ΑΝΑΦΟΡΑ ΕΡΓΑΣΤΗΡΙΑΚΗΣ ΑΣΚΗΣΗΣ ΜΙΚΡΟΫΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ 7-6-2020 ΣΗΜΜΥ ΑΪΒΑΛΗΣ ΘΕΟΔΩΡΟΣ 03117099 ΚΟΡΟΥΛΗΣ ΧΡΗΣΤΟΣ 03117159 ΣΑΛΙΑΡΑΚΗΣ ΠΑΥΛΟΣ 03117135

ΑΣΚΗΣΗ 1

Θέλουμε να προγραμματίσετε σε assembly πρόγραμμα που να απεικονίζει ένα αναμμένο led που να αντιστοιχεί στα bit της θύρας PB0-PB7. Το αναμμένο led να κινείται συνεχώς ξεκινώντας από τα LSB προς τα MSB και αντίστροφα όταν φτάνει στο άλλο άκρο. Η κίνηση του αναμμένου led να ελέγχεται από το push button PC2. Όταν αυτό είναι πατημένο η κίνηση να σταματάει, ενώ διαφορετικά να συνεχίζεται.

```
.INCLUDE "m16def.inc"
.def counter=r20
                                                 ; ΜΕΤΡΗΤΗΣ ΓΙΑ ΝΑ ΕΛΕΓΧΩ ΣΕ ΠΟΙΟ ΨΗΦΙΟ
ΒΡΙΣΚΟΜΑΙ
.def temp=r21
.def lightBit=r22
.def inputC=r23
.org 0
reset:
          ldi r24,low(RAMEND) ; APXIKOΠΟΙΗΣΗ RAMEND=ΤΕΛΕΥΤΑΊΑ ΘΕΣΗ SRAM out SPL.r24 ; \DeltaΕΙΚΤΗ ΣΤΟΙΒΑΣ
                                                ; ΔΕΙΚΤΗ ΣΤΟΙΒΑΣ
          out SPL,r24
          ldi r24,high(RAMEND)
          out SPH, r24
          clr lightBit
main:
          clr temp ; KAN\Omega reset TO temp(=00000000) out DDRC,temp ; OPIZ\Omega THN portC \GammaIA EI\SigmaO\DeltaO ser temp ; KAN\Omega set TO temp(=11111111) out DDRB,temp ; OPIZ\Omega THN portB \GammaIA E\XiO\DeltaO
          left:
          in inputC,PINC ; \DeltaIABAZ\Omega THN EI\SigmaO\DeltaO A\PiO THN \PiY\LambdaH C subi inputC,4 ; \DeltaΦAIP\Omega 4 A\PiO THN EI\SigmaO\DeltaO
                                                 ; ΕΛΕΓΧΩ AN Η ΕΙΣΟΔΟΣ ΕΊΝΑΙ 4(AN EΊΝΑΙ
          breq left
                                                 ; ΠΑΤΗΜΕΝΟ ΔΕΝ ΚΑΝΩ ΤΙΠΟΤΑ
                                                  ; ΚΑΙ ΠΕΡΙΜΕΝΩ ΝΑ ΣΒΗΣΕΙ)
                                                ; ΑΝ ΔΕΝ ΕΊΝΑΙ ΠΡΟΧΏΡΑΩ ΣΤΑ ΕΠΟΜΈΝΑ
          clc ; KANΩ clear TON KATAXΩPHTH KPATOYMENOY rol lightBit ; ΟΛΙΣΘΗΣΗ ΤΩΝ LEDS ΜΙΑ ΘΕΣΗ ΑΡΙΣΤΕΡΑ out PORTB,lightBit ; ΑΝΑΒΩ ΤΟ ΕΠΟΜΕΝΟ LED(ΑΜΕΣΩΣ ΑΡΙΣΤΕΡΑ ; ΚΑΘΕ ΦΟΡΑ) dec counter ; ΜΕΙΩΝΩ ΤΟΝ ΜΕΤΡΗΤΗ cpi counter,0 ; ΑΝ Ο counter == 0 ΕΙΜΑΙ ΣΤΟ MSB ΚΑΙ ΤΟΤΕ
```

```
breq right
rjmp left

; ΞΕΚΙΝΑΩ ΚΑΙ ΠΑΩ ΠΡΟΣ ΤΑ ΔΕΞΙΑ
rjmp left

; ΑΛΛΙΩΣ ΣΥΝΕΧΙΖΩ ΚΑΙ ΠΑΩ ΠΑΛΙ ΠΡΟΣ ΤΑ ΑΡΙΣΤΕΡΑ

right:

in inputC,PINC
subi inputC,4
breq right

; ΑΦΑΙΡΩ 4 ΑΠΟ ΤΗΝ ΕΙΣΟΔΟ
breq right

; ΕΛΕΓΧΩ ΑΝ Η ΕΙΣΟΔΟΣ ΕΙΝΑΙ 4(ΑΝ ΕΙΝΑΙ
;ΠΑΤΗΜΕΝΟ ΔΕΝ ΚΑΝΩ ΤΙΠΟΤΑ ΚΑΙ ΠΕΡΙΜΕΝΩ ΝΑ ΣΒΗΣΕΙ)
; ΑΝ ΔΕΝ ΕΙΝΑΙ ΠΡΟΧΩΡΑΩ ΣΤΑ ΕΠΟΜΕΝΑ
clc
ror lightBit
out PORTB,lightBit
inc counter
cpi counter
cpi counter,7
breq left
rjmp right

; ΞΕΚΙΝΑΩ ΚΑΙ ΠΑΩ ΠΡΟΣ ΤΑ ΑΡΙΣΤΕΡΑ
rjmp right

; ΑΛΛΙΩΣ ΣΥΝΕΧΙΖΩ ΚΑΙ ΠΑΩ ΠΑΛΙ ΠΡΟΣ ΤΑ ΔΕΞΙΑ
end:
```

ΑΣΚΗΣΗ 2

Θέλουμε να υλοποιηθούν σε ένα σύστημα Μικροελεγκτή ΑVR οι λογικές συναρτήσεις:

```
F0 = (AB' + BC'D)'F1 = (A+C) \cdot (B+D)
```

Οι τιμές των F0- F1 να εμφανιστούν αντίστοιχα στα δύο LSB της θύρας εξόδου PORTA (0-1). Οι μεταβλητές εισόδου (A, B, C, D) υποθέτουμε ότι αντιστοιχούν στα 4 bit της θύρας εισόδου PORTB (0-3), με το A στο LSB.

```
.INCLUDE "m16def.inc"
.def second=r17
.def input=r18
.def temp=r19
.def A=r20
.def B=r21
.def C=r22
.def D=r23
.def F0=r24
.def F1=r25
main:
clr temp
out DDRB,temp
                           ; ΘΕΤΩ ΤΟ Β ΩΣ ΕΙΣΟΔΟ
ldi temp,0b00000011
                            ; ΚΡΑΤΑΩ ΤΑ 2 LSBS TOY A ΓΙΑ ΕΞΟΔΟ
out DDRA,temp
in input,PINB
mov A, input
andi A,0x01
                            ; ΑΠΟΜΟΝΩΝΩ ΤΟ ΠΡΩΤΟ ΒΙΤ ΕΞΟΔΟΥ
mov B,input
andi B,0x02
                            ; ΑΠΟΜΟΝΩΝΩ ΤΟ ΔΕΥΤΈΡΟ ΒΙΤ ΕΞΟΔΟΥ
clc
ror B
                            ; ΚΑΝΩ ΜΙΑ ΔΕΞΙΑ ΟΛΙΣΘΗΣΗ ΓΙΑ
```

```
; NA EX\Omega TO \DeltaEYTEPO BIT \SigmaTO LSB
mov C,input
                             ; ΑΠΟΜΟΝΩΝΩ ΤΟ ΤΡΙΤΌ ΒΙΤ ΤΗΣ ΕΙΣΟΔΟΥ
andi C,0x04
clc
ror C
                             ; KAN\Omega 2 DESIES ONISOHSEIS FIA NA
ror C
                             ; EX\Omega TO TPITO BIT \SigmaTO LSB
mov D,input
andi D,0x08
                             ; ΑΠΟΜΟΝΩΝΩ ΤΟ ΤΕΤΑΡΤΌ ΒΙΤ ΤΗΣ ΕΙΣΟΔΟΥ
clc
ror D
ror D
                             ; ΚΑΝΩ 3 ΔΕΞΙΕΣ ΟΛΙΣΘΗΣΕΙΣ ΓΙΑ ΝΑ
ror D
                             ; EX\Omega TO TETAPTO BIT \SigmaTO LSB
mov F0,A
                             ; F0 = A
com B
and F0,B
                             ; F0 = A*not(B)
com B
mov temp,B
                             ; temp = B
and temp,D
                             ; temp = B*D
com C
and temp,C
                            ; temp = B*D*not(C)
com C
or F0, temp
                             ; F0 = (A*not(B)) + (B*D*not(C))
com F0
                            ; F0 = not((A*not(B)) + (B*D*not(C)))
andi F0,0x01
                             ; ΕΧΩ ΤΟ ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑ ΣΤΟ LSB
mov F1,A
                            ; F1 = A
                            ; F1 = A+C
or F1,C
mov temp,B
                            ; temp = B
or temp,D
                            ; temp = B+D
                            ; F1 = (A+C) * (B+D)
and F1, temp
andi F1,0x01
                            ; ΕΧΩ ΤΟ ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑ ΣΤΟ LSB
clc
rol F1
                             ; ΤΟ F0 EXEI ΣΤΑ 2 LSBS ΤΑ ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑΤΑ
add F0,F1
out PORTA, F0
                             ;AПЕІРО LOOP
rjmp main
end:
```

<u>ΑΣΚΗΣΗ3</u>

Θέλουμε να γραφτεί πρόγραμμα σε C για τον προγραμματισμό AVR Atmega16 το οποίο αρχικά να ανάβει το led0 που είναι συνδεδεμένο στο bit0 της θύρας εξόδου PORTB. Στην συνέχεια με το πάτημα των διακοπτών (Push-buttons) SW0-3 που υποθέτουμε ότι είναι συνδεδεμένα στα αντίστοιχα bit της θύρας εισόδου PORTA να συμβαίνουν τα εξής:

- •SW0 ολίσθηση-περιστροφή του led μια θέση δεξιά (κυκλικά).
- •SW1 ολίσθηση-περιστροφή του led μια θέση αριστερά (κυκλικά).
- •SW2 μετακίνηση του αναμμένου led στην αρχική του θέση (LSB-led0).
- •SW3 μετακίνηση του αναμμένου led στην θέση MSB (led7).

Όλες οι αλλαγές να γίνονται όταν αφήνεται κάθε Push-button SWx (bitx PORTA).

```
#include <avr/io.h>
          /*ορίζω μια μεταβλητή που θα μου δείχνει την έξοδο*/
char z;
int main(void){
DDRB=0xFF; /*αρχικοποιώ το PORTB σαν έξοδο*/
DDRA=0x00; /*αρχικοποιώ το PORTA σαν είσοδο*/
z=1;
             /*ανάβω αρχικά το πρώτο λεντ
PORTB=z;
                /*και το απεικονίζω στην έξοδο*/
while (1) {
if ((PINA\&0x01)==1) { /*av είναι ava\mu\muένο το πρώτο \lambdaεντ της εισόδου*/
while((PINA&0x01) == 1); /*περιμένω μέχρι να σταματήσει να είναι αναμμένο*/
            /*άμα είναι προηγουμένως αναμμένο το πρώτο λεντάκι*/
z=128;
            /*τότε ανάβει το τελευταίο λεντάκι(έλεγχος υπερχείλισης)*/
else z=z>>1; /*αλλιώς γίνεται ολίσθηση μια θέση δεξιά*/
if ((PINA & 0x02)==2) { /*av είναι ava\mu\muένο το δεύτερο \lambdaεντ της εισόδου*/ while((PINA & 0x02)==2); /*\piεριμένω \muέχρι να στα\muατήσει να είναι \alphaαν\muμένο*/
                 /*άμα είναι προηγουμένως αναμμένο το έβδομο λεντάκι*/
if (z==128)
                  /*τότε ανάβει το πρώτο λεντάκι(έλεγχος υπερχείλισης)*/
z=1;
                 /*αλλιώς γίνεται ολίσθηση μια θέση αριστερά*/
else z=z<<1;
}
if ((PINA&0x04)==4) {
                           /*αν είναι αναμμένο το τρίτο λεντ της εισόδου*/
while((PINA&0x04)==4); /*περιμένω μέχρι να σταματήσει να είναι αναμμένο*/
                         /*ανάβει το πρώτο λεντ της εξόδου*/
z=1;
}
if ((PINA & 0x08)==8) { /*\alpha v είναι αναμμένο το τέταρτο λεντ εισόδου*/
while((PINA&0x08)==8); /*περιμένω μέχρι να σταματήσει να είναι αναμμένο*/
z=128;
                          /*ανάβει το έβδομο λεντ της εξόδου*/
/*αλλιώς αμα δεν είναι αναμμένο κανένα από τα πρώτα τέσσερα λεντ δεν αλλάζει
τίποτα στην έξοδο */
PORTB=z; /*απεικονίζω την έξοδο στο PORTB*/
}
return 0;
```