

أجب عما يلي وفق ترتيب الأسئلة تماما وبشكل واضح.

السؤال الأول (10 درجات): من أجل متحكم PIC16F877 اكتب برنامجا يستخدم العنونة غير المباشرة لتصفير قيم المسجلات الواقعة في مجال RAM المشتركة. (استخدم التعليمات decf وهي تشبه التعليمات incf إلا أنها تلتص ببل أن تزيد)

السؤال الثاني (20 درجة)

يراد تصميم عداد حواف، باستخدام المتحكم PIC16F877 بحيث يعد المتحكم الحواف الهابطة للإشارة الواردة على الطرف RB4. بالاستفادة من المقاطعة.

- 1- اختر من البنائك 1 مسجلا مخصصا لقيمة العداد.
- 2- اكتب البرنامج اللازم (لتهيئة وبرنامج خدمة المقاطعة، مراعى توضع البرامج في الذاكرة، واكتب ماكرواوت الدفع والسحب التي تستخدمها). دبا لترتيب المناس

السؤال الثالث (40 درجة):

لديك إشارة تشابيهية محصورة بين 2.1V و 3.9V ويراد تحويلها إلى رقمية في المتحكم PIC16F877 الذي له 40 طرفا ويعمل بتردد 10MHz وتغذية 5V+، والمطلوب:

- 1- اختر قيمة Vref+ و Vref- المناسبة.
- 2- ما هي نسبة التقسيم اللازمة لضمان عمل المبدل ADC بشكل سليم؟
- 3- ما هي قيمة TAD الموافقة؟
- نريد الاستفادة من 8 خانات فانظ من نتيجة التبدل، مع تشغيل المبدل دون البدء بالتبدل، وعدم تفعيل مقاطعة المبدل، مع الحفاظ على RA5 كمدخل رقمي، الأطراف التي لا تؤثر على الحل هي مخارج رقمية، والمطلوب:
- 4- بين قيم المسجلين ADCON0 و ADCON1 (اكتب القيم بشكل واضح واستخدم X للخانات غير المهمة)
- 5- اكتب تعليمات التهيئة اللازمة لعمل المبدل. (توجيه: لا تكتب الحلقة في البرنامج الرئيسي إلا في الطلب 7)
- لإرسال نتيجة التبدل عبر SPI يعمل المتحكم بنمط التابع Slave، بالشروط التالية: يستخدم الطرف SS، حالة الراحة لنبضات الساعة هي المستوى المنخفض، ترسل المعطيات عند الحافة الصاعدة، لا تستخدم مقاطعة SPI.

6- اكتب تعليمات التهيئة اللازمة (فقط المتعلقة ب SPI)، (ابدأ بالمنفذ، ثم المسجلات اللازم تهيئتها بما فيها SSPSTAT ثم SSPCON)

7- اكتب حلقة في البرنامج الرئيسي تقوم بمايلي:

- تبدأ التبدل.
- تنتظر انتهاء التبدل لوضع نتيجة التبدل على ممر SPI.
- تنتظر حصول تبادل معطيات لتقوم بما يلزم لضمان عمل SPI بالشكل الصحيح.

مدرس المقرر: د.م. غادي محمودي

يسمح بإدخال جداول. مع أطيب التمنيات بالنجاح والتوفيق

حل في كتابة برنامج
الهدف الأول
الهدف الثاني
الهدف الثالث

الهدف الأول

```
CLRF Status ;  
MOVLW 0x7F ;  
MOVWF FSR ;  
again : CLRF INDF0 ;  
        DECF FSR, 1 ;  
        BTFSC FSR, 4 ;  
        GOTO again ;
```

GW101
 W_OXAD d → 11, 11010000 - 1

```

ORG 0 ;
goto main ;

ORG 4 ;
PushMacro ;
CLRF Status ;
BTFSC INTCON, RBIF ;
goto RBI ;
goto ISR_END ;

RBI: BCF INTCON, RBIF ;
      BTFSC PORTB, RB4 ;
      goto ISR_END ;
      BSF Status, RPO ;
      INCF OXAD, 1 ;
  
```

```

PushMacro Macro
  movwf W_TEMP ;
  SWAPF Status, w ;
  movwf Status_temp ;
ENDM
  
```

```

PopMacro Macro
  SWAPF Status_Temp, w ;
  movwf Status ;
  SWAPF w_TEMP, f ;
  SWAPF w_TEMP, w ;
ENDM
  
```

```

ISR_END: PopMacro ;
         RETFIE ;
  
```

```

main: BSF Status, RPO ;
      MOVLW 0xF0 ; 00010000
      MOVWF TRISB ;
      CLRF OXAD ;
      BSF INTCON, RPIE ;
      BSF INTCON, GIE ;
  
```

```

Loop: goto Loop ;
  
```

$V_{ref-} = 2V$
 $V_{ref+} = 4V$

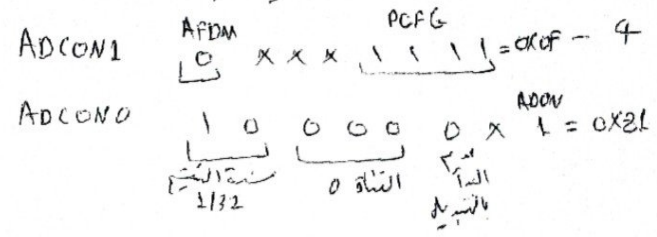
$T_{ad} = \frac{1}{\frac{10M}{2}} = 0.2 \mu s < 1.6 \mu s$

$T_{ad} = \frac{1}{\frac{10M}{2}} = 0.2 \mu s < 1.6 \mu s$

$T_{ad} = \frac{1}{\frac{10M}{32}} = 3.2 \mu s > 1.6 \mu s$
 $< 10 \mu s$

$\frac{1}{32}$

$3.2 \mu s$



```

CLRIF Status;
BSIF Status, RPO;
MOVLW 0B 000 11 0 1; 0x10
MOVWF TRISA;
MOVLW 0x0;
MOVWF TRISE;
MOVLW 0x0F;
MOVWF ADCON1;
BSIF Status, RPO;
MOVLW 0x81;
MOVWF ADCON0;
  
```

```

BSF Status, RPO;
MOVLW 0B 00 0 1 1 0 0 0; 0x18
MOVWF TRISC;
MOVLW 0B 0 1 x x x x 0; 0x40
MOVWF SSPSTAT;
BSF Status, RPO;
MOVLW 0B x x 1 0 0 1 0 0;
MOVWF SSPCON;
  
```

again :

(0x1w)

BSP ADCON0, GO ; 0x1F, 2

wait1: BTFSC ADCON0, GO/DONE ; 0x1F, 2.

goto wait1;

movf ADRESH, W ; 0x1E, 0

movf SSPBUF ; 0x13

BSP STATUS, RPO ; (Bank 1) 0x3, 5
0x3, 5

wait2: BTFSS SSPSTAT, BF;

goto wait2;

BCF STATUS, RPO; 0x3, 5

movf SSPBUF, W ; 0x13, 0

goto again;