ; Setpoint (30^\circ C)      compare
19    CHECK_HIGH:
20        JC TEMP_LOW          ; A < 30      temperature low
21        SETB P3.0            ; Cooling (fan) ON
22        CLR P3.1            ; Heating OFF
23        RET
24    TEMP_LOW:
25        CLR P3.0            ; Cooling OFF
26        SETB P3.1            ; Heating ON
27        RET
28 END

```

Table 28: System Components

Component	Function
LM35	Temperature sensor (10mV/°C)
ADC0804	Analog to digital converter
8051	Main controller
Relay	High power loads switch કરે છે
Display	Current temperature show કરે છે

- **Temperature Sensing:** LM35 દરેક degree Celsius માટે 10mV આપે છે
- **ADC Conversion:** Analog voltage ને digital value માં convert કરે છે
- **Control Logic:** Setpoint સાથે compare કરે છે અને relays control કરે છે
- **Feedback System:** Continuous monitoring અને adjustment
- **Safety Features:** Over-temperature protection શક્ય છે

મેમરી ટ્રીક

“Sense, Convert, Compare, Control Temperature Automatically”