

Střední škola informatiky, elektrotechniky a řemesel

Rožnov pod Radhoštěm

Dokumentace k maturitní práci

nf osciloskop s výstupem na TV

Autor:

Radim Pechal, S 4.

2006/2007

Konzultant práce:

Ing. Jiří Král

I. nf osciloskop s výstupem na TV

1. Úvod

Osciloskop patří bezesporu mezi základní měřicí přístroje v elektrotechnice. Osciloskopy se vyrábějí ve dvou základních provedeních - analogové a digitální. Amatérská konstrukce analogového osciloskopu je poměrně složitá a nákladná, naopak konstrukce digitálního osciloskopu je vzhledem k dostupnosti mikrokontrolérů mnohem snazší.

Jedním ze základních prvků každého osciloskopu je zobrazovací jednotka. U analogových osciloskopů se můžeme setkat s osciloskopickými obrazovkami. Moderní digitální osciloskopy používají různé displeje, které bývají často velmi nákladné. Proto jsou některé konstrukce pojaty jako moduly, které se dají připojit k počítači. Data se pak zobrazují pomocí nainstalovaného software na monitoru počítače. Nevýhodou takové koncepce je požadavek na počítač, tedy větší energetická náročnost zařízení a také vyšší cena.

Snahou této konstrukce bylo vytvořit osciloskop, který by byl nezávislý na počítači, zároveň aby jeho displej nabízel dostatečný prostor pro zobrazování naměřených dat. Po zvážení dostupných možností byla zvolena jako zobrazovací jednotka obrazovka standardního televizoru. Výhoda televizoru je v tom, že nabízí dostatečné rozlišení, snadnou komunikaci se zařízením a všeobecnou dostupnost.

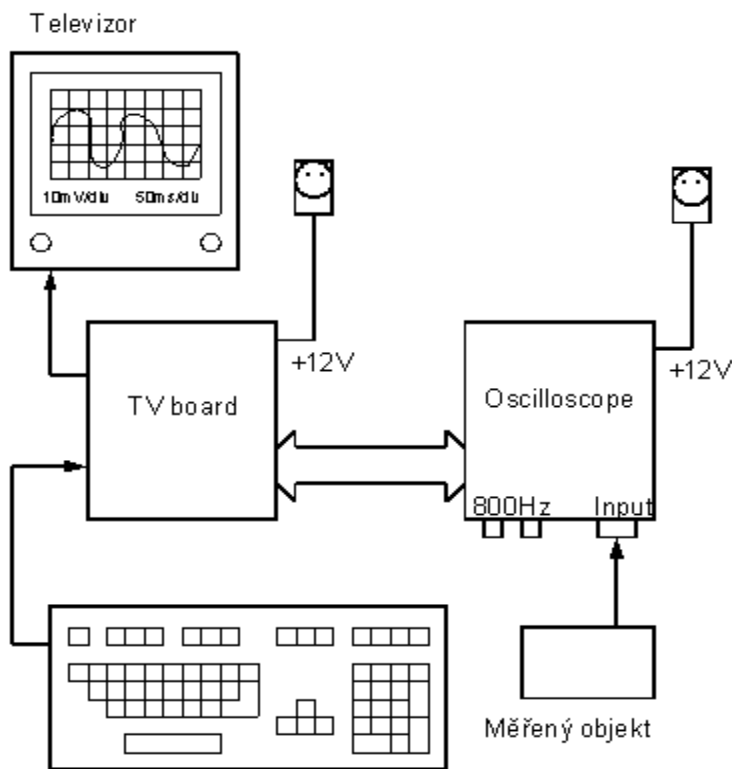
Většina digitálních osciloskopů se skládá z rychlého AD převodníku, paměti FISO¹ a z řídicího obvodu. Tato koncepce je standardní a osvědčená, dostupnost součástkové základny umožňuje tyto bloky zahrnout do jediné součástky - mikrokontroléru.

Výhodou této koncepce je jednoduchost a nízké náklady, nevýhodou je nižší vzorkovací frekvence osciloskopu. Protože cílem konstrukce bylo vytvořit osciloskop, který umožní měření v oblasti nízkofrekvenčních kmitočtů, je možné toto omezení přijmout.

Výsledkem je nf osciloskop, který dokáže snímat signál s vzorkovací frekvencí 500 kHz.

2. Blokový popis jednotlivých celků

Celkové zařízení se dělí na dvě části.



obr. 1.Koncepce zařízení

První část zařízení, kterou jsem nazval modul TV terminálu. Jeho úkolem je zajistit komunikaci mezi uživatelem a osciloskopem. Hlavním úkolem TV terminálu je zobrazování naměřených dat na TV obrazovce.

1 Paměť FISO (fast in slow out) je schopna ve velmi krátkém časovém intervalu uložit data, která lze po té z paměti načíst.

Komunikaci uživatele s osciloskopem umožňuje klávesnice pro osobní počítače kompatibilní s IBM AT.

Druhou částí je osciloskop, který slouží k samotnému měření signálu. Toto zařízení obsahuje vstupní obvody pro úpravu měřeného signálu a mikrokontrolér, který obsahuje AD převodník pro převod napětí z analogové podoby do digitální. Dále umožňuje úpravu získaných dat a jejich odeslání k zobrazení.

II. Modul TV terminálu

1. Úvod

Snahou bylo vytvořit zařízení, které by se chovalo jako terminál s výstupem na televizní obrazovku. U terminálu se data nejen přijímají, ale jsou také vysílána. Proto je k modulu kromě TV připojena také klávesnice. Volil jsem klávesnici kompatibilní s IBM AT. Tento typ klávesnice je velmi levný a běžně dostupný.

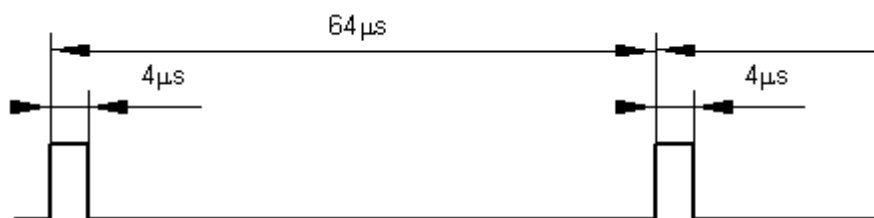
TV obrazovka má dostatečné rozlišení pro zobrazování znaků, ale také dostatečné rozlišení pro základní grafiku. Funkce standardního znakového terminálu bylo nutné doplnit o jednoduché příkazy, které umožňují vykreslovat na obrazovku čáry, obdélníky a další.

Vývoj tohoto zařízení si vyžádal i doplnění některých speciálních funkcí určených pro osciloskop. Přesto výsledné zařízení nabízí univerzální využití i v jiných typech přístrojů a zařízení.

2. Popis televizního signálu

Pro komunikaci s televizorem TV terminál generuje černobílý video signál, který časově odpovídá normě PAL. Data přicházející na obrazovku jsou rozkládána do jednotlivých snímků a jednotlivých řádků. Generovaný signál využívá lineárního řádkování. Při odesílání dat na obrazovku se musí ve správných časových intervalech vkládat synchronizační impulsy.

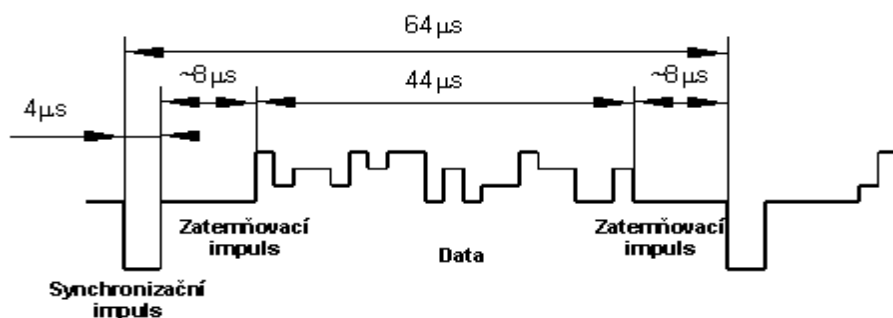
Snímkové synchronizační impulsy udávají okamžik, kdy bude zahájeno vykreslování nového snímku a elektronový paprsek by se vrací zpět do levého horního rohu obrazovky. Snímková frekvence (počet snímků za sekundu) je 50Hz, s touto periodou také musí přicházet sekvence tří řádků se snímkovým synchronizačním impulsem.



obr. 2.Řádek s jedním snímkovým synchronizačním impulsem

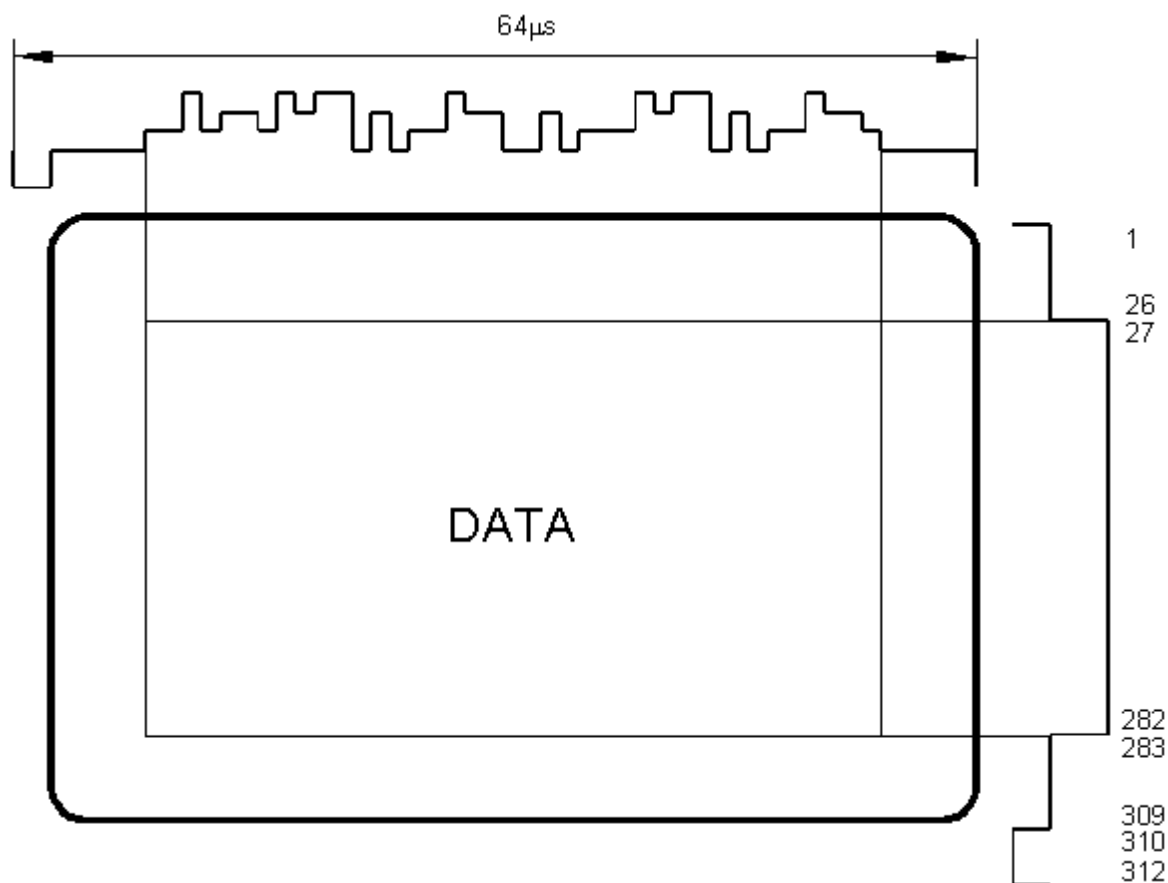
Řádkové synchronizační impulsy udávají okamžik, kdy se začíná vykreslovat jeden řádek a elektronový impuls se vrátí na začátek řádku. Samotný synchronizační impuls potom trvá $4\mu s$ a je definován úrovní signálu na 0 V.

Jeden řádek začíná řádkovým synchronizačním impulsem, potom následuje tzv. zatemňovací impuls $\sim 8\mu s$, je to doba, kdy nejsou vysílána žádná data a čeká se, než se paprsek posune na začátek zobrazované plochy. Poté se začnou vysílat data. Ty se vysílají $44\mu s$. Následně řádek dobíhá opět zatemňovacím impulsem.



obr. 3.Časový průběh jednoho řádku

Průběh jednoho snímku je složen z ~ 26 prázdných řádků. Během těchto řádků se nezobrazují data, protože tyto řádky mohou být deformovány zaoblením obrazovky. Potom následuje 256 datových řádků po kterých se odvíjí ~ 27 prázdných řádků. Následují 3 řádky snímkových synchronizačních impulsů. Celkový počet řádků tedy odpovídá 312 řádkům, které jsou definovány v normě PAL..



obr. 4.Časový průběh jednoho snímku

3. Způsob generování signálu

Jako základ zařízení je použit mikrokontrolér ATmega 8515. Program mikrokontroléru jde rozdělit na dvě části. První je hlavní smyčka, která zpracovává přichozí znaky a ukládá jejich podobu do externí paměti a druhá část je obsluha přerušení, které generuje video signál.

Aby se obraz nevytrhával, musí přicházet přerušení přesně každých 64µs (doba jednoho řádku). Na začátku se vždy vygeneruje řádkový synchronizační impuls (pokud se nemá řádek se snímkovým synchronizačním impulsem). Počká se přibližně 8µs (zatemňovací impuls) a začnou se vysílat data. Po odvysílání dat se přerušení ukončí.

Ukázalo se, že problémem je různá doba instrukcí v hlavním programu. Instrukce mohou trvat 1 až 4 instrukční cykly². Přerušení nastává až po ukončení dané instrukce, a proto začátek přerušení se při používání 12 MHz krystalu u procesoru může lišit až o 333 ns což je již viditelné okem.

Proto program využívá dvě přerušení. První přerušení přichází každých 64µs (doba jednoho řádku). V tomto „přípravném“ přerušení jsou rychlé instrukce, které trvají 1 až 2 cykly, které slouží k ukládání přijatých znaků do fronty (viz. dále)

Během tohoto přerušení přichází „hlavní“ přerušení, které odesílá data a synchronizační impulsy.

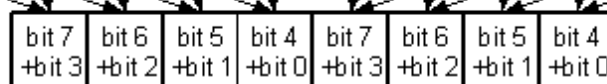
Rozlišení obrazovky je 256 x 256 pixelů. Zařízení umožňuje zobrazovat data na obrazovce ve čtyřech barvách. Proto je každý pixel na obrazovce reprezentován dvěma bity v paměti. Jeden Byte zobrazený na obrazovce se tak skládá ze dvou Byte vybraných z paměti.

² Jeden cyklus procesoru se rovná periodě kmitů krystalu procesoru, při 12 MHz krystalu je perioda kmitů ~83 ns.

Paměť



Obrazovka



Paměť



Obrazovka

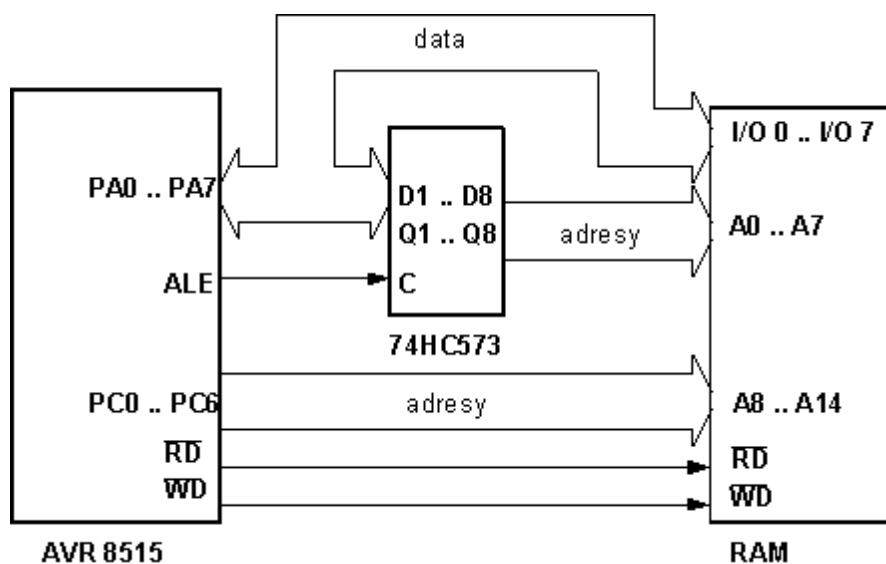


obr. 5. Způsob uložení barvy jednoho pixelu v obrazovce

Jeden řádek na obrazovce je potom reprezentován 32 Byte, což je 64 Byte v paměti. Data pro vykreslení celé obrazovky potom zabírají 16 384 Byte³. Takové množství dat by se do mikrokontroléru Atmega 8515 nevlezlo, proto je k němu připojena externí paměť, která slouží pro uložení zobrazovaných dat.

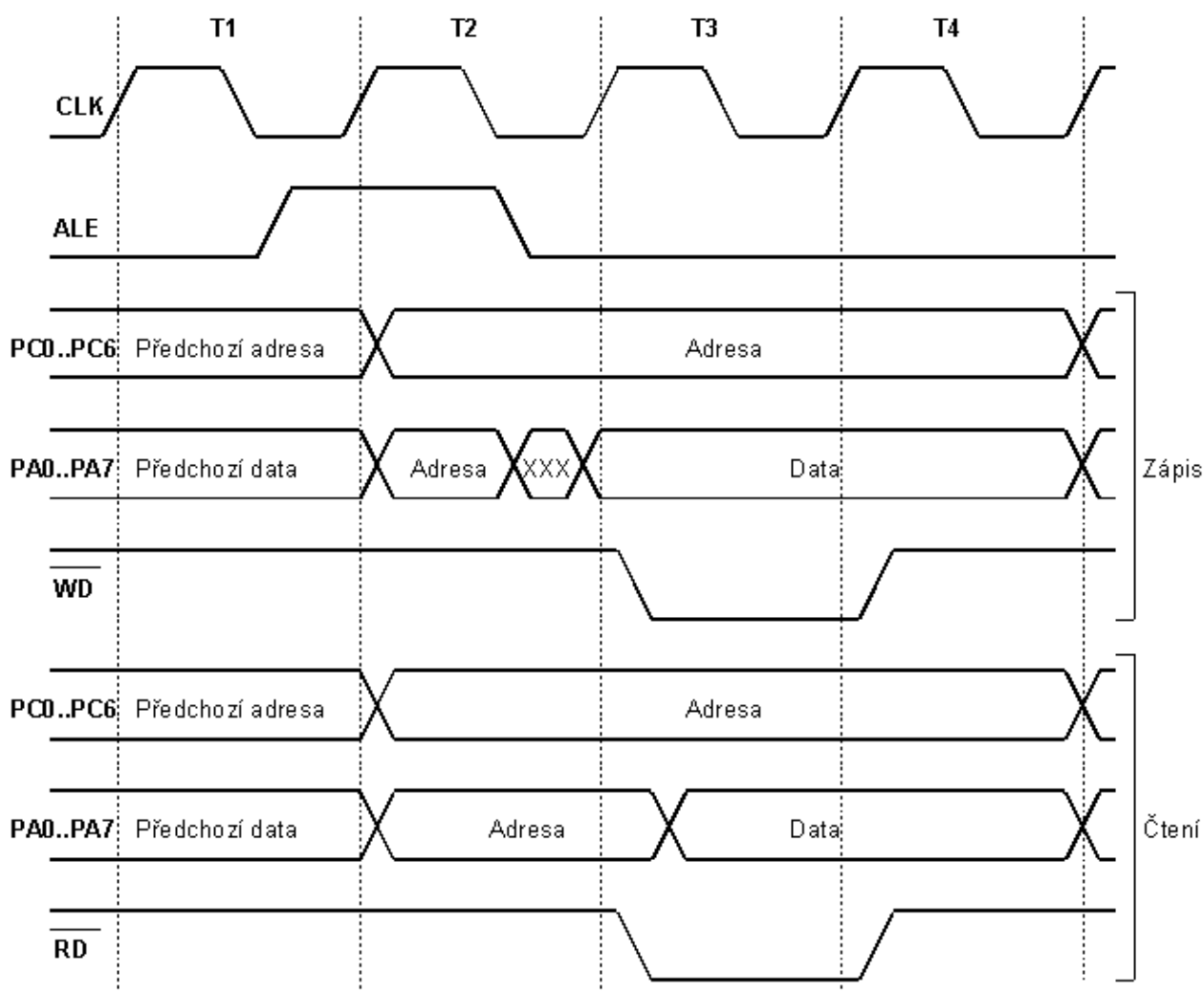
Z ekonomických důvodů byla vybrána 32 KB paměť. Tato paměť potřebuje pro adresování paměťového prostoru 15 vývodů a pro přenos dat dalších 8. Takové řešení by neúměrně zabíralo mnoho vývodů mikrokontroléru, proto se využívá záchytný paměťový registr typu D, který umožňuje 8 dolních bitů adresy uložit do tohoto registru a potom tyto piny může mikrokontrolér využít pro práci s daty.

³ Větší použitá paměť umožnila ukládat zobrazovaná data pro dva nezávislé obrazy.



obr. 6. Schematické znázornění připojení externí paměti

Na portu PA se nejdříve objeví spodní část adresy. Následuje ALE impuls, který zapíše spodní bity adresy do D registru (IO 74HC573). Na portu PC se nastaví horní část adresy. Nyní se můžou nastavit data při zápisu a zapsat impulsem WD nebo pomocí impulsu RD číst data. Uvedené zapojení je převzato z [4.]



obr. 7. Časový diagram zápisu do externí paměti (zdroj [4.])

Na jednom řádku se zobrazuje 256 pixelů během 44 μ s. To znamená, že vždy po 170 ns se musí odeslat další pixel. Což odpovídá zhruba dvěma instrukčním cyklům. Mikrokontrolér není schopný takto rychle odesílat data, proto se data vysílají ze dvou posuvných registrů 74HC166.

Z důvodu úspory vývodů a času, jsou tyto registry připojeny na stejnou sběrnici jako externí paměť. Výhodou je, že mikrokontrolér sám vygeneruje signálem WD impuls pro zápis do posuvných registrů. Během ukládání dat, když se zrovna nezobrazuje, jsou registry trvale nulovány a neodesílají žádná data na obrazovku.

Signál pro vstup hodin posuvných registrů se vytváří přímo v mikrokontroléru. Jedná se o časovač T0, který je nastaven tak, aby na pinu PB.0 vytvářel obdélkový signál s frekvencí 6MHz.

Povolování vysílání posuvných registrů je připojeno na pin PB.1.

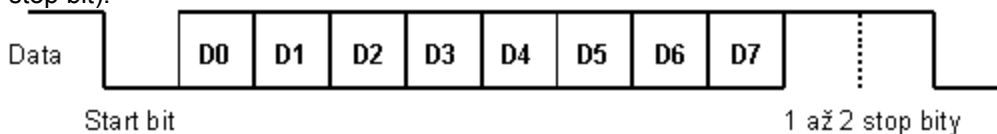
Posuvné registry vysílají postupně bity od nejvyššího po nejnižší. Vzhledem k tomu, že se z každého registru odesílají pouze 4 bity, je na vstupy D7 ... D4 jednoho registru přiveden signál z PA7 ... PA4 a na vstupy druhého registru D7 ... D4 přiveden signál PA3 ... PA0. Ostatní vstupy posuvných registrů jsou uzemněny.

V okamžiku kdy se mají data odesílat na obrazovku tak mikrokontrolér vybere data z paměti. Uloží data do paměti (současně i do registrů) a zvedne hodnotu registru ukazatele do paměti.

Celá tato posloupnost trvá právě 8 instrukčních cyklů, což je doba 4 pixelů na obrazovce.

4. Příjem dat

Pro komunikaci se TV terminálem je využita sériová asynchronní komunikace. Zařízení pracuje v duplexním⁴ režimu. Pro odeslání jednoho Bytu informace je třeba odeslat minimálně 10 bitů (start bit + 8bitů informace + stop bit).



obr. 10. Asynchronní sériový přenos

Parametry komunikace:

- rychlost: 9600 Baud⁵
- počet bitů: 8
- parita: bez parity
- počet stop bitů: 1 až 2, doporučovány 2
- konektor: CANNON 9 M

Zařízení může fungovat pouze textově, to znamená, že přijaté 8 bitové číslo je převedeno na znak podle ASCII⁶ tabulky. Ze speciálních znaků jsou zpracovávány znaky uvedené v tab. 1.

Číslo znaku		Název znaku	Funkce
DEC	HEX		
8	8	BS	Vymaže poslední znak
9	9	TAB	Zarovná kurzor na nejbližší vyšší pozici s násobkem 6
10	A	LF	Posune kurzor na další řádek
12	C	FF	Vymaže obrazovku a nastaví kurzor na počáteční pozici
13	D	CR	Posune kurzor na začátek dalšího řádku

tab. 1. Speciální znaky

V textovém režimu má jeden znak velikost 6 x 8 pixelů. Na řádek je možné umístit až 42 znaků. Obrazovka pojme celkem 32 textových řádků. Textová pozice je číslována od 0 – pozice [0,0] je v levém horním rohu.

Zařízení umožňuje také grafické funkce volané pomocí tzv. Esc sekvencí. Grafické rozlišení je 256 x 256 pixelů, souřadnice [0,0] je v levém horním rohu. Esc sekvence byly zvoleny speciálně pro toto zařízení a neodpovídají žádnému standardu.

Kód	Parametry	Funkce
[ESC] + [TAB]		Zařízení umožňuje díky dostatečné paměti mít uloženy dvoje data pro obrazovku. Tento kód přepne zobrazení a zápis na nyní nezobrazovanou část externí paměti.
[ESC]+[B]	[P] .. '0','1'	Pokud [P] = '0' nastaví znaky na neprůhledné (znak kolem se vytiskne na černý podklad 6 x 8 pixelů). Pokud [P] = '1' nastaví znaky na průhledné (znak přetiskne své pozadí).
[ESC]+[C]	[C] .. 0-255	Podle bitů [C] nastaví barvu se kterou u vybraných funkcí a u znaků provádí logický součin jednotlivých bitů ukládaného Byte do paměti.
[ESC]+[G]	[X] .. 0-255 [N] .. 0-255 N*[Y] .. 0-255	Tato funkce je připravena pro osciloskop. Na pozici [X,Y ₀] začne vykreslovat spojitý graf tak, že pro každou zadanou vertikální pozici [Y _N] vykreslí čáru spojující body [X,Y _N] a [X-1,Y _{N-1}] (pokud X+N>255 neprovede nic; použije aktuální barvu).
[ESC]+[H]	[X] .. 0-15	Podle hodnoty [X] nastaví celkové horizontální posunutí obrazu na obrazovce - nastaví dobu prvního zatemňovacího impulsu (podle spodních 4 bitů čísla [X])

⁴ V jednom časovém okamžiku se mohou data přenášet mezi komunikujícími zařízeními dvěma směry.

⁵ Baud = počet odeslaných bitů za sekundu

⁶ Pozn.: zařízení neobsahuje kompletní znakovou sadu ASCII

Kód	Parametry	Funkce
[ESC]+[L]	[X ₁] .. 0-255 [Y ₁] .. 0-255 [X ₂] .. 0-255 [Y ₂] .. 0-255	Vykreslí úsečku z bodu [X ₁ ,Y ₁] do bodu [X ₂ ,Y ₂] (<i>použije aktuální barvu</i>)
[ESC]+[M]	[A _H]..128-255 [A _L] .. 0-255 [N] .. 0-255 N*[D] .. 0-255	Od adresy externí paměti [A _L ,A _H] uloží postupně [N] Byte dat [D ₀ .. D _N] (<i>adresa se automaticky inkrementuje; pokud je [N] rovno nule, přijme se 256 hodnot</i>).
[ESC]+[O]	[Y] .. 0-15	Podle hodnoty [Y] nastaví celkové Vertikální posunutí obrazu na obrazovce - nastaví počet prvních zatemňovacích řádků (<i>podle spodních 4 bitů čísla [Y]</i>).
[ESC]+[P]	[X] .. 0-255 [Y] .. 0-255	Vykreslí bod na pozici [X,Y] (<i>použije aktuální barvu</i>).
[ESC]+[Q]		Softwarově restartuje zařízení.
[ESC]+[R]	[X] .. 0-255 [Y] .. 0-255 [d _x] .. 0-255 [d _y] .. 0-255	Vykreslí obdélník z bodu [X,Y] o horizontální délce [d _x] a vertikální délce [d _y] (<i>pokud by se měl obdélník vykreslit mimo obrazovku nevykreslí jej, použije aktuální barvu</i>).
[ESC]+[S]		Vymaže obrazovku a nastaví pozici kursoru na [0,0]
[ESC]+[T]	[X] .. 0-255 [Y] .. 0-255 [d _x] .. 0-255	Vykreslí vodorovnou čáru z bodu [X,Y] o délce [d _x] (<i>při (X+d_x)>255 čáru nevykreslí; použije aktuální barvu</i>)
[ESC]+[U]	[X] .. 0-255 [Y] .. 0-255 [d _y] .. 0-255	Vykreslí svislou čáru z bodu [X,Y] o délce [d _y] (<i>při (Y+d_y)>255 čáru nevykreslí; použije aktuální barvu</i>)
[ESC]+[V]	[P] .. '1','2'	Zařízení umožňuje díky dostatečné paměti mít uloženy dvojce data pro obrazovku. Tento kód přepne zobrazení dat na část 1. ([P] = '1'), nebo na část 2. ([P] = '2')
[ESC]+[W]	[P] .. '1','2'	Zařízení umožňuje díky dostatečné paměti mít uloženy dvojce data pro obrazovku. Tento kód přepne zápis dat na část 1. ([P] = '1'), nebo na část 2. ([P] = '2')
[ESC]+[X]	[X] .. 0-41	Nastaví horizontální textovou pozici na [X]
[ESC]+[Y]	[Y] .. 0-31	Nastaví vertikální textovou pozici na [Y]
[ESC]+[Z]	[X] .. 0-234 [Y] .. 0-226 [Z] .. ' '~'	Vykreslí 4x větší znak [Z] na pozici [X,Y] (<i>použije aktuální barvu</i>).

tab. 2.Esc sekvence

5. Odesílání dat

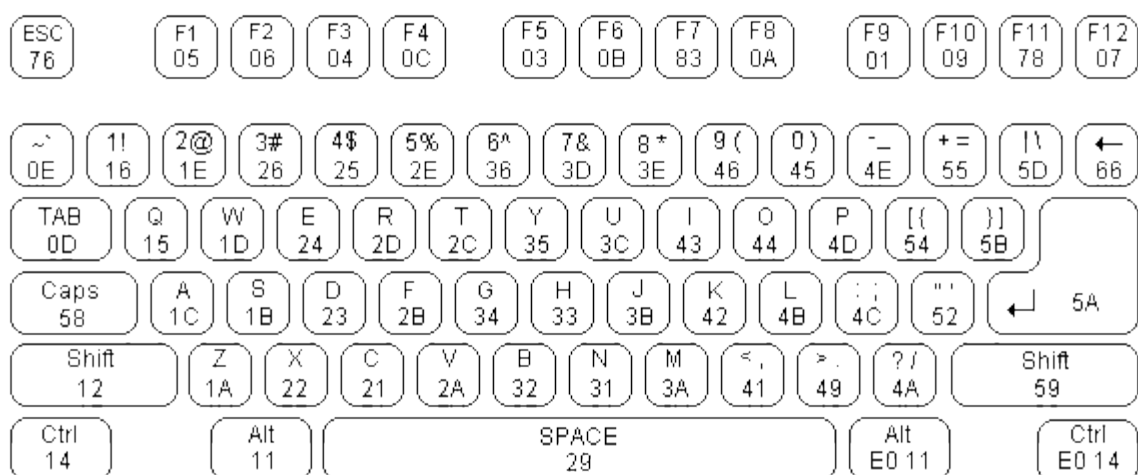
Pro zadávání výstupních dat z TV terminálu slouží klávesnice kompatibilní s IBM AT, která se obvykle připojuje k PC. Požadavek byl, aby veškerá komunikace s cílovým zařízením probíhala pomocí sériové komunikace. Proto bylo třeba použít převodník mezi scan kódy klávesnice a kódem ASCII.

Softwarová implementace převodníku do ATmega 8515 již nebyla možná. Vzhledem k časové vytíženosti nezvládal mikrokontrolér v reálném čase obsluhovat klávesnici. Proto byl modul doplněn o samostatný mikrokontrolér ATtiny 13, jehož úkolem je snímání scan kódů klávesnice a jejich převod na ASCII kód a odesílání pomocí sériové komunikace.

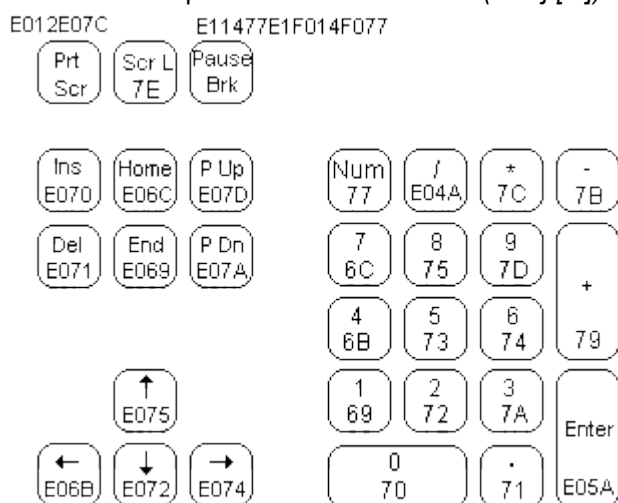
Obvod pro obsluhu klávesnice není nijak vázán na obsluhu TV obrazovky a lze jej úplně vynechat.

Program pro ATtiny 13 jsem neprogramoval, ale převzal jsem jej z oficiálních stránek firmy Atmel, kde byl tento problém již vyřešen [1.] případně obdobný program pro mikrokontrolér HC705JA můžeme nalézt na [2.]

Hlavní funkcí programu mikrokontroléru je převod scan kódu klávesnice na ASCII kód, komunikační části byly mírně upraveny.



obr. 11. Mapa scan kódů klávesnice (zdroj [2.])

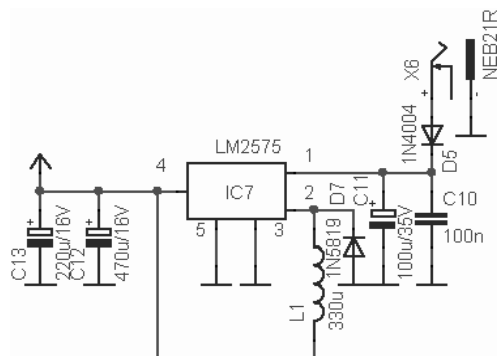


obr. 12. Mapa scan kódů druhé části klávesnice (zdroj [2.])

Vstup klávesnice je realizován přes konektor DIN6 mini na který je možné připojit redukci na konektor DIN 5. Výstup ze zařízení je realizován přes stejný konektor, který se využívá pro vstup dat.

6. Napájení

Napájecí napětí k zařízení se přivádí přes konektor NEB 21 R. Velikost napájení by měla být 9 ... 15V stejnosměrných. Maximální proudový odběr by neměl přesáhnout 0,3 A. Ke stabilizaci napětí na +5V se využívá LM 2575. Jedná se o spínaný zdroj, tento obvod má proto menší ztrátový výkon než klasické stabilizátory řady 78xx.



obr. 13. Schéma stabilizátoru napětí

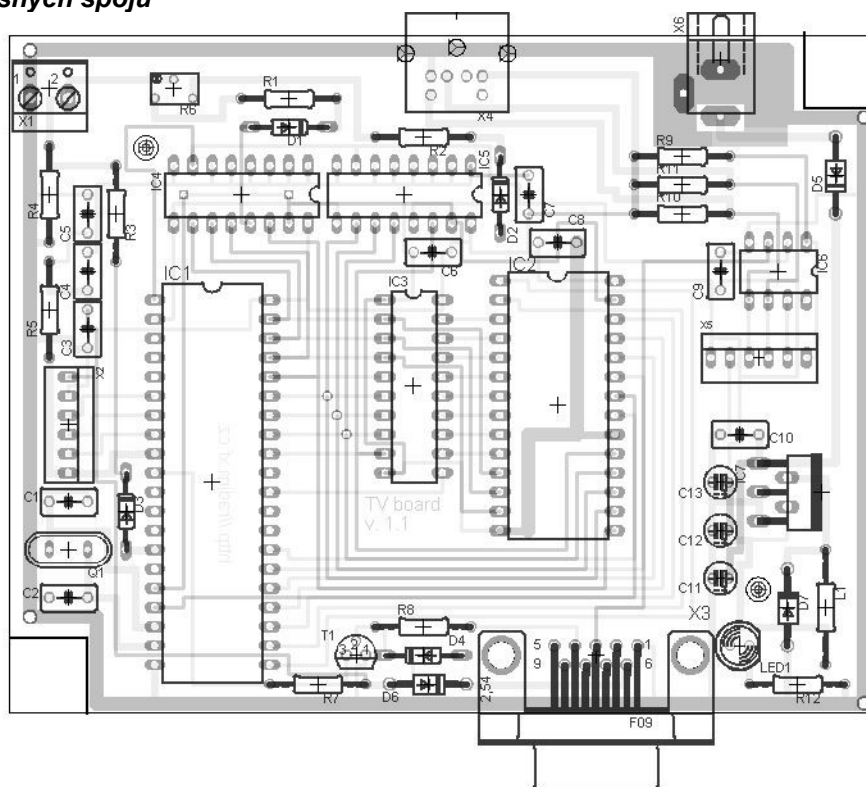
16

8. Seznam použitých součástek

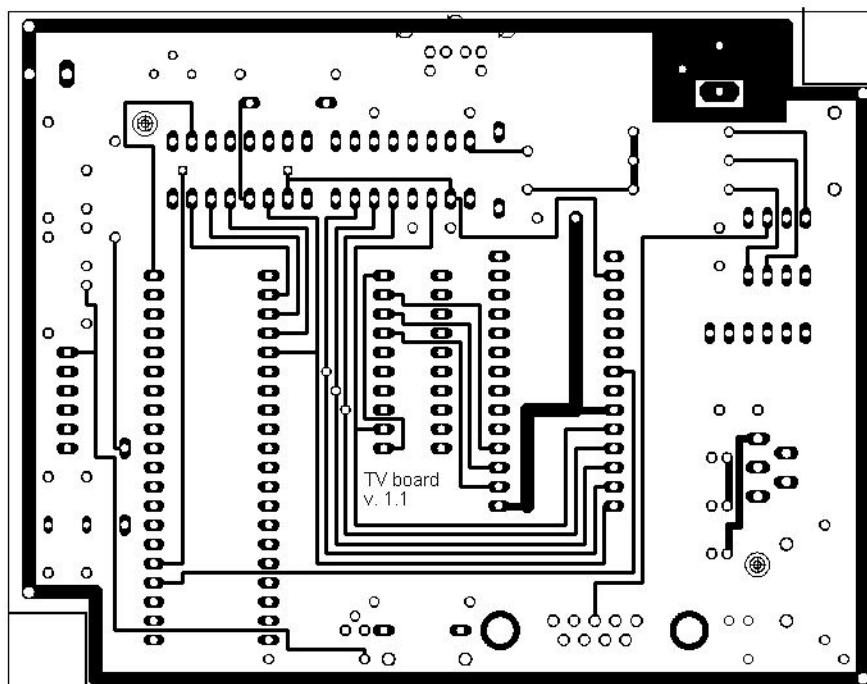
Označení součástky	Hodnota	Označení součástky	Hodnota
C1, C2	22pF	L1	330μH
C3, C4, C5, C6, C7, C8, C9, C10	100nF	LED1	LED 5mm
C11	100μF/35V	Q1	12MHz
C12	470μF/16V	R1, R2, R12	330Ω
C13	220μF/16V	R3, R7	1KΩ
D1, D2, D3, D4	1N4148	R4	820Ω
D5, D6	1N4004	R5, R8, R9, R10, R11	4K7Ω
D7	1N5819	R6	470Ω
IC1	ATmega 8515	T1	BC 547
IC2	AMIC A6253082	X1	W237-102
IC3	74HC573	X2, X5	PFH 02-06-P
IC4, IC5	74HC166	X3	CANNON 9 M
IC6	ATtiny13	X4	DIN 6 mini F DPS
IC7	LM2575	X6	NEB21R

tab. 3. Seznam použitých součástek TV terminál

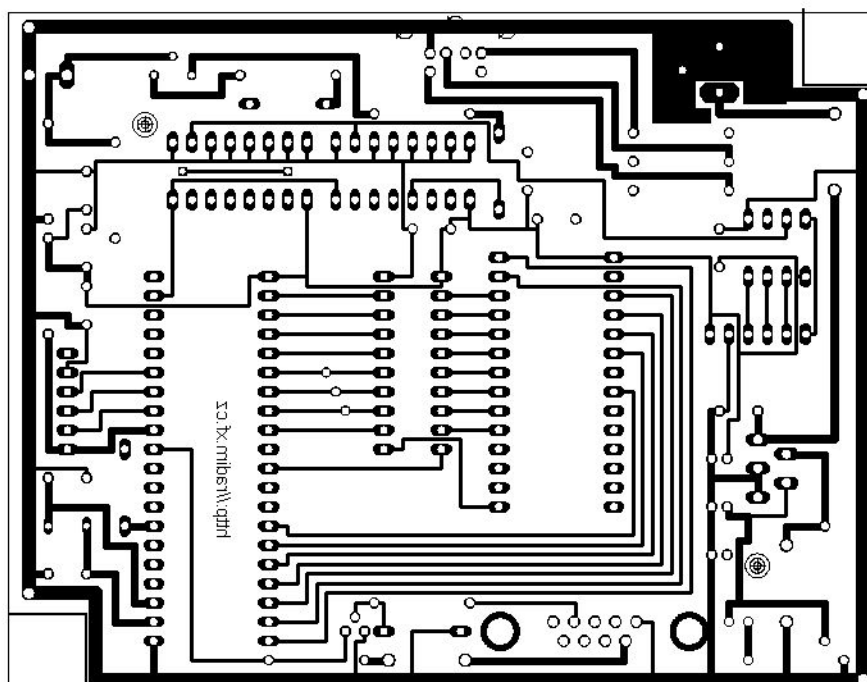
9. Deska plošných spojů



obr. 15. Rozložení součástek na DPS



obr. 16. Pohled na DPS ze strany součástek



obr. 17. Pohled na DPS ze strany spojů

10. Možnosti využití modulu TV terminálu

V současné době si mnoho lidí pořizuje nové televizory ať již s plochou obrazovkou nebo připravené pro příjem digitálního vysílání. Tím amatéři dostávají k dispozici řadu televizorů, které se již nepoužívají. Tyto přístroje lze použít jako velkoplošné zobrazovače pro různá amatérská zařízení.

Vzrůstající možnosti amatérů používat ve svých konstrukcích různé typy mikrokontrolérů přináší možnost využít tento modul jako výstupní zobrazovací jednotku pro zařízení s potřebou zobrazovat větší objem dat. Lze si představit tento televizní modul jako výstupní část například u řady měřících zařízení jako například složitější voltmetry, měřiče kapacity, indukčnosti, záznamníky dat, měřiče charakteristik atd.

Celkové nízké náklady na zhotovení tohoto modulu otevírají mnoha amatérům možnost doplnit svůj výrobek a efektní způsob zobrazení dat.

III. Modul osciloskopu

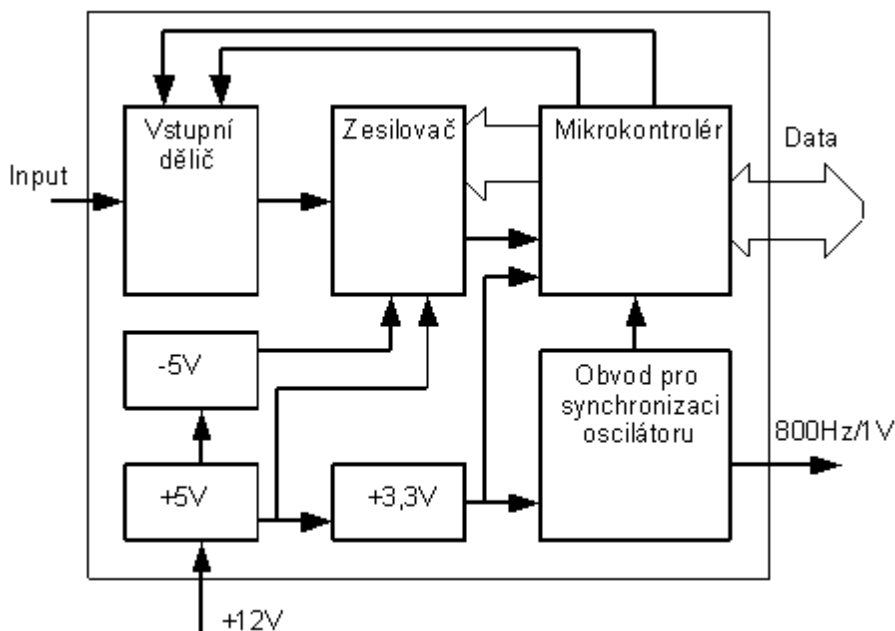
1. Úvod

Cílem zde popsaného osciloskopu je zobrazovat průběhy napěťových signálů s frekvencí až 50 kHz. Osciloskop byl zároveň vyvíjen pro komunikaci s výše popsaným TV terminálem. Naměřená data se odesílají přes sériovou linku do připojeného zařízení.

Digitální osciloskop umožňuje naměřená data zaznamenávat a také zobrazit nejen grafický průběh, ale i konkrétní hodnotu napětí u dané křivky.

Osciloskop byl koncipován s cílem jednoduché konstrukce, přesto s důrazem na kvalitu měřených dat s minimální chybou měření.

Obvod by bylo možné připojit i k počítači. Nevýhodou je, že v současné době není vytvořen žádný program pro zpracování přenesených dat.



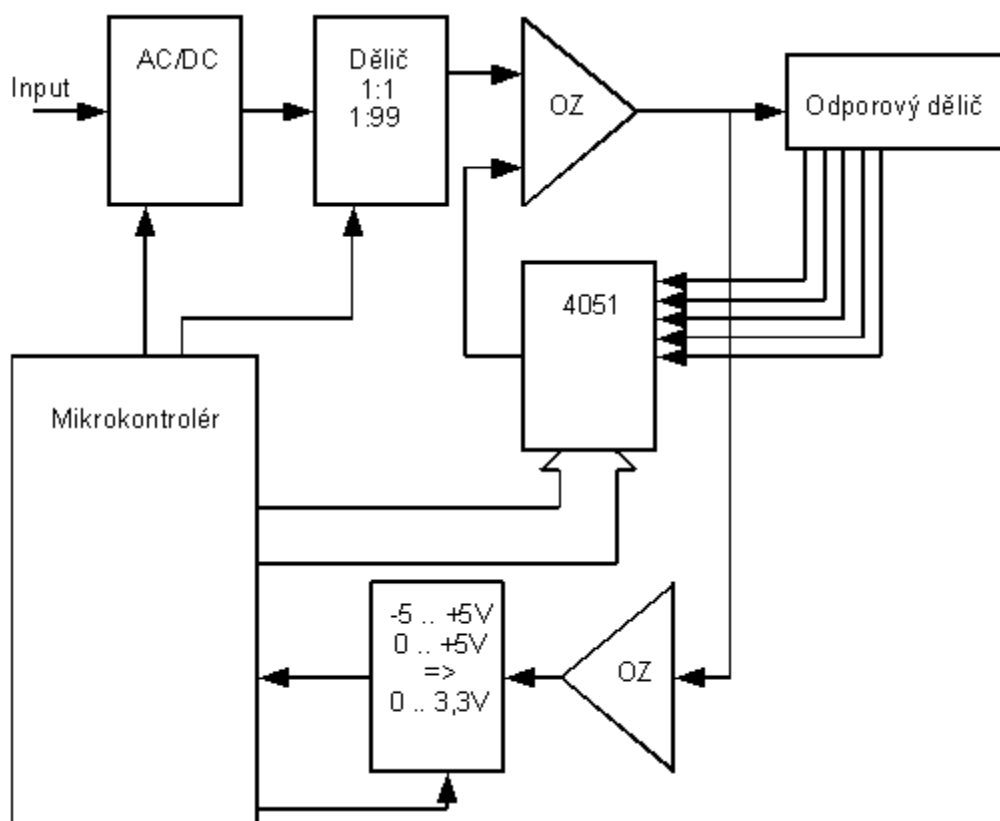
obr. 18. Blokové schéma jednotlivých částí osciloskopu

2. Vstupní obvod

Vstupní obvod patří mezi nejdůležitější částí osciloskopu. Jeho úkolem je připravit měřený signál pro AD převodník. Použitý AD převodník mikrokontroléru je schopen měřit napětí v rozsahu 0 až 3,3 V (viz. dále). Proto je potřeba napětí zesílit, či podělit tak aby co nejlépe vyhovovalo zvolenému rozsahu a tím dosažení co největší přesnosti měření.

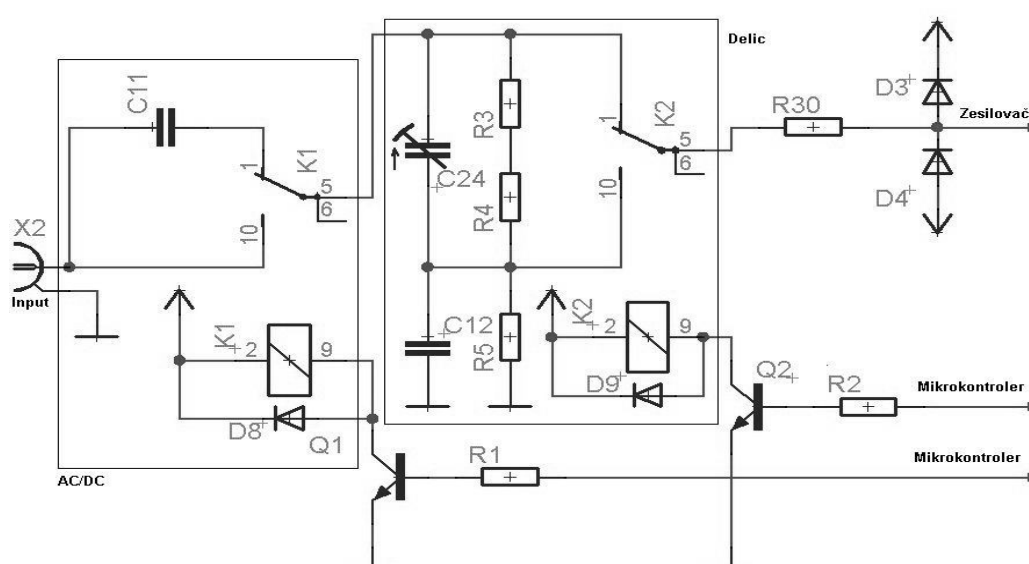
Řešení některých prvků vstupního děliče vychází z článku [3.]. Oproti zde uváděnému zapojení je jinak zapojen vstupní multiplexer a celá vstupní část je zjednodušena.

Na vstupu obvodu je vazební kondenzátor, kterým se může na vstupu osciloskopu oddělit stejnosměrná složka signálu. Zařazení či nezařazení kondenzátoru do obvodu řídí mikrokontrolér.



obr. 19. Blokové schéma vstupní obvod osciloskopu

Další částí je vstupní dělič neboli atenuátor. Úkolem děliče je při napětí s amplitudou vyšší než 2 V podělit vstupní signál 1:99. Díky tomu lze osciloskopem měřit střídavé napětí s amplitudou až 200 V. Volba dělení signálu 1:1 či 1:99 se opět ovládá programově mikrokontrolérem. Vstupní dělič je kmitočtově kompenzován. Pro nastavení kmitočtové kompenzace je využit otočný kondenzátorový trimr C24 pomocí něhož lze kmitočtovou kompenzaci dostavit s konkrétním kusem připojené osciloskopické sondy. Celkové zapojení vstupního děliče udává vstupní parametry osciloskopu – 1 M Ω / 35 pF, což je srovnatelné s některými staršími typy analogových osciloskopů.



obr. 20. Detailní schéma vstupního děliče

Následuje zesilovač signálu. Slouží k zesílení malých signálů. Zesilovač má proměnné zesílení, které lze nastavit mikrokontrolérem. Základem je odporový dělič, který je připojen ve zpětné vazbě operačního

zesilovače OZ. Odporový dělič obsahuje pět trimrů na jejichž běžcích lze nastavit takovou úroveň signálu, aby zesílení operačního zesilovače bylo 50, 20, 10, 5, 2 a 1. K přepínání úrovní je určen analogový multiplexer typu 4051. Operační zesilovač je zapojen jako běžný neinvertující zesilovač.

V zapojení [3.] byl multiplexer zapojen tak, že přepínal jednotlivé rezistory k výstupu operačního zesilovače. Nevýhodou tohoto zapojení je, že při nastavování zesílení operačního zesilovače se uplatňuje také vnitřní odpor multiplexeru. Proto jsem volil jiné zapojení, kdy je multiplexer zapojen mezi odporový dělič a vstup operačního zesilovače. Odpor multiplexeru je v tomto zapojení zanedbatelný proti vstupnímu odporu operačního zesilovače.

Patříčně upravený signál jde do oddělovacího operačního zesilovače. Tento operační zesilovač není pravým sledovačem neboť má malé zesílení. Upravuje signál tak, aby AD převodník mikrokontroléru již měřil reálné hodnoty a nebylo nutné měřená data programově přepočítávat. Toto zesílení lze doladit pomocí trimru ve zpětné vazbě zesilovače.

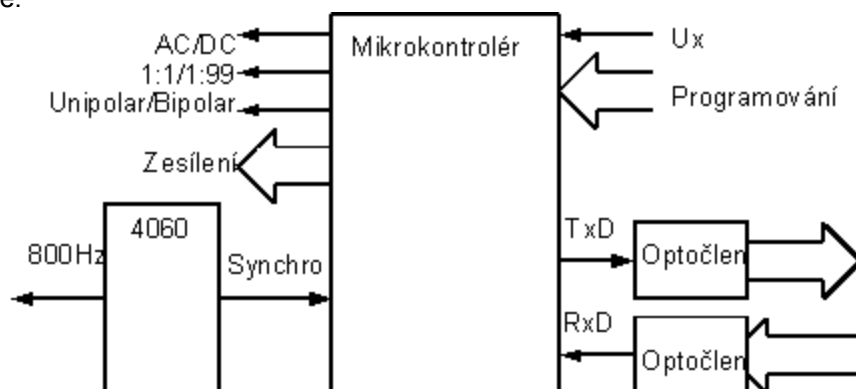
Posledním prvkem je obvod pro posouvání napěťových úrovní. Jak již bylo zmíněno v úvodu je mikrokontrolér schopen měřit napětí v rozsahu 0 až 3,3V. Proto je potřeba aby obvod napětí v rozsahu -5 až 5V zmenšil a posunul. Tento obvod rovněž nabízí možnost měřit data v unipolární či bipolární variantě. Standardní je bipolární režim, při kterém se zobrazuje jak kladná, tak záporná část signálu. Pokud chceme ovšem osciloskop použít pro sledování číslicových signálů, nepotřebuje zobrazovat zápornou část dat. Proto je lepší, když osciloskop je schopný oříznout zápornou část dat (pokud ji data mají) a nulu posunou níž a tím zvětšit rozlišení dat. Přepínání mezi bipolárním a unipolárním režimem opět řídí mikrokontrolér pomocí spínacího tranzistoru T1.

3. Řídící obvod

V současné době je na trhu mnoho mikrokontrolérů od různých výrobců. Pro osciloskop jsou nejdůležitější vlastnosti AD převodníku daného mikrokontroléru. Požadované rozlišení (8 bitů) splňují téměř všechny. Kritickým parametrem je však rychlost převodu. Při výběru z dostupných typů mikrokontrolérů se jako nejlepší ukázal typ MC9S08QG8 od firmy Freescale.

Na jedno měření AD převodníku u tohoto typu je třeba 17 bus instrukcí (při osmibitovém rozlišení a kontinuálním převodu). Jedna bus instrukce je dána dvěma impulsy oscilátoru. Pro buzení mikrokontroléru jsem zvolil vnitřní oscilátor mikrokontroléru, který je potřeba na začátku nastavit na hodnotu 17 MHz. Tím je získána minimální doba převodu 2 μ s.

Toto mírně překračuje povolené parametry avšak při osmibitovém převodu pracuje AD převodník naprosto spolehlivě.



obr. 21. Periferie připojené k mikrokontroléru

Mikrokontrolér dále slouží k ovládání zvolených módů při měření. Spíná pomocí tranzistorů relé, která nastavují režimy AC/DC, 1:1/1:99, Unipolar/Bipolar (viz. předchozí kapitola). Mikrokontrolér zajišťuje také sériovou komunikaci. Při sériové komunikaci jsou data oddělena pomocí optočlenů, aby se galvanicky oddělilo celé zařízení od dalších přístrojů.

4. Nastavení vnitřního oscilátoru řídicího obvodu

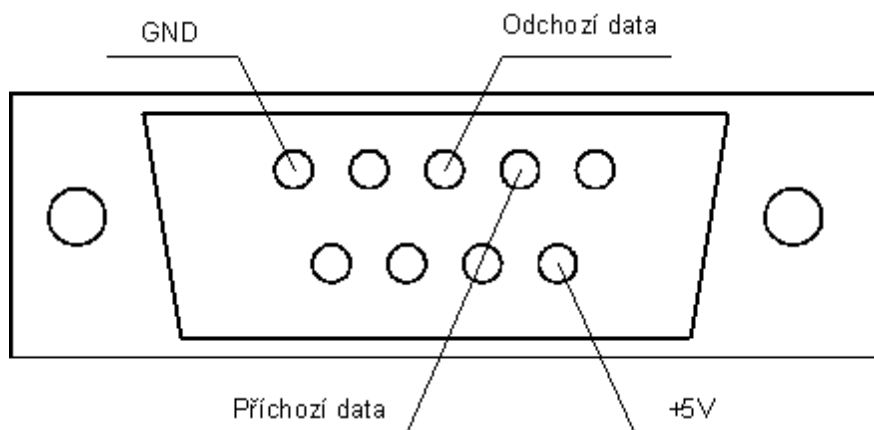
Po spuštění programu mikrokontroléru se frekvence vnitřního oscilátoru nastaví na 17 MHz. K tomu slouží synchronizační funkce, která postupně nastavuje trimovací registr a spouští zkušební smyčku. Úkolem zkušební smyčky je provést daný počet instrukcí a během nich počítat příchozí impulsy, které jsou generovány pomocí externího integrovaného obvodu typu 4060 s připojeným krystalem.

Výpočtem vyšlo a empiricky potvrzeno bylo, že by se mělo provést 2360 cyklů aby se oscilátor dostal na frekvenci 17 MHz. Na přesné nastavení trimovacího registru má funkce 50 opakování, během kterých by se měl trimovací registr nastavit na přesnou hodnotu.

Integrovaný obvod 4060 se zároveň používá pro generování kontrolního kmitočtu 800Hz, který je vyveden na výstupní svorku. Tento kontrolní kmitočť se může použít pro kontrolu funkčnosti osciloskopu a pro případné nastavování kmitočtové kompenzace s připojenou osciloskopickou sondou.

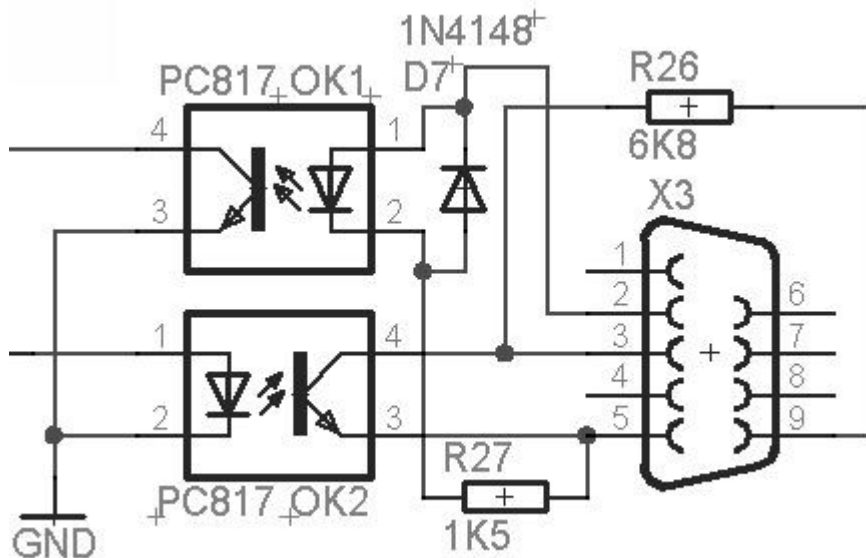
5. Sériová komunikace

Naměřená data i data sloužící k ovládání osciloskopu se přenášejí pomocí sériové linky. Pro ovládání osciloskopu stačí přenášet pouze znaky v ASCII kódu. Jednotlivé znaky jsou uvedeny v helpu, který je součástí programu osciloskopu (viz. následující kapitola).



obr. 22. Zapojení datového konektoru u osciloskopu

Parametry sériové komunikace jsou shodné s TV terminálem. Aby byla zajištěna funkce výstupního oddělení sériové komunikace je potřeba zajistit napájení výstupního optočlenu. Proto je nezbytné aby na vývod číslo 9 na konektoru CANNON bylo přivedeno napětí. Pokud je osciloskop připojen k TV terminálu, je na vývod 9 přivedeno +5 V. U jiných zařízení musíme toto zajistit například softwarově. Pro osobní počítače IBM je potřeba nastavit správnou polaritu signálu označovaného jako RING.



obr. 23. Detail galvanického oddělení sériové komunikace

6. Módy měření

Osciloskop umožňuje nastavovat různé módy měření. Módy se mění pomocí znaků, které přichází po sériové lince. Změnu a nastavení jednotlivých módů udává následující tabulka:

Klávesa	Funkce			
← →	Nastavení časové základny . Klávesa ← snižuje dobu jednoho dílku, klávesa → zvyšuje dobu dílku. <i>Jednotlivé rozsahy časové základny:</i> 50 μs / dílek; 100 μs / div; 200μs/div; 500μs/div; 1ms/div; 2ms/div; 5ms/div; 10ms/div; 20ms/div; 50ms/div; 100ms/div; 200ms/div; 500ms/div; 1s/div; 2s/div;			
↑↓	Nastavení zesílení signálu . Klávesa ↓ zvyšuje zesílení signálu, klávesa ↑ zmenšuje zesílení signálu. <i>Jednotlivé zesílení a nastavení vstupního odporového děliče:</i>			
	Bipolární režim V/div	Unipolární režim V/div	Zesílení signálu	Nastavení vstupního děliče
	10m	5m	50	1:1
	20m	10m	25	1:1
	50m	25m	10	1:1
	100m	50m	5	1:1
	200m	100m	2,5	1:1
	500m	250m	1	1:1
	1	500m	50	1:99
	2	1	25	1:99
	5	2,5	10	1:99
	10	5	5	1:99
	20	10	2,5	1:99
	50	25	1	1:99
	tab. 4. Zesílení jednotlivých rozsahů			
S	Nastavování synchronizace . Přepíná mezi režimy No synchro, Synchro Down, Synchro Up. Při zapnutí synchronizaci se začne měřit až v okamžiku, kdy se dosáhne napětíové úrovně definované triggerem. <i>No synchro</i> – vypnutá synchronizace <i>Synchro Down</i> – synchronizace na sestupnou hranu <i>Synchro Up</i> – synchronizace na vzestupnou hranu			
U, u, D, d	Nastavení úrovně triggeru pro synchronizaci. <i>U</i> – zvednutí úrovně triggeru o dílek <i>u</i> – zvednutí úrovně triggeru o 0,2 dílku <i>S</i> – snížení úrovně triggeru o dílek <i>s</i> – snížení úrovně triggeru o 0,2 dílku			
space	Zobrazení posledních měřených hodnot k analyzování – tzv. Hold . Při módu Hold se objeví kurzor, kterým lze pohybovat a zobrazovat hodnotu napětí signálu v daném bodě (pouze při bipolárním režimu).			
< >	Klávesy pro posuv kurzoru v módu Hold.			
P	Přepínání mezi bipolárním a unipolárním režimem.			
A	Přepínání mezi režimy AC / DC .			
F	Tato klávesa přepíná mezi kontinuálním režimem Free run a jednotným sejmutím signálu Single shot . Režim Single shot po zmáčknutí startovní klávesy (enter) začne měřit, případně vyčká na synchronizační úroveň.			

Klávesa	Funkce
enter	Spouštění měření v režimu Free run .
C	Pro komunikaci s TV terminálem je vhodné mít možnost vycentrovat obraz . Při zmáčknutí tlačítka C se zapne režim při kterém je možné vycentrovat obraz na televizoru. Po vycentrování se potvrdí klávesou enter.
H	Zobrazí Help který zobrazuje informace o funkčních klávesách.

tab. 5.Funkční klávesy osciloskopu

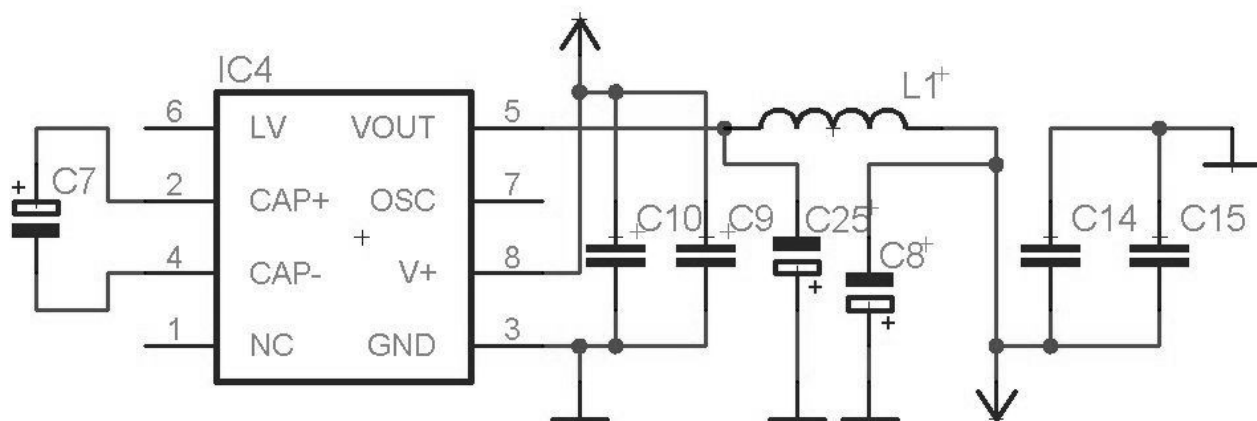
7. Napájení

V zapojení je potřeba celkově tří úrovní napětí. Logické obvody jsou napájeny napětím 3,3 V. Operační zesilovače a multiplexer vyžadují napětí +5 V a -5 V.

Napájecí napětí k zařízení se přivádí přes konektor NEB 21 R. Velikost napájení by měla být 9 ... 15 V stejnosměrných. Maximální proudový odběr by neměl přesáhnout 0,2 A. Je nutné, aby byl zdroj napětí galvanicky oddělený od elektrické sítě.

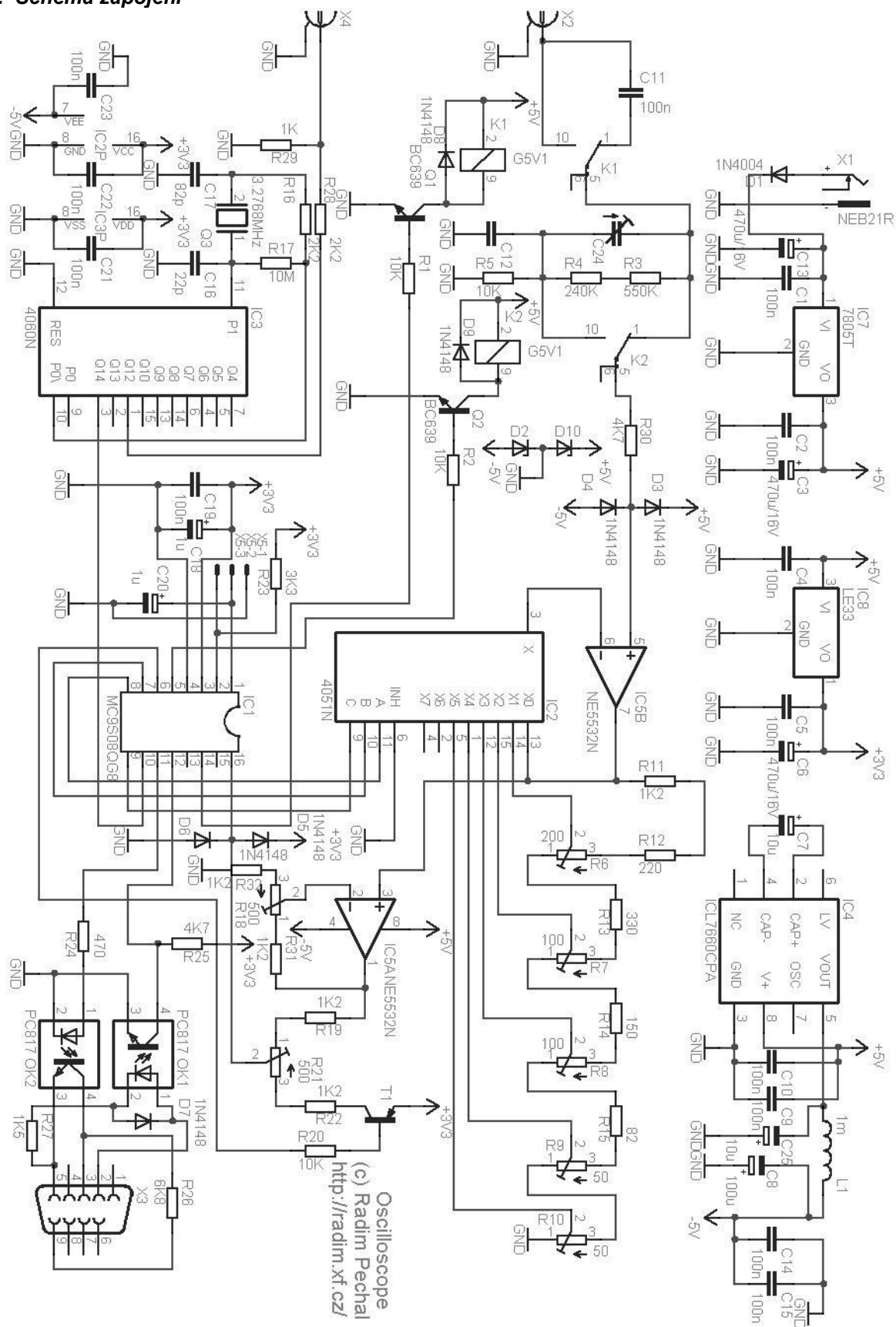
Napájecí napětí se přivede přes ochrannou diodu, aby se zabránilo přepólování napětí. Následně se napájení pomocí stabilizátoru 7805 upraví na +5 V. Toto napětí je potom přiváděno na stabilizátor typu LE33, který vytvoří napětí 3,3 V pro napájení logických obvodů. Napájecí napětí +5 V je také přiváděno na měnič typu ICL7660, který mění polaritu napětí na -5V.

U měniče ICL7660 se objevil problém se zvlněným výstupním napětím. Ukázalo se, že -5 V bylo tak zvlněné, že pronikalo do vstupních operačních zesilovačů a projevvalo se to na měřeném signálu. Proto bylo třeba na výstup měniče připojit filtr tvořený kondenzátorem C8 a tlumivkou L1.



obr. 24.Detail schéma zapojení měniče

8. Schéma zapojení



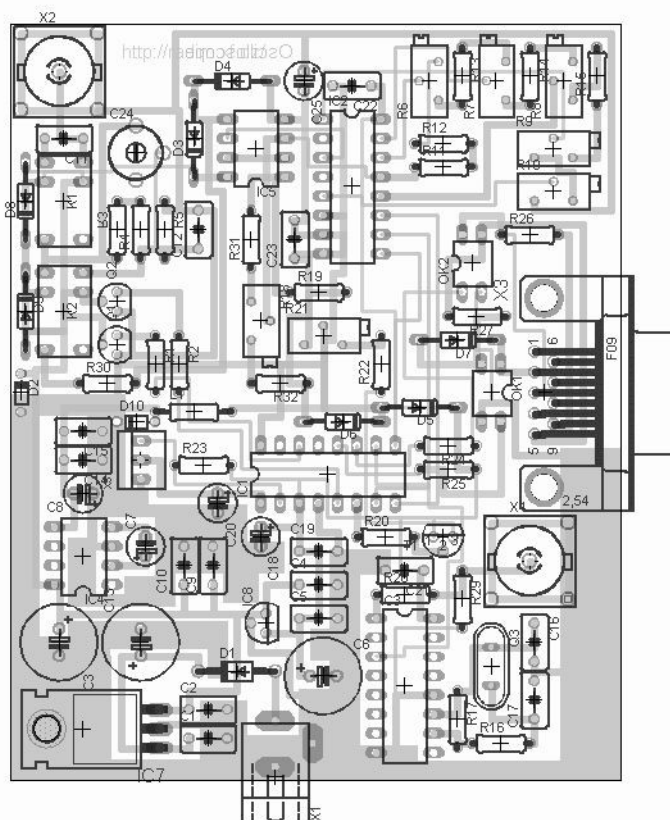
obr. 25. Schéma zapojení osciloskopu

9. Seznam součástek

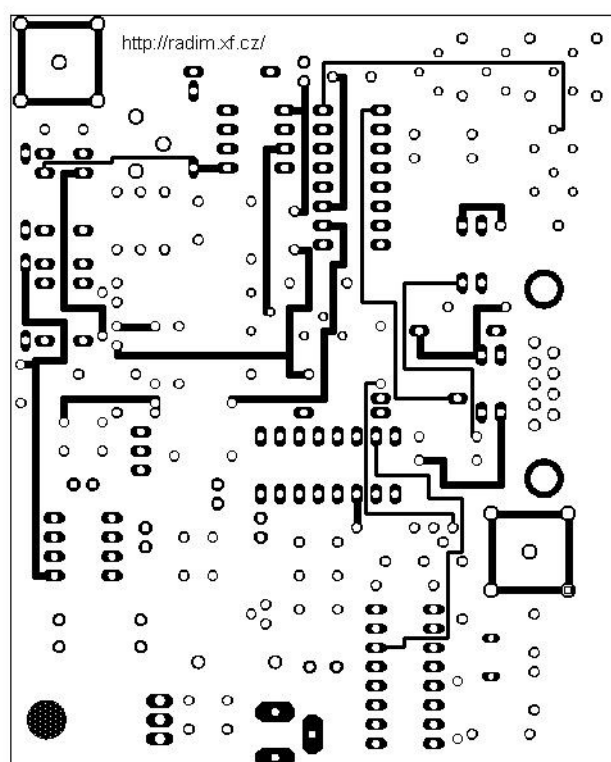
Označení součástky	Hodnota	Označení součástky	Hodnota
C1, C2, C4, C5, C9, C10, C11, C14, C15, C19, C21, C22, C23	100n	R1, R2, R5, R20	10K Ω
C3, C6, C13	470u/16V	R3	550K Ω
C7, C8, C25	10u/16V	R4	240K Ω
C12, C25	100u/16V	R6	200 Ω
C16	22p	R7, R8	100 Ω
C17	82p	R9, R10	50 Ω
C18, C20	1u/16V	R11, R19, R22, R31, R32	1K2 Ω
C24	C-TRIMM3-40pF	R12	220 Ω
D1	1N4004	R13	330 Ω
D2, D10	BZX55/5V1	R14	150 Ω
D3, D4, D5, D6, D7, D8, D9	1N4148	R16, R28	2K2 Ω
IC1	MC9S08QG8	R17	10M Ω
IC2	4051	R18, R21	TRIMM 500 Ω
IC3	4060	R23	3K3 Ω
IC4	ICL7660	R24	470 Ω
IC5	NE5532N	R26	6K8
IC7	7805	R27	1K5
IC8	LE33	R29	1K
IC5	IC5	R15	82 Ω
T1	BC560	R25, R30	4K7 Ω
K1, K2	G5V1	X1	NEB21R
L1	1mH	X2, X4	R141426
OK1, OK2	PC817	X3	F09HP
Q1, Q2	BC639	X5	22-23-2031

tab. 6. Seznam použitých součástek osciloskopu

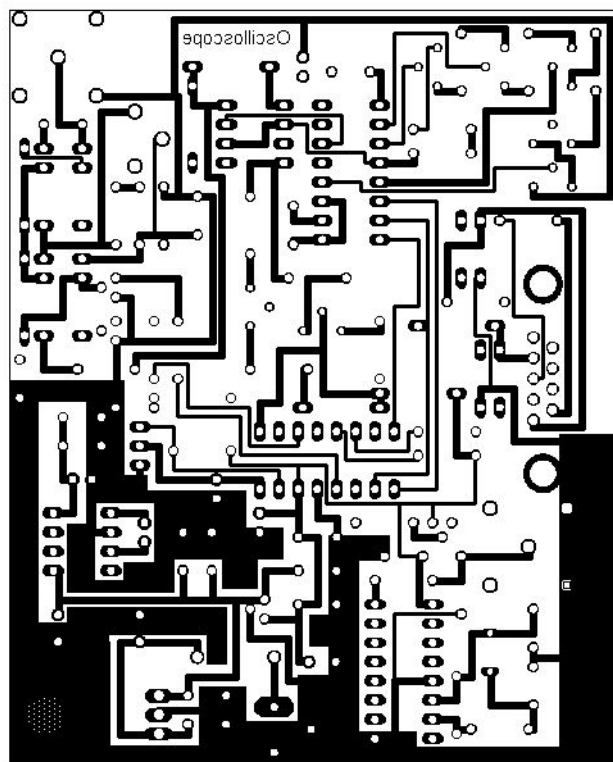
10.Deska plošných spojů



obr. 26. Rozložení součástek na DPS



obr. 27.Pohled na DPS ze strany součástek



obr. 28. Pohled na DPS ze strany spojů

11. Shrnutí vlastností osciloskopu

Parametry popsaného osciloskopu jsou limitovány především použitým mikrokontrolérem a jeho AD převodníkem. Pokud by měli být parametry výrazně lepší musela by být konstrukce zcela jiného charakteru s využitím rychlých AD převodníků a rychlé vyrovnávací paměti. Taková konstrukce by však byla neúměrně složitější. Pro cíl, který byl stanoven na počátku návrhu tj. osciloskop pro nf signály však daný mikrokontrolér a AD převodník vyhovují a účel splňují.

Při školním měření jsem se setkal s tvrzením, že odečítat data z osciloskopu lze s přesností přibližně 10%. Při správném zkalibrování osciloskopu můžeme dosáhnout mnohem lepší přesnosti. Výhodou u tohoto digitálního osciloskopu je možnost procházet změřený signál bod po bodu a odečítat naměřené napětí.

Nevýhodou, kterou tento osciloskop trpí podobně jako jiné digitální osciloskopy je tzv. aliasing. Jedná se o zobrazování chybného průběhu při shodě vzorkovací frekvence s násobky měřené periody.

Pro používání v běžné amatérské praxi nabízí tento osciloskop jednoduchou a levnou možnost doplnění amatérského pracoviště o kvalitní měřicí přístroj.

IV. Citace

- [1.] Interfacing the PC AT keyboard, http://www.atmel.com/dyn/resources/prod_documents/doc1235.pdf, ©ATMEL corporation 2002
- [2.] <http://www.beyondlogic.org/keyboard/keybrd.htm> ©Craig Peacock 1999-2005
- [3.] Praktická elektronika A Radio, ročník XI/2006, číslo 10, str. 9 – 13
- [4.] ATmega 8515 datasheet, www.atmel.com/dyn/resources/prod_documents/doc2512.pdf, ©ATMEL corporation 2002

V. Použité prameny

Belza J.: Operační zesilovače pro obyčejné smrtelníky, BEN – technická literatura, Praha 2004
ISBN: 8073000601

Dietmeier U.: Vzorce pro elektroniku, BEN – technická literatura, Praha 1999
ISBN: 8086056538

Jedlička P.: Přehled obvodů řady CMOS 4000 díl I. 4000 ... 4099, BEN – technická literatura, Praha 1994

Vít V.: Základy televizní techniky; SNTL; Praha 1987

Praktická elektronika A Radio, ročník XI/2006, číslo 10

Katalog elektronické součástky, stavebnice a moduly; Elektronika Zdeněk Krčmář 2007

<http://www.beyondlogic.org/keyboard/keybrd.htm> ©Craig Peacock 1999-2005

<http://www.lancos.com/prog.html>

ATmega 8515 datasheet, www.atmel.com/dyn/resources/prod_documents/doc2512.pdf, ©ATMEL corporation 2002

ATtiny 13 datasheet, http://www.atmel.com/dyn/resources/prod_documents/doc2535.pdf, ©ATMEL corporation 2002

LM2575 datasheet, <http://www.ortodoxism.ro/datasheets/2/9/0o5u8fuw6uw86g2qtrc3178eexcy.pdf>, ©ON Semiconductor

74HC573 datasheet, http://www.ortodoxism.ro/datasheets/philips/74HC_HCT573_CNV_2.pdf, © Philips Semiconductors 1990

74HC166 datasheet, http://www.ortodoxism.ro/datasheets/philips/74HC_HCT166_CNV_2.pdf, © Philips Semiconductors 1990

Interfacing the PC AT keyboard, http://www.atmel.com/dyn/resources/prod_documents/doc1235.pdf, ©ATMEL corporation 2002

Switching diode 1N4148/1N4150/1N4448/1N914B, <http://www.ortodoxism.ro/datasheets/rohml/1n4148.pdf>, ©ROHM

NE5532, NE5532A, SA5532, SA5532A Dual low-noise operational, <http://www.ortodoxism.ro/datasheets/texasinstruments/ne5532.pdf> ©Texas Instruments Incorporated 2005

Switched-Capacitor Voltage Converters, ©Maxim Integrated Products 1994

MC9S08QG8, MC9S08QG4 Data Sheet, <http://freescale.com>, ©Freescale Semiconductor, Inc. 2005

VI. Obsah

I.nf osciloskop s výstupem na TV.....	5
• 1.Úvod.....	5
• 2.Blokový popis jednotlivých celků.....	5
II.Modul TV terminálu.....	7
• 1.Úvod.....	7
• 2.Popis televizního signálu.....	7
• 3.Způsob generování signálu.....	8
• 4.Přijem dat.....	12
• 5.Odesílání dat.....	13
• 6.Napájení.....	14
• 7.Schéma zapojení.....	15
• 8.Seznam použitých součástek.....	16
• 9.Deska plošných spojů.....	16
• 10.Možnosti využití modulu TV terminálu.....	18
III.Modul osciloskopu.....	19
• 1.Úvod.....	19
• 2.Vstupní obvod.....	19
• 3.Řídící obvod.....	21
• 4.Nastavení vnitřního oscilátoru řídícího obvodu.....	21
• 5.Sériová komunikace.....	22
• 6.Módy měření.....	23
• 7.Napájení.....	24
• 8.Schéma zapojení.....	25
• 9.Seznam součástek.....	26
• 10.Deska plošných spojů.....	27
• 11.Shrnutí vlastností osciloskopu.....	28
IV.Citace.....	29
V.Použité prameny.....	29
VI.Obsah.....	30
VII.Přílohy.....	31
• 1.Program pro Atmega 8515.....	31
• 2.Program pro MC9S08QG8.....	62

VII. Přílohy

1. Program pro Atmega 8515

;obrazovka.asm v. 1.00 ze dne 12. 3. 2007

;pro programovani zatrhnout security bity: SUT1; BODEN, CKOPT

.include "m8515def.inc"

.equ TABULKA =0x800

.equ UVOD =0x700

.def REG0 =R0

.def REG1 =R1

.def ZACOB1 =R2

.def ZACOB2 =R3

.def MASKA =R4

.def BARVA =R5

.def TEMP0 =R6

.def ZAPISBUF =R7

.def ZACPIS =R8

.def POZX1 =R9

.def POZY1 =R10

.def POZX2 =R11

.def POZY2 =R12

.def CTIBUF =R13

.def TYPRAD =R14

.def POSUV =R15

;spodni 4 bity posuv X, horni bity posuv Y

.def TEMP =R16

.def TEMP2 =R17

.def TEMP3 =R18

.def TEMP4 =R19

.def TEMP5 =R20

.def INTTEMP =R21

.def RADEK =R22

.def COUNTER =R23

.def ZNAK =R24

.def STAV =R25

;u STAV.0 = kterou obrazovku zobrazuju (0 .. prvni; 1 .. druhou)

; 1 = pomocny priznak "zaporny Y" pouzivany pri zobrazeni usecky

; 1 = pomocny priznak "zaporny Y" pouzivany pri zobrazeni grafu

; 2 = vstupni priznak pro SAVEZNAK (0 .. dokresli; 1 .. prekresli)

; registry 26 až 31 jsou X,Y,Z!!!

.org 0x0000

rjmp RESET

;preruseni od casovace pro synchronizacni impulsy a zobrazeni

.org 0x0004

rjmp CEKAM

.org 0x0005

;ulozi STATUS do zasobniku

MAININT: in INTTEMP,SREG ;1

push INTTEMP ;2

sbic PINB,0

rjmp TSNIMSYN

;synchronizace zapisoveho impulsu

TSNIMSYN: sbrc TYPRAD,3 ;1/2

rjmp SNIMEK ;2

sbrc TYPRAD,0 ;1/2

rjmp ZATEMNI1 ;2

sbrc TYPRAD,2 ;1/2

rjmp ZATEMNI2 ;2

;synchro impuls

cbi PORTD,4 ;2

ldi INTTEMP,16

DELL4uSD: dec INTTEMP

brne DELL4uSD

sbi PORTD,4

;test zatemnovacich radku

;zobrazeni datoveho radku

	mov	INTTEMP,POSUV		
	andi	INTTEMP,0x0F		
	subi	INTTEMP,0xF0		
DELLXuS:	nop		;1	
	dec	INTTEMP	;1	
	brne	DELLXuS	;2	
;zapnuti hodin pro posuvne registry	sbi	PORTB,1	;2	
;data na obrazovku				
	ld	INTTEMP,X	;4 usec	1-5
	st	X+,INTTEMP	;4 usec	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;6-10	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;11 - 15	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;16-20	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;21-25	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;26-30	
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP		
	ld	INTTEMP,X		
	st	X+,INTTEMP	;31-35	

st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;36-40
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;41-45
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;46-50
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;51-55
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;56-60
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	;61-64
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
ld	INTTEMP,X	
st	X+,INTTEMP	
nop		
nop		
nop		

```

;zastav posuvne registry
cbi PORTB,1
;testuju preteceni citace radku pres rozsah obrazovky
sbrc STAV,0
rjmp DRUHAOBR
;obsluha prvni obrazovky
sbrs XH,6
rjmp TEST256RAD
clr XL
ldi XH,0x80
rjmp TEST256RAD
;obsluha druhe obrazovky
DRUHAOBR:
sbrc XH,7
rjmp TEST256RAD
clr XL
ldi XH,0xC0
rjmp TEST256RAD
;je 256 radku hotovo?
TEST256RAD:
inc RADEK
brne UKONCI
lsl TYPRAD
rjmp INTEND
UKONCI:
;zatemnovaci radky horni
ZATEMNI1:
nop
;synchro impuls
cbi PORTD,4 ;2
ldi INTTEMP,16
DELL4uSDA:
dec INTTEMP
brn DELL4uSDA
sbi PORTD,4
inc RADEK
mov INTTEMP,POSUV
andi INTTEMP,0xF0
swap INTTEMP
subi INTTEMP,0xDE
cp RADEK,INTTEMP
brne INTEND
clr RADEK
lsl TYPRAD
rjmp INTEND
;zatemnovaci radky spodni
ZATEMNI2:
;synchro impuls
cbi PORTD,4 ;2
ldi INTTEMP,16
DELL4uSDB:
dec INTTEMP
brne DELL4uSDB
sbi PORTD,4
inc RADEK
mov INTTEMP,POSUV
andi INTTEMP,0xF0
swap INTTEMP
subi INTTEMP,0x16
neg INTTEMP
cp RADEK,INTTEMP
brne INTEND
clr RADEK
lsl TYPRAD
rjmp INTEND
;osetreni snimkoveho synchro impulsu
SNIMEK:
sbi PORTD,3
sbi PORTD,4 ;po dobu 4uS "1" pak "0"
ldi INTTEMP,16
DELL4uSU:
dec INTTEMP
brne DELL4uSU
cbi PORTD,4
inc RADEK ;osetreni citace radku
cpi RADEK,0x3
brne INTEND
clr RADEK

```

```

ldi                INTTEMP,0x1
mov                TYPRAD,INTTEMP
sbrs               STAV,0
mov                XH,ZACOB1
sbrc               STAV,0
mov                XH,ZACOB2
clr               XL
cbi               PORTD,3
;konec interuptu pro vsechny rezimy
INTEND:            pop                INTTEMP
                   out                SREG,INTTEMP
                   reti
;*****
;
;synchronizacni cekani na odstraneni vlivu delky instrukci
CEKAM:             sei
                   push               TEMP                ; 2
                   in                  TEMP,SREG           ; 1
                   push               TEMP                ; 2
                   sbis               UCSRA,RXC           ; 2 test prichoziho znaku
                   rjmp               CEKAMC              ; 2
                   inc                 ZAPISBUF            ; 1
                   cp                 ZAPISBUF,CTIBUF     ; 1
                   breq               CEKAMSUB            ; 1
                   push               ZL                   ; 2
                   push               ZH                   ; 2
                   dec                 ZAPISBUF            ; 1
                   in                  TEMP,UDR            ; 1
                   mov                 ZL,ZAPISBUF         ; 1
                   ldi                 ZH,0x1              ; 1
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   st                  Z,TEMP              ; 2
                   inc                 ZAPISBUF            ; 1
                   pop                 ZH                  ; 2
                   pop                 ZL                  ; 2
                   pop                 TEMP
                   out                 SREG,TEMP
                   pop                 TEMP                ; 2
                   reti
CEKAMSUB:          dec                 ZAPISBUF            ; 1
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   pop                 TEMP
                   out                 SREG,TEMP
                   pop                 TEMP                ; 2
                   reti
CEKAMC:            nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop
                   nop

```

```

        nop
        pop          TEMP
        out          SREG,TEMP
        pop          TEMP
        reti         ; 2
,
*****
;inicializace promennych po startu
RESET:
;inicializace ukazatele zasobniku na konec adresy RAM
        ldi          TEMP,low(RAMEND)
        out          SPL,TEMP
        ldi          TEMP,high(RAMEND)
        out          SPH,TEMP
;inicializace vystupu portu A-E
        ldi          TEMP,0xFF
        out          DDRA,TEMP
        ldi          TEMP,0xFF
        out          DDRB,TEMP
        ldi          TEMP,0xFF
        out          DDRC,TEMP
        out          DDRD,TEMP
        out          DDRE,TEMP
;nastaveni ostatnich promennych
        clr          ZAPISBUF
        clr          CTIBUF
        clr          RADEK
radku
        ldi          TEMP,0xFF
        mov          BARVA,TEMP
        clr          STAV
;0x1 horni zat. 0x2 data, 0x4 dolni zat. 0x8 synchro
        ldi          TEMP,0x1
        mov          TYPRAD,TEMP
;nastaveni pozice "kurzoru"
        clr          POZX1
        clr          POZY1
        clr          POZX2
        clr          POZY2
;inicializace komunikace s externi pameti
        ldi          TEMP,0xC0
        out          MCUCR,TEMP
        ldi          TEMP,0x44
        out          EMCUCR,TEMP
        ldi          TEMP,0x40
        out          SFIOR,TEMP
        ldi          TEMP,0x80
        mov          ZACOB1,TEMP
        mov          ZACPIS,TEMP
        ldi          TEMP,0xC0
        mov          ZACOB2,TEMP
;uvodni vymazani obrazovky
        cbi          PORTB,2
        ldi          TEMP,0xC0
        mov          ZACPIS,TEMP
        rcall        CLRSCR
        ldi          TEMP,0x80
        mov          ZACPIS,TEMP
        rcall        CLRSCR
;inicializace seriové komunikace
        ldi          TEMP,0x4D
        out          UBRRL,TEMP
        clr          TEMP
        out          UBRRH,TEMP
        ldi          TEMP,0x10
        out          UCSRB,TEMP
        ldi          TEMP,0x86
        out          UCSRC,TEMP
;nacteni posunu obrazovky
EEPROMR:
        sbic         EEPE
        rjmp        EEPROMR

```

	clr	TEMP
	out	EEARH,TEMP
	out	EEARL,TEMP
	sbi	EECR,EERE
	in	POSUV,EEDR
.*****		
;		
	<i>;nastaveni casovace pro preruseni</i>	
	<i>;casovac pro preruseni po 64us</i>	
	ldi	TEMP,0x02
	out	OCR1AH,TEMP
	ldi	TEMP,0xFD
	out	OCR1AL,TEMP
	<i>;casovac pro uvodni sesynchronizovani</i>	
	ldi	TEMP,0x00
	out	OCR1BH,TEMP
	ldi	TEMP,0x0F
	out	OCR1BL,TEMP
	<i>;nastaveni rezimu casovace</i>	
	ldi	TEMP,0x00
	out	TCCR1A,TEMP
	ldi	TEMP,0x9
	out	TCCR1B,TEMP
	ldi	TEMP,0x60
	out	TIMSK,TEMP
	<i>;nastaveni casovace pro hodiny posuvnych registru</i>	
	clr	TEMP
	out	TCNT0,TEMP
	out	OCR0,TEMP
	ldi	TEMP,0x19
	out	TCCR0,TEMP
	<i>;povoleni preruseni</i>	
	sei	
.*****		
;		
	<i>;uvodni text na obrazovce</i>	
	ldi	ZL,0x0
	ldi	ZH,0xE
	rcall	VYPISTXT
	ldi	TEMP,0xF0
	mov	BARVA,TEMP
	rcall	VYPISTXT
	clr	BARVA
	com	BARVA
	rcall	VYPISTXT
	ldi	TEMP,0xF0
	mov	BARVA,TEMP
	rcall	VYPISTXT
	ldi	TEMP,0xF0
	mov	BARVA,TEMP
	rcall	VYPISTXT
	clr	BARVA
	com	BARVA
	rcall	VYPISTXT
	ldi	TEMP,0x30
PLNTEMP2:	ldi	TEMP2,0xFF
PLNTEMP3:	ldi	TEMP3,0xFF
WAITCYKL:	dec	TEMP3
	brne	WAITCYKL
	dec	TEMP2
	brne	PLNTEMP3
	dec	TEMP
	brne	PLNTEMP2
	rcall	CLRSCR
	clr	POZX1
	clr	POZY1
.*****		
*	Hlavni smycka	
*		
.*****		
LOOP:	rcall	GETCH
	cpi	ZNAK,0x1B
	brne	NOESC

NOESC:	rjmp	ESC	
	rcall	WRITE	
	rjmp	LOOP	
;tady zpracuju ESC prikaz			
ESC:	rcall	GETCH	
	ldi	TEMP,0xDF	
	and	ZNAK,TEMP	
	cpi	ZNAK,0x09	;TAB
	breq	ESCTABP	
	cpi	ZNAK,0x42	;"B"
	breq	ESCBP	
	cpi	ZNAK,0x43	;"C"
	breq	ESCCP	
	cpi	ZNAK,0x47	;"G"
	breq	ESCGP	
	cpi	ZNAK,0x48	;"H"
	breq	ESCHP	
	cpi	ZNAK,0x4C	;"L"
	breq	ESCLP	
	cpi	ZNAK,0x4D	;"M"
	breq	ESCMP	
	cpi	ZNAK,0x4F	;"O"
	breq	ESCOP	
	cpi	ZNAK,0x50	;"P"
	breq	ESCPP	
	cpi	ZNAK,0x51	;"Q"
	breq	ESCQP	
	cpi	ZNAK,0x52	;"R"
	breq	ESCRP	
	cpi	ZNAK,0x53	;"S"
	breq	ESCSP	
	cpi	ZNAK,0x54	;"T"
	breq	ESCTP	
	cpi	ZNAK,0x55	;"U"
	breq	ESCUP	
	cpi	ZNAK,0x56	;"V"
	breq	ESCV	
	cpi	ZNAK,0x57	;"W"
	breq	ESCWP	
	cpi	ZNAK,0x58	;"X"
	breq	ESCXP	
	cpi	ZNAK,0x59	;"Y"
	breq	ESCYP	
	cpi	ZNAK,0x5A	;"Z"
	breq	ESCZP	
	rjmp	LOOP	
ESCTABP:	rjmp	ESCTAB	
ESCBP:	rjmp	ESCB	
ESCCP:	rjmp	ESCC	
ESCGP:	rjmp	ESCG	
ESCHP:	rjmp	ESCH	
ESCLP:	rjmp	ESCL	
ESCMP:	rjmp	ESCM	
ESCOP:	rjmp	ESCO	
ESCPP:	rjmp	ESCP	
ESCQP:	rjmp	ESCQ	
ESCRP:	rjmp	ESCR	
ESCSP:	rjmp	ESCS	
ESCTP:	rjmp	ESCT	
ESCUP:	rjmp	ESCU	
ESCV:	rjmp	ESCV	
ESCWP:	rjmp	ESCW	
ESCXP:	rjmp	ESCX	
ESCYP:	rjmp	ESCY	
ESCZP:	rjmp	ESCZ	
.*****			
;vodorovna cara			
ESCT:	rcall	VEMXY	
	mov	TEMP2,YL	
	rcall	UPRAVXY	

	rcall	GETCH	;ZNAK .. delka cary
	tst	ZNAK	
	breq	ESCTEND	
	ldi	TEMP,0x4	
	sub	TEMP,TEMP3	
	mov	TEMP3,TEMP	
	clr	TEMP	;TEMP .. registr pro prvni 4 bity
	add	TEMP2,ZNAK	;kontrola pretečení
ESCTEND:	brcc	ESCTOK	
ESCTOK:	rjmp	LOOP	
	tst	TEMP3	
	breq	ESCTC	
	tst	ZNAK	
	breq	ESCTOKA	
	dec	TEMP3	
	dec	ZNAK	
	sec		
	rol	TEMP	;postupne nasouva nahoru 0
ESCTOKA:	rjmp	ESCTOK	
	dec	TEMP3	
	clc		
	rol	TEMP	
ESCTC:	rjmp	ESCTOK	
	mov	TEMP2,TEMP	
	swap	TEMP	
	or	TEMP,TEMP2	
	and	TEMP,BARVA	
	ld	TEMP2,Y	
	or	TEMP2,TEMP	
	st	Y+,TEMP2	;konec 1. bytu
	clr	TEMP	
ESCTL:	cpi	ZNAK,0x4	
	brlo	ESCTK	
	ld	TEMP2,Y	
	or	TEMP2,BARVA	
	st	Y+,TEMP2	
	subi	ZNAK,0x4	
ESCTK:	rjmp	ESCTL	;konec prostredni casti
	tst	ZNAK	
	breq	ESCTUK	
	sec		
	ror	TEMP	
	dec	ZNAK	
ESCTUK:	rjmp	ESCTK	
	mov	TEMP2,TEMP	
	swap	TEMP	
	or	TEMP,TEMP2	
	and	TEMP,BARVA	
	ld	TEMP2,Y	
	or	TEMP2,TEMP	
	st	Y,TEMP2	
	rjmp	LOOP	

	;svisla cara		
ESCU:	rcall	VEMXY	
	rcall	UPRAVXY	
	mov	TEMP,ZNAK	
	rcall	GETCH	;ZNAK .. delka cary
	add	TEMP,ZNAK	;kontrola pretečení
ESCUEND:	brcc	ESCUOK	
ESCUOK:	rjmp	LOOP	
ESCU:	ldi	TEMP,0x88	;TEMP .. maska pozice bitu
	tst	TEMP3	;upraveno podle zbytku v TEMP3
	breq	ESCUC	
	lsr	TEMP	
	dec	TEMP3	
ESCUC:	rjmp	ESCUL	
ESCUML:	and	TEMP,BARVA	;do TEMP pridana barva
	tst	ZNAK	
	breq	ESCUEND	


```

ld      TEMP3,Y      ;TEMP2 .. nactena hodnota
or      TEMP3,TEMP
st      Y+,TEMP3
adiw   Y,0x3F
dec     ZNAK
rjmp   ESCUML

;*****
;pevny zapis do pameti
ESCM:   rcall        GETCH
mov     YH,ZNAK
rcall   GETCH
mov     YL,ZNAK
rcall   GETCH
mov     COUNTER,ZNAK
ESCMLOOP: dec        COUNTER
rcall   GETCH
ori     YH,0x80
st      Y+,ZNAK
tst     COUNTER
brne    ESCMLOOP
ESCMEND: rjmp        LOOP
;*****
;nastaveni posunu obrazu v horizontalnim smeru
ESCH:   rcall        GETCH
andi    ZNAK,0x0F
ldi     TEMP,0xF0
and     POSUV,TEMP
or      POSUV,ZNAK
rjmp   ULOZEEP

;*****
;nastaveni posunu obrazu v horizontalnim smeru
ESCO:   rcall        GETCH
andi    ZNAK,0x0F
swap    ZNAK
ldi     TEMP,0x0F
and     POSUV,TEMP
or      POSUV,ZNAK
sbic    EECDR,EECDR
rjmp   ULOZEEP
clr     TEMP
out     EECDR,TEMP
out     EECDR,TEMP
out     EECDR,TEMP
cli     EECDR
sbi     EECDR,EECDR
sbi     EECDR,EECDR
sei     EECDR
rjmp   LOOP

;*****
;nastaveni pruhlednosti/nepruhlednosti znaku
ESCB:   rcall        GETCH
cpi     ZNAK,0x30
breq    ESCB0
cpi     ZNAK,0x31
breq    ESCB1
rjmp   LOOP
ESCB0:  andi    STAV,0xFB
rjmp   LOOP
ESCB1:  ori     STAV,0x04
rjmp   LOOP

;*****
;restart zarizeni
ESCQ:   rjmp        RESET
;*****
;prehozeni ploch
ESCTAB: sbrs       STAV,0
rjmp   ESCTAB2
andi    STAV,0xFE
ldi     TEMP,0x80
mov     ZACPIS,TEMP

```

ESCTAB2:	rjmp ori ldi mov rjmp	LOOP STAV,0x01 TEMP,0xC0 ZACPIS,TEMP LOOP	
.***** ;			
;nastaveni zobrazovane plochy			
ESCV:	rcall cpi breq cpi breq rjmp	GETCH ZNAK,0x31 ESCV1 ZNAK,0x32 ESCV2 LOOP	
ESCV1:	ldi	TEMP,0x8	
ESCVL1:	cp brne andi rjmp	TYPRAD,TEMP ESCVL1 STAV,0xFE LOOP	
ESCV2:	ldi	TEMP,0x8	
ESCVL2:	cp brne ori rjmp	TYPRAD,TEMP ESCVL2 STAV,0x01 LOOP	
.***** ;			
;nastaveni plochy pro zapis			
ESCW:	rcall cpi breq cpi breq rjmp	GETCH ZNAK,0x31 ESCW1 ZNAK,0x32 ESCW2 LOOP	
ESCW1:	ldi mov rjmp	TEMP,0x80 ZACPIS,TEMP LOOP	
ESCW2:	ldi mov rjmp	TEMP,0xC0 ZACPIS,TEMP LOOP	
.***** ;			
;vykresleni spojitych bodu			
ESCG:	rcall mov rcall tst breq mov mov add brcs rcall mov rcall ldi	GETCH YL,ZNAK GETCH ZNAK ESCGEND COUNTER,ZNAK TEMP,YL TEMP,COUNTER ESCGEND GETCH YH,ZNAK UPRAVXY TEMP,0x88	 ;YL .. aktualni X souradnice ;COUNTER .. počet vykreslovanych hodnot ;kontrola pretečení přes obrazovku v X ;YH .. "stara" Y souradnice
ESCGL:	tst breq lsr dec rjmp	TEMP3 ESCGLOOP TEMP TEMP3 ESCGL	 ;TEMP .. maska pozice bitu ;upraveno podle zbytku v TEMP3
ESCGEND:	rjmp	LOOP	
ESCGLOOP:	dec tst breq mov rcall cp brlo mov sub clr lsr rol	COUNTER COUNTER ESCGEND TEMP2,ZNAK GETCH TEMP2,ZNAK ESCGD TEMP3,TEMP2 TEMP3,ZNAK TEMP4 TEMP3 TEMP4	 ;TEMP2 .. zaloha stare Y pozice ;ZNAK .. aktualni Y souradnice ;rozsok, podle pozic ;TEMP3 .. delka 1. svisle cary ;TEMP4 .. zbytek TEMP3 / 2

	add	TEMP4,TEMP3	<i>;TEMP4 .. delka 2. svisle cary</i>
	mov	TEMP0,TEMP	
	and	TEMP0,BARVA	
ESCGU1:	ld	TEMP5,Y	
	or	TEMP5,TEMP0	
	st	Y,TEMP5	
	tst	TEMP3	
	breq	ESCGU2	
	dec	TEMP3	
	sbiw	Y,0x20	
	sbiw	Y,0x20	
ESCGU2:	rjmp	ESCGU1	
	lsr	TEMP	
	brcc	ESCGU4	
	ldi	TEMP,0x88	
	adiw	Y,0x1	
ESCGU4:	mov	TEMP0,TEMP	
	and	TEMP0,BARVA	
ESCGU3:	tst	TEMP4	
	breq	ESCGLOOP	
	dec	TEMP4	
	ld	TEMP5,Y	
	or	TEMP5,TEMP0	
	st	Y,TEMP5	
	sbiw	Y,0x20	
	sbiw	Y,0x20	
	rjmp	ESCGU3	
ESCGD:	mov	TEMP3,ZNAK	<i>;TEMP3 .. delka 1. svisle cary</i>
	sub	TEMP3,TEMP2	
	clr	TEMP4	
	lsr	TEMP3	
	rol	TEMP4	<i>;TEMP4 .. zbytek TEMP3 / 2</i>
	add	TEMP4,TEMP3	<i>;TEMP4 .. delka 2. svisle cary</i>
	mov	TEMP0,TEMP	
	and	TEMP0,BARVA	
ESCGD1:	ld	TEMP5,Y	
	or	TEMP5,TEMP0	
	st	Y,TEMP5	
	tst	TEMP3	
	breq	ESCGD2	
	dec	TEMP3	
	adiw	Y,0x20	
	adiw	Y,0x20	
ESCGD2:	rjmp	ESCGD1	
	lsr	TEMP	
	brcc	ESCGD4	
	ldi	TEMP,0x88	
	adiw	Y,0x1	
ESCGD4:	mov	TEMP0,TEMP	
	and	TEMP0,BARVA	
ESCGD3:	tst	TEMP4	
	breq	ESCGLOOP	
	dec	TEMP4	
	ld	TEMP5,Y	
	or	TEMP5,TEMP0	
	st	Y,TEMP5	
	adiw	Y,0x20	
	adiw	Y,0x20	
	rjmp	ESCGD3	
.*****			
;			
<i>;nastaveni barvy</i>			
ESCC:	rcall	GETCH	
	mov	BARVA,ZNAK	
	rjmp	LOOP	
.*****			
;			
<i>;vykresleni usecky</i>			
ESCL:	rcall	GETCH	
	mov	TEMP4,ZNAK	<i>;TEMP4 .. "X1"</i>
	rcall	GETCH	
	mov	TEMP5,ZNAK	<i>;TEMP5 .. "Y1"</i>

	rcall	VEMXY	;YL .. "X2"; YH .. "Y2"
	cp	YL,TEMP4	
	brcs	ESCLSOURY	
;pokud je X1>X2, prohodim oba body, aby v YL/H byl pocatecni bod			
	mov	TEMP,YL	
	mov	YL,TEMP4	
	mov	TEMP4,TEMP	
	mov	TEMP,YH	
	mov	YH,TEMP5	
	mov	TEMP5,TEMP	
ESCLSOURY:	ldi	TEMP,0x02	;test, zda je Y1<Y2 - pak je v Y ose prirustek
	or	STAV,TEMP	;jinak je ubytek => priznak "zaporne Y"
	cp	TEMP5,YH	
	brcs	ESCLDELTA	
	ldi	TEMP,0xFD	
ESCLDELTA:	and	STAV,TEMP	
	sub	TEMP4,YL	;TEMP4 .. "dX"
	sbrs	STAV,1	
	rjmp	ESCLSUB	
	mov	TEMP,YH	
	sub	TEMP,TEMP5	;TEMP5 .. "dY"
	mov	TEMP5,TEMP	
	rjmp	ESCLN	
ESCLSUB:	sub	TEMP5,YH	
ESCLN:	mov	TEMP3,TEMP5	;TEMP3 .. "N" .. pocet pixelu
	cp	TEMP5,TEMP4	
	brcc	ESCLKKROK	
	mov	TEMP3,TEMP4	
ESCLKKROK:	tst	TEMP4	;test deleni nulou
	breq	ESCLX0DIV	
	mov	TEMP,TEMP3	;krokX:=N div dx
	clr	TEMP2	
ESCLKKROKL1:	sub	TEMP,TEMP4	
	brlo	ESCLKKROK2	
	inc	TEMP2	;TEMP2 .. krokX
	rjmp	ESCLKKROKL1	
ESCLKKROK2:	add	TEMP,TEMP4	
	mov	REG0,TEMP	;REG0 .. zbytekX
	rjmp	ESCLX0DIE	
ESCLX0DIV:	ldi	TEMP2,0xFF	
	clr	REG0	
ESCLX0DIE:	tst	TEMP5	;test deleni nulou
	breq	ESCLY0DIV	
	mov	TEMP,TEMP3	;krokY:=N div dy
	clr	TEMP0	
ESCLKKROKL2:	sub	TEMP,TEMP5	
	brlo	ESCLZAPOR	
	inc	TEMP0	;TEMP0 .. krokY
	rjmp	ESCLKKROKL2	
ESCLZAPOR:	add	TEMP,TEMP5	
	mov	REG1,TEMP	;REG1 .. zbytekY
	rjmp	ESCLY0DIE	
ESCLY0DIV:	clr	TEMP0	
	dec	TEMP0	
	clr	REG1	
ESCLY0DIE:	cp	REG0,TEMP2	;porovnani zbytkuX a krokuX
	brcs	ECSLNODELX	
	mov	TEMP,TEMP3	;zbytekX:=N div zbytekX
	mov	COUNTER,REG0	
	clr	REG0	
ESCLZBL1:	sub	TEMP,COUNTER	
	brlo	ESCLZB2	
	inc	REG0	;REG0 .. pomocny krok zbytkuX
	rjmp	ESCLZBL1	
ECSLNODELX:	ldi	TEMP,0xFF	
	mov	REG0,TEMP	
ESCLZB2:	cp	REG1,TEMP0	;porovnani zbytkuY a krokuY
	brcs	ECSLNODELY	
	mov	TEMP,TEMP3	;zbytekY:=N div zbytekY
	mov	COUNTER,REG1	

Label	Assembly Code	Register / Variable	Comment
ESCLZBL2:	sub brlo inc rjmp	REG1 TEMP,COUNTER ESCLINCI REG1	;REG1 .. pomocny krok zbytkuY
ECSLNODELY:	ldi mov	ESCLZBL2 TEMP,0xFF REG1,TEMP	
ESCLINCI:	clr clr clr clr	COUNTER ZNAK ZL ZH	;COUNTER .. pocitadlo krokuX ;ZNAK .. pocitadlo krokuY ;ZL .. pocitadlo zbytkuX ;ZH .. pocitadlo zbytkuY
ESCLOOP:	tst breq dec inc inc inc inc cp brne inc clr	TEMP3 ESCLEND TEMP3 COUNTER ZNAK ZL ZH COUNTER,TEMP2 ESCLL2 YL COUNTER	
ESCLL2:	cp brne clr sbrc dec sbrs inc cp brne clr sbrc dec sbrs inc	ZNAK,TEMP0 ESCLL3 ZNAK STAV,1 YH STAV,1 YH ZL,REG0 ESCLL4 YL ZNAK ZH,REG1 ESCLL5 ZH STAV,1 YH STAV,1 YH	
ESCLL3:	cp brne inc clr	ZL,REG0 ESCLL4 YL ZNAK	
ESCLL4:	cp brne clr sbrc dec sbrs inc	ZH,REG1 ESCLL5 ZH STAV,1 YH STAV,1 YH	
ESCLL5:	push push push push push rcall rcall pop pop pop pop pop rjmp	TEMP2 TEMP3 TEMP4 YL YH UPRAVXY POINT YH YL TEMP4 TEMP3 TEMP2 ESCLOOP LOOP	;vykresleni bodu
ESCLEND:	rjmp	LOOP	
,*****			
;vykresleni plneho obdelniku			
ESCR:	rcall rcall mov mov add brcc mov com	VEMXY GETCH TEMP,ZNAK TEMP4,TEMP TEMP,YL ESCRY TEMP4,YL TEMP4	;TEMP4 .. velikost strany X
ESCRY:	rcall mov mov add brcc mov	GETCH TEMP,ZNAK TEMP5,TEMP TEMP,YH ESCRC TEMP5,YH	;TEMP5 .. velikost strany Y

	com	TEMP5	
ESCRC:	rcall	UPRAVXY	;TEMP3 .. zbytek (posun v ramci Bytu)
	mov	ZH,YH	
	mov	ZL,YL	
	mov	TEMP,TEMP3	;uprava zbytku v TEMP3 na "4-zbytek"
	ldi	TEMP3,0x04	;budeme posouvat doleva o tolik pixelu
	sub	TEMP3,TEMP	
	clr	TEMP2	
	sub	TEMP4,TEMP3	;TEMP4 .. zmenseni velikosti strany o zbytek
	brcc	ESCRZZ	
	add	TEMP4,TEMP3	
	sub	TEMP3,TEMP4	
	clr	TEMP0	
ESCRMA:	subi	TEMP4,0x01	
	brlo	ESCRMB	
	sec		
	rol	TEMP0	
ESCRMB:	rjmp	ESCRMA	
	subi	TEMP3,0x01	
	brlo	ESCRMCI	
	lsl	TEMP0	
ESCRMCI:	rjmp	ESCRMB	
	clr	TEMP4	
	clr	TEMP2	
	mov	TEMP,TEMP0	
	swap	TEMP	
	or	TEMP0,TEMP	
ESCRZZ:	rjmp	ESCRLOOP	
	subi	TEMP4,0x04	
	brlo	ESCRZZKI	
	inc	TEMP2	
ESCRZZKI:	rjmp	ESCRZZ	;TEMP2 .. pocet Bytu
	ldi	TEMP,0x04	
	add	TEMP4,TEMP	;TEMP4 .. konecny zbytek
	clr	TEMP0	
	mov	TEMP,TEMP3	
ESCRZZA:	subi	TEMP,0x01	
	brlo	ESCRZZAKI	
	sec		
	rol	TEMP0	
ESCRZZAKI:	rjmp	ESCRZZA	
	mov	TEMP,TEMP0	
	swap	TEMP	
	or	TEMP0,TEMP	;TEMP0 .. maska pro prvni Byte
ESCRKZ:	clr	TEMP	
	subi	TEMP4,0x01	
	brlo	ESCRZKKI	
	sec		
	ror	TEMP	
ESCRZKKI:	rjmp	ESCRKZ	
	mov	TEMP4,TEMP	
	swap	TEMP	
	or	TEMP4,TEMP	;TEMP4 .. maska konecneho Byte
ESCRLOOP:	subi	TEMP5,0x01	
	brlo	ZPETLOOP	
	mov	YL,ZL	
	mov	YH,ZH	
	adiw	Z,0x20	
	adiw	Z,0x20	
	ld	TEMP,Y	
	mov	MASKA,TEMP0	
	com	MASKA	
	and	TEMP,MASKA	
	mov	MASKA,TEMP0	
	and	MASKA,BARVA	
	or	TEMP,MASKA	
	st	Y+,TEMP	
	mov	TEMP,TEMP2	
ESCRSTRED:	subi	TEMP,0x01	
	brlo	ESCIREND	

	st	Y+,BARVA
	rjmp	ESCRSTRED
ESCREND:	ld	TEMP,Y
	mov	MASKA,TEMP4
	com	MASKA
	and	TEMP,MASKA
	mov	MASKA,TEMP4
	and	MASKA,BARVA
	or	TEMP,MASKA
	st	Y,TEMP
	rjmp	ESCRLOOP
ZPETLOOP:	rjmp	LOOP
.*****		
;vykresleni jedneho bodu		
ESCP:	rcall	VEMXY
	rcall	UPRAVXY
	rcall	POINT
POINT:	rjmp	LOOP
	ldi	TEMP2,0x88
	and	TEMP2,BARVA
	ldi	TEMP4,0x77
ESCPLOOP:	tst	TEMP3
	breq	ESCPCON
	lsr	TEMP2
	sec	
	ror	TEMP4
	dec	TEMP3
	rjmp	ESCPLOOP
ESCPCON:	ld	TEMP,Y
	and	TEMP,TEMP4
	or	TEMP,TEMP2
	st	Y,TEMP
	ret	
.*****		
;vymazani obrazovky		
ESCS:	rcall	CLRSCR
	sbrc	ZACPIS,6
	rjmp	ESCSB
	clr	POZX1
	clr	POZY1
	rjmp	LOOP
ESCSB:	clr	POZX2
	clr	POZY2
	rjmp	LOOP
.*****		
;nastaveni x pozice kursoru		
ESCX:	rcall	GETCH
	cp	ZNAK,0x2A
	brcs	ESCX2
	rjmp	LOOP
ESCX2:	ldi	TEMP,0x06
	mul	TEMP,ZNAK
	sbrs	ZACPIS,6
	mov	POZX1,REG0
	sbrc	ZACPIS,6
	mov	POZX2,REG0
	rjmp	LOOP
.*****		
;nastaveni y pozice kursoru		
ESCY:	rcall	GETCH
	cp	ZNAK,0x20
	brcs	ESCY2
	rjmp	LOOP
ESCY2:	ldi	TEMP,0x08
	mul	TEMP,ZNAK
	sbrs	ZACPIS,6
	mov	POZY1,REG0
	sbrc	ZACPIS,6
	mov	POZY2,REG0
	rjmp	LOOP

```

.*****
,
;vypise velky znak
ESCZ:      rcall      GETCH
           cpi        ZNAK,0xEB
           brcc       ESCZK2
           mov        YL,ZNAK
           rcall      GETCH
           cpi        ZNAK,0xE3
           brcc       ESCZK1
           mov        YH,ZNAK
           lsr        YH
           ror        YL
           lsr        YH
           ror        YL
           sbrs       STAV,0
           ldi        TEMP,0x80
           sbrc       STAV,0
           ldi        TEMP,0xC0
           add        YH,TEMP
           rcall      GETCH
           ldi        TEMP,8                ;nastaveni zacatku znaku v tabulce znaku
           mul        TEMP,ZNAK
           ldi        TEMP,0x10
           add        R1,TEMP
           movw       ZL,R0
           ldi        TEMP,7                ;presouvam znaky
DALSI RADEK: ldi        COUNTER,4
           lpm        TEMP2,Z+                ;vyber z tabulky znaku 1 Byte
YBITY:      clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,7
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,6
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,5
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,4
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,3
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,2
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           clr        TEMP4
           sbrc       TEMP2,1
           mov        TEMP4,BARVA
           st         Y+,TEMP4
           adiw       Y,59                ;tady bylo YL
           dec        COUNTER
           brne       YBITY
           dec        TEMP
           brne       DALSI RADEK
           rjmp       LOOP
ESCZK2:     rcall      GETCH
ESCZK1:     rcall      GETCH
           rjmp       LOOP
.*****
;podprogramy
.*****
;ceka na prichod znaku, ulozi ho do ZNAK
;vstup dat: ---
;pouziva: ---
;vola: ---
GETCH:      cp         ZAPISBUF,CTIBUF      ; 1
           breq       GETCH                 ; 1
           push       ZL                     ; 2
           push       ZH                     ; 2
           mov        ZL,CTIBUF             ; 1
           ldi        ZH,0x1                ; 1

```



```

ld      ZNAK,Z      ; 2
inc     CTIBUF      ; 1
pop     ZH          ; 2
pop     ZL          ; 2
ret

;vypise na obrazovku znak a upravi POZX, POZY
;vstup dat: ZNAK, POZX, POZY
;pouziva: TEMP,
;vola: SAVEZNAK
FORMFEED1:  sbrc      ZACPIS,6
             rjmp     FORMFEED1A
             clr      POZX1
             clr      POZY1
             rjmp     CLRSCR
FORMFEED1A:  clr      POZX2
             clr      POZY2
             rjmp     CLRSCR
WRITE:      sbrc      ZACPIS,6
            rjmp     WRITE2

;OBRAZOVKA1
WRITE1:      cpi      ZNAK,0x8      ;testuju BACKSPACE
             breq     BACKSPACE1
             cpi      ZNAK,0x0C     ;testuju FORMFEED
             breq     FORMFEED1
             cpi      ZNAK,0x9      ;testuju TAB
             breq     TAB1
             cpi      ZNAK,0xA      ;testuju LineFeed
             breq     KONECFCE
             cpi      ZNAK,0xD      ;testuju ENTER
             breq     ENTER1
             rcall    SAVEZNAK
; test, zda zbyva misto pro posun na radku 6 je zapsany znak + na dalsi volny
             ldi      TEMP,14
             add      TEMP,POZX1
             brcc     PRICTIPOZ1

; neni misto, musim posunout radek na dalsi
ENTER1:      clr      POZX1
             ldi      TEMP,8
             add      POZY1,TEMP
; pokud jsem se nedostal na 248, muzu ukoncit
             brcc     ENDWRITE1
; musim pouzit nejstarsi radek
             clr      YL      ;mazu nejstarsi zobrazovany radek
             mov     YH,ZACOB1
             clr      TEMP
             clr      TEMP2
CLRBYTE1:    st       Y+,TEMP2
             st       Y+,TEMP2
             dec      TEMP
             brne     CLRBYTE1
; radek je vymazany, musim odrolovat obrazovku
             inc      ZACOB1      ;roluju obrazovku 2x
             inc      ZACOB1
; a kontroluju, zda nejsem pres C000hex
             sbrs     YH,6
             rjmp     SETPOZY1
             ldi      TEMP,0x80
             mov     ZACOB1,TEMP
; ukazatel Y nechavam na plne obrazovce = 248 linka
SETPOZY1:    ldi      TEMP,248
             mov     POZY1,TEMP
ENDWRITE1:   ret
PRICTIPOZ1:  ldi      TEMP,6
             add      POZX1,TEMP
KONECFCE:    ret
;obsluha tabulatoru
TAB1:        ldi      TEMP,40      ;testuju zda je misto pro posledni TAB
             add      TEMP,POZX1
             brcc     TABRUN1
             ret

```

TABRUN1:	clr	TEMP	
	ldi	TEMP2,36	
TABLOOP1:	add	TEMP,TEMP2	
	mov	TEMP3,POZX1	
	sub	TEMP3,TEMP	
	brcc	TABLOOP1	
	mov	POZX1,TEMP	
	ret		
<i>;obsluha backspace</i>			
BACKSPACE1:	mov	TEMP,POZX1	
	subi	TEMP,0x06	
	brcc	BACKRUN1	
	ret		
BACKRUN1:	mov	POZX1,TEMP	
	push	STAV	
	andi	STAV,0xFB	
	rcall	SAVEZNAK	
	pop	STAV	
	ret		
.*****			
<i>;OBRAZOVKA2</i>			
FORMFEED2:	sbrc	ZACPIS,6	
	rjmp	FORMFEED2A	
	clr	POZX1	
	clr	POZY1	
	rjmp	CLRSCR	
FORMFEED2A:	clr	POZX2	
	clr	POZY2	
	rjmp	CLRSCR	
WRITE2:	cpi	ZNAK,0x8	<i>;testuju BACKSPACE</i>
	breq	BACKSPACE2	
	cpi	ZNAK,0xC	<i>;testuju FORMFEED</i>
	breq	FORMFEED2	
	cpi	ZNAK,0x9	<i>;testuju TAB</i>
	breq	TAB2	
	cpi	ZNAK,0xA	<i>;testuju LineFeed</i>
	breq	KONECFCE	
	cpi	ZNAK,0xD	<i>;testuju ENTER</i>
	breq	ENTER2	
	rcall	SAVEZNAK	
<i>; test, zda zbyva misto pro posun na radku 6 je zapsany znak + na dalsi volny</i>			
	ldi	TEMP,14	
	add	TEMP,POZX2	
	brcc	PRICTIPOZ2	
<i>; neni misto, musim posunout radek na dalsi</i>			
ENTER2:	clr	POZX2	
	ldi	TEMP,8	
	add	POZY2,TEMP	
<i>; pokud jsem se nedostal na 248, muzu ukoncit</i>			
	brcc	ENDWRITE2	
<i>; musim pouzit nejstarsi radek</i>			
	clr	YL	<i>;mazu nejstarsi zobrazovany radek</i>
	mov	YH,ZACOB2	
	clr	TEMP	
	clr	TEMP2	
CLRBYTE2:	st	Y+,TEMP2	
	st	Y+,TEMP2	
	dec	TEMP	
	brne	CLRBYTE2	
<i>; radek je vymazany, musim odrolovat obrazovku</i>			
	inc	ZACOB2	<i>;roluju obrazovku 2x</i>
	inc	ZACOB2	
<i>; a kontroluju, zda nejsem pres FFFF hex</i>			
	sbrc	YH,7	
	rjmp	SETPOZY2	
	ldi	TEMP,0xC0	
	mov	ZACOB2,TEMP	
<i>; ukazatel Y nechavam na plne obrazovce = 248 linka</i>			
SETPOZY2:	ldi	TEMP,248	
	mov	POZY2,TEMP	

```

ENDWRITE2:      ret
PRICTIPOZ2:     ldi          TEMP,6
                add          POZX2,TEMP
                ret

;obsluha tabulatoru
TAB2:           ldi          TEMP,40
                add          TEMP,POZX2
                brcc         TABRUN2
                ret

TABRUN2:        clr          TEMP
                ldi          TEMP2,36
                add          TEMP,TEMP2
                mov          TEMP3,POZX2
                sub          TEMP3,TEMP
                brcc         TABLOOP2
                mov          POZX2,TEMP
                ret

;obsluha backspace
BACKSPACE2:     mov          TEMP,POZX2
                subi         TEMP,6
                brcc         BACKRUN2
                ret

BACKRUN2:       mov          POZX2,TEMP
                push         STAV
                andi         STAV,0xFB
                rcall        SAVEZNAK
                pop          STAV
                ret

;vybere s tabulky a ulozi do externi pamneti znak
;vstup dat: Z(pozice pro vyber z tabulky), Y(pozice pro ulozeni do ext pamneti),
;          ZNAK, POZX, POZY
;pouziva: TEMP, TEMP2, TEMP3, TEMP4, MASKA
SAVEZNAK:       clr          TEMP3
                sbrc         ZACPIS,6
                rjmp         SAVEOBR2
                mov          YL,POZX1
                mov          YH,POZY1
                rjmp         SAVEZNAKU
                mov          YL,POZX2
                mov          YH,POZY2

SAVEOBR2:       mov          YH,POZY2

SAVEZNAKU:      lsr          YH
                ror          YL
                lsr          YH
                ror          YL
                ror          TEMP3
                ldi          TEMP,0x00
                sbrc         TEMP3,7
                ldi          TEMP,0xCC
                mov          MASKA,TEMP
                ldi          TEMP,0x33
                sbrc         TEMP3,7
                ldi          TEMP,0x00
                mov          TEMP3,TEMP

;uprava pozice pro ulozeni do pameti
                sbrc         ZACPIS,6
                rjmp         SAVEINI2
                add          YH,ZACOB1
                sbrs         YH,6
                rjmp         SETPAM
                ldi          TEMP,0xBF
                and          YH,TEMP
                rjmp         SETPAM
                add          YH,ZACOB2

SAVEINI2:       sbrc         YH,7
                rjmp         SETPAM
                ldi          TEMP,0xC0
                or           YH,TEMP

;vyber znaku z tabulky + priprava adresy do Z

```

SETPAM:	ldi	TEMP,8	<i>;nastaveni zacatku znaku v tabulce znaku</i>
	mul	TEMP,ZNAK	
	ldi	TEMP,0x10	
	add	R1,TEMP	
	movw	ZL,R0	
	ldi	TEMP,0x8	
	mov	TEMP0,TEMP	<i>;presouvam znaky - pocitadlo osmi radku</i>
<i>;zde zacina smycka</i>			
LOADZNAK:	lpm	TEMP2,Z+	<i>;TEMP2 .. zobrazovana data</i>
	andi	TEMP2,0xFC	
	sbrc	TEMP3,0	
	rjmp	LOADZNAKA	
	lsl	TEMP2	<i>;korekce dat v TEMP2 podle posunuti</i>
	lsl	TEMP2	
LOADZNAKA:	mov	TEMP4,TEMP2	
	andi	TEMP4,0x0F	<i>;TEMP4 .. data pro druhy Byte</i>
	mov	TEMP,TEMP4	
	swap	TEMP	
	or	TEMP4,TEMP	
	andi	TEMP2,0xF0	<i>;TEMP2 .. data pro prvni Byte</i>
	mov	TEMP,TEMP2	
	swap	TEMP	
	or	TEMP2,TEMP	
	ld	TEMP,Y	
	sbrs	STAV,2	
	and	TEMP,MASKA	
	and	TEMP2,BARVA	
	or	TEMP,TEMP2	
	st	Y+,TEMP	<i>;ulozeni prvniho Bytu</i>
	ld	TEMP,Y	
	sbrs	STAV,2	
	and	TEMP,TEMP3	
	and	TEMP4,BARVA	
	or	TEMP,TEMP4	
	st	Y+,TEMP	<i>;ulozeni druheho Bytu</i>
	adiw	Y,0x3E	
	dec	TEMP0	
	brne	LOADZNAK	
	ret		
<i>;podprogram pro vymazani obrazovky</i>			
<i>;vstup dat: -</i>			
<i>;pouziva: TEMP, TEMP2, TEMP3, Y</i>			
CLRSCR:	mov	YH,ZACPIS	<i>;pocatecni misto pro vyber z pamneti</i>
	sbrc	ZACPIS,6	
	mov	ZACOB2,YH	
	sbrs	ZACPIS,6	
	mov	ZACOB1,YH	
	ldi	YL,0x00	
	clr	TEMP3	
	ldi	TEMP2,64	
DATA1:	clr	TEMP	<i>;provede 64 znaku x 256 radku</i>
DATA2:	st	Y+,TEMP3	<i>;tam kde ukazuje Y sype 0</i>
	dec	TEMP	
	brne	DATA2	
	dec	TEMP2	
	brne	DATA1	
	ret		
<i>;podprogram pro nasteni souradnic X a Y,</i>			
<i>;vystup dat: Y .. adresa pameti; TEMP3 .. zbytek po deleni 4 (posun v Bytu)</i>			
<i>;vstup dat: -</i>			
<i>;pouziva: TEMP3, Y, GETCH</i>			
VEMXY :	rcall	GETCH	
	mov	YL,ZNAK	
	rcall	GETCH	
	mov	YH,ZNAK	
	ret		
UPRAVXY:	clr	TEMP3	
	lsl	YH	
	ror	YL	
	ror	TEMP3	

```

        lsr                YH
        ror                YL
        rol                TEMP3
        rol                TEMP3
        sbrs               ZACPIS,6
        ldi                TEMP,0x80
        sbrc               ZACPIS,6
        ldi                TEMP,0xC0
        add                YH,TEMP
        ret

;*****
;slouzi k vypsani textu na obrazovku
;vstup dat: Z .. ukazatel do tabulky na text ukonceny 0x00
;vystup dat: -
;pouziva: ZNAK, Z,
VYPISTXT:        lpm                ZNAK,Z+
                 tst                ZNAK
                 breq             VYPISTXTE
                 push             ZL
                 push             ZH
                 rcall            WRITE
                 pop              ZH
                 pop              ZL
                 rjmp             VYPISTXT
VYPISTXTE:        ret

;*****
;uvodni vypis
.org                UVOD
.dw                0x6C41                ;Al
.dw                0x6870                ;ph
.dw                0x6E61                ;an
.dw                0x6D75                ;um
.dw                0x7265                ;er
.dw                0x6369                ;ic
.dw                0x2620                ;&
.dw                0x6720                ;g
.dw                0x6172                ;ra
.dw                0x6870                ;ph
.dw                0x6369                ;ic
.dw                0x5420                ;T
.dw                0x2056                ;V
.dw                0x6964                ;di
.dw                0x7073                ;sp
.dw                0x616C                ;la
.dw                0x0D79                ;y
.dw                0x4900                ;l
.dw                0x706E                ;np
.dw                0x7475                ;ut
.dw                0x203A                ;:
.dw                0x5352                ;RS
.dw                0x3332                ;23
.dw                0x2C32                ;2,
.dw                0x3920                ;9
.dw                0x3036                ;60
.dw                0x2030                ;0
.dw                0x6442                ;bd
.dw                0x0D2C                ;,
.dw                0x2020                ;
.dw                0x2020                ;
.dw                0x2020                ;
.dw                0x3820                ;8
.dw                0x6220                ;b
.dw                0x7469                ;it
.dw                0x2C73                ;s,
.dw                0x6E20                ;n
.dw                0x206F                ;o
.dw                0x6170                ;pa
.dw                0x6972                ;ri
.dw                0x7974                ;ty
.dw                0x202C                ;,

```

.dw	0x200D	
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x2032	;2
.dw	0x7473	;st
.dw	0x706F	;op
.dw	0x6220	;b
.dw	0x7469	;it
.dw	0x2073	;s
.dw	0x320D	;2
.dw	0x3635	;56
.dw	0x3278	;x2
.dw	0x3635	;56
.dw	0x7020	;p
.dw	0x7869	;ix
.dw	0x6C65	;el
.dw	0x202C	;
.dw	0x6F66	;fo
.dw	0x7275	;ur
.dw	0x6320	;c
.dw	0x6C6F	;ol
.dw	0x726F	;or
.dw	0x2073	;s
.dw	0xB200	;
.dw	0xB200	;
.dw	0xB200	;
.dw	0x0D00	;
.dw	0x280D	;(
.dw	0x2963	;c)
.dw	0x5220	;R
.dw	0x6461	;ad
.dw	0x6D69	;im
.dw	0x5020	;P
.dw	0x6365	;ec
.dw	0x6168	;ha
.dw	0x2C6C	;l,
.dw	0x7220	;r
.dw	0x6461	;ad
.dw	0x6D69	;im
.dw	0x702E	;p
.dw	0x6365	;ec
.dw	0x6168	;ha
.dw	0x406C	;l@
.dw	0x6573	;se
.dw	0x6E7A	;zn
.dw	0x6D61	;am
.dw	0x632E	;c
.dw	0x0D7A	;z
.dw	0x7468	;ht
.dw	0x7074	;tp
.dw	0x2F3A	;:/
.dw	0x722F	;/r
.dw	0x6461	;ad
.dw	0x6D69	;im
.dw	0x782E	;x
.dw	0x2E66	;f.
.dw	0x7A63	;cz
.dw	0x0000	;
;tabulka znaku		
.org	TABULKA	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak

[illegible]

.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0xF8F8	;netisknutelny znak
.dw	0xF8F8	
.dw	0xF8F8	
.dw	0x0000	;
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x2020	;!
.dw	0x2020	
.dw	0x0020	
.dw	0x0020	
.dw	0x5050	;"
.dw	0x0050	;
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x5050	;;#
.dw	0x50F8	
.dw	0x50F8	
.dw	0x0050	
.dw	0x7020	;\$
.dw	0x70A0	
.dw	0x7028	
.dw	0x0020	
.dw	0xD8D0	;%

.dw	0x2010	
.dw	0x9840	
.dw	0x0018	
.dw	0x5020	;&
.dw	0x6050	
.dw	0x90A8	
.dw	0x0068	
.dw	0x2020	;'
.dw	0x0040	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x2010	;(
.dw	0x4040	
.dw	0x2040	
.dw	0x0010	
.dw	0x2040	;)
.dw	0x1010	
.dw	0x2010	
.dw	0x0040	
.dw	0x2000	;*
.dw	0x70A8	
.dw	0x20A8	
.dw	0x0000	
.dw	0x2000	;+
.dw	0xF820	
.dw	0x2020	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	;;
.dw	0x0000	
.dw	0x4040	
.dw	0x0080	
.dw	0x0000	;-
.dw	0xF800	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	;-
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x0040	
.dw	0x0800	;/
.dw	0x2010	
.dw	0x8040	
.dw	0x0000	
.dw	0x8870	;0
.dw	0xA898	
.dw	0x88C8	
.dw	0x0070	
.dw	0x6020	;1
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0070	
.dw	0x8870	;2
.dw	0x3008	
.dw	0x8040	
.dw	0x00F8	
.dw	0x08F8	;3
.dw	0x3010	
.dw	0x8808	
.dw	0x0070	
.dw	0x3010	;4
.dw	0x9050	
.dw	0x10F8	
.dw	0x0010	
.dw	0x80F8	;5
.dw	0x08F0	
.dw	0x8808	
.dw	0x0070	
.dw	0x4038	;6
.dw	0xF080	
.dw	0x8888	

.dw	0x0070	
.dw	0x08F8	;7
.dw	0x2010	
.dw	0x4040	
.dw	0x0040	
.dw	0x8870	;8
.dw	0x7088	
.dw	0x8888	
.dw	0x0070	
.dw	0x8870	;9
.dw	0x7088	
.dw	0x1008	
.dw	0x00E0	
.dw	0x0000	::
.dw	0x0000	
.dw	0x0040	
.dw	0x0040	
.dw	0x0000	::
.dw	0x0020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0040	
.dw	0x2010	; <
.dw	0x8040	
.dw	0x2040	
.dw	0x0010	
.dw	0x0000	; =
.dw	0x00F8	
.dw	0x00F8	
.dw	0x0000	
.dw	0x2040	; >
.dw	0x0810	
.dw	0x2010	
.dw	0x0040	
.dw	0x8870	; ?
.dw	0x1008	
.dw	0x0020	
.dw	0x0020	
.dw	0x8870	; @
.dw	0x6808	
.dw	0xA8A8	
.dw	0x0070	
.dw	0x5020	; A
.dw	0x8888	
.dw	0x88F8	
.dw	0x0088	
.dw	0x88F0	; B
.dw	0xF088	
.dw	0x8888	
.dw	0x00F0	
.dw	0x8870	; C
.dw	0x8080	
.dw	0x8880	
.dw	0x0070	
.dw	0x48F0	; D
.dw	0x4848	
.dw	0x4848	
.dw	0x00F0	
.dw	0x80F8	; E
.dw	0xF080	
.dw	0x8080	
.dw	0x00F8	
.dw	0x80F8	; F
.dw	0xF080	
.dw	0x8080	
.dw	0x0080	
.dw	0x8070	; G
.dw	0x8080	
.dw	0x8898	
.dw	0x0078	
.dw	0x8888	; H

.dw	0xF888	
.dw	0x8888	
.dw	0x0088	
.dw	0x2070	;I
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0070	
.dw	0x0808	;J
.dw	0x0808	
.dw	0x8888	
.dw	0x0070	
.dw	0x9088	;K
.dw	0xC0A0	
.dw	0x90A0	
.dw	0x0088	
.dw	0x8080	;L
.dw	0x8080	
.dw	0x8080	
.dw	0x00F8	
.dw	0xD888	;M
.dw	0xA8A8	
.dw	0x8888	
.dw	0x0088	
.dw	0x8888	;N
.dw	0xB8C8	
.dw	0x8898	
.dw	0x0088	
.dw	0x8870	;O
.dw	0x8888	
.dw	0x8888	
.dw	0x0070	
.dw	0x88F0	;P
.dw	0xF088	
.dw	0x8080	
.dw	0x0080	
.dw	0x8870	;Q
.dw	0x8888	
.dw	0x90B8	
.dw	0x0068	
.dw	0x88F0	;R
.dw	0xF088	
.dw	0x90B0	
.dw	0x0088	
.dw	0x8870	;S
.dw	0x7080	
.dw	0x8808	
.dw	0x0070	
.dw	0x20F8	;T
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0020	
.dw	0x8888	;U
.dw	0x8888	
.dw	0x8888	
.dw	0x0070	
.dw	0x8888	;V
.dw	0x5088	
.dw	0x2050	
.dw	0x0020	
.dw	0x8888	;W
.dw	0xA888	
.dw	0xA8A8	
.dw	0x0050	
.dw	0x8888	;X
.dw	0x2050	
.dw	0x8850	
.dw	0x0088	
.dw	0x8888	;Y
.dw	0x2050	
.dw	0x2020	

.dw	0x0020	
.dw	0x08F8	;Z
.dw	0x2010	
.dw	0x8040	
.dw	0x00F8	
.dw	0x80E0	;
.dw	0x8080	
.dw	0x8080	
.dw	0x00E0	
.dw	0x8000	;\
.dw	0x2040	
.dw	0x0810	
.dw	0x0000	
.dw	0x0838	;
.dw	0x0808	
.dw	0x0808	
.dw	0x0038	
.dw	0x8870	;
.dw	0x0000	^
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	;
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x00F8	
.dw	0x2020	;
.dw	0x0020	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	
.dw	0x0000	;a
.dw	0x0870	
.dw	0x8878	
.dw	0x0078	
.dw	0x8080	;b
.dw	0xC8B0	
.dw	0x8888	
.dw	0x00F0	
.dw	0x0000	;c
.dw	0x8070	
.dw	0x8880	
.dw	0x0070	
.dw	0x0808	;d
.dw	0x9868	
.dw	0x8888	
.dw	0x0078	
.dw	0x0000	;e
.dw	0x8870	
.dw	0x80F8	
.dw	0x0070	
.dw	0x4830	;f
.dw	0xE040	
.dw	0x4040	
.dw	0x0040	
.dw	0x7800	;g
.dw	0x8888	
.dw	0x0878	
.dw	0x0070	
.dw	0x8080	;h
.dw	0xC8B0	
.dw	0x8888	
.dw	0x0088	
.dw	0x0020	;i
.dw	0x2060	
.dw	0x2020	
.dw	0x0070	
.dw	0x0010	;j
.dw	0x1030	
.dw	0x9010	
.dw	0x0060	
.dw	0x8080	;k

.dw	0xA090	
.dw	0xA0C0	
.dw	0x0090	
.dw	0x2060	;l
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0070	
.dw	0x0000	;m
.dw	0xA8D0	
.dw	0x88A8	
.dw	0x0088	
.dw	0x0000	;n
.dw	0xC8B0	
.dw	0x8888	
.dw	0x0088	
.dw	0x0000	;o
.dw	0x8870	
.dw	0x8888	
.dw	0x0070	
.dw	0x0000	;p
.dw	0x88F0	
.dw	0x80F0	
.dw	0x0080	
.dw	0x0000	;q
.dw	0x9868	
.dw	0x0878	
.dw	0x0008	
.dw	0x0000	;r
.dw	0xC8B0	
.dw	0x8080	
.dw	0x0080	
.dw	0x0000	;s
.dw	0x8070	
.dw	0x0870	
.dw	0x00F0	
.dw	0x4040	;t
.dw	0x40E0	
.dw	0x4840	
.dw	0x0030	
.dw	0x0000	;u
.dw	0x8888	
.dw	0x9888	
.dw	0x0068	
.dw	0x0000	;v
.dw	0x8888	
.dw	0x5088	
.dw	0x0020	
.dw	0x0000	;w
.dw	0x8888	
.dw	0xA8A8	
.dw	0x0050	
.dw	0x0000	;x
.dw	0x5088	
.dw	0x5020	
.dw	0x0088	
.dw	0x0000	;y
.dw	0x8888	
.dw	0x0878	
.dw	0x0070	
.dw	0x0000	;z
.dw	0x10F8	
.dw	0x4020	
.dw	0x00F8	
.dw	0x2010	;{
.dw	0x4020	
.dw	0x2020	
.dw	0x0010	
.dw	0x2020	;
.dw	0x2020	
.dw	0x2020	

```

.dw          0x0020
.dw          0x1020          ;}
.dw          0x0810
.dw          0x1010
.dw          0x0020
.dw          0xB068          ;~
.dw          0x0000
.dw          0x0000
.dw          0x0000
.DSEG        ; Start data segment
.dw          0x0707

```

2. Program pro MC9S08QG8

```

/*****
*
*                               Osciloskop
*
* (c) Radim Pechal, radim.pechal@seznam.cz
* http://radim.xf.cz/
*
* v. 1.0 z data 4. 3. 2007
*
*****/
#include <hidef.h>
#include "derivative.h"
volatile byte _NVICSTRM @0x0000FFAF;
#define NVICSTRM _NVICSTRM
#define hi_baud 9600
#define fei1_spd 8500000/16/hi_baud
byte pole[250];
byte trigger=0x64;
byte stav=0x06;
// stav.0 hrana 0=vzestupna; 1=sestupna
// stav.1 0=unipolar 1=bipolar
// stav.2 0=synchro 1=free
// stav.3 0=mereni 1=hold
// stav.4 0=free run 1=one shot
// stav.5 0=DC 1=AC
byte timebase=7;
// timebase == 0 .. 50us/div
// timebase == 1 .. 100us/div
// timebase == 2 .. 200us/div
// timebase == 3 .. 500us/div
// timebase == 4 .. 1ms/div
// timebase == 5 .. 2ms/div
// timebase == 6 .. 5ms/div
// timebase == 7 .. 10ms/div
// timebase == 8 .. 20ms/div
// timebase == 9 .. 50ms/div
// timebase ==10 .. 100ms/div
// timebase ==11 .. 200ms/div
// timebase ==12 .. 500ms/div
// timebase ==13 .. 1 s/div
// timebase ==14 .. 2 s/div
byte gain=6;
// gain == 0 .. 10mV/div zesileni 50 vstup 1 : 1
// gain == 1 .. 20mV/div zesileni 25 vstup 1 : 1
// gain == 2 .. 50mV/div zesileni 10 vstup 1 : 1
// gain == 3 .. 100mV/div zesileni 5 vstup 1 : 1
// gain == 4 .. 200mV/div zesileni 2.5 vstup 1 : 1
// gain == 5 .. 500mV/div zesileni 1 vstup 1 : 1
// gain == 6 .. 1 V/div zesileni 50 vstup 1 : 100
// gain == 7 .. 2 V/div zesileni 25 vstup 1 : 100
// gain == 8 .. 5 V/div zesileni 10 vstup 1 : 100
// gain == 9 .. 10 V/div zesileni 5 vstup 1 : 100
// gain ==10 .. 20 V/div zesileni 2.5 vstup 1 : 100
// gain ==11 .. 50 V/div zesileni 1 vstup 1 : 100
byte Xhold;
byte screen=0;
byte mergain;
byte mertimebase;
byte obrX=0xF;
byte obrY=0xF;
void feedCOP() {
    if (PTAD_PTAD5 == 1)
        SRS = 1;
    if (SPMSC1_LVDF == 1) {
        PTBD = PTBD^0x10;
        SPMSC1_LVDACK = 1;
    }
}
// Pole hodnot namerenych AD0
// Trigrovaci uroven AD prevodniku
// Nastaveni osciloskopu
// Promenna urcujici X pozici pro Hold
// Pomocna promenna pro Free

```

```

}
// Funkce pro prepínání mezi vnitřními hodinami
void ics_intclk(byte C1, byte C2) {
    byte i;
    if (NVICSTRM != 0xFF) {
        ICSTRM = NVICSTRM;
    }
    ICSC1 = C1;
    for (i=0x10; i>0; i--){
        feedCOP();
    }
    ICSC2 = C2;
    while (ICSC1_CLKS != ICSSC_CLKST) {}
}

void SendChar(char znak) {
    byte i;
    i = SCIS1;
    SCID = znak;
    while(!SCIS1_TDRE){
        feedCOP();
    };
    while(!SCIS1_TC){
        feedCOP();
    };
}

void SendMsg(char msg[]) {
    byte ix=0;
    byte dummy;
    byte nxt_char;
    dummy = SCIS1;
    nxt_char = msg[ix++];
    while(nxt_char != 0x00) {
        SCID = nxt_char;
        nxt_char = msg[ix++];
        while(!SCIS1_TDRE){
            feedCOP();
        };
    }
    while(!SCIS1_TC){
        feedCOP();
    };
}

// *****
// *          FUNKCE PRO CEKANI          *
// *****

void Cekej10ms(void) {
    byte i,j;
    for(i=0; i<19; i++)
        for(j=0; j<255; j++) asm{
            STA    SRS
        }
}

void Cekej20ms(void) {
    byte i,j;
    for(i=0; i<39; i++)
        for(j=0; j<255; j++) asm{
            STA    SRS
        }
}

void Cekej100ms(void){
    byte i,j;
    for(i=0; i<196; i++)
        for(j=0; j<255; j++) asm{
            STA    SRS
        }
}

// *****
// *          FUNKCE PRO MERENI          *
// *****

byte ADQuickSynchro() {

```



```

word ukazat;
byte counter1, counter2, counter3;
counter1 = 0;
counter2 = 0;
counter3 = 10;
// Pretypuji adresu pole (prekladac v ASM casti to odmital)
ukazat=(unsigned int)pole;
if (stav & 0x1)
asm{
; Zakaz preruseni
CLI
; Priprav ukazatel na zacatek pole
LDHX ukazat
; Cekani na komparacni uroven pri vzestupne hrane
LDA trigger
WAITL: STA SRS
DBNZ counter1,WAITLA
DBNZ counter2,WAITLA
DBNZ counter3,WAITLA
JMP ERTRIG
WAITLA: CMP ADCRL
BLO WAITL
; ... a pak vyskocit nad komparacni uroven
WAITH: STA SRS
DBNZ counter1,WAITHA
DBNZ counter2,WAITHA
DBNZ counter3,WAITHA
JMP ERTRIG
WAITHA: CMP ADCRL
BHS WAITH
}
else
asm{
; Zakaz preruseni
CLI
; Priprav ukazatel na zacatek pole
LDHX ukazat
; Cekani na komparacni uroven pri sestupne hrane
LDA trigger
WAITSH: STA SRS
DBNZ counter1,WAITSHA
DBNZ counter2,WAITSHA
DBNZ counter3,WAITSHA
JMP ERTRIG
WAITSHA: CMP ADCRL
BHS WAITSH
; ... a pak spadnout pod komparacni uroven
WAITSL: STA SRS
DBNZ counter1,WAITSLA
DBNZ counter2,WAITSLA
DBNZ counter3,WAITSLA
JMP ERTRIG
WAITSLA: CMP ADCRL
BLO WAITSL
}
asm {
; "A" registr pouziju jako pocitadlo
MERENI: LDA #$FA ; Pocitadlo nastaveno na 250
; A zaznamenam data (po 17 Bus cyklech) do pameti
LOOP: MOV ADCRL,X+ ; 5 Bus cycles
NOP ; 1 (1)
NOP ; 1 (2)
NOP ; 1 (3)
NOP ; 1 (4)
NOP ; 1 (5)
NOP ; 1 (6)
NOP ; 1 (7)
NOP ; 1 (8)
DBNZA LOOP ; 4 Bus cycles
; Povolim preruseni

```

```

        SEI
        ; Ulozeni navratove hodnoty do counter1
        LDA    #0x0
        JMP    KONEC
ERTRIG: LDA    #0x1
KONEC:  STA    counter1
    }
    return(counter1);
}

byte ADnormalSynchro(byte speed) {
    word ukazat;
    byte i, counter1, counter2, counter3;
    counter1 = 0;
    counter2 = 0;
    counter3 = 10;
    // Pretypuji adresu pole (prekladac v ASM casti to odmital)
    ukazat=(unsigned int)pole;
    if (stav & 0x1)
        asm{
            ; Zakaz preruseni
            CLI
            ; Priprav ukazatel na zacatek pole
            LDHX ukazat
            ; Cekani na komparacni uroven pri vzestupne hrane
            LDA    trigger
        WAITL: STA    SRS
                DBNZ counter1,WAITLA
                DBNZ counter2,WAITLA
                DBNZ counter3,WAITLA
                JMP    ERTRIG
        WAITLA: CMP    ADCRL
                BLO    WAITL
            ; ... a pak vyskocit nad komparacni uroven
        WAITH: STA    SRS
                DBNZ counter1,WAITHA
                DBNZ counter2,WAITHA
                DBNZ counter3,WAITHA
                JMP    ERTRIG
        WAITHA: CMP    ADCRL
                BHI    WAITH
        }
    else
        asm{
            ; Zakaz preruseni
            CLI
            ; Priprav ukazatel na zacatek pole
            LDHX ukazat
            ; Cekani na komparacni uroven pri sestupne hrane
            LDA    trigger
        WAITSH: STA    SRS
                DBNZ counter1,WAITSHA
                DBNZ counter2,WAITSHA
                DBNZ counter3,WAITSHA
                JMP    ERTRIG
        WAITSHA: CMP    ADCRL
                BHI    WAITSH
            ; ... a pak spadnout pod komparacni uroven
        WAITSL: STA    SRS
                DBNZ counter1,WAITSLA
                DBNZ counter2,WAITSLA
                DBNZ counter3,WAITSLA
                JMP    ERTRIG
        WAITSLA: CMP    ADCRL
                BLO    WAITSL
        }
    asm {
        ; "A" registr pouziju jako pocitadlo
        LDA    #$FA    ; Pocitadlo nastaveno na 250
        ; A zaznamenam data (po 17 Bus cyklech) do pameti
        LOOPL: MOV    ADCRL,X+    ; 5 Bus cycles
    }
}

```

STA i	; 5
LDA speed	; 5 (15)
NOP	; 1 (1)
NOP	; 1 (2)
NOP	; 1 (3)
NOP	; 1 (4)
NOP	; 1 (5)
NOP	; 1 (6)
NOP	; 1 (7)
NOP	; 1 (8)
NOP	; 1 (9)
DECA	; 1
BEQ LOOPLC	; 3 (25)
LOOPS: NOP	; 1 (1)
NOP	; 1 (2)
NOP	; 1 (3)
NOP	; 1 (4)
NOP	; 1 (5)
NOP	; 1 (6)
NOP	; 1 (7)
NOP	; 1 (8)
NOP	; 1 (9)
NOP	; 1 (10)
NOP	; 1 (11)
NOP	; 1 (12)
NOP	; 1 (13)
DBNZA LOOPS	; 4
LOOPLC: LDA i	; 5
DBNZA LOOPLC	; 4 Bus cycles (34)

; Povolim preruseni

SEI

; Ulozeni navratove hodnoty do counter1

LDA #0x0

JMP KONEC

ERTRIG: LDA #0x1

KONEC: STA counter1

}

return(counter1);

}

Bool ADhigher(void){

byte i;

for (i = 0; i<10; i++){

if (ADCRL<trigger) return(0);

asm{

STA SRS

STA SRS

STA SRS

STA SRS

STA SRS

}

return(1);

}

Bool ADlower(void){

byte i;

for (i = 0; i<10; i++){

if (ADCRL>trigger) return(0);

asm{

STA SRS

STA SRS

STA SRS

STA SRS

STA SRS

}

return(1);

}

byte ADslowSynchro(void){

byte i;

word counter;

```

counter = 10000;
if (stav & 0x01){
    while ((ADhigher())&&(counter>0)) counter--;
    if (counter) while ((ADlower())&&(counter>0)) counter--;
} else {
    while ((ADlower())&&(counter>0)) counter--;
    if (counter) while ((ADhigher())&&(counter>0)) counter--;
}
if (counter){
// Nastaveni casovace
    MTIMSC = 0x30;
    MTIMMOD = 0x6A;
    MTIMCLK = 0x06;
    MTIMSC = 0x00;
    for (i = 0; i<250; i++){
        pole[i] = ADCRL;
        while (!(MTIMSC & 0x80)) SRS = 42;
        MTIMSC = 0;
    }
    MTIMSC = 0x30;
}
return(!((byte)counter));
}
byte ADveryslowSynchro(byte t){
    byte i,n;
    word counter;
// Nastaveni zobrazovani nezobrazovane obrazovky
    if (!(stav & 0x08)){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('V');
        if (screen == 1) SendChar('1');
        else SendChar('2');
    }
    Cekej20ms();
    SendChar(0x1B);
    SendChar('G');
    SendChar(0x03);
    SendChar(0x0FA);
    counter = 10000;
    if (stav & 0x01){
        while ((ADhigher())&&(counter>0)) counter--;
        if (counter) while ((ADlower())&&(counter>0)) counter--;
    } else {
        while ((ADlower())&&(counter>0)) counter--;
        if (counter) while ((ADhigher())&&(counter>0)) counter--;
    }
    if (counter){
// Nastaveni casovace
        MTIMSC = 0x30;
        MTIMMOD = 0x85;
        MTIMCLK = 0x07;
        MTIMSC = 0x00;
        for (i = 0; i<250; i++){
            pole[i] = ADCRL;
            if (stav & 0x2){
                if (pole[i]>(byte)200) SendChar(10);
                else SendChar((byte)((byte)200-(byte)pole[i])+(byte)10);
            } else{
                n = ((pole[i] * 158)>>8) * 2;
                if (n>(byte)200) SendChar(10);
                else SendChar((byte)((byte)200-(byte)n)+(byte)10);
            }
            for (n = 0; n<t ; n++){
                while (!(MTIMSC & 0x80)) SRS = 42;
                MTIMSC = 0;
            }
        }
        MTIMSC = 0x30;
    } else {
        if (stav & 0x01) for (i = 0; i<250; i++) SendChar(210);
    }
}

```

```

        else for (i = 0; i<250; i++) SendChar(10);
        SendMsg("No Synchro");
    }
    return((byte)counter);
}
byte ADSynchro(void) {
    byte i;
    switch (timebase){
        case 0 : i = ADquickSynchro(); break;
        case 1 : i = ADnormalSynchro(1); break;
        case 2 : i = ADnormalSynchro(4); break;
        case 3 : i = ADnormalSynchro(9); break;
        case 4 : i = ADnormalSynchro(19); break;
        case 5 : i = ADnormalSynchro(49); break;
        case 6 : i = ADnormalSynchro(99); break;
        case 7 : i = ADnormalSynchro(199); break;
        case 8 : i = ADslowSynchro(); break;
        case 9 : i = ADveryslowSynchro(1); break;
        case 10 : i = ADveryslowSynchro(2); break;
        case 11 : i = ADveryslowSynchro(4); break;
        case 12 : i = ADveryslowSynchro(10); break;
        case 13 : i = ADveryslowSynchro(20); break;
        case 14 : i = ADveryslowSynchro(40); break;
    }
    return i;
}
// Nejrychlejsi sejmuti signalu
void ADquickFree() {
    word ukazat;
    // Pretypuji adresu pole (prekladac v ASM casti to odmital)
    ukazat=(unsigned int)pole;
    asm {
        ; Zakaz preruseni
        CLI
        ; Priprav ukazatel na zacatek pole
        LDHX ukazat
        ; "A" registr pouziju jako pocitadlo
        MERENI: LDA #F0A ; Pocitadlo nastaveno na 250
        ; A zaznamenam data (po 17 Bus cyklech) do pameti
        LOOP: MOV ADCRL,X+ ; 5 Bus cycles
                NOP ; 1 (1)
                NOP ; 1 (2)
                NOP ; 1 (3)
                NOP ; 1 (4)
                NOP ; 1 (5)
                NOP ; 1 (6)
                NOP ; 1 (7)
                NOP ; 1 (8)
                DBNZA LOOP ; 4 Bus cycles
        ; Povolim preruseni
        SEI
    }
}
// Sejmuti signalu se spomalenim podle konstanty
void ADnormalFree(byte speed) {
    word ukazat;
    byte i;
    // Pretypuji adresu pole (prekladac v ASM casti to odmital)
    ukazat=(unsigned int)pole;
    asm {
        ; Zakaz preruseni
        CLI
        ; Priprav ukazatel na zacatek pole
        LDHX ukazat
        ; "A" registr pouziju jako pocitadlo
        LDA #F0A ; Pocitadlo nastaveno na 250
        ; A zaznamenam data (po 17 Bus cyklech) do pameti
        LOOPL: MOV ADCRL,X+ ; 5 Bus cycles
                STA i ; 5
                LDA speed ; 5 (15)
    }
}

```

```

NOP                                ; 1 (1)
NOP                                ; 1 (2)
NOP                                ; 1 (3)
NOP                                ; 1 (4)
NOP                                ; 1 (5)
NOP                                ; 1 (6)
NOP                                ; 1 (7)
NOP                                ; 1 (8)
NOP                                ; 1 (9)
DECA                                ; 1
BEQ  LOOPLC                        ; 3 (25)
LOOPS: NOP                          ; 1 (1)
NOP                                ; 1 (2)
NOP                                ; 1 (3)
NOP                                ; 1 (4)
NOP                                ; 1 (5)
NOP                                ; 1 (6)
NOP                                ; 1 (7)
NOP                                ; 1 (8)
NOP                                ; 1 (9)
NOP                                ; 1 (10)
NOP                                ; 1 (11)
NOP                                ; 1 (12)
NOP                                ; 1 (13)
DBNZA  LOOPS                       ; 4
LOOPLC: LDA  i                      ; 5
        DBNZA  LOOPLC              ; 4 Bus cycles (34)
; Povolim prerusení
SEI
}
}

void ADslowFree(void){
    byte i;
    // Nastavení casovace
    MTIMSC = 0x30;
    MTIMMOD = 0x6A;
    MTIMCLK = 0x06;
    MTIMSC = 0x00;
    for (i = 0; i<250; i++){
        pole[i] = ADCRL;
        while (!(MTIMSC & 0x80)) SRS = 42;
        MTIMSC = 0;
    }
    MTIMSC = 0x30;
}

void ADveryslowFree(byte t){
    byte i,n;
    // Nastavení zobrazování nezobrazované obrazovky
    if (!(stav & 0x08)){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('V');
        if (screen == 1) SendChar('1');
        else SendChar('2');
    }
    Cekej20ms();
    SendChar(0x1B);
    SendChar('G');
    SendChar(0x03);
    SendChar(0x0FA);
    // Nastavení casovace
    MTIMSC = 0x30;
    MTIMMOD = 0x85;
    MTIMCLK = 0x07;
    MTIMSC = 0x00;
    for (i = 0; i<250; i++){
        pole[i] = ADCRL;
        if (stav & 0x2){
            if (pole[i]>(byte)200) SendChar(10);
            else SendChar((byte)((byte)200-(byte)pole[i])+(byte)10);
        } else{

```

```

    n = ((pole[i] * 158)>>8) * 2;
    if (n>(byte)200) SendChar(10);
    else SendChar((byte)((byte)200-(byte)n)+(byte)10);
}
for (n = 0; n<t ; n++){
    while (!(MTIMSC & 0x80)) SRS = 42;
    MTIMSC = 0;
}
}
MTIMSC = 0x30;
}
void ADFree(void) {
    switch (timebase) {
        case 0 : ADquickFree(); break;
        case 1 : ADnormalFree(1); break;
        case 2 : ADnormalFree(4); break;
        case 3 : ADnormalFree(9); break;
        case 4 : ADnormalFree(19); break;
        case 5 : ADnormalFree(49); break;
        case 6 : ADnormalFree(99); break;
        case 7 : ADnormalFree(199); break;
        case 8 : ADslowFree(); break;
        case 9 : ADveryslowFree(1); break;
        case 10 : ADveryslowFree(2); break;
        case 11 : ADveryslowFree(4); break;
        case 12 : ADveryslowFree(10); break;
        case 13 : ADveryslowFree(20); break;
        case 14 : ADveryslowFree(40); break;
    }
}
// *****
// *          FUNKCE GRAF          *
// *****
void HoldValue(byte X);
void Ramec(void);
void Graf(void) {
    byte i=0;
    word n;
// Nastaveni zapisu na nezobrazovanou obrazovku a vymalovani Ramce
    SendChar(0x1B);
    SendChar('W');
    if (screen == 1) {
        SendChar('2');
        screen = 0;
    }
    else {
        screen = 1;
        SendChar('1');
    }
    Ramec();
// Provedeni mereni
    if (!(stav & 0x08)){
        if (stav & 0x4) ADFree();
        else i=ADSynchro();
        mertimebase=timebase;
        mergain=gain;
    }
// Nastaveni zobrazovani nezobrazovane obrazovky pokud se merilo
    if (!(!(stav & 0x08))&&(timebase<9)){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('V');
        if (screen == 1) SendChar('1');
        else SendChar('2');
    }
    Cekej20ms();
// Vykresleni hodnot
    if (((!i)&&(timebase<9))||((stav & 0x08)) {
        SendChar(0x1B);
        SendChar('G');
        SendChar(0x03);
    }

```

```

    SendChar(0x0FA);
    for (i=0 ; i<0x0FA ; i++) {
        if (stav & 0x2){
            if (pole[i]>(byte)200) SendChar(10);
            else SendChar((byte)((byte)200-(byte)pole[i]+(byte)10);
        } else{
            n = ((pole[i] * 158)>>8) * 2;
            if (n>(byte)200) SendChar(10);
            else SendChar((byte)((byte)200-(byte)n)+(byte)10);
        }
    }
    Cekej100ms();
} else if (timebase<9) SendMsg("No Synchro");
// Vykresleni "hold" cary
if (stav & 0x08) {
    SendChar(0x1B);
    SendChar('U');
    SendChar((byte)3+(byte)Xhold);
    SendChar((byte)10);
    SendChar((byte)200);
    if (stav & 0x02) HoldValue(pole[Xhold]);
}
// Nastaveni zobrazovani nezobrazovane obrazovky pokud se nemerilo
if (stav & 0x08){
    SendChar(0x1B);
    SendChar('V');
    if (screen == 1) SendChar('1');
    else SendChar('2');
}
Cekej20ms();
}
void HoldValue(byte X) {
    byte i;
    word Y,zbytek;
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Y');
    SendChar(30);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('X');
    SendChar(0);
    if (X>210) X=210;
    SendMsg("Voltage: ");
    if (X<100){
        SendChar('-');
        X = (unsigned)100 - (unsigned)X;
    } else X = (unsigned)X - (unsigned)100;
    zbytek = 0;
    switch (mergain){
        case 0 : Y = (X<<2)/10; break;
        case 1 : Y = (X<<3)/10; break;
        case 2 : Y = (X<<1); break;
        case 3 : Y = (X<<2); break;
        case 4 : Y = (X<<3); break;
        case 5 : {
            Y = (X<<1)/100;
            zbytek = (X<<1)%100;
        }break;
        case 6 : {
            Y = (X<<2)/100;
            zbytek = (X<<2)%100;
        }break;
        case 7 : {
            Y = (X<<3)/100;
            zbytek = (X<<3)%100;
        }break;
        case 8 : {
            Y = (X<<1)/10;
            zbytek = (X<<1)%10;
        }break;
        case 9 : {

```



```

        Y = (X<<2)/10;
        zbytek = (X<<2)%10;
    }break;
    case 10 : Y = (X<<3)/10; break;
    case 11 : Y = (X<<1); break;
}
i=((byte)(Y/100));
if (i) SendChar(i|0x30);
i=((byte)((Y%10)%10))|0x30;
if (Y>9) SendChar(i);
i=((byte)(Y%10))|0x30;
SendChar(i);
if (zbytek) {
    SendChar('.');
    SendChar((zbytek/10)|0x30);
    SendChar((zbytek%10)|0x30);
}
if (mergain>4) SendMsg(" V");
    else SendMsg(" mV");
}
void ClrPozadi(void) {
    byte i=0;
    // Nastaveni zapisu na nezobrazovanou obrazovku a vymalovani Ramce
    SendChar(0x1B);
    SendChar('W');
    if (screen == 1) {
        SendChar('2');
        screen = 0;
    }
    else {
        screen = 1;
        SendChar('1');
    }
    Ramec();
    SendChar(0x1B);
    SendChar('V');
    if (screen == 1) SendChar('1');
        else SendChar('2');
    Cekej20ms();
}
// *****
// *          UVODNI SYNCHRONIZACE          *
// *****
void Synchro(void) {
    byte horni,dolni,i,n,trimh,triml;
    word trim;
    char znak[4];
    // Defaultni hodnota trimovaciho registru po resetu
    trimh=0x80;
    triml=0x00;
    // Provede se 50 pokusu o nastaveni
    for (n=0; n<50; n++){
    // Testovaci smycka v ASM pro jeden impuls 2.5 ms
    asm{
        ; Zakaz preruseni
        CLI
        ; Vynulovani registru
        CLRA
        CLRX
        ; Cekani na nulovy signal
        NULA: BRSET 2,PTBD,NULA
        ; Cekani na vzestupnou hranu
        JEDNA: BRCLR 2,PTBD,JEDNA
        ; Pocitaci smycka
        LOOP: DBNZA LOOPC
        INCX
        LOOPC: BRSET 2,PTBD,LOOP
        ; Ulozeni navratovych hodnot
        STA    dolni
        STX    horni

```

```

; Povolim preruseni
    SEI
}
// Prepocet namerene hodnoty
trim=((word)0x100 - (word)dolni)+((word)horni)*0x100;
if (trim == 2360) break;
// Test zda se ma trimovaci registr zvednout ci snizit a provedeni
// Spravna hodnota poctu pruchodu smyckou "LOOP" ma byt 2360
if (trim>2360) {
    if (triml==1) {
        triml=0;
        ICSSC=0;
        trimh++;
        ICSTRM=trimh;
    } else{
        triml=1;
        ICSSC=1;
    }
}
} else {
    if (triml==0) {
        triml=1;
        ICSSC=1;
        trimh--;
        ICSTRM=trimh;
    } else{
        triml=0;
        ICSSC=0;
    }
}
}
// Vymazani obrazovky
SendChar(0x1B);
SendChar('S');
Cekej10ms();
// Vypis hlaseni
if ((trim>2350) && (trim<2370)) SendMsg("Time calibration OK - ");
else SendMsg("Error time calibration - ");
// Vypis namerene hodnoty
for (i=0; i<4; i++) {
    znak[3-i]=(trim%10)|0x30;
    trim=trim/10;
}
for (i=0; i<4; i++) SendChar(znak[i]);
}
// *****
// *          POZADI OBRAZOVKY          *
// *****

void Ramec(void) {
    int i;
// Vymazani obrazovky
SendChar(0x0C);
Cekej10ms();
// Nastaveni barvy
SendChar(0x1B);
SendChar('C');
SendChar(0x0F);
// Vykresleni krize
for (i=0; i<51; i++){
    SendChar(0x1B);
    SendChar('U');
    SendChar(i*5+3);
    SendChar(108);
    SendChar(5);
}
for (i=0; i<41; i++){
    SendChar(0x1B);
    SendChar('T');
    SendChar(126);
    SendChar(i*5+10);
    SendChar(5);
}

```

```

    }
    // Vykreslení vodorovných čar
    for (i=0; i<9; i++){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('T');
        SendChar(3);
        SendChar(i*25+10);
        SendChar(250);
    }
    // Vykreslení svislých čar
    for (i=0; i<11; i++){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('U');
        SendChar(i*25+3);
        SendChar(10);
        SendChar(200);
    }
    Cekej100ms();
    // Nastavení barvy na nejsvětlejší
    SendChar(0x1B);
    SendChar('C');
    SendChar(0xF0);
    // Vykreslení triggeru
    SendChar(0x1B);
    SendChar('U');
    SendChar((byte)3);
    if (stav & 0x02) {
        if (trigger>=100) {
            SendChar((byte)210 - (byte)trigger);
            SendChar((byte)trigger - (byte)100);
        } else{
            SendChar((byte)110);
            SendChar((byte)100 - (byte)trigger);
        }
    } else {
        SendChar((byte)210 - (byte)(((trigger * 158)>>8) * 2));
        SendChar(((trigger * 158)>>8) * 2);
    }
    // Nastavení barvy na nejsvětlejší
    SendChar(0x1B);
    SendChar('C');
    SendChar(0xFF);
    // Popisy
    SendMsg("Oscilloscope      http://radim.xf.cz");
    SendChar(0x0D);
    // Nastavení spodního radku
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Y');
    SendChar(27);
    // Vypis časové základny
    SendMsg("Timebase: ");
    if (stav & 0x08) i=mertimebase;
    else i=timebase;
    switch (i){
        case 0 : SendMsg(" 50us/div"); break;
        case 1 : SendMsg("100us/div"); break;
        case 2 : SendMsg("200us/div"); break;
        case 3 : SendMsg("500us/div"); break;
        case 4 : SendMsg(" 1ms/div"); break;
        case 5 : SendMsg(" 2ms/div"); break;
        case 6 : SendMsg(" 5ms/div"); break;
        case 7 : SendMsg("10ms/div"); break;
        case 8 : SendMsg("20ms/div"); break;
        case 9 : SendMsg("50ms/div"); break;
        case 10 : SendMsg("100ms/div"); break;
        case 11 : SendMsg("200ms/div"); break;
        case 12 : SendMsg("500ms/div"); break;
        case 13 : SendMsg(" 1 s/div"); break;
        case 14 : SendMsg(" 2 s/div"); break;
    }
}

```

```

// Vypis horizontalniho zesileni
SendMsg(" Gain: ");
if (stav & 0x08) i=mergain;
else i=gain;
if (stav & 0x02){
    switch (i){
        case 0 : SendMsg(" 10mV/div"); break;
        case 1 : SendMsg(" 20mV/div"); break;
        case 2 : SendMsg(" 50mV/div"); break;
        case 3 : SendMsg("100mV/div"); break;
        case 4 : SendMsg("200mV/div"); break;
        case 5 : SendMsg("500mV/div"); break;
        case 6 : SendMsg(" 1 V/div"); break;
        case 7 : SendMsg(" 2 V/div"); break;
        case 8 : SendMsg(" 5 V/div"); break;
        case 9 : SendMsg(" 10 V/div"); break;
        case 10 : SendMsg(" 20 V/div"); break;
        case 11 : SendMsg(" 50 V/div"); break;
    }
} else{
    switch (i){
        case 0 : SendMsg(" 5mV/div"); break;
        case 1 : SendMsg(" 10mV/div"); break;
        case 2 : SendMsg(" 25mV/div"); break;
        case 3 : SendMsg(" 50mV/div"); break;
        case 4 : SendMsg("100mV/div"); break;
        case 5 : SendMsg("250mV/div"); break;
        case 6 : SendMsg("500mV/div"); break;
        case 7 : SendMsg(" 1 V/div"); break;
        case 8 : SendMsg("2.5 V/div"); break;
        case 9 : SendMsg(" 5 V/div"); break;
        case 10 : SendMsg(" 10 V/div"); break;
        case 11 : SendMsg(" 25 V/div"); break;
    }
}
// Vypis druheho radku
if (stav & 0x08) {
    SendMsg("HOLD");
    SendChar("\r");
} else{
    if (stav & 0x02) SendMsg("Bipolar ");
    else SendMsg("Unipolar ");
    if (stav & 0x04) SendMsg("No Synchro ");
    else if (stav & 0x01) SendMsg("Synchro Up ");
    else SendMsg("Synchro Down ");
    if (stav & 0x10) SendMsg(" One shot ");
    else SendMsg(" Free run ");
    if (stav & 0x20) SendMsg(" AC");
    else SendMsg(" DC");
}
// Vypis tretiho radku s Help
SendChar(0x1B);
SendChar('C');
SendChar(0xF0);
SendMsg(" [H] Help");
SendChar(0x1B);
SendChar('C');
SendChar(0xFF);
}
// *****
// * INFORMATIVNI FUNKCE *
// *****
void Help(void){
    int i;
    SendChar(0x1B);
    SendChar(0x09);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('S');
    Cekej100ms();
    SendMsg("\r Oscilloscope - Help\r\r");
}

```

```

SendMsg(" \\ - Gain + \\r");
SendMsg(" \\ - Gain - \\r\\r");
SendMsg(" -> - Timebase + \\r");
SendMsg(" <- - Timebase - \\r\\r");
SendMsg(" S - NoSynchro/SynchroDown/SynchroUp\\r");
SendMsg(" u - Trigger + 0.2 div\\r");
SendMsg(" U - Trigger + 1 div\\r");
SendMsg(" d - Trigger - 0.2 div\\r");
SendMsg(" D - Trigger - 1 div\\r\\r");
SendMsg(" space - Hold data \\r");
SendMsg(" > - Shift cursor right \\r");
SendMsg(" < - Shift cursor left \\r\\r");
SendMsg(" P - Bipolar/Unipolar \\r\\r");
SendMsg(" A - AC/DC \\r\\r");
SendMsg(" F - Freerun/One shot \\r");
SendMsg(" enter - Start one shot \\r\\r");
SendMsg(" C - Center screen \\r\\r");
SendMsg(" H - Help \\r\\r");
SendChar(0x1B);
SendChar('U');
SendChar(0);
SendChar(0);
SendChar(255);
SendChar(0x1B);
SendChar('U');
SendChar(254);
SendChar(0);
SendChar(255);
SendChar(0x1B);
SendChar('T');
SendChar(0);
SendChar(0);
SendChar(255);
SendChar(0x1B);
SendChar('T');
SendChar(0);
SendChar(255);
SendChar(255);
for (i=0; i<50; i++) Cekej100ms();
SendChar(0x1B);
SendChar(0x09);
}

void Znak(byte x, byte y, byte z){
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Z');
    SendChar(x);
    SendChar(y);
    SendChar(z);
}

void Uvodtxt(void){
    byte i;
    SendChar(0x1B);
    SendChar('W');
    SendChar('2');
    Cekej20ms();
    SendChar(0x1B);
    SendChar('S');
    Cekej100ms();
    SendChar(0x1B);
    SendChar('V');
    SendChar('2');
    SendChar(0x1B);
    SendChar('C');
    SendChar(0xFF);
    Znak(100,36,'n');
    Znak(126,36,'f');
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Y');
    SendChar(10);
    SendMsg("          OSCILLOSCOPE");
}

```

```
(c) Radim Pechal");
radim.pechal@seznam.cz");
http://radim.xf.cz");
```

```

        SendChar(0);
        SendChar(i*64);
        SendChar(255);
    }
    SendChar(0x1B);
    SendChar('C');
    SendChar(0xFF);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('U');
    SendChar(0);
    SendChar(0);
    SendChar(255);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('U');
    SendChar(254);
    SendChar(0);
    SendChar(255);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('T');
    SendChar(0);
    SendChar(0);
    SendChar(255);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('T');
    SendChar(0);
    SendChar(255);
    SendChar(255);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('X');
    SendChar(10);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Y');
    SendChar(15);
    SendMsg("Setting screen posicion\r");
    SendChar(0x1B);
    SendChar('X');
    SendChar(1);
    SendChar(0x1B);
    SendChar('Y');
    SendChar(30);
    SendMsg(" Accept [Enter] Storno [Esc]");
    SendChar(0x1B);
    SendChar('V');
    if (screen == 1) SendChar('1');
        else SendChar('2');
    Cekej20ms();
    while (znak != '\r'){
        SendChar(0x1B);
        SendChar('H');
        SendChar(obrX);
        SendChar(0x1B);
        SendChar('O');
        SendChar(obrY);
        while (!SCIS1_RDRF) {
            feedCOP();
        }
        znak = SCID;
        switch (znak){
            case '2': if (obrY <= 14) obrY++;break;
            case '8': if (obrY >= 1) obrY--;break;
            case '6': if (obrX <= 14) obrX++;break;
            case '4': if (obrX >= 1) obrX--;break;
        }
    }
}
// *****
// *          NASTAVENI PINU PRO GAIN          *
// *****
void UpravGain(void) {
    switch (gain){

```

```

    case 0 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 1; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 1 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 1; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 2 : {PTBD_PTBD5 = 1; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 3 : {PTBD_PTBD5 = 1; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 4 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 5 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 0;} break;
    case 6 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 1; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
    case 7 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 1; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
    case 8 : {PTBD_PTBD5 = 1; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
    case 9 : {PTBD_PTBD5 = 1; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
    case 10 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 1; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
    case 11 : {PTBD_PTBD5 = 0; PTBD_PTBD4 = 0; PTBD_PTBD3 = 0; PTBD_PTBD7 = 1;} break;
}
Cekej20ms();
}
// *****
// *                MAIN                *
// *****

void main(void) {
    byte znak;
    EnableInterrupts;                //Povoleni preruseni
// Inicializace
// Nastaveni vstupu/vystupu
    PTAPE = 0xFF;
    PTBPE = 0xFF;
    PTBDD_PTBD7 = 1;                //Pin pro zapnuti/vypnuti delice
    PTBD_PTBD7 = 1;
    PTBDD_PTBD6 = 1;                //Pin pro prepínání unipolar/bipolar
    PTBD_PTBD6 = 0;
    PTBDD_PTBD5 = 1;                //Pin pro nastavení zesílení
    PTBD_PTBD5 = 0;
    PTBDD_PTBD4 = 1;                //Pin pro nastavení zesílení
    PTBD_PTBD4 = 1;
    PTBDD_PTBD3 = 1;                //Pin pro nastavení zesílení
    PTBD_PTBD3 = 1;
    PTADD_PTADD2 = 1;                //Pin pro prepínání AC/DC
    PTAD_PTAD2 = 1;
    PTBDD_PTBD2 = 0;                //Pin se signalem na počáteční synchro
// Nastavení ICS na FEI mode
    ics_intclk(0x04,0x00);
// Nastavení SCI pro 9600 baud
    SCIBD = fei1_spd;
    SCIC1 = 0x10;
    SCIC2 = 0x0C;
    SCIC3 = 0x40;
// Nastavení A/D converter
    APCTL1 = 0x03;                // Port PTA0 a PTA1 jako A/D
    ADCCFG = 0x00;                // Rychlost a 8bit. převod
    ADCSC1 = 0x20;                // Continuous a kanál 0
    ADCSC2 = 0x00;                // Vypnout komparaci
    ADCSC1 = 0x20;                // Continuous a kanál 0
// Sesynchronizování na 17MHz
    Synchro();
    Cekej100ms();
// Vypis uvození obrazovky
    Uvodtxt();
// *****
// *                HLAVNI SMYCKA                *
// *****
    for(;;) {
        if (!(stav & 0x10)) || (stav & 0x08) Graf();
        else if (!(znak == '\r')) ClrPozadi();
        feedCOP();
// Obsluha Hold
        if (stav & 0x18) {
// Očekávání klávesy při Hold nebo při One shot
            while (!SCIS1_RDRF) {
                feedCOP();
            }
        }
    }
} else {

```



```

// Test zda neprišla klavesa
    if (!SCIS1_RDRF) {
        continue;
    }
}
// Vyhodnoceni prijate klavesy
znak = SCID;
switch (znak) {
// Help
    case 'h' : case 'H' : Help(); break;
// Centrovani obrazovky
    case 'c' : case 'C' : Centrovani(); break;
// Prepinani AC/DC
    case 'a' : case 'A' : if (stav & 0x20) {
        PTAD_PTAD2 = 1;
        stav &= (byte)0xDF;
    } else{
        PTAD_PTAD2 = 0;
        stav |= (byte)0x20;
    }break;
// One shot / Free run
    case 'f' : case 'F' : if (stav & 0x10){
        stav &= 0xEF;
    } else {
        ClrPozadi();
        stav |= 0x10;
    }break;
    case '\r' : if ((stav & 0x10)&&!((stav & 0x08)))) Graf(); break;
// Polarita signalu (Unipolar / Bipolar)
    case 'p' : case 'P' : if (stav & 0x2) {
        PTBD_PTBD6 = 1;
        stav &= (byte)0xFD;
        if (trigger>160) trigger=160;
    } else{
        PTBD_PTBD6 = 0;
        stav |= (byte)0x2;
    }break;
// Obsluha hold
    case ' ' : if (stav & 0x08) stav &= 0xF7;
        else stav |= 0x08; break;
    case ',' : if (Xhold > 0) Xhold -= 5; break;
    case '.' : if (Xhold < 250) Xhold += 5; break;
// Nastaveni Synchra
    case 'S' : case 's' : {
        if (stav & 0x04) stav &= 0xFA;
        else if (stav & 0x01) stav |= 0x04;
        else stav |= 0x01;
    }break;
// Nastavovani zesileni
    case '8' : if (gain < 11) {
        gain++;
        UpravGain();
    } break;
    case '2' : if (gain > 0) {
        gain--;
        UpravGain();
    } break;
// Nastavovani casove zakladny
    case '6' : if (timebase < 14) timebase++; break;
    case '4' : if (timebase > 0) timebase--; break;
// Nastavovani Triggeru
    case 'U' : if (stav & 0x02) {
        if (trigger <= 175) trigger+=25;
    }
    else if (trigger <= 135) trigger+=25; break;
    case 'u' : if (stav & 0x02) {
        if (trigger <= 195) trigger+=5;
    }
    else if (trigger <= 155) trigger+=5; break;
    case 'D' : if (trigger >= 25) trigger-=25; break;

```

```
        case 'd' : if (trigger >= 5) trigger-=5; break;
// Spatne zadani
        default: SendMsg("\rInvalid selection");
    }
}
// A to je vse :)
```