

**Univerzitet u Nišu
Elektronski fakultet
Katedra za elektroniku**

**KONVERTOR KODOVA REALIZOVAN SA
MIKROKONTROLEROM PIC16F877-04
(Seminarski rad iz predmeta MIKROPROCESORSKI SISTEMI)**

Student Perica Stojanović 10091/T

Maj 2008.

SADRŽAJ

§ Uvodna reč	(03)
§ P1. Pregled najpoznatijih kodova	(04)
§ P2. Mikrokontroler PIC16F877-04	(11)
§ P3. Softverski UART terminal	(17)
§ P4. AllPIC i IC-Prog	(19)
§ P5. Realizacija konvertora kodova	(23)
§ P6. Laboratorijska vežba	(48)
§ P7. Reference	(50)
§ P8. CV	(51)
§ Završna reč	(52)

UVODNA REČ

Pred vama je seminarski rad koji je realizovan od kraja aprila do sredine maja 2008. godine. Prema predlogu mentora prof. dr Mileta Stojčeva projektovan je jednostavan konvertor kodova sa mikrokontrolerom PIC16F877-04. Prvobitna namera je bila da se upotrebi mikrokontroler PIC16F84A koji ima 13 I/O pinova, a njegovo "proširenje" bi se ostvarilo preko pomeračkih registara. Međutim, od tog rešenja se brzo odustalo. Izabran je, dakle, PIC16F877-04 koji može da radi na frekvenciji od 4 MHz i poseduje 33 I/O pinova.

Osvrt na najpoznatije kodove dat je u prvom poglavlju seminarskog rada.

Drugo poglavlje sadrži veoma kratak opis mikrokontrolera PIC16F877-04, s obzirom da je veoma dosta podataka o ovom mikrokontroleru izloženo u seminarskim radovima Mikroprocesori i Mikroprocesorski sistemi. Zbog toga sam smatrao da je nepotrebno vršiti ponavljanje.

U trećem poglavlju je ukratko opisan softverski UART terminal, koji služi za komunikaciju mikrokontrolera PIC16F877-04 i PC računara.

Postupak programiranja mikrokontrolera izložen je u četvrtom poglavlju. Kao alati su korišćeni ALLPIC i IC-Prog.

U petom i šestom poglavlju je predstavljena implementacija konvertora kodova, kao i način njegove upotrebe.

Na kraju je dat spisak korišćene reference.

P1. PREGLED NAJPOZNATIJIH KODOVA

Čovek i računar najčešće ostvaruju interakciju preko tastature i miša. Pri tome, svaki pritisak nekog tastera/dirke, ili klikom na taster miša, ima za posledicu generisanje određene informacije, kao što su alfanaumerički znaci (karakter) ili upravljački znaci (tabulacija, CR, LF, Enter itd). Pritisak tastera se mora konvertovati u neki pogodan oblik. Ovo se obično izvodi tako što se svakom tasteru dodeli specifičan kod. Jedan od tih kodova je ASCII kod.

Informacija može takođe da se unese u računar i preko spoljnih senzora (kakvi su termometri, merači pritiska), prekidača, raznih davača i drugih uređaja. Svaka od ovih informacija se mora konvertovati na određeni način u binarni oblik sa ciljem da se istom korektno manipuliše od strane računara. Sa druge strane, čoveku je prirodnija manipulacija sa decimalnim brojevima, a digitalnim sistemima, kakvi su računari, manipulacija sa ekvivalentnim binarnim brojevima. To znači da, i pored toga što računari za izvođenje internih operacija koriste binarne brojeve, komunikacija sa spoljnim svetom se ostvaruje u decimalnom brojnom sistemu. Sa ciljem da se pojednostavi komunikacija, svaki decimalni broj se predstavlja jedinstvenom sekvencom binarnih cifara. Ovakav način prezentacije poznat je kao binarno kodiranje. S obzirom da postoji deset decimalnih cifara (0, 1, 2, ... 9), za njihovu prezentaciju u binarnoj formi su potrebne četiri binarne cifre. Sa četiri cifre moguće su 16 kombinacija od kojih se koriste samo deset.

Inače, binarni kodovi se dele na težinske (tj. ponderisane) i netežinske (neponderisane).

Pored nabrojanih razloga, postoje i drugi koji se odnose na neminovnost uvođenja kodiranja. Između ostalih, značajniji su oni koji se tiču šifriranja podataka, kao i detekcije i korekcije grešaka koje se javljaju tokom prenosa podataka. U ovoj glavi ćemo opisati standardne tehnike kodiranja i ukazati na neke od metoda za korekciju i detekciju grešaka.

P1.1. Težinski kodovi

Kod težinskog koda svakoj binarnoj cifri se dodeljuje težina t . Zbir težina čija je vrednost 1 ekvivalentna je decimalnom broju predstavljen četvorobitnom kombinacijom. Drugim rečima, ako su d_i ($i = 0, \dots, 3$) cifarske vrednosti a t_i predstavljaju odgovarajuće težine, tada je decimalni ekvivalent 4-bitnog binarnog broja dat kao

$$d_3 \cdot t_3 + d_2 \cdot t_2 + d_1 \cdot t_1 + d_0 \cdot t_0.$$

Za slučaj kada je $t_0 = 2^0 = 1$, $t_1 = 2^1 = 2$, $t_2 = 2^2 = 4$ i $t_3 = 2^3 = 8$ dobija se kod koji se naziva BCD (*Binary-Coded-Decimal*) kod. U odnosu na standardnu binarnu prezentaciju kod BCD kodiranja svaku decimalnu cifru kodiramo binarno. Na primer, decimalni broj 14 kod standardne binarne prezentacije oblika je 1110 a odgovarajućem BCD kodu ima oblik:

$$\begin{array}{cc} 0010 & 0101 \\ (2) & (5) \end{array}$$

Obe cifre, 2 i 5, su kodirane binarno. U Tabeli ispod prikazana je forma nekoliko težinskih kodova.

Decimalni broj	8421	2421	4221	7421
0	0000	0000	0000	0000
1	0001	0001	0001	0001
2	0010	0110	0010	0010
3	0011	0101	0011	0011
4	0100	0100	1000	0100
5	0101	1011	1111	0101
6	0110	1010	1100	0110
7	0111	1001	1101	1000
8	1000	1000	1110	1001
9	1001	1111	1111	1010

Neki kodovi imaju osobinu da se devetični komplement kodne reči neke cifre (tj. 9-N ako je N cifra) dobija kao jedinični komplement njegove kodne prezentacije. Na primer, kod koda 4221 decimalnom broju 7 ekvivalentna kodna reč je 1101, devetični komplement broju 7 je 2 (=9-7) za koga odgovarajuća kodna reč je 0010 koja je jedinični komplement od 1101. Kodove koji imaju ovu osobinu zovemo autokomplementarnim kodovima. Kod 8421 je takođe autokomplementarni kod. BCD kod je najčešće korišćeni težinski kod. Proces sabiranja BCD brojeva je isti kao i kod binarnih brojeva sve dok je decimalna suma 9 ili manja.

Decimalni	BCD
5	0101
+4	+0100
9	1001

Za slučaj kada suma premašuje decimalni broj 9, rezultat se podešava dodavanjem decimalnog broja 6. Tako na primer, sabiranjem 9 i 4 dobijamo

Decimalni		BCD
9		1001
+4		+0100
13		1101
+(6) _{bin}		+0110
	0001	0011

Drugi primer je sabiranje 9 i 7. I pored toga što rezultat čine dva važeća BCD broja, suma nije korektna. Ona se koriguje dodavanjem 6. Ovo je potrebno izvesti kada se javi prenos na mestu MS bita BCD broja na naredni viši BCD broj.

Decimalni		BCD
9		1001
+7		+0111
13		1 0000
+(6) _{bin}		+0110
	0001	0110

Inače, Nad BCD brojevima mogu se obavljati i druge aritmetičke operacije.

P1.2. Netežinski kodovi

Kod netežinskih kodova ne postoji specifična težina koja se pridružuje ciframa kao što je to bio slučaj sa težinskim kodovima.

Kod “višak 3”

Tipičan netežinski kod je kod “višak 3”. Dobija se dodavanjem 3 decimalnom broju, a zatim se vrši konverzija rezultata u 4-bitni binarni broj. U Tabeli ispod prikazana je prezentacija decimalnih cifara u kodu “višak 3”.

Kod “višak 3” je autokomplemenatan i koristan je kod aritmetičkih operacija. Na primer, analizirajmo slučaj sabiranja dve decimalne cifre čija je suma veća od 9. Ako se u konkretnom primeru koristi BCD kod neće se generisati bit prenosa. No, kada se koristi kod “višak 3” javiće se prenos ka narednoj cifri veće težine. Rezultantna suma se, nakon toga, podešava dodavanjem 3.

Decimalni broj	“višak 3”
0	0011
1	0100
2	0101
3	0110
4	0111
5	1000
6	1001
7	1010
8	1011
9	1100

Ilustracije radi, sabiranjem 6 i 8 dobijamo:

9		1100
+4		+0111
13	0001	0011
$+(3)_{bin}$	+0011	+0011
	0100	0110

Ako kod koda “višak 3” saberemo dve decimalne cifre čija je suma 9 ili manja, sumu treba da podesimo tako što od nje oduzmemo 3. Konkretnije, pogledajmo primer sabiranja 3 i 5:

Decimalni	“višak 3”
3	0110
+5	+1000
13	1110
$-(3)_{bin}$	-0011
	1011

Kod operacije oduzimanja u kodu “višak 3”, razlika se podešava kada joj se doda 3. Na primer:

Decimalni		“višak 3”
17	0100	1010
-11	0100	0100
7	0000	0110
$+(3)_{bin}$		+0011
		1001

Primeri sabiranja i oduzimanja brojeva u kodu “višak 3”

1. Odrediti zbir $A = 18345$ i $B = 9567$ u kodu *visak 3*.

A_{α}	=	0100	1011	0110	0111	1000
B_{α}	=	0011	1100	1000	1001	1010
P'	=	0	1	0	1	1
C'_{α}	=	1000	0111	1111	0001	0010
K_{α}	=	1101	0011	1101	0011	0011
C_{α}	=	0101	1010	1100	0100	0101

Dobijeni rezultat sabiranja je broj 27912.

2. Odrediti zbir $A = 99001$ i $B = 999$ u kodu *visak 3*. Pri sabiranju se dobija prekoračenje (označeno sa ***) zbog prenosa na cifarskom mestu najveće težine ($p'_5 = 1$) u prvoj fazi sabiranja.

A_{α}	=	1100	1100	0011	0011	0100
B_{α}	=	0011	0011	1100	1100	1100
P'	=	***1	1	1	1	1
C'_{α}	=	0000	0000	0000	0000	0000

3. Odrediti razliku $A = 1275$ i $B = 452$ u kodu *visak 3*. Rezultat $C = A - B = 823$ se dobija primenom sabiranja u potpunom komplementu:

B_{α}	=	0011	0011	0111	1000	0101
$[-B_{\alpha}]_{nk}$	=	1100	1100	1000	0111	1010
+1						0001
$[-B_{\alpha}]_{pk}$	=	1100	1100	1000	0111	1011

$C = A + [B]_{pk}$						
A_{α}	=	0011	0100	0101	1010	1000
$[-B_{\alpha}]_{pk}$	=	1100	1100	1000	0111	1011
P'	=	1	1	0	1	1
C'_{α}	=	0000	0000	1110	0010	0011
K_{α}	=	0011	0011	1101	0011	0011
C_{α}	=	0011	0011	1011	0101	0110

U skladu sa pravilima za sabiranje brojeva u potpunom komplementu pojava prenosa $p'_5 = 1$ ne označava prekoračenje.

Ciklični kod

Drugi netežinski kod koji za predstavu decimalnih brojeva koristi netežinske binarne cifre je ciklični kod. Ciklične kodove karakteriše osobina da se uzastopne kodne reči razlikuju samo u jednoj bit poziciji. U Tabeli ispod prikazan je jedan tipičan ciklični kod.

Decimalni broj	Ciklični
0	0000
1	0001
2	0011
3	0010
4	0110
5	0100
6	1100
7	1110
8	1010
9	1000

Drugi karakteristični tip cikličnog koda je reflektivni kod poznat pod imenom Grejov (*Gray*) kod, a prikazan je u Tabeli ispod. Uočimo da su, sa izuzetkom MS bit pozicije, sve kolone "reflektivne" (simetrične) u odnosu na srednju tačku. Kod MS bit pozicije, u gornjoj polovini imamo sve nule a u donjoj sve jedinice.

Funkcija koja vrši preslikavanje nije jedinstvena – tako da postoji više Grejovih kodova dužine n . Ovde je prikazana jedna od najčešće korišćenih funkcija.

Decimalni broj se konvertuje u Grejov kod najpre konverzijom u binarni. Binarni broj se konvertuje u Grejov kod formiranjem sume po modulu 2 između tekuće cifre (počevši od LS cifre) i susedne cifre veće težine. Na primer, ako je binarna prezentacija decimalnog broja data u obliku

$$b_3b_2b_1b_0$$

,tada se odgovarajuća kodna reč iz Grejovog koda, $G_3G_2G_1G_0$, određuje kao:

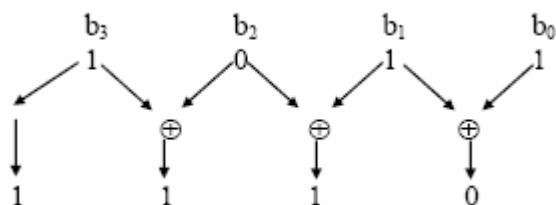
$$\begin{aligned}G_3 &= b_3 \\G_2 &= b_3 \oplus b_2 \\G_1 &= b_2 \oplus b_1 \\G_0 &= b_1 \oplus b_0\end{aligned}$$

, gde simbol \oplus ukazuje na ExOR operaciju, tj sabiranje po modulu 2.

Decimalni broj	Binarni	Grejov
0	0000	0000
1	0001	0001
2	0010	0011
3	0011	0010
4	0100	0110

5	0101	0111
6	0110	0101
7	0111	0100
8	1000	1100
9	1001	1101
10	1010	1111
11	1011	1110
12	1100	1010
13	1101	1011
14	1110	1001
15	1111	1000

Ilustracije radi, analizirajmo konverziju decimalnog broja 11 u Grejov kod:



Grejova kodna reč za decimalan broj 11 je oblika:

G₃	G₂	G₁	G₀
1	1	1	0

Konverzija Grejove kodne reči u decimalni ekvivalent se izvodi sledećom sekvencom. Prvo se Grejov kod konvertuje u binarni a zatim se rezultujući binarni broj konvertuje u decimalni. Ilustracije radi, razmatrajmo konverziju broja 1110 iz Grejovog koda u decimalni.

$b_3 = G_3 = 1$	
$G_2 = b_3 \oplus b_2 = 1 \oplus b_2$,jer je $b_3 = 1$
$b_2 = 0$	
$G_1 = b_2 \oplus b_1 = 0 \oplus b_1$,jer je $b_2 = 0$
$b_1 = 1$	
$G_0 = b_1 \oplus b_0 = 1 \oplus b_0$,jer je $b_1 = 1$
$b_0 = 1$	

Prema tome, binarni ekvivalent Grejove kodne reči 1110 je 1011 – što je ekvivalentno decimalnom broju 11.

P1.3. ASCII kod

ASCII je skraćenica od engleskih reči: **American Standard Code for Information Interchange**, što u prevodu znači: **američki standardni kod za razmenu informacija**. Izgovara se aski i predstavlja numeričku reprezentaciju karaktera. Ti karakteri mogu biti @ ?) = / & % \$ a b c d ... G H I J K ...

Originalna veličina podataka za predstavljanje ASCII karaktera je 7 bita. Iz toga sledi da je moguće kodovati 128 različita karaktera. Danas je u upotrebi prošireni ASCII kod koji se sastoji od 8 bita podataka, a sve češće se koristi unicode standard koji koristi više bajtova za kodovanje većeg broja simbola.

ASCII je zasnovan je na engleskom alfabetu i kontrolnim karakterima, te se stoga i sastoji iz dve grupe karaktera: printabilnih i kontrolnih karaktera.

Kontrolni karakteri

Naziv su dobili po ulozi kontrolisanja uređaja za prikaz informacija. Potreba se javila prilikom komunikacije dva uređaja da se na jednostavan način prenesu komande za formatiranje teksta i komande za kontrolu komunikacije. Korišćenje ovih karaktera u svom izvornom obliku sve više zastareva i manje se koristi.

Postoje 33 kontrolna karaktera i njihov spisak dat je u tabeli ispod. Opis karaktera je ostavljen na engleskom jeziku iz ralog ne postojanja adekvatnih standarizovanih izraza na srpskom jeziku za sve pojmove.

Bin.	Dec.	Hex.	Skraćenica	Značenje
000 0000	0	00	NUL	Null character
000 0001	1	01	SOH	Start of Header
000 0010	2	02	STX	Start of Text
000 0011	3	03	ETX	End of Text
000 0100	4	04	EOT	End of Transmission
000 0101	5	05	ENQ	Enquiry
000 0110	6	06	ACK	Acknowledgment
000 0111	7	07	BEL	Bell
000 1000	8	08	BS	Backspace
000 1001	9	09	HT	Horizontal Tab
000 1010	10	0A	LF	Line Feed
000 1011	11	0B	VT	Vertical Tab
000 1100	12	0C	FF	Form Feed
000 1101	13	0D	CR	Carriage Return
000 1110	14	0E	SO	Shift Out
000 1111	15	0F	SI	Shift In
001 0000	16	10	DLE	Data Link Escape
001 0001	17	11	DC1	Device Control 1 (ili XON)
001 0010	18	12	DC2	Device Control 2

001 0011	19	13	DC3	Device Control 3 (ili XOFF)
001 0100	20	14	DC4	Device Control 4
001 0101	21	15	NAK	Negative Acknowledgment
001 0110	22	16	SYN	Synchronus Idle
001 0111	23	17	ETB	End of Transmission Block
001 1000	24	18	CAN	Cancel
001 1001	25	19	EM	End of Medium
001 1010	26	1A	SUB	Substitute
001 1011	27	1B	ESC	Escape
001 1100	28	1C	FS	File separator
001 1101	29	1D	GS	Group separator
001 1110	30	1E	RS	Record separator
001 1111	31	1F	US	Unit Separator
111 1111	127	7F	DEL	Delete

Printabilni karakteri

Printabilni karakteri obuhvataju slova engleske abecede, cifre, znakove interpunkcije, prazninu između slova i nekoliko mešovityh simbola. Svi karakteri dati su u narednoj tabeli.

Bin.	Dec.	Hex.	Simbol
010 0000	32	20	(RAZMAK)
010 0001	33	21	!
010 0010	34	22	"
010 0011	35	23	#
010 0100	36	24	\$
010 0101	37	25	%
010 0110	38	26	&
010 0111	39	27	'
010 1000	40	28	(
010 1001	41	29)
010 1010	42	2A	*
010 1011	43	2B	+
010 1100	44	2C	,
010 1101	45	2D	-
010 1110	46	2E	.
010 1111	47	2F	/

011 0000	48	30	0
011 0001	49	31	1
011 0010	50	32	2
011 0011	51	33	3
011 0100	52	34	4
011 0101	53	35	5
011 0110	54	36	6
011 0111	55	37	7
011 1000	56	38	8
011 1001	57	39	9
011 1010	58	3A	:
011 1011	59	3B	;
011 1100	60	3C	<
011 1101	61	3D	=
011 1110	62	3E	>
011 1111	63	3F	?
100 0000	64	40	@
100 0001	65	41	A
100 0010	66	42	B
100 0011	67	43	C
100 0100	68	44	D
100 0101	69	45	E
100 0110	70	46	F
100 0111	71	47	G
100 1000	72	48	H
100 1001	73	49	I
100 1010	74	4A	J
100 1011	75	4B	K
100 1100	76	4C	L
100 1101	77	4D	M
100 1110	78	4E	N
100 1111	79	4F	O
101 0000	80	50	P
101 0001	81	51	Q
101 0010	82	52	R
101 0011	83	53	S
101 0100	84	54	T
101 0101	85	55	U

101 0110	86	56	V
101 0111	87	57	W
101 1000	88	58	X
101 1001	89	59	Y
101 1010	90	5A	Z
101 1011	91	5B	[
101 1100	92	5C	\
101 1101	93	5D]
101 1110	94	5E	^
101 1111	95	5F	_
110 0000	96	60	`
110 0001	97	61	a
110 0010	98	62	b
110 0011	99	63	c
110 0100	100	64	d
110 0101	101	65	e
110 0110	102	66	f
110 0111	103	67	g
110 1000	104	68	h
110 1001	105	69	i
110 1010	106	6A	j
110 1011	107	6B	k
110 1100	108	6C	l
110 1101	109	6D	m
110 1110	110	6E	n
110 1111	111	6F	o
111 0000	112	70	p
111 0001	113	71	q
111 0010	114	72	r
111 0011	115	73	s
111 0100	116	74	t
111 0101	117	75	u
111 0110	118	76	v
111 0111	119	77	w
111 1000	120	78	x
111 1001	121	79	y
111 1010	122	7A	z
111 1011	123	7B	{

111 1100	124	7C	
111 1101	125	7D	}
111 1110	126	7E	~

Strukturne karakteristike ASCII-ja

Prilikom kreiranja ovog standarda vođeno je računa o strukturi samog rasporeda karaktera i kako se pogodnijom strukturom mogu ubrzati određene operacije. Ovde ćemo predstaviti neke od tih pogodnosti koje vam mogu zatrebati u svakodnevnom programiranju.

Decimalne cifre su u ovom standardu predstavljene sa prefiksom 011, ovo omogućuje jednostavno konvertovanje cifara iz BCD u ASCII i obrnuto.

Razlika između malog i velikog slova je u jednom bitu. Na ovaj način omogućena je brza konverziju iz malih u velika slova i/ili obrnuto. Ovo je vrlo bitna činjenica, jer se na taj način pospešuje pretraživanje koje je imuno na veličinu slova.

P2. MIKROKONTROLER PIC16F877-04

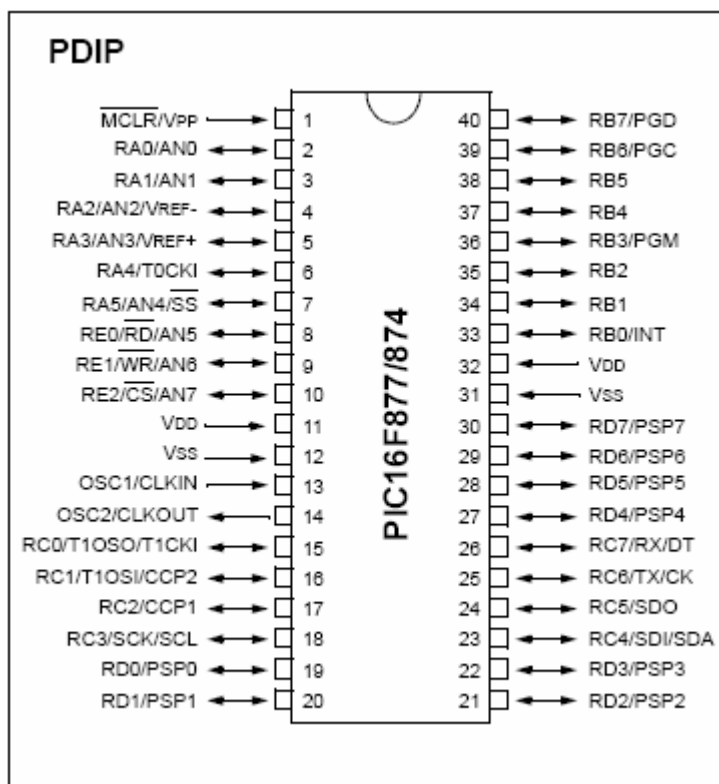
O ovom mikrokontroleru dati su široki opisi u seminarskim radovima iz predmeta Mikroprocesori i Mikroprocesorski sistemi – tako da ćemo se ovde osvrnuti isključivo na njegove najbitnije karakteristike. Za čitaoce koji žele da prodube znanja o mikrokontroleru PIC16F877, predlažemo da posete sajt <http://es.elfak.ni.ac.yu/students.html>.

PIC16F877 se na tržištu pojavio 1998. godine, a u međuvremenu se pojavila njegova naprednija verzija – PIC16F877A. Zasnovan je na RISC arhitekturi, a vreme izvršavanja svake instrukcije (izuzev instrukcija grananja) iznosi 4 taktna intervala. Tako na primer – ako je frekvencija oscilatora mikrokontrolera 4 MHz, instrukcija se izvršava za 1 μ s. Ukoliko je frekvencija oscilatora 20 MHz, vreme izvršavanja instrukcije iznosi 250 ns.

Mikrokontroler PIC16F877 podržava tehniku prekida (eng. *interrupts*). Postoji ukupno 14 izvora prekida (spoljašnjih i unutrašnjih). Prekidi ne poseduju sopstveni interapt-vektor, već postoji jedinstvena adresa (0x0004) od koje se nastavlja izvršavanje programa kada se dogodi bilo koji prekid.

Postoji mogućnost da se izabere jedan od četiri tipa oscilatora, mogućnost upotrebe *Power-up* (PWRT) i *Oscillator Start-up* (OST) tajmera, kao i eventualno korišćenje *Power-on* (POR) i/ili *Brown-out* (BOR) reseta. Upotreba *Watchdog* tajmera (WDT) sprečava ulazak programa u «mrtve petlje», čime se povećava pouzdanost mikrokontrolera. Zaštitu kôda od neželjenog čitanja pruža opcija *code protection*.

Microchip-ovi PIC mikrokontroleri imaju prednost u odnosu na konkurentske mikrokontrolere relativno visokom strujom koju može propustiti kroz svaki I/O pin (25 mA). Isto tako, ova familija mikrokontrolera poseduje veoma širok opseg napona napajanja koji se proteže od 2,0 V do 5,5 V.

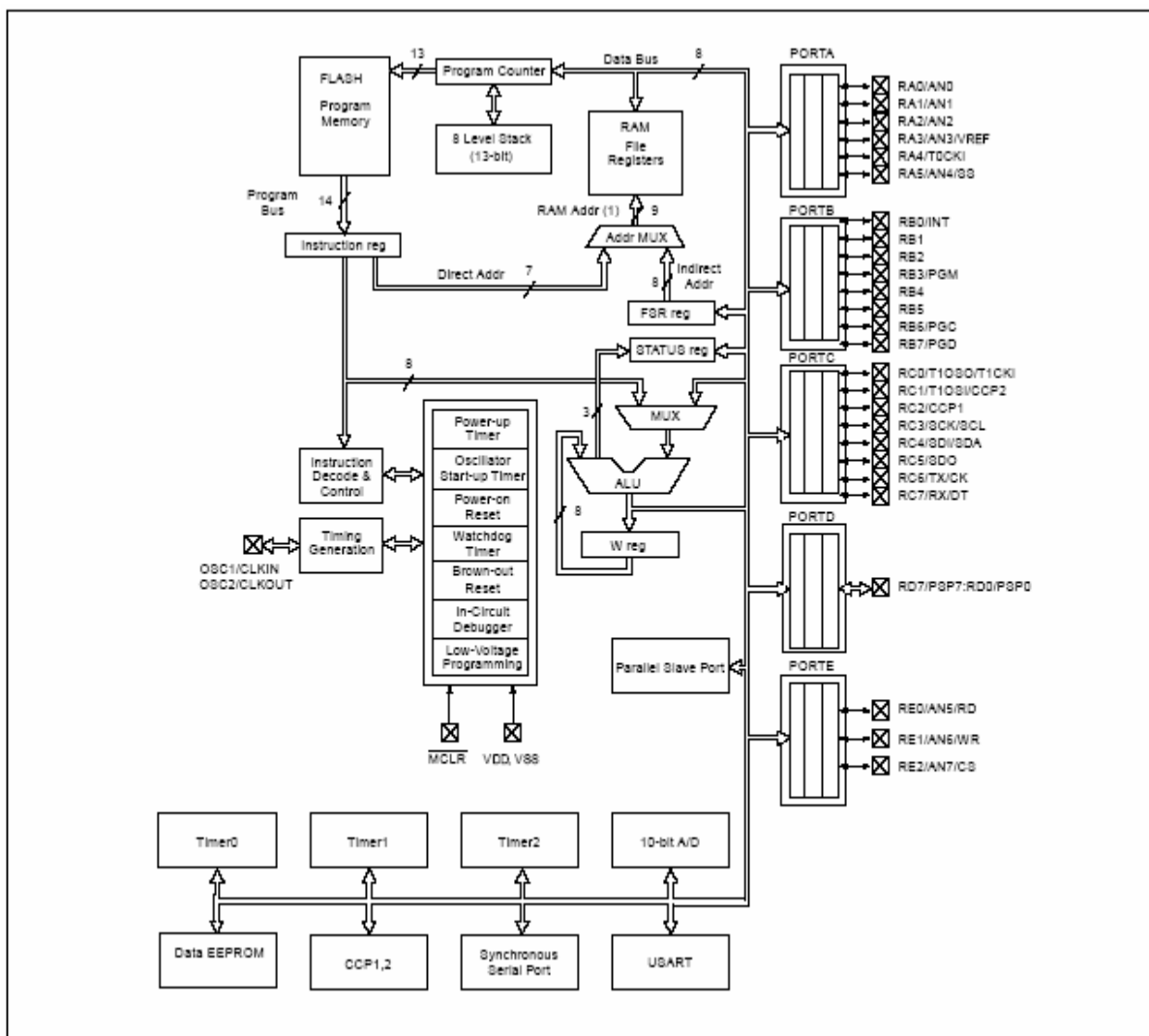


Slika 2-1. Raspored pinova

P2.1. Arhitektura mikrokontrolera

U arhitekturi mikrokontrolera izdvajaju se sledeći gradivni blokovi:

- ü Programska memorija (tipa *flash*) veličine 8 kword
- ü Operativna memorija (tipa RAM) – 368 bajtova
- ü Aritmetičko-logička jedinica (ALU)
- ü Akumulator (*Working Register*)
- ü Hardverski magacin sa 8 nivoa
- ü Memorija podataka (tipa EEPROM) – 256 bajtova
- ü Portovi
- ü Tajmeri
- ü ADC (A/D konvertor)
- ü CCP modul
- ü USART modul
- ü SSP modul itd.



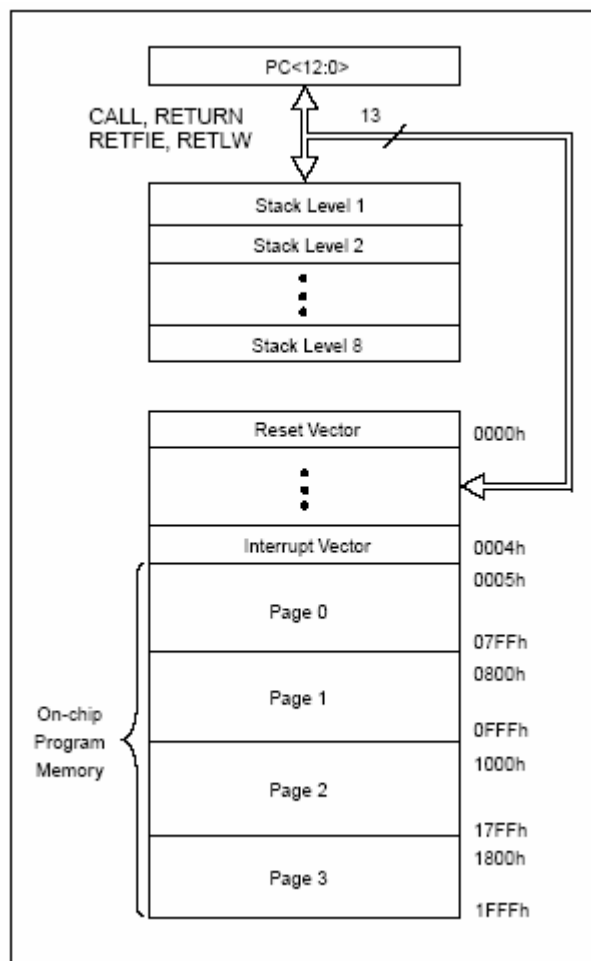
Slika 2-2. Arhitektura mikrokontrolera

P2.2. Memorija mikrokontrolera

Strukturu memorije kod PIC mikrokontrolera čine tri posebna bloka:

- ü Programska memorija
- ü Memorija podataka
- ü EEPROM memorija podataka.

Zasebno od navedenih memorijskih blokova postoji magacin (*stack*), koja se sastoji od osam 13-bitnih registara – što znači da se u njega može staviti osam različitih adresa; pokušaj unošenja devete izaziva brisanje prve itd. Prilikom izvršenja instrukcije CALL ili prilikom poziva prekida mikrokontrolera, adresa sledeće instrukcije se stavlja na magacin. Ponovno vraćanje starog sadržaja programskog brojača izaziva izvršenje instrukcije RETURN, RETFIE ili RETLW.

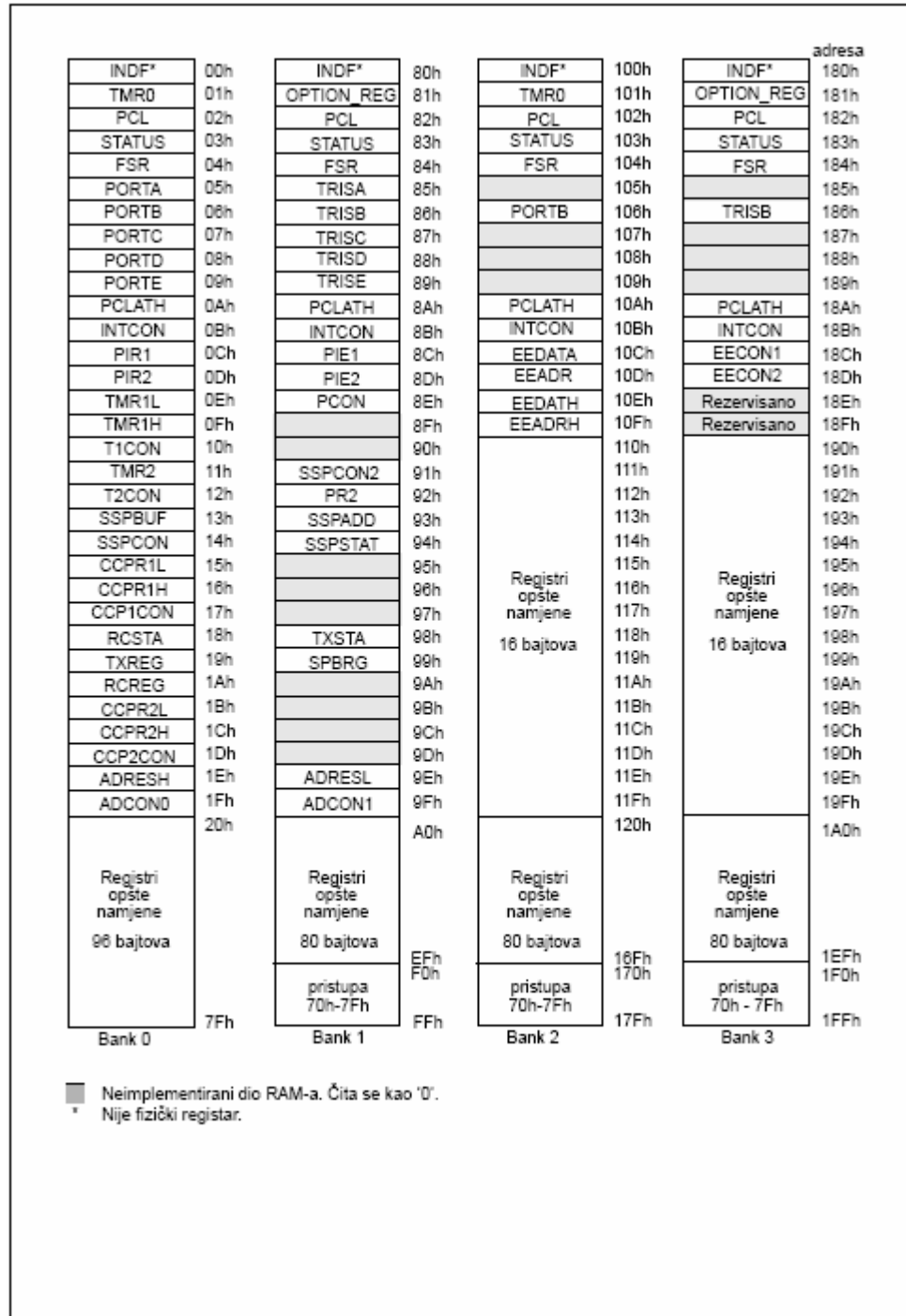


Slika 2-3. Mapa programske memorije

Organizacija programske memorije

Mikrokontroler PIC16F877 poseduje 13-bitni programski brojač (PC) koji je može da adresira memorijski prostor od 8k četrnaestobitnih programskih reči. Reset vektor je 0x0000 i od njega počinje

izvršavanje programa. Interapt vektor je 0x0004. Mapa programske memorije i magacin prikazani su dijagramom na *Slici 2-3*.



Slika 2-4. Regstarska mapa mikrokontrolera

Organizacija memorije podataka

Ovaj tip memorije je organizovan u više celina, tzv. banki (eng. *banks*) – a inače se sastoji od registara opšte namene (*General Purpose Registers*) i registara specijalne funkcije (*Special Function*

Registers). U jednom od specijalnih registara, tzv. STATUS registru postoje dva bita RP1 i RP0 koji služe za biranje željene banke podataka.

Mapa registara procesora PIC16F877 ilustrovana je na *Slici 2-4*. Nekoliko specijalnih su usko povezani sa funkcionisanjem CPU. Ostali registri su povezani za periferne module i služe njihovom upravljanju i kontroli statusa.

Interni EEPROM za podatke

Ova memorija sadrži 256 bajtova. Ukoliko je potrebno neke podatke sačuvati i po ukidanju napajanja mikrokontrolera, treba ih prethodno zapisati u interni EEPROM.

P2.3. I/O portovi

Ulazno/izlazni portovi mikrokontrolera predstavljaju njegovu vezu sa okruženjem. PIC16F877 poseduje pet portova i oni su označeni slovima od A do E. Inače, nejednake su širine:

- Port A (6-pinski),
- Portovi B,C i D (8-pinski),
- Port E (3-pinski).

Pojedini pinovi I/O porta su povezani sa nekom perifernom funkcijom mikrokontrolera. Jedino ukoliko je dogovarajuća periferna jedinica neupotrebljena, moguće je njen pin koristiti kao I/O liniju opšte namene. Konfiguracija smera portova vrši se upisom konfiguracionog bajta u pripadajući TRIS registar po pravilu da nula čini pin izlaznim, a jedinica ulaznim. Npr. sa TRISA = 111111 definišemo sve pinove Porta A kao ulazne; dok sa TRISC = 11110000 više pinove Porta C (C7-C4), a niže pinove (C3-C0) kao izlazne.

Svaki port poseduje odgovarajući registar (PORTX) preko kojeg se programski pristupa I/O pinovima. Upis u neki od tih registara iniciraće upis u leč tog porta, a njegovo čitanje rezultiraće čitanjem logičkih stanja direktno sa pinova. Sve instrukcije upisivanja su tzv. *read-modify-write* instrukcije. To znači da se pri upisu u port prvo očitaju stanja pinova, izvrši modifikacija, a potom ispravljena vrednost smesti u leč porta.

Inače, nema velike razlike u električnoj konstrukciji navedenih pet portova. Port B se od ostalih razlikuje interesantnom opcijom koju nude četiri njegova viša bita. Ukoliko se setuje bit RBIE u registru INTCON, svaka promena stanja na ovim pinovima izazvaće prekid kod mikrokontrolera.

P2.4. Tajmeri

Ovi moduli se koriste za merenje vremena i brojanje eksternih događaja. U arhitekturu mikrokontrolera su ugrađena tri tajmerska modula (TMR 0,1,2). Svaki od njih ima svoje specifičnosti.

Tajmer0 je jednostavni 8-bitni brojač koji generiše interapt pri prelasku sa 0xFF na 0x00 (*overflow*). Poseduju ga svi niži PICmicro™ procesori i ovde je zadržana kompatibilnost s njima. Izvor takta za Tajmer0 može biti bilo interni sistemski sat ($F_{osc}/4$), bilo spoljašnji generator takta spojen na pin RA4/T0CKI. Moguće je podesiti da se brojač inkrementira na svaku rastuću ili opadajuću ivicu spoljašnjeg signala.

U kombinaciji sa Tajmerom0 može da se koristi programabilni preskaler (delilac frekvencije) sa odnosima deljenja od 1:2 do 1:256. Ukoliko deljenje nije potrebno, preskaler se dodeljuje *watchdog* tajmeru.

Kada je preskaler u upotrebi maksimalna frekvencija eksternog izvora iznosi 50 MHz, što je veće od maksimalne frekvencije samog mikrokontrolera.

Tajmer1 je 16-bitni i osposobljen je da radi kao brojač/merač vremena. Posедуje tri izvora takta: sistemski sat ($F_{osc}/4$), spoljašnji takt ili spoljašnji kristal.

Brojač eksternih događaja može da se sinhronizuje sa internim oscilatorom, a postoji i asinhroni način rada koji omogućuje da se brojač inkrementira i u *sleep* režimu. Preskaliranje je upotrebljivo sa vrednostima deljenja 1:1, 1:2, 1:4 i 1:8.

Tajmer 2 je 8-bitni tajmer sa programabilnim pre skalerom i postskalerom. Može da bude tajmer/brojač opšte namene. Međutim, potreban je CCP modulu prilikom generisanja PWM signala, te modulu za sinhronu serijsku komunikaciju (SSP) kao *Baud Rate* generator. U kooperaciji sa Tajmerom2 koristi se registar PR2 (*Period Register*). Kada se vrednost brojača izjednači sa vrednošću upisanom u registar PR2, generiše se odgovarajući interapt.

P2.5. Periferijski komunikacioni moduli

Mikrokontroler PIC16F877 poseduje tri korisna periferijska komunikaciona modula u cilju razmene podataka sa ostalim komponentama (memorijama, drugim mikrokontrolerima itd.)

Prvi od njih je SSP modul (*Synchronous Serial Port*), koji služi za komunikaciju sa serijskim EEPROM-ima, pomeračkim registrima, displej-drajverima itd. Ovaj modul može da radi u jednom od sledeća dva režima:

- *Serial Peripheral Interface (SPI)*
- *Inter-Integrated Circuit (I2C)*.

Drugi serijski komunikacioni modul je USART (*Universal Synchronous Asynchronous Receiver Transmitter*). On uglavnom služi za povezivanje sa personalnim računarom, mada to nije jedina njegova mogućnost primene.

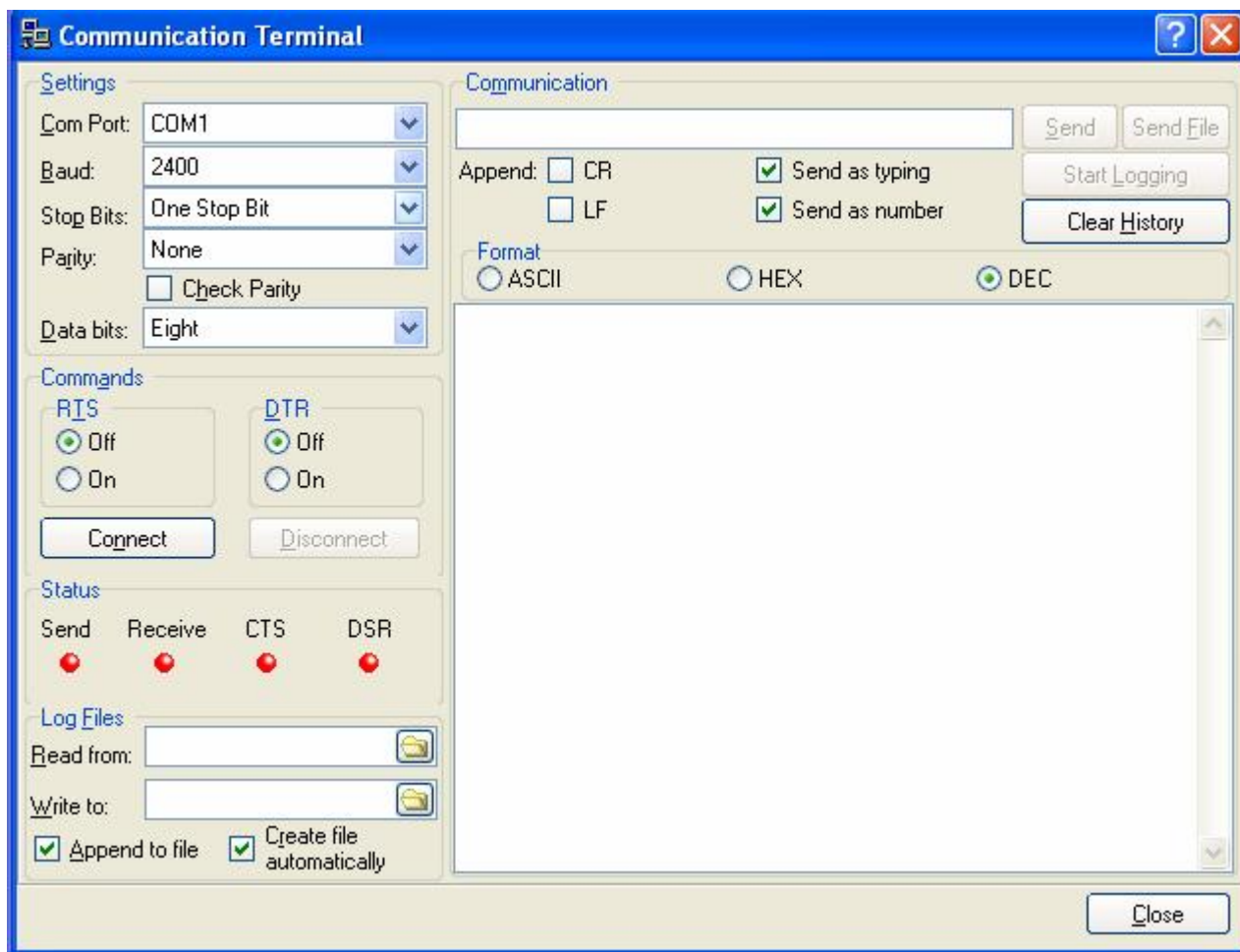
USART modul se konfiguriše u neki od sledeća tri režima rada:

- Asinhroni rad (*full duplex*)
- Sinhroni *master* rad (*half duplex*)
- Sinhroni *slave* rad (*half duplex*).

Osim serijskih, postoji i jedan paralelni komunikacioni modul. U pitanju je modul PSP (*Parallel Slave Port*). Njegov zadatak je da PIC16F877 direktno poveže na 8-bitnu magistralu podataka drugog mikroprocesora.

P3. SOFTVERSKI UART TERMINAL

Na *Slici 3.1* ilustrovan je prozor softverskog UART terminala za komunikaciju sa mikrokontrolerom PIC16F877. Pomenuti terminal je deo softverskog alata mikroC, koji je u ovom radu korišćen za pisanje programa i kompajliranje.



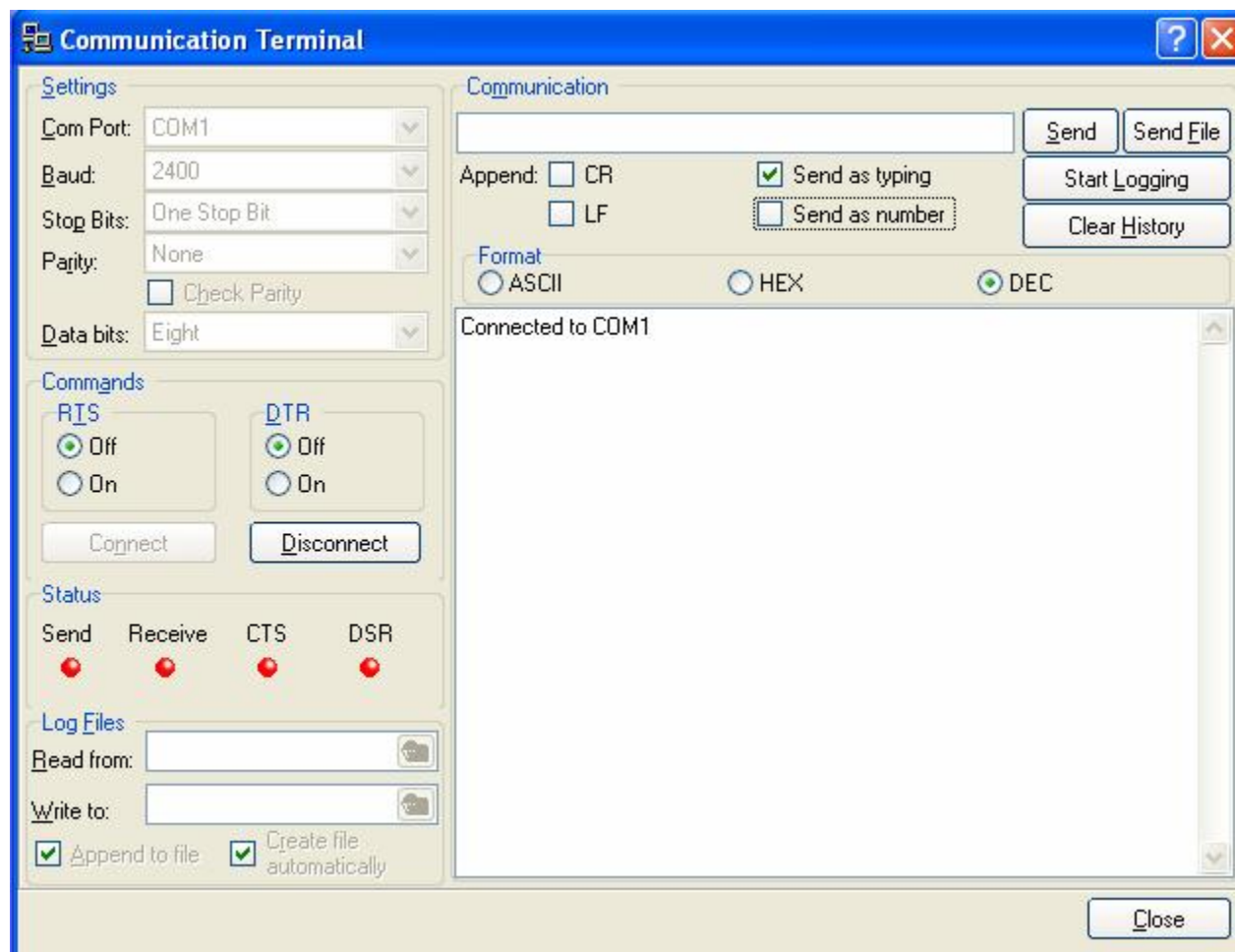
Slika 3.1. Izgled prozora kod UART komunikacionog terminala

Sada ćemo navesti najbitnije parametre UART terminala koje je moguće podesiti:

- Ü Serijski port (u padajućem meniju treba izabrati željeni serijski port, a kod standardnih računara u pitanju su COM1 i COM2)
- Ü Brzina prenosa (u našem slučaju, za frekvenciju kvarca od 4MHz treba izabrati 2400 bauda)
- Ü Broj stop bitova (1, 1.5 i 2)
- Ü Izbor parnosti (bez, parna, neparna itd.)
- Ü Broj bitova koji čine karakter (5-8)
- Ü Uključivanje/isključivanje *handshaking* signala (RTS i DTR)
- Ü Izbor formata podatka koji se šalje (ASCII, heksadecimalni ili dekadni)
- Ü Način slanja (odmah po kucanju *Send as typing* ili kada se klikne na opciju *Send*).

Pored navedenih, UART terminal ima niz dodatnih mogućnosti kojima se nećemo baviti, jer se ne tiču projekta koji će biti prezentovan u narednom poglavlju.

Kada se podese parametri, terminal se startuje klikom/pritiskom na komandno dugme **Connect**. Posle toga, terminal je spreman da prihvati komande (Slika 3.2.). Ukoliko se želi završetak komunikacije, treba kliknuti na komandno dugme **Disconnect**.



Slika 3.2. Izgled prozora kod UART komunikacionog terminala kada je spreman za slanje/prijem

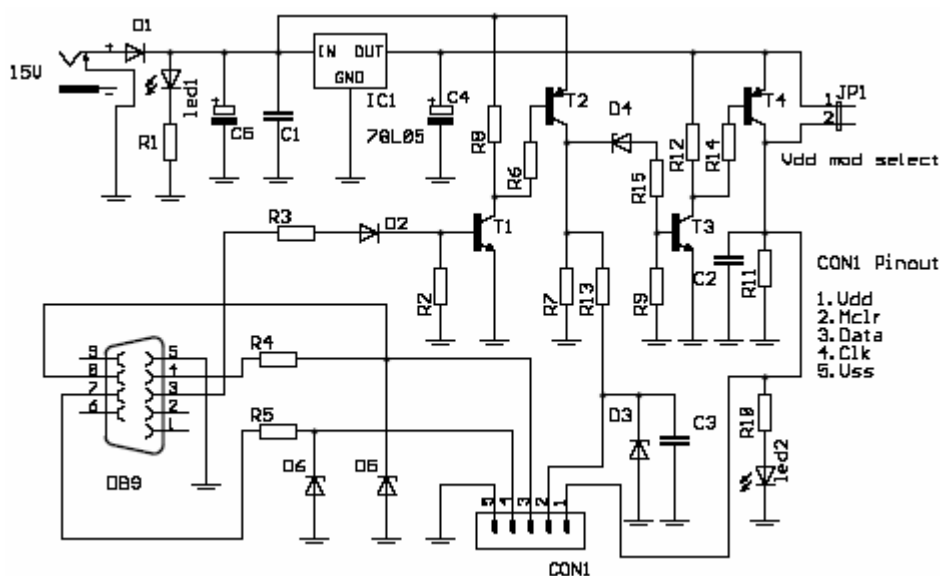
P4. ALLPIC I IC-PROG

Za upisivanje heksadecimalnog koda (dobijen iz mikroC kompajlera) u mikrokontroler, neophodno je posedovati odgovarajući programator – koji se sastoji iz *bootstrap loadera* (hardverski deo) i softvera (za programiranje *firmware-a*).

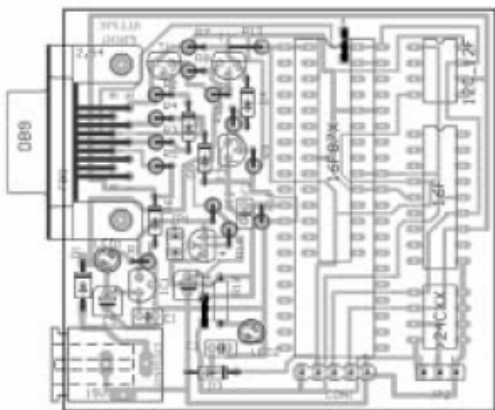
Uloga *bootstrap loader-a* je da transformiše naponske nivoe koji su aktuelni na portu na nivoe standardne logike (TTL), dok je uloga softvera da upiše heksadecimalni kôd u programsku (najčešće: EPROM ili *flash*) memoriju mikrokontrolera.

Za potrebe ovog rada korišćeni su *bootstrap loader ALLPIC* i softver **IC-Prog**.

Električna šema ALLPIC *bootstrap loader-a* prikazana je na *Slici 4.1*, dok su izgled pločice i gotov uređaj – na *Slikama 4.2 i 4.3*, respektivno.



Slika 4.1. Električna šema ALLPIC bootstrap loader-a



Slika 4.2. Izgled štampane pločice ALLPIC-a



Slika 4.3. Izgled uređaja ALLPIC

ALLPIC je namenjen programiranju većine serijskih PIC mikrokontrolera. Pomenućemo samo neke od najpoznatijih: PIC16F8x, PIC16F62x, PIC16F87x, PIC12C50x, PIC12F6xx itd. Hardver je zasnovan na već oprobanoj i veoma popularnoj serijskoj programatoru *Pony Prog*.

Sa šeme veza (*Slika 4.1.*) vidi se jednostavnost, kao i kompaktnost uređaja. Uređaj se povezuje sa PC računarom putem RS232 serijskog porta, koji standardno postoji na većini današnjih PC računara. Za rad programatora potreban je i slabiji izvor napona napajanja oko 15V. Dioda D1 na ulazu za napajanje je predviđena kao zaštita od pogrešnog priključenja polariteta izvora za napajanje. Izvor može biti i naizmenični napon, ukoliko vam je takav pri ruci.

Regulator napona 78L05 obezbeđuje 5 V napon potreban za napajanje mikrokontrolera, dok se Vpp napon (oko 13V) ostvaruje pomoću Zener diode D3. Ostatak kola čine tranzistori NPN i PNP, univerzalnog tipa, kao i prpratne Zener diode D5 i D6 i otpornici R4 i R5 koji obezbeđuju TTL logičke nivoe (5V) potrebne za programiranje mikrokontrolera.

Razlika u odnosu na postojeće programatore koji se mogu sresti na Internetu (*Pony prog, JDM*) je upravo u delu kola koga čine T3, T4 i JPI sa pratećim elementima.

Kod starih modela programatora (*PonyProg, JDM,...*) javlja se problem ukoliko je potrebno reprogramirati PIC koji je prethodno programiran sa uključenim INT/RC i uključenim internim MCLR, u *FUSES* podešavanjima. U tom slučaju *PonyProg* programator ne može ni da obriše PIC, jer nije ispoštovana procedura preporučena od strane proizvođača mikrokontrolera, koja se odnosi na to da se Vdd (+5 V) napon sme pojaviti tek nakon uspostavljanja MCLR (+13V) programskog napona. Jedino je sa ovakvim sistemom moguće da PIC uđe u programski mod i da se ponovno reprogramira. Sve navedene osobine poseduje ALLPIC.

Međutim stari modeli PIC mikrokontrolera koji nemaju interni oscilator zahtevaju obrnut proces od gore navedenog tj. prvo Vdd napon pa tek nakon toga MCLR napon i za takve PIC kontrolere je ubačena podrška u vidu džampera JPI kojim se bira mod rada *Vdd mode select*.

Indikator LED1 nas informiše o prisustvu napona napajanja programatora i on treba da bude u granicama 14-20V, s tim da treba računati da pri 20V napajanju grejanje stabilizatora može biti primetno. Indikator LED2 indicira prisutan napon napajanja (Vdd +5V) na čipu koji se programira. Kratkospajач JPI ima funkciju: ukoliko je spojen, Vdd (+5 V) napon će stalno biti prisutan što će se i vide ti upaljenom LED2. Ovaj mod je za sve Microchip PIC mikrokontrolere koji nemaju interni oscilator (16F84, 16F87x,) kao i eeprome.

Za sve nove mikrokontrolere potrebno je skinuti JPI i u tom modu Vdd (+5V) se pojavljuje tek po uspostavljanju Vpp (13V) programskog napona na početku programiranja. Ovakav način rada je potreban za programiranje sledećih mikrokontrolera 16F627, 16F628, 12F629, 12F675...

Kratkospajач JP2 služi za izbor Write protect moda za eeprome 24CXX. Poseban konektor koji je označen na šemi veza kao CON1 koristi se za eksterni priključak za incircuit programiranje (ICSP).

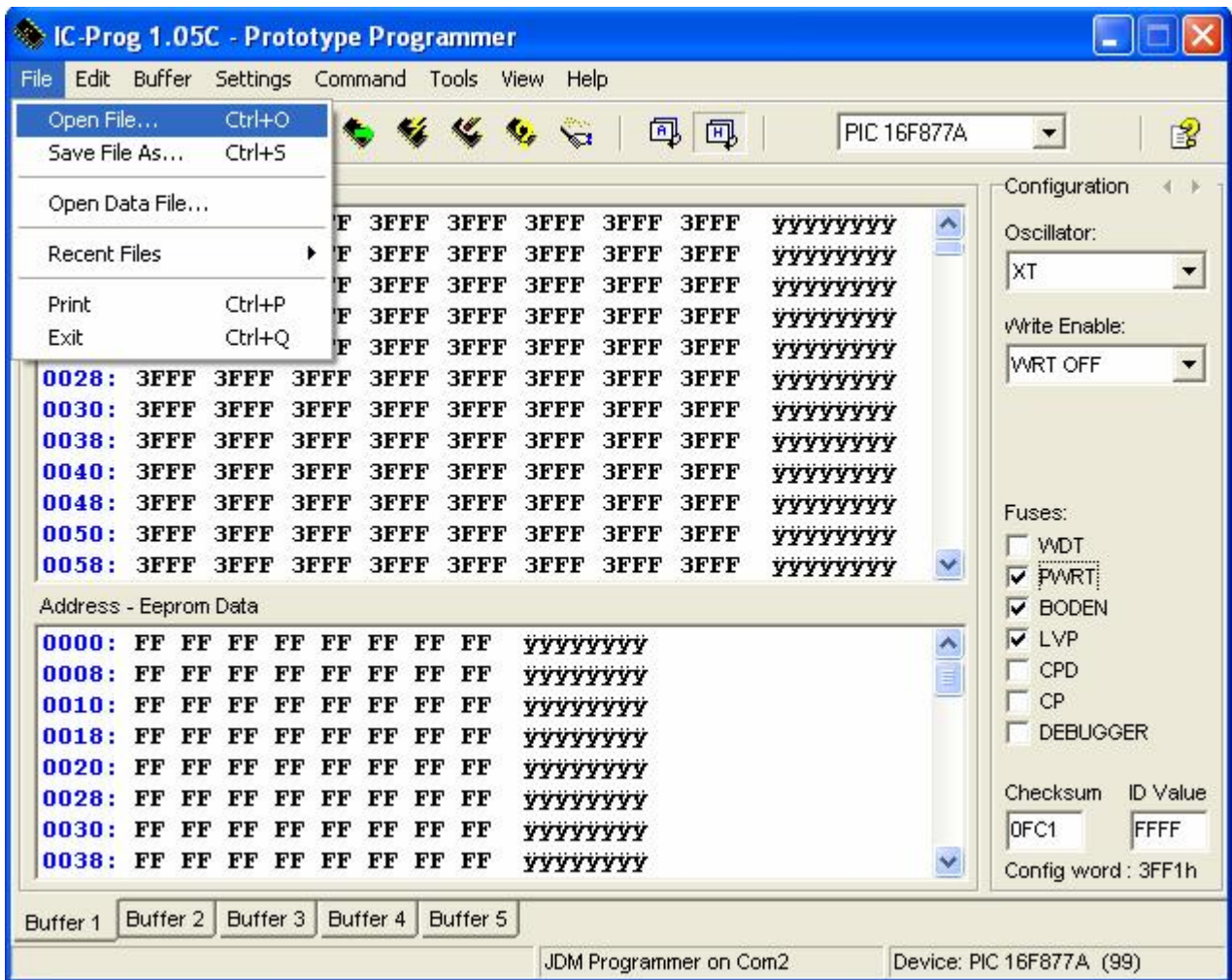
Inače, ALLPIC nije predviđen za 16C5x seriju i još neke specifične **Microchip** mikrokontrolere.

IC-Prog

Softver potreban za rad ovog programatora možete skinuti (*download-ovati*) sa Internet sajta adresi <http://www.ic-prog.com/>. Izgled programa prikazan je na *Slici 4.4*. Program se može koristiti pod Windows operativnim sistemima počev od Win95 do WinXP verzije, uz neznatna prepodešavanja. Mi ćemo na primeru programiranja PIC16F877 mikrokontrolera prikazati podešavanja i postupak programiranja ovog mikrokontrolera pod operativnim sistemom Windows 98.

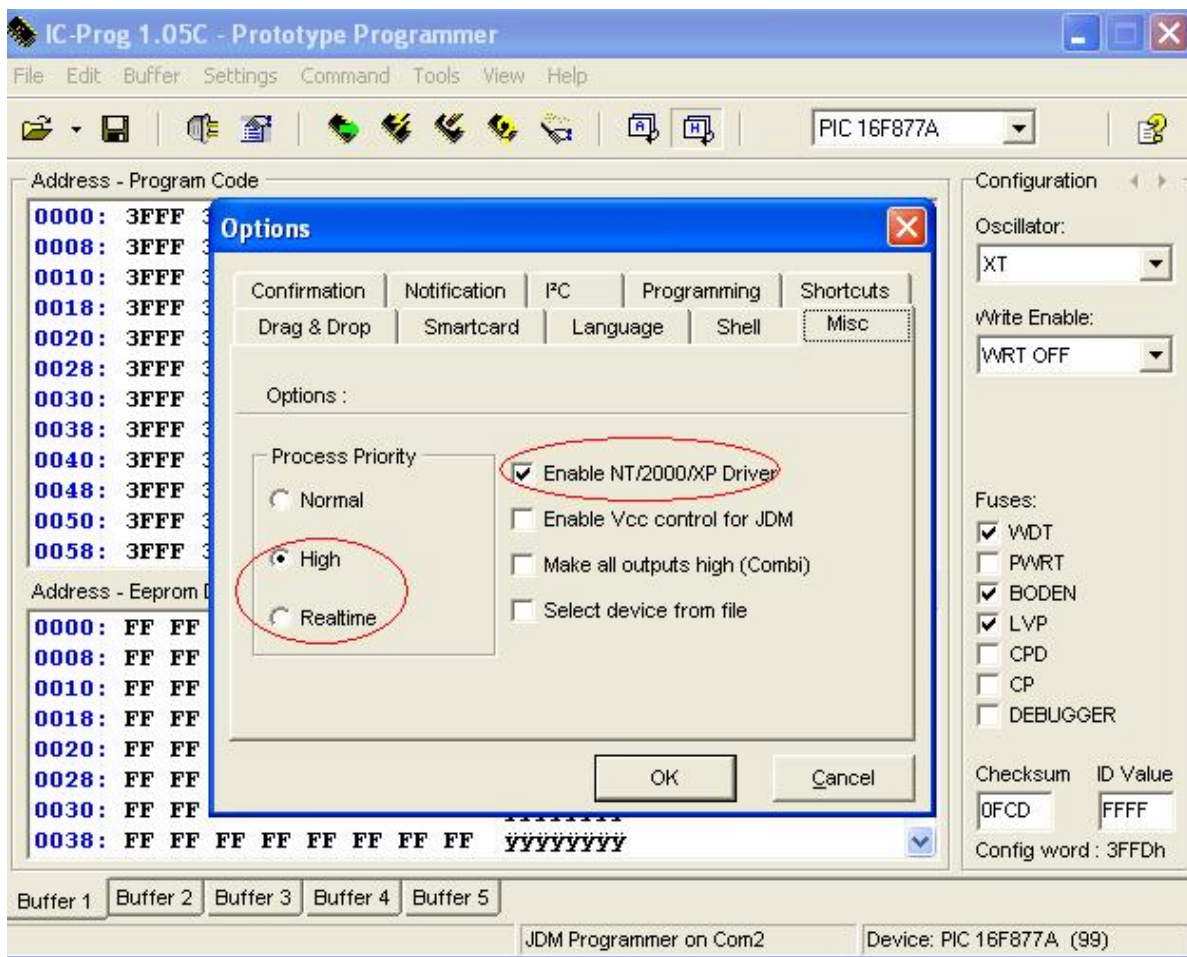
Prvo što je potrebno uraditi je da skinemo JPI. Ovim smo odabrali potrebnu sekvencu Vdd i Vpp napona. Sada možemo postaviti PIC16F877 u za njega namenjeno podnožje (40 pina) i zatim uključujemo napon napajanja. Sada prelazimo na podešavanje softvera i vršimo inicijalna podešavanja koja je potrebno uraditi samo pri prvom startovanju programa na našem računaru. Pritiskom na taster F3 ili

klikom na *Settings; Hardware* dobijami prozor kao na *Slici 4.5*. Potrebno je sada izvršiti podešavanja kao što je prikazano na slici, s tim da u zavisnosti od COM porta na koji je priključen hardver programatora na vašem računaru odaberete odgovarajući COM1 ili COM2. Potvrdite sa OK. Time su inicijalna podešavanja završena.



Slika 4.4. Izgled osnovnog prozora softvera IC-Prog

Zatim u polju *Settings;Device;Microchip PIC* odaberite tip mikrokontrolera kojeg želite da isprogramirate, to je u našem primeru PIC16F877. Sada je na red došlo učitavanje HEX fajla namenjenog za programiranje u mikrokontroler. (*File ; Open file*). Na kraju ukoliko *Fuses* podešavanja nisu implementirana u sklopu učitane HEX fajla, ručno podesite *Fuses* koji se nalaze u desnom delu prozora *Ic Prog* programa kao i tip oscilatora. Klikom na *Command;Program All* programiranje počinje. Program će vas izveštavati u toku programiranja šta trenutno radi i na kraju programiranja o uspešnosti programiranja. Upotreba programa pod WindowsXP (WinNT) operativnim sistemima je takođe moguća, ali je potrebno neznatno prepodesiti *IcProg* softver. Prvo je potrebno sa *IcProg* sajta (www.ic-prog.com) skinuti drajver za Win2000/NT pod nazivom *icprog.sys*. Ovaj fajl se raspakuje u isti direktorijum gde se nalazi i sam *IcProg* i zatim je potrebno startovati *Ic Prog*. Nakon toga u *Settings ; Options ; Misc* aktivirajte polje *;Enable NT/2000/XP Driver;*. Na ovaj način omogućava se *Direct I/O* programiranje i pod XP operativnim sistemom. Takođe je poželjno podesiti u istom polju i *Procces priority* na *High* ili *Real time*. Sada možemo pristupiti konkretnom programiranju čipa, i pod Windows XP operativnim sistemom, kao što je to prethodno objašnjeno u primeru pod Windows 98 sistemom.



Slika 4.5. Uključivanje drajvera ic-prog.sys

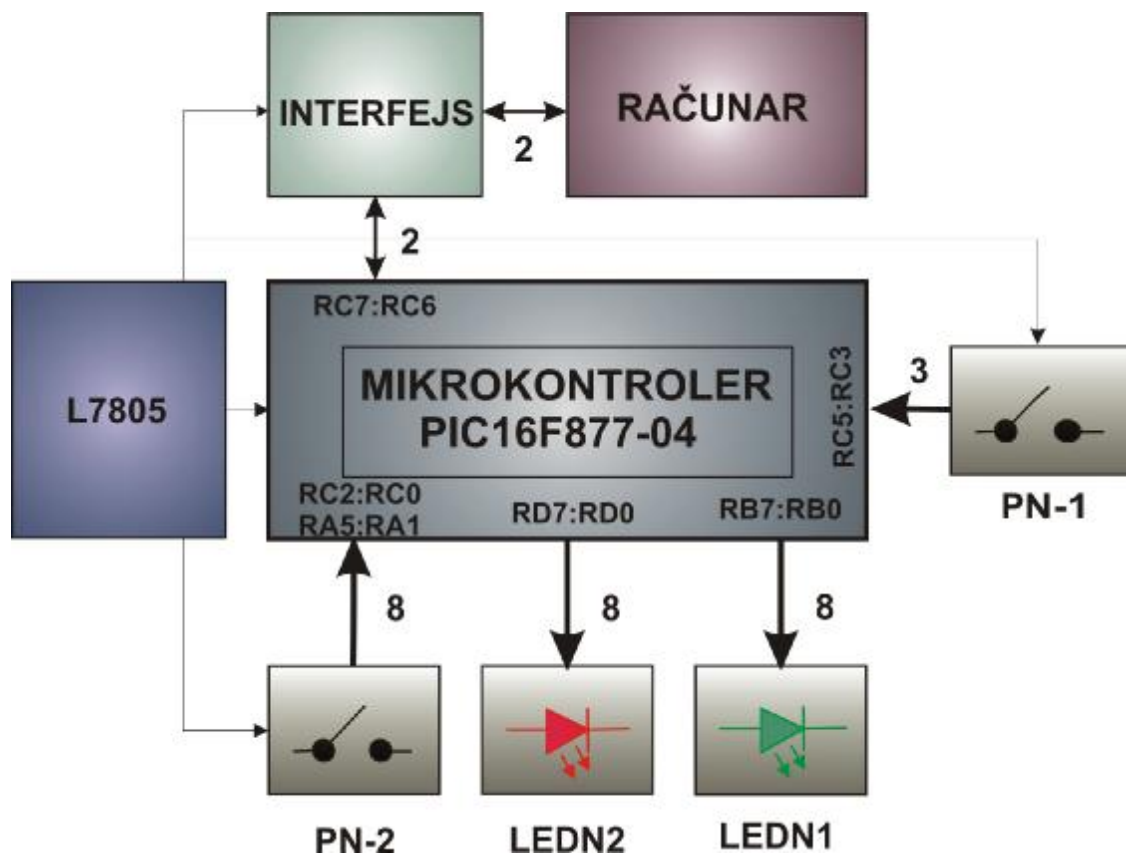
Kako je IcProg program koji podržava veći broj mikrokontrolera, kao i više tipova programatora, u menijima postoji veliki broj čipova. Vama je sa ovim programatorom na raspolaganju meni Microchip PIC i I2C Eeprom;24CXX.

IcProg je kompatibilan sa mnogim *bootstrap loader*-ima, kao što su *JDM Programmer*, *TAFE Programmer*, *TAIT Programmer*, *Conquest Programmer*, *ProPIC 2 Programmer* itd.

P5. REALIZACIJA KONVERTORA KODOVA

Na Slici 5.1. je prikazana blok šema, a na Slikama 5.2. i 5.3 date su električne šeme konvertora kodova realizovanog sa mikrokontrolerom PIC16F877-04 (radi na frekvenciji 4MHz). Omogućena je serijska veza mikrokontrolera sa PC računarom, a za konverziju naponskih nivoa (RS232C-TTL i obrnuto) zaduženo je interfejsno IC MAX232. Logika u kolu (PIC i MAX232) se napaja sa naponom 5V, koji se obezbeđuje preko stabilizator napona L7805 (u kućištu TO-220).

Tasterom T1 se resetuje mikrokontroler.



Slika 5.1. Izgled blok-šeme konvertora

Spisak delova za konvertor:

R.br.	DEO	KOL.	SOCKET
1	Adapter 220V~/DC9V- (nestabilisani)	1	
2	Regulator napona L7805	2	TO-220
3	Mikrokontroler PIC16F877-04	1	DIP-40
4	Interfejs integrisano kolo MAX232	1	DIP-16
5	Dioda 1n4007	1	through hole
6	Ugljenoslojni standardni otpornik 10K	5	through hole
7	Niz otpornika 8x1K5	2	through hole

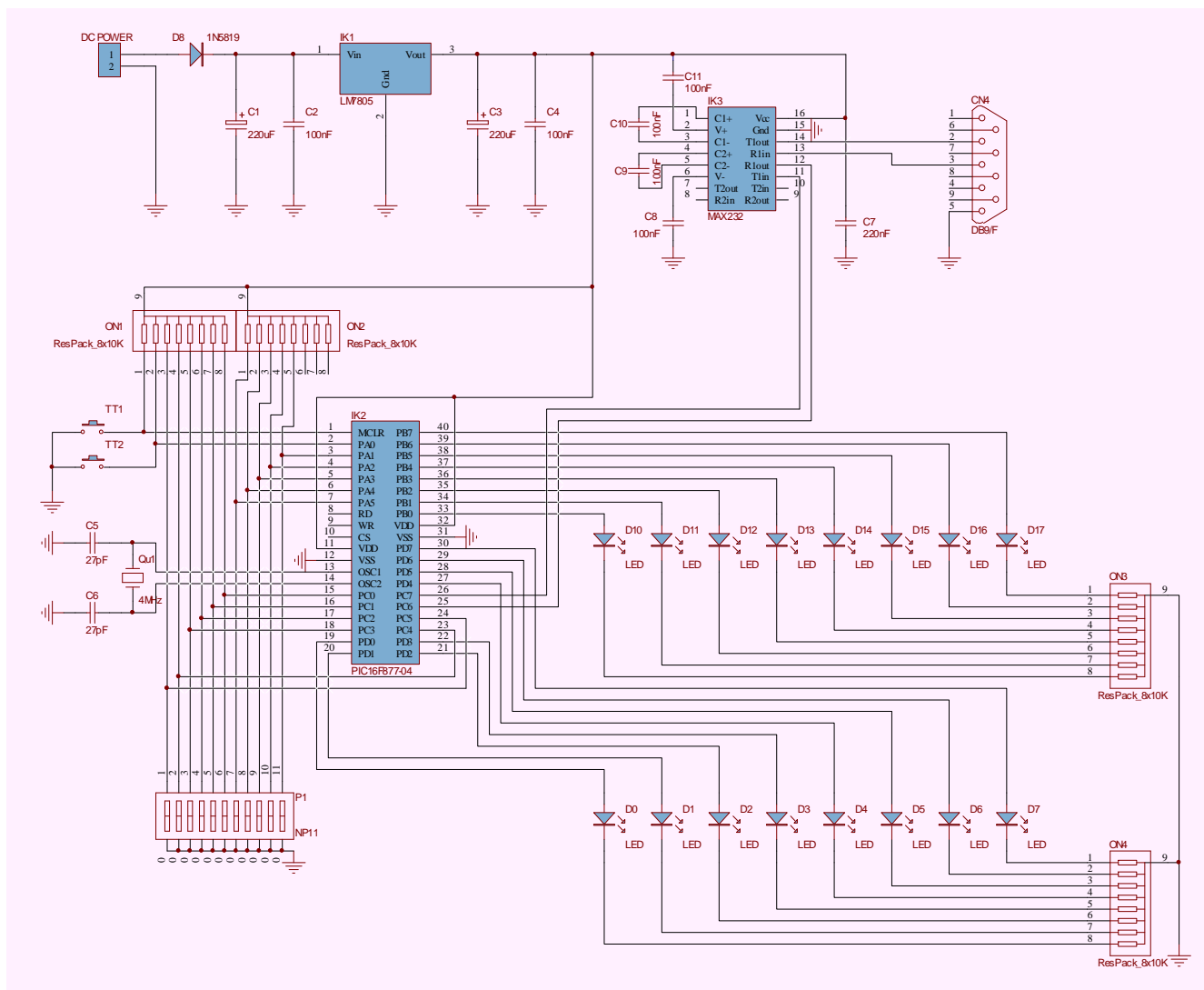
Na *Slici 5.1.* mogu da se uoče dve grupe prekidača – PN1 (8) i PN2 (3). Preko PN2 (vezani su za Port B) se zadaje 8-bitna sekvenca koju treba transformisati, dok se preko PN1 (vezani su za pinove RC5-RC3) zadaje tip transformacije – što je ilustrovano u Tabeli ispod.

Kombinacija (RC5-RC3)	Zadata 8-bitna reč	Transformisana 8-bitna reč
000	binarni kod	“višak 3”
001	binarni kod	Grejov kod
010	binarni kod (PC)	“višak 3”
011	binarni kod (PC)	Grejov kod

Prve dve kombinacije se ostvaruje na samoj ploči gde se nalazi mikrokontroler sa potrebnim interfejsima. Poslednje dve kombinacije se ostvaruju uz pomoć UART terminala, o kojem je bilo reči u trećem poglavlju. Izabrali smo potpuni Grejov kod sa 4 binarne cifre i ovde ćemo priložiti Tabelu transformacije, koja je već bila izložena u prvom poglavlju.

Binarni	Grejov
0000	0000
0001	0001
0010	0011
0011	0010
0100	0110
0101	0111
0110	0101
0111	0100
1000	1100
1001	1101
1010	1111
1011	1110
1100	1010
1101	1011
1110	1001
1111	1000

Na *Slici 5.1.* mogu se, dalje, uočiti dve grupe LED – LEDN1 (8) i LEDN2 (8). Grupa LEDN1 (vezane za Port B) indicira netransformisana 8-bitna reč (odgovara stanjima na PN2), dok se preko LEDN2 (vezani su za Port C) indicira transformisana 8-bitna reč. To ćemo sada ilustrovati primerom: ako se izabere transformacija binarnog u kod “višak 3” i na prekidačima PN2 zada kombinacija 00000000, neće svetleti nijedna LED iz grupe LEDN1 – dok će u grupi LEDN2 svetleti dve odgovarajuće diode (00000011) kada se pritisne taster TT2.



Slika 5.3. Električna šema konvertora (detaljna)

Napomena:

Tasterom T2 vrši se realizacija transformacije za prvih šest kombinacija iz tabele. Dakle, najpre se zada stanje na prekidačima PN2, pa onda pritisne taster T2. Tek tada će se na LEDN1 i LEDN2 prikazati odgovarajuća stanja.

Inače, o transformacijama je detaljnije bilo reči u prvom poglavlju, pa možete pogledati tabele koje su tamo prikazane.

Studenti sami mogu da realizuju još četiri kombinacije u okviru laboratorijske vežbe.

Programski kod u mikroC-u je maksimalno uprošćen kako bi bio jasan početnicima.

Kada je prekidač u središnjem položaju, zadata je logička '0'. Kada je prekidač u krajnjem položaju, zadaje se logička '1'.

Pritiskom na taster TT2 ostvaruje se transformacija kodova na ploči.

P4.1. Program u mikroC-u

```
unsigned short i, j, k, l, m, n =0;
```

```
void main()  {
```

```
// DEFINISANJE PORTOVA
```

```
TRISB = 0x00;  
PORTB = 0x00;  
TRISD = 0x00;  
PORTD = 0x00;  
TRISC = 0xBF;  
TRISA = 0xFF;  
PORTA = 0x00;
```

```
ADCON1 = 6;
```

```
// Inicijalizacija USART modula
```

```
Usart_Init(2400);
```

```
do {
```

```
    if (PORTC.F4==0) {
```

```
        n.F7=PORTC.F2;  
        n.F6=PORTC.F1;  
        n.F5=PORTC.F0;  
        n.F4=PORTA.F5;  
        n.F3=PORTA.F4;  
        n.F2=PORTA.F3;  
        n.F1=PORTA.F2;  
        n.F0=PORTA.F1;  
        j = (n & 0xF0) >> 4;  
        k = n & 0x0F;  
        PORTB = n;  
        PORTD = 0x00;
```

```
// KONVERZIJA "VISAK 3"
```

```
    if ((PORTC.F3==0)&&(k<=9)&&(j<=9)&&(PORTA.F0==0)) {
```

```
        l = (j + 3) << 4;  
        m = k + 3;  
        PORTD = l+m;
```



```

}

// KONVERZIJA U GREJOV KOD
if ((PORTC.F3==1)&&(PORTA.F0==0)) {

PORTD.F7=J.F3;
PORTD.F6=((J.F3&&!(J.F2))||(!(J.F3)&&J.F2));
PORTD.F5=((J.F2&&!(J.F1))||(!(J.F2)&&J.F1));
PORTD.F4=((J.F1&&!(J.F0))||(!(J.F1)&&J.F0));
PORTD.F3=K.F3;
PORTD.F2=((K.F3&&!(K.F2))||(!(K.F3)&&K.F2));
PORTD.F1=((K.F2&&!(K.F1))||(!(K.F2)&&K.F1));
PORTD.F0=((K.F1&&!(K.F0))||(!(K.F1)&&K.F0));

}
}
if (PORTC.F4==1) {
// PODATAK SE PRIMA I VRACA KA RACUNARU
if (Usart_Data_Ready()) {
i = Usart_Read();
Usart_Write(i);
}

j = (i & 0xF0) >> 4;
k = i & 0x0F;
PORTB = i;
PORTD = 0x00;
// KONVERZIJA U "VISAK 3"
if ((PORTC.F3==0)&&(k<=9)&&(j<=9)) {

l = (j + 3) << 4;
m = k + 3;
PORTD = l+m;

}
// KONVERZIJA U GREJOV KOD
if (PORTC.F3==1) {

PORTD.F7=J.F3;
PORTD.F6=((J.F3&&!(J.F2))||(!(J.F3)&&J.F2));
PORTD.F5=((J.F2&&!(J.F1))||(!(J.F2)&&J.F1));
PORTD.F4=((J.F1&&!(J.F0))||(!(J.F1)&&J.F0));

```



```

PORTD.F3=K.F3;
PORTD.F2=((K.F3&&!(K.F2))||(!(K.F3)&&K.F2));
PORTD.F1=((K.F2&&!(K.F1))||(!(K.F2)&&K.F1));
PORTD.F0=((K.F1&&!(K.F0))||(!(K.F1)&&K.F0));

}
}

```

```

} while (1);
} //~!

```

P4.2. Program u assembleru

```

; ASM code generated by mikroVirtualMachine for PIC - V. 6.2.1.0
; Info: http://www.mikroelektronika.co.yu

```

```

; ADDRESS      OPCODE      ASM
; -----
$0000 $283D          GOTO  _main
$0004 $          _Usart_Data_Ready:
$0004 $3000          MOVLW 0
$0005 $1303          BCF   STATUS, RP1
$0006 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0007 $1A8C          BTFSC PIR1, 5
$0008 $3001          MOVLW 1
$0009 $00F1          MOVWF STACK_1
$000A $0871          MOVF  STACK_1, 0
$000B $00F0          MOVWF STACK_0
$000C $0008          RETURN
$000D $          _Usart_Read:
$000D $1303          BCF   STATUS, RP1
$000E $1283          BCF   STATUS, RP0
$000F $081A          MOVF  RCREG, 0
$0010 $00A6          MOVWF Usart_Read_tmp_L0
$0011 $1C98          BTFSS RCSTA, 1
$0012 $2815          GOTO  L_Usart_Read_2
$0013 $1218          BCF   RCSTA, 4
$0014 $1618          BSF   RCSTA, 4
$0015 $          L_Usart_Read_2:
$0015 $0826          MOVF  Usart_Read_tmp_L0, 0
$0016 $00F0          MOVWF STACK_0
$0017 $0008          RETURN
$0018 $          _Usart_Write:
$0018 $          L_Usart_Write_3:
$0018 $3000          MOVLW 0
$0019 $1303          BCF   STATUS, RP1
$001A $1683          BSF   STATUS, RP0
$001B $1898          BTFSC TXSTA, 1
$001C $3001          MOVLW 1

```

```

$001D $00F1          MOVWF STACK_1
$001E $0871          MOVF  STACK_1, 0
$001F $3A00          XORLW 0
$0020 $1D03          BTFSS STATUS, Z
$0021 $2824          GOTO  L_Usart_Write_4
$0022 $0000          NOP
$0023 $2818          GOTO  L_Usart_Write_3
$0024 $          L_Usart_Write_4:
$0024 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0025 $0826          MOVF  FARG_Usart_Write+0, 0
$0026 $0099          MOVWF TXREG
$0027 $0008          RETURN
$0028 $          GlobalInikONVERTOR:
$0028 $3000          MOVLW 0
$0029 $1303          BCF   STATUS, RP1
$002A $1283          BCF   STATUS, RP0
$002B $00A0          MOVWF _n+0
$002C $0008          RETURN
$002D $          _Usart_Init:
$002D $1303          BCF   STATUS, RP1
$002E $1683          BSF   STATUS, RP0
$002F $1698          BSF   TXSTA, 5
$0030 $3090          MOVLW 144
$0031 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0032 $0098          MOVWF RCSTA
$0033 $1683          BSF   STATUS, RP0
$0034 $1787          BSF   TRISC, 7
$0035 $1307          BCF   TRISC, 6
$0036 $          L_Usart_Init_0:
$0036 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0037 $1E8C          BTFSS PIR1, 5
$0038 $283C          GOTO  L_Usart_Init_1
$0039 $081A          MOVF  RCREG, 0
$003A $00AA          MOVWF Usart_Init_tmp_L0
$003B $2836          GOTO  L_Usart_Init_0
$003C $          L_Usart_Init_1:
$003C $0008          RETURN
$003D $          _main:
;KONVERTOR.c,3 ::          void main()          {
;KONVERTOR.c,6 ::          TRISB = 0x00;
$003D $2028          CALL  GlobalInikONVERTOR, 1
$003E $1683          BSF   STATUS, RP0
$003F $0186          CLRFB TRISB, 1
;KONVERTOR.c,7 ::          PORTB = 0x00;
$0040 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0041 $0186          CLRFB PORTB, 1
;KONVERTOR.c,8 ::          TRISD = 0x00;
$0042 $1683          BSF   STATUS, RP0
$0043 $0188          CLRFB TRISD, 1
;KONVERTOR.c,9 ::          PORTD = 0x00;
$0044 $1283          BCF   STATUS, RP0
$0045 $0188          CLRFB PORTD, 1
;KONVERTOR.c,10 ::         TRISC = 0xBF;
$0046 $30BF          MOVLW 191
$0047 $1683          BSF   STATUS, RP0
$0048 $0087          MOVWF TRISC
;KONVERTOR.c,11 ::        TRISA = 0xFF;
$0049 $30FF          MOVLW 255
$004A $0085          MOVWF TRISA

```

```

;KONVERTOR.c,12 ::          PORTA = 0x00;
$004B $1283                BCF   STATUS, RP0
$004C $0185                CLRf  PORTA, 1
;KONVERTOR.c,14 ::          ADCON1 = 6;
$004D $3006                MOVLW 6
$004E $1683                BSF   STATUS, RP0
$004F $009F                MOVWF ADCON1
;KONVERTOR.c,16 ::          Usart_Init(2400);
$0050 $3067                MOVLW 103
$0051 $0099                MOVWF SPBRG
$0052 $1518                BSF   TXSTA, BRGH
$0053 $202D                CALL  _Usart_Init
;KONVERTOR.c,18 ::          do {
$0054 $      L_main_0:
;KONVERTOR.c,20 ::          if (PORTC.F4==0) {
$0054 $3000                MOVLW 0
$0055 $1A07                BTFSC PORTC, 4
$0056 $3001                MOVLW 1
$0057 $00F1                MOVWF STACK_1
$0058 $0871                MOVF  STACK_1, 0
$0059 $3A00                XORLW 0
$005A $1D03                BTFSS STATUS, Z
$005B $29B1                GOTO  L_main_2
;KONVERTOR.c,22 ::          n.F7=PORTC.F2;
$005C $3000                MOVLW 0
$005D $1907                BTFSC PORTC, 2
$005E $3001                MOVLW 1
$005F $00F1                MOVWF STACK_1
$0060 $3000                MOVLW 0
$0061 $1871                BTFSC STACK_1, 0
$0062 $3080                MOVLW 128
$0063 $0620                XORWF _n, 0
$0064 $3980                ANDLW 128
$0065 $06A0                XORWF _n, 1
;KONVERTOR.c,23 ::          n.F6=PORTC.F1;
$0066 $3000                MOVLW 0
$0067 $1887                BTFSC PORTC, 1
$0068 $3001                MOVLW 1
$0069 $00F1                MOVWF STACK_1
$006A $3000                MOVLW 0
$006B $1871                BTFSC STACK_1, 0
$006C $3040                MOVLW 64
$006D $0620                XORWF _n, 0
$006E $3940                ANDLW 64
$006F $06A0                XORWF _n, 1
;KONVERTOR.c,24 ::          n.F5=PORTC.F0;
$0070 $3001                MOVLW 1
$0071 $0507                ANDWF PORTC, 0
$0072 $00F0                MOVWF STACK_0
$0073 $3000                MOVLW 0
$0074 $1870                BTFSC STACK_0, 0
$0075 $3020                MOVLW 32
$0076 $0620                XORWF _n, 0
$0077 $3920                ANDLW 32
$0078 $06A0                XORWF _n, 1
;KONVERTOR.c,25 ::          n.F4=PORTA.F5;
$0079 $3000                MOVLW 0
$007A $1A85                BTFSC PORTA, 5
$007B $3001                MOVLW 1

```

```

$007C $00F1      MOVWF  STACK_1
$007D $3000      MOVLW  0
$007E $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$007F $3010      MOVLW  16
$0080 $0620      XORWF  _n, 0
$0081 $3910      ANDLW  16
$0082 $06A0      XORWF  _n, 1
;KONVERTOR.c,26 ::      n.F3=PORTA.F4;
$0083 $3000      MOVLW  0
$0084 $1A05      BTFSC  PORTA, 4
$0085 $3001      MOVLW  1
$0086 $00F1      MOVWF  STACK_1
$0087 $3000      MOVLW  0
$0088 $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$0089 $3008      MOVLW  8
$008A $0620      XORWF  _n, 0
$008B $3908      ANDLW  8
$008C $06A0      XORWF  _n, 1
;KONVERTOR.c,27 ::      n.F2=PORTA.F3;
$008D $3000      MOVLW  0
$008E $1985      BTFSC  PORTA, 3
$008F $3001      MOVLW  1
$0090 $00F1      MOVWF  STACK_1
$0091 $3000      MOVLW  0
$0092 $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$0093 $3004      MOVLW  4
$0094 $0620      XORWF  _n, 0
$0095 $3904      ANDLW  4
$0096 $06A0      XORWF  _n, 1
;KONVERTOR.c,28 ::      n.F1=PORTA.F2;
$0097 $3000      MOVLW  0
$0098 $1905      BTFSC  PORTA, 2
$0099 $3001      MOVLW  1
$009A $00F1      MOVWF  STACK_1
$009B $3000      MOVLW  0
$009C $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$009D $3002      MOVLW  2
$009E $0620      XORWF  _n, 0
$009F $3902      ANDLW  2
$00A0 $06A0      XORWF  _n, 1
;KONVERTOR.c,29 ::      n.F0=PORTA.F1;
$00A1 $3000      MOVLW  0
$00A2 $1885      BTFSC  PORTA, 1
$00A3 $3001      MOVLW  1
$00A4 $00F1      MOVWF  STACK_1
$00A5 $3000      MOVLW  0
$00A6 $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$00A7 $3001      MOVLW  1
$00A8 $0620      XORWF  _n, 0
$00A9 $3901      ANDLW  1
$00AA $06A0      XORWF  _n, 1
;KONVERTOR.c,30 ::      j = (n & 0xF0) >> 4;
$00AB $30F0      MOVLW  240
$00AC $0520      ANDWF  _n, 0
$00AD $00A1      MOVWF  _j
$00AE $0CA1      RRF   _j, 1
$00AF $13A1      BCF   _j, 7
$00B0 $0CA1      RRF   _j, 1
$00B1 $13A1      BCF   _j, 7

```

```

$00B2 $0CA1      RRF      _j, 1
$00B3 $13A1      BCF      _j, 7
$00B4 $0CA1      RRF      _j, 1
$00B5 $13A1      BCF      _j, 7
;KONVERTOR.c,31 ::      k = n & 0x0F;
$00B6 $300F      MOVLW   15
$00B7 $0520      ANDWF   _n, 0
$00B8 $00A2      MOVWF   _k
;KONVERTOR.c,32 ::      PORTB = n;
$00B9 $0820      MOVF    _n, 0
$00BA $0086      MOVWF   PORTB
;KONVERTOR.c,33 ::      PORTD = 0x00;
$00BB $0188      CLRWF   PORTD, 1
;KONVERTOR.c,35 ::      if ((PORTC.F3==0)&&(k<=9)&&(j<=9)&&(PORTA.F0==0)) {
$00BC $3000      MOVLW   0
$00BD $1987      BTFSC   PORTC, 3
$00BE $3001      MOVLW   1
$00BF $00F1      MOVWF   STACK_1
$00C0 $0871      MOVF    STACK_1, 0
$00C1 $3A00      XORLW   0
$00C2 $1D03      BTFSS   STATUS, Z
$00C3 $28EA      GOTO    L_main_5
$00C4 $0822      MOVF    _k, 0
$00C5 $3C09      SUBLW   9
$00C6 $1C03      BTFSS   STATUS, C
$00C7 $28EA      GOTO    L_main_5
$00C8 $0821      MOVF    _j, 0
$00C9 $3C09      SUBLW   9
$00CA $1C03      BTFSS   STATUS, C
$00CB $28EA      GOTO    L_main_5
$00CC $3001      MOVLW   1
$00CD $0505      ANDWF   PORTA, 0
$00CE $00F1      MOVWF   STACK_1
$00CF $0871      MOVF    STACK_1, 0
$00D0 $3A00      XORLW   0
$00D1 $1D03      BTFSS   STATUS, Z
$00D2 $28EA      GOTO    L_main_5
$00D3 $          L84_ex_L_main_5:
;KONVERTOR.c,37 ::      l = (j + 3) << 4;
$00D3 $3003      MOVLW   3
$00D4 $0721      ADDWF   _j, 0
$00D5 $00F2      MOVWF   STACK_2
$00D6 $0872      MOVF    STACK_2, 0
$00D7 $00F1      MOVWF   STACK_1
$00D8 $0DF1      RLF     STACK_1, 1
$00D9 $1071      BCF     STACK_1, 0
$00DA $0DF1      RLF     STACK_1, 1
$00DB $1071      BCF     STACK_1, 0
$00DC $0DF1      RLF     STACK_1, 1
$00DD $1071      BCF     STACK_1, 0
$00DE $0DF1      RLF     STACK_1, 1
$00DF $1071      BCF     STACK_1, 0
$00E0 $0871      MOVF    STACK_1, 0
$00E1 $00A3      MOVWF   _l
;KONVERTOR.c,38 ::      m = k + 3;
$00E2 $3003      MOVLW   3
$00E3 $0722      ADDWF   _k, 0
$00E4 $00F0      MOVWF   STACK_0
$00E5 $0870      MOVF    STACK_0, 0

```

```

$00E6 $00A4          MOVWF _m
;KONVERTOR.c,39 ::   PORTD = 1+m;
$00E7 $0870          MOVF  STACK_0, 0
$00E8 $0771          ADDWF  STACK_1, 0
$00E9 $0088          MOVWF  PORTD
;KONVERTOR.c,41 ::   }
$00EA $          L_main_5:
;KONVERTOR.c,44 ::   if ((PORTC.F3==1)&&(PORTA.F0==0)) {
$00EA $3000          MOVLW  0
$00EB $1987          BTFSC  PORTC, 3
$00EC $3001          MOVLW  1
$00ED $00F1          MOVWF  STACK_1
$00EE $0871          MOVF   STACK_1, 0
$00EF $3A01          XORLW  1
$00F0 $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$00F1 $29B1          GOTO   L_main_8
$00F2 $3001          MOVLW  1
$00F3 $0505          ANDWF  PORTA, 0
$00F4 $00F1          MOVWF  STACK_1
$00F5 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$00F6 $3A00          XORLW  0
$00F7 $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$00F8 $29B1          GOTO   L_main_8
$00F9 $          L110_ex_L_main_8:
;KONVERTOR.c,46 ::   PORTD.F7=J.F3;
$00F9 $3000          MOVLW  0
$00FA $19A1          BTFSC  _j, 3
$00FB $3001          MOVLW  1
$00FC $00F1          MOVWF  STACK_1
$00FD $3000          MOVLW  0
$00FE $1871          BTFSC  STACK_1, 0
$00FF $3080          MOVLW  128
$0100 $0608          XORWF  PORTD, 0
$0101 $3980          ANDLW  128
$0102 $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,47 ::   PORTD.F6=((J.F3&&!(J.F2))|!(J.F3)&&J.F2));
$0103 $3000          MOVLW  0
$0104 $19A1          BTFSC  _j, 3
$0105 $3001          MOVLW  1
$0106 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0107 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$0108 $1903          BTFSC  STATUS, Z
$0109 $290C          GOTO   L129_ex_L_main_14
$010A $1D21          BTFSS  _j, 2
$010B $2917          GOTO   L_main_14
$010C $          L129_ex_L_main_14:
$010C $19A1          BTFSC  _j, 3
$010D $2915          GOTO   L143_ex_L_main_14
$010E $3000          MOVLW  0
$010F $1921          BTFSC  _j, 2
$0110 $3001          MOVLW  1
$0111 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0112 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$0113 $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$0114 $2917          GOTO   L_main_14
$0115 $          L143_ex_L_main_14:
$0115 $01F0          CLRWF  STACK_0, 1
$0116 $2919          GOTO   L_main_13
$0117 $          L_main_14:

```

```

$0117 $3001          MOVLW 1
$0118 $00F0          MOVWF STACK_0
$0119 $          L_main_13:
$0119 $3000          MOVLW 0
$011A $1870          BTFSC STACK_0, 0
$011B $3040          MOVLW 64
$011C $0608          XORWF PORTD, 0
$011D $3940          ANDLW 64
$011E $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,48 ::          PORTD.F5=((J.F2&&!(J.F1))||(!(J.F2)&&J.F1));
$011F $3000          MOVLW 0
$0120 $1921          BTFSC _j, 2
$0121 $3001          MOVLW 1
$0122 $00F1          MOVWF STACK_1
$0123 $0871          MOVF STACK_1, 0
$0124 $1903          BTFSC STATUS, Z
$0125 $2928          GOTO L164_ex_L_main_20
$0126 $1CA1          BTFSS _j, 1
$0127 $2933          GOTO L_main_20
$0128 $          L164_ex_L_main_20:
$0128 $1921          BTFSC _j, 2
$0129 $2931          GOTO L178_ex_L_main_20
$012A $3000          MOVLW 0
$012B $18A1          BTFSC _j, 1
$012C $3001          MOVLW 1
$012D $00F1          MOVWF STACK_1
$012E $0871          MOVF STACK_1, 0
$012F $1D03          BTFSS STATUS, Z
$0130 $2933          GOTO L_main_20
$0131 $          L178_ex_L_main_20:
$0131 $01F0          CLRWF STACK_0, 1
$0132 $2935          GOTO L_main_19
$0133 $          L_main_20:
$0133 $3001          MOVLW 1
$0134 $00F0          MOVWF STACK_0
$0135 $          L_main_19:
$0135 $3000          MOVLW 0
$0136 $1870          BTFSC STACK_0, 0
$0137 $3020          MOVLW 32
$0138 $0608          XORWF PORTD, 0
$0139 $3920          ANDLW 32
$013A $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,49 ::          PORTD.F4=((J.F1&&!(J.F0))||(!(J.F1)&&J.F0));
$013B $3000          MOVLW 0
$013C $18A1          BTFSC _j, 1
$013D $3001          MOVLW 1
$013E $00F1          MOVWF STACK_1
$013F $0871          MOVF STACK_1, 0
$0140 $1903          BTFSC STATUS, Z
$0141 $2944          GOTO L199_ex_L_main_26
$0142 $1C21          BTFSS _j, 0
$0143 $294D          GOTO L_main_26
$0144 $          L199_ex_L_main_26:
$0144 $18A1          BTFSC _j, 1
$0145 $294B          GOTO L211_ex_L_main_26
$0146 $3001          MOVLW 1
$0147 $0521          ANDWF _j, 0
$0148 $00F0          MOVWF STACK_0
$0149 $1D03          BTFSS STATUS, Z

```

```

$014A $294D          GOTO  L_main_26
$014B $          L211_ex_L_main_26:
$014B $01F0          CLRWF  STACK_0, 1
$014C $294F          GOTO  L_main_25
$014D $          L_main_26:
$014D $3001          MOVLW  1
$014E $00F0          MOVWF  STACK_0
$014F $          L_main_25:
$014F $3000          MOVLW  0
$0150 $1870          BTFSC  STACK_0, 0
$0151 $3010          MOVLW  16
$0152 $0608          XORWF  PORTD, 0
$0153 $3910          ANDLW  16
$0154 $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,50 ::          PORTD.F3=K.F3;
$0155 $3000          MOVLW  0
$0156 $19A2          BTFSC  _k, 3
$0157 $3001          MOVLW  1
$0158 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0159 $3000          MOVLW  0
$015A $1871          BTFSC  STACK_1, 0
$015B $3008          MOVLW  8
$015C $0608          XORWF  PORTD, 0
$015D $3908          ANDLW  8
$015E $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,51 ::          PORTD.F2=((K.F3&&!(K.F2))|!(K.F3)&&K.F2));
$015F $3000          MOVLW  0
$0160 $19A2          BTFSC  _k, 3
$0161 $3001          MOVLW  1
$0162 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0163 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$0164 $1903          BTFSC  STATUS, Z
$0165 $2968          GOTO  L237_ex_L_main_32
$0166 $1D22          BTFSS  _k, 2
$0167 $2973          GOTO  L_main_32
$0168 $          L237_ex_L_main_32:
$0168 $19A2          BTFSC  _k, 3
$0169 $2971          GOTO  L251_ex_L_main_32
$016A $3000          MOVLW  0
$016B $1922          BTFSC  _k, 2
$016C $3001          MOVLW  1
$016D $00F1          MOVWF  STACK_1
$016E $0871          MOVF   STACK_1, 0
$016F $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$0170 $2973          GOTO  L_main_32
$0171 $          L251_ex_L_main_32:
$0171 $01F0          CLRWF  STACK_0, 1
$0172 $2975          GOTO  L_main_31
$0173 $          L_main_32:
$0173 $3001          MOVLW  1
$0174 $00F0          MOVWF  STACK_0
$0175 $          L_main_31:
$0175 $3000          MOVLW  0
$0176 $1870          BTFSC  STACK_0, 0
$0177 $3004          MOVLW  4
$0178 $0608          XORWF  PORTD, 0
$0179 $3904          ANDLW  4
$017A $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,52 ::          PORTD.F1=((K.F2&&!(K.F1))|!(K.F2)&&K.F1));

```



```

$017B $3000          MOVLW 0
$017C $1922          BTFSC _k, 2
$017D $3001          MOVLW 1
$017E $00F1          MOVWF STACK_1
$017F $0871          MOVF  STACK_1, 0
$0180 $1903          BTFSC STATUS, Z
$0181 $2984          GOTO  L272_ex_L_main_38
$0182 $1CA2          BTFSS _k, 1
$0183 $298F          GOTO  L_main_38
$0184 $          L272_ex_L_main_38:
$0184 $1922          BTFSC _k, 2
$0185 $298D          GOTO  L286_ex_L_main_38
$0186 $3000          MOVLW 0
$0187 $18A2          BTFSC _k, 1
$0188 $3001          MOVLW 1
$0189 $00F1          MOVWF STACK_1
$018A $0871          MOVF  STACK_1, 0
$018B $1D03          BTFSS STATUS, Z
$018C $298F          GOTO  L_main_38
$018D $          L286_ex_L_main_38:
$018D $01F0          CLRWF STACK_0, 1
$018E $2991          GOTO  L_main_37
$018F $          L_main_38:
$018F $3001          MOVLW 1
$0190 $00F0          MOVWF STACK_0
$0191 $          L_main_37:
$0191 $3000          MOVLW 0
$0192 $1870          BTFSC STACK_0, 0
$0193 $3002          MOVLW 2
$0194 $0608          XORWF PORTD, 0
$0195 $3902          ANDLW 2
$0196 $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,53 ::          PORTD.F0=((K.F1&&!(K.F0))|(!(K.F1)&&K.F0));
$0197 $3000          MOVLW 0
$0198 $18A2          BTFSC _k, 1
$0199 $3001          MOVLW 1
$019A $00F1          MOVWF STACK_1
$019B $0871          MOVF  STACK_1, 0
$019C $1903          BTFSC STATUS, Z
$019D $29A0          GOTO  L307_ex_L_main_44
$019E $1C22          BTFSS _k, 0
$019F $29A9          GOTO  L_main_44
$01A0 $          L307_ex_L_main_44:
$01A0 $18A2          BTFSC _k, 1
$01A1 $29A7          GOTO  L319_ex_L_main_44
$01A2 $3001          MOVLW 1
$01A3 $0522          ANDWF _k, 0
$01A4 $00F0          MOVWF STACK_0
$01A5 $1D03          BTFSS STATUS, Z
$01A6 $29A9          GOTO  L_main_44
$01A7 $          L319_ex_L_main_44:
$01A7 $01F0          CLRWF STACK_0, 1
$01A8 $29AB          GOTO  L_main_43
$01A9 $          L_main_44:
$01A9 $3001          MOVLW 1
$01AA $00F0          MOVWF STACK_0
$01AB $          L_main_43:
$01AB $3000          MOVLW 0
$01AC $1870          BTFSC STACK_0, 0

```

```

$01AD $3001          MOVLW 1
$01AE $0608          XORWF PORTD, 0
$01AF $3901          ANDLW 1
$01B0 $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,55 ::   }
$01B1 $      L_main_8:
;KONVERTOR.c,56 ::   }
$01B1 $      L_main_2:
;KONVERTOR.c,57 ::   if (PORTC.F4==1) {
$01B1 $3000          MOVLW 0
$01B2 $1A07          BTFSC PORTC, 4
$01B3 $3001          MOVLW 1
$01B4 $00F1          MOVWF STACK_1
$01B5 $0871          MOVF  STACK_1, 0
$01B6 $3A01          XORLW 1
$01B7 $1D03          BTFSS STATUS, Z
$01B8 $2ABB          GOTO  L_main_45
;KONVERTOR.c,60 ::   if (Usart_Data_Ready()) {
$01B9 $2004          CALL  _Usart_Data_Ready
$01BA $0870          MOVF  STACK_0, 0
$01BB $1903          BTFSC STATUS, Z
$01BC $29C3          GOTO  L_main_46
;KONVERTOR.c,61 ::   i = Usart_Read();
$01BD $200D          CALL  _Usart_Read
$01BE $0870          MOVF  STACK_0, 0
$01BF $00A5          MOVWF _i
;KONVERTOR.c,62 ::   Usart_Write(i);
$01C0 $0870          MOVF  STACK_0, 0
$01C1 $00A6          MOVWF FARG_Usart_Write+0
$01C2 $2018          CALL  _Usart_Write
;KONVERTOR.c,63 ::   }
$01C3 $      L_main_46:
;KONVERTOR.c,65 ::   j = (i & 0xF0) >> 4;
$01C3 $30F0          MOVLW 240
$01C4 $0525          ANDWF _i, 0
$01C5 $00A1          MOVWF _j
$01C6 $0CA1          RRF   _j, 1
$01C7 $13A1          BCF   _j, 7
$01C8 $0CA1          RRF   _j, 1
$01C9 $13A1          BCF   _j, 7
$01CA $0CA1          RRF   _j, 1
$01CB $13A1          BCF   _j, 7
$01CC $0CA1          RRF   _j, 1
$01CD $13A1          BCF   _j, 7
;KONVERTOR.c,66 ::   k = i & 0x0F;
$01CE $300F          MOVLW 15
$01CF $0525          ANDWF _i, 0
$01D0 $00A2          MOVWF _k
;KONVERTOR.c,67 ::   PORTB = i;
$01D1 $0825          MOVF  _i, 0
$01D2 $0086          MOVWF PORTB
;KONVERTOR.c,68 ::   PORTD = 0x00;
$01D3 $0188          CLRWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,70 ::   if ((PORTC.F3==0)&&(k<=9)&&(j<=9)) {
$01D4 $3000          MOVLW 0
$01D5 $1987          BTFSC PORTC, 3
$01D6 $3001          MOVLW 1
$01D7 $00F1          MOVWF STACK_1
$01D8 $0871          MOVF  STACK_1, 0

```

```

$01D9 $3A00      XORLW 0
$01DA $1D03      BTFSS STATUS, Z
$01DB $29FB      GOTO L_main_49
$01DC $0822      MOVF _k, 0
$01DD $3C09      SUBLW 9
$01DE $1C03      BTFSS STATUS, C
$01DF $29FB      GOTO L_main_49
$01E0 $0821      MOVF _j, 0
$01E1 $3C09      SUBLW 9
$01E2 $1C03      BTFSS STATUS, C
$01E3 $29FB      GOTO L_main_49
$01E4 $          L366_ex_L_main_49:
;KONVERTOR.c,72 ::      l = (j + 3) << 4;
$01E4 $3003      MOVLW 3
$01E5 $0721      ADDWF _j, 0
$01E6 $00F2      MOVWF STACK_2
$01E7 $0872      MOVF STACK_2, 0
$01E8 $00F1      MOVWF STACK_1
$01E9 $0DF1      RLF STACK_1, 1
$01EA $1071      BCF STACK_1, 0
$01EB $0DF1      RLF STACK_1, 1
$01EC $1071      BCF STACK_1, 0
$01ED $0DF1      RLF STACK_1, 1
$01EE $1071      BCF STACK_1, 0
$01EF $0DF1      RLF STACK_1, 1
$01F0 $1071      BCF STACK_1, 0
$01F1 $0871      MOVF STACK_1, 0
$01F2 $00A3      MOVWF _l
;KONVERTOR.c,73 ::      m = k + 3;
$01F3 $3003      MOVLW 3
$01F4 $0722      ADDWF _k, 0
$01F5 $00F0      MOVWF STACK_0
$01F6 $0870      MOVF STACK_0, 0
$01F7 $00A4      MOVWF _m
;KONVERTOR.c,74 ::      PORTD = l+m;
$01F8 $0870      MOVF STACK_0, 0
$01F9 $0771      ADDWF STACK_1, 0
$01FA $0088      MOVWF PORTD
;KONVERTOR.c,76 ::      }
$01FB $          L_main_49:
;KONVERTOR.c,78 ::      if (PORTC.F3==1) {
$01FB $3000      MOVLW 0
$01FC $1987      BTFSC PORTC, 3
$01FD $3001      MOVLW 1
$01FE $00F1      MOVWF STACK_1
$01FF $0871      MOVF STACK_1, 0
$0200 $3A01      XORLW 1
$0201 $1D03      BTFSS STATUS, Z
$0202 $2ABB      GOTO L_main_50
;KONVERTOR.c,80 ::      PORTD.F7=J.F3;
$0203 $3000      MOVLW 0
$0204 $19A1      BTFSC _j, 3
$0205 $3001      MOVLW 1
$0206 $00F1      MOVWF STACK_1
$0207 $3000      MOVLW 0
$0208 $1871      BTFSC STACK_1, 0
$0209 $3080      MOVLW 128
$020A $0608      XORWF PORTD, 0
$020B $3980      ANDLW 128

```

```

$020C $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,81 ::   PORTD.F6=((J.F3&&!(J.F2))||(!(J.F3)&&J.F2));
$020D $3000          MOVLW 0
$020E $19A1          BTFSC _j, 3
$020F $3001          MOVLW 1
$0210 $00F1          MOVWF STACK_1
$0211 $0871          MOVF STACK_1, 0
$0212 $1903          BTFSC STATUS, Z
$0213 $2A16          GOTO L400_ex_L_main_56
$0214 $1D21          BTFSS _j, 2
$0215 $2A21          GOTO L_main_56
$0216 $      L400_ex_L_main_56:
$0216 $19A1          BTFSC _j, 3
$0217 $2A1F          GOTO L414_ex_L_main_56
$0218 $3000          MOVLW 0
$0219 $1921          BTFSC _j, 2
$021A $3001          MOVLW 1
$021B $00F1          MOVWF STACK_1
$021C $0871          MOVF STACK_1, 0
$021D $1D03          BTFSS STATUS, Z
$021E $2A21          GOTO L_main_56
$021F $      L414_ex_L_main_56:
$021F $01F0          CLRWF STACK_0, 1
$0220 $2A23          GOTO L_main_55
$0221 $      L_main_56:
$0221 $3001          MOVLW 1
$0222 $00F0          MOVWF STACK_0
$0223 $      L_main_55:
$0223 $3000          MOVLW 0
$0224 $1870          BTFSC STACK_0, 0
$0225 $3040          MOVLW 64
$0226 $0608          XORWF PORTD, 0
$0227 $3940          ANDLW 64
$0228 $0688          XORWF PORTD, 1
;KONVERTOR.c,82 ::   PORTD.F5=((J.F2&&!(J.F1))||(!(J.F2)&&J.F1));
$0229 $3000          MOVLW 0
$022A $1921          BTFSC _j, 2
$022B $3001          MOVLW 1
$022C $00F1          MOVWF STACK_1
$022D $0871          MOVF STACK_1, 0
$022E $1903          BTFSC STATUS, Z
$022F $2A32          GOTO L435_ex_L_main_62
$0230 $1CA1          BTFSS _j, 1
$0231 $2A3D          GOTO L_main_62
$0232 $      L435_ex_L_main_62:
$0232 $1921          BTFSC _j, 2
$0233 $2A3B          GOTO L449_ex_L_main_62
$0234 $3000          MOVLW 0
$0235 $18A1          BTFSC _j, 1
$0236 $3001          MOVLW 1
$0237 $00F1          MOVWF STACK_1
$0238 $0871          MOVF STACK_1, 0
$0239 $1D03          BTFSS STATUS, Z
$023A $2A3D          GOTO L_main_62
$023B $      L449_ex_L_main_62:
$023B $01F0          CLRWF STACK_0, 1
$023C $2A3F          GOTO L_main_61
$023D $      L_main_62:
$023D $3001          MOVLW 1

```

```

$023E $00F0      MOVWF  STACK_0
$023F $          L_main_61:
$023F $3000      MOVLW  0
$0240 $1870      BTFSC  STACK_0, 0
$0241 $3020      MOVLW  32
$0242 $0608      XORWF  PORTD, 0
$0243 $3920      ANDLW  32
$0244 $0688      XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,83 ::          PORTD.F4=((J.F1&&!(J.F0))||(!(J.F1)&&J.F0));
$0245 $3000      MOVLW  0
$0246 $18A1      BTFSC  _j, 1
$0247 $3001      MOVLW  1
$0248 $00F1      MOVWF  STACK_1
$0249 $0871      MOVF   STACK_1, 0
$024A $1903      BTFSC  STATUS, Z
$024B $2A4E      GOTO   L470_ex_L_main_68
$024C $1C21      BTFSS  _j, 0
$024D $2A57      GOTO   L_main_68
$024E $          L470_ex_L_main_68:
$024E $18A1      BTFSC  _j, 1
$024F $2A55      GOTO   L482_ex_L_main_68
$0250 $3001      MOVLW  1
$0251 $0521      ANDWF  _j, 0
$0252 $00F0      MOVWF  STACK_0
$0253 $1D03      BTFSS  STATUS, Z
$0254 $2A57      GOTO   L_main_68
$0255 $          L482_ex_L_main_68:
$0255 $01F0      CLRWF  STACK_0, 1
$0256 $2A59      GOTO   L_main_67
$0257 $          L_main_68:
$0257 $3001      MOVLW  1
$0258 $00F0      MOVWF  STACK_0
$0259 $          L_main_67:
$0259 $3000      MOVLW  0
$025A $1870      BTFSC  STACK_0, 0
$025B $3010      MOVLW  16
$025C $0608      XORWF  PORTD, 0
$025D $3910      ANDLW  16
$025E $0688      XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,84 ::          PORTD.F3=K.F3;
$025F $3000      MOVLW  0
$0260 $19A2      BTFSC  _k, 3
$0261 $3001      MOVLW  1
$0262 $00F1      MOVWF  STACK_1
$0263 $3000      MOVLW  0
$0264 $1871      BTFSC  STACK_1, 0
$0265 $3008      MOVLW  8
$0266 $0608      XORWF  PORTD, 0
$0267 $3908      ANDLW  8
$0268 $0688      XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,85 ::          PORTD.F2=((K.F3&&!(K.F2))||(!(K.F3)&&K.F2));
$0269 $3000      MOVLW  0
$026A $19A2      BTFSC  _k, 3
$026B $3001      MOVLW  1
$026C $00F1      MOVWF  STACK_1
$026D $0871      MOVF   STACK_1, 0
$026E $1903      BTFSC  STATUS, Z
$026F $2A72      GOTO   L508_ex_L_main_74
$0270 $1D22      BTFSS  _k, 2

```

```

$0271 $2A7D          GOTO  L_main_74
$0272 $             L508_ex_L_main_74:
$0272 $19A2          BTFSC  _k, 3
$0273 $2A7B          GOTO  L522_ex_L_main_74
$0274 $3000          MOVLW  0
$0275 $1922          BTFSC  _k, 2
$0276 $3001          MOVLW  1
$0277 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0278 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$0279 $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$027A $2A7D          GOTO  L_main_74
$027B $             L522_ex_L_main_74:
$027B $01F0          CLRRF  STACK_0, 1
$027C $2A7F          GOTO  L_main_73
$027D $             L_main_74:
$027D $3001          MOVLW  1
$027E $00F0          MOVWF  STACK_0
$027F $             L_main_73:
$027F $3000          MOVLW  0
$0280 $1870          BTFSC  STACK_0, 0
$0281 $3004          MOVLW  4
$0282 $0608          XORWF  PORTD, 0
$0283 $3904          ANDLW  4
$0284 $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,86 ::      PORTD.F1=((K.F2&&!(K.F1))|!(K.F2)&&K.F1));
$0285 $3000          MOVLW  0
$0286 $1922          BTFSC  _k, 2
$0287 $3001          MOVLW  1
$0288 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0289 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$028A $1903          BTFSC  STATUS, Z
$028B $2A8E          GOTO  L543_ex_L_main_80
$028C $1CA2          BTFSS  _k, 1
$028D $2A99          GOTO  L_main_80
$028E $             L543_ex_L_main_80:
$028E $1922          BTFSC  _k, 2
$028F $2A97          GOTO  L557_ex_L_main_80
$0290 $3000          MOVLW  0
$0291 $18A2          BTFSC  _k, 1
$0292 $3001          MOVLW  1
$0293 $00F1          MOVWF  STACK_1
$0294 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$0295 $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$0296 $2A99          GOTO  L_main_80
$0297 $             L557_ex_L_main_80:
$0297 $01F0          CLRRF  STACK_0, 1
$0298 $2A9B          GOTO  L_main_79
$0299 $             L_main_80:
$0299 $3001          MOVLW  1
$029A $00F0          MOVWF  STACK_0
$029B $             L_main_79:
$029B $3000          MOVLW  0
$029C $1870          BTFSC  STACK_0, 0
$029D $3002          MOVLW  2
$029E $0608          XORWF  PORTD, 0
$029F $3902          ANDLW  2
$02A0 $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,87 ::      PORTD.F0=((K.F1&&!(K.F0))|!(K.F1)&&K.F0));
$02A1 $3000          MOVLW  0

```

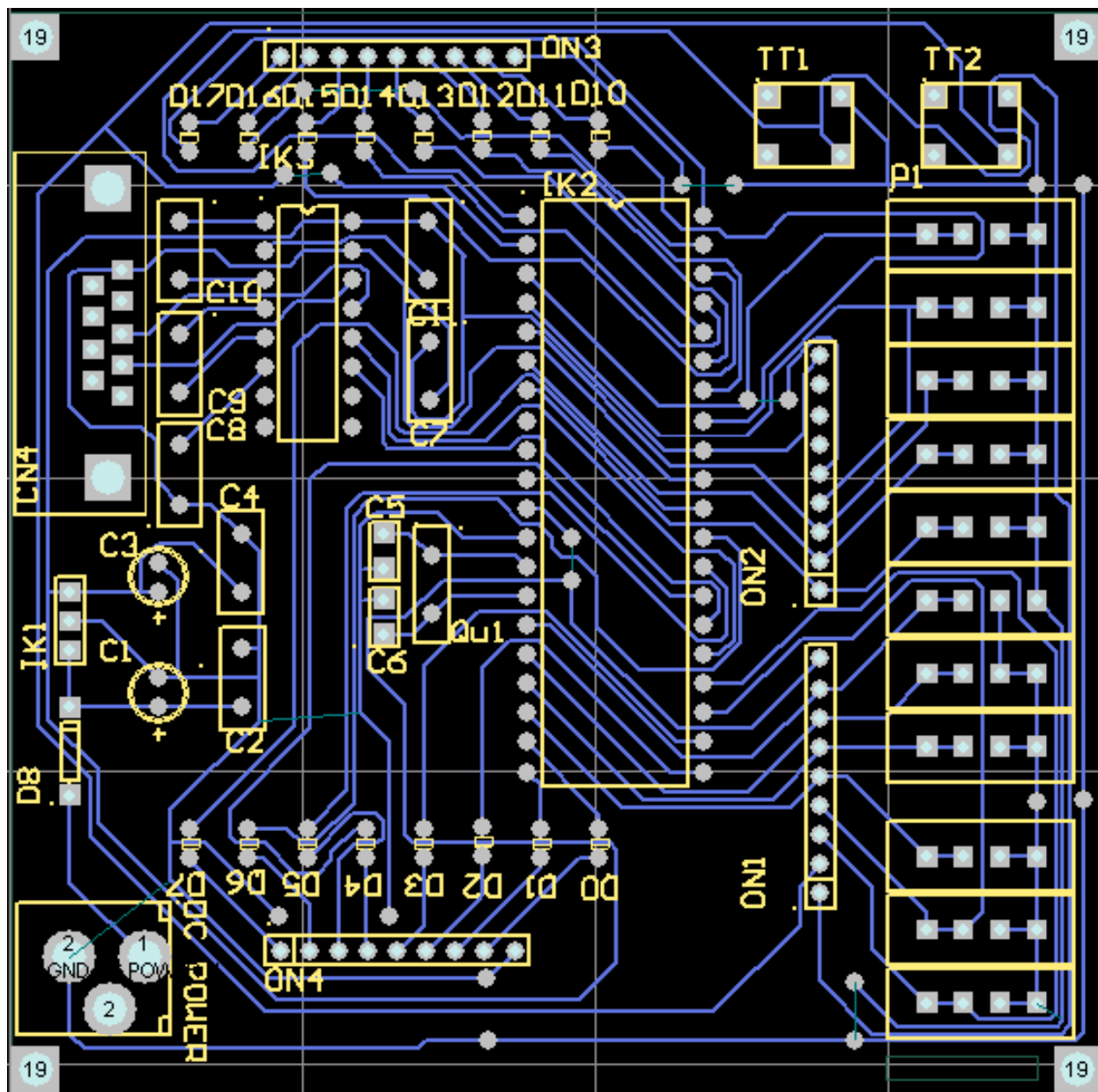
```

$02A2 $18A2          BTFSC  _k, 1
$02A3 $3001          MOVLW  1
$02A4 $00F1          MOVWF  STACK_1
$02A5 $0871          MOVF   STACK_1, 0
$02A6 $1903          BTFSC  STATUS, Z
$02A7 $2AAA          GOTO   L578_ex_L_main_86
$02A8 $1C22          BTFSS  _k, 0
$02A9 $2AB3          GOTO   L_main_86
$02AA $      L578_ex_L_main_86:
$02AA $18A2          BTFSC  _k, 1
$02AB $2AB1          GOTO   L590_ex_L_main_86
$02AC $3001          MOVLW  1
$02AD $0522          ANDWF  _k, 0
$02AE $00F0          MOVWF  STACK_0
$02AF $1D03          BTFSS  STATUS, Z
$02B0 $2AB3          GOTO   L_main_86
$02B1 $      L590_ex_L_main_86:
$02B1 $01F0          CLRWF  STACK_0, 1
$02B2 $2AB5          GOTO   L_main_85
$02B3 $      L_main_86:
$02B3 $3001          MOVLW  1
$02B4 $00F0          MOVWF  STACK_0
$02B5 $      L_main_85:
$02B5 $3000          MOVLW  0
$02B6 $1870          BTFSC  STACK_0, 0
$02B7 $3001          MOVLW  1
$02B8 $0608          XORWF  PORTD, 0
$02B9 $3901          ANDLW  1
$02BA $0688          XORWF  PORTD, 1
;KONVERTOR.c,89 ::      }
$02BB $      L_main_50:
;KONVERTOR.c,90 ::      }
$02BB $      L_main_45:
;KONVERTOR.c,93 ::      } while (1);
$02BB $2854          GOTO   L_main_0
;KONVERTOR.c,94 ::      }//~!
$02BC $2ABC          GOTO   $

```

P6. LABORATORIJSKA VEŽBA

Najpre čemo na Slici 6.1. prikazati izgled štampane ploče sa raspored komponenti na njoj.



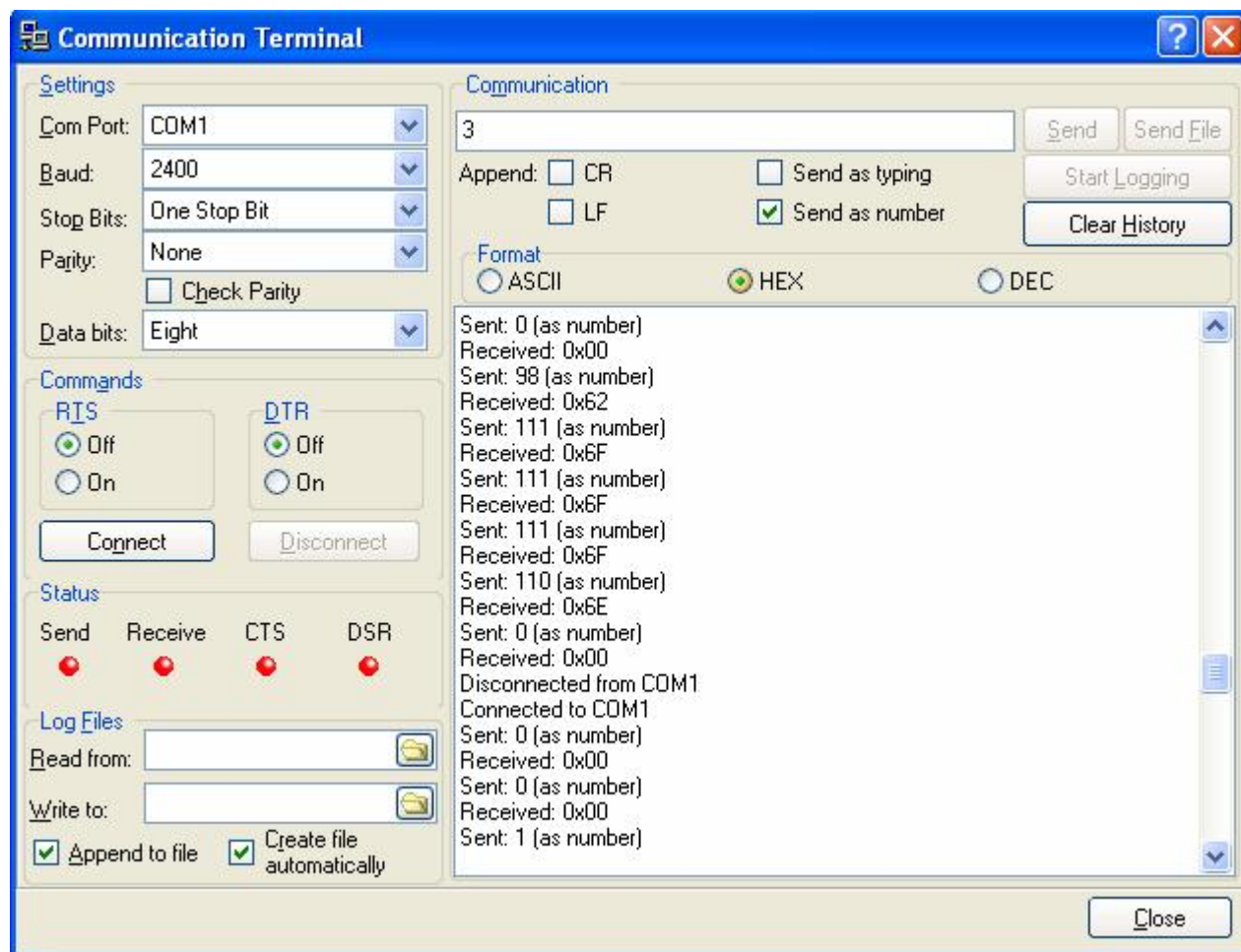
Slici 6.1. Štampana ploča sa komponentama konvertora

Zadatak studenta se sastoji u tome da provere rad realizovanog konvertora za kombinacije date u tabeli ispod.

Kombinacija (RC5-RC3)	Zadata 8-bitna reč	Transformisana 8-bitna reč
000	binarni kod	“višak 3”
001	binarni kod	Grejov kod
010	binarni kod (PC)	“višak 3”
011	binarni kod (PC)	Grejov kod

Nakon provere rada konvertora za četiri kombinacije, studenti treba da daju predlog programskog koda u mikroC-u za bar još dve transformacije. Na primer, transformacije iz «višak 3» u binarni kod, Grejovog koda u binarni itd.

Na Slici 6.2. data su podešavanja u programu USART terminal za izvođenje laboratotijske vežbe.



Slici 6.2. Izgled prozora UART terminala sa podešenim parametrima

P7. REFERENCE

- [1] **PIC16F87X**, Datasheet, Microchip Tecnology Inc, <http://www.microchip.com>
- [2] **Razvojni sistem za PIC16F877A**, B. Dimitrijević, S. Aleksić, I. Antić, Elektronski fakultet - Niš, (seminarski rad), <http://es.elfak.ni.ac.yu/students.html>
- [3] **Serijska komunikacija računara i USART modula mikrokontrolera PIC16F877A**, Dejan Lazić, Ivan Novaković, Elektronski fakultet - Niš, (seminarski rad), <http://es.elfak.ni.ac.yu/students.html>
- [4] **Impulsna i digitalna elektronika**, S. Lubura, Elektrotehnički fakultet - Istočno Sarajevo, [http://www.etf.unssa.rs.ba/~slubura/Impulsna i digitalna elektronika](http://www.etf.unssa.rs.ba/~slubura/Impulsna_i_digitalna_elektronika)
- [5] **Binarno kodirani dekadni brojevi**, Pririodno-matematički fakultet - Beograd, <http://www.matf.bg.ac.yu/~nenad/uor/6.decimal.pdf>
- [6] **ASCII tabela**, <http://www.otpornik.com>
- [7] **Softver mikroC**, Mikroelektronika - Beograd, <http://mikroe.com>
- [8] **IC-Prog, Version 1.05**, <http://www.ic-prog.com>

P8. CV



Prezime:	Stojanović
Ime:	Perica
Adresa stanovanja:	Predejane, opština Leskovac
E-mail adresa:	
Bračno stanje:	neoženjen
Datum rođenja:	08.11.1980.
Nacionalnost:	Srbin
Obrazovanje:	Tehnička škola, Vladičin han
Diploma:	IV stepen
Vozačka dozvola:	B kategorija
Poznavanje jezika	Ruski (dobro)
Poznavanje operativnih sistema i programskih paketa	WINDOWS, MS OFFICE, PHOTOSHOP, EMBEDDED C, EAGLE, PROTEL
Posebna interesovanja	Čitanje beletristike, programiranje
Sposobnosti	Upornost, preduzimljivost, kreativnost
Napomene	Nosilac Vukove diplome u osnovnoj i srednjoj školi.

ZAVRŠNA REČ

U prethodnim redovima je opisan način praktične realizacije i korišćenje jednostavnog konvertora kodova realizovanog pomoću mikrokontrolera PIC16F877-04.

Prvo poglavlje seminarskog rada se bavi najpoznatije kodovima koji se koriste u računarskoj tehnici: težinski (binarni, BCD – 8421, 2421, itd.) i netežinski (Grejov, «višak tri»). Na kraju poglavlja je ukratko opisan ASCII kod.

Kratak opis mikrokontrolera PIC16F877-04 izložen je u drugom poglavlju rada. Prvo je predstavljena arhitektura mikrokontrolera, zatim organizacija memorije, zatim portovi i tajmeri, da bi na kraju bili predstavljeni periferni komunikacioni moduli kontrolera.

Za komunikaciju mikrokontrolera i konvertora kodova koristi se softverski UART terminal, čije su karakteristike i parametri opisani u trećem poglavlju.

U četvrtom poglavlju rada je izložen postupak programiranja mikrokontrolera PIC16F877-04. Članak, uz određene korekcije u tekstu, je preuzet iz časopisa Info Elektronika broj 53. Za programiranje mikrokontrolera je, naime, potreban hardverski (*bootstrap loader AllPIC*) i softverski alat (*IC-Prog*). Najbitnije je da se u softverskom alatu izvrše pravilna podešavanja parametara.

Električna šema sa opisom parametara konvertora kodova je predstavljena u petom poglavlju rada, dok je u šestom poglavlju predstavljena laboratorijska vežba sa zadatkom za studente.

Na samom kraju rada dat je spisak referenci, kao i CV autora seminarskog rada.