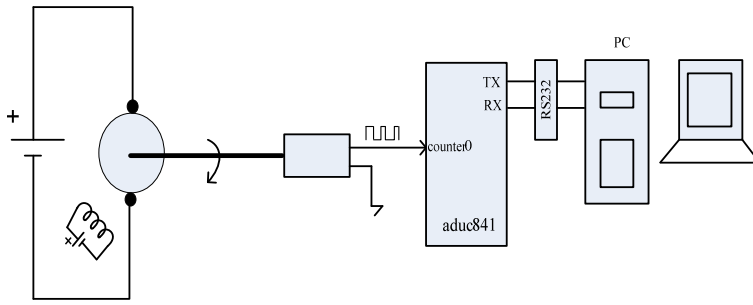


Soru-2:

Yukarıda verilen sistemde, aduc841 kullanılarak DC motor hız bilgisi PC'ye aktarılmaktadır. DC motor hız bilgisi kodlayıcıdan gelen darbeler sayılarak oluşturulmaktadır. Mikrokontrolör, periyodik olarak ($T=5\text{msn}$, timer2 kesme alt programı yardımı ile) counter0 değerini (TL0) okur ve PC ortamına seri kanal kullanarak (9600bps, SMOD=0, CORECLOCK=11.0592MHz) aktarır. Her okuma sonrası counter0 sıfırlanır. Program çökmesine karşı WDT (15.6ms, system restart) kullanılacaktır. Mikrokontrolör WDT tarafından resetlenmesi durumunda TL0 registerinde bulun veri eski durumunu koruyacaktır.

İlgili programı yazınız.

SORU2

```
ORG 00H
SJMP BASLA
```

```
ORG 2BH
SJMP T2_KESME
```

BASLA:

```
ACALL İLK_AYAR
```

```
XX: SJMP XX;
```

İLK_AYAR:

```

MOV     SCON,#01000000b      ; mod0, REN=0 (verici)
MOV     TMOD,#00100101B      ;COUNT0,16BIT_SAY
MOV     TH1,#0DCH
MOV     TL1,#0DCH
ANL     PCON,#01111111B

```

```

JB       WDS,WD_RSTRT_OLMŞ ; WATCHDOG RESET OLMUŞ
MOV     TH0,#00H
MOV     TL0,#00H

```

```

WD_RSTRT_OLMŞ:
ACALL   WATCHDOG_START

```

```

MOV     T2MOD,#00H           ;AUTORELOAD T2
MOV     DPTR,#10225D         ;65535-55309 (5ms)
MOV     TH2,DPH
MOV     TL2,DPL
MOV     RCAP2H,DPH
MOV     RCAP2L,DPL           ;AUTORELOAD DEĞERLERİ

```

```

SETB    EA
SETB    ET2                  ;T2 KESME AKTIF

```

```

SETB    TR2
SETB    TR1
SETB    TR0

```

RET

```

;-----

```

T2_KESME:

```

ACALL   WATCHDOG_START
MOV     A,TL0
MOV     TL0,#00H
MOV     SBUFF,A
T2K_BKL_GNDR: JNB    TI, T2K_BKL_GNDR
CLR     TI

```

RETI

```

;-----

```

WATCHDOG_START:

```

CLR     EA
SETB    WDWR
MOV     WDCON,#0000 0010B    ; SYSTEM RESET 15.6ms
SETB    EA

```

RET

```

;-----

```

```

END

```