דוח מכין מעבדה 3 מבוא למחשבים

:מגישים

רועי שחמון 206564759

ניל הדר 316508332

1. כדי לתכנן פורט בגודל ביט, מקצים רג'יסטרים יעודיים כאשר לכל רגל קיים ביט מקביל ברג'יסטר:

input – תפקידו לקבוע את כיווניות (direction) רגל הבקר:1 לוגי O ,output – תפקידו לקבוע את כיווניות

(0v לוגי 1 לעומת - לוגי 3.3v תפקידו לקבוע את הערך הלוגי במוצא רגל הבקר - PxOut

- תפקידו לקרוא את הערך הלוגי מרגל הבקר - PxIN

PxSEL – ככל רגלי הבקר משמים למודולי חומרה נוספים, לכן קיים רג'יסטר זה אשר בורר בין מודולי החומרה המשמשים באותה רגל הבקר. בשביל לקבוע את הרגל למצב 1/0 לוגי, צריך לקבוע את PxSEL=0 שזה גם ערך ברירת המחדל הרג'יסטר

2. ב Reset נטען ערך כתובת הפקודה הראשונה של התוכנית לרג'יסטר PC, אך אין איפוס Raset מתח הבקר, כלומר שהמידע בו לא נמחק. לכן ערכי ה PxIN ו Pxout לא ישתנו, כמו גם ה PxDIR .

מצב ברירית המחדל של הפורטים יהיה 1/0 (כלומר PxSEL = 0).

3.
Setup P9 bic.b #0xFF , & P9SEL

Mov.b #0x55, & P9DIR

, חלק של '1' כאשר המתח A=3.3v , 3.3v לכן נקח מחצית מזמן המחזור, חלק של '1' חלק של '1' כאשר המתח אור. $T_1=1ms$.4 כלומר $T_{mclk}=rac{1}{2^{20}}\sec\leftarrow f=2^{20}Hz$ נזכר כי $T_2=5*10^{-4}$

$$\left[\left(\frac{T_2}{T_{mclk}} \right) \right] = \left[524.288 \right] = 524$$

MCLK מחזורי שעון