

## التحكم بمحرك التيار المستمر

### مقدمة:

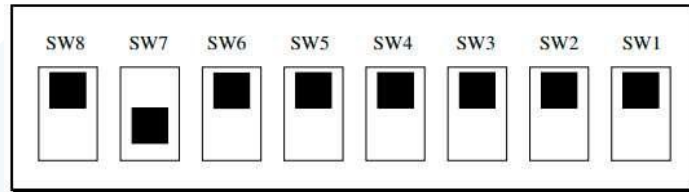
يتم وصل المحرك بالبتيين رقم 5 و 6 عبر البوابة A حيث يمكن إجبار المحرك بالدوران في الاتجاهين أو التوقف والفرملة. وذلك وفقا للجدول التالي:

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

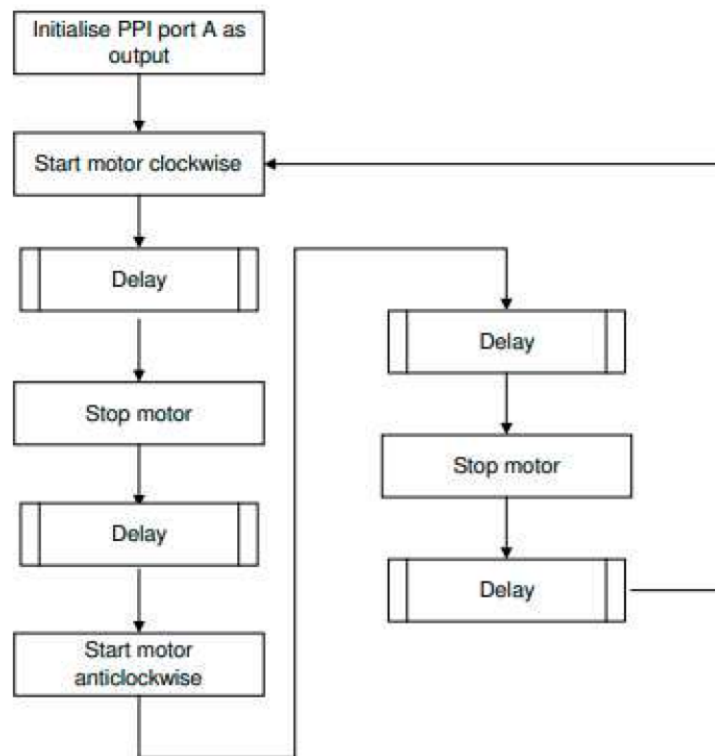
بالتالي فإن القيم التي تتحكم بتدوير المحرك تكمن في الجدول التالي:

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
```