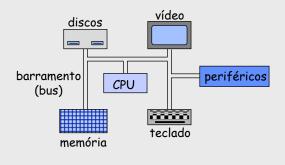
## Microcomputadores

 aplicações: processamento de dados aquisição de dados controle de um sistema (com ou sem realimentação)

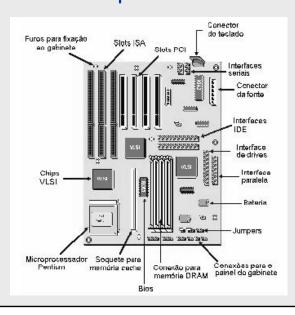
· microcomputador:



## Microcomputadores

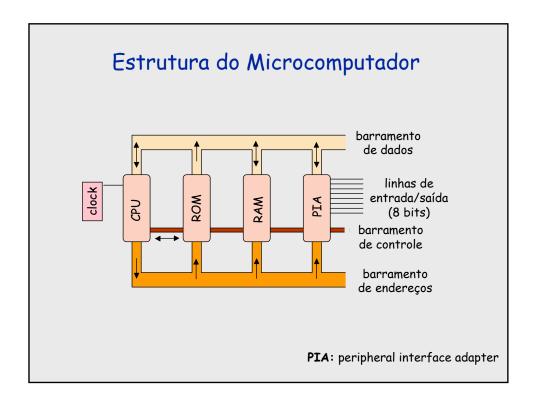
- CPU (unidade central de processamento):
  - controla o fluxo de bytes
  - realiza cálculos, comparações e transferência de bytes
- · memórias:
  - ROM (read only memory): permanente, leitura, instruções iniciais
  - RAM (random access memory): volátil, leitura/escrita, armazena dados/programas do usuário
- teclado: comunicação com o usuário (entrada de dados)
- vídeo: comunicação com o usuário (saída de dados)
- discos: saída/entrada de dados
- periféricos: impressora, scanner, plotter

# Microcomputador Pentium



#### Estrutura do Microcomputador

- · CPU é conectada a 3 barramentos:
  - endereços: especifica qual byte da ROM ou RAM está sendo operado ou qual periférico está sendo acessado
  - dados: transferência de bytes para a ou da CPU
  - controle: determina a operação que está sendo realizada
- sinais digitais: duração controlada por um clock (base tempo do microcomputador)



## Transferência de Bytes

- toda operação da CPU é feita em transições (HI-LO ou LO-HI) do clock
- · circuitos (RAM, ROM) sincronizados com a CPU
- · sincronização feita através do barramento de controle
  - · CPU 6502 e 6800:
    - bit de controle  $\overline{R}$  / W determina leitura / escrita
      - leitura:

        dado (colocado pela ROM ou RAM)

        endereço (colocado pela CPU)

        clock  $\phi_2$   $\overline{R}$  / W (HI = ler)

        dado no latch da CPU

,

## Transferência de Bytes



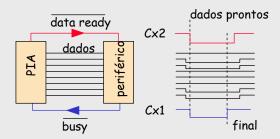
: nível lógico não importa ::: alta impedância

# Transferência Externa de Bytes

- PIA: permite a comunicação da CPU com outros sistemas que podem não estar sincronizados com o clock do microcomputador
  - teclado
  - impressora
  - vídeo
  - "porta do usuário"
  - · PIA: peripheral interface adapter
  - PIO: peripheral input / output
  - PPI: programmable peripheral interface
- · dispositivo transmite byte se o outro estiver pronto para recebê-lo
- · linhas de controle: do microcomputador para o periférico
  - do periférico para o microcomputador
- · "handshaking"

# Transferência Externa de Bytes

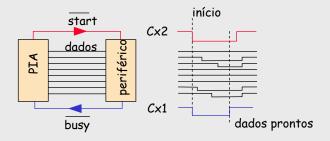
• transmissão:



- · micro: coloca byte na linha da PIA, Cx2 = LO, espera "flag"
- periférico: Cx1 = LO (lendo), Cx1 = HI (OK), aciona flag (PIA)
- · micro: monitora flag (PIA), limpa o flag e Cx2 = HI

# Transferência Externa de Bytes

· recepção:



- · micro: Cx2 = LO (OK), espera "flag" (PIA) ser acionado
- periférico: Cx1 = LO (preparando),Cx1 = HI (OK), aciona flag (PIA)
- · micro: lê dados, limpa flag e Cx2 = HI

#### Interrupções

- barramento de controle da CPU contém pelo menos uma linha que pode ser usada para interromper a execução de um programa
- · interrupção realizada por dispositivo externo à CPU:
  - CPU suspende temporariamente a execução de um programa
  - armazena dados/endereços necessários para continuar tarefa posteriormente
  - executa programa requerido pela interrupção, armazenado em determinado endereço
  - retorna ao programa anterior
- · rotinas de interrupção no sistema operacional do micro
- · interrupções têm diferentes graus de prioridade

#### Programação

- conjunto de instruções necessárias para que o micro realize determinadas tarefas
- · linguagens:

máquina: códigos binários
 assembler: mnemônicos

- alto nível: QuickBasic, VBasic, VisualC, etc.

• compilador: transforma programa em linguagem de alto nível em outro em linguagem de máquina

· exemplo: desvio incondicional

- QBasic: GOTO nome

- Assembler: JMP aa (aa = endereço de memória - hexa)

- Máquina: C3<sub>h</sub> aa = 11000011 aa