

التحكم بمحرك التيار المستمر

مقدمة:

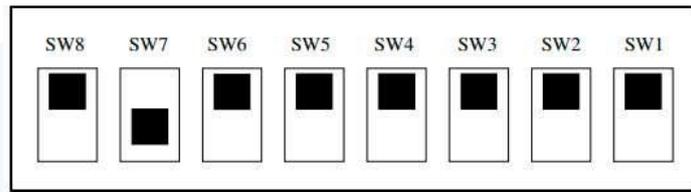
يتم وصل المحرك بالبتين رقم 5 و 6 عبر البوابة A حيث يمكن إجبار المحرك بالدوران في الاتجاهين أو التوقف والفرملة. وذلك وفقا للجدول التالي:

Bit 6	Bit 5	Motor Operation
0	0	Stop
0	1	Forward
1	0	Reverse
1	1	Stop

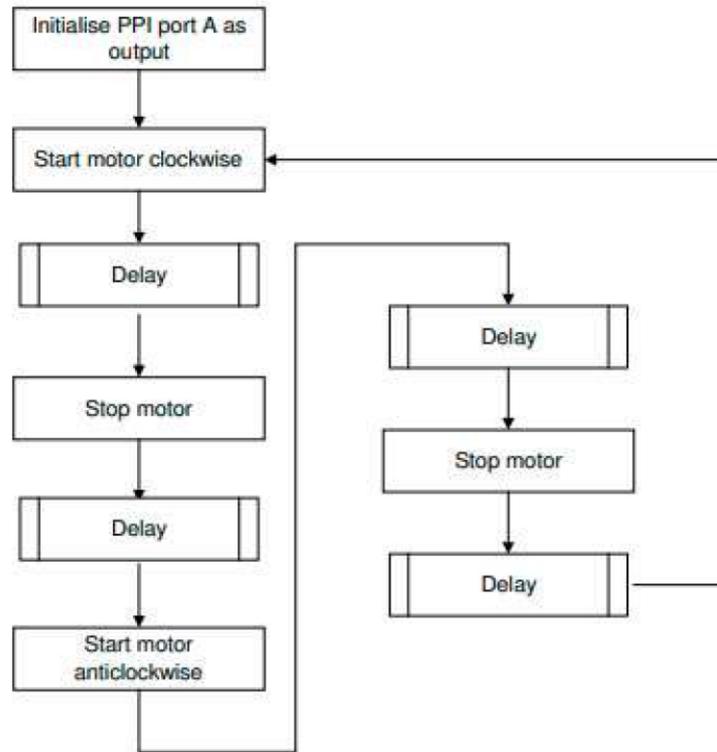
بالتالي فإن القيم التي تتحكم بتدوير المحرك تكمن في الجدول التالي:

الرمز	الأمر
40 H	باتجاه عقارب الساعة
20 H	عكس عقارب الساعة
60 H أو 00H	إيقاف

تعتمد التجربة على تدوير المحرك باتجاه أمامي خلال فترة زمنية محددة ومن ثم إيقافه وبعد ذلك تدويره بالاتجاه العكسي ومن ثم معاودة إيقافه. يتم تبديل المفاتيح الوظيفية كما يلي:



فيما يلي المخطط التدفقي للتجربة:



الإجراء البرمجي:

الكود التالي يوضح كيفية تدوير المحرك باتجاه أمامي خلال فترة زمنية محددة ومن ثم إيقافه وبعد ذلك تدويره بالاتجاه العكسي ومن ثم معاودة إيقافه.

إن DELAY SUBROUTINE هو روتين فرعي من أجل تنفيذ التأخير الزمني عن طريق حلقة Loop مفرغة من التعليمات.

```

PPIAA: EQU    00H           ;U10 8255A PORT A
PPIAB: EQU    02H           ;PORT B
PPIAC: EQU    04H           ;PORT C
PPIAK: EQU    06H           ;CONTROL

DELTIME     EQU    8000H     ;DELAY COUNT

ORIGIN 0050H:0100H
START: MOV   AL,8CH ;SET CONTROL BYTE FOR PPI
        OUT   PPIAK,AL ;OUTPUT TO CONTROL REG
REPEAT: MOV   AL,40H ;SET MOTOR CLOCKWISE BITS
        OUT   PPIAA,AL ;AND OUTPUT
        CALL  DELAY ;WAIT
        MOV   AL,00 ;SWITCH MOTOR OFF
        OUT   PPIAA,AL ;AND OUTPUT
        CALL  DELAY ;WAIT
        MOV   AL,20H ;SET MOTOR ANTICLOCKWISE
        OUT   PPIAA,AL ;AND OUTPUT
        CALL  DELAY ;WAIT
        MOV   AL,60H ;MOTOR OFF
        OUT   PPIAA,AL ;AND OUTPUT
        CALL  DELAY ;WAIT
  
```

```
JMP REPEAT ;DO FOR EVER
```

```
*****  
; DELAY SUBROUTINE  
  
DELAY: PUSH CX ;RESERVE REG  
MOV CX,DELTIME ;SET DELAY COUNTER  
NEXT: LOOP NEXT ;COUNT = COUNT-1, LOOP IF NOT 0  
POP CX ;RESTORE REG  
RET  
  
END
```