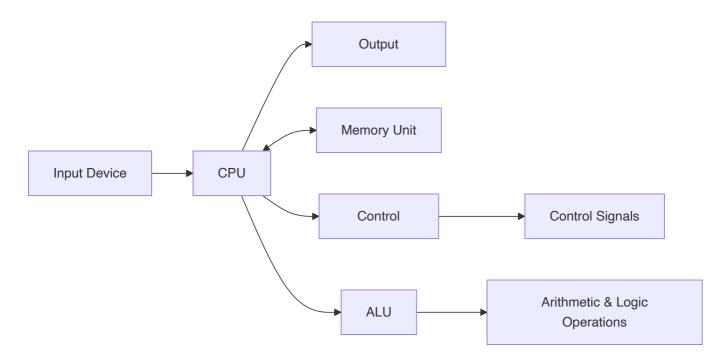
## પ્રશ્ન 1(અ) [3 ગુણ]

માઇક્રોપ્રોસેસરને વ્યાખ્યાયિત કરો અને તેનો બ્લોક ડાયાગ્રામ દોરો.

#### જવાબ:

**માઇકોપ્રોસેસર** એક પ્રોગ્રામેબલ ડિજિટલ ઉપકરણ છે જે સંગ્રહિત સૂચનાઓ અનુસાર ડેટા પર અંકગણિત અને તાર્કિક કામગીરી કરે છે.

#### બ્લોક ડાયાગ્રામ:



- CPU: સેન્ટ્રલ પ્રોસેસિંગ યુનિટ બધી કામગીરી કરે છે
- મેમરી: પ્રોગ્રામ અને ડેટા સંગ્રહ કરે છે
- કંટ્રોલ યુનિટ: સૂચના અમલીકરણ ક્રમને નિયંત્રિત કરે છે

**યાદગાર વાક્ય**: "માટું કમ્પ્યુટર પ્રોગ્રામ સમજે" (મેમરી-CPU-પ્રોગ્રામ-સૂચનાઓ)

### પ્રશ્ન 1(બ) [4 ગુણ]

યોગ્ય instruction ના ઉદાહરણ સાથે ઓપરેન્ડ અને ઓપકોડ સમજાવો.

### જવાબ:

**ઓપકોડ** કરવાની કામગીરી સ્પષ્ટ કરે છે. **ઓપરેન્ડ** કામગીરી થવાનો ડેટા સ્પષ્ટ કરે છે.

### ઉદાહરણ કોષ્ટક:

| સૂચના      | ઓપકોડ | ઓપરેન્ડ | รเช่             |
|------------|-------|---------|------------------|
| MOV A,B    | MOV   | A,B     | B ને A માં ખસેડો |
| ADD A,#05H | ADD   | A,#05H  | A માં 05H ઉમેરો  |

• ઓપકોડ: ઓપરેશન કોડ (MOV, ADD, SUB)

• ઓપરેન્ડ: ડેટા કે એડ્રેસ (A, B, #05H)

• ફોર્મેટ: ઓપકોડ + ઓપરેન્ડ = સંપૂર્ણ સૂચના

**યાદગાર વાક્ય**: "ઓપરેશન ઓન ડેટા" (ઓપકોડ-ઓપરેન્ડ-ડેટા)

## પ્રશ્ન 1(ક) [7 ગુણ]

માઇક્રોપ્રોસેસર અને માઇક્રોકંટ્રોલરની સરખામણી કરો.

#### જવાબ:

| પેરામીટર    | માઇક્રોપ્રોસેસર   | માઇક્રોકંટ્રોલર         |
|-------------|-------------------|-------------------------|
| વ્યાખ્યા    | માત્ર CPU         | CPU + મેમરી + I/O       |
| મેમરી       | ଦାହା RAM/ROM      | આંતરિક RAM/ROM          |
| I/O પોર્ટ્સ | બાહ્ય ઇન્ટરફેસ    | બિલ્ટ-ઇન પોર્ટ્સ        |
| કિંમત       | વધુ સિસ્ટમ કિંમત  | ઓછી સિસ્ટમ કિંમત        |
| પાવર        | વધુ વપરાશ         | ઓછો વપરાશ               |
| ઝડપ         | ઝડપી પ્રક્રિયા    | મધ્યમ ઝડપ               |
| ઉપયોગ       | કમ્પ્યુટર, લેપટોપ | વોશિંગ મશીન, માઇક્રોવેવ |

• **માઇક્રોપ્રોસેસર: સામાન્ય હેતુ** કમ્પ્યુટિંગ

• **માઇક્રોકંટ્રોલર: વિશિષ્ટ એમ્બેડેડ** એપ્લિકેશન્સ

• **ઇન્ટિગ્રેશન: માઇક્રોકંટ્રોલર** માં બધું એક ચિપ પર

**યાદગાર વાક્ય**: "માઇક્રો મીન્સ મોર ઇન્ટિગ્રેશન" (માઇક્રોકંટ્રોલર-મેમરી-મોર-ઇન્ટેગ્રેશન)

## પ્રશ્ન 1(ક અથવા) [7 ગુણ]

RISC અને CISC ની સરખામણી કરો.

જવાબ:

| પેરામીટર         | RISC                  | CISC             |
|------------------|-----------------------|------------------|
| સૂચનાઓ           | સરળ, ઓછી              | જટિલ, વધુ        |
| સૂચના સાઇઝ       | નિશ્ચિત લંબાઇ         | વેરિયેબલ લંબાઇ   |
| એક્ઝિક્યુશન ટાઇમ | સિંગલ સાઇકલ           | બહુવિધ સાઇકલ     |
| મેમરી એક્સેસ     | ફક્ત લોડ/સ્ટોર        | કોઇપણ સૂચના      |
| રજિસ્ટર્સ        | વધુ રજિસ્ટર્સ         | ઓછા રજિસ્ટર્સ    |
| પાઇપલાઇન         | કાર્યક્ષમ પાઇપલાઇનિંગ | જટિલ પાઇપલાઇનિંગ |
| ઉદાહરણો          | ARM, MIPS             | x86, 8085        |

• RISC: રિક્યુસ્ડ ઇન્સ્ટ્રક્શન સેટ કમ્પ્યુટર

• CISC: કોમ્પ્લેક્સ ઇન્સ્ટ્રક્શન સેટ કમ્પ્યુટર

• પર્ફોર્મન્સ: RISC ઝડપી, CISC વધુ લવચીક

**યાદગાર વાક્ય**: "રિક્યુસ્ક ઇન્સ્ટ્રક્શન્સ સ્પીડ કમ્પ્યુટિંગ" (RISC-ઇન્સ્ટ્રક્શન્સ-સ્પીડ-કમ્પ્યુટિંગ)

## પ્રશ્ન 2(અ) [3 ગુણ]

8085 માઇક્રોપ્રોસેસરનું બસ ઓર્ગેનાઇઝેશન સમજાવો.

જવાબ:

8085 માં બાહ્ય ઉપકરણો સાથે સંચાર માટે ત્રણ પ્રકારની બસ છે.

#### બસ ઓર્ગેનાઇઝેશન કોષ્ટક:

| બસ પ્રકાર  | લાઇન્સ             | รเช็             |
|------------|--------------------|------------------|
| એડ્રેસ બસ  | 16 લાઇન્સ (A0-A15) | મેમરી એડ્રેસિંગ  |
| ડેટા બસ    | 8 લાઇન્સ (D0-D7)   | ડેટા ટ્રાન્સફર   |
| કંટ્રોલ બસ | બહુવિધ લાઇન્સ      | કંટ્રોલ સિગ્નલ્સ |

• **એડ્રેસ બસ: યુનિડાયરેક્શનલ**, 64KB મેમરી એડ્રેસિંગ

• **ડેટા બસ**: **બાઇડાયરેક્શનલ**, 8-બિટ ડેટા ટ્રાન્સફર

• કંટ્રોલ બસ: રીડ, રાઇટ, IO/M સિગ્નલ્સ

**યાદગાર વાક્ય**: "એડ્રેસ ડેટા કંટ્રોલ" (ADC)

### પ્રશ્ન 2(બ) [4 ગુણ]

ડાયાગ્રામ સાથે ALE સિગ્નલનું કાર્ય સમજાવો.

જવાબ:

ALE (એડ્રેસ લેચ એનેબલ) મલ્ટિપ્લેક્સ્ડ બસ પર એડ્રેસ અને ડેટાને અલગ કરે છે.

#### ALE ટાઇમિંગ ડાયાગ્રામ:



• **હાઇ ALE**: એડ્રેસ AD0-AD7 પર ઉપલબ્ધ

• **લો ALE**: **ડેટા** AD0-AD7 પર ઉપલબ્ધ

• કાર્ય: લોઅર એડ્રેસ બાઇટ લેચ કરે છે

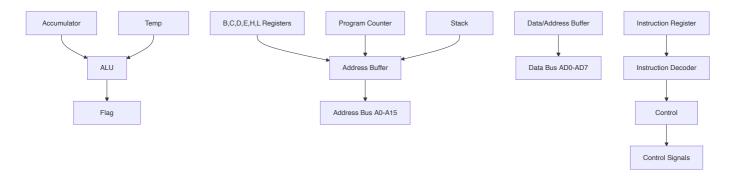
• ફ્રીક્વન્સી: ALE = Clock frequency ÷ 2

**યાદગાર વાક્ય**: "એડ્રેસ લેચ એનેબલ" (ALE)

## પ્રશ્ન 2(ક) [7 ગુણ]

આકૃતિની મદદથી 8085 માઇક્રોપ્રોસેસરના આર્કિટેક્ચરનું વર્ણન કરો.

#### જવાબ:



### મુખ્ય ઘટકો:

- ALU: અંકગણિત અને તાર્કિક કામગીરી કરે છે
- **રજિસ્ટર્સ**: અસ્થાયી ડેટા સંગ્રહ કરે છે (A, B, C, D, E, H, L)
- પ્રોગ્રામ કાઉન્ટર: આગળની સૂચના તરફ નિર્દેશ કરે છે
- સ્ટેક પોઇન્ટર: સ્ટેક ટોપ તરક નિર્દેશ કરે છે
- **કંટ્રોલ યુનિટ**: **કંટ્રોલ સિગ્નલ્સ** જનરેટ કરે છે

**યાદગાર વાક્ય**: "ઓલ રજિસ્ટર્સ પ્રોગ્રામ સ્ટેક કંટ્રોલ" (A-R-P-S-C)

## પ્રશ્ન 2(અ અથવા) [3 ગુણ]

8085 માઇક્રોપ્રોસેસરનો ફ્લેગ રજિસ્ટર દોરો અને તેને સમજાવો.

જવાબ:

ફ્લેગ રજિસ્ટર ફોર્મેટ:

```
D7 D6 D5 D4 D3 D2 D1 D0
+---+---+---+---+---+
| S | Z | 0 | AC | 0 | P | 1 | C |
+---+---+---+----+
```

### ફ્લેગ કાર્યો:

- ડ (સાઇન): પરિણામ નેગેટિવ હોય તો સેટ
- Z (ઝીરો): પરિણામ શૂન્ય હોય તો સેટ
- AC (ઓક્સિલિયરી કેરી): BCD ઓપરેશન્સ માટે સેટ
- P (પેરિટી): ઇવન પેરિટી માટે સેટ
- C (કેરી): કેરી/બોરો જ્યારે થાય તો સેટ

**યાદગાર વાક્ય**: "સમ ઝીરો ઓક્સિલિયરી પેરિટી કેરી" (SZAPC)

### પ્રશ્ન 2(બ અથવા) [4 ગુણ]

8085 માઇક્રોપ્રોસેસર માટે એડ્રેસ અને ડેટા બસોનું ડીમલ્ટિપ્લેક્સિંગ સમજાવો.

જવાબ:

**ડીમલ્ટિપ્લેક્સિંગ** AD0-AD7 લાઇન્સમાંથી એડ્રેસ અને ડેટા સિગ્નલ્સને અલગ કરે છે.

ડીમલ્ટિપ્લેક્સિંગ સર્કિટ:

- ALE હાઇ: એડ્રેસ બાહ્ય લેચમાં લેચ થાય છે
- ALE લો: ડેટા બફર દ્વારા વહે છે
- **74LS373**: **સામાન્ય લેચ IC** વપરાય છે
- ફાયદો: અલગ એડ્રેસ અને ડેટા બસ

**યાદગાર વાક્ય**: "એડ્રેસ લેચ એક્સ્ટર્નલ ડિમલ્ટિપ્લેક્સ" (ALED)

### પ્રશ્ન 2(ક અથવા) [7 ગુણ]

આકૃતિની મદદથી 8085 માઇક્રોપ્રોસેસરના પિન ડાયાગ્રામનું વર્ણન કરો.

જવાબ:

| RESET  | 3 38  | HLDA  |
|--------|-------|-------|
| SOD    | 4 37  | CLK   |
| SID    | 5 36  | RESET |
| TRAP   | 6 35  | READY |
| RST7.5 | 7 34  | IO/M  |
| RST6.5 | 8 33  | S1    |
| RST5.5 | 9 32  | RD    |
| INTR   | 10 31 | WR    |
| INTA   | 11 30 | ALE   |
| AD0    | 12 29 | S0    |
| AD1    | 13 28 | A15   |
| AD2    | 14 27 | A14   |
| AD3    | 15 26 | A13   |
| AD4    | 16 25 | A12   |
| AD5    | 17 24 | A11   |
| AD6    |       | A10   |
| AD7    | 19 22 | A9    |
| VSS    | 20 21 | A8    |
| +-     |       | +     |
|        |       |       |

#### પિન કેટેગરીઝ:

• પાવર: VCC, VSS

• ક્લોક: X1, X2, CLK

• એડ્રેસ/ડેટા: AD0-AD7, A8-A15

• ទំខ្លាំថៈ ALE, RD, WR, IO/M

• ರ-೭೪೪: INTR, INTA, RST7.5, RST6.5, RST5.5, TRAP

**યાદગાર વાક્ય**: "પાવર ક્લોક એડ્રેસ કંટ્રોલ ઇન્ટરપ્ટ" (PCACI)

# પ્રશ્ન 3(અ) [3 ગુણ]

DPTR અને PC નું કાર્ય લખો.

જવાબ:

#### કાર્યો કોષ્ટક:

| રજિસ્ટર | รเข้              | સાઇઝ   |
|---------|-------------------|--------|
| DPTR    | ડેટા પોઇન્ટર      | 16-બિટ |
| PC      | પ્રોગ્રામ કાઉન્ટર | 16-બિટ |

#### DPTR รเขเ๊:

• બાહ્ય મેમરી: બાહ્યુ ડેટા મેમરી એક્સેસ કરે છે

• **એડ્રેસિંગ: MOVX સૂચનાઓ** માટે 16-બિટ એડ્રેસ

#### PC કાર્યો:

- ઇન્સ્ટ્રક્શન પોઇન્ટર: આગળની સૂચના તરફ નિર્દેશ કરે છે
- ઓટો ઇન્ક્રિમેન્ટ: દરેક સૂચના ફેચ પછી વધે છે

**યાદગાર વાક્ય**: "ડેટા પ્રોગ્રામ કાઉન્ટર" (DPC)

### પ્રશ્ન 3(બ) [4 ગુણ]

8051 નું PCON SFR દોરો અને દરેક બિટનું કાર્ય સમજાવો.

જવાબ:

#### PCON રજિસ્ટર (87H):

```
D7 D6 D5 D4 D3 D2 D1 D0
+---+---+---+---+---+
|SMOD| - | - | - |GF1|GF0|PD |IDL|
+---+---+---+---+---+
```

#### બિટ કાર્યો:

• SMOD: સીરિયલ પોર્ટ બોડ રેટ ડબલર

• **GF1, GF0**: **સામાન્ય હેતુ** ફ્લેગ્સ

• PD: **પાવર ડાઉન મોડ** કંટ્રોલ

• IDL: આઇડલ મોડ કંટ્રોલ

#### પાવર મેનેજમેન્ટ:

• IDL = 1: CPU બંધ, પેરિફેરલ્સ ચાલે છે

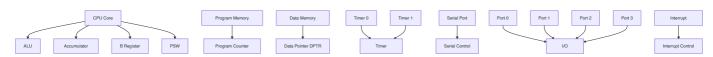
• PD = 1: સંપૂર્ણ પાવર ડાઉન

**યાદગાર વાક્ય**: "સીરિયલ જનરલ પાવર આઇડલ" (SGPI)

### પ્રશ્ન 3(ક) [7 ગુણ]

આકૃતિની મદદથી 8051 માઇક્રોકંટ્રોલરનું આર્કિટેક્ચર સમજાવો.

#### જવાબ:



#### મુખ્ય બ્લોક્સ:

• CPU: ALU સાથે 8-બિટ પ્રોસેસર

• મેમરી: 4KB ROM, 128B RAM

• **ટાઇમર્સ**: **બે 16-બિટ** ટાઇમર્સ

• સીરિયલ પોર્ટ: ફુલ ડુપ્લેક્સ UART

• I/O પોર્ટ્સ: થાર 8-બિટ પોર્ટ્સ

• ઇન્ટરપ્ટ્સ: 5 ઇન્ટરપ્ટ સોર્સ

**યાદગાર વાક્ય**: "CPU મેમરી ટાઇમર સીરિયલ IO ઇન્ટરપ્ટ" (CMTSII)

### પ્રશ્ન 3(અ અથવા) [3 ગુણ]

8051 માઇક્રોકંટ્રોલરના સામાન્ય ફીચર્સની યાદી બનાવો.

જવાબ:

### સામાન્ય ફીચર્સ:

• CPU: 8-બિટ માઇક્રોકંટ્રોલર

• મેમરી: 4KB ROM, 128B RAM

• **I/O પોર્ટ્સ**: **32 I/O લાઇન્સ** (4 પોર્ટ્સ)

• ટાઇમર્સ: બે 16-બિટ ટાઇમર્સ/કાઉન્ટર્સ

• સીરિયલ પોર્ટ: ફુલ ડુપ્લેક્સ UART

• ઇન્ટરપ્ટ્સ: 5 ઇન્ટરપ્ટ સોર્સ

• ક્લોક: 12MHz મહત્તમ ફ્રીક્વન્સી

**યાદગાર વાક્ય**: "CPU મેમરી IO ટાઇમર સીરિયલ ઇન્ટરપ્ટ ક્લોક" (CMITSIC)

### પ્રશ્ન 3(બ અથવા) [4 ગુણ]

8051 નું IP SFR દોરો અને દરેક બિટનું કાર્ય સમજાવો.

જવાબ:

IP રજિસ્ટર (B8H):

```
D7 D6 D5 D4 D3 D2 D1 D0
+---+---+---+---+---+
| - | - | PS | PT1 | PX1 | PT0 | PX0 |
+---+---+---+---+----+
```

### બિટ કાર્યો:

- PS: **સીરિયલ પોર્ટ ઇન્ટરપ્ટ** પ્રાઇઓરિટી
- PT1: ટાઇમર 1 ઇન્ટરપ્ટ પ્રાઇઓરિટી
- PX1: એક્સ્ટર્નલ ઇન્ટરપ્ટ 1 પ્રાઇઓરિટી
- PTO: ટાઇમર 0 ઇન્ટરપ્ટ પ્રાઇઓરિટી
- PXO: એક્સ્ટર્નલ ઇન્ટરપ્ટ 0 પ્રાઇઓરિટી

#### પ્રાઇઓરિટી લેવલ્સ:

- 1: હાઇ પ્રાઇઓરિટી
- 0: લો પ્રાઇઓરિટી

**યાદગાર વાક્ય**: "પ્રાઇઓરિટી સીરિયલ ટાઇમર એક્સ્ટર્નલ" (PSTE)

### પ્રશ્ન 3(ક અથવા) [7 ગુણ]

આકૃતિની મદદથી 8051 માઇક્રોકંટ્રોલરનો પિન ડાયાગ્રામ સમજાવો.

જવાબ:

```
8051 Microcontroller
  P1.0-- 1
                       40 |--VCC
  P1.1-- 2
                      39 |--P0.0/AD0
  P1.2-- 3
                      38 |--P0.1/AD1
                      37 |--P0.2/AD2
  P1.3-- 4
  P1.4-- 5
                      36 |--P0.3/AD3
  P1.5-- 6
                      35 |--P0.4/AD4
  P1.6-- 7
                      34 |--P0.5/AD5
  P1.7-- 8
                      33 |--P0.6/AD6
  RST -- 9
                      32 |--P0.7/AD7
P3.0/RXD| 10
                      31 |--EA/VPP
P3.1/TXD | 11
                      30 |--ALE/PROG
P3.2/INT0 | 12
                      29 |--PSEN
P3.3/INT1 | 13
                      28 |--P2.7/A15
P3.4/T0- 14
                      27 |--P2.6/A14
                      26 |--P2.5/A13
P3.5/T1- 15
P3.6/WR-| 16
                       25 | --P2.4/A12
                      24 |--P2.3/A11
P3.7/RD-| 17
XTAL2 -- | 18
                      23 |--P2.2/A10
XTAL1 -- | 19
                      22 |--P2.1/A9
  VSS -- 20
                       21 |--P2.0/A8
       +----+
```

#### પિન ગ્રુપ્સ:

• પાવર: VCC (40), VSS (20)

• รดโร: XTAL1 (19), XTAL2 (18)

• રીસેટ: RST (9)

• પોર્ટ્સ: P0, P1, P2, P3

• s͡zlìd: ALE, PSEN, EA

**યાદગાર વાક્ય**: "પાવર ક્લોક રીસેટ પોર્ટ્સ કંટ્રોલ" (PCRPC)

### પ્રશ્ન 4(અ) [3 ગુણ]

એરિથમેટિક instruction ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

જવાબ:

અંકગણિત સૂચનાઓ:

| સૂચના | รเช้    | ઉદાહરણ     |
|-------|---------|------------|
| ADD   | બસ્તારણ | ADD A,#10H |
| SUBB  | બાદબાકી | SUBB A,R0  |
| MUL   | ગુણાકાર | MUL AB     |
| DIV   | ભાગાકાર | DIV AB     |
| INC   | વૃદ્ધિ  | INC A      |
| DEC   | ઘટાડો   | DEC R1     |

• ADD A,#10H: એક્યુમ્યુલેટરમાં 10H ઉમેરો

• ફ્લેંગ્સ: અંકગણિત કામગીરીથી પ્રભાવિત થાય છે

**ચાદગાર વાક્ય**: "એડ સબ મલ ડિવ ઇન્ક ડેક" (ASMIDI)

### પ્રશ્ન 4(બ) [4 ગુણ]

મેમરી લોકેશન 65H પર સંગ્રહિત મૂલ્યના 2's complement ને શોધવા માટે 8051 એસેમ્બલી લેંગ્વેજ પ્રોગ્રામ લખો તેમજ પરિણામ સમાન સ્થાન પર મૂકો.

#### જવાબ:

```
ORG 0000H ; प्रोत्राम स्टार्ट अंड्रेस

MOV A,65H ; 65H dìsetal वंत्यु dìs seì

CPL A ; वंत्युनो डोम्प्लिमेन्ट seì (1's complement)

ADD A,#01H ; 2's complement मेणववा 1 ઉमेरो

MOV 65H,A ; परिणाम पाछुं 65H मां स्टोर seì

SJMP $ ; प्रोत्राम लंध seì
```

#### પ્રોગ્રામ સ્ટેપ્સ:

- **લોડ**: મેમરી લોકેશન 65H થી વેલ્યુ મેળવો
- ક્રોમ્પ્લિમેન્ટ: CPL વાપરીને 1's complement જનરેટ કરો
- 1 ઉમેરો: 2's complement માં કન્વર્ટ કરો
- સ્ટોર: પરિણામ સમાન લોકેશન પર પાછું મૂકો

**યાદગાર વાક્ય**: "લોડ કોમ્પ્લિમેન્ટ એડ સ્ટોર" (LCAS)

### પ્રશ્ન 4(ક) [7 ગુણ]

8051 માઇક્રોકંટ્રોલરના એડ્રેસિંગ મોડ્સની યાદી બનાવો અને તેમને ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

#### જવાબ:

એડ્રેસિંગ મોડ્સ કોષ્ટક:

| મોડ         | વર્ણન             | ઉદાહરણ         | ઉપયોગ               |
|-------------|-------------------|----------------|---------------------|
| ઇમીડિયેટ    | સૂચનામાં ડેટા     | MOV A,#25H     | કોન્સ્ટંટ ડેટા      |
| રજિસ્ટર     | રજિસ્ટરમાં ડેટા   | MOV A,R0       | ઝડપી એક્સેસ         |
| ડાયરેક્ટ    | મેમરી એડ્રેસ      | MOV A,30H      | RAM એક્સેસ          |
| ઇન્ડાયરેક્ટ | રજિસ્ટરમાં એડ્રેસ | MOV A,@R0      | પોઇન્ટર એક્સેસ      |
| ઇન્ડેક્સ્ડ  | બેઝ + ઓફસેટ       | MOVC A,@A+DPTR | ટેબલ એક્સેસ         |
| રિલેટિવ     | PC + ઓફસેટ        | SJMP LOOP      | બ્રાન્ય સૂચનાઓ<br>- |
| બિટ         | બિટ એડ્રેસ        | SETB P1.0      | બિટ ઓપરેશન્સ        |

#### ઉદાહરણો:

• MOV A,#25H: ઇમીડિયેટ વેલ્યુ 25H લોડ કરો

• MOV A,@R0: R0 માં આપેલા એડ્રેસ થી લોડ કરો

• SJMP LOOP: વર્તમાન PC ની સાપેક્ષે જમ્પ કરો

**યાદગાર વાક્ય**: "ઇમીડિયેટ રજિસ્ટર ડાયરેક્ટ ઇન્ડાયરેક્ટ ઇન્ડેક્સ્ડ રિલેટિવ બિટ" (IRDIIRB)

## પ્રશ્ન 4(અ અથવા) [3 ગુણ]

લોજીકલ instruction ઉદાહરણ સાથે સમજાવો.

જવાબ:

### તાર્કિક સૂચનાઓ:

| સૂચના | รเช้          | ઉદાહરણ     |
|-------|---------------|------------|
| ANL   | AND ઓપરેશન    | ANL A,#0FH |
| ORL   | OR ઓપરેશન     | ORL A,R1   |
| XRL   | XOR ઓપરેશન    | XRL A,#55H |
| CPL   | કોમ્પ્લિમેન્ટ | CPL A      |
| RL    | લેફ્ટ રોટેટ   | RL A       |
| RR    | રાઇટ રોટેટ    | RR A       |

- ANL A,#0FH: **એક્યુમ્યુલેટરને 0FH સાથે AND** કરો (માસ્ક ઓપરેશન)
- એપ્લિકેશન્સ: બિટ માસ્કિંગ, ડેટા મેનિપ્યુલેશન

**યાદગાર વાક્ય**: "એન્ડ ઓર એક્સઓર કોમ્પ્લિમેન્ટ રોટેટ" (AOXCR)

## પ્રશ્ન 4(બ અથવા) [4 ગુણ]

રજિસ્ટર R3 માં સંગ્રહિત સંખ્યાને રજિસ્ટર R0 માં સંગ્રહિત સંખ્યા વડે ગુણાકાર કરવા માટે 8051 એસેમ્બલી લેંગ્વેજ પ્રોગ્રામ લખો અને પરિણામને ઇન્ટર્નલ RAM સ્થાન 10h(MSB) અને 11h(LSB) માં મૂકો.

#### જવાબ:

```
ORG 0000H ; પ્રોગ્રામ સ્ટાર્ટ એડ્રેસ

MOV A,R3 ; R3 ને એક્ચુમ્યુલેટરમાં મૂવ કરો

MOV B,R0 ; R0 ને B રિજસ્ટરમાં મૂવ કરો

MUL AB ; A અને B નો ગુણાકાર કરો

MOV 10H,B ; MSB (B) ને લોકેશન 10H માં સ્ટોર કરો

MOV 11H,A ; LSB (A) ને લોકેશન 11H માં સ્ટોર કરો

SJMP $ ; પ્રોગ્રામ બંધ કરો
```

#### પ્રોગ્રામ ક્લો:

• **લોડ**: **ગુણ્ય અને ગુણક** ને A અને B માં મૂવ કરો

• ગુણાકાર: MUL AB સૂચના વાપરો

• સ્ટોર: MSB B રજિસ્ટરમાં, LSB A રજિસ્ટરમાં

• પરિણામ: 16-બિટ પરિણામ બે લોકેશન માં સ્ટોર કર્યું

**યાદગાર વાક્ય**: "લોડ મલ્ટિપ્લાય સ્ટોર રિઝલ્ટ" (LMSR)

## પ્રશ્ન 4(ક અથવા) [7 ગુણ]

ઉદાહરણ સાથે ડેટા ટ્રાન્સફર instruction સમજાવો.

જવાલ:

### ડેટા ટ્રાન્સફર સૂચનાઓ:

| કેટેગરી     | સૂચના    | ઉદાહરણ         | ธเน้                  |
|-------------|----------|----------------|-----------------------|
| રજિસ્ટર     | MOV      | MOV A,R0       | રજિસ્ટર થી રજિસ્ટર    |
| ઇમીડિયેટ    | MOV      | MOV A,#25H     | ઇમીડિયેટ થી રજિસ્ટર   |
| ડાયરેક્ટ    | MOV      | MOV A,30H      | મેમરી થી રજિસ્ટર      |
| ઇન્ડાયરેક્ટ | MOV      | MOV A,@R0      | ઇન્ડાયરેક્ટ એડ્રેસિંગ |
| એક્સ્ટર્નલ  | MOVX     | MOVX A,@DPTR   | એક્સ્ટર્નલ મેમરી      |
| કોડ         | MOVC     | MOVC A,@A+DPTR | ક્રોડ મેમરી           |
| સ્ટેક       | PUSH/POP | PUSH ACC       | સ્ટેક ઓપરેશન્સ        |

#### ઉદાહરણો:

• MOV A,R0: R0 ની **સામગ્રી એક્યુમ્યુલેટર** માં મૂવ કરો

• MOVX A,@DPTR: એક્સ્ટર્નલ ડેટા મેમરી થી વાંચો

• PUSH ACC: એક્યુમ્યુલેટરને સ્ટેક પર પુશ કરો

### ડેટા મૂવમેન્ટ:

• આંતરિક: 8051 મેમરી સ્પેસ અંદર

• બાહ્ય: એક્સ્ટર્નલ મેમરી તરફ/થી

• કોડ: પ્રોગ્રામ મેમરી થી

**યાદગાર વાક્ય**: "મૂવ ડેટા બિટવીન લોકેશન્સ" (MDBL)

### પ્રશ્ન 5(અ) [3 ગુણ]

PSW ફોર્મેટની મદદથી 8051 ફ્લેગ્સ સમજાવો.

જવાબ:

PSW રજિસ્ટર (D0H):

```
D7 D6 D5 D4 D3 D2 D1 D0
+---+---+---+---+---+
| C | AC | F0 | RS1 | RS0 | OV | - | P |
+---+---+---+---+---+---+
```

#### ક્લેગ કાર્યો:

- C (કેરી): કેરી/બોરો જ્યારે થાય તો સેટ
- AC (ઓક્સિલિયરી કેરી): BCD અંકગણિત માટે
- **OV (ઓવરફલો)**: **સાઇન્ડ ઓવરફલો** થાય તો સેટ
- P (પેરિટી): એક્યુમ્યુલેટરની ઇવન પેરિટી
- RS1, RS0: રજિસ્ટર બેંક સિલેક્ટ બિટ્સ

**યાદગાર વાક્ય**: "કેરી ઓક્સિલિયરી ઓવરફ્લો પેરિટી રજિસ્ટર" (CAOPR)

### પ્રશ્ન 5(બ) [4 ગુણ]

માઇક્રોકંટ્રોલર સાથે 7 સેગમેન્ટ ઇન્ટરફેસિંગ ડાયાગ્રામ દોરો અને સમજાવો.

જવાબ:

7-સેગમેન્ટ ઇન્ટરફેસ સર્કિટ:

#### ઘટકો:

• ULN2003: ระ่ะ รูเยฯ IC

• રેઝિસ્ટર્સ: કરંટ લિમિટિંગ (330Ω)

• ડિસ્પ્લે: કોમન કેથોડ પ્રકાર

કામકાજ: પોર્ટ ડેટા કરંટ ડ્રાઇવર દ્વારા ડિસ્પ્લે સેગમેન્ટ્સ ચલાવે છે

**યાદગાર વાક્ય**: "પોર્ટ ડ્રાઇવર ડિસ્પ્લે ગ્રાઉન્ડ" (PDDG)

### પ્રશ્ન 5(ક) [7 ગુણ]

માઇક્રોકંટ્રોલર સાથે 8 LED ને ઇન્ટરફેસ કરો અને ચાલુ અને બંધ કરવા માટે પ્રોગ્રામ લખો.

જવાબ:

#### LED ઇન્ટરફેસ સર્કિટ:

```
      8051
      Current Limiting
      LEDs

      P1.0
      ------> 330Ω
      ------> LED0
      ----> +5V

      P1.1
      ------> 330Ω
      ------> LED1
      ----> +5V

      P1.2
      ------> 330Ω
      ------> LED2
      ----> +5V

      P1.3
      -------> 330Ω
      ------> LED4
      ----> +5V

      P1.4
      -------> 330Ω
      -------> LED5
      -----> +5V

      P1.5
      -------> 330Ω
      -------> LED6
      ----> +5V

      P1.6
      ------> 330Ω
      -------> LED7
      -----> +5V

      P1.7
      ------> 330Ω
      -------> LED7
      -----> +5V
```

#### એસેમ્બલી પ્રોગ્રામ:

```
ORG 0000H ; સ્ટાર્ટ એડ્રેસ

MAIN:

MOV P1,#0FFH ; બધા LEDs ચાલુ કરો (logic 0)

CALL DELAY ; ડિલે સબરૂટિન કોલ કરો

MOV P1,#00H ; બધા LEDs બંધ કરો (logic 1)

CALL DELAY ; ડિલે સબરૂટિન કોલ કરો
```

```
SJMP MAIN ; સતત રિપીટ કરો

DELAY:

MOV R2,#250 ; આઉટર લૂપ કાઉન્ટર

D1: MOV R3,#250 ; ઇનર લૂપ કાઉન્ટર

D2: DJNZ R3,D2 ; R3 શૂન્ય થાય ત્યાં સુધી ઘટાડો

DJNZ R2,D1 ; R2 શૂન્ય થાય ત્યાં સુધી ઘટાડો

RET ; સબરૂટિનથી રિટર્ન કરો
```

**યાદગાર વાક્ય**: "લાઇટ ઇમિટિંગ ડિસ્પ્લે ઇન્ટરફેસ" (LEDI)

## પ્રશ્ન 5(અ અથવા) [3 ગુણ]

વિવિદ્ય ક્ષેત્રોમાં માઇક્રોકંટ્રોલરની એપ્લિકેશનોની સૂચિ બનાવો.

જવાબ:

ક્ષેત્ર પ્રમાણે એપ્લિકેશન્સ:

| ક્ષેત્ર       | એપ્લિકેશન્સ                    |
|---------------|--------------------------------|
| ઘર            | વોશિંગ મશીન, માઇક્રોવેવ, AC    |
| ઓટોમોટિવ      | એન્જિન કંટ્રોલ, ABS, એરબેગ     |
| ઇન્ડસ્ટ્રિયલ  | પ્રોસેસ કંટ્રોલ, રોબોટિક્સ     |
| મેડિકલ        | પેસમેકર, બ્લડ પ્રેશર મોનિટર    |
| કમ્યુનિકેશન   | મોબાઇલ ફોન્સ, મોડેમ્સ          |
| સિક્યુરિટી    | એક્સેસ કંટ્રોલ, બર્ગલર એલાર્મ  |
| એન્ટરટેનમેન્ટ | ગેમિંગ કન્સોલ્સ, રિમોટ કંટ્રોલ |

**યાદગાર વાક્ય**: "હોમ ઓટો ઇન્ડસ્ટ્રિયલ મેડિકલ કમ્યુનિકેશન સિક્યુરિટી એન્ટરટેનમેન્ટ" (HAIMCSE)

## પ્રશ્ન 5(બ અથવા) [4 ગુણ]

8051 સાથે ડીસી મોટરનું ઇન્ટરફેસિંગ ડાયાગ્રામ દોરો અને સમજાવો.

જવાબ:

ડીસી મોટર ઇન્ટરફેસ:

### ઘટકો:

• L293D: ડ્યુઅલ H-બ્રિજ ડ્રાઇવર IC

• મોટર: 12V ડીસી મોટર

• કંટ્રોલ: દિશા અને સ્પીડ કંટ્રોલ

### કંટ્રોલ લોજિક:

• นเอด: P1.1=0, P1.2=1

• ผีย: P1.1=0, P1.2=0

**યાદગાર વાક્ય**: "ડ્રાઇવર કંટ્રોલ મોટર ડાયરેક્શન" (DCMD)

### પ્રશ્ન 5(ક અથવા) [7 ગુણ]

માઇક્રોકંટ્રોલર સાથે એલસીડી ઇન્ટરફેસ કરો અને "માઇક્રોપ્રોસેસર અને માઇક્રોકંટ્રોલર" દર્શાવવા માટે એક પ્રોગ્રામ લખો.

જવાબ:

#### LCD ઇન્ટરફેસ:

```
8051 16x2 LCD
P2.0 -----> RS (Register Select)
P2.1 ----> EN (Enable)
P1.0-P1.7 ----> D0-D7 (Data lines)
GND ----> VSS, RW
+5V ----> VDD, VEE (via 10kΩ pot)
```

#### એસેમ્બલી પ્રોગ્રામ:

```
ORG 0000H
                       ; LCD ઇનિશિયલાઇઝ કરો
   CALL LCD_INIT
                       ; મેસેજ તરફ પોઇન્ટ કરો
   MOV DPTR,#MSG1
                       ; મેસેજ ડિસ્પ્લે કરો
    CALL DISPLAY_MSG
                       ; બંધ કરો
    SJMP $
LCD_INIT:
   MOV P1,#38H
                        ; Function set: 8-bit, 2-line
    CLR P2.0
                         ; RS=0 (command)
    SETB P2.1
                         ; EN=1
```

```
CLR P2.1
                        ; EN=0 (pulse)
    CALL DELAY
    MOV P1,#01H
                       ; Clear display
    CLR P2.0
    SETB P2.1
    CLR P2.1
    CALL DELAY
    RET
DISPLAY MSG:
   MOVC A, @A+DPTR ; seese Hood
                      ; જો શૂન્ય હોય તો બહાર નીકળો
   JZ EXIT
                      ; કેરેક્ટર મોકલો
   MOV P1,A
   SETB P2.0
                       ; RS=1 (data)
   SETB P2.1
                       ; EN=1
   CLR P2.1
                       ; EN=0
   CALL DELAY
   INC DPTR ; આગળનો કેરેક્ટર
SJMP DISPLAY_MSG ; ચાલુ રાખો
EXIT:
   RET
MSG1: DB "Microprocessor and Microcontroller",0
DELAY:
   MOV R1,#50
D1: MOV R2,#255
D2: DJNZ R2,D2
   DJNZ R1,D1
   RET
```

### મુખ્ય પગલાઓ:

• LCD ઇનિશિયલાઇઝેશન: 8-બિટ મોડ, 2-લાઇન ડિસ્પ્લે

• મેસેજ ડિસ્પ્લે: કેરેક્ટર દ્વારા કેરેક્ટર

• કંટ્રોલ સિગ્નલ્સ: RS અને EN સિગ્નલ્સ

**યાદગાર વાક્ય**: "લિક્વિડ ક્રિસ્ટલ ડિસ્પ્લે ઇન્ટરફેસ" (LCDI)