

```

LD E, L
DEC B
LD H, 00H
LD D, 00H
LOOP:
ADD H, DE
DEC B
JP NZ, LOOP
POP DE
POP BC
RET

```

Ex 3

Un μP riceverà due temperature da un sensore tramite un ADE ad 8 bit che presenta gli ingressi SOE (start of conversion) OE (output enable) e L'uscita EOE (end of conversion).

Le temperature vengono liberate ogni 30 minuti mediante interruzione del CTE.

Le letture di un valore ≥ 304 dell'ADE significano che va attivato una sirena.

1) Progettare il circuito di interfacciamento del μP con CTE, ADE e sirena.

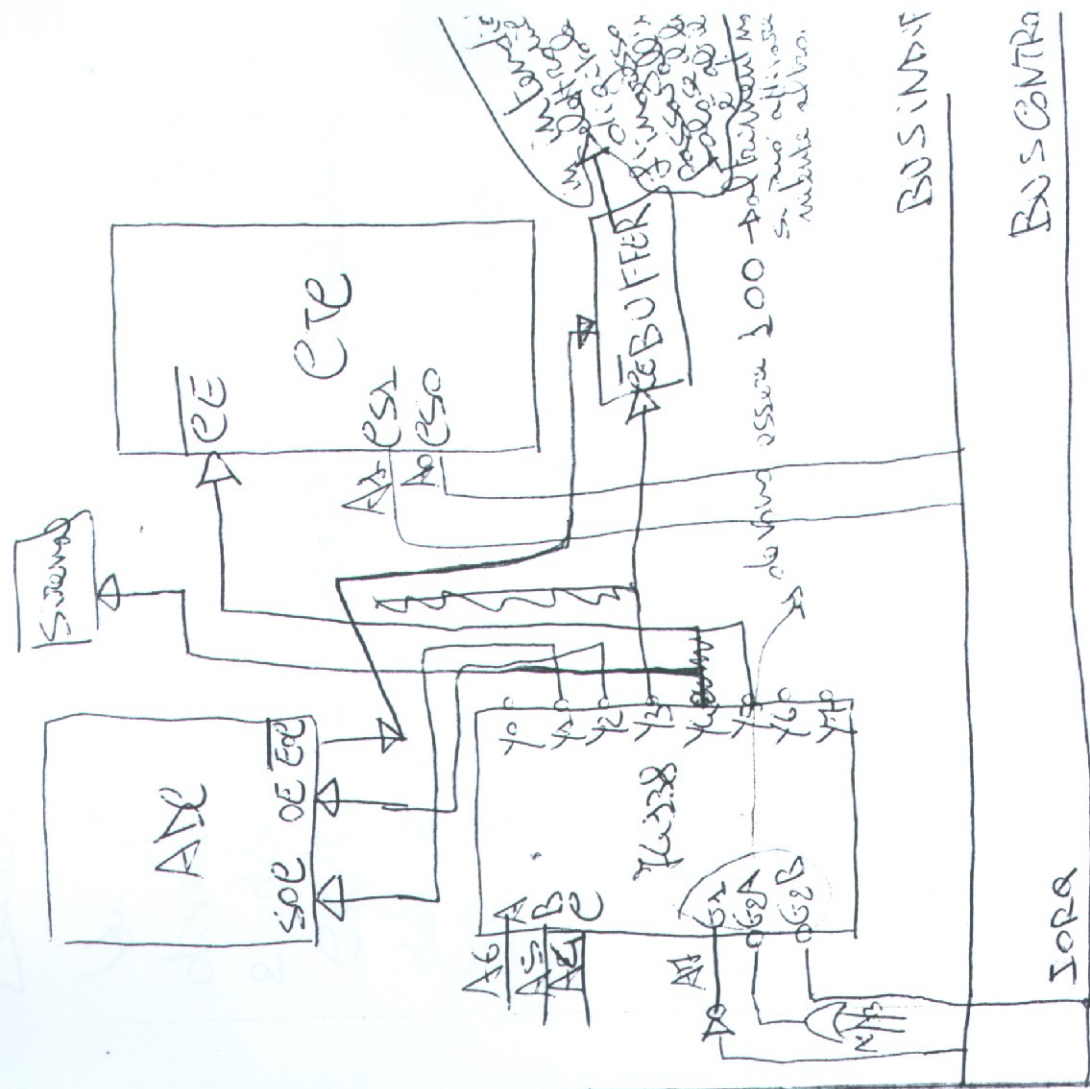
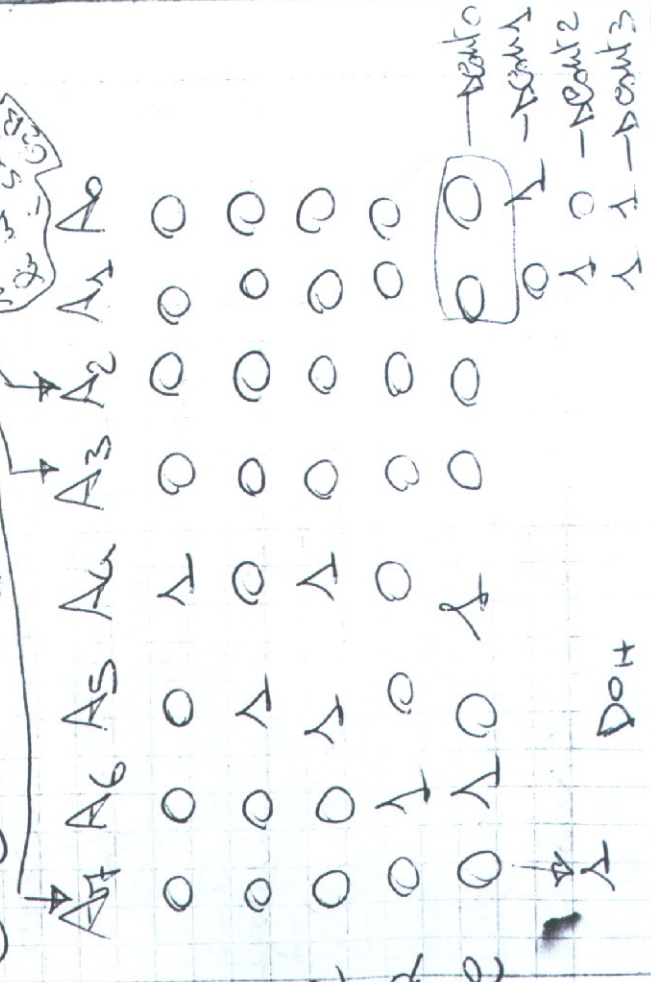
2) Scrivere il programma di inizializzazione della scheda.

il programma di gestione delle intersezioni del CTE.
 Forse ipotesi sui dettagli non specificati dalla traccia.

Valloiano sottoposto:
 questi segnali sono attivi bassi altrimenti diammo un'altessa a not.

SOE 10H
 OE 20H
 EOE 30H

SIRENA 60H
 CTE 50H



Se non prendiamo in considerazione A7 e al posto suo mettiamo A resistenza, il circuito non se ne accorge e il indifferente se è 0 o 1. Deve sempre avere attivato il reset. Quindi.

Contatore è come se avesse 2 indirizzi $50H$ e $60H$, non succede niente però l'altro che non facciamo coincidere $60H$ con qualche altro indirizzo. Questo viene chiamato "decifera parziale degli indirizzi", e significa che gli indirizzi saranno binari.

```

Program. indirizzi
ORG 0000H
LD HL, 2000H
LD (AOC#), HL
LD A, 1AH
LD I, A
LD A, 0FH
OUT(50H), A
LD A, 00H
OUT(50H), A
LD A, 0FH

```

Esercizio

Un μP è collegato a 2 ETE diversi: l'uscita del contatore 2 del primo ETE va in ingresso EK/TG del ~~contatore~~ contatore del 2° ETE.

Il 1° ETE ha indirizzo base $60H$, il 2° ETE ha indirizzo base $80H$.

1) Dada è l'intervallo di

Tempo massimo che si può misurare mediante un'interruttore del 2° ETE ($f_{clk} = 2MHz$).

2) Progettare il circuito di interfacciamento.

3) Programmare i ETE.