微机系统作业工

1. 程序如下所示

MOV BX, 1000H M DV CN, 100

READ_SI: IN AL, 81H

TEST AL, 02H

TZ READ_SI

IN AL, 80H

MOV BXJ. AL

ВХ INC

LOOP READ_SI MOV BX, 2000H

MOV CX , 100

READ_SZ: IN AL, 81H

TEST AL, OIH

READ-SZ TNZ

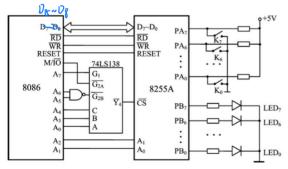
MOV AL, BX

80H , AL OUT

INC BX

READ_ SI LOOP

2.



将 82世A的 07~17。接种数据总线的 高P位地址Dir~Dig 可使接口地址为奇地址口

```
3. 改为共阳极接流后当P85-1时对应的 LED管括急,
      由此可得 O~F的七段代码为
     共明极
             共阳从
 D: 0100 0000 → DOII IIII → 3F H
           → D0000110 → 06H
 1: 011/100/
 2: 00100100 -> 01011011 -> 584
3: 00 11 00 00 -> 0 100 1111 -> 4 FH
           701100110 × 664
4: 0001 1001
           >01101101 > 6DH
5: 0001 D010
           7011 1101 70H
6: 0000 0010
           300000111707H
7: 0111 1000
            >0111 1111 > 7 FH
```

3FH, O6H, 5BH, 4FH, 66H, 6DH, 7DH, 07H TFH, 67H, 77H, 7CH, 39H, 19H, 19H, 71H DATA ENUS

CODE SEGMENT ASSUME CS : CODE, DS : DATA MOV AL, 90H OUT 63, AL

IN_PA: IN AL, 60H AND AL, OFH MOV BX, OFFSET TABLE XLAT 61H, AL OUT

> IP_PA AH, 4CH

CALL DELAY

IMP DELAY: ...

NGM

INI CODE ENDS END

21 H

4. 包建 C 在 0 行 0 列,压下后从 B口 可读得 D4=0 和B=0,其条色剂 故其编码为 111 D 0 11 18= E7 H

よ. 由要求可得控制的:

10001010

程序为: MOV AL, 10001010 B OUT 86H. AL

