TEC7命令表								
ニーモニック	命令	第1/ OP	ベイト GRXR	第2バイト	フラグ 変化	ステー ト数	動作	
	No Operation	0000	00 00		×	2	何もしない	
LD	Load	0001	GR XR	aaaa aaaa	×	4	GR ← [EA]	
ST	Store	0010	GR XR	aaaa aaaa	×	3	[EA] ← GR	
ADD	Add	0011	GR XR	aaaa aaaa	0	4	GR ← GR + [EA]	
SUB	Subtract	0100	GR XR	aaaa aaaa	0	4	GR ← GR - [EA]	
CMP	Compare	0101	GR XR	aaaa aaaa	Ō	4	GR - [EA]	
AND	Logical And	0110	GR XR	aaaa aaaa	Ō	4	GR ← GR & [EA]	
OR	Logical Or	0111	GR XR	aaaa aaaa	0	4	GR ← GR [EA]	
XOR	Logical Xor	1000	GR XR	aaaa aaaa	0	4	GR ← GR ^ [EA]	
SHLA	Shift Left Arithmetic	1001	GR 00		0	3	GR ← GR << 1	
SHLL	Shift Left Logical	1001	GR 01		0	3	GR ← GR << 1	
SHRA	Shift Right Arithmetic	1001	GR 10		0	3	GR ← GR >> 1	
SHRL	Shift Right Logical	1001	GR 11		0	3	GR ← GR >>> 1	
JMP	Jump	1010	00 XR	aaaa aaaa	×	3	PC ← EA	
JZ	Jump on Zero	1010	01 XR	aaaa aaaa	×	3	if Zero PC ← EA	
JC	Jump on Carry	1010	10 XR	aaaa aaaa	×	3	if Carry PC \leftarrow EA	
JM	Jump on Minus	1010	11 XR	aaaa aaaa	×	3	if Sign PC ← EA	
CALL	Call Subroutine	1011	00 XR	aaaa aaaa	×	4	[SP]←PC, PC←EA	
JNZ	Jump on Not Zero	1011	01 XR	aaaa aaaa	×	3	if !Zero PC ← EA	
JNC	Jump on Not Carry	1011	10 XR	aaaa aaaa	×	3	if !Carry PC ← EA	
JNM	Jump on Not Minus	1011	11 XR	aaaa aaaa	×	3	if !Sign PC ← EA	
IN	Input	1100	GR 00	0000 pppp	×	4	GR ← IO[P]	
OUT	Output	1100	GR 11	0000 pppp	×	3	IO[P] ← GR	
PUSH	Push Register	1101	GR 00		×	3	[SP] ← GR	
POP	Pop Register	1101	GR 10		×	4	GR ← [SP++]	
ΕI	Enable Interrupt	1110	00 00		×	3	割り込み許可	
DI	Disable Interrupt	1110	00 11		×	3	割り込み禁止	
RET	Return from subroutine	1110	11 00		×	3	PC ← [SP++]	
RETI	Return from interrupt	1110	11 11		0	4	FLAG ← [SP++], PC ← [SP++]	
HALT	Halt.	1111	11 11		×	3	停止	
						-	1.5 44-	
GR	意味		メモリマップ			1/0マップ		
0 0	G0	Addr		内容	Addr		Read/Write	
01	G1	0 0			0		Data-Sw/b0:Beep	
10	G2		RAM		1		Data-Sw/b0:Speaker	
11	SP	DB	4,1		2		SIO-Data/SIO-Data	
		DC	Tmr割り込みベクタ		3		SIO-Stat/SIO-Ctrl	
XR	意味	DD	SIO受信割り込みベクタ		4		TMR現在値/TMR周期	
0.0	ダイレクトモード	DE	SIO送信割り込みベクタ Console割り込みベクタ		5		TMR-Stat/TMR-Ctrl	
01	G1インデクスドモード	DF	Console	e割り込みベクタ	6		き/b0:Console STI	
10	G2インデクスドモード	ΕO	DOM (TDT)		7	PIO	-Input/PIO-Output	
11 イミディエイトモード		ROM (IPL)			9		ADC CH0/空き ADC CH1/空き	
L ** L					A		ADC CH1/至さ ADC CH2/空き	
QT∩_C+	at:b7:Tx Ready,b6:Rx Ready	DTO-C	-n1.h7.a	1+ h3-0.45+5			ADC CH2/空き	
SIO-Ctrl:b7:Tx STI,b6:Rx STI		PIO-Ctrl:b7:out,b3-0:data			В		·	
	·	TMR:タイマー			С		空き/PIO-Ctrl	
	at:b7:Interrupt	TMR周期:75=1s					空き/空き	
TMR-Ct:	rl:b7:STI,b0:Enable	STI:Se	STI:Set Interrupt					