## UNIVERSIDAD CATOLICA ANDRES BELLO FACULTAD DE INGENIERIA ESCUELA INFORMATICA CATEDRA DE ARQUITECTURA DEL COMPUTADOR

## PRACTICA #8

Microcontroladores PIC 16F84 (Manejo del puerto como entradas y salidas). Objetivos:

- 1.- Realizar un programa donde se lean unos datos, se procesen y se de un resultado de salida.
- 2.- Utilización de instrucciones de bifurcación dentro de un programa en ensamblador para microcontroladores PIC

## Materiales:

- 1 Protoboard.
- 1 Fuente de poder
- 1 Multimetro Digital
- 1 PIC16F84
- 1 Display Ánodo Común
- 1 Resistencia de 150Ω, ¼ W
- 6 Resistencias de 1K
- 1 Mini DIP
- 1 Pulsador

## **DESARROLLO**

En esta práctica vamos realizar un programa muy sencillo, en el cual el puerto A que dispone de 5 bits, lo vamos a utilizar como puerto de entrada y el puerto B como puerto de salida. La idea es la siguiente, en cada pin del puerto A estará conectado un interruptor, de manera que podamos colocar un 1 o un 0; en el display se deberá e mostrar únicamente el valor del interruptor que esta conectado al puerto mayor, ejemplo:

1.- Si en el puerto A tenemos la siguiente situación:

PA0=0 PA1=1 PA2=0 PA3=1 PA4=0

Entonces en el display se deberá de mostrar el numero 3, ya que PA3 es el pin mayor que esta en 1.

2.- Si en el puerto A tenemos la siguiente situación:

PA0=1 PA1=1 PA2=1 PA3=0 PA4=0

Entonces en el display se deberá de mostrar el numero 2, ya que PA2 es el pin mayor que esta en 1.

3.- Si en el puerto A tenemos la siguiente situación:

PA0=1 PA1=1 PA2=1 PA3=1 PA4=1

Entonces en el display se deberá de mostrar el numero 4, ya que PA4 es el pin mayor que esta en 1.

Si no esta ningún interruptor presionado, se mostrara un guión en el diaplay 7 segmentos. Para hacer esto vamos a implementar el siguiente código, para esta ocasión podemos utilizar el block de notas, y transcribir el siguiente programa:

LIST P=16F84

PUERTOA EQU 05H

TRISAEQU 05H

TRISBEQU 06H

PUERTOB EQU 06H

STATUS EQU 03H

ORG 0

BSF STATUS,5 CLRF TRISB

MOVLW B'00011111'

MOVWF TRISA BCF STATUS,5

INICIO BTFSC PUERTOA,4

GOTO CUATRO BTFSC PUERTOA.3

GOTO TRES

BTFSC PUERTOA,2

GOTO DOS

BTFSC PUERTOA,1

GOTO UNO

BTFSC PUERTOA,0

GOTO CERO

MOVLW B'10111111'

MOVFW PUERTOB

GOTO INICIO

CUATRO MOVLW B'10011001'

MOVWF PUERTOB

GOTO INICIO

TRES MOVLW B'10110000'

MOVWF PUERTOB GOTO INICIO

DOS MOVLW B'10100100'

MOVWF PUERTOB

GOTO INICIO

UNO MOVLW B'11111001'

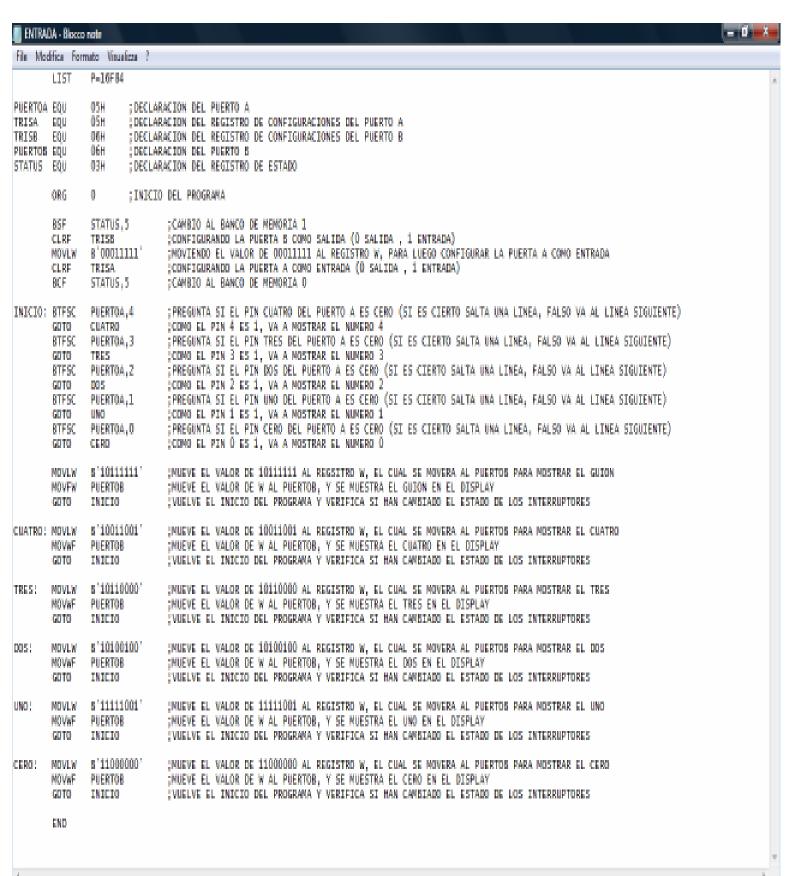
MOVWF PUERTOB

GOTO INICIO

CERO MOVLW B'11000000'

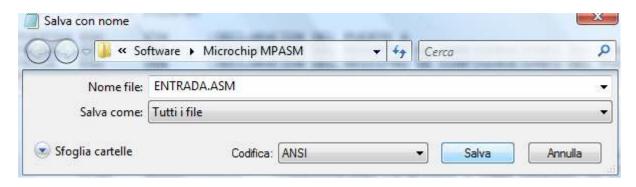
MOVWF PUERTOB GOTO INICIO

**END** 



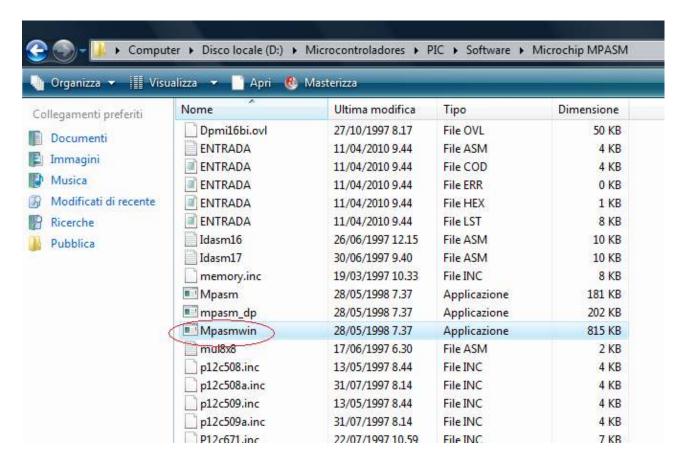


Una vez copiado el programa deberá de salvarlo, colocándole como extensión .ASM. EL nombre que podemos usar seria el de ENTRADA.ASM, hágalo como muestra la figura:

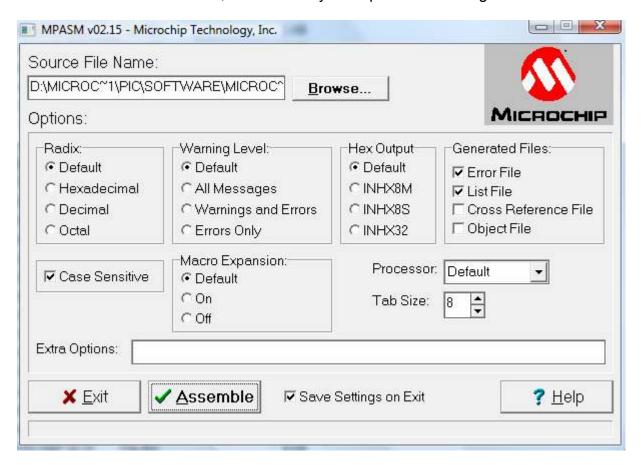


En la opción de salvar como, se debe colocar todos los archivos.

Una vez salvado sebe de ensamblarlo, para lo cual va a usar el siguiente programa: MPASWIN.EXE



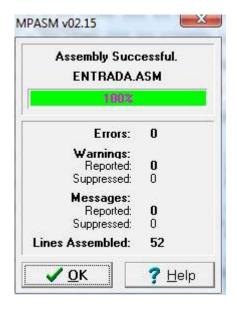
Una vez seleccionado, debe abrirlo y se le presentara la siguiente ventana:



En la opción de browse, puede buscar el programa que se edito, y las demás opciones es bueno dejarlas por defecto.



Por ultimo seleccionamos la opción de Assemble, para hacer el ensamblado de nuestro programa y deberá de mostrarnos la siguiente ventana:



Si no hay errores en el código, debe salir tal cual lo muestra la figura anterior, de lo contrario, nos dirá la cantidad de errores y debemos de abrir el archivo .ERR para saber el tipo de error y la ubicación del mismo. Es de recordar que el archivo que nos interesa generado en esta operación es el .HEX.

Con el archivo .HEX, abra la aplicación WinPic800 y repita los pasos de la practica anterior, para bajar el programa al microcontrolador. Por ultimo realice el siguiente montaje y verifique su correcto funcionamiento.

