

```

; Programme de démarrage TP1.S

.include "p24FJ256GB106.inc"      ; Définitions pour ucontrôleur

.equiv PLL96DIS_ON,      0xF7FF ; Enabled
; Définition des paramètres de configuration (horloges, USB, watchdog)
; CONFIG 1 : JTAG off, watchdog timer off
config __CONFIG1, JTAGEN_OFF & ICS_PGx2 & FWDTEN_OFF
; CONFIG 2 :Using the 12MHz clock provided by the PIC18F67J50 (debug)
config __CONFIG2, IESO_OFF & PLL96DIS_ON & PLLDIV_DIV3 & FNOSC_PRIPLL & POSCMOD_HS
; Ces paramètres conduisent à une fréquence horloge système de 32 MHz
.global __reset                  ;The label for the first line of code.

;Declaration du mecanisme d'interruption en fonction d'un Timer
.global __T1Interrupt            ;Declare Timer 1 ISR name global

;.....
;Code Section in Program Memory
;.....

.text                            ;Start of Code section
;Affiche une ligne a l'ordonnee W1 d'intensite W2 (modifie W0)

__T1Interrupt:
    BCLR IFS0, #T1IF            ;Clear interrupt flag
    BSET IEC0, #T1IE
    MOV #0, W0
    MOV W0, TMR1

    ;On eteints le pixel
    MOV W4, W0
    MOV W5, W1
    MOV #0, W2
    CALL PutPixel

    ;On decale la position de 1
    ADD W4, #1, W4
    MOV #132, W13
    SUB W13, W4, W11
    BRA NZ, FSi3
    MOV #0, W4
    ADD W5, #1, W5
FSi3:
    MOV #132, W13
    SUB W13, W5, W11
    BRA NZ, FSi4
    MOV #0, W5
FSi4:
    MOV W4, W0
    MOV W5, W1
    MOV W6, W2
    CALL PutPixel

    RETFIE                      ;Return from Interrupt Service routine

BALAY_INT:
    MOV #0, W4
    MOV #0, W5
    MOV #0xFFFF, W6
    BCLR IFS0, #T1IF            ;Clear interrupt flag
    BSET IEC0, #T1IE

    BRA $

    RETURN

__reset:

    MOV #__SP_init, W15         ;Inititalize the Stack Pointer
    MOV #__SPLIM_init, W0       ;Initialize the Stack Pointer Limit Register
    MOV W0, SPLIM

    BSET T1CON, #TCKPS1

```

D:\Architecture\_des\_ordinateurs\tp3\tp3\_paritiei.s

**BSET** T1CON, #TCKPS0  
**BSET** T1CON, #TON

**MOV** #0X0F00, W0  
**MOV** W0, PR1

**CALL** ResetDevice  
**CALL** ClearDevice

;Exercice 1: Balayage par programme

**CALL** BALAY\_INT  
**BRA** \$ ; boucle sans fin

.end ;End of program code in this file

.....