

YILDIZ TEKNİK ÜNİVERSİTESİ & FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

Programların Denetleyici
Tasarımı ve Simülasyonu

Ekrem Özbeyi

Yüksek Lisans Tezi

2 368
38

YILDIZ ÜNİVERSİTESİ
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

PROGRAMLARIN DENETLEYİCİ
TASARIMI VE SİMÜLASYONU

YÜKSEK LİSANS TEZİ
MÜH. EKREM ÖZORBAYI

İSTANBUL 1988

YILDIZ UNİVERSİTESİ
GENEL KİTAPLIĞI

R 368

38

Kot :
Alındığı Yer : Fen Bilimleri Enst.
Tarih : 09/05/1991
Fatura :
Fiatı : 5000 TL
Ayniyat No : 1/3
Kayıt No : 47624
UDC : 001.64 378.24
Ek :

x

YILDIZ ÜNİVERSİTESİ
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ



PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ
TASARIMI VE SİMÜLASYONU

YÜKSEK LİSANS TEZİ
MÜH. EKREM ÖZORBAYI

İSTANBUL 1988

İÇİNDEKİLER

SAYFA NO

.....	1
.....	3
.....	4
.....	5
.....	6
.....	7
.....	7
.....	7
.....	8
.....	8
.....	9
.....	10
.....	11
.....	12
.....	12
.....	13
.....	13
.....	14
.....	14
.....	15
.....	15
.....	16
.....	16
.....	17
.....	17
.....	18
.....	18
.....	19
.....	19
.....	20
.....	20
.....	21
.....	21
.....	22
.....	22
.....	23
.....	23
.....	24
.....	24
.....	25
.....	25
.....	26
.....	26
.....	27
.....	27
.....	28
.....	28
.....	29
.....	29
.....	30
.....	30
.....	31
.....	31
.....	32
.....	32
.....	33
.....	33
.....	34
.....	34
.....	35
.....	35
.....	36
.....	36
.....	37
.....	37

Bu tez çalışmasının hazırlanması sırasında, fikir ve eleştirilerini esirgemeyen tez yürütücüm, değerli hocam Sayın Doç. Dr. Sezgin ALSAN'a ve Yıldız Üniversitesi Elektronik-Haberleşme Müh. Bölümü öğretim üyelerine en derin teşekkürlerimi sunarım.

İÇİNDEKİLER		<u>SAYFA NO</u>
1-	GİRİŞ	47
2-	PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ	3
	2.1 GENEL BİLGİLER	3
	2.2 GİRİŞ VE ÇIKIŞLAR	4
	2.3 ZAMANLAYICILAR VE SAYICILAR	5
	2.4 P.D. ÖZEL İŞLEVLERİ	6
3-	PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ KOMUTLARI	7
	3.1 GİRİŞ	7
	3.2 LOD - SATIR BAŞLANGICI	7
	3.3 AND - LOJİK VE İŞLEMİ	8
	3.4 OR- LOJİK VEYA İŞLEMİ	8
	3.5 NOT - EVRİK İŞLEMİ	9
	3.6 ANDLÖD İŞLEMİ	10
	3.7 ORLÖD İŞLEMİ	12
	3.8 OUT - ÇIKIŞ İŞLEMİ	13
	3.9 TMR - ZAMANLAYICI (TİMER)	14
	3.9 CNT - SAYICI (COUNTER)	15
	3.10 SFR - İLERİ KAYDIRMA	18
	3.11 SOT - TEK ÇIKIŞ (SINGILE OUT)	20
	3.12 SET - RST	21
	3.13 JUMP - JEND	22
	3.14 END	23
4-	Z80 CPU İLE PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ TASARIMI	24
	4.1 P.D GENEL ÇALIŞMA SİSTEMİ	24
	4.2 PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ YAZILIMI	27
	4.2.1 DENETLEME İŞLEMİ İÇİN YAZILAN PROGRAMIN DERLENMİŞ TABLO YAPISI	27
	4.2.2 KOMUTLAR İÇİN OLUŞTURULMUŞ ALT PROGRAMLAR	28
	4.2.3 P.D. İŞLETİM PROGRAMI	32
	4.2.4 SAYICI VE ZAMANLAYICI YAPISI	37

4.3 P.D. ÖZEL İŞLEV KOMUTLARI	42
4.3.1 GİRİŞ	42
4.3.2 FUN KOMUTLARINDA KULLANILAN BAZI ALT PROGRAMLAR	46
4.4 FUN (ÖZEL İŞLEV) ALT PROGRAMLARI	47
4.4.1 FUN1 - FUN2	47
4.4.2 FUN3 - 4 DİJİT KARŞILAŞTIRMA	49
4.4.3 FUN4 - TOPLAMA	51
4.4.4 FUN5 - ÇIKARMA	52
4.4.5 FUN6 - ÇARPMA	52
4.4.6 FUN7 - BÖLME	53
4.4.7 FUN8 - DATA KAYDIRMA	54
4.4.8 FUN9 - BCD DİJİT SOLA KAYDIRMA	55
4.4.9 FUN10 16-BİT DATA YÜKLEME (DRO'A)	56
4.4.10 FUN11 8 BİT DATA YÜKLEME	57
4.4.11 FUN12 16 BİT DOLAYLI YOLLA DATA YÜKLEME	59
4.4.12 FUN13 16-BİT DATA (DRI'E) YÜKLEME	60
4.4.13 FUN14 8 BİT DATA YÜKLEME	61
4.4.14 FUN15 DATA ARTTIRMA	62
4.4.15 FUN16 DATA AZALTMA	63
4.4.16 FUN17 SAYICI VE ZAMANLAYICILARA DATA YÜKLEME	63
4.4.17 FUN18 SAYICILARDA SAYILMIŞ DEĞER EŞİTLİK KONTROLÜ	65
4.4.18 FUN19 SAYICILARDA SAYILMIŞ DEĞER BÜYÜK-KÜÇÜK KONTROLÜ	68
4.4.19 FUN20 DRO İÇERİĞİNİ SAKLAMA	71
4.4.20 FUN22 VERİ GÖSTERGESİ	72
4.4.21 P.D. ÖZEL İŞLEV ALT PROGRAMLARI	76
4.5. Z80 CPU'LU PD DONANIM YAPISI	85
4.5.1 Z80 CPU KAYITÇILARI VE GÖREVLERİ	85
4.5.2 PD BELLEK HARİTASI	88
4.5.3 Z80 CTC VE KULLANILMASI	89
4.5.3.1 KONTROL KAYITÇISI	92
4.5.4 HARİCİ VERİ GÖSTERGESİ DONANIMI	94
4.5.5. PD DONANIMI	95

5. 6128 AMSTRAD MİKROBİLGİSAYARI İLE

PD SİMÜLASYONU	96
5.1 DENETLEME PROGRAMI YAZILIMI	96
5.2 PD DERLEYİCİ PROGRAMI	97
5.3 SİMÜLASYON İÇİN YAPILAN DONANIM	102

Bu tez çalışması, endüstride denetimin sağlandığı özel amaçlı mikrobilgisayarların çalışma sistemini, tasarımı ve simülasyonunu içermektedir.

Birinci ve ikinci bölümde, konuya ilişkin sistem giriş-çıkışları, sayıcı ve zamanlayıcı yapılarından genel olarak söz edilmiştir.

Bu tür aygıtlarda denetim oluşturulan denetleme programları aracılığıyla gerçekleştirildiğinden, üçüncü bölümde Programlanabilir Denetleyici yazılım komutları anlatılmaktadır.

Bölüm dört, 386 CPU kullanılarak tasarlanan programlanabilir denetleyici yapıları ve özel işlev komutlarına içermektedir. Aynı bölüm içerisinde, Programlanabilir Denetleyici işletim sistemi programı ve özel işlev alt programları teker teker anlatılmıştır.

İçerik bölümünde ise tasarlanan sistemin simülasyonunu sağlamak amacıyla, 386 CPU temelli 6128 Amstrad mikrobilgisayar üzerinde gerçekleştirilen çalışma anlatılmıştır.

ÖZET

SUMMARY

Bu tez çalışması, endüstride denetimin sağlandığı özel amaçlı mikrobilgisayarların çalışma sistemini, tasarımını ve simülasyonunu içermektedir.

Birinci ve ikinci bölümde, konuya ilişkin sistem giriş-çıkışları, sayıcı ve zamanlayıcı yapılarından genel olarak sözedilmiştir.

Bu tür aygıtlarda denetim, oluşturulan denetleme programları aracılığıyla gerçekleştirildiğinden, üçüncü bölümde Programlanı Denetleyici yazılım komutları anlatılmıştır.

Bölüm dört, Z80 CPU kullanılarak, tasarlanan programlanı denetleyici yapısını ve özel işlev komutlarını içermektedir. Aynı bölüm içerisinde, Programlanı Denetleyici işletim sistemi programı ve özel işlev alt programları teker teker anlatılmıştır.

Son bölümde ise tasarlanan sistemin simülasyonunu sağlamak amacıyla, Z80 CPU temelli 6128 Amstrad mikrobilgisayarı üzerinde gerçekleştirilen çalışma anlatılmıştır.

Özellikle PROGRAMLANIR DENETLEYİCİLER endüstrisinde bir çok koluna girbiş ve yaygınlık kazanmıştır. Daha önceden, denetleyici sistemler, röle ve kontaktörlerle tasarlanan konvansiyonel yolla oluşturmaktaydı. Konvansiyonel sistemin yaygınlık kazanmasına rağmen, aşağıdaki olumsuz etkilerden dolayı, yerini Programlanir denetleyicilere

(P.D.) In this research the working system of the special aimed microcomputer, design and the simulation have been worked out which provide the control in the industry.

In the first and second chapters, input and output - the system - counter and timer have been mentioned being related to the subject.

Programmable controller software instructions have been discussed in the third chapter. Because, in such kind of devices the control can be provided with the help of controlled programs.

The forth chapter consists of the function instructions and the building of programmable controller, designed by using the Z80 CPU. In the same chapter, programmeble controller system software and subroutines of function instructions are discussed in detail.

Consequently, in the last chapter in order to provide the simulation of the designed siystem, the work realized on the 6128 Amstrad microcomputer based Z80 CPU are explained.

Mikroişlemci ile tasarlanan denetleyicilerde, temel yapılarına dayanmaktadır. Denetleme için kullanılan elemanların 1- GİRİŞ

Günümüzde PROGRAMLANIR DENETLEYİCİLER endüstrinin bir çok koluna girmiş ve yaygınlık kazanmıştır. Daha önceden, denetleyici sistemler, röle ve kontaktörlerle tasarlanan konvansiyonel yolla oluşturulmaktaydı. Konvansiyonel sistemin yaygınlık kazanmasına rağmen, aşağıdaki olumsuz etkilerden dolayı, yerini Programlanir denetleyicilere (P.D. şeklinde gösterilecektir) bıraktı.

Yapısı, P.D. konutlara aracılığıyla yazılıma dönüştürülmüştür.

- 1- Çalışma hızının çok düşük olması.
- 2- Fiziki boyutların çok büyük olması.
- 3- Sağladığı olanakların kısıtlı olması.
- 4- Elektro-mekanik yapısından dolayı bol arıza yapması.
- 5- Enerji tüketiminin fazla olması.
- 6- Varolan sistem üzerinde değişiklik yapma olanaklarının çok az olması.
- 7- Denetlenecek giriş-çıkış sayısının artmasıyla birlikte sistem donanımının karmaşık hale gelmesi

Bu olumsuz sebepler ve teknolojinin gelişmesi, konvansiyonel sistemin yerini, elektronik sabit devrelere bırakmış, yarı iletken malzemeler, denetleme devrelerinde kullanılmaya başlanmıştır. Bu gelişmeler, çalışma hızının azalmasını ve çalışma güvenliğini sağlamış, fakat yinede yetersiz kalmıştır. Bir sonraki aşamada, mikroişlemcilerin gelişmesi, araştırmacıları bu alandada mikroişlemci temelinde çalışmaya yöneltti. Bu gelişmeler 70'li yılların ortasında başlayıp, 80'li yılların başlarında büyük hız ve aşama kaydetmiştir.

Mikroişlemci ile tasarlanan denetleyicilerde, temel yazılıma dayanmaktadır. Denetleme için kullanılan elemanların tümü, yazılımla oluşturulmuş, sistem giriş-çıkışları modüller halinde donanım ile sağlanmıştır. Konvansiyonel yöntem ile oluşturulan denetleme devrelerinde, röle kontaktları işleve göre seri veya paralel olarak birbirlerini tamamlar. Oluşturulan denetleme devresinde, kontaktların seri ya da paralel gelmesi, P.D. komutlarında lojik işlemlere (VE VEYA gibi) dönüştürülür.

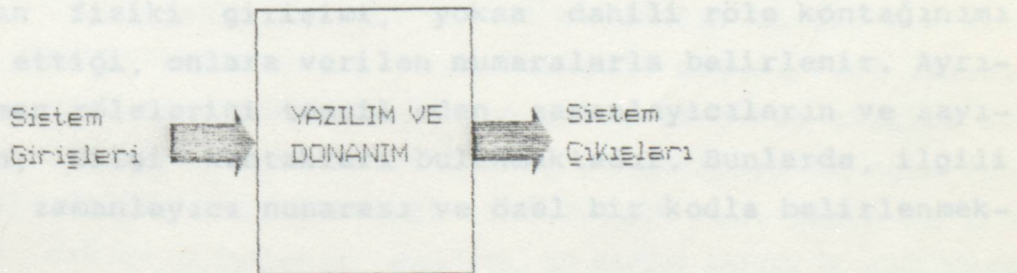
Böylelikle konvansiyonel sistemle oluşturulan devre yapısı, P.D. komutları aracılığıyla yazılıma dönüştürülebilir. Daha önceden oluşturulan devre yapıları P.D.'lerde değerlendirilebilir. Oluşan bu bağla, eski sistem ile çalışan kişiler, Programların denetleyiciler ile çalışmaya çok çabuk uygunluk gösterebilirler.

Bu tez çalışmasında genel P.D. komutları incelenerek, Z80 CPU ile P.D. sistem yazılımı oluşturulup, gereken donanım tasarlanmıştır. Z80 CPU temelli 6128 Amstrad mikrobilgisayar üzerinde simülasyonu sağlanmıştır.

2. PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ

2.1 GENEL BİLGİLER

Genel anlamda denetleme işlemlerinde üç kısımdan söz edilebilir. Giriş bilgileri, girişteki bilgileri değerlendirecek ve istenilen işlevleri sağlayacak yazılım ve donanım, işlemler sonucu oluşacak çıkış bilgileri (Şekil 2.1.1) Giriş bilgileri, sınır anahtarları (limit switches), basçık butonlar (push buttons), seviye duyargaları (level sensors), basınç ve sıcaklık duyargarından elde edilen var-yok veya değişken işaretler olabilmektedir. Bu giriş bilgilerini değerlendirecek, istenilen işlevi sağlayacak kısım ise yazılımla oluşturulmuştur. Denetleme programının yazılması için, belirli P.D. komutları bulunmaktadır. Bu komutlar, oluşturulan devre şemasında (ladder diagram), kontakların durumlarına göre lojik ifadeler (VE VEYA gibi), Zamanlayıcılar (Timer), Sayıcılar (Counter) ve bazı aritmetik, lojik özel işlevleri içerir. Bunlar yazılımla oluşturulduğu için, kullanıcının isteğine göre, özel birtakım işlevlerde ilave edilebilir.



Şekil 2.1.1

Denetleme işlemi için oluşturulan devre şemasında, kontakların seri veya paralel olması, P.D. komutlarında karşılık bulurlar. Dolayısıyla devre şeması (ladder diagram) PD program listesine dönüştürülür. Bu program, girişler izlenerek, PD üzerinden koşturulur. Her çevrimde, gi-

rişlerin durumuna göre değişen işlem sonuçları, çıkışları, etkiler. Program bitince, tekrar başa dönülerek işlemler yeniden yapılır. Bu işlem kör bir çevrim halinde devam eder.

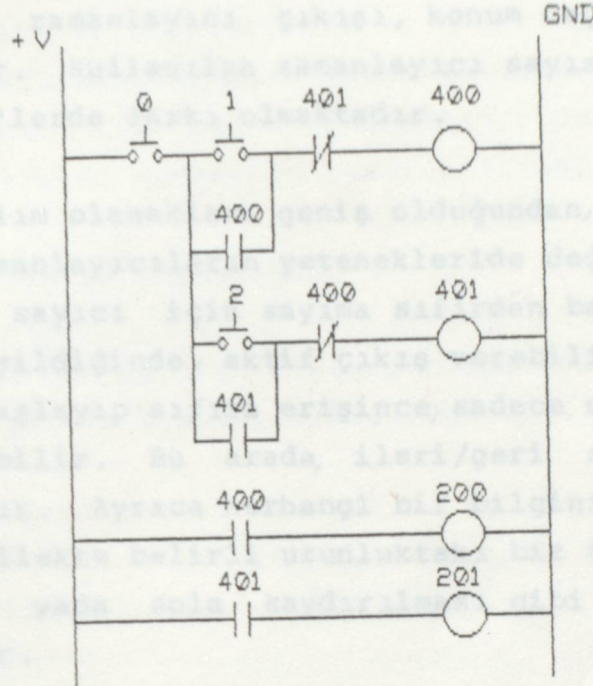
2.2. GİRİŞ VE ÇIKIŞLAR

Herhangi bir denetleme işleminin yapılabilmesi için, belirli giriş bilgilerine ihtiyaç vardır. Bu giriş bilgileri, denetleme sisteminde değerlendirilir ve işlem sonucu, sistem çıkışlarına yansıtılarak denetleme sağlanır.

Programların denetleyici yazılımında, fiziki girişler, kontaklar şeklinde ifade edilir. Yine yazılım içerisinde, kontak çoğaltma röleleri, özel amaçlı röleler ve kontaklarına ihtiyaç duyulur. Bu tür rölelere, dahili röle (Internal Relay) adı verilir. Program içerisinde yer alan kontakın fiziki girişimi, yoksa dahili röle kontakını temsil ettiği, onlara verilen numaralarla belirlenir. Ayrıca zaman rölelerini temsil eden, zamanlayıcıların ve sayıcıların, bilgi kontakları bulunmaktadır. Bunlarda, ilgili sayıcı zamanlayıcı numarası ve özel bir kodla belirlenmektedir.

2.3. ZAMANLAYICILAR VE SAYICILAR

Denetleme işlemlerinde kullanılan zaman röleleri, P.B.'lerde yerliyle oluşturulan zamanlayıcılara karşılık düşmektedir. Ayrıca yazılım olsnaklarından yararlanılarak,



Şekil 2.2.1

Şekil 2.2.1'de verilen, devre grafik gösteriminde (ladder diagram), 0,1,2 nolu fiziki girişlerini, 200 ve 201 nolu çıkışlar ise fiziki çıkışları göstermektedir. Dahili röle ve kontaklarını 400 ve 401 numaralar temsil etmektedir. Fiziki giriş-çıkış ve dahili röle sayısı, P.D. tasarımına göre değişmektedir. Yine giriş ve çıkış gerilim değerleri, farklı P.D.'lerde farklı olmaktadır. Örneğin IDEC IZUMI firmasının ürettiği FAL-JUNIOR P.D.'sinde 5A 110V röle çıkışı, 0,5A/24V dc, 20mA/24V, 50 mA/24V 1A/24V DC gerilim değerlerinde transistor çıkışı bulunmaktadır.

2.3. ZAMANLAYICILAR VE SAYICILAR

Denetleme işlemlerinde kullanılan zaman röleleri, P.D.'lerde yazılımla oluşturulan zamanlayıcılara karşılık düşmektedir. Ayrıca yazılım olanaklarından yararlanılarak,

2. PROGRAMLARIN DENETLEYİCİ KONUTLARI

kullanıcıya, çeşitli özellikte sayıcılar sunulmuştur. Zamanlayıcılarda, zamanlama süresi farklı değerlerde olabilmektedir. Seçilen değere erişildiğinde, yazılım tarafından oluşturulan zamanlayıcı çıkışı, konum değiştirerek bilgi üretmektedir. Kullanılan zamanlayıcı sayısı ve olanakları farklı P.D.'lerde farklı olmaktadır.

Yazılım olanakları geniş olduğundan, tasarlanan sayıcı ve zamanlayıcıların yetenekleride değişmektedir. Örneğin, bir sayıcı için sayıma sıfırdan başlayıp, seçilen değere erişildiğinde, aktif çıkış verebilir. Veya seçilen değerden başlayıp sıfıra erişince, sadece o aralıkta, aktif çıkış verebilir. Bu arada, ileri/geri sayıcı türleride bulunmaktadır. Ayrıca herhangi bir bilginin, seçilmiş özel kontak (bellekte belirli uzunluktaki bit üzerinde) bölgesinde, sağa yada sola kaydırılması gibi özel yetenekler sağlanmıştır.

2.4. P.D. ÖZEL İŞLEVLERİ

Yazılım olanakları kullanılarak çeşitli özel işlevler gerçekleştirilmektedir. Bunlar arasında toplama, çıkarma, bölme gibi aritmetik işlemler, veri karşılaştırma artırma, azaltma, veri kaydırma, sayıcı sayılmış değeri karşılaştırma, harici veri göstericisine değer aktarma vb.g. işlevler bulunmaktadır. Bellekte belirli bir bölge bu işlemler için ayrılmıştır. Bu bölgeye veri kayıtları (Data register) bölgesi adı verilmektedir.

Örneğin FAL-JUNIOR P.D.'seninde 16 bit'lik yüz adet veri kayıtları tanımlanmıştır. İlk iki veri kayıtları, ana kayıtlardır. Aritmetik işlemler bu kayıtlar üzerinde gerçekleştirilmektedir. Ayrıca ihtiyaçlar sonucu ortaya çıkacak bazı özel işlevler, tasarım sırasında ilave edilebilir.

3. PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ KOMUTLARI

3.1. GİRİŞ

Programların denetleyici komutları, farklı standartlara göre, isim ve gösterim olarak farklılık göstermektedir. Bu tez çalışmasında kullanılan komutlarda, IDEC IZIMU Japon firmasının FAL-JUNIOR Programların denetleyicisinde kullandığı, Amerikan notasyonu temel alınmıştır.

3.2 LOD-SATIR BAŞLANGICI

Bu komut bir satırın başlangıcında kullanılır. Bir satır kesinlikle LOD komutuyla başlamalıdır.



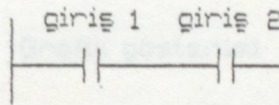
Grafik gösterimi Yazılımı

Bu komutla, numarası belirli olan giriş yada dahili röle bellekte bulunduğu gözden okunarak, yığıt kayıtcısına aktarılır. Bundan sonraki işlem komutu için, durum, yağıt kayıtcısında saklanır. ANDLOD, ORLOD, CNT işlemleri için arka arkaya gelen LOD komutlarıyla, kontakların durumları, yığıt kayıtcısına ardışıl olarak saklanır. Bu komut, sayıcı ve zamanlayıcı kontaklarıyla birlikte de kullanılabilir.

Herhangi bir işlem sonucu	Yığıt Kayıtcısı			
	1			16
LOD 0	(A)		
LOD 1	H-1	H-0	(A)	..

3.3 AND - LOJİK VE İŞLEMİ

Bu komut seri olarak bağlanmış kontaklar arasında lojik VE (And) işlemini yapmaktadır.



Komut	Data
LDD	1
AND	2

Grafik gösterimi

Yazılımı

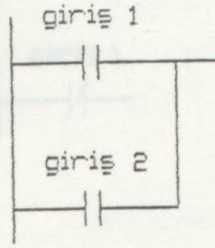
Giriş 1	Giriş 2	Sonuç
ON	ON	ON
ON	OFF	OFF
OFF	ON	OFF
OFF	OFF	OFF

Doğruluk tablosu

Bu komut, birden fazla seri kontaklar, sayıcı, zamanlayıcı, kaydırma kayıtcısı kontakları üzerinde kullanılabilir.

3.4. OR - LOJİK VEYA İŞLEMİ

Bu komut paralel kontaklar üzerinde lojik VEYA (OR) işlemini yapmaktadır.



Grafik gösterimi

Komut	Data
LOD	1
OR	2

Yazılımı

Giriş 1	Giriş 2	İşlem Sonucu
ON	ON	ON
ON	OFF	ON
OFF	ON	ON
OFF	OFF	OFF

Doğruluk tablosu

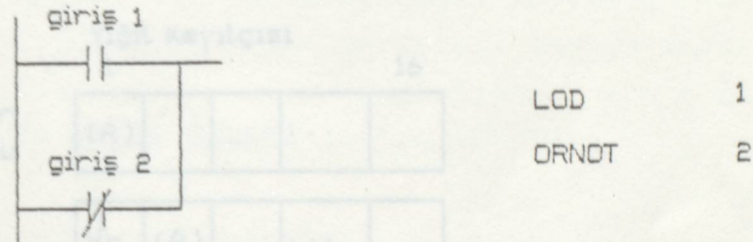
OR komutu, ardışıl olarak birden fazla kullanılabilir. Sayıcı, zamanlayıcı, kaydırma kayıtcısı kontakları üzerinde de tanımlıdır.

3.5. NOT - EVRİK İŞLEMİ

Ayrıca yukarıdaki komut çiftleri, sayıcı, zamanlayıcı kaydırma kontakçısı, üzerinde de kullanılabilir.

Bu komut yardımcı bir komuttur. Okunan giriş durumunun evriğini almak için AND, OR, LOD komutlarıyla birlikte kullanılır.

ANDLOD komutu, seri LOD komutuyla başlayan kontakları birleştirerek için kullanılır.



Grafik gösterimi

Yazılımı

Giriş	Çıkış
ON	OFF
OFF	ON

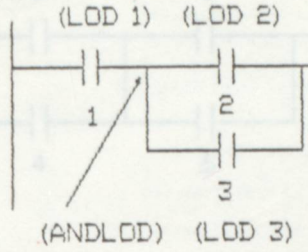
Doğruluk tablosu

Ayrıca, yukarıdaki komut çiftleri, sayıcı, zamanlayıcı kaydırma kontakçısı, üzerinde de kullanılabilir.

3.6. ANDLÖD İŞLEMİ

ANDLÖD komutu, seri LOD komutuyla başlayan, kontakları birleştirmek için kullanılır.

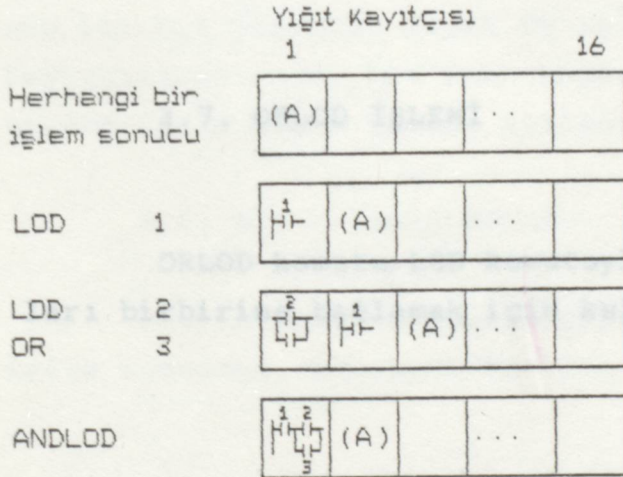
ÖRNEK



Komut	Data
LOD	1
LOD	2
OR	3
ANDLOD	3

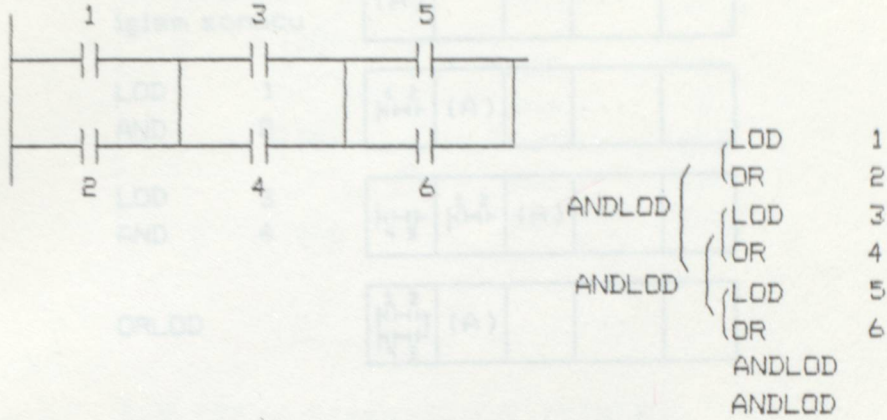
Grafik gösterimi

Yazılımı



Yukarıdaki işlemde, 1 numaralı giriş durumu okunur, yığıt kayıtcısına sürülür. Bir sonraki satırda bulunan 2 numaralı girişte okunarak yığıt kayıtcısına konur. Sonraki satırda bulunan 3 numaralı kontakla, 2 numaralı kontak OR işlemi yapılarak, sonuç yığıt kayıtcısına konur. ANDLOD komutu ile, elde edilen sonuç ve 1 numaralı giriş, AND işlemine sokulur ve sonuç, yığıt kayıtcısının ilk bitine konur. Bir çıkıştan önce birden fazla ANDLOD komutu kullanılabilir. ANDLOD sayısı, LOD sayısının bir eksiğine eşit olmalıdır.

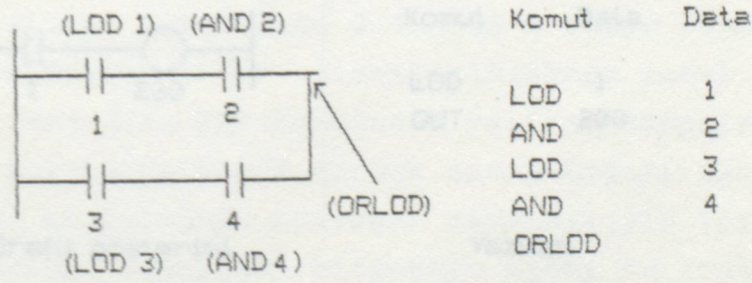
ÖRNEK



Bu komuta gelindiğinde, yığıt kayıtcısında bulunan son iki bit üzerinde lojik OR işlemi yapılarak, sonuç yığıt kayıtcısının son bit'ine kaydedilir. Bir çıkıştan önce birden 3.7. ORLORD İŞLEMİ kullanılabilir.

3.8. BUT - ÇIKIŞ KOMUTU

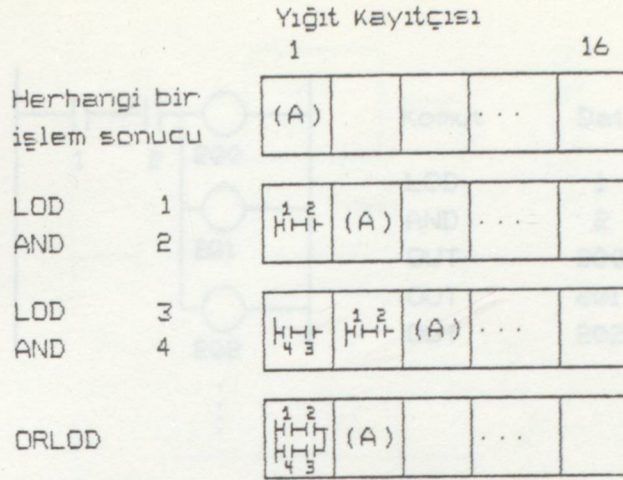
ORLORD komutu, LOD komutuyla başlayan, paralel satırları birbirine bağlamak için kullanılır. Her gerçekleştiren işlem sonucunu, numarası verilen çıkışa aktarır.



ORLORD Komutu fiziki çıkış, debili ve özel rölgler için geçerlidir. Aynı düğme noktasına, birden fazla çıkış bağlanabilir. Her çıkışta, aynı numaralı çıkış kontaktları, birden fazla kullanılabilir.

Grafik gösterimi

Yazılımı

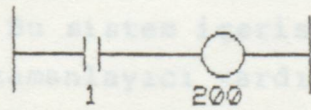


3.9 THR - ZAMANLAYICI (TIMER)

Bu komuta gelindiğinde, yığıt kayıtçısında bulunan son iki bit üzerinde lojik OR işlemi yapılarak, sonuç yığıt kayıtçısının son bit'ine kaydedilir. Bir çıkıştan önce birden fazla ORLOD komutu kullanılabilir.

3.8. OUT - ÇIKIŞ KOMUTU

OUT komutu, bu komuta gelinceye kadar, gerçekleşen işlem sonucunu, numarası verilen çıkışa aktarır.



Komut Data

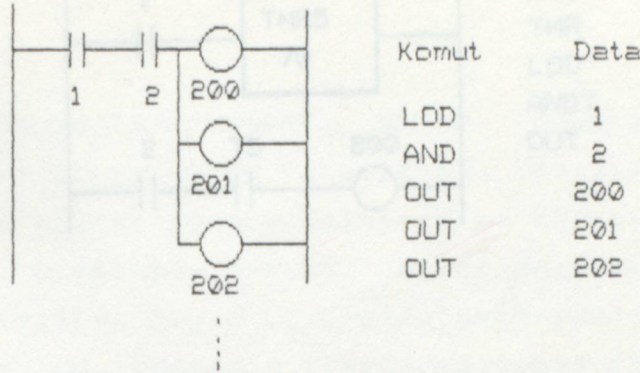
LOD 1

OUT 200

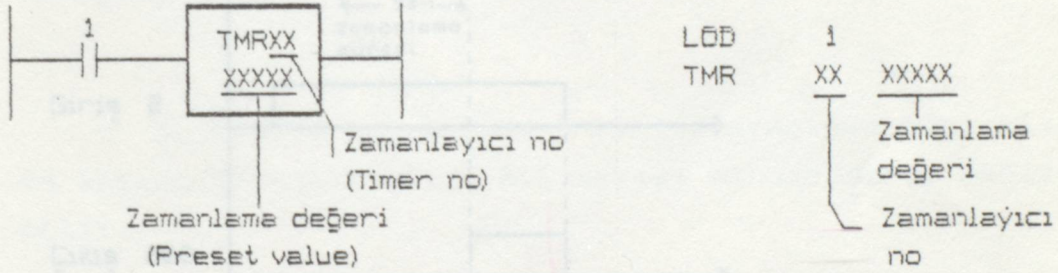
Grafik gösterimi

Yazılımı

OUT Komutu, fiziki çıkış, dahili ve özel röleler için geçerlidir. Aynı düğüm noktasına, birden fazla çıkış bağlanabilir. Program içerisinde, aynı numaralı çıkış kontaktları, birden fazla kullanılabilir.



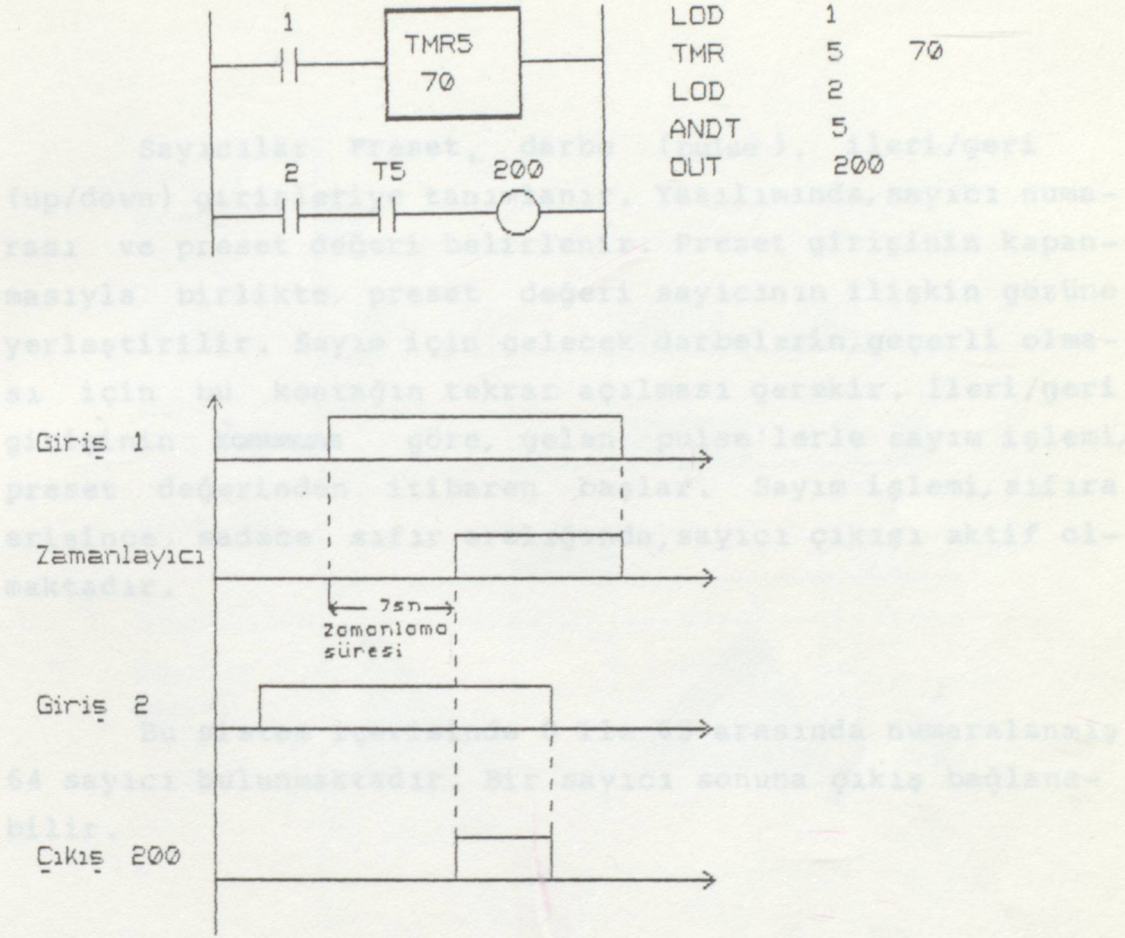
3.9 TMR - ZAMANLAYICI (TIMER)



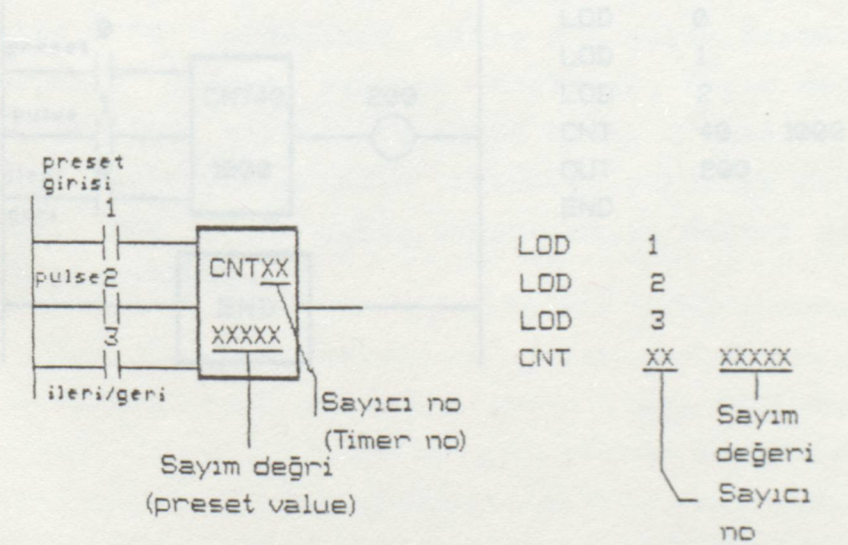
Grafik gösterimi

Yazılımı

Bu sistem içerisinde 0 dan 79'a kadar numaralı, 80 tane zamanlayıcı vardır. Zamanlayıcılarda, temel zaman süresi 100 msn dir. TMR komutunda verilen zamanlama değeri 100 msn ile çarpılarak gerçek zaman değeri elde edilir. Zamanlayıcı, girişindeki kontağın kapanmasıyla birlikte çalışmaya başlar. Zamanlama bitinceye kadar bu kontak kapalı kalmalıdır. Programda verilen zamanlama değerine erişildiğinde, zamanlayıcı çıkışı aktif olmaktadır. Girişindeki kontak kapalı kaldığı sürece çıkış aktif olmaktadır. Zamanlayıcı çıkışının pasif olması için, giriş kontağının açılması gerekir.

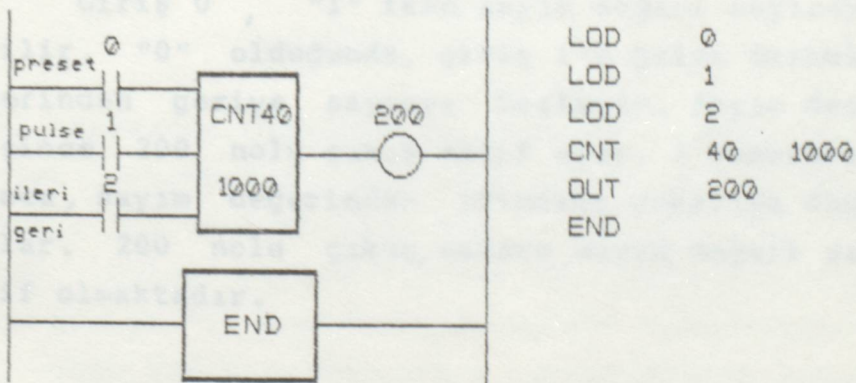


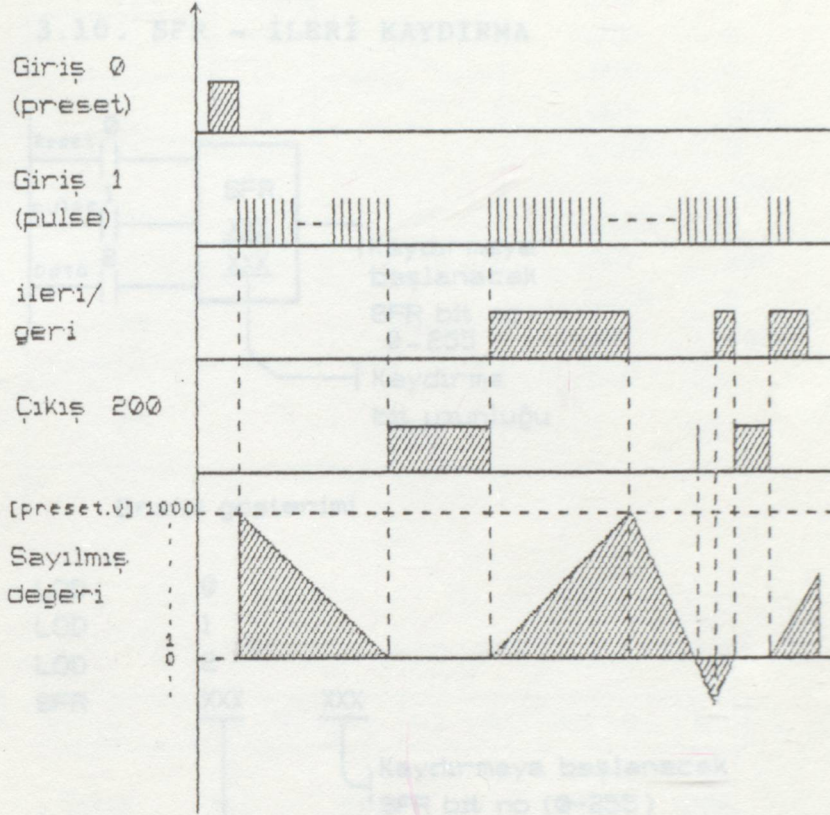
3.9. CNT - SAYICI (COUNTER)



Sayıcılar Preset, darbe (pulse), ileri/geri (up/down) girişleriye tanımlanır. Yazılımında, sayıcı numarası ve preset değeri belirlenir. Preset girişinin kapanmasıyla birlikte, preset değeri sayıcının ilişkin gözüne yerleştirilir. Sayım için gelecek darbelerin, geçerli olması için bu kontağın tekrar açılması gerekir. İleri/geri girişinin konumuna göre, gelen pulse'lerle sayım işlemi, preset değerinden itibaren başlar. Sayım işlemi, sifıra erişince, sadece sıfır aralığında, sayıcı çıkışı aktif olmaktadır.

Bu sistem içerisinde 0 ile 63 arasında numaralanmış 64 sayıcı bulunmaktadır. Bir sayıcı sonuna çıkış bağlanabilir.

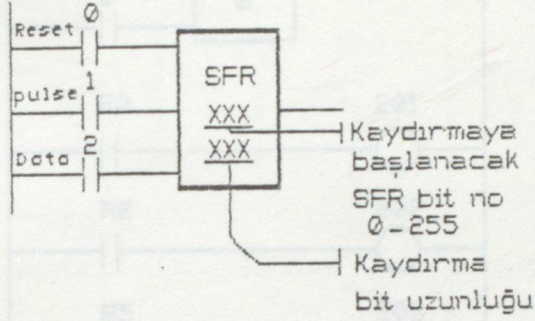




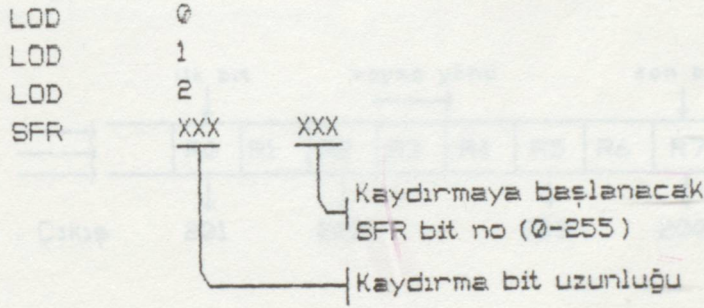
Giriş 0 , "1" iken, sayım değeri sayıcıya yerleştirilir. "0" olduğunda, giriş 1'e gelen darbelerle sayma değerinden geriye saymaya başlanır. Sayım değeri sıfıra erişince 200 nolu çıkış aktif olur. 2 numaralı giriş "1" olunca, sayım değerinden itibaren, yukarıya doğru saymaya başlar. 200 nolu çıkış, sadece sayım değeri sıfır olunca aktif olmaktadır.

Reset girişi 1 seviyesindeyken, SFR kontaklarına bit'lerin) tümü sıfır durumundadır. Reset girişi sıfır olduktan sonra, pulse olarak gelen her çıkış kenar darbeyle, data girişindeki bilgi, yazılımla belirlenen numaralar üzerinden kaymaya başlar. Kaydırma kayıtlıca kontakları, fiziki giriş dahil tüm kontakları gibi program içerisinde kullanılır.

3.10. SFR - İLERİ KAYDIRMA



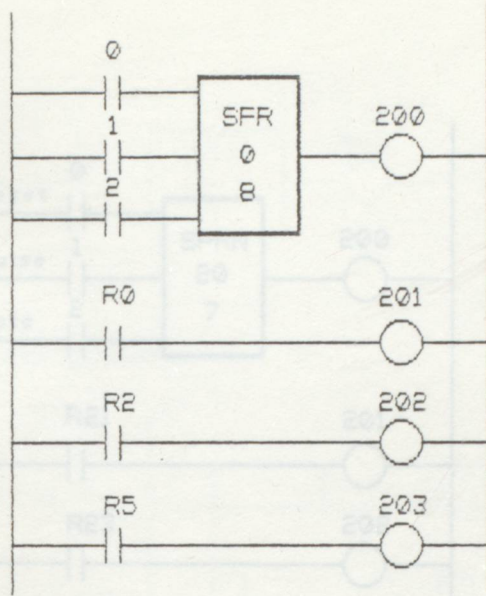
Grafik gösterimi



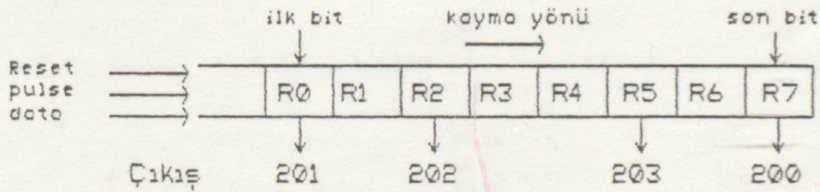
Yazılımı

Kaydırma kayıtcısı, toplam 256 kontağı temsil eden bit'ten oluşmuştur. Kaydırma işlemi, belirlenen başlangıç numarası ve uzunluk üzerinde gerçekleşir. SFR reset, veri (data), pulse ve SFR yazılım komutuyla programlanabilir. Reset girişi "1" seviyesindeyken, SFR kontaklarını (bit'lerin) tümü sıfır durumundadır. Reset girişi sıfır olduktan sonra, pulse ucuna gelen her çıkan kenar darbeyle, data girişindeki bilgi, yazılımla belirlenen numaralar üzerinde kaymaya başlar. Kaydırma kayıtcısı kontakları, fiziki giriş, dahili röle kontakları gibi program içerisinde kullanılır.

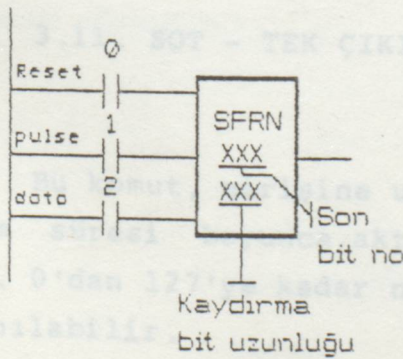
ÖRNEK



```
LOD 0
LOD 1
LOD 2
SFR 0 B
OUT 200
LODR 0
OUT 201
LODR 2
OUT 202
LODR 5
OUT 203
END
```



SFR komutuyla soldan sağa kaydırma gerçekleşir. Ters yönde kaydırma işlemi için SFRNOT komutu kullanılarak gerçekleştirilebilir. SFRNOT reset, veri (data), pulse girişleri ve SFRNOT yazılım, komutuyla gerçekleştirilebilir.

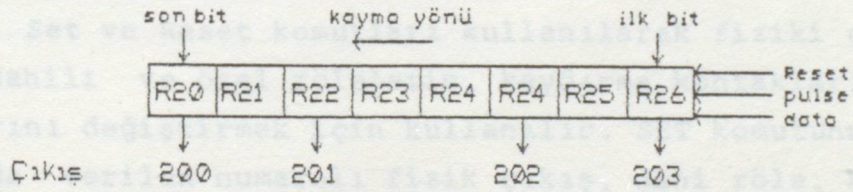
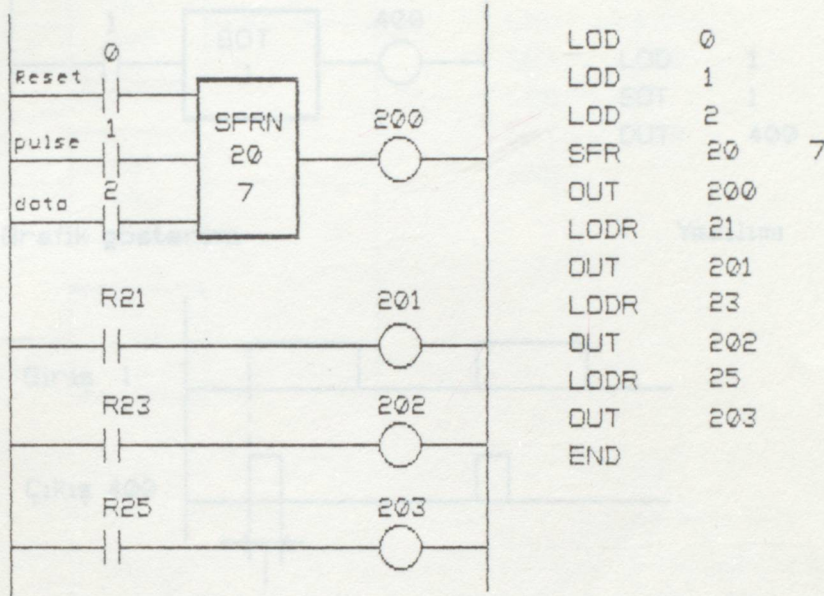


```
LOD 0
LOD 1
LOD 2
SFR XXX XXX
```

Grafik gösterimi

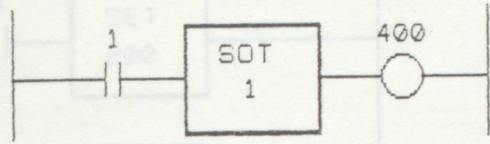
Yazılımı

ÖRNEK



3.11. SOT - TEK ÇIKIŞ (SINGLE OUT)

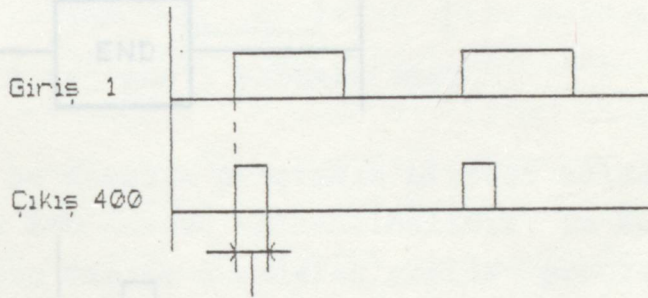
Bu komut, girişine uygulanan darbe ile sadece bir çevrim süresi boyunca, aktif çıkış elde etmek için kullanılır. 0'dan 127'ye kadar numaralandırılmış 128 SOT işlemi kullanılabilir.



LOD	1
SET	1
LOD	1
SET	OUT
END	400

Grafik gösterimi

Yazılımı

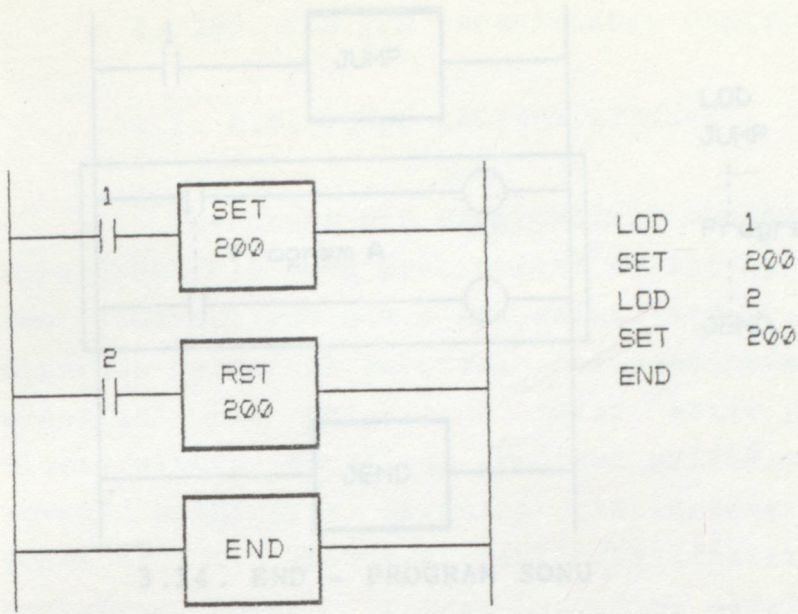


Bir çevrimsüresi
(1 scan time)

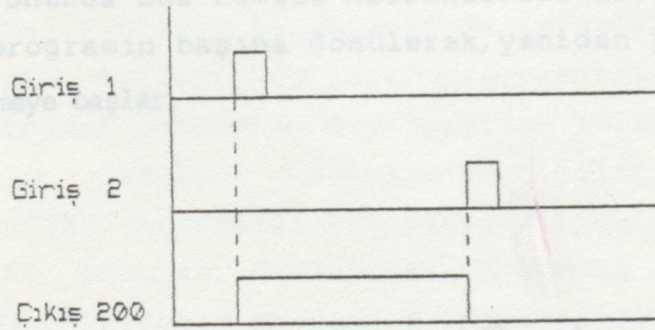
3.12 SET - RST

Set ve Reset komutları kullanılarak fiziki çıkışların dahili ve özel rölelerin, kaydırma kontaklarının durumlarını değiştirmek için kullanılır. SET komutunun yazılımında verilen numaralı fizik çıkış, dahili röle, kaydırma kayıtcısı kontağı aktif ("1") seviyeye getirilebilir. RST komutu kullanılarak ilgili kontağı pasif ("0") seviyeye getirmek mümkündür.

...si program içerisindeki bir program parçasının işlenmesi veya işlenmesine karar verir. JUMP komutundan önce gelen kontak kapalı ise program skıyı değiştirerek JEND komutunun bulunduğu satıra gelinir ve orada kalan program parçası işlenmez. Eğer JUMP komutundan önce gelen kontak açık ise atlanır. İşlemi gerçekleştirir ve bütün program işlenir.

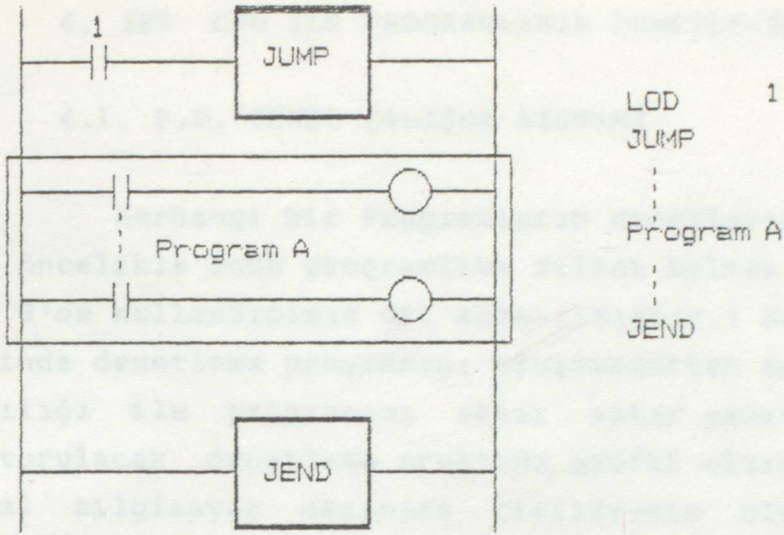


Bu komut ikilisi programın bittiği anlaşılar. Her program sonunda END komutu kullanılmalıdır. Bu komut görüldüğünde programın başına dönülerek, yenisinden program satırları işlenir.



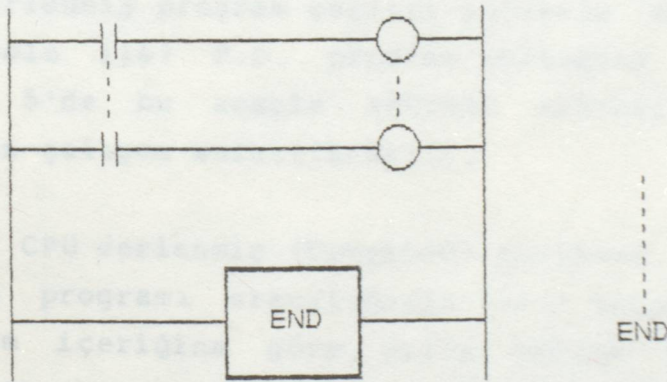
3.13 JUMP - JEND

Bu komut ikilisi program içerisindeki bir program parçasının işlenmesi yada işlenmemesine karar verir. JUMP komutundan önce gelen kontak kapalı ise program akışı değişerek JEND komutunun bulunduğu satıra gelinir ve arada kalan program parçası işlenmez. Eğer JUMP komutundan önce gelen kontak açık ise atlama işlemi gerçekleşmez ve bütün program işlenir.



3.14. END - PROGRAM SONU

Bu komutla, programın bittiği anlaşılır. Her program sonunda END Komutu kullanılmalıdır. Bu komut görüldüğünde programın başına dönülerek, yeniden program satırları işlenmeye başlar.



4. Z80 CPU İLE PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ TASARIMI

ÖRNEK 4.1.1

4.1. P.D. GENEL ÇALIŞMA SİSTEMİ

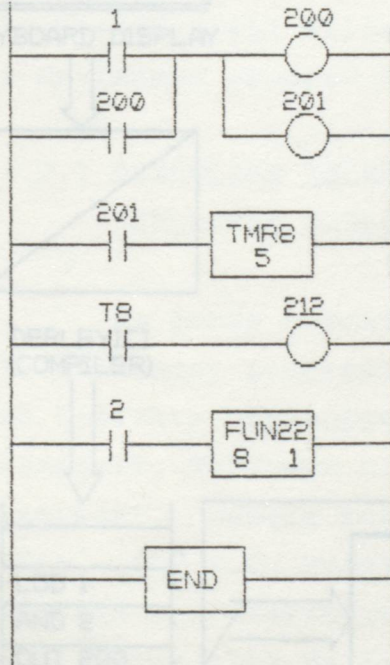
Herhangi bir Programların denetleyiciyi kullanmak için öncelikle onun programlama dilini bilmek gerekir. (Bölüm 3'de kullandığımız dil anlatılmıştır.) Kullanıcı, kağıt üzerinde denetleme programını oluşturduktan sonra, Keyboard aracılığı ile programını satır satır yazar. Örnek 4.1.1. Oluşturulacak denetleme programı, grafik olarak (ladder diagram) bilgisayar ekranına çizilerek oluşturulabilir. Örnek 4.1.2. Ekrandaki şekil algılanarak, derlenip program belleğine konur. Program mantığını oluşturmak ve programı yazmaya ilk aşama diyebiliriz. Bundan sonraki aşamada ise yazılan programı yada çizilen grafik programı, (Ladder diagram) P.D işletim sisteminde anlamlı hale getirmektir. Bunun için derleme (Compile) programları kullanılır. Oluşturulan program derlenerek P.D. program belleğine yerleştirilir. Her P.D. üzerinde keyboard ve display olmayabilir. Bazı programlar aracılığı ile, kişisel bilgisayarlar üzerinden yazılan program, derlenerek derlenmiş program elde edilebilir. Bu derlenmiş program çeşitli yollarla (örneğin seri iletişim yolu ile) P.D. program belleğine yerleştirilebilir. Bölüm 5'de bu amaçla AMSTRAD mikrobilgisayarı üzerinde yapılan çalışma anlatılacaktır.

CPU derlenmiş (Compiled) programı, yazılan işletim sistem programı aracılığıyla satır satır işlemeye başlar. Program içeriğine göre, giriş bellek bölgesinden ilgili bilgiler okunur, komut alt programlarında işlevler gerçekleştirilir ve ilgili çıkışlar uyarılır. Program akışında END komutuna rastlanınca programın başına dönülerek, bu iş kör bir çevrim halinde devam eder. Programın birkez dönme süresine çevrim süresi (SCAN TIME) denir. Giriş-çıkış sayısının artması, programın uzunluğu, çevrim süresinin artmasıyla yakından ilgilidir. Bu değer FAL-JUNIOR İÇİN 32 ms/1K steps dir.

ÖRNEK 4.1.1

```
10 LOD 1
20 OR 200
30 OUT 200
40 OUT 201
50 LOD 201
60 TMR B 5
70 LODTMR B
80 OUT 212
90 LOD 2
100 FUN22 B1
110 END
```

ÖRNEK 4.1.2

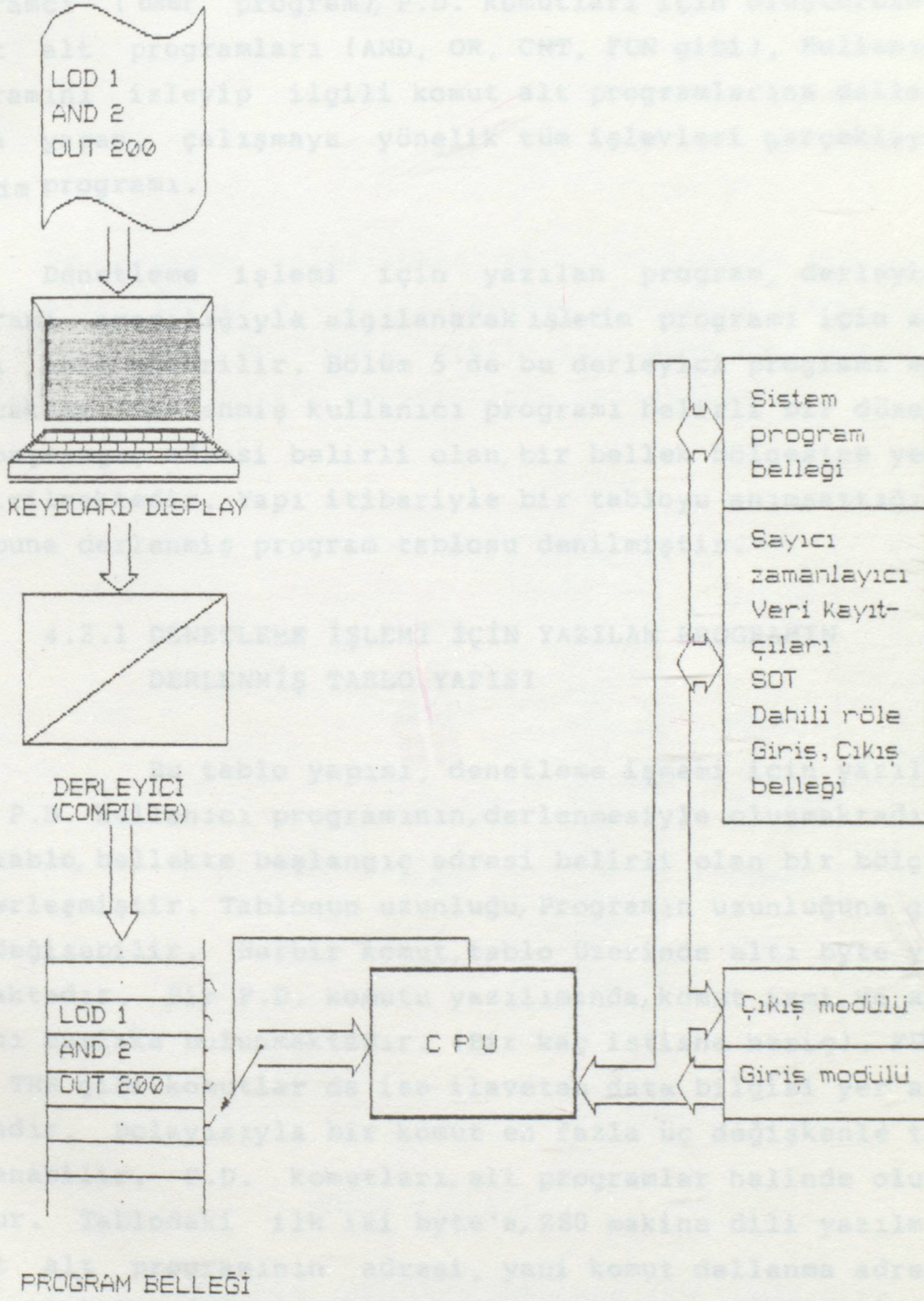


P.D. ilk açıldığında bütün sayıcılar, zamanlayıcılar veri kayıtçıları dahili röleler, özel bayrak röleleri sıfırlanır. Bütün fiziki girişler okunur ve giriş bellek (input memory area) bölgesine yerleştirilir. Program işlemeye başlar, çevrim sonunda fiziki çıkışlar uyarılır. Bu işlemler her çevrimde tekrarlanır.

4.2 PROGRAMLARIN DENETLEYİCİ YAZILIMI

Programların denetleyici yazılıma geçmesi için yazılabilir. Denetleme sistemi için oluşturulmuş kullanıcı programları (user program), P.D. komutları için oluşturulmuş komut il programları (AND, OR, CNT, FOR gibi). Kullanıcı programları ile ilgili komut alt programlar da dahil olmak üzere çalışmaya yönelik tüm işlemleri gerçekleştiren işleme programı.

Denetleme işlemi için yazılan program, derleyici programı ile yazılmaya başlanarak işletim programı için derlenir. Bölüm 5'de bu derleme işlemi anlatılmaktadır. Kullanıcı programı yazıldıktan sonra, belirli bir bellek alanına yazılır. Bu bellek alanı, belirli bir bellek alanı olarak kabul edilir. Bu bellek alanı, belirli bir bellek alanı olarak kabul edilir. Bu bellek alanı, belirli bir bellek alanı olarak kabul edilir.



4.2.1.1. İŞLEME İÇİN YAZILAN PROGRAMIN DERLENİŞİ VE YATIRILMASI

Bu tablo, derleme işlemi için yazılan programın, derlenmesiyle oluşan tablo yapısını göstermektedir. Tablonun her satırında, derlenmiş bir komutun adresi, komutun uzunluğu, programın uzunluğuna göre derlenmiş tablo yapısını göstermektedir. Tablonun her satırında, derlenmiş bir komutun adresi, komutun uzunluğu, programın uzunluğuna göre derlenmiş tablo yapısını göstermektedir. Tablonun her satırında, derlenmiş bir komutun adresi, komutun uzunluğu, programın uzunluğuna göre derlenmiş tablo yapısını göstermektedir.

4.2 PROGRAMLANIR DENETLEYİCİ YAZILIMI

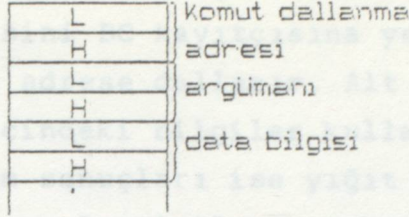
Programlanir denetleyici yazılımını üç kısma ayırabiliriz. Denetleme sistemi için oluşturulmuş kullanıcı programcı (user program), P.D. komutları için oluşturulmuş komut alt programları (AND, OR, CNT, FUN gibi), Kullanıcı programını izleyip ilgili komut alt programlarına dallandırma yapan, çalışmaya yönelik tüm işlevleri gerçekleyen işletim programı.

Denetleme işlemi için yazılan program, derleyici programı aracılığıyla algılanarak işletim programı için anlamlı hale getirilir. Bölüm 5'de bu derleyici programı anlatacağıdır. Derlenmiş kullanıcı programı belirli bir düzende, başlangıç adresi belirli olan, bir bellek bölgesine yerleştirilmektedir. Yapı itibarıyla bir tabloyu anımsattığından buna derlenmiş program tablosu denilmiştir.

4.2.1 DENETLEME İŞLEMİ İÇİN YAZILAN PROGRAMIN DERLENMİŞ TABLO YAPISI

Bu tablo yapısı, denetleme işlemi için yazılmış P.D. kullanıcı programının, derlenmesiyle oluşmaktadır. Bu tablo, bellekte başlangıç adresi belirli olan bir bölgeye yerleşmiştir. Tablonun uzunluğu, Programın uzunluğuna göre değişebilir. Herbir komut, tablo üzerinde altı byte yer tutmaktadır. Bir P.D. komutu yazılımında, komut ismi ve argümanı mutlaka bulunmaktadır. (Bir kaç istisna hariç). FUN, CNT, TMR gibi komutlar da ise ilaveten data bilgisi yer almaktadır. Dolayısıyla bir komut en fazla üç değişkenle tanımlanabilir. P.D. komutları, alt programlar halinde oluşmuştur. Tablodaki ilk iki byte'a, Z80 makina dili yazılmış komut alt programının adresi, yani komut dallanma adresi yerleştirilir. İkinci iki byte'a ise, argüman bilgisi, üçüncü iki byte'a ise, eğer varsa data bilgisi konur. Şekil 4.2.1.1.

lenmiş program tablosundan aldığı argüman bilgisini, KL kayı-
tçısına, data bilgisi için adresi yerleştirir ve ilk
iki byte'ta bulunan argümanı alt programdan KL ve
eğer gerekiyorsa BC için kullanılır. Alt prog-
ramlarda yapılan işlemler ise kayıt kayıtçısına (DE
kayıtçısı) son bitine yerleştirilerek tekrar işletim prog-
ramına döndürülür. Alt programlar arasında temel işlev komutla-
rı, sayıcılar, zamanlayıcılar özel işlev programları bu-
lunmaktadır. Tablo 4.2.1.1. de alt programlar ve onların
dallama adresleri verilmiştir.



Şekil 4.2.1.1

Bu yapının anlaşılması amacıyla aşağıda bir örnek verilmiştir. (Örnek 4.2.1.1.) Yazılan program, derleme prog-
ramı aracılığıyla derlenmiş program tablosuna dönüştürülür.
Data gözü, TMR, FUN, CNT komutlarında dolmaktadır.

		# 8000	#80	#8012	#48
			#64		#61
			#01	CNT 40	#34
		LOD 1	#00	20	#00
			#00		#14
			#00		#00
LOD	1		#80	#8018	#C2
LOD	715	#8006	#64		#64
LOD	7		#CB		#CB
CNT	40 20		#02	OUT 200	#00
OUT	200	LOD 715	#00		#00
END			#00		#00
		#800C	#80	#801E	#00
			#64		#00
			#07	END	#00
		LOD 7	#00		#00
			#00		#00
			#00		#00

ÖRNEK 4.2.1.1.

4.2.2. KOMUTLAR İÇİN OLUŞTURULMUŞ ALT PROGRAMLAR

Alt programlar, her bir komut için o komutun işlevine göre oluşturulmuş programları içerir. İşletim programı, der-

lenmiş program tablosundan aldığı argüman bilgisini, HL kayıtçısına, data bilgisini BC kayıtçısına yerleştirir ve ilk iki byte'ta bulunan adrese dallanır. Alt programdan HL ve eğer gerekiyorsa BC içindeki bilgiler kullanılır. Alt programlarda yapılan işlem sonuçları ise yığıt kayıtçısının (DE kayıtçısı) son bitine yerleştirilerek tekrar işletim programına dönülür. Alt programlar arasında temel lojik komutları, sayıcılar, zamanlayıcılar, özel işlev programları bulunmaktadır. Tablo 4.2.2.1.'de alt programlar ve onların dallanma adresleri verilmiştir.

AND	#6491
ANDLD	#649A
ORNDI	#64A6
OR	#64AD
ORLD	#64B6
OUT	#64C2
MCS	#64D1
MCR	#64E0
SET	#64EB
RES	#64F3
SETR	#64FB
RESR	#6503
LDDCNT	#652F
LDNDCNT	#6535
ANDCNT	#653C
ANDNDCNT	#6542
ORCNT	#6549
ORNDCNT	#654F
LDDTHR	#6560
LDNDTHR	#6566
ANDTHR	#656D
ANDNTHR	#6573
ORTHR	#657A
ORNTHR	#6580
LDDR	#6597
LDNDR	#659D
ANDR	#65A4
ANDNDR	#65AA
ORR	#65B1
ORNDR	#65B7
END	#0
JMP	#1
JEND	#2
DISP	#65B2

KOMUT İSMİ CALL ADRESİ

KOMUT İSMİ CALL ADRESİ

INITIAL	#6100
CNT	#6148
TMR	#61D6
SOT	#6252
SFRN	#6272
SFR	#62FD
LODNOT	#6479
LOD	#6480
ANDNOT	#648A
AND	#6491
ANDLOD	#649A
ORNOT	#64A6
OR	#64AD
ORLOD	#64B6
OUT	#64C2
MCS	#64D1
MCR	#64E0
SET	#64EB
RES	#64F3
SETR	#64FB
RESR	#6503
LODCNT	#652F
LODNOTCNT	#6535
ANDCNT	#653C
ANDNOTCNT	#6542
ORCNT	#6549
ORNOTCNT	#654F
LODTMR	#6560
LODNOTTMR	#6566
ANDTMR	#656D
ANDNOTTMR	#6573
ORTMR	#657A
ORNOTTMR	#6580
LODR	#6587
LODNOTR	#658D
ANDR	#6594
ANDNOTR	#659A
ORR	#65A1
ORNOTR	#65A7
END	#0
JMP	#1
JEND	#2
DISP	#65D2

KOMUT İSMİ CALL ADRESİ

FUN1	4.2.3. İŞLETİM PROGRAMI	#67A0
FUN2		#67AD
FUN3		#67BA
FUN4		#67EC
FUN5		#6815
FUN6		#683D
FUN7		#6875
FUN8		#68A8
FUN9		#68E0
FUN10		#68F7
FUN11		#6901
FUN12		#6925
FUN13		#6936
FUN14		#6940
FUN15		#6964
FUN16		#6977
FUN17		#698A
FUN18		#699D
FUN19		#69B7
FUN20		#69E9
FUN21		#69F6

Daha sonra, tablonun ilk adresinden başlayarak, tablo-
daki argüman değerini (2 iki byte) BC kayıtlarına, data de-
ğerini (3. iki byte) AC kayıtlarına koyarak ilk iki byte'ın
ki komut adresine dallandırır. Tabloda her bir satır, altı
byte yerleştiğinden, bir sonraki komut için, daha önceki ad-
rese altı ilâve edilip, tabloda yeni yeri bulunur. Tablonun ilk
adresini, programın başında BC kayıtlarına yerleştirilmiştir.
dir. Tabloyu tarasa anında, tablonun adresi için, diğer de-
ğere rastlanınca, tablonun kaynağı değiştirilerek ilâmenye yerden
başlar. Ayrıca özel adres ilişkisi için bu program işle-
minde oluşturulur. Tablonun ilk adresi, tablonun baş-
langıç adresi, 280 CUC kullanılarak oluşturulmuştur. CUC'un
başlangıçta arttırılması için özel programlar çalıştırılarak
yapılmaktadır.

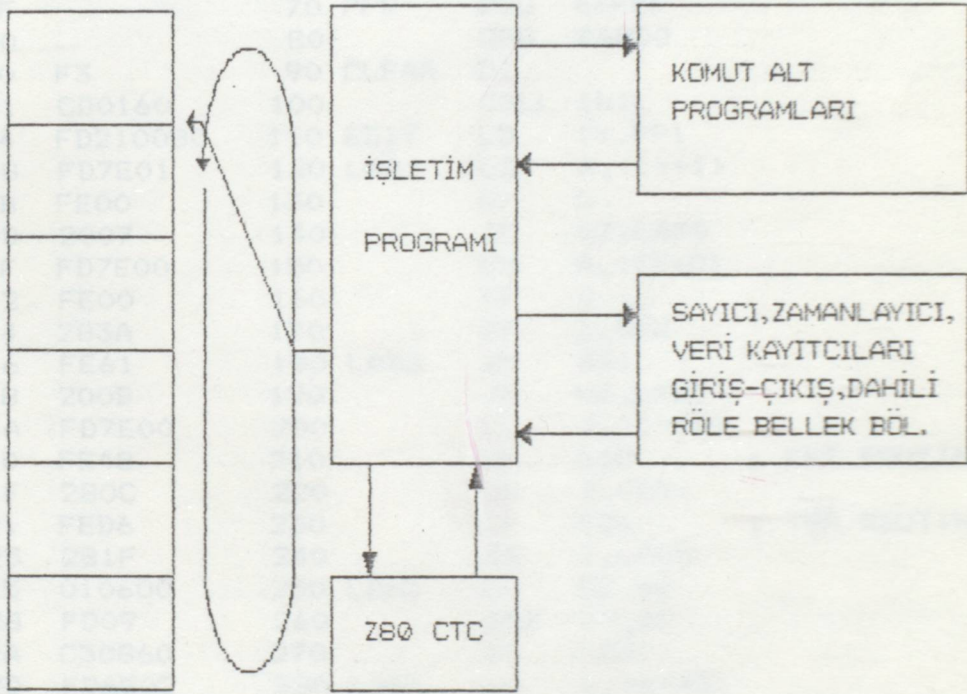
4.2.3. P.D. İŞLETİM PROGRAMI

Alete enerji verildiği anda, işletim programı çalışmaya başlar. Öncelikle bütün sayıcı, zamanlayıcılar, data kayıtçıları, dahili röleleri ve fiziki çıkışların konumlarını sıfırlar (pasif hale getirir). Derlenmiş programın yerleştiği tablo, ilk adresinden başlayarak taranır. Eğer programda sayıcı ve zamanlayıcı varsa, preset değerlerini, numarası verilen sayıcı ve zamanlayıcının ilgili bellek gözüne yerleştirir.

Daha sonra, tablonun ilk adresinden başlayarak, tablodaki argüman değerini (2 iki byte) HL kayıtçısına, data değerini (3. iki byte) BC kayıtçısına koyarak ilk iki byte'taki komut adresine dallandırır. Tabloda herbir satır, altı byte yerleştiğinden, bir sonraki komut için, daha önceki adrese altı ilave edilip, tablodaki yeri bulunur. Tablonun ilk adresi, programın başında IY kayıtçısına yerleştirilmektedir. Tabloyu tarama anında, dallanma adresi için, sıfır değerine rastlanınca, tablonun başına dönülerek işlemeye yeniden başlar. Ayrıca özel zaman röleleri yine bu program içerisinde oluşturulur. Zamanlayıcılar için oluşturulacak zaman temel süresi, 280 CTC kullanılarak oluşturulmuştur. CTC'nin başlangıçta şartlanması yine işletim programı aracılığıyla yapılmaktadır.

İŞLETİM PROGRAMI

8000	10	PP1	EDU	80000
7000	20	PP2	EDU	80700
7060	30	PP3	EDU	87600
7100	40	PP4	EDU	87100
7420	50	PP5	EDU	87420
7400	60	PP6	EDU	87400



PROGRAM TABLOSU

İŞLETİM PROGRAMI ÇALIŞMA SİSTEMİ

8036	33			
8037	33			
8038	FD4B04			
8039	71			
803C	27			
803D	FD4605			
8040	26			
8041	D32560			
8044	FD6602			
8047	FD6602			
8048	CD4A03			
804B	CD3A03			
8050	CD3002			

P.D İŞLETİM PROGRAMI

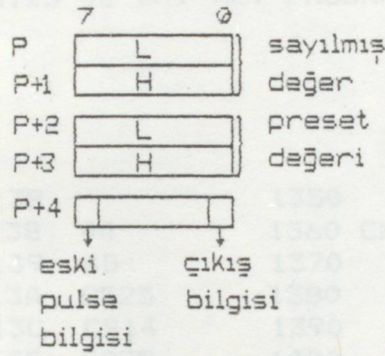
Adres	İşlev	Yorum	LD	A, #F3	DTC HIGH ADDR
6057	CB07	460	IN	A, (#F2)	
6059	CB07	470	RLC	A	
605B	CB07	480	RLC	A	
8000	E40B	410	EQU	#8000	
7000	47	520	EQU	#7000	
7060	3A5970	530	EQU	#7060	; PP2+59: BYTE FOR PL
71A0	E6F7	540	EQU	#71A0	
7420	50	550	EQU	#7420	
74A0	325970	560	EQU	#74A0	; A
6FFF	FD210080	570	EQU	#6FFF	; SOURCE PROG MEM ADDR
6000	110000	580	ORG	#6000	
6000	F3	90	CLEAR	DI	
6001	CD0160	100	CALL	INIL	
6004	FD210080	110	LD	IY, PP1	
600B	FD7E01	120	LD	A, (IY+1)	
600B	FE00	130	CP	0	
600D	2007	140	JR	NZ, LABB	
600F	FD7E00	150	LD	A, (IY+0)	
6012	FE00	160	CP	0 (IY+1)	
6014	2B3A	170	JR	Z, RUN	
6016	FE61	180	CP	#61	
601B	200B	190	JR	NZ, LAB3	
601A	FD7E00	200	LD	A, (IY+0)	
601D	FE4B	210	CP	#4B	; CNT ROUTINE LOW ADDR
601F	280C	220	JR	Z, LAB4	
6021	FED6	230	CP	#D6	; TMR ROUTINE LOW ADDR
6023	281F	240	JR	Z, LAB5	
6025	010600	250	LD	BC, #6	
6028	FD09	260	ADD	IY, BC	; CHECK OF FLAG 703 STR
602A	C30860	270	JP	LAB1	
602D	FD6E02	280	LD	L, (IY+2)	
6030	FD6603	290	LD	H, (IY+3)	; OUTPUT MEMORY CLEAR
6033	CD3360	300	CALL	CNTX5	
6036	23	310	INC	HL	
6037	23	320	INC	HL	
603B	FD4E04	330	LD	C, (IY+4)	
603B	71	340	LD	(HL), C	
603C	23	350	INC	HL	
603D	FD4605	360	LD	B, (IY+5)	
6040	70	370	LD	(HL), B	
6041	C32560	380	JP	LAB3	
6044	FD6E02	390	LD	L, (IY+2)	
6047	FD6603	400	LD	H, (IY+3)	
604A	CD4A60	410	CALL	TMX5	
604D	C33660	420	JP	LAB6	
6050	CD5060	430	CALL	INPUT	
6050	23	440	LD	C, (IY+4)	
6050	23	450	LD	B, (IY+5)	
6050	23	460	RET		

6053	3EFB	440		LD	A,#FB ; CTC HIGH ADD
6055	DBF2	450		IN	A,(#F2)
6057	CB07	460		RLC	A
6059	CB07	470		RLC	A
605B	CB07	480		RLC	A
605D	E608	490		AND	#8
605F	47	500		LD	B,A
6060	3A5970	510		LD	A,(#7059) ; PP2+59. BYTE FOR FL
6063	E6F7	520		AND	#F7
6065	B0	530		OR	B
6066	325970	540		LD	(#7059),A
6069	FD210080	550		LD	IY,PP1 ; SOURCE PROG MEM ADD
606D	110000	560		LD	DE,#0
6070	D9	570		EXX	
6071	210000	580		LD	HL,0
6074	110100	590		LD	DE,1
6077	D9	600		EXX	
6078	C38060	610		JP	LAB7
607B	010600	620	LABB	LD	BC,#6
607E	FD09	630		ADD	IY,BC
6080	FD7E01	640	LAB7	LD	A,(IY+1)
6083	FE00	650		CP	#0
6085	2027	660		JR	NZ,LAB9
6087	FD7E00	670		LD	A,(IY+0)
608A	FE02	680		CP	#02
608C	284C	690		JR	Z,LAB10
608E	FE01	700		CP	#1
6090	2834	710		JR	Z,LAB11
6092	FE00	720		CP	#0
6094	201B	730		JR	NZ,LAB9
6096	3A5770	740		LD	A,(#7057) ; CHECK OF FLAG 703 STA
6099	CB07	750		RLC	A
609B	D2AB60	760		JP	NC,LAB13
609E	211970	770		LD	HL,#7019 ; OUTPUTS MEMORY CLEAR
60A1	AF	780		XOR	A
60A2	0610	790		LD	B,16
60A4	77	800	LAB14	LD	(HL),A
60A5	23	810		INC	HL
60A6	10FC	820		DJNZ	LAB14
60AB	CDAB60	830	LAB13	CALL	OUTPT
60AB	C35060	840		JP	RUN
60AE	217B60	850	LAB9	LD	HL,LABB
60B1	E5	860		PUSH	HL
60B2	FD6E00	870		LD	L,(IY+0)
60B5	FD6601	880		LD	H,(IY+1)
60BB	E5	890		PUSH	HL
60B9	FD6E02	900		LD	L,(IY+2)
60BC	FD6603	910		LD	H,(IY+3)
60BF	FD4E04	920		LD	C,(IY+4)
60C2	FD4605	930		LD	B,(IY+5)
60C5	C9	940		RET	

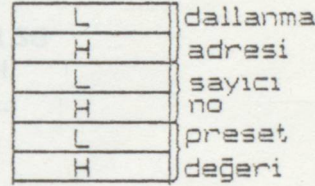
```
60C6 CB43          950 LAB11  BIT   0,E
60C8 2810          960          JR   Z,LAB10
60CA FD09          970 LAB12  ADD  IY,BC
60CC FD7E01        980          LD  A,(IY+1)
60CF FE00          990          CP  #0
60D1 20F7         1000         JR  NZ,LAB12
60D3 FD7E00       1010         LD  A,(IY+0)
60D6 FE02         1020         CP  #2
60D8 20F0         1030         JR  NZ,LAB12
60DA FD09         1040 LAB10  ADD  IY,BC
60DC C38060       1050         JP  LAB7
6100          1060         ORG #6100
6100 210061       1070 INIL   LD  HL,PP2 ;SYSTEM VARIABLES MEM AREA
6103 010005       1080         LD  BC,#500 ;LENGH OF SYSTEM VARIABLES
6106 3600         1090         LD  (HL),#0
6108 54           1100         LD  D,H
6109 5D           1110         LD  E,L
610A 13           1120         INC DE
610B EDB0         1130         LDIR
610D 06FB         1140         LD  B,#FB ;INITIAL OF CTC FOR TIMER
610F 0EF0         1150         LD  C,#F0
6111 3E07         1160         LD  A,#07
6113 ED79         1170         OUT (C),A
6115 3EFA         1180         LD  A,#FA
6117 ED79         1190         OUT (C),A ;CHO
6119 0EF1         1200         LD  C,#F1
611B 3E57         1210         LD  A,#57
611D ED79         1220         OUT (C),A
611F 3E64         1230         LD  A,#64
6121 ED79         1240         OUT (C),A ;CH1
6123 0EF2         1250         LD  C,#F2
6125 3E57         1260         LD  A,#57
6127 ED79         1270         OUT (C),A
6129 3EFF         1280         LD  A,#FF
612B ED79         1290         OUT (C),A ;CH2
612D 0EF3         1300         LD  C,#F3
612F 3E57         1310         LD  A,#57
6131 ED79         1320         OUT (C),A
6133 3EFF         1330         LD  A,#FF
6135 ED79         1340         OUT (C),A ;CH3
6137 C9           1350         RET
```

4.2.4. SAYICI VE ZAMANLAYICI YAPISI

Yazılımla oluşturulan, sayıcı ve zamanlayıcıların her birisi bellekte beş byte yerleşmektedir. Sayıcılar için ilk iki byte sayılmış değer (counted value), ikinci iki byte preset değeri, son byte'ta ise pulse ve çıkış bilgisinin bulunduğu veriler bulunmaktadır.



CNT Bellek yerleşim düzeni



Program tablosunda CNT yerleşim düzeni

Sayıcılar, bellek haritasında #7060 adresinden itibaren yerleştirilmiştir. İşletim programı tarafından, tablodan alınan sayıcı numarası, HL kayıtçısına konarak CNTX5 alt programına dallanılır. Bu alt program aracılığı ile bellek üzerindeki adresi bulunur. Reset, pulse yukarı aşağı sayım bilgileri, LOD işlemiyle yığıt kayıtçısına konulmuştur. Reset bilgisi "1" ise preset değeri sayılmış değer gözönüne konur, beşinci bayttaki pulse ve çıkış bilgisi sıfırlanır. Daha sonraki çevrimde pulse bilgisi okunur. Sayım için bir darbenin oluştuğunu anlamak için beşinci bayttaki eski pulse bilgisiyle karşılaştırılır. Darbenin geldiği tesbit edilince, yukarı aşağı bilgisine göre, sayılmış değer artırılır ya da azaltılır. Sayılmış değer sıfıra erişince, çıkış bilgisi "1" konumuna set edilir. Sıfıra erişmemişse, çıkış bilgisi "0" konumunda tutulur.

Zamanlayıcıların yapısında sayıcıların yapısına benzerdir. Zamanlayıcılarda bellek üzerinde beş byte'a yerleşmiştir. İlk iki byte'ta CTC'den alınan değer (ilk time değeri) vardır. İkinci iki byte'ta ise preset değeri vardır. Son byte ise çıkış durumu ve çalışma mod bilgisi bulunmaktadır.

```
1700 CNS2 LD A,(IX+0)
1710 ADD A,#1
1720 LD (IX+0),A
1730 LD A,(IX+1)
1740 ADC A,#0
1750 LD (IX+1),A
CNTX5 VE CNT ALT PROGRAMLARI
1760 CNS3 BIT 1,E
1770 JR NZ,CNS4
1780 RES 7,(IX+4)
1790 JP CNS5
1800 CNS4 SET 7,(IX+4)
6138 DD7E00 1350 CNS5 ORG #6138
6138 44 1360 CNTX5 LD B,H
6139 4D 1370 LD C,L
613A CB25 1380 SLA L
613C CB14 1390 RL H
613E CB25 1400 SLA L
6140 CB14 1410 RL H
6142 09 1420 ADD HL,BC
6143 014361 1430 LD BC,PP3 ; ILK COUNTER MEMORY
6146 09 1440 ADD HL,BC
6147 C9 1450 RET
6148 CD3861 1460 CNT CALL CNTX5 ; CNT COMMAND
614B E5 1470 PUSH HL
614C DDE1 1480 POP IX
614E CB53 1490 BIT 2,E
6150 2813 1500 JR Z,CNS1
6152 DD7E02 1510 LD A,(IX+2)
6155 DD7700 1520 LD (IX+0),A
6158 DD7E03 1530 LD A,(IX+3)
615B DD7701 1540 LD (IX+1),A
615E DD360400 1550 LD (IX+4),#0
6162 C39661 1560 JP CNS3
6165 CB4B 1570 CNS1 BIT 1,E
6167 282D 1580 JR Z,CNS3
6169 DDCB047E 1590 BIT 7,(IX+4)
616D 2036 1600 JR NZ,CNS5
616F CB43 1610 BIT 0,E
6171 2013 1620 JR NZ,CNS2 ; ILK TIMER MEMORY
6173 DD7E00 1630 LD A,(IX+0)
6176 D601 1640 SUB #1
6178 DD7700 1650 LD (IX+0),A ; TIME COMMAND
617B DD7E01 1660 LD A,(IX+1)
```

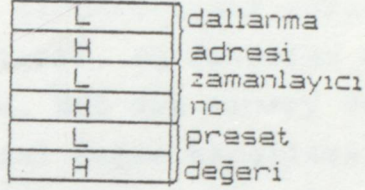
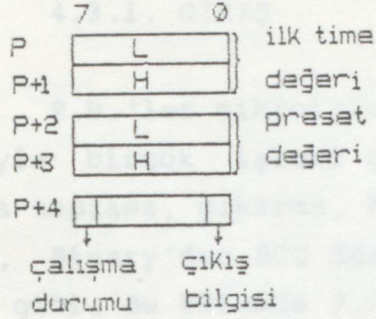

617E		1660	ORG	#617E
617E	DE00	1670	SBC	A,#0
6180	DD7701	1680	LD	(IX+1),A
6183	C39661	1690	JP	CNS3
6186	DD7E00	1700	LD	A,(IX+0)
6189	C601	1710	ADD	A,#1
618B	DD7700	1720	LD	(IX+0),A
618E	DD7E01	1730	LD	A,(IX+1)
6191	CE00	1740	ADC	A,#0
6193	DD7701	1750	LD	(IX+1),A
6196	CB4B	1760	BIT	1,E
6198	2007	1770	JR	NZ,CNS4
619A	DDCB04BE	1780	RES	7,(IX+4)
619E	C3A561	1790	JP	CNS5
61A1	DDCB04FE	1800	SET	7,(IX+4)
61A5	DD7E00	1810	LD	A,(IX+0)
61A8	FE00	1820	CP	#0
61AA	2007	1830	JR	NZ,CNS6
61AC	DD7E01	1840	LD	A,(IX+1)
61AF	FE00	1850	CP	#0
61B1	2807	1860	JR	Z,CNS7
61B3	DDCB04B6	1870	RES	0,(IX+4)
61B7	C3BE61	1880	JP	CNS8
61BA	DDCB04C6	1890	SET	0,(IX+4)
61BE	DD7E04	1900	LD	A,(IX+4)
61C1	CB1F	1910	RR	A
61C3	CB13	1920	RL	E
61C5	C9	1930	RET	

TMX5 VE TMR ALT PROGRAMLARI

61C6	44	1940	TMX5	LD	B,H	
61C7	4D	1950		LD	C,L	
61C8	CB25	1960		SLA	L	
61CA	CB14	1970		RL	H	
61CC	CB25	1980		SLA	L	
61CE	CB14	1990		RL	H	
61D0	09	2000		ADD	HL,BC	
61D1	01D161	2010		LD	BC,PP4	; ILK TIMER MEMORY
61D4	09	2020		ADD	HL,BC	
61D5	C9	2030		RET		
61D6	CDC661	2040	TMR	CALL	TMX5	; TMR COMMAND
61D9	E5	2050		PUSH	HL	
61DA	DDE1	2060		POP	IX	
61DC	CB43	2070		BIT	0,E	
61DE	2866	2080		JR	Z,TMRS5	
61E0	DDCB047E	2090		BIT	7,(IX+4)	
61E4	202A	2100		JR	NZ,TMRS2	

61E6	06FB	2110		LD	B,#FB
61E8	0EF3	2120		LD	C,#F3
61EA	ED78	2130		IN	A,(C)
61EC	DD7701	2140		LD	(IX+1),A
61EF	0EF2	2150		LD	C,#F2
61F1	ED78	2160		IN	A,(C)
61F3	DD7700	2170		LD	(IX+0),A
61F6	0EF3	2180		LD	C,#F3
61F8	ED78	2190		IN	A,(C)
61FA	DDBE01	2200		CP	(IX+1)
61FD	280A	2210		JR	Z,TMRS1
61FF	DD7701	2220		LD	(IX+1),A
6202	0EF2	2230		LD	C,#F2
6204	ED78	2240		IN	A,(C)
6206	DD7700	2250		LD	(IX+0),A
6209	DDCB04FE	2260	TMRS1	SET	7,(IX+4)
620D	C31662	2270		JP	TMRS3
6210	DDCB0446	2280	TMRS2	BIT	0,(IX+4)
6214	2034	2290		JR	NZ,TMRS6
6216	06FB	2300	TMRS3	LD	B,#FB
6218	0EF2	2310		LD	C,#F2
621A	ED78	2320		IN	A,(C)
621C	0EF3	2330		LD	C,#F3
621E	ED40	2340		IN	B,(C)
6220	4F	2350		LD	C,A
6221	DD6E00	2360		LD	L,(IX+0)
6224	DD6601	2370		LD	H,(IX+1)
6227	A7	2380		AND	A
6228	ED42	2390		SBC	HL,BC
622A	DD4E02	2400		LD	C,(IX+2)
622D	DD4603	2410		LD	B,(IX+3)
6230	A7	2420		AND	A
6231	ED42	2430		SBC	HL,BC
6233	280A	2440		JR	Z,TMRS4
6235	D23F62	2450		JP	NC,TMRS4
6238	DDCB0486	2460		RES	0,(IX+4)
623C	C34A62	2470		JP	TMRS6
623F	DDCB04C6	2480	TMRS4	SET	0,(IX+4)
6243	C34A62	2490		JP	TMRS6
6246	DD360400	2500	TMRS5	LD	(IX+4),#0
624A	DD7E04	2510	TMRS6	LD	A,(IX+4)
624D	CB1F	2520		RR	A
624F	CB13	2530		RL	E
6251	C9	2540		RET	

Belleğin başlangıç adresi, hex 71A0 en son adres ise hex 741F dir. Bu aralıktaki 128 zamanlayıcı tanımlıdır.



TMR Bellek yerleşim düzeni

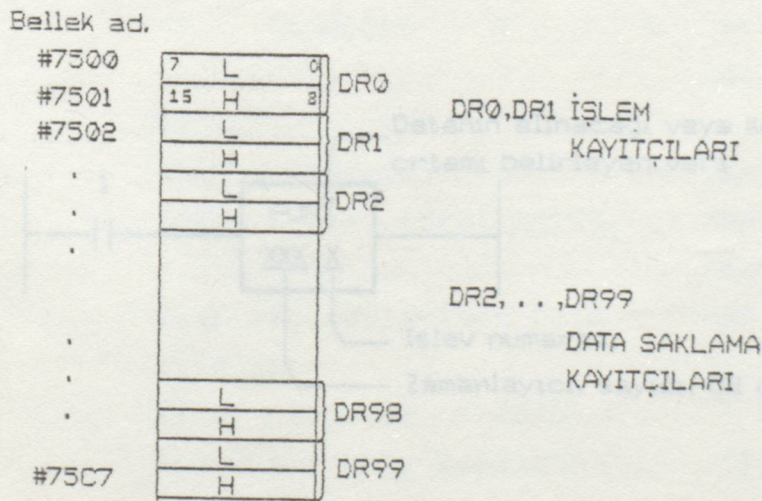
Program tablosunda
TMR yerleşim düzeni

Tabloda, numarası bulunan zamanlayıcının, bellekteki yerini bulmak için TMX5 alt programı kullanılır. Zamanlayıcı alt programına dallanıldığında, işletim programı tarafından zamanlayıcı numarası, HL Kayıtçısı içerisine konulmuştur. Bundan yararlanılarak, ilgili zamanlayıcının bellekteki yeri tesbit edilmiş olur. Zamanlayıcı komutundan önce bulunan kontak açıksa, zamanlama işlemi başlamaz. Ve zamanlayıcı çıkışı pasiftir. (Çıkış bilgisi sıfırdır). DE kayıtçısının son bitinden, kontağın kapandığı tesbit edilince, CTC'den alınan değer, ilk time volue için ayrılan ilk iki byte'a, ikinci iki byte'a ise presat değeri yerleştirilir. Her çevrimde, CTC'den alınan değer, ilk time değerinden çıkarılır. Fark presat değerine espit ya da büyükse çıkış aktif konuma çekilir. Şayet, zamanlayıcıdan önce gelen kontak açılırsa, zamanlama işlemi yarıda kesilecek, çıkış bilgisi sıfırda kalacaktır. Kontak kapandığı anda işlemler yeniden başlayacaktır. Zamanlayıcılar için ayrılan belleğin başlangıç adresi, Hex 71A0 en son adres ise Hex 741F dir. Bu aralıkta 128 zamanlayıcı tanımlıdır.

4.3. P.D. ÖZEL İŞLEV KOMUTLARI

4.3.1. GİRİŞ

P.D.'ler mikroişlemci temelli olduklarından yazılım yoluyla birçok işlevi gerçekleyebiliriz. Bu işlevler arasında toplama, çıkarma, bölme, çarpma, BCD'den-binary dönüşümü, Binary'den-BCD dönüşümü, sayısal değer karşılaştırma v.b gibi. Bu bölümde P.D. için oluşturulmuş özel işlev komutları (Function comands) teker teker anlatılacaktır. Hesaplamaların yapılması, sonuçların depolanması ya da data saklanması için bellekte belirli bir bölge ayrılmıştır. Bu ayrılan bölgede, 0'dan 99'a kadar numaralandırılmış Veri Kayıtçıları (Data registers) bulunmaktadır. Herbir veri kayıtçısı 16 bit'lidir. Dolayısıyla bellekte iki byte yer tutmaktadırlar. İşlemler çoğunlukla sıfır nolu veri kayıtçısı (DRO diye gösterilecektir) ve DR1 üzerinde yapılmaktadır. DRO ve DR1 işlemlerin yapıldığı, diğer kayıtçıları ise dataların saklandığı bölge olarak isimlendirebiliriz.

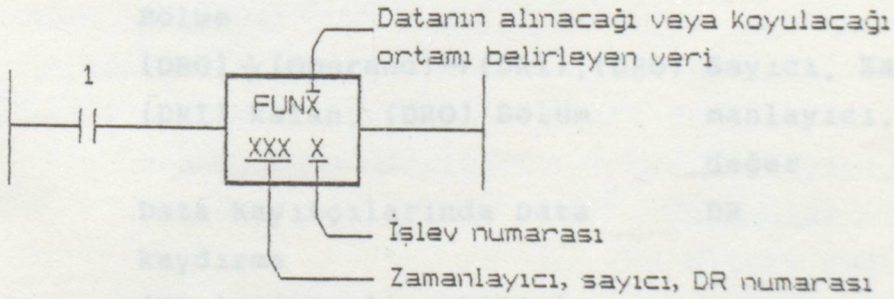
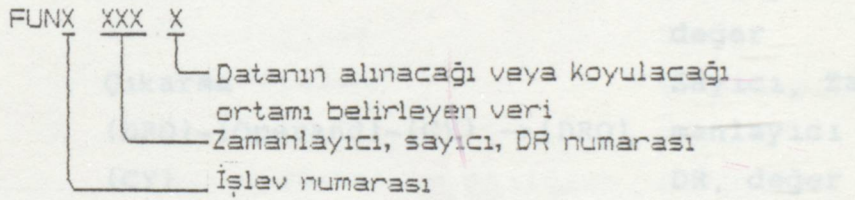


DR'lerin bellekte yerleşme düzeni

Aşağıda işlev numaraları ve görevleri gösterilmiştir.

İŞLEV NO İŞLEVI ETKİN OLDUĞU

Veri kayıtçıları üzerinde aritmetik işlemler yapıldığı gibi, farklı işlevlerde gerçekleştirilmektedir. Kayıtçılar, arasında data kaydırma, zamanlayıcı, sayıcı değerlerini DRO'daki veriyle karşılaştırma v.b gibi. Her özel işlev komutu üç veriyle belirlenir. FUN1, FUN2, ... yazılımında, numaralar hangi işlevin yapılacağı gösterir. Yapılacak işlevin data-sının alınacağı ortamın (zamanlayıcı, sayıcı, data kayıtçısı, dahili röle, fiziki giriş ya da çıkışlar) numarasını ikinci veri, ortamın türünü belirleyecek bilgi ise üçüncü veriyle elde edilir.



İşlev komutlarının Grafik olarak gösterimi

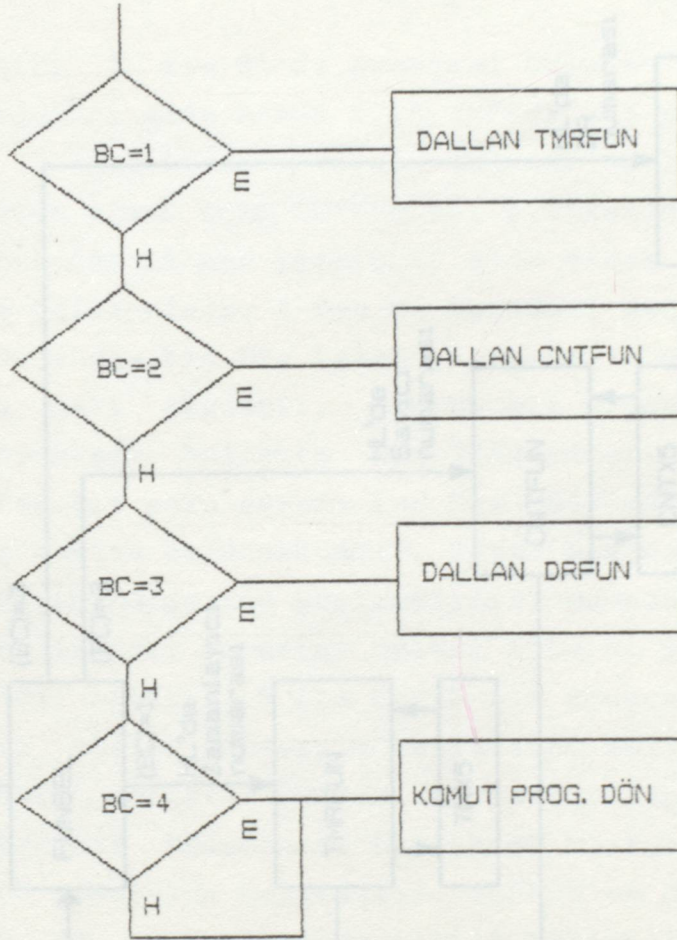
Aşağıda işlev numaraları ve görevleri gösterilmiştir.

İŞLEV NO	İŞLEVI	ETKİN OLDUĞU ORTAM
FUN 1	DRO içindeki ikili sayıyı BCD koduna çevirme	-
FUN 2	DRO içindeki BCD kodundaki sayıyı ikili sayı sistemine çevirme	-
FUN 3	4-Dijit karşılaştırma (DRO) $\frac{Z}{C}$ (operand) sonuca göre > \rightarrow 710 $\frac{H}{L} = \rightarrow$ 711 $\frac{L}{H} < \rightarrow$ 712 Dahili rölelerine set etmek	Zamanlayıcı sayıcı, Değer DR,
FUN 4	Toplama (DRO)+(Operand)+(CY) \rightarrow (DRO), (CY) \leftarrow (DRO+1)	Sayıcı, zamanlayıcı DR, değer
FUN 5	Çıkarma (DRO)-(Operand)-(CY) \rightarrow (DRO), (CY) \leftarrow (DRO-1)	Sayıcı, Zamanlayıcı DR, değer
FUN 6	Çarpma (DRO)x(Operand) \rightarrow (DRI), (DRO) nü 4 diğit H L	Sayıcı, Zamanlayıcı DR, değer
FUN 7	Bölme (DRO) \div (Operand) \rightarrow (DRI), (DRO) (DRI) kalan, (DRO) Bölüm	Sayıcı, Zamanlayıcı, DR değer
FUN 8	Data Kayıtçılarında Data kaydırma (DRm) \rightarrow (DRm+1) $\dots \rightarrow$ (DRn)	DR
FUN 9	BCD digit sola kaydırma (DRI DRO) \leftarrow 00	DR
FUN 10	DRO \leftarrow Data yükleme 16 bit	Zamanlayıcı, DR, değer

4.3.2. FUN KOMUTLARINDA KULLANILAN BAZI ALT PROGRAMLAR

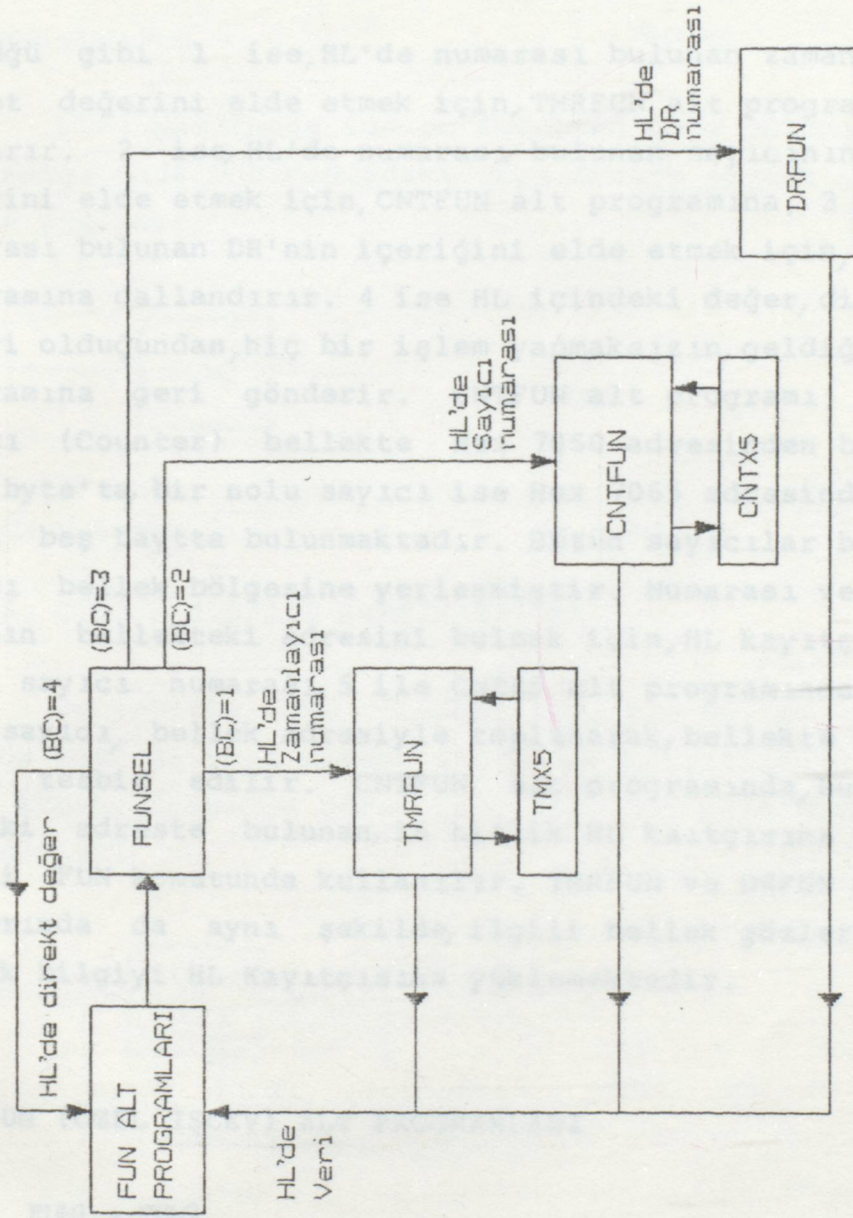
İŞLEV NO	İŞLEVI	ETKİN OLDUĞU ORTAM
FUN 11	DRO ← Data yükleme 8 bit	girişler
FUN 12	DRO ← Data yükleme indirekt (DRO) ← (Operand + (DR1))	DR
FUN 13	DRI Data yükleme 16 bit	Zamanlayıcı, sayıcı DR, değer
FUN 14	DRI ← Data yükleme 8 bit	Girişler
FUN 15	(DRO) ← (DRO+1)	DR
FUN 16	(DR1) ← (DRI-1)	DR
FUN 17	(DRO) → (Operand)	Zamanlayıcı Sayıcı
FUN 18	Sayıcı değerinin eşitliğini tesbit	Sayıcı
FUN 19	Sayıcı değerinin büyüklüğü- nü tesbit	Sayıcı
FUN 20	(DRO) → (DR) 16 bit yükleme	DR
FUN 21	(DRO) → (DR) 16 bit yükleme	DR
FUN 22	Harici data display yükleme	DR, sayıcı, zamanlayıcı direkt değer

4.3.2. FUN KOMUTLARINDA KULLANILAN BAZI ALT PROGRAMLAR



FUNSEL AKIŞ DİYAGRAMI

Yapılacak işlevin ne alacağı, datanın nereden alınıp nereye konacağı, FUN komutlarının yazılımından anlaşılmaktadır. Örneğin FUN1, 20 3 yazılımında FUN1, işlevin ne olacağı, 20 datanın alınacağı ya da konacağı ortamın numarası, 3 ise ortamın türünü (Zamanlayıcı, sayıcı, DR, ya da direkt değer) belirler. FUNSEL programına dallanıldığında, BC kayıtçısında ortamın türünü belirleyecek bilgi, HL Kayıtçısında ise datanın alınacağı ya da konacağı ortamın numarası bulunmaktadır. FUNSEL alt programı, BC kayıtçısının içindeki değeri 1,2,3,4 sayılarıyla karşılaştırılır. Şemada gö-



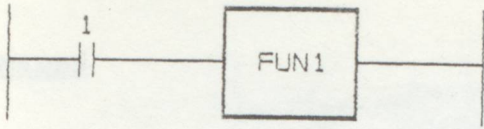
FUNSEL ÇALIŞMA SİSTEMİ

rüldüğü gibi 1 ise, HL'de numarası bulunan zamanlayıcının preset değerini elde etmek için, TMRFUN alt programına dallandırır. 2 ise, HL'de numarası bulunan sayıcının, sayılmış değerini elde etmek için, CNTFUN alt programına, 3 ise, HL'de numarası bulunan DR'nin içeriğini elde etmek için, DRFUN alt programına dallandırır. 4 ise HL içindeki değer, direkt data değeri olduğundan, hiç bir işlem yapmaksızın, geldiği FUN alt programına geri gönderir. CNTFUN alt programı; sıfırında sayıcı (Counter) bellekte Hex 7060 adresinden başlayarak beş byte'ta, bir nolu sayıcı ise Hex 7065 adresinden başlayarak beş baytta bulunmaktadır. Bütün sayıcılar bu düzenle sayıcı bellek bölgesine yerleşmiştir. Numarası verilen sayıcının bellekteki adresini bulmak için, HL kayıtçısı içindeki sayıcı numarası, 5 ile CNTX5 alt programında çarpılıp, ilk sayıcı, bellek adresiyle toplanarak, bellekte bulunduğu adres tesbit edilir. CNTFUN alt programında, bu adres ve sonraki adreste bulunan, 16 bitlik HL kayıtçısına yüklenir. İlgili FUN komutunda kullanılır. TMRFUN ve DRFUN alt programlarında da aynı şekilde, ilgili bellek gözlerindeki 16 bitlik bilgiyi HL Kayıtçısına yüklemektedir.

4.4 FUN (ÖZEL İŞLEV) ALT PROGRAMLARI

4.4.1 FUN1 - FUN2

Fun 1 komutunda bu komuttan önce bulunan kontak kapandığı anda DRO içindeki 16-bitlik binary sayı BCD (Binary coded decimal) sayıya çevrilerek DRO'a yüklenmektedir.

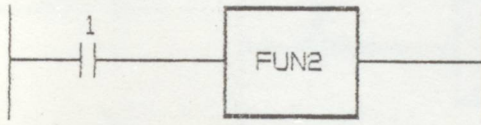


LOD 1
FUN1

Grafik gösterimi

Yazılımı

FUN2 komutunda ise bu komuttan önce bulunan kontak kapandığı anda BCD kodundaki sayı binary sayıya çevrilerek DRO'a yüklenir.



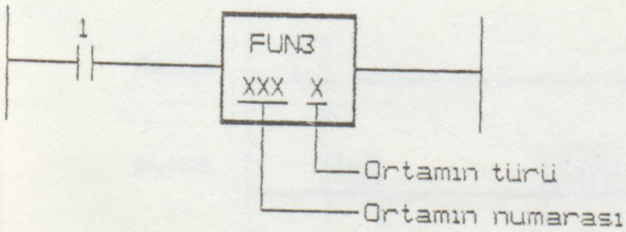
LOD 1
FUN2

Grafik gösterimi

Yazılımı

4.4.2. FUN3 - 4 DİJİT KARŞILAŞTIRMA

Bu komutta, DRO içindeki sayı ile sayıcı, zamanlayıcı, DR içeriği veya direkt değer ile karşılaştırılarak, büyük, küçük, durumuna göre, 710, 711, 712 nolu özel röleler set edilir.



LOD 1
FUN3 XXX X

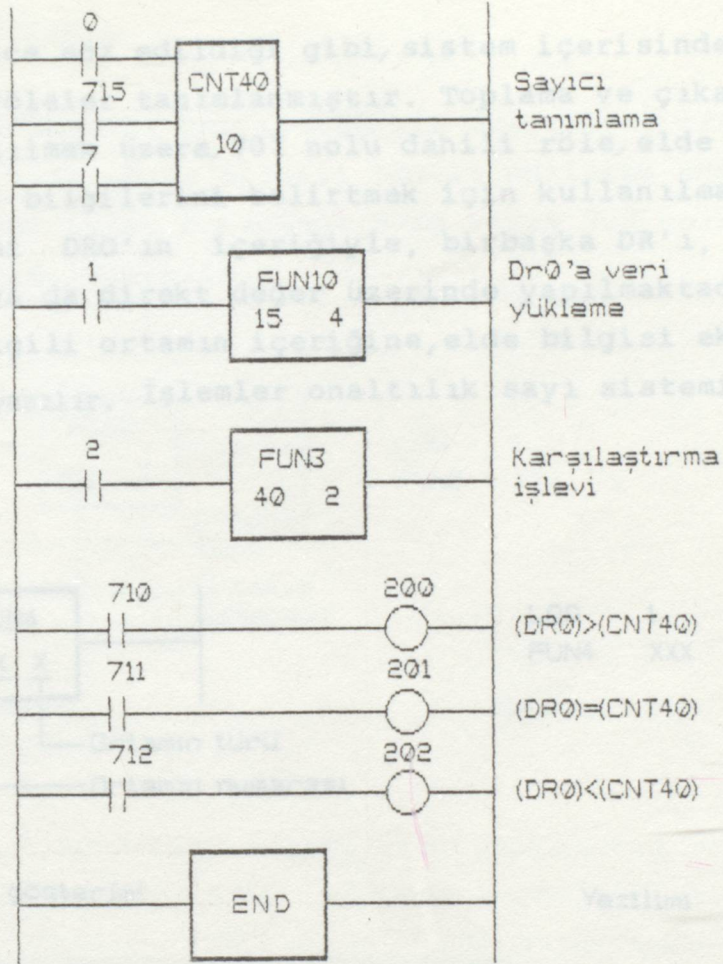
Grafik gösterimi

Yazılımı

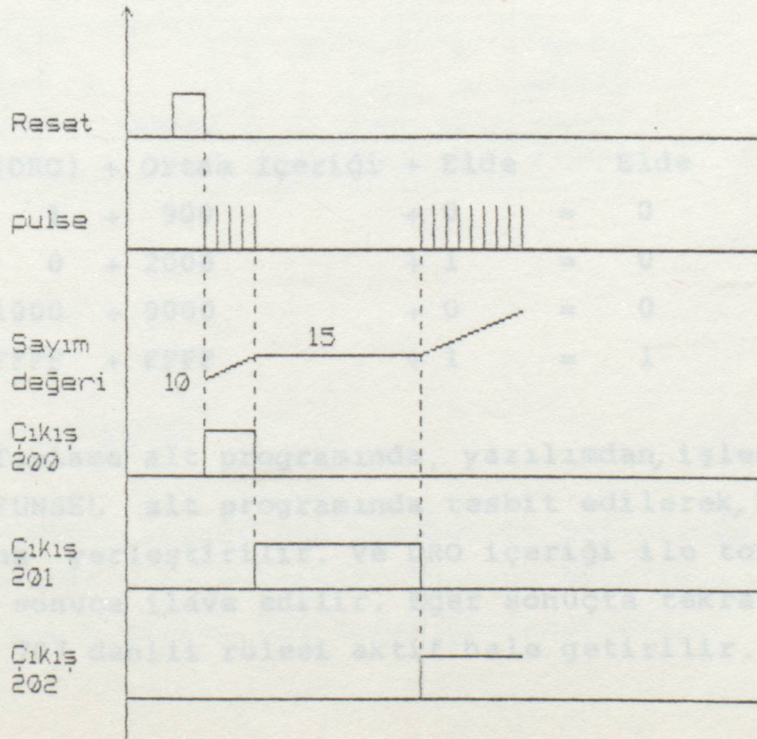
DRO içindeki sayısal değer, ortamdaki değerden büyük ise 710, eşit ise 711, küçük ise 712 nolu özel röleler aktif duruma getirilir.

4.4.3. FUN 4 TOPLAMA

ÖRNEK

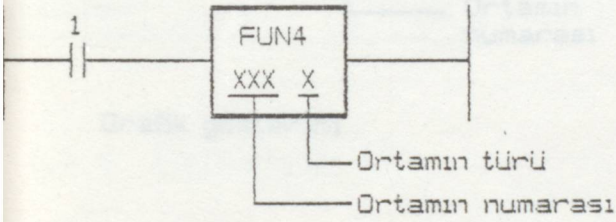


ÖRNEK



4.4.3. FUN 4 TOPLAMA

Daha önce söz edildiği gibi, sistem içerisinde bazı özel dahili röleler tanımlanmıştır. Toplama ve çıkarma işleminde kullanılmak üzere, 707 nolu dahili röle, elde ve borç (Carry-Borrow) bilgilerini belirtmek için kullanılmaktadır. Toplama işlemi DRO'nun içeriğiyle, bir başka DR'ı, sayıcı, zamanlayıcı ya da direkt değer üzerinde yapılmaktadır. DRO içeriği ile ilgili ortamın içeriğine, elde bilgisi eklenerek sonuç DOR'a yazılır. İşlemler onaltılık sayı sisteminde yapılmaktadır.



LOD 1
FUN4 XXX X

Grafik gösterimi

Yazılımı

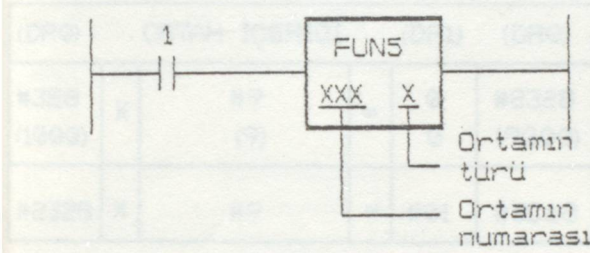
ÖRNEK

(DRO)	+	Ortam İçeriği	+	Elde	=	Elde	(DRO)
1	+	900	+	0	=	0	901
0	+	2000	+	1	=	0	2001
1000	+	9000	+	0	=	0	A000
FFFF	+	FFFF	+	1	=	1	FFFF

Toplama alt programında, yazılımdan, işlem yapılacak ortam FUNSEL alt programında tesbit edilerek, bilgi HL kayıtçısına yerleştirilir. Ve DRO içeriği ile toplanır. Elde bilgisi sonuca ilave edilir. Eğer sonuçta tekrar elde oluşuyorsa 707 dahili rölesi aktif hale getirilir.

4.4.4. FUN5 ÇIKARMA

FUN5 komutunda, DRO içeriğiyle belirlenen ortamın içeriği çıkarılır. Borç bilgisi tesbit edilerek sonuçtan çıkarılır. Eğer işlem sonucunda borç varsa 707, nolu dahili röle aktif hale getirilir.



LOD 1
FUN5 XXX X

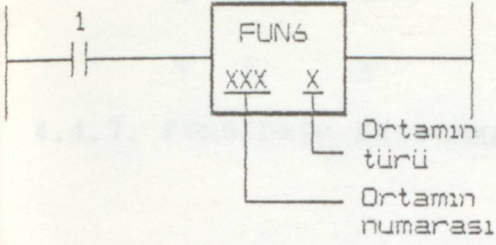
Grafik gösterimi

Yazılımı

(DRO)		ORTAM İÇERİĞİ	BORC		BORC	(DRO)
#900	-	1	0	=	0	#8FF
0	-	0	1	=	1	#FFFF
#A000	-	#9000	0	=	0	#1000
0	-	1	0	=	1	#FFFF

4.4.5. FUN6 ÇARPMA

Çarpma işlemi, DRO içeriğiyle, belirlenen ortam içeriği arasında yapılmaktadır. Sonucun ağırlıklı 4 diğiti DRI, ağırlıksız 4 diğiti, DRO içine yazılmaktadır.



LOD 1
FUN6 XXX X

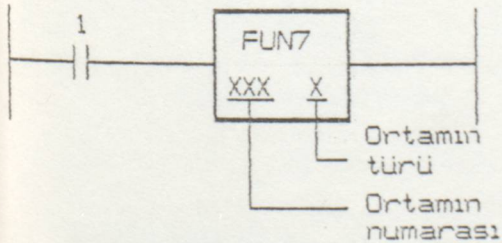
Grafik gösterimi

Yazılımı

(DR0)	ORTAM İÇERİĞİ	(DR1)	(DR0)
#3EB (1000)	X #9 (9)	= 0 0	#232B (9000)
#232B	X #9	= #01	#3C6B

4.4.6. FUN7 BÖLME

Bölme işlemi, DRO içeriği ile, belirlenen ortam içeriği arasında yapılmaktadır. Bölünen = DRO, Bölünen = belirlenen ortam, Bölüm = DRO, kalan - DRI Bölme işlemi sonucu DRO yazılmaktadır. Bütün işlemlerde DR'ların içeriği tam sayı olarak değerlendirilmektedir. Bu sebepten Bölme tamsayı olarak yapıлып kalan DRI'e yazılmaktadır. Bölme Programında, FUNSEL programı yardımı ile ortam tesbiti yapıлып, DRO, HL kayıtçısı içindeki değere bölünür.



LOD 1
FUN7 XXX X

Grafik gösterimi

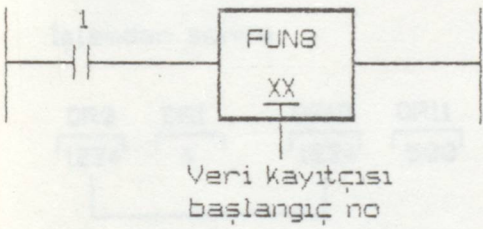
Yazılımı

ÖRNEK

(DRO)	ORTAM İÇERİĞİ	(DRO)	(DRI)
8	÷	2	4 0
9	÷	2	4 1

4.4.7. FUN8 DATA KAYDIRMA

Bu komut yazılımında, numarası belirlenen DR'dan başlayıp, DRI içeriğiyle belirlenen uzunluk ile sonlanan kayıtçı bölgesi üzerinde, dataların kaydırılması söz konusudur. ilk numaralı kayıtçı içeriğine DRO içeriği aktarılmaktadır.



LOD 1
FUN8 XX

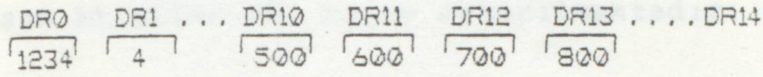
Grafik gösterimi

Yazılımı

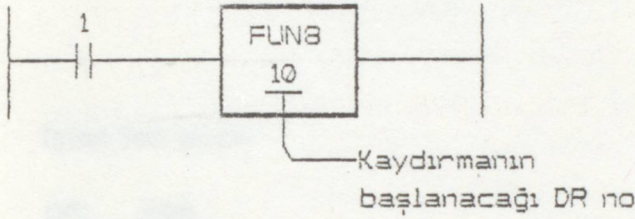
DRO: Giriş bilgisi
DRI: Kaydırma Uzunluğu

ÖRNEK

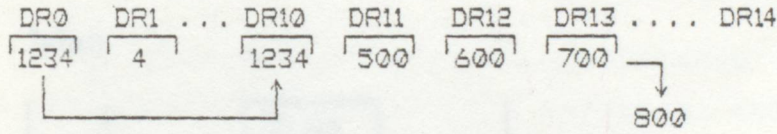
İşlemden önce



İşlem

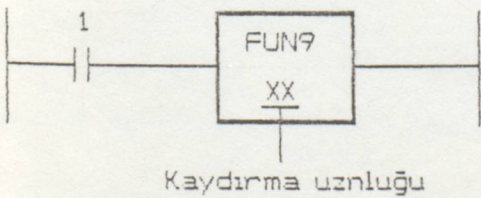


İşlemden sonra



4.4.8. FUN9 BCD DİJİT SOLA KAYDIRMA

FUN9 komutunda, DR0, DR1 üzerinde sola dijit kaydırma işlemi yapılmaktadır. Sola kaç dijik kaydırılacağı komut yazılımında verilmektedir.



LOD	1
FUN9	XX

Grafik gösterimi

Yazılımı

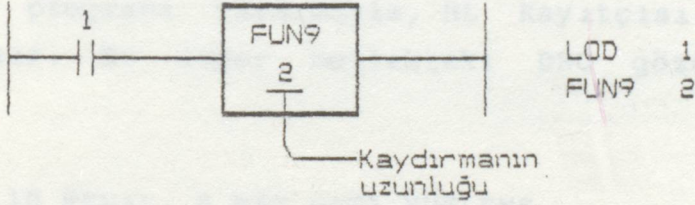
Kaydırma uzunluğu, 1 ile 7 arasında olabilir. Belir-
lenen uzunluk kadar, sıfır bilgisi DRO içine konur. DRO'dan
taşan bilgiler DRI içine aktarılmaktadır.

ÖRNEK

İşlemden önce

DR1	DRO
0001	2345

İşlem



İşlemden sonra

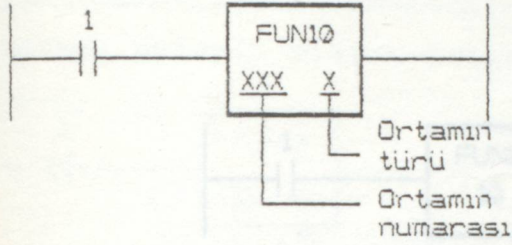
DR1	DRO
0123	4500

←

LOD	1
FUN9	10

4.4.9 FUN 10 16-BİT DATA YÜKLEME (DRO'A)

Bu komut ile, DRO'a 16-bit data yüklemek söz konusudur. Yüklenecek bilgi, sayıcı, zamanlayıcı, DR Dataları veya di-
rek data değeri olabilir.



LOD 1
FUN10 XXX X

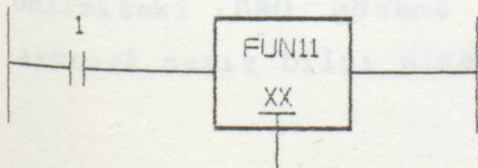
Grafik gösterimi

Yazılımı

Bu programda yazılım ile belirlenen ortamdan, FUNSEL alt programı yardımıyla, HL Kayıtçısı içinde data değeri alınır. Bu değer bellekteki DRO gözünü yerleştirilir.

4.4.10 FUN11 8 BİT DATA YÜKLEME

FUN11 komutta komut yazılımıyla verilen giriş numarasından başlayarak, ardışıl sekiz fizik giriş, dahili röle veya çıkış DRO'nun ağırlıksız sekiz bitine yerleştirilir. Bu işlem sonucunda DRO'nun ağırlıklı sekiz biti aynen korunmaktadır. DRO'a 16 giriş yüklenmek istenirse, önce ağırlıksız 8 bit yüklenir FUN9 aracılığıyla 2 dijital kaydırılıp daha sonra ağırlıklı 8-bit yüklenir.



LOD 1
FUN11 XXX X

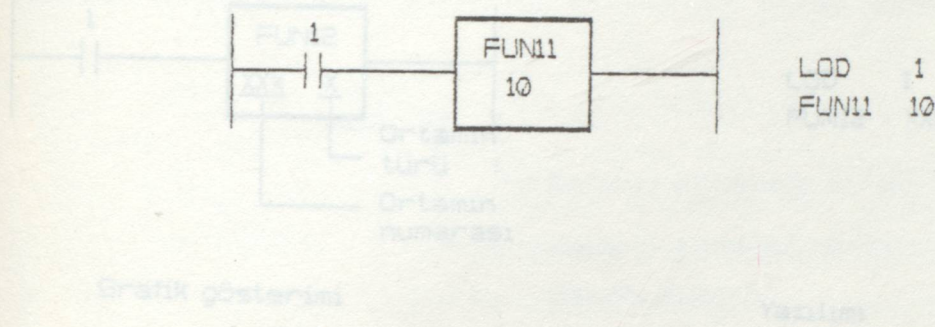
Yüklenecek ardışıl fiziki giriş-çıkış veya dahili rölenin ilk numarası

Grafik gösterimi

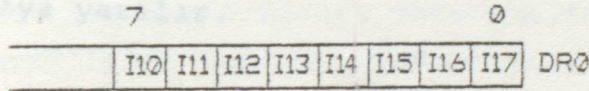
Yazılımı

ÖRNEK 11. FUN12 16 BIT DOLAYLI YOLLA DATA YUKLEME

Bu konut DRO'ya, sayıcı, zamanlayıcı ve DA 16 bit data yüklemekte kullanılmaktadır. Datanın alınacağı ortanın numarası dolaylı olarak belirlenir.



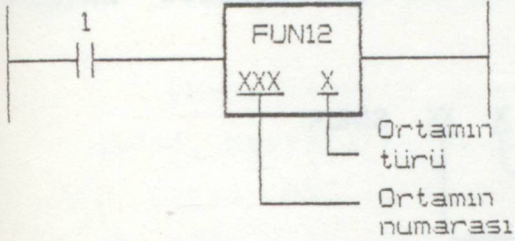
Bu 1 Nolu kontak kapandıktan sonra 10 nolu girişten başlayarak ardışıl 8 giriş DRO'nun ağırlıksız sekiz bitine yerleşir.



Fiziki girişler, dahili röleler, fiziki çıkışlar bellekte Hex 7000 adresinden başlayarak yerleştirilmiştir. INPSB programı aracılığıyla, bu bölge içerisinde herhangi fiziki giriş, çıkışı ya da dahili röle durumu tesbit edilebilir. Bu alt program; compile tablosundan, işletim programı aracılığıyla, HL Kayıtcısı içine konmuş fizik giriş-çıkış ya da dahili röle numarasıyla INPSB alt programına dallandırılır. INPSB programı dönüşünde, ilgili konumu A kayıtcısının ağırlıksız son bitinde elde edilir. Bu bilgi bellekteki DRO gözüne yazılır. Bu işlem HL artırılarak, ardışıl sekiz bilgi elde edilinceye kadar devam ettirir.

4.4. 11. FUN12 16 BIT DOLAYLI YOLLA DATA YÜKLEME

Bu komut DRO'a, sayıcı, zamanlayıcı ve DR 16 bit data yüklemekte kullanılmaktadır. Datanın alınacağı ortamın numarası dolaylı olarak belirlenir.



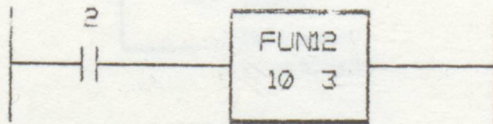
LOD 1
FUN12 XXX X

Grafik gösterimi

Yazılımı

Burada, datanın alınacağı ortamın numarası, yazılımda verilen değer ile DRI içeriği toplanarak elde edilir. Datanın alınacağı ortamın türüne göre numarası dolaylı olarak belirlenmiş sayıcı, zamanlayıcı ya da DR'dan alınan 16 bitlik veri DRO'ya yazılır.

ÖRNEK

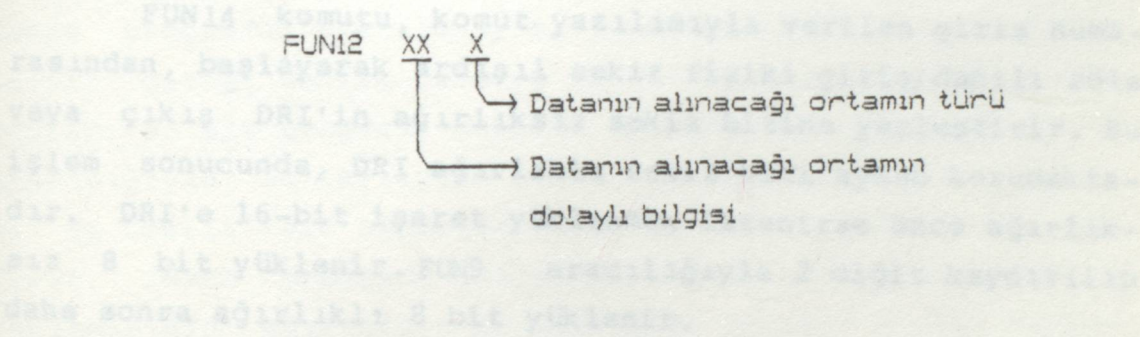


LOD 2
FUN12 10 3

$$10+(DR1) = 10+5 = 15$$

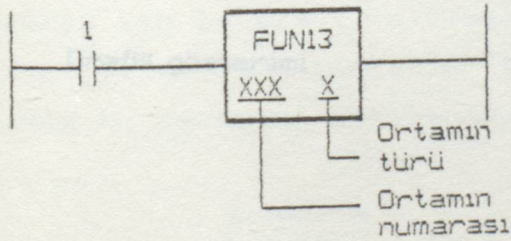
DR0	DR1	DR15	
59	5	500	İşlemden önce
500	5	500	İşlemden sonra

Yukarıdaki örnekte, 2 numaralı kontak kapandığı zaman, yazılımda belirlenen dolaylı ortam numarası 10, ile DRI'in içeriği toplanarak, gerçek ortam numarası belirlenir. Ortamın türünü belirleyecek bilgi 3 olarak verildiğinden, bilginin DR'lerden alınacağını belirlemiştir. Numarası dolaylı olarak belirlenmiş DR'den, 16 bitlik bilgi DRO'a yazılır.



4.4.12 FUN13 16-BİT DATA (DRI'E) YÜKLEME

Bu komut ile, DRI'e 16-bit data yüklemek sözkonusudur. Yüklenecek bilgi sayıcı, zamanlayıcı, DR değerleri ya da direkt data değeri olabilir.



LOD 1
FUN13 XXX X

Grafik gösterimi

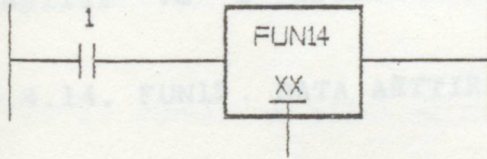
Yazılımı

1. No.lu kontak kapandıktan sonra 13. No.lu ortamın dolaylı olarak adresli ortamın bilgisi DRO'ya yazılır. Bu bilgi bitine yerleştirilir.

Bu programda, yazılım ile belirlenen ortamdan, FUNSEL alt programı yardımıyla HL kayıtçısı içinde data değeri alınır. Bu değer HL kayıtçısından bellekteki DRI gözüne yerleştirilir.

4.4.13. FUN14. 8 BİT DATA YÜKLEME

FUN14 komutu, komut yazılımıyla verilen giriş numarasından, başlayarak ardışıl sekiz fiziki giriş, dahili röle veya çıkış DRI'in ağırlıksız sekiz bitine yerleştirir. Bu işlem sonucunda, DRI ağırlıklı sekiz biti aynen korumaktadır. DRI'e 16-bit işaret yüklenmek istenirse önce ağırlıksız 8 bit yüklenir. FUN9 aracılığıyla 2 diğit kaydırılıp daha sonra ağırlıklı 8 bit yüklenir.

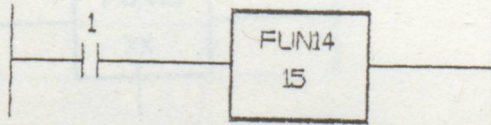


LOD 1
FUN14 XX

Yüklenecek ardışıl fiziki giriş-çıkış veya dahili rölenin ilk numarası

Grafik gösterimi

Yazılımı

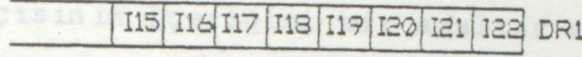


LOD 1
FUN14 15

1 Nolu kontak kapandıktan sonra, 15 nolu girişten başlayarak ardışıl sekiz işaret DRO'ın ağırlıksız sekiz bitine yerleştirilir.

4.4.13 FUN16 - DATA AZALTMA

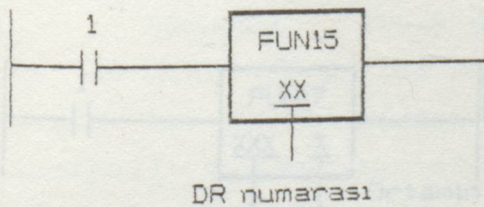
FUN16 komutu, 7 bitlik yazılımda 0 olarak belirlenmiş data kayıtçısının içeriğine bir ilave eder ve sonucu aynı data kayıtçısına yazar. Eğer kayıtçı içeriği sıfır değerinde ise, bu komut kullanıldıktan sonra kayıtçı içeriği sıfır olur.



Fiziki girişler, dahili röleler, fizik çıkışlar bellekte Hex 7000 adresinden başlayarak yerleştirilmiştir. INPSB programı aracılığıyla, bu bölge içerisinde herhangi fiziki giriş, dahili röle ya da fiziki çıkışın durumu elde edilir. Bu alt program; compile tablosundan işletim programı aracılığıyla HL kayıtçısı içine konmuş fiziki giriş, çıkış ya da dahili röle numarasıyla, INPSB alt programına dallandırır. INPSB programı dönüşünde, ilgili numaranın konumu A kayıtçısının ağırlıksız bitinde elde edilir. HL bir artırılarak, bu işlem ardışıl sekiz bilgi elde edilinceye kadar yapılır ve 8 bitlik bilgi bellekteki DRI gözüne yazılır.

4.4.14. FUN15 - DATA ARTTIRMA

FUN15 komutu, komut yazılımda numarası belirlenmiş data kayıtçısının içeriğine bir ilave eder ve sonucu aynı data kayıtçısına yazar. Eğer kayıtçı içeriği max değerde ise, bu komut kullanıldıktan sonra kayıtçı içeriği sıfır olur. Elde işaretini temsil eden 707 numaraları dahili röle bu sonuçtan etkilenmez.



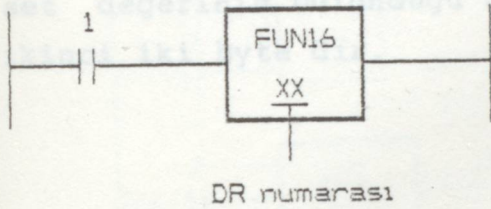
LOD 1
FUN15 XX

Grafik gösterimi

Yazılımı

4.4.15 FUN16 . DATA AZALTMA

Bu alt programda komut yazılımından, derlenmiş program tablosuna göre FUN16 komutu, komut yazılımında numarası belirlenmiş data kayıtçısının içeriğini bir azaltır ve sonucu aynı data kayıtçısına yazar. Eğer kayıtçı içeriği sıfır değerinde ise, bu komut kullanıldıktan sonra kayıtçı içeriği max değere (Hex FFFF) set olur. Borç işaretini temsil eden 707 numaralı dahili röle bu sonuçtan etkilenmez.



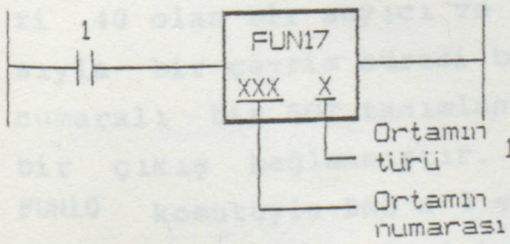
LOD 1
FUN16 XX

Grafik gösterimi

Yazılımı

4.4.16 FUN17 SAYICI VE ZAMANLAYICILARA DATA YÜKLEME

Bu komut ile, sayıcı ve zamanlayıcıların pereset değerlerinin bulunduğu bellek gözüne DRO'nun içeriği yerleştirilir. DRO'nun içeriği, sayıcıyı yoksa zamanlayıcıyı preset değerine aktarılacağı, bu komut yazılımında belirlenir. Daha önceki özel işlev komutlarında olduğu gibi, ortamın türünü belirleyen veri 1 ise zamanlayıcı, 2 ise sayıcı olduğunu işaret eder.

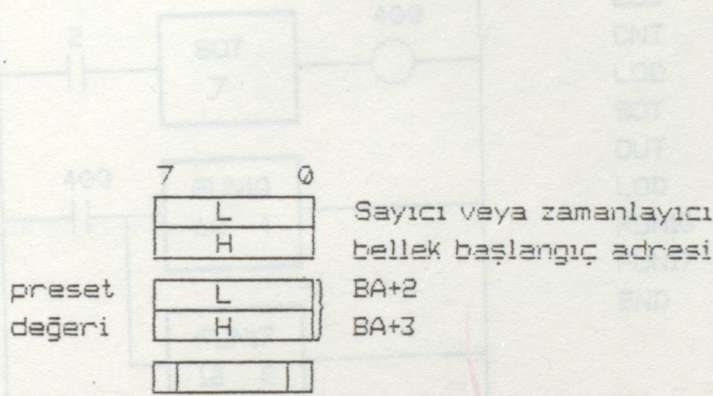


LOD 1
FUN17 XXX X

Grafik gösterimi

Yazılımı

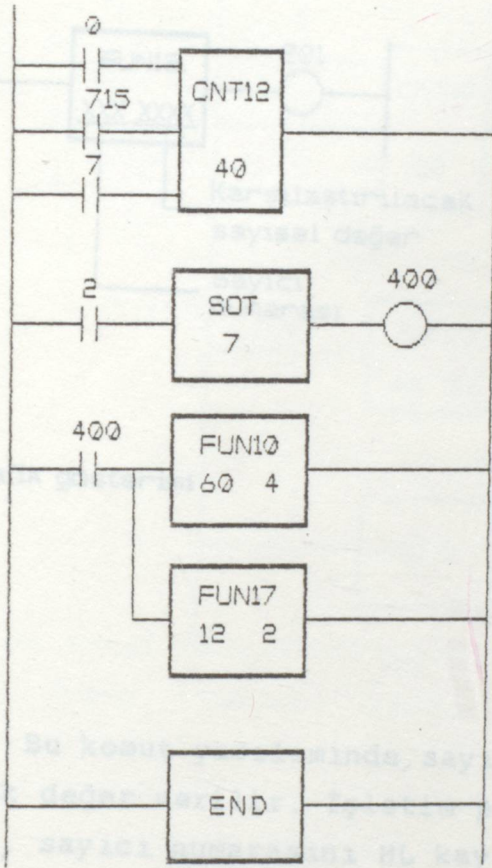
Bu alt programda komut yazılımından, derlenmiş, program tablosuna yerleşmiş ortam türü, FUNSL alt programında tesbit edilir. FUNSL alt programı, BC kayıtçısının içeriği 1 ise TMX5 alt programına, 2 ise CNTX5 alt programına dallandırır. Bu alt programda, HL kayıtçısı içindeki sayıcı ya da zamanlayıcı numarasından, bellekteki sayıcı ya da zamanlayıcı adresi tesbit edilir. Bu adresler, numarası belirlenen sayıcı ya da zamanlayıcının bulunduğu ilk adreslerdir. Preset değerinin bulunduğu bellek gözü, bu adresten sonra gelen ikinci iki byte dir.



DRO'nun içeriği, tesbit edilmiş, preset değeri bellek gözüne yerleştirilir.

Aşağıdaki örnek programda, numarası 12, preset değeri 40 olan bir sayıcı ve 2 nolu fiziki girişin aktif olmasıyla bir çevrim süresi boyunca aktif çıkış vermesi için 7 numaralı bir SOT tanımlanmıştır. SOT çıkışına, 400 numaralı bir çıkış bağlanmıştır. 400 numaralı kontak aktif olunca FUN10 komutuyla DRO'a 7 sayısal değeri yüklenir. Aynı kontakta bağlı FUN17 özel işlevinde 12 numaralı sayıcıya DRO'nun içeriği yüklenir. 12 nolu sayıcıya reset işareti gelince, sayım değeri, preset değerine yüklenen DRO'nun içeriğinden başlar.

ÖRNEK

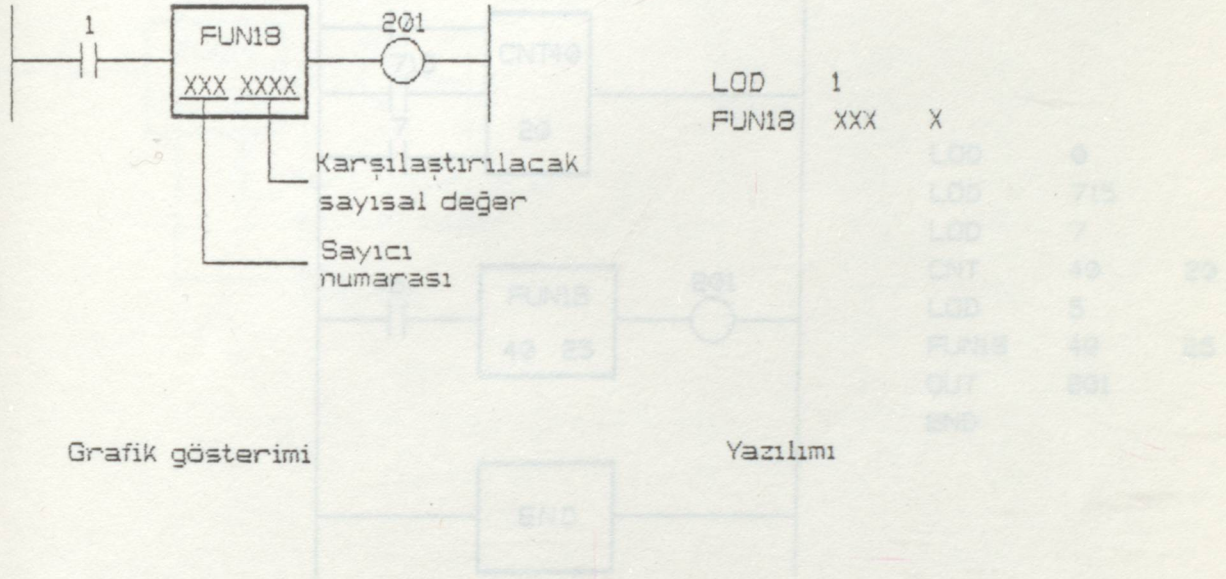


```
LOD 0
LOD 715
LOD 7
CNT 12 40
LOD 2
SOT 7
OUT 400
LOD 400
FUN10 60 4
FUN17 12 2
END
```

4.4.17 FUN 18 SAYICILARDA SAYILMIŞ DEĞER EŞİTLİK KONTROLÜ

Bu komutla, herhangi bir sayıcının sayılmış değeri, komut yazılımında verilen, sayısal değerle eşitliği kontrol edilir.

ÖRNEK

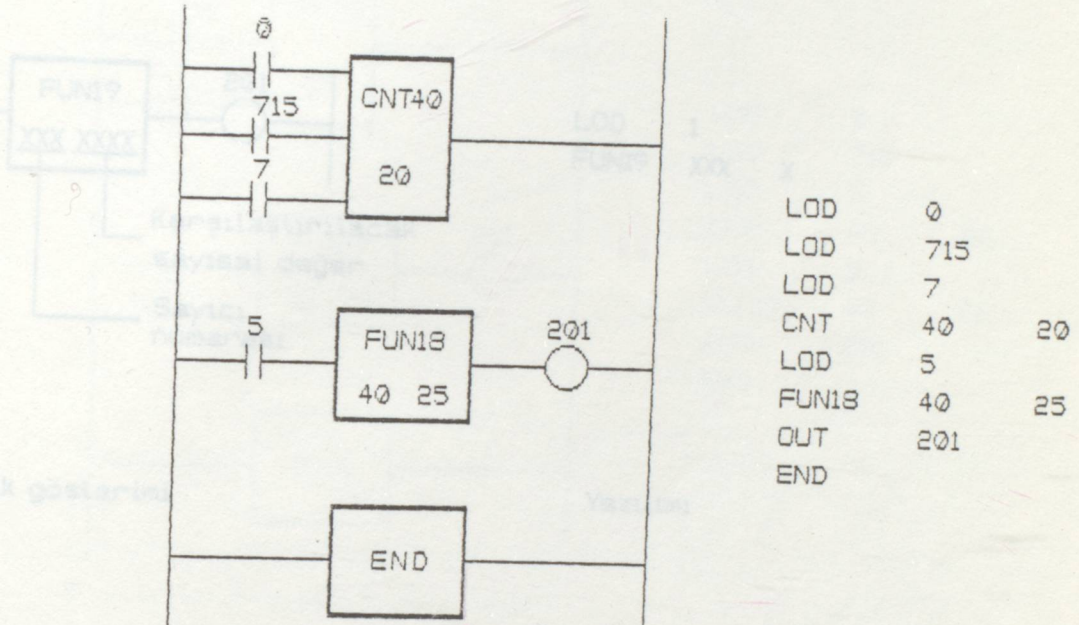


Bu komut yazılımında, sayıcı numarası ve karşılaştırılacak değer verilir. İşletim programı compile tablosundan aldığı, sayıcı numarasını HL kayıtçısına, karşılaştırılacak değeri ise BC kayıtçısına yerleştirir. Bu alt program, her çevrimde, numarası HL kayıtçısında bulunan sayıcının bellekteki yerini ve sayıcının sayılmış değerini CNTFUN, CNTX5 alt programları aracılığıyla tesbit ederek, BC kayıtçısında bulunan değerle karşılaştırılır. Eğer bu iki değer arasında eşitlik varsa, yığıt kayıtçısının sıfır numaralı bitini set eder. Eşitlik yoksa yığıt kayıtçısının (DE kayıtçısı) ağırlıksız bitini sıfırlar. Dolayısıyla FUN18'den sonra bağlanacak herhangi bir çıkış sadece sayılmış değer ve yazılımda verilen değerlerin eşitliği süresince aktif olacaktır.

ÖRNEK

FUN19 SAYICILARDA SAYILMIŞ DEĞER BÜYÜK-KÜÇÜK KONTROLÜ

Bu komutla herhangi bir sayıcının sayılmış değeri, komut yazılışında verilen sayısal değerden büyüklüğü ya da küçüklüğü kontrol edilir.



Bu komut yazılışında, sayıcı numarası ve karşılaştırılacak değer verilir.

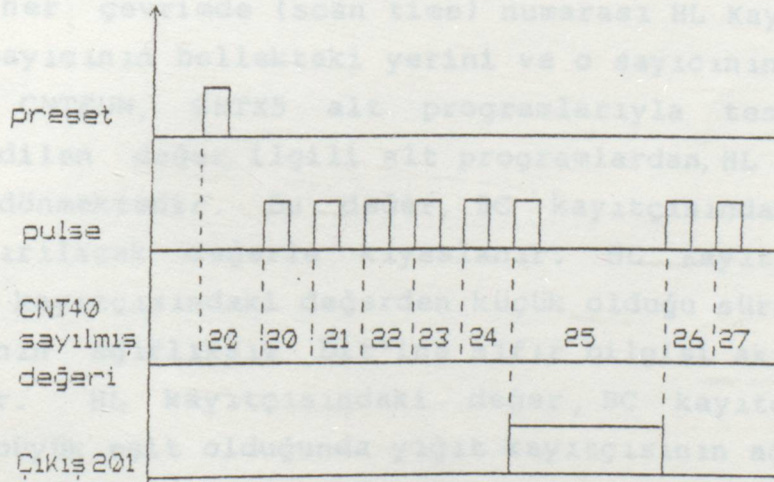
İçerisindeki program, derlenmiş program tablosundan aldığı sayıcı numarasına HL kayıtlarına, karşılaştırılacak değeri ise BC kayıtlarına yerleştirir. Bu alt

program her çarptırda (scan time) numarası HL kayıtlarında bulunan sayıcının bellekteki yerini ve o sayıcının sayılmış değerini

tesbit eder. İçerisindeki programlarda, HL kayıtlarında bulunan sayıcının

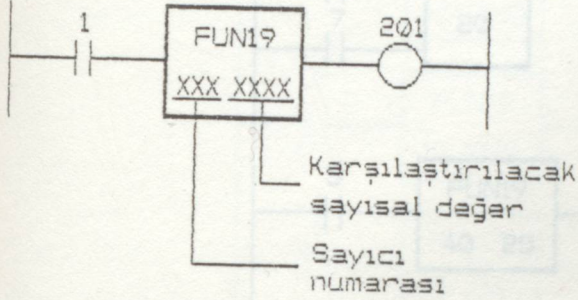
değer, BC kayıtlarına yerleştirilir. Bu alt program her çarptırda (scan time) numarası HL kayıtlarında bulunan sayıcının

değerden büyük ise BC kayıtlarındaki kayıtların değeriyle karşılaştırılır. Eğer karşılaştırma sonucu büyük ise aktif olacaktır.



4.4.18. FUN19 SAYICILARDA SAYILMIŞ DEĞER BÜYÜK-KÜÇÜK KONTROLÜ

Bu komutla herhangi bir sayıcının sayılmış değeri, komut yazılımında verilen sayısal değerden büyüklüğü ya da küçüklüğü kontrol edilir.



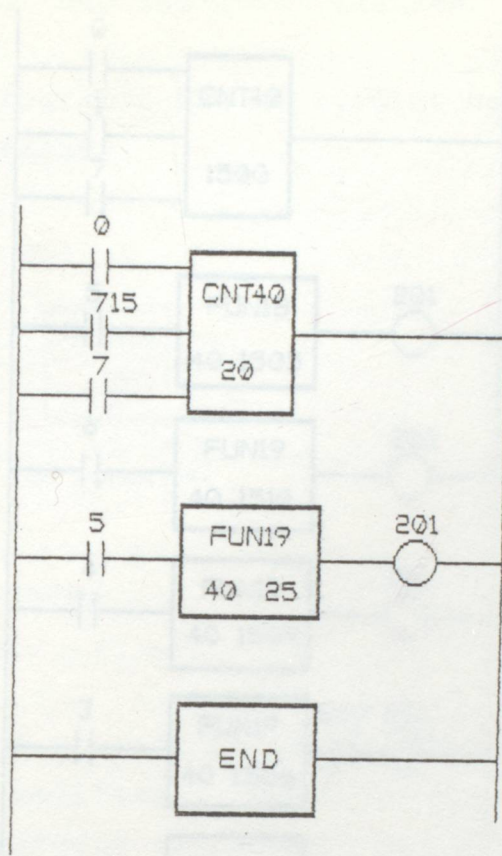
LOD 1
FUN19 XXX X

Grafik gösterimi

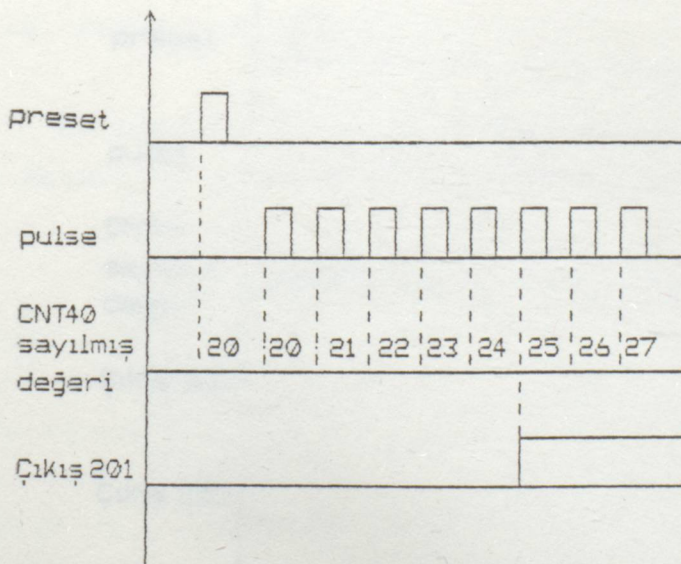
Yazılımı

Bu komut yazılımında, sayıcı numarası ve karşılaştırılacak değer verilir. İşletim programı, derlenmiş program tablosundan aldığı, sayıcı numarasını HL kayıtçısına, karşılaştırılacak deri ise BC kayıtçısına yerleştirir. Bu alt program her çevrimde (scan time) numarası HL Kayıtçısında bulunan sayıcının bellekteki yerini ve o sayıcının sayılmış değerini CNTFUN, CNTX5 alt programlarıyla tesbit eder. Tesbit edilen değer, ilgili alt programlardan, HL Kayıtçısı içinde dönmektedir. Bu değer, BC kayıtçısında bulunan karşılaştırılacak değerle kıyaslanır. HL Kayıtçısındaki değer, BC kayıtçısındaki değerden küçük olduğu sürece yığıt kayıtçısının ağırlıksız bit'ine sıfır bilgisi aktarılarak kaydırılır. HL kayıtçısındaki değer, BC kayıtçısındaki değerden büyük eşit olduğunda yığıt kayıtçısının ağırlıksız bitine bir bilgisi aktarılarak kaydırılır. Dolayısıyla FUN19 komutundan sonra bağlanacak çıkış, sayıcının sayılmış değeri kontrol edilecek değerden büyük yada eşit olduğu durumlarda aktif, küçük olduğu durumda ise pasif olacaktır.

ÖRNEK



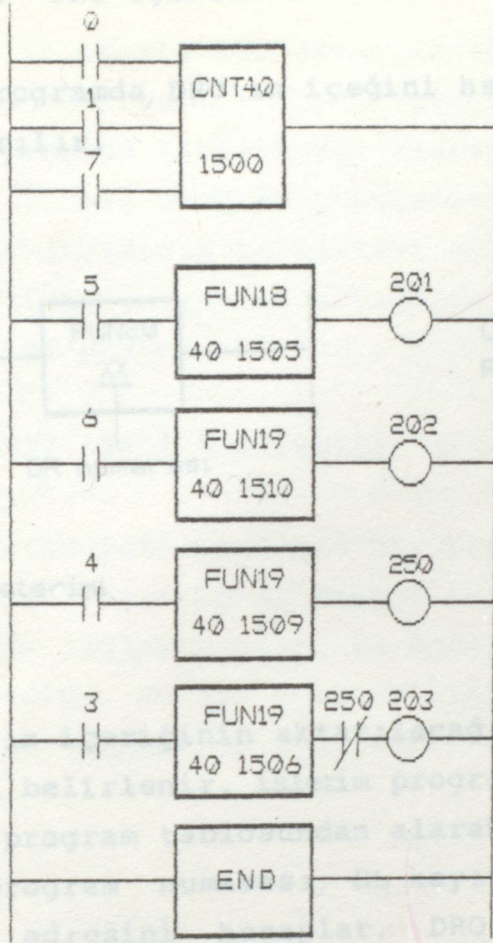
```
LOD 0
LOD 715
LOD 7
CNT 40 20
LOD 5
FUN19 40 25
OUT 201
END
```



ÖRNEK

4.4.19 FUN20 DR0 İÇERİĞİNİ SAKLAMA

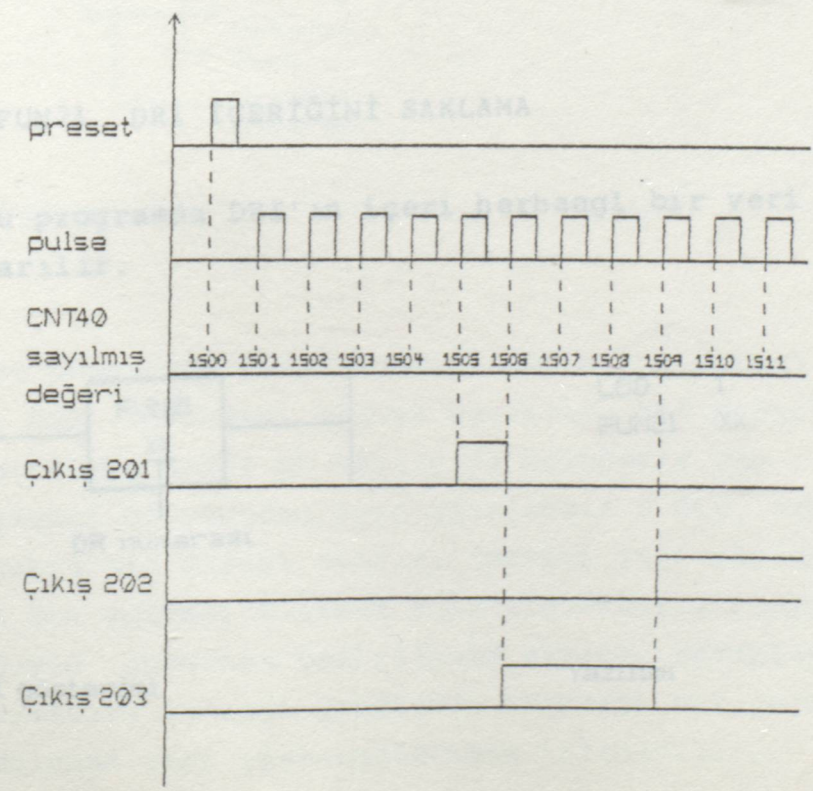
Bu programda, DR0 içeriğini herhangi bir veri kayı-
tına aktarılmış



LOD	0	
LOD	1	
LOD	7	
CNT	40	1500
LOD	5	
FUN18	40	1505
OUT	201	
LOD	6	
FUN19	40	1510
OUT	202	
LOD	4	
FUN19	40	1509
OUT	250	
LOD	3	
FUN19	40	1506
ANDNOT	250	
OUT	203	
END		

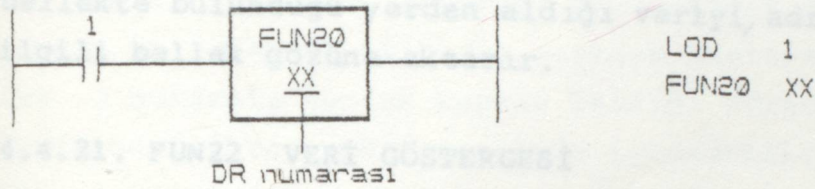
4.4.20. FUN20 DR0 İÇERİĞİNİ SAKLAMA

Bu programda, DR0 içeriğini herhangi bir veri kayı-
tına aktarılmış



4.4.19 FUN20 DRO İÇERİĞİNİ SAKLAMA

Bu programda, DRO'nun içeriğini herhangi bir veri kayıtcısına aktarılır.



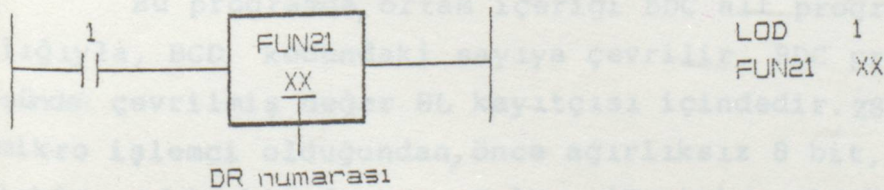
Grafik gösterimi

Yazılımı

DRO'nun içeriğinin aktarılacağı veri kayıtcısı, komut yazılımında belirlenir. İşletim programı, belirlenen numarayı derlenmiş program tablosundan alarak, HL kayıtcısına kaydeder. Bu program numarası, HL kayıtcısında bulunan DR'nin bellekteki adresini hesaplar. DRO'nun bellekteki yerinden aldığı veriyi, adresi hesaplanmış, ilgili bellek gözüne aktarır.

4.4.20. FUN21 . DRI İÇERİĞİNİ SAKLAMA

Bu programda DRI'nin içeriğini herhangi bir veri kayıtcısına aktarılır.



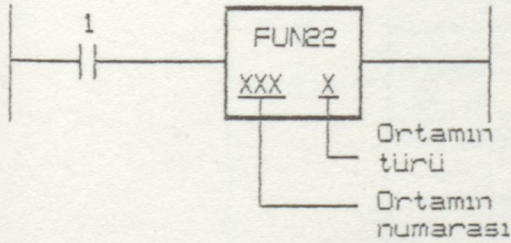
Grafik gösterimi

Yazılımı

Örnek 1'de verilen programda, preset değeri 40 olan 12 numaralı DRI'in içeriğinin aktarılacağı veri kayıtçısı, komut yazılımında belirlenir. İşletim programı, belirlenen numarayı derlenmiş program tablosundan alarak, HL kayıtçısına yerleştirir. FUN21. alt programı, numarası HL Kayıtçısında bulunan, veri kayıtçısının bellekteki adresini hesaplar. DRI'in bellekte bulunduğu yerden aldığı veriyi, adresi belirlenmiş ilgili bellek gözüne aktarır.

4.4.21. FUN22 VERİ GÖSTERGESİ

Denetim için yazılmış bir programda, sayıcıların ya da zamanlayıcıların hangi değere eriştiğini görmek, bir çok yönden fayda sağlayacaktır. Bu amaçla FUN22 alt programı oluşturulmuştur. Bu alt program ilgili ortamın içeriği BCD koduna çevirerek, harici 4-dijitlik veri gösterisine aktarmaktadır.



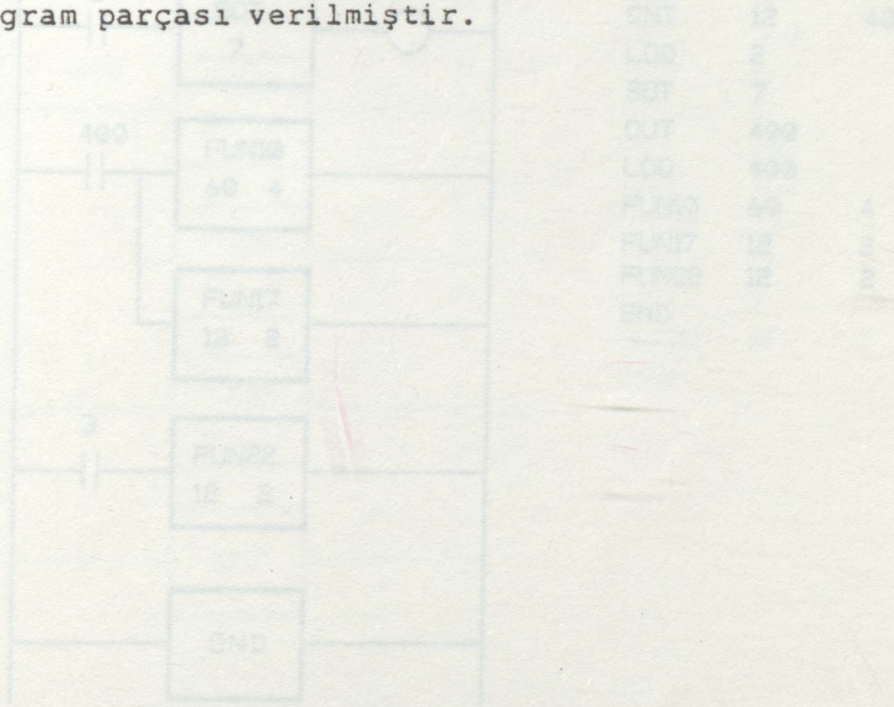
Grafik gösterimi

```
LOD 1
FUN22 XXX X
```

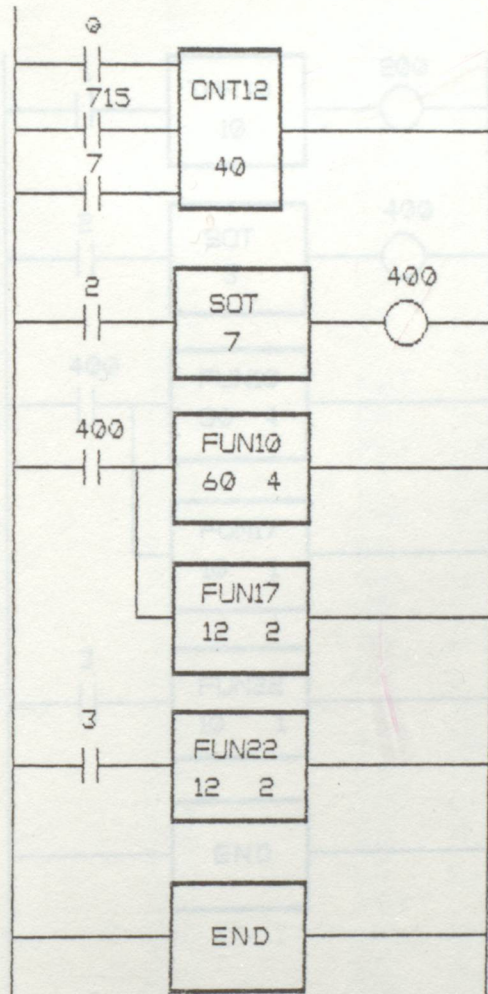
Yazılımı

Bu programda, ortam içeriği BCD alt programı aracılığıyla, BCD kodundaki sayıya çevrilir. BCD programı dönüşünde çevrilmiş değer HL kayıtçısı içindedir. 280 8-bitlik mikro işlemci olduğundan, önce ağırlıksız 8 bit, sonra ağırlıklı sekiz bit dışarı atılır. (Harici veri göstericisinin donanımı bir sonraki kısımda anlatılacaktır). FUN22. komutu aracılığıyla numarası belirlenmiş sayıcı, zamanlayıcı veya veri kayıtçısı içeriği programın herhangi bir yerinde, dışarıda bulunan veri göstergelerinde izlenebilir.

Örnek 1'de verilen programda, preset değeri 40 olan 12 numaralı sayıcı tanımlanmıştır. 2 numaralı kontak açık iken, 3 numaralı kontak kapatılarak FUN22 aracılığı ile 12 numaralı sayıcının sayılmış değeri harici veri göstergisinde izlenebilir. 2 numaralı kontak kapandığı andan itibaren, 12 nolu sayıcının preset değeri gözüne, DRO'da bulunan 60 değeri yüklenir. Sayıcıya uygulanacak Preset işaretiyle sayıcı bu değerden itibaren saymaya başlayacaktır. Bu olaylar 3 numaralı kontak kapalı kaldığı sürece FUN22 aracılığıyla harici veri göstergesinde izlenebilir. Örnek 2'de ise bir zamanlayıcının zamanlama değerinin izlenmesi için gereken bir program parçası verilmiştir.



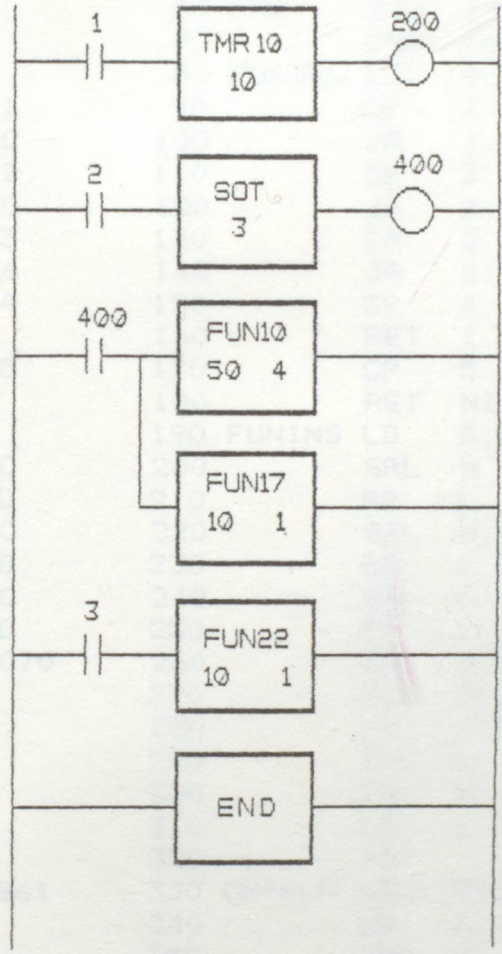
ÖRNEK 1



```
LOD 0
LOD 715
LOD 7
CNT 12 40
LOD 2
SOT 7
OUT 400
LOD 400
FUN10 60 4
FUN17 12 2
FUN22 12 2
END
```

ÖRNEK 2

7000
 6133
 6105
 642E
 7500
 7502
 6700
 6701
 6703
 6705
 6707
 6709
 670B
 670D
 670F
 6710
 6712
 6713
 6714
 6715
 6718
 671A
 671C
 671E
 6720
 6723
 6724
 6725
 6726
 6727
 6728
 6729
 672A
 672B
 672C
 672D
 672E
 672F
 6730
 6731
 6732
 6733
 6737
 6738
 6739
 6740
 6741
 6743
 6747
 674A
 674B



```

    LOD      1
    TMR      10      10
    OUT      200
    LOD      2
    SOT      3
    OUT      400
    LOD      400
    FUN10    50      4
    FUN17    10      1
    LOD      3
    FUN22    10      1
    END
    
```

4.5. P.D. ÖZEL İŞLEV ALT PROGRAMLARI

7000		10	PP2	EQU	#7000
6138		20	CNTX5	EQU	#6138
61C6		30	TMX5	EQU	#61C6
642E		40	INPSB	EQU	#642E
7500		50	PP7	EQU	#7500
7502		60	PP8	EQU	#7502
6700		70		ORG	#6700
6700	79	80	FUNSEL	LD	A,C
6701	FE01	90		CP	1
6703	282C	100		JR	Z,TMRFUN
6705	FE02	110		CP	2
6707	2820	120		JR	Z,CNTFUN
6709	FE03	130		CP	3
670B	2856	140		JR	Z,DRFUN
670D	FE04	150		CP	4
670F	C8	160		RET	Z
6710	FE05	170		CP	5
6712	C0	180		RET	NZ
6713	7D	190	FUNINS	LD	A,L
6714	CB3C	200		SRL	H
6716	CB1D	210		RR	L
6718	CB3C	220		SRL	H
671A	CB1D	230		RR	L
671C	CB3C	240		SRL	H
671E	CB1D	250		RR	L
6720	010070	260		LD	BC,PP2
6723	09	270		ADD	HL,BC
6724	7E	280		LD	A,(HL)
6725	23	290		INC	HL
6726	66	300		LD	H,(HL)
6727	6F	310		LD	L,A
6728	C9	320		RET	
6729	CD3861	330	CNTFUN	CALL	CNTX5
672C	7E	340		LD	A,(HL)
672D	23	350		INC	HL
672E	66	360		LD	H,(HL)
672F	6F	370		LD	L,A
6730	C9	380		RET	
6731	CDC661	390	TMRFUN	CALL	TMX5
6734	E5	400		PUSH	HL
6735	DDE1	410		POP	IX
6737	DDCB047E	420		BIT	7,(IX+4)
673B	2004	430		JR	NZ,TTMR
673D	210000	440		LD	HL,0
6740	C9	450		RET	
6741	DDCB0446	460	TTMR	BIT	0,(IX+4)
6745	2807	470		JR	Z,TMRFN
6747	DD6E02	480		LD	L,(IX+2)
674A	DD6603	490		LD	H,(IX+3)
674D	C9	500		RET	

674E	06FB	510	TMRFN	LD	B, #FB	
6750	0EF2	520		LD	C, #F2	
6752	ED78	530		IN	A, (C)	
6754	0EF3	540		LD	C, #F3	
6756	ED40	550		IN	B, (C)	
6758	4F	560		LD	C, A	
6759	DD6E00	570		LD	L, (IX+0)	
675C	DD6601	580		LD	H, (IX+1)	
675F	A7	590		AND	A	
6760	ED42	600		SBC	HL, BC	
6762	C9	610		RET		
6763	CB25	620	DRFUN	SLA	L	
6765	CB14	630		RL	H	
6767	010075	640		LD	BC, PP7	
676A	09	650		ADD	HL, BC	
676B	7E	660		LD	A, (HL)	
676C	23	670		INC	HL	
676D	66	680		LD	H, (HL)	
676E	6F	690		LD	L, A	
676F	C9	700		RET		
6770	D5	710	BDC	PUSH	DE ; BINARY TO BCD CONVERSION	
6771	110000	720		LD	DE, 0 ; (HL)BIN = (HL)BCD	
6774	0E10	730		LD	C, #10	
6776	CB15	740	BDCS	RL	L	
6778	CB14	750		RL	H	
677A	7B	760		LD	A, E	
677B	8F	770		ADC	A, A	
677C	27	780		DAA		
677D	5F	790		LD	E, A	
677E	7A	800		LD	A, D	
677F	8F	810		ADC	A, A	
6780	27	820		DAA		
6781	57	830		LD	D, A	
6782	0D	840		DEC	C	
6783	20F1	850		JR	NZ, BDCS	
6785	6B	860		LD	L, E	
6786	62	870		LD	H, D	
6787	D1	880		POP	DE	
6788	C9	890		RET		
6789	D5	900	DBC	PUSH	DE ; BCD TO BINARY CONVERSION	
678A	110000	910		LD	DE, 0 ; (HL)BCD = (HL)BIN	
678D	0E10	920		LD	C, #10	
678F	CB15	930	DBCS	RL	L	
6791	CB14	940		RL	H	
6793	7B	950		LD	A, E	
6794	8F	960		ADC	A, A	
6795	5F	970		LD	E, A	
6796	7A	980		LD	A, D	
6797	8F	990		ADC	A, A	
6798	57	1000		LD	D, A	
6799	0D	1010		DEC	C	
679A	20F3	1020		JR	NZ, DBCS	
679C	6B	1030		LD	L, E	
679D	62	1040		LD	H, D	
679E	D1	1050		POP	DE	
679F	C9	1060		RET		

67A0	CB43	1070	FUN1	BIT	0,E
67A2	C8	1080		RET	Z
67A3	2A0075	1090		LD	HL,(PF7)
67A6	CD7067	1100		CALL	BDC
67A9	220075	1110		LD	(PF7),HL
67AC	C9	1120		RET	
67AD	CB43	1130	FUN2	BIT	0,E
67AF	C8	1140		RET	Z
67B0	2A0075	1150		LD	HL,(PF7)
67B3	CD8967	1160		CALL	DBC
67B6	220075	1170		LD	(PF7),HL
67B9	C9	1180		RET	
67BA	CB43	1190	FUN3	BIT	0,E
67BC	C8	1200		RET	Z
67BD	CD0067	1210		CALL	FUNSEL
67C0	ED4B0075	1220		LD	BC,(PF7)
67C4	A7	1230		AND	A
67C5	ED42	1240		SBC	HL,BC
67C7	F5	1250		PUSH	AF
67C8	210070	1260		LD	HL,PP2
67CB	015800	1270		LD	BC,88
67CE	09	1280		ADD	HL,BC
67CF	F1	1290		POP	AF
67D0	2812	1300		JR	Z,F3S2
67D2	3808	1310		JR	C,F3S1
67D4	C8B6	1320		RES	6,(HL)
67D6	CBBE	1330		RES	7,(HL)
67D8	23	1340		INC	HL
67D9	CBC6	1350		SET	0,(HL)
67DB	C9	1360		RET	
67DC	CBF6	1370	F3S1	SET	6,(HL)
67DE	CBBE	1380		RES	7,(HL)
67E0	23	1390		INC	HL
67E1	CB86	1400		RES	0,(HL)
67E3	C9	1410		RET	
67E4	C8B6	1420	F3S2	RES	6,(HL)
67E6	CBFE	1430		SET	7,(HL)
67E8	23	1440		INC	HL
67E9	CB86	1450		RES	0,(HL)
67EB	C9	1460		RET	
67EC	CB43	1470	FUN4	BIT	0,E
67EE	C8	1480		RET	Z
67EF	D5	1490		PUSH	DE
67F0	CD0067	1500		CALL	FUNSEL
67F3	E5	1510		PUSH	HL
67F4	215870	1520		LD	HL,#7058
67F7	5E	1530		LD	E,(HL)
67F8	ED4B0075	1540		LD	BC,(PF7)
67FC	7B	1550		LD	A,E
67FD	E608	1560		AND	#8
67FF	2801	1570		JR	Z,F4S1
6801	37	1580		SCF	

6802	E1	1590	F4S1	POP	HL
6803	D1	1600		POP	DE
6804	ED4A	1610		ADC	HL,BC
6806	220075	1620		LD	(PP7),HL
6809	215870	1630		LD	HL,#7058
680C	DA1268	1640		JP	C,F4S2
680F	CB9E	1650		RES	3,(HL)
6811	C9	1660		RET	
6812	CBDE	1670	F4S2	SET	3,(HL)
6814	C9	1680		RET	
6815	CB43	1690	FUN5	BIT	0,E
6817	C8	1700		RET	Z
6818	D5	1710		PUSH	DE
6819	CD0067	1720		CALL	FUNSEL
681C	E5	1730		PUSH	HL
681D	215870	1740		LD	HL,#7058
6820	5E	1750		LD	E,(HL)
6821	2A0075	1760		LD	HL,(PP7)
6824	7B	1770		LD	A,E
6825	E608	1780		AND	B
6827	2B01	1790		JR	Z,F5S1
6829	37	1800		SCF	
682A	C1	1810	F5S1	POP	BC
682B	D1	1820		POP	DE
682C	ED42	1830		SBC	HL,BC
682E	220075	1840		LD	(PP7),HL
6831	215870	1850		LD	HL,#7058
6834	DA3A68	1860		JP	C,F5S2
6837	CB9E	1870		RES	3,(HL)
6839	C9	1880		RET	
683A	CBDE	1890	F5S2	SET	3,(HL)
683C	C9	1900		RET	
683D	CB43	1910	FUN6	BIT	0,E
683F	C8	1920		RET	Z
6840	D5	1930		PUSH	DE
6841	CD0067	1940		CALL	FUNSEL
6844	44	1950		LD	B,H
6845	4D	1960		LD	C,L
6846	210000	1970		LD	HL,0
6849	110000	1980		LD	DE,0
684C	3E10	1990		LD	A,16
684E	29	2000	MULO	ADD	HL,HL
684F	EB	2010		EX	DE,HL
6850	ED6A	2020		ADC	HL,HL
6852	EB	2030		EX	DE,HL
6853	E5	2040		PUSH	HL
6854	2A0075	2050		LD	HL,(PP7)
6857	CB15	2060		RL	L
6859	CB14	2070		RL	H
685B	220075	2080		LD	(PP7),HL
685E	E1	2090		POP	HL
685F	3004	2100		JR	NC,MUL1
6861	09	2110		ADD	HL,BC
6862	3001	2120		JR	NC,MUL1
6864	13	2130		INC	DE

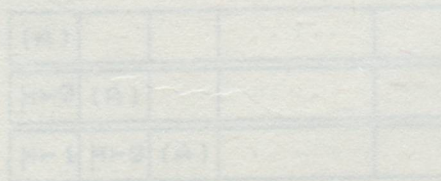
6865	3D	2140	MUL1	DEC	A
6866	20E6	2150		JR	NZ,MULO
6868	220075	2160		LD	(PP7),HL
686B	210075	2170		LD	HL,PP7
686E	23	2180		INC	HL
686F	23	2190		INC	HL
6870	73	2200		LD	(HL),E
6871	23	2210		INC	HL
6872	72	2220		LD	(HL),D
6873	D1	2230		POP	DE
6874	C9	2240		RET	
6875	CB43	2250	FUN7	BIT	0,E
6877	C8	2260		RET	Z
6878	D5	2270		PUSH	DE
6879	CD0067	2280		CALL	FUNSEL
687C	44	2290		LD	B,H
687D	4D	2300		LD	C,L
687E	ED5B0075	2310		LD	DE,(PP7)
6882	210000	2320		LD	HL,0
6885	AF	2330		XOR	A
6886	3E10	2340		LD	A,16
6888	CB13	2350	DIV1	RL	E
688A	CB12	2360		RL	D
688C	ED6A	2370		ADC	HL,HL
688E	ED42	2380		SBC	HL,BC
6890	3001	2390		JR	NC,DIV2
6892	09	2400		ADD	HL,BC
6893	3F	2410	DIV2	CCF	
6894	3D	2420		DEC	A
6895	20F1	2430		JR	NZ,DIV1
6897	EB	2440		EX	DE,HL
6898	ED6A	2450		ADC	HL,HL
689A	220075	2460		LD	(PP7),HL
689D	210075	2470		LD	HL,PP7
68A0	23	2480		INC	HL
68A1	72	2490		LD	(HL),D
68A2	7B	2500		LD	A,E
68A3	320275	2510		LD	(PP8),A
68A6	D1	2520		POP	DE
68A7	C9	2530		RET	
68A8	CB43	2540	FUN8	BIT	0,E
68AA	C8	2550		RET	Z
68AB	3A0275	2560		LD	A,(PP8);Uzunluk hatasi
68AE	85	2570		ADD	A,L
68AF	D664	2580		SUB	#64
68B1	F0	2590		RET	P
		2600		;*****	
68B2	7D	2610		LD	A,L
68B3	D603	2620		SUB	3
68B5	F8	2630		RET	M
		2640		;*****	

6886	D5	2650	PUSH	DE
6887	3A0275	2660	LD	A, (PP8)
688A	3D	2670	DEC	A ;Shift Uzunluk
688B	95	2680	ADD	A,L
688C	6F	2690	LD	L,A
688D	2600	2700	LD	H,0
688F	CB25	2710	SLA	L
68C1	CB14	2720	RL	H
68C3	010075	2730	LD	BC,PP7
68C6	09	2740	ADD	HL,BC
68C7	ED4B0275	2750	LD	BC, (PP8)
68CB	0B	2760	DEC	BC
68CC	CB21	2770	SLA	C
68CE	CB10	2780	RL	B
68D0	54	2790	LD	D,H
68D1	5D	2800	LD	E,L
68D2	13	2810	INC	DE
68D3	2B	2820	DEC	HL
68D4	EDB8	2830	LDDR	
68D6	210075	2840	LD	HL,PP7
68D9	1B	2850	DEC	DE
68DA	EDA0	2860	LDI	
68DC	EDA0	2870	LDI	
68DE	D1	2880	POP	DE
68DF	C9	2890	RET	
68E0	CB43	2900	BIT	0,E
68E2	C8	2910	RET	Z
68E3	45	2920	LD	B,L;**** KAC DIGIT SHIFT OLACAGI L'DE*
68E4	3E00	2930	LD	A,0
68E6	210075	2940	LD	HL,PP7
68E9	ED6F	2950	RLD	
68EB	23	2960	INC	HL
68EC	ED6F	2970	RLD	
68EE	23	2980	INC	HL
68EF	ED6F	2990	RLD	
68F1	23	3000	INC	HL
68F2	ED6F	3010	RLD	
68F4	10EE	3020	DJNZ	F9
68F6	C9	3030	RET	
68F7	CB43	3040	BIT	0,E; DATA LOAD (16 BIT)
68F9	C8	3050	RET	Z
68FA	CD0067	3060	CALL	FUNSEL
68FD	220075	3070	LD	(PP7),HL
6900	C9	3080	RET	
6901	CB43	3090	BIT	0,E
6903	C8	3100	RET	Z
6904	DDE5	3110	PUSH	IX
6906	C5	3120	PUSH	BC
6907	DD210075	3130	LD	IX,PP7
690B	0608	3140	LD	B,8
690D	DDE5	3150	PUSH	IX
690F	C5	3160	PUSH	BC
6910	E5	3170	PUSH	HL
6911	CD2E64	3180	CALL	INPSB
6914	E1	3190	POP	HL
6915	C1	3200	POP	BC

6916	DDE1	3210		POP	IX	
6918	CB2F	3220		SRA	A	
691A	DDCB0016	3230		RL	(IX+0)	
691E	23	3240		INC	HL	
691F	10EC	3250		DJNZ	CANN	
6921	C1	3260		POP	BC	
6922	DDE1	3270		POP	IX	
6924	C9	3280		RET		
6925	CB43	3290	FUN12	BIT	0,E; DATA LOAD (Indirect 16 bit)	
6927	C8	3300		RET	Z	
6928	ED4B0275	3310		LD	BC,(PP8)	
692C	09	3320		ADD	HL,BC	
692D	CD6367	3330		CALL	DRFUN	
6930	220075	3340		LD	(PP7),HL	
6933	C9	3350		RET		
6934	CB43	3360	FUN13	BIT	0,E; DATA LOAD (16 BIT DR1)	
6936	C8	3370		RET	Z	
6937	CD0067	3380		CALL	FUNSEL	
693A	220275	3390		LD	(PP8),HL	
693D	C9	3400		RET		
693E	CB43	3410	FUN14	BIT	0,E	
6940	C8	3420		RET	Z	
6941	DDE5	3430		PUSH	IX	
6943	C5	3440		PUSH	BC	
6944	DD210275	3450		LD	IX,PP8	
6948	0608	3460		LD	B,B	
694A	DDE5	3470	CAN	PUSH	IX	
694C	C5	3480		PUSH	BC	
694D	E5	3490		PUSH	HL	
694E	CD2E64	3500		CALL	INPSB	
6951	E1	3510		POP	HL	
6952	C1	3520		POP	BC	
6953	DDE1	3530		POP	IX	
6955	CB2F	3540		SRA	A	
6957	DDCB0016	3550		RL	(IX+0)	
695B	23	3560		INC	HL	
695C	10EC	3570		DJNZ	CAN	
695E	C1	3580		POP	BC	
695F	DDE1	3590		POP	IX	
6961	C9	3600		RET		
6962	CB43	3610	FUN15	BIT	0,E;DATAINCREMENT	
6964	C8	3620		RET	Z	
6965	CB25	3630		SLA	L	
6967	CB14	3640		RL	H	
6969	010075	3650		LD	BC,PP7	
696C	09	3660		ADD	HL,BC	
696D	4E	3670		LD	C,(HL)	
696E	23	3680		INC	HL	
696F	46	3690		LD	B,(HL)	
6970	03	3700		INC	BC	
6971	70	3710		LD	(HL),B	
6972	28	3720		DEC	HL	
6973	71	3730		LD	(HL),C	
6974	C9	3740		RET		

6975	CB43	3750	FUN16	BIT	O,E;DATADECREMENT
6977	C8	3760		RET	Z
6978	CB25	3770		SLA	L
697A	CB14	3780		RL	H
697C	010075	3790		LD	BC,PF7
697F	09	3800		ADD	HL,BC
6980	4E	3810		LD	C,(HL)
6981	23	3820		INC	HL
6982	46	3830		LD	B,(HL)
6983	0B	3840		DEC	BC
6984	70	3850		LD	(HL),B
6985	2B	3860		DEC	HL
6986	71	3870		LD	(HL),C
6987	C9	3880		RET	
6988	CB43	3890	FUN17	BIT	O,E
698A	C8	3900		RET	Z
698B	CDCF69	3910		CALL	FUNSL
698E	E5	3920		PUSH	HL
698F	DDE1	3930		POP	IX
6991	2A0075	3940		LD	HL,(PF7)
6994	DD7502	3950		LD	(IX+2),L
6997	DD7403	3960		LD	(IX+3),H
699A	C9	3970		RET	
699B	CB43	3980	FUN18	BIT	O,E; CNT DEG. ESITLIGI
699D	C8	3990		RET	Z
699E	C5	4000		PUSH	BC
699F	CD2967	4010		CALL	CNTFUN
69A2	C1	4020		POP	BC
69A3	37	4030		SCF	
69A4	3F	4040		CCF	
69A5	ED42	4050		SBC	HL,BC
69A7	C2B069	4060		JP	NZ,FC11
69AA	37	4070		SCF	
69AB	CB13	4080		RL	E
69AD	CB12	4090		RL	D
69AF	C9	4100		RET	
69B0	CB23	4110	FC11	SLA	E
69B2	CB12	4120		RL	D
69B4	C9	4130		RET	
69B5	CB43	4140	FUN19	BIT	O,E; CNT DEG. BUYUKLUGU
69B7	C8	4150		RET	Z
69B8	C5	4160		PUSH	BC
69B9	CD2967	4170		CALL	CNTFUN
69BC	C1	4180		POP	BC
69BD	37	4190		SCF	
69BE	3F	4200		CCF	
69BF	ED42	4210		SBC	HL,BC
69C1	F2C969	4220		JP	P,FC21
69C4	CB23	4230		SLA	E
69C6	CB12	4240		RL	D
69C8	C9	4250		RET	
69C9	37	4260	FC21	SCF	
69CA	CB13	4270		RL	E
69CC	CB12	4280		RL	D
69CE	C9	4290		RET	

69CF	79	4300	FUNSL	LD	A,C
69D0	FE01	4310		CP	1
69D2	CAC661	4320	LARI VE	JP	Z, TMX5
69D5	FE02	4330		CP	2
69D7	CA3861	4340		JP	Z, CNTX5
69DA	C9	4350		RET	
69DB	CB25	4360	DRFUN1	SLA	L
69DD	CB14	4370		RL	H
69DF	010075	4380		LD	BC, PP7
69E2	09	4390		ADD	HL, BC
69E3	73	4410		LD	(HL), E
69E4	23	4420		INC	HL
69E5	72	4430		LD	(HL), D
69E6	C9	4440		RET	
69E7	CB43	4450	FUN20	BIT	O,E;D.STORE 16.BIT (DRO)
69E9	C8	4460		RET	Z
69EA	D5	4461		PUSH	DE
69EB	ED5B0075	4470		LD	DE, (PP7)
69EF	CDDB69	4490		CALL	DRFUN1
69F2	D1	4491		POP	DE
69F3	C9	4500		RET	
69F4	CB43	4510	FUN21	BIT	O,E;D.STORE 16.BIT (DR1)
69F6	C8	4520		RET	Z
69F7	D5	4521		PUSH	DE
69F8	ED5B0275	4530		LD	DE, (PP8)
69FC	CDDB69	4550		CALL	DRFUN1
69FF	D1	4551		POP	DE
6A00	C9	4560		RET	
6A01	CB43	4570	FUN22	BIT	O,E;DATA DISPLAY(DYNAMIC DISPLAY)
6A03	C8	4580		RET	Z
6A04	D5	4590		PUSH	DE
6A05	2A0075	4600		LD	HL, (PP7)
6A08	CD7067	4610		CALL	BDC
6A0B	06FB	4620		LD	B, #FB
6A0D	0EF4	4630		LD	C, #F4
6A0F	ED69	4640		OUT	(C), L
6A11	Z3	4650		INC	HL
6A12	ED61	4660		OUT	(C), H
6A14	D1	4670		POP	DE
6A15	C9	4680		RET	



A kayıtların yeterlikleri basis olduğundan işler kayıtların... (The text is very faint and partially obscured by bleed-through from the reverse side of the page. It appears to be a continuation of the technical description or a note related to the assembly code above.)

4.5. Z80 CPU'LU PD DONANIM YAPISI

4.5.1. Z80 CPU KAYITÇILARI VE GÖREVLERİ

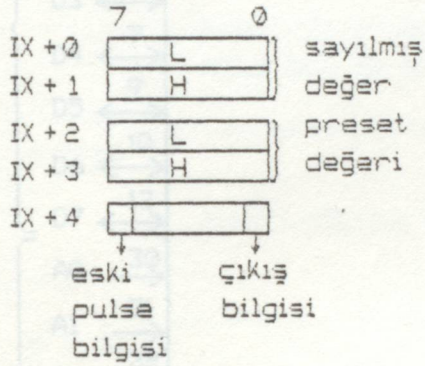
Z80 CPU içerisinde, sekiz tane 8 bitlik kayıtçı bulunmaktadır. Bunlar A, B, C, D, E, H, L ve F kayıtçılarıdır. Z80 CPU komutlarının hemen hemen hepsinin üzerinde gerçekleşen A kayıtçısı, Akümülatör (Accumulator) ismini alır. F kayıtçısı ise işlem sonuçlarına göre etkilenen bayrakların (Flags) saklandığı kayıtçıdır. Diğer kayıtçılar ise genel amaçlı kayıtçılardır. Z80 CPU'da kayıtçılar birleşik olarak kullanılabilir. Bunlar AF, BC, DE ve HL çiftleridir. Böylelikle 16 bitlik işlemlerin yapılması olanaklı olmuştur. PD yazılımında genellikle kayıtçı çiftleri kullanılmıştır. Ayrıca IX, IY, SP, PC diye adlandırılmış 16 bitlik kayıtçılarda bulunmaktadır. 8-bitlik kayıtçıların görüntüleri, 8 bitlik I (Interrupt), R (Memory Refresh) kayıtçılarıda bulunmaktadır. PD yazılımında, DE kayıtçı çifti yığıt kayıtçısı olarak kullanılmıştır. LOD komutuyla başlayan satırda ilgili kantağın durumu DE kayıtçısının son bitine yerleştirilmektedir. Bundan sonra gelecek LOD komutlarında ilgili kantağın durumu, DE sola kaydırılarak son bitine tekrar yüklenir. ANDLOD ya da ORLOD komutlarıyla geri çekilerek gerekli işlem yapılır.

Yığıt Kayıtçısı

	1	16
Herhangi bir işlem sonucu	(A)
LOD 0	H-0 (A)
LOD 1	H-1 H-0 (A)

A kayıtçısının yetenekleri fazla olduğundan işlem kayıtçısı olarak kullanılmıştır. Lojik işlemler E kayıtçısı ve A kayıtçısı arasında yapılır, işlem sonucu DE kayıtçısının son bitine kaydedilir.

Sayıcıların ve zamanlayıcıların bellekteki buldukları adresler ise alt programlarda hesaplanarak 16 bitlik IX kayıtçısına yüklenir. IX kayıtçısı dizinli (Index) olarak kullanıldığından, preset değeri bellek gözü, sayılmış değer bellek gözü, durum bellek gözü adresleri bulunurken kolaylık sağlamaktadır.



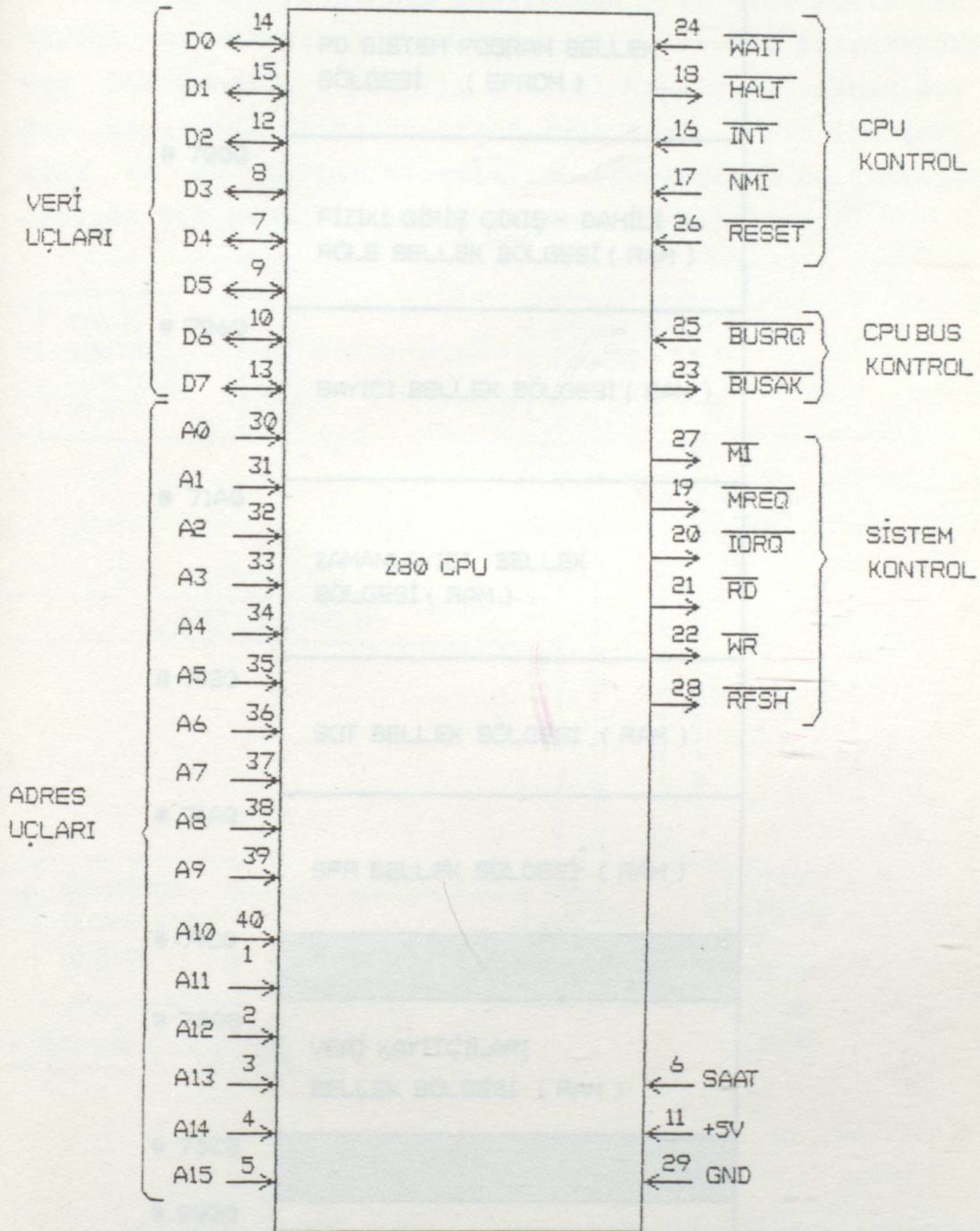
(IX) = #7065

Yukarıda 1 numaralı sayıcının bellekteki yapısı ve IX kayıtçısına göre dizinlenmesi gösterilmiştir.

HL ve BC 16 bitlik kayıtçıları ise yardımcı alt programlara (FUNSEL, CNTX5, TMX5) ortam numarası veya ortam türü göndermede ve dönüşte programa ortamın datasını getirmede kullanılır. IY kayıtçısı ise Derlenmiş programın yerleştiği tablodan dizinli olarak adreslenerek işletim programı tarafından kullanılır.

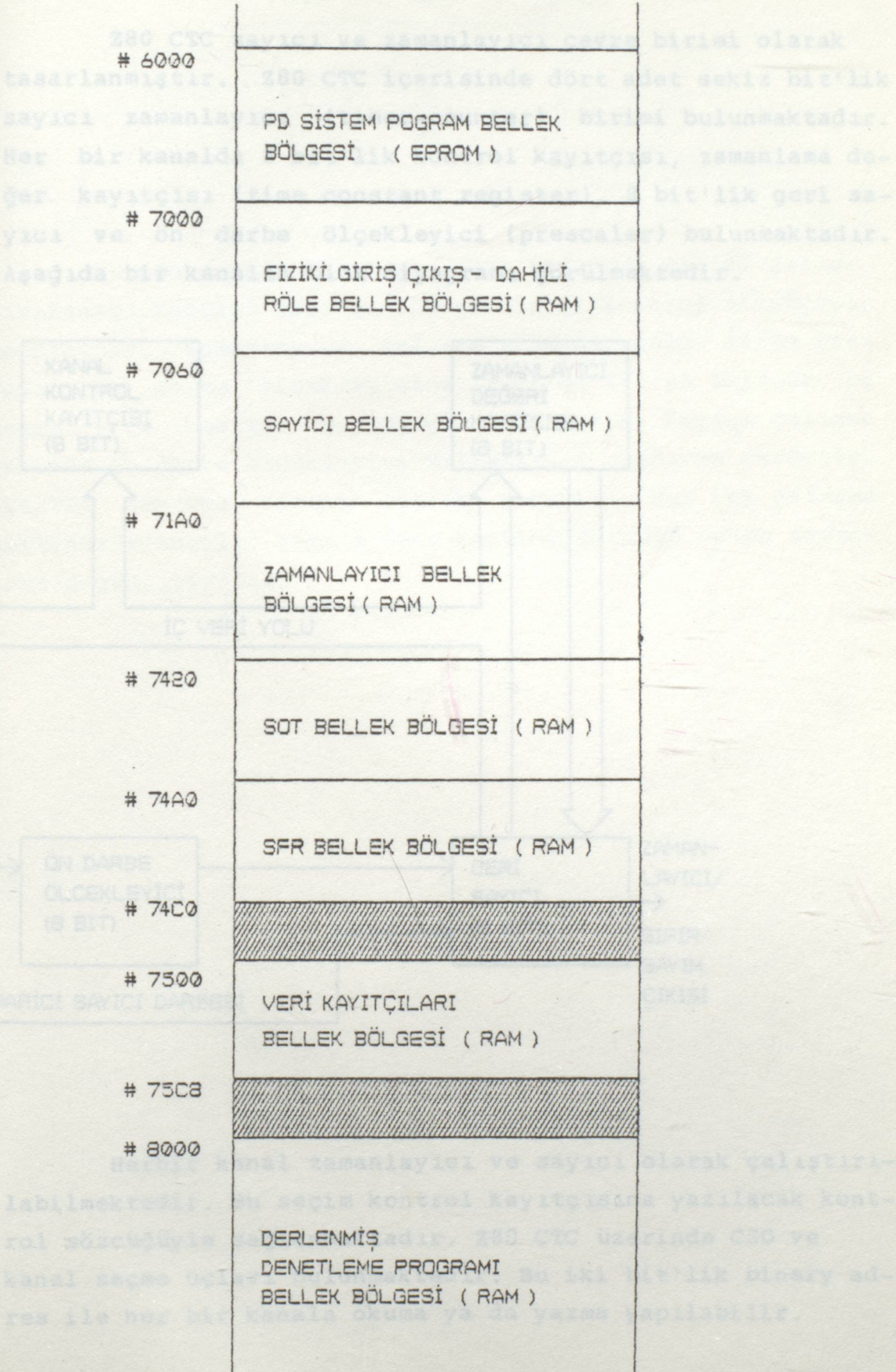
4.5.2. PD BELLEK HARİTASI

2002



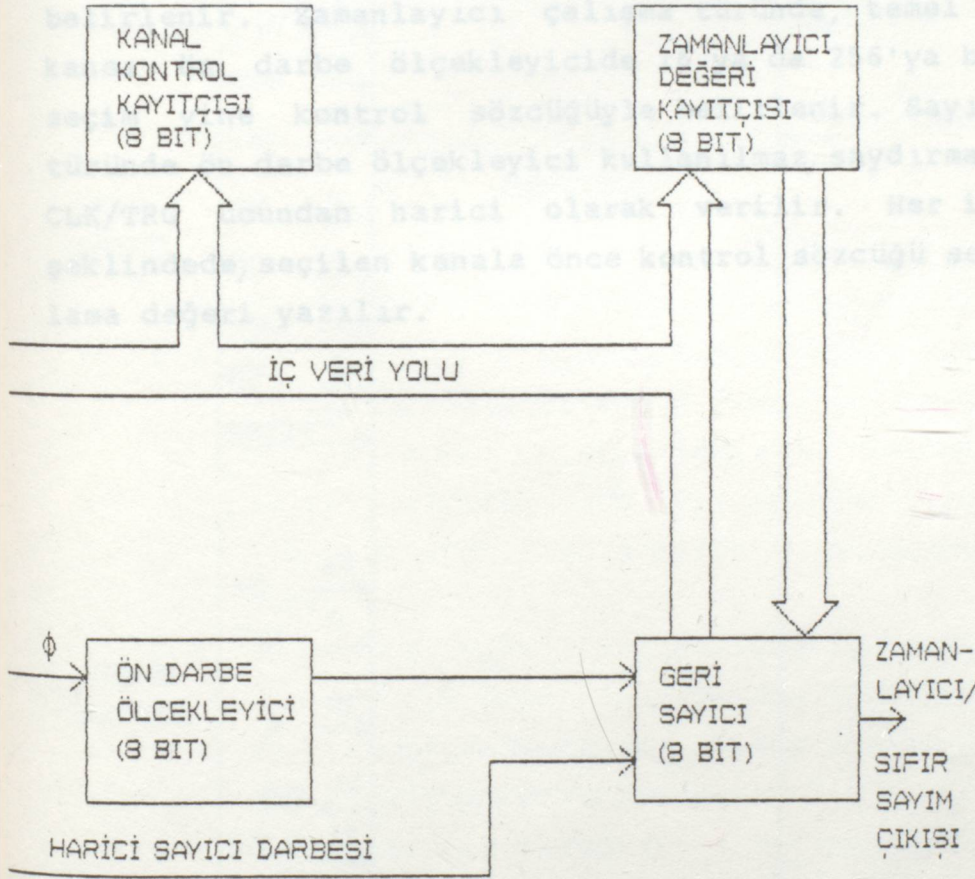
4.5.2. PD BELLEK HARİTASI

4.5.3. Z80 CTC VE KULLANILMASI



4.5.3. Z80 CTC VE KULLANILMASI

Z80 CTC sayıcı ve zamanlayıcı çevre birimi olarak tasarlanmıştır. Z80 CTC içerisinde dört adet sekiz bit'lik sayıcı zamanlayıcı (timer-counter) birimi bulunmaktadır. Her bir kanalda 8 bit'lik kontrol kayıtçısı, zamanlama değeri kayıtçısı (time constant register), 8 bit'lik geri sayıcı ve ön darbe ölçekleyici (prescaler) bulunmaktadır. Aşağıda bir kanalın blok diyagramı görülmektedir.



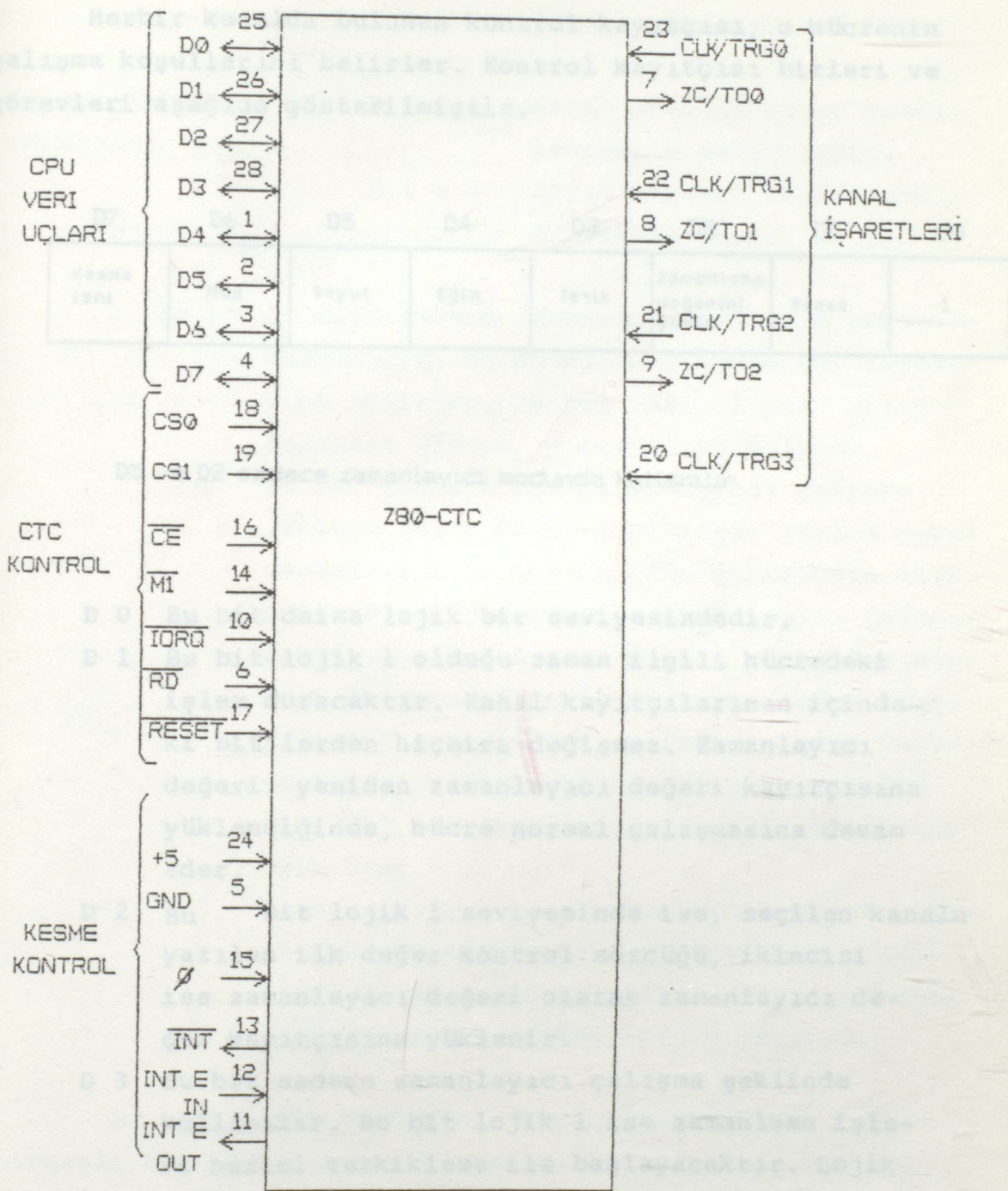
Herbir kanal zamanlayıcı ve sayıcı olarak çalıştırılabilmektedir. Bu seçim kontrol kayıtçısına yazılacak kontrol sözcüğüyle sağlanmaktadır. Z80 CTC üzerinde CS0 ve kanal seçme uçları bulunmaktadır. Bu iki bit'lik binary adres ile her bir kanala okuma ya da yazma yapılabilir.

CS1 CS0 KANAL

	CS1	CS0	KANAL
D0	0	0	0
D1	0	1	1
D2	1	0	2
D3	1	1	3

Hücrenin zamanlayıcımı yoksa sayıcımı olarak çalıştırılacağı, kontrol kayıtçısına yazılacak kontrol sözcüğüyle belirlenir. Zamanlayıcı çalışma türünde, temel darbe frekansı ön darbe ölçekleyicide 16 ya da 256'ya bölünür. bu seçim yine kontrol sözcüğüyle belirlenir. Sayıcı çalışma türünde ön darbe ölçekleyici kullanılmaz, saydırma darbeleri CLK/TRG ucundan harici olarak verilir. Her iki çalışma şeklindedeyse, seçilen kanala önce kontrol sözcüğü sonra zamanlama değeri yazılır.

4.5.3.1 KONTROL FAHATTCISI



4.5.3.1 KONTROL KAYITCISI

Herbir kanalda bulunan kontrol kayıtçısı, o hücrenin çalışma koşullarını belirler. Kontrol kayıtçısı bitleri ve görevleri aşağıda gösterilmiştir.

D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
Kesme izni	Mod	Boyut	Eğim	Tetik	Zamanlama değerini yükle	Reset	1

D5 ve D2 sadece zamanlayıcı modunda kullanılır

- D 0 Bu bit daima lojik bir seviyesindedir.
- D 1 Bu bit lojik 1 olduğu zaman ilgili hücredeki işlem duracaktır. Kanal kayıtçılarının içindeki bit'lerden hiçbiri değişmez. Zamanlayıcı değeri, yeniden zamanlayıcı değeri kayıtçısına yüklendiğinde, hücre normal çalışmasına devam eder.
- D 2 Bu bit lojik 1 seviyesinde ise, seçilen kanala yazılan ilk değer kontrol sözcüğü, ikincisi ise zamanlayıcı değeri olarak zamanlayıcı değeri kayıtçısına yüklenir.
- D 3 Bu bit sadece zamanlayıcı çalışma şeklinde kullanılır. Bu bit lojik 1 ise zamanlama işlemi harici tetikleme ile başlayacaktır. Lojik 0 konumunda ise zamanlama işlemi zamanlayıcı değeri kayıtçısı yüklenir yüklenmez başlar.
- D 4 Bu bit harici CLK/TRG girişinin hangi kenarda aktif olacağını belirler.

Zamanlayıcı çalışma şekli D 4 = 1 Zamanlamayı pozitif kenar başlatır.
D 4 = 0 Zamanlamayı negatif kenar başlatır.
Sayıcı çalışma şekli D 4 = 1 Sayım pozitif kenar tetiklemesiyle gerçekleşir.
D 4 = 0 Sayım negatif kenar tetiklemesiyle gerçekleşir.

D 5 Bu bit, sadece zamanlayıcı çalışma şeklinde kullanılır. Bu ön darbe ölçekleyici faktörünü belirler. Bu bit lojik 1 ise giriş frekansı 256'ya, 0 ise 16 ya bölünür.

D 6 Bu bit lojik 1 ise kanal sayıcı çalışma şekline set edilir. Böylelikle sayıcı sayım darbelerini harici CLK/TRG girişinden alır. Lojik 0 seviyesinde ise zamanlayıcı çalışma şekli seçilir ve geri sayıcı sayım darbelerini ön darbe ölçekleyici çıkışından alır. Böylelikle zamanlama periodu, sistem darbe periodu (x) ön darbe ölçekleyici faktörü (16/256) (x) zamanlayıcı değeri, çarpımına eşit olur.

D 7 Bu bit lojik 1 ise, kesme (interrupt) işlemini sağlayacak yapı seçilmiş olur. Kesme vektörü sayım değeri sıfıra erişince kesme vektörü kayıtçısından, Z80'e yazılır.

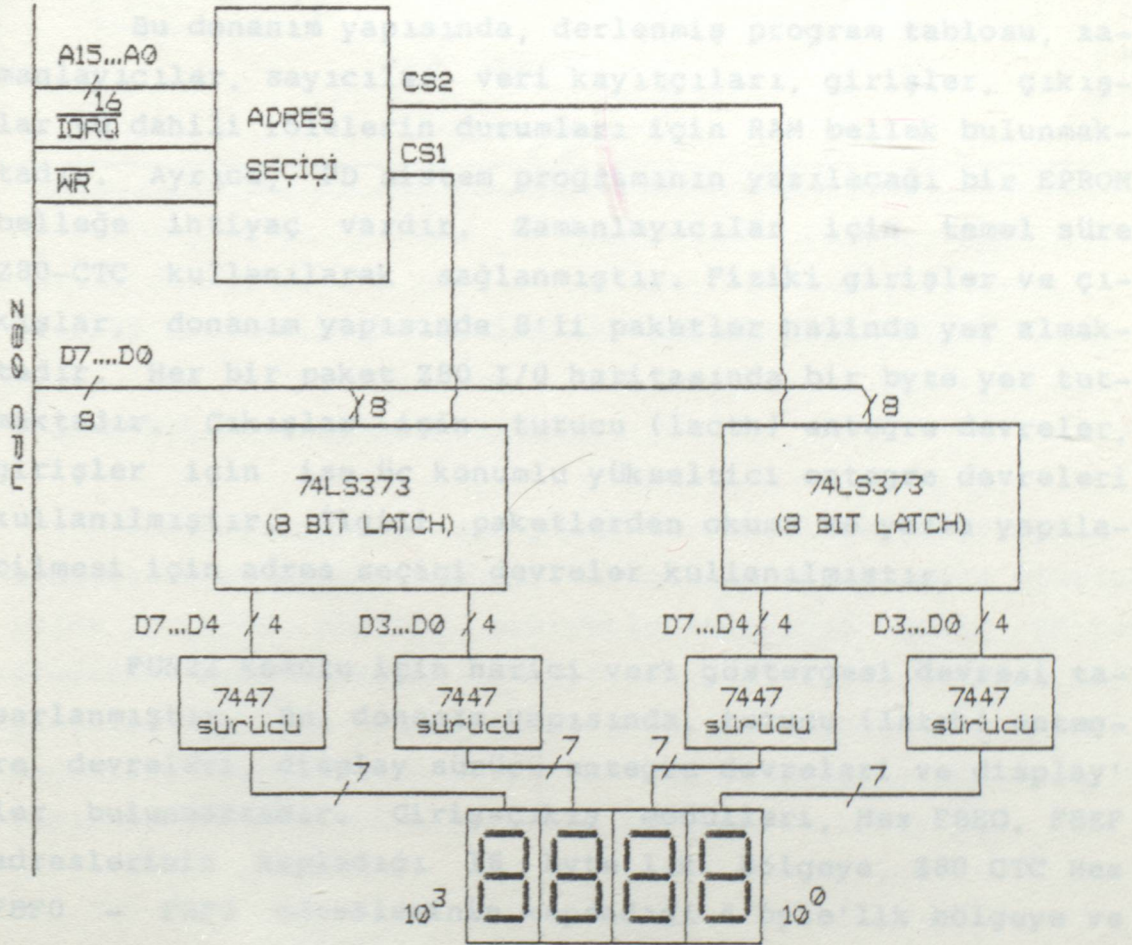
Bu uygulamada 0 numaralı kanal zamanlayıcı, 1,2,3, numaralı kanal ise sayıcı olarak kullanılmıştır. CTC hex FBFO, FBF1, FBF2, FBF3 adreslerine yerleştirilmiştir. Sıfır numaralı kanal için ön darbe ölçekleyici 16 olarak seçilmiştir. Amstrad 4 MHz frekansla çalışmaktadır. Bu frekans temel alınarak PD zamanlayıcıları için, 100 msn'lik temel zaman süresi (time base) üretilmiştir. Bunun için 0 numaralı kanal zamanlayıcı olarak kullanılmış, sistem çalışma frekansı 4000'e bölünmüştür.

Bu çıkış 1 numaralı kanalda 100'e bölünerek 0,1 sn' lik işaret elde edilmiştir. 2 ve 3 numaralı kanallar ardışı bağlanarak, yüklenen maksimum değerden başlayarak 100 msn darbelerle geri sayıcı olarak kullanılmıştır. TMR alt programında, 2 ve 3 numaralı sayıcılar okunarak zamanlayıcı süresi tesbit edilir.

4.5.4. HARİCİ VERİ GÖSTERGESİ DONANIMI

Bu donanım, FUN22 komutu için oluşturulmuştur. Kısım 4.4.21 de anlatıldığı gibi zamanlayıcı, sayıcı ve veri kayıtları 16 bit'tir (2byte) Z80 CPU 8 bit olduğundan ortam için veri göstergeleri tarana usulü tasarlanmıştır.

4.5.5. PU DONANIMI



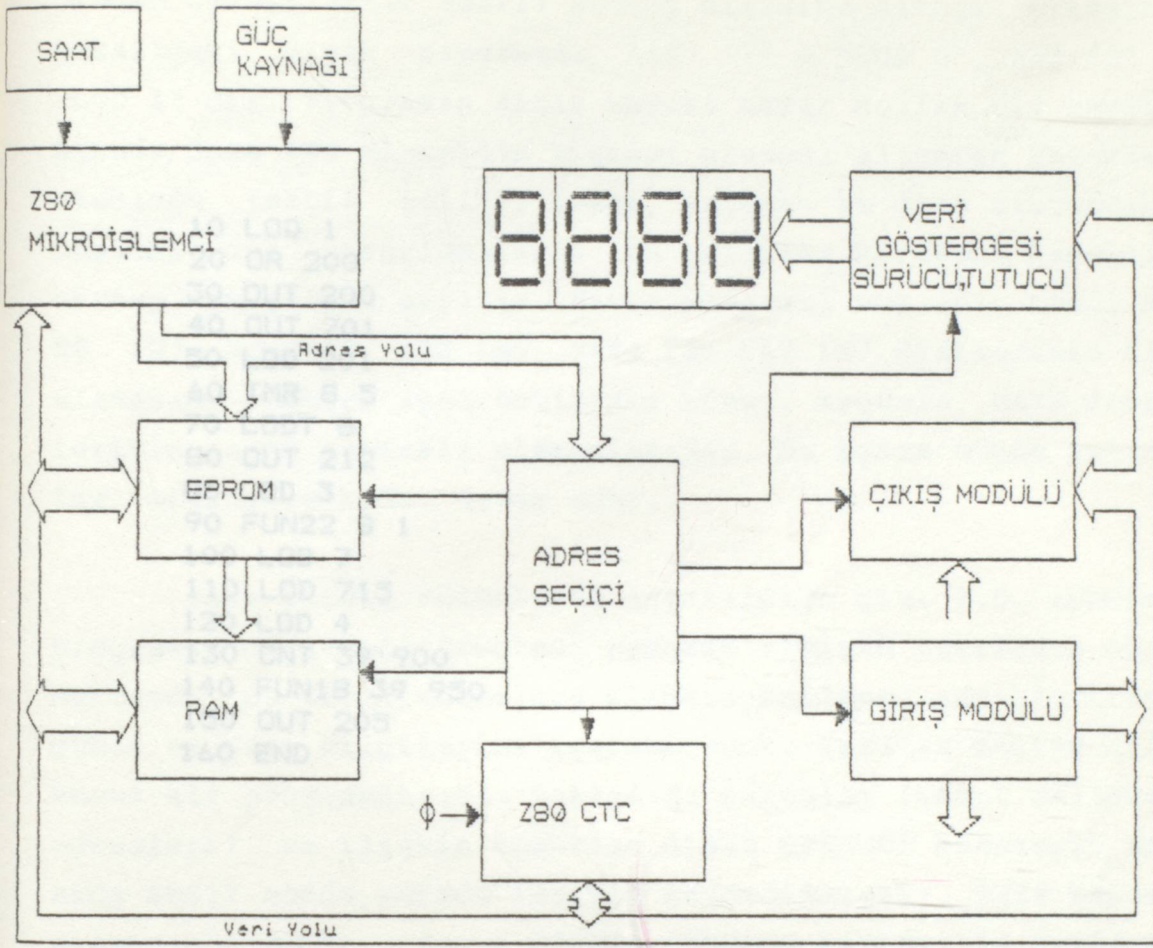
içeriği iki parça halinde göstergeye yansıtılmaktadır. Z80 giriş-çıkış (I/O map) haritasında 2 byte yer tutan donanım, Hex FAEO ve FAEL adreslerine yerleşmiştir. Hex FAEO adresinden ortam içeriğinin ağırlıksız byte'ı ve hex FAEL adresinden ortam içeriğinin ağırlıklı byte'ı atılmaktadır. Atılan bu datalar, tutucu (LACTH) entegrelerinde saklanarak gösterge sürücülere verilir. Kullanılan 8 bit'lik 2 tutucu (TTL 74LS373) için, 7AE0 ve 7AE1 adreslerinden, seçme (Chip Select) işareti üretilmiştir.

Donanımda herbir dijital için ayrı ayrı sürücüler kullanılmıştır. Programın (dolayısıyla çevrim süresi) uzaması için veri göstergeleri tarama usulü tasarlanmamıştır.

4.5.5. PD DONANIMI

Bu donanım yapısında, derlenmiş program tablosu, zamanlayıcılar, sayıcılar, veri kayıtçıları, girişler, çıkışlar ve dahili rölelerin durumları için RAM bellek bulunmaktadır. Ayrıca, PD sistem programının yazılacağı bir EPROM belleğe ihtiyaç vardır. Zamanlayıcılar için temel süre Z80-CTC kullanılarak sağlanmıştır. Fiziki girişler ve çıkışlar, donanım yapısında 8'li paketler halinde yer almaktadır. Her bir paket Z80 I/O haritasında bir byte yer tutmaktadır. Çıkışlar için tutucu (lacth) entegre devreler, girişler için ise üç konumlu yükseltici entegre devreleri kullanılmıştır. İlgili paketlerden okuma ve yazma yapılabilmesi için adres seçici devreler kullanılmıştır.

FUN22 komutu için harici veri göstergesi devresi tasarlanmıştır. Bu donanım yapısında, tutucu (latch) entegre devreleri, display sürücü entegre devreleri ve display'ler bulunmaktadır. Giriş-Çıkış modülleri, Hex FBEO, FBEE adreslerinin kapladığı 16 byte'lık bölgeye, Z80 CTC Hex FBF0 - FBF3 adreslerinin kapsadığı 4 byte'lık bölgeye ve harici veri göstergesi ise Hex FAEO ve FAEL adreslerinin oluşturduğu 2 byte'lık I/O bölgesine yerleştirilmiştir.



Program yazılırken yukarıda görüldüğü gibi konutlar argümanlar ve data değerleri arasında boşluklar bırakılır.

5. 6128 AMSTRAD MİKROBİLGİSAYARI İLE PD SİMÜLASYONU

5.1 DENETLEME PROGRAMI YAZILIMI

Bu kısımda, P.D için yazılmış denetleme programının oluşturulması anlatılacaktır. İstenilen işleve göre oluşturulan program, Amstrad mikrobilgisayarının basic editor programı kullanılarak, tıpkı bir basic program yazarmış gibi yazılır. Yazılan bu program basic yorumlayıcı için anlamlı değildir. Oluşturulan bu program, basic programlama diliyle yapılan, P.D. derleyici programı tarafından işlenir.

Daha sonra bu programı modula diske yüklemiş, PD denetleme programını OPEN programıyla çalıştırarak, INPUT A35 (1) komutuyla bir çevrim beklemesi için bekler.

Okunan her bir satır ASS(I) string dizisine atanır. Örneğin yukarıdaki örnek programda, ASS (1) = "LOD 0", ASS (2) = "LOD 1" dir. Programın satır sayısı kadar açılan bir çevrim içinde önce ASS dizisinin birinci elemanı alınarak karakter uzunluğu tespit edilir. Komut, argüman ve data arasındaki boşluklar kaldırılarak bu bilgiler karakter karakter okunup ayrılır. Satır numarası NUM (N), komut NN ES (N), ARG (N), data ise DAT (N) dizilerinin ilk elemanıdır. Aynı satırdaki komut, argüman, data dizilerinin ilgili elemanlarıdır. Bu işlemler bütün satırlar için yapılır. Programın son satır devan eder.

```
10 LOD 1
20 OR 200
30 OUT 200
40 OUT 201
50 LOD 201
60 TMR 8 5
70 LODT 8
80 OUT 212
85 LOD 3
90 FUN22 8 1
100 LOD 7
110 LOD 715
120 LOD 4
130 CNT 39 900
140 FUN18 39 950
150 OUT 205
160 END
```

Program yazılırken yukarıda görüldüğü gibi komutlar argümanlar ve data değerleri arasında boşluklar bırakılır. Uygun yazılım şekliyle oluşturulan program, ASCII modda diske FILE dosya ismiyle kaydedilir. Bu işlem için SAVE "FILE", A Basic komutu kullanılır.

5.2. PD DERLEYİCİ PROGRAMI

Bu program, yazılarak diske ASCII modda kaydedilmiş, denetleme programından yararlanarak, daha önce sözü edilen tablo yapısını oluşturmaktadır. Önce oluşturulan makina dili P.D. sistem programı diskten okunarak, Amstrad bilgisayarın belleğine Hex 6000 adresinden başlayarak yerleştirir. Daha sonra ASCII modda diske yüklenmiş, PD denetleme programı, OPENIN "FILE" komutuyla açılan dosyadan INPUT ASS (I) komutuyla bir çevrim içinde satır okunur.

Okunan herbir satır ASS(I) string dizisine atanır. Örneğin yukarıdaki örnek programda, ASS (1) = "LOD 0", ASS (2) = "LOD 1" dir. Programın satır sayısı kadar açılan, bir çevrim içinde, önce ASS dizisinin birinci elemanı alınarak karakter uzunluğu tesbit edilir. Komut, argüman ve data arasındaki boşluklardan yararlanılarak bu bilgiler, karakter, karakter okunup parçalara ayrılır. Satır numarası NUM (N), komut MN EŞ (N), argüman ARG (N), data ise DAT (N) dizilerinin ilk elemanına atanır. Aynı satırdaki komut, argüman, data dizilerinin aynı numaralı elemanlarıdır. Bu işlem bütün satırlar bitinceye kadar devam eder.

Daha önceki bölümlerde anlatıldığı gibi P.D. işletim programı, derlenmiş program, program tablosu üzerinden dönmekteydi. Bu tablo komutlara ilişkin dallanma adresleri, argüman ve data bilgilerini içermekteydi. Yazılan makina dili komut alt programlarının başladığı adresler (komut dallanma adresleri) ve ilişkin komutlar, diske OPENOUT komutuyla, ard arda ASCII modda, MNEMON ismiyle kaydedilmiştir. İşte kaydedilmiş bu ASCII dosya OPENIN "MNEMON komutu ile açılarak INPUT#9, AŞ(S), B(S) basic komutuyla bir çevrim halinde okunur. AŞ(S) dizisinde komut, B(S) disinde ise onlara ilişkin dallanma adresleri bulunmaktadır.

FILE dosyasından elde edilen MNEŞ.(N) dizisi elemanları, teker, teker, MNEMON dosyasından elde edilen AŞ(S) dizisi elemanlarıyla karşılaştırılır. Eşitliğin sağlandığı anda o komuta ait dallanma adreside B(S) dizisinin aynı numaralı elemanı içinde bulunmaktadır. POKE basic. komutu aracılığıyla, tablonun başladığı ilk adres olan, Hex 8000 adresli bellek gözüne B(S) değeri yerleştirilir. Bu değer 2 byte olduğundan, Hex 8000 ve Hex 8001 adresine yerleştirilir. Hex 8002 ve Hex 8003 adresli bellek gözüne aynı numaralı ARG(S), Hex 8003 ve Hex 8004 adresli bellek gözüne ise aynı numaralı DAT(S) dizisi elemanları yerleştirilir. MNEŞ(N) dizisinin bütün elemanları bitinceye kadar, bu karşılaş-

tırma ve yerleştirme işlemi devam eder. Böylelikle yazılan PD programı, derlenerek, tablo şekline dönüştürülür. CALL basic komutu aracılığıyla daha önce Amstrad belleğine yerleştirilen PD sistem programına dallanılır ve PD denetleme programı çalışmaya başlar.

```
30 FOR I=MFBE0 TO MFBEF
40 OUT (1),0
50 NEXT
60 BORDER 9
70 MEMORY 33FFF:POT=0
80 OUT &FAE1,0:OUT &FAE0,0
90 LOAD"PLCS.BIN"
100 LOAD"FUNYENT.BIN"
110 MODE 2
120 PRINT CHR$(7)
130 LOCATE 66,31:PRINT"LOAD"
140 I=0:T$="":DIM AS$(100),MNE$(100),MJK(100)
,ARG(100),DAT(100),A$(100),B(100)
150 OPENIN "FILE"
160 INPUT #9,AS$(1)
170 IF EOP THEN CLOSEIN:GOTO 190
180 I=I+1:GOTO 160
190 FOR N=0 TO 1
200 AS$(N)=AS$(N)+" "
210 P=LEN( AS$(N) )
220 K=1:T$=""
230 E$=MID$(AS$(N),K,1)
240 IF E$(K)="" THEN 260
250 IF T$(K)="" THEN MNE$(N)=VAL(T$)+T$:T$=""
GOTO 270 ELSE K=K+1:GOTO 230
260 T$=T$+E$:K=K+1:GOTO 230
270 IF K>P THEN 420
280 E$=MID$(AS$(N),K,1)
290 IF E$(K)="" THEN 310
300 IF T$(K)="" THEN MNE$(N)=T$:T$=""
GOTO 320 ELSE K=K+1:GOTO 270
310 T$=T$+E$:K=K+1:GOTO 270
320 IF K>P THEN 420
330 E$=MID$(AS$(N),K,1)
340 IF E$(K)="" THEN 360
350 IF T$(K)="" THEN ARG$(N)=VAL(T$)+T$:T$=""
GOTO 370 ELSE K=K+1:GOTO 320
360 T$=T$+E$:K=K+1:GOTO 320
370 IF K>P THEN 420
380 E$=MID$(AS$(N),K,1)
390 IF E$(K)="" THEN 410
400 IF T$(K)="" THEN DAT$(N)=VAL(T$)+T$:T$=""
GOTO 420 ELSE K=K+1:GOTO 320
410 T$=T$+E$:K=K+1:GOTO 320
```

P.D DERLEYICI PROGRAMI

```
420 NEXT
430 PRINT CHR$(7)
440 LOCATE 48,21:PRINT"COMPIL"
10 MODE 0
20 LOCATE 9,12:PRINT"PLC
30 FOR I=&FBEO TO &FBEF
40 OUT (I),0
50 NEXT
60 BORDER 9
70 MEMORY &3FFF:POT=0
80 OUT &FAE1,0:OUT &FAE0,0
90 LOAD"PLCS.BIN"
100 LOAD"FUNYENI.BIN"
110 MODE 2
120 PRINT CHR$(7)
130 LOCATE 68,21:PRINT"LOAD
140 I=0:T$="":DIM AS$(100),MNE$(100),NUM(100)
,ARG(100),DAT(100),A$(100),B(100)
150 OPENIN "FILE"
160 INPUT #9,AS$(I)
170 IF EOF THEN CLOSEIN:GOTO 190
180 I=I+1:GOTO 160
190 FOR N=0 TO I
200 AS$(N)=AS$(N)+" "
210 P=LEN( AS$(N))
220 K=1:T$=""
230 E#=MID$(AS$(N),K,1)
240 IF E#<>" " THEN 260
250 IF T#<>" " THEN NUM(N)=VAL (T#):T$="":GOT
O 270 ELSE K=K+1:GOTO 230
260 T#=T#+E#:K=K+1:GOTO 230
270 IF K>P THEN 420
280 E#=MID$(AS$(N),K,1)
290 IF E#<>" " THEN 310
300 IF T#<>" " THEN MNE$(N)=T#:T$="":GOTO 320
ELSE K=K+1:GOTO 270
310 T#=T#+E#:K=K+1:GOTO 270
320 IF K>P THEN 420
330 E#=MID$(AS$(N),K,1)
340 IF E#<>" " THEN 360
350 IF T#<>" " THEN ARG(N)=VAL (T#):T$="":GOTO
370 :ELSE K=K+1:GOTO 320
360 T#=T#+E#:K=K+1:GOTO 320
370 IF K>P THEN 420
380 E#=MID$(AS$(N),K,1)
390 IF E#<>" " THEN 410
400 IF T#<>" " THEN DAT(N)=VAL (T#):GOTO 420 :E
LSE K=K+1:GOTO 370
410 T#=T#+E#:K=K+1:GOTO 370
```

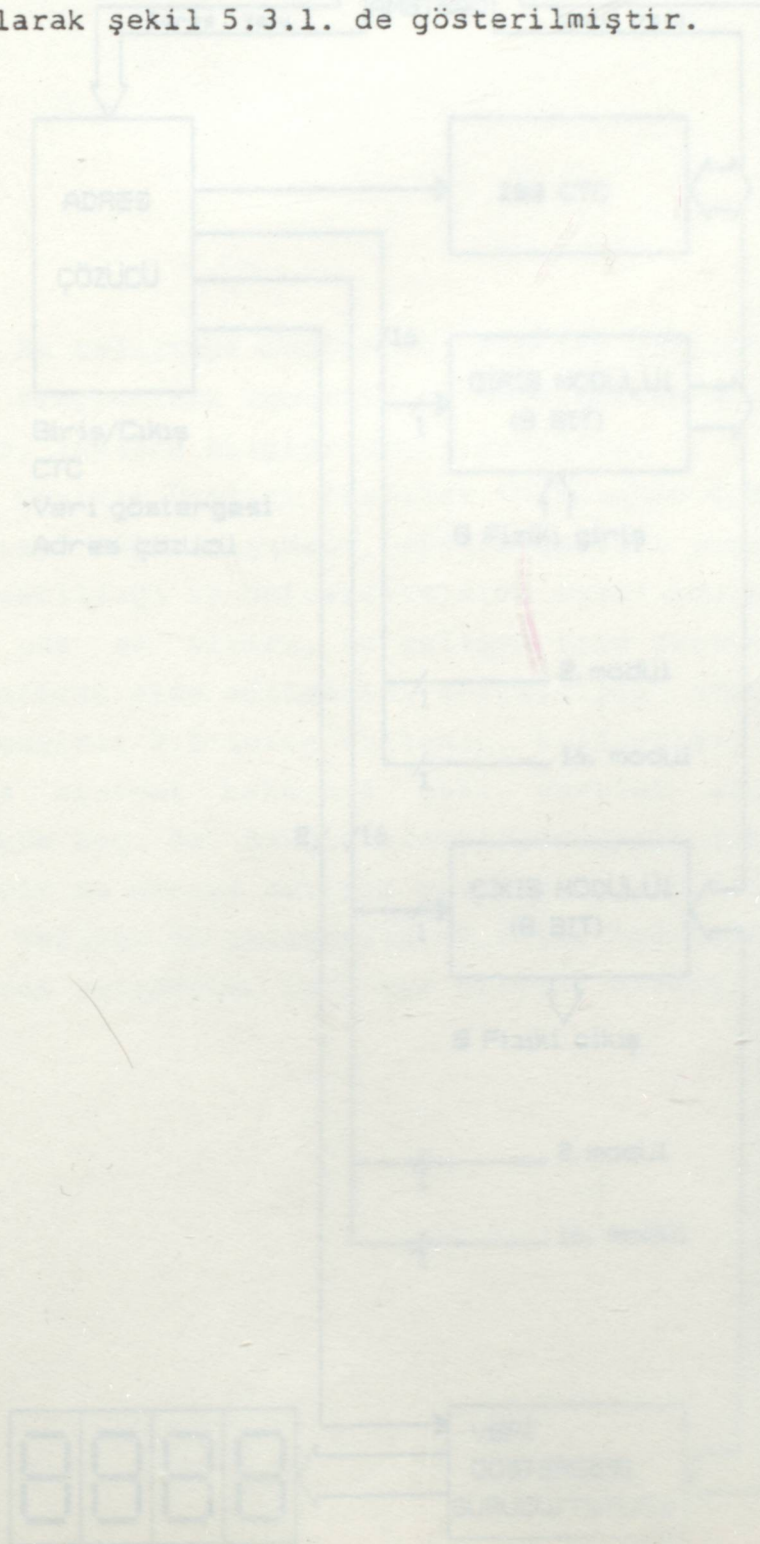
5.3. SIMULASYON İÇİN YAPILAN DONANIM

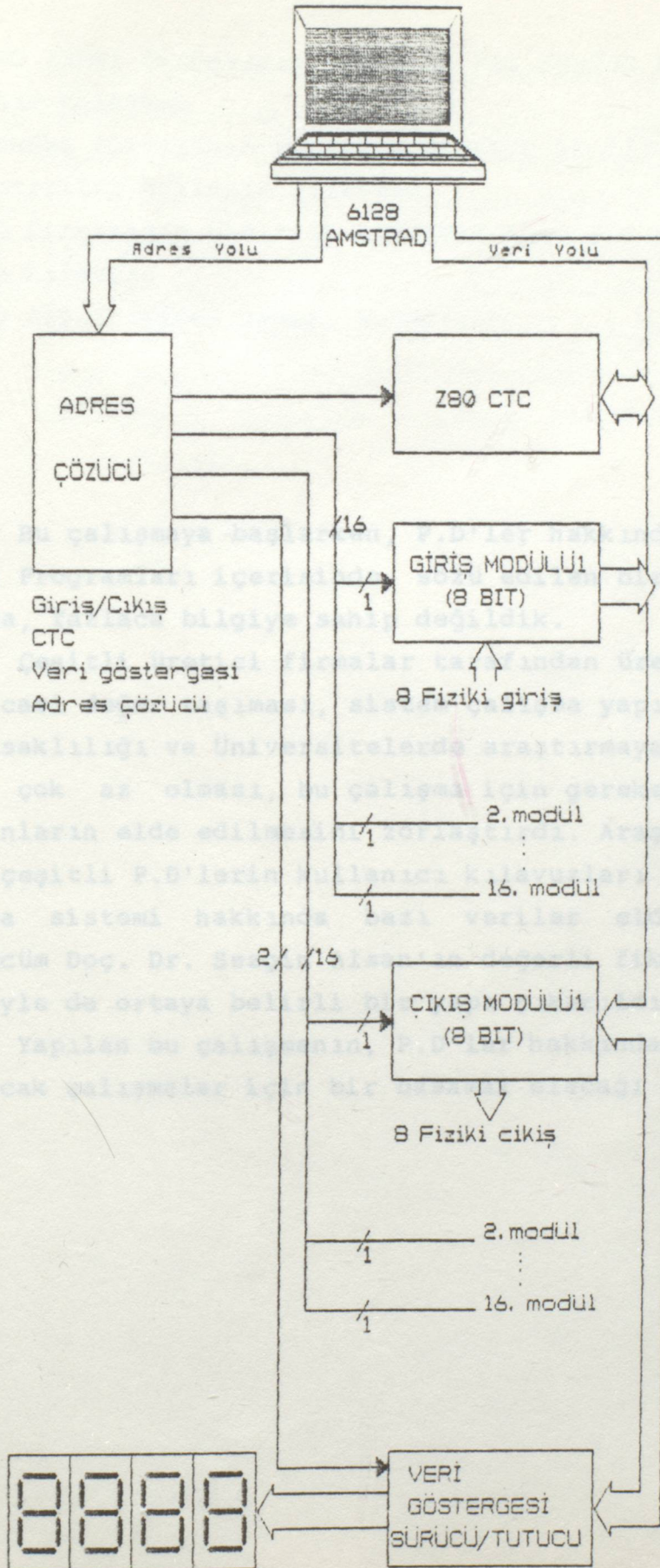
```
420 NEXT
430 PRINT CHR$(7)
440 LOCATE 68,21:PRINT"COMPILE
450 S=0
460 OPENIN"MNEMON"
470 INPUT #9,A$(S),B(S)
480 IF EOF THEN CLOSEIN:GOTO 500
490 S=S+1:GOTO 470
500 FOR K=0 TO I
510 FOR YT=1 TO S
520 IF MNE$(K)=A$(YT) THEN 540
530 NEXT:CLS: PRINT" YAZILIM YANLISI ... " :GO
TO 740
540 NEXT K
550 FOR K=0 TO I
560 UP=K*6+8000
570 GOSUB 710
580 GOSUB 690
590 POKE (UP),ADL:POKE (UP+1),ADH
600 ADD=ARG(K)
610 GOSUB 690
620 POKE (UP+2),ADL:POKE (UP+3),ADH
630 ADD=DAT(K)
640 GOSUB 690
650 POKE (UP+4),ADL:POKE (UP+5),ADH
660 NEXT
670 LOCATE 68,21:PRINT"SCAN "
680 CALL &6000
690 ADH=INT(ADD/256):ADL=ADD-ADH*256
700 RETURN
710 FOR PO=1 TO S
720 IF A$(PO)=MNE$(K) THEN ADD=B(PO):RETURN

730 NEXT: PRINT" YAZILIM YANLISI ... " :RETURN
740 STOP
```

5.3. SİMÜLASYON İÇİN YAPILAN DONANIM

Amstrad mikrobilgisayarının Expansion soketine bağlanan donanımda, Z80-CTC, giriş-çıkış modülleri ve harici data göstergeleri bulunmaktadır. Bu donanım yapıları daha önceki bölümlerde anlatılmıştır. Hazırlanan donanım blok şema olarak şekil 5.3.1. de gösterilmiştir.





KAYNAKÇA

- 1- IDEC İZUMI Firmasının ürettiği FAJ JUNIOR PD' sinin kullanımı kılavuzu
- 2- SIEMENS firmasının ürettiği SINATIC 55-1014 Programmable controller kullanımı kılavuzu
- 3- AEG Firmasının ürettiği LOGISTAT AD20 PLC cihazı kullanımı kılavuzu
- 4- ZBC APPLICATIONS James. W.Coffron

Bu çalışmaya başlarken, P.D'ler hakkında, Yüksek Lisans Programları içerisinde sözü edilen bir kaç noktanın dışında, fazlaca bilgiye sahip değildik.

Çeşitli üretici firmalar tarafından üretilen P.D'lerin ticari değer taşınması, sistem çalışma yapısı hakkındaki bilgi saklılığı ve Üniversitelerde araştırmaya ayrılan fonların çok az olması, bu çalışma için gereken materyel ve dökümanların elde edilmesini zorlaştırdı. Araştırmada, üretilen çeşitli P.D'lerin kullanıcı kılavuzları incelenerek, çalışma sistemi hakkında bazı veriler elde edildi. Tez yürütücüm Doç. Dr. Sezgin Alsan'ın değerli fikir ve eleştirileriyle de ortaya belirli bir yapı çıkarıldı.

Yapılan bu çalışmanın, P.D'ler hakkında bundan sonra yapılacak çalışmalar için bir basamak olacağı inancındayım.

KAYNAKÇA

- 1- IDEC IZUMI Firmasının ürettiği FA1 JUNIOR PD'sinin kullanım kılavuzu
- 2- SIEMENS firmasının ürettiği SIMATIC 55-1014 Programmable controller kullanım kılavuzu
- 3- AEG Firmasının ürettiği LOGISTAT A020 PLC cihazı kullanım kılavuzu
- 4- Z80 APPLICATIONS James. W.Coffron

Yıldız Üniversitesi Elektronik ve Haberleşme Mühendisliği
Bölümü Elektronik Anabilim dalında araştırma görevlisi
olarak çalışmaktayım.

ÖZGEÇMİŞ

1963 yılında Kars-Arpaçay'da doğdum. İlk, Orta ve Lise öğrenimimi Kars'da tamamladım. 1982 yılında başladığım, Yıldız Üniversitesi elektronik ve Haberleşme Mühendisliği bölümünden 1986 yılı yaz döneminde mezun oldum. Aynı yıl Yıldız Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsünün açtığı Yüksek Lisans sınavını kazanarak, Elektronik bölümünde Yüksek Lisans eğitimine başladım. 25.3.1987 tarihinden buyana Yıldız Üniversitesi Elektronik ve Haberleşme Mühendisliği Bölümü Elektronik Anabilim dalında araştırma görevlisi olarak çalışmaktayım.

