

DEUTSCH

MOE

MOE

MOE

MICROCOMPUTERS

MICROCOMPUTERS

MICROCOMPUTERS

KIM-1 HANDBUCH

KIM 1

HANDBUCH

MICROCOMPUTER MODULE

Copyright by **COMMODORE - MOS TECHNOLOGY**

COMMODORE - MOS TECHNOLOGY verfügt über alle Rechte der deutschen und englischen Ausgabe.

Nachdrucke und Vervielfältigungen, auch auszugsweise, sind nur mit ausdrücklicher Genehmigung von **COMMODORE - MOS TECHNOLOGY** gestattet.

COMMODORE BÜROMASCHINEN GMBH
Frankfurter Straße 171-175 · D - 6078 Neu-Isenburg · Postfach 4 26
Telefon (0 61 02) 80 03 · Telex 04 185663 como d

INHALTSVERZEICHNIS

Kapitel 1	Ihr KIM-1 Mikrocomputer Modul	1
Kapitel 2	Einführung	3
	2.1 Einzelteile	3
	2.2 Vorsichtsmaßnahmen	3
	2.3 Erste Schritte	4
	2.4 Ein einfaches Programm	5
	2.5 Anschluß eines Nf-Kassetten Recorders	8
	2.6 Anschluß eines 8-kanal Fernschreibers	12
Kapitel 3	Das KIM-1 System	12
	3.1 KIM-1 Systembeschreibung	15
	3.2 KIM-1 Speicherbelegung	27
	3.3 KIM-1 Anwendungsprogramme	32
Kapitel 4	Bedienung des KIM-1 System mit:	35
	4.1 Tastenfeld und Display	35
	4.2 Nf-Kassetten Recorder	38
	4.3 8-kanal Fernschreiber	40
Kapitel 5	Ein Anwendungsbeispiel	44
	5.1 Interface-Auslegung	44
	5.2 Schreiben des Programms	46
	5.3 Laden des Programms	50
	5.4 Ausführen des Programms	51
	5.5 Austesten und Verändern des Programms	52
Kapitel 6	Erweiterung des Systems	54
	6.1 Speicher und I/O-Erweiterung	54
	6.2 Interrupt Vektor Verarbeitung	57

VERZEICHNIS DER ABBILDUNGEN

Kapitel 2	2.1	KIM-1 Modul	4
	2.2	Versorgungsspannungs-Anschlüsse	5
	2.3	Anschluß der Magnetbandeinheit	9
	2.4	Anschluß des Fernschreibers	12
Kapitel 3	3.1	KIM-1 Blockschaltbild	17
	3.2	Detailliertes Blockschaltbild	18
	3.3	Zeitsteuerung	19
	3.4	1K x 8 RAM-Speicher	20
	3.5	Tastenfeld und LED-Anzeige	21
	3.6	Tastenfeld im Detail	22
	3.7	Fernschreiber (TTY)-Interface	23
	3.8	Magnetband-Interface	24
	3.9	Applikations-Stecker	25
	3.10	Expansions-Stecker	26
	3.11	Speicher Blockschaltbild	29
	3.12	Speicherbelegung	30
	3.13	Spezielle Speicheradressen	31
	3.14	Flußdiagramm	33
Kapitel 5	5.1	Verwendung eines Lautsprechers	45
	5.2	Assembler-Liste	47
	5.3	Rechtecksignal-Ausgang	48
	5.4	Maschinenkode-Tabelle	49
	5.5	Tastenfolge für Programmladen	51
	5.6	Operation im SST-Modus	53
Kapitel 6	6.1	Speichererweiterung 4K	55
	6.2	Speichererweiterung 65K	56
	6.3	Vektorauswahl	59

Anhang A	KIM-1 Stückliste	A-1
Anhang B	KIM-1 Bestückungsplan	B-1
Anhang C	Analyse von evtl. Problemen	C-1
Anhang D	Beispiel für Stromversorgung	D-1
Anhang E	Datenformat Magnetband	E-1
Anhang F	Datenformat Lochstreifen	f-1
Anhang G	6502 Charakteristik	G-1
Anhang H	6530 Charakteristik	H-1
Anhang 1	KIM-1 Programme	i-1

KAPITEL 1

IHR KIM-1 MIKROCOMPUTER MODUL

Willkommen in der neuen, interessanten Welt der Mikrocomputer. Als Besitzer eines KIM-1 Mikrocomputer Moduls verfügen Sie über einen sehr leistungsfähigen Digitalcomputer. Dieser sofort einsatzbereite, vollständig überprüfte Computer von MOS Technology entspricht dem neuesten Stand der Technik. Mit der Wahl des KIM-1 Moduls umgehen Sie alle Probleme die mit dem Aufbau und Austesten eines Mikrocomputersystems verbunden sind. Nach dem Studium der Systemfunktionen können Sie Ihre wertvolle Zeit zur Integration des KIM-1 Moduls in Ihr spezielles Interessengebiet nutzen. Wenn Sie einige in diesem Handbuch beschriebenen Prozeduren verfolgt haben, werden Sie in kürzester Zeit in der Lage sein, diese elementaren Beispiele zu erweitern.

Ihr KIM-1 Modul ist für zahlreiche Betriebsarten ausgelegt. Betreiben Sie das System mit dem Tastenfeld und der LED-Anzeige, beide sind bereits Bestandteile des Moduls. Als nächstes fügen Sie einen Nf-Kassettenrekorder hinzu. Damit verfügen Sie über eine preisgünstige Methode, um Ihre Programme abzuspeichern und wieder zuladen. Ein 8-Kanal Fernschreiber ist ebenfalls direkt anschließbar. Damit können Sie Befehle unmittelbar eingeben, Ergebnisse ausdrucken, Lochstreifen erstellen und diese wieder einlesen.

Das Herz Ihres KIM-1 Systems ist ein MCS 6502 Mikroprozessor, der mit zwei MCS 6530-Bausteinen zusammenarbeitet. Jeder MCS 6530 enthält 1 KByte ROM, 64 Byte RAM, 15 I/O-Anschlüsse und einen Zeitgeber. Die ROM-Zellen der MCS 6530 Bausteine speichern die von MOS Technology Inc. entwickelten Dienstprogramme. Diese wiederum ermöglichen die verschiedenen Betriebsarten des KIM-1 Systems.

Das KIM-1 System wurde entwickelt, um Ihnen ein leistungsfähiges Mikrocomputer-System in die Hand zu geben, mit dem Sie Ihre digitalen Steuerungsprobleme elegant lösen. Zu diesem Zweck enthält das System 1024 Bytes RAM zum Speichern von Daten und Anwenderprogrammen. Zusätzlich stehen 15 bidirektionale I/O-Anschlüsse zur Interface-Steuerung zur Verfügung. Und schließlich kann einer der Zeitgeber für Ihre spezielle Anwendung genutzt werden.

Sie erhalten das KIM-1 System komplett bestückt und getestet. Da es bereits einen 1 MHz Quarz enthält, verschwenden Sie auf die Taktversorgung der CPU keine Gedanken. Es gibt auch keine Interfaceprobleme. Schließen Sie nur die angegebenen Versorgungsspannungen an die dafür vorgesehenen Stifte an, und schon arbeiten Sie mit Ihrem KIM-1 System.

Wir empfehlen Ihnen dieses Handbuch ganz durchzulesen, bevor Sie Ihren KIM-1 Modul in Betrieb nehmen.
Der Inhalt der folgenden Kapitel ist:

Kapitel 2 – Tips für die erste Inbetriebnahme

Kapitel 3 – Eine genaue Beschreibung von Hard-und Software des KIM-1 Systems

Kapitel 4 – Prozeduren für sämtliche Betriebsarten

Kapitel 5 – Ein Beispiel für einen typischen Anwendungsfall, welcher alle Elemente des KIM-1 Systems benutzt

Später können Sie Ihr KIM-1 System erweitern, d.h. die Speicherkapazität vergrößern, andere Speichertypen anschließen oder zusätzliche Ein- und Ausgabesports erhalten. Um eine solche Systemerweiterung möglichst einfach zu gestalten, sind bereits alle dazu erforderlichen Signale auf einen Stecker des Moduls geführt. Beachten Sie:

Kapitel 6 Anleitung zum Systemausbau – Speicher und I/O-Erweiterung

Im Anschluß an den Haupttext dieses Handbuches finden Sie einen Anhang, der Ihnen ausführliche Informationen zum Verständnis der Funktion des KIM-1 Systems gibt.

Da Ihnen dieses Handbuch nicht alles über Hardware und Programmierung des MCS 6502 sagen kann, fügen wir noch zwei Bücher bei. Das eine behandelt die Hardware; es beschreibt die verschiedenen Bausteine des Systems, elektrische Werte, Systemdaten und Zeitdiagramme. Das andere behandelt die Software; es vermittelt Ihnen die Informationen welche nötig sind, um mit dem Befehlsvorrat des MCS 6502 Programme zu schreiben. Soviel zur Einführung. Wollen wir nun beginnen und sehen wie Ihr KIM-1 Modul für Sie arbeiten kann.

KAPITEL 2

EINFÜHRUNG

Dieses Kapitel wird Ihnen die ersten wichtigen Schritte zur Durchführung der Grundoperationen Ihres KIM-1 Mikrocomputer-Moduls zeigen. Sie sollen zunächst einige Operationen ohne nähere Erklärung ausführen. In späteren Abschnitten dieses Handbuchs wird dann jeder Vorgang genau erklärt.

2.1 EINZELTEILE

Nach dem Öffnen der KIM-1 Verpackung finden Sie folgende Teile:

- 3 Bücher – KIM-1 User Manual
Hardware Manual
Programming Manual
- 1 Programmierkarte
- 1 Systemübersicht
- 1 KIM-1 Modul
- 1 Buchsenleiste (bereits am Modul aufgesteckt)
- 1 Hardwarepaket
- 1 Garantiekarte

Sie sollten den Behälter und das Verpackungsmaterial aufbewahren, falls Sie den KIM-1 Modul später einmal zurückschicken müssen.

2.2 VORSICHTSMASSNAHMEN

Achtung!

Ihr KIM-1 Modul enthält eine Reihe von integrierten MOS-Schaltungen. Alle Ein- und Ausgangsstifte dieser Bauelemente sind zwar durch chipinterne Beschaltung gegen statische Aufladung geschützt, trotzdem sollte man hohe Spannungen möglichst fernhalten.

Bevor Sie das Verpackungsmaterial von Ihrem KIM-1 Modul entfernen, beachten Sie bitte folgende Vorsichtsmaßnahmen:

1. Entfernen Sie statische Aufladung von Ihrem Körper indem Sie ein geerdetes Potential berühren; nehmen Sie erst jetzt Ihren KIM-1 Modul in die Hand. Diese Maßnahme ist besonders dann wichtig, wenn Sie sich in einem Raum mit Teppichboden befinden.

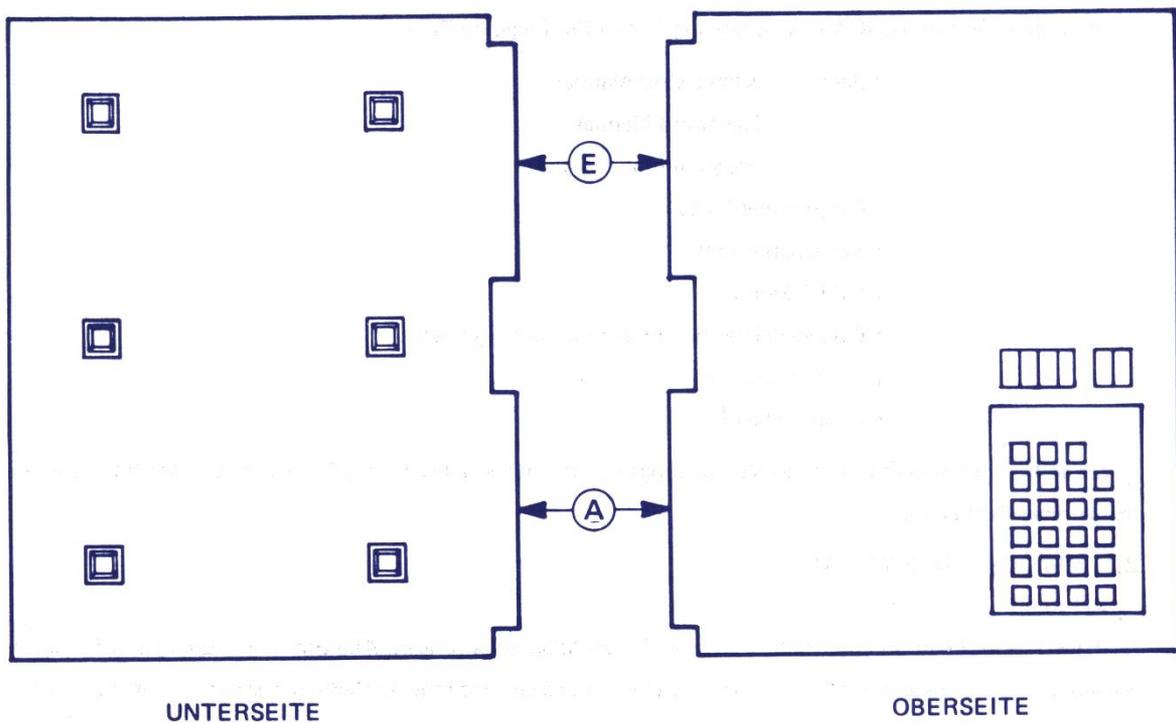
2. Überzeugen Sie sich davon, daß alle Lötkolben und verwendeten Meßgeräte geerdet sind.

Sie werden an Ihrem KIM-1 Modul ein Potentiometer entdecken. Dieses gehört zum Magnetband-Interface und wurde im Herstellerwerk abgeglichen. Sie sollten die Stellung dieses Potis nie verändern!

2.3 ERSTE SCHRITTE

Entnehmen Sie dem Hardwarepaket die Gummifüße und befestigen Sie diese auf der Unterseite des Moduls (siehe Bild 2.1). Sie dienen dazu, Abstand zwischen dem Modul und Ihrer Arbeitsplatte zu halten. Gleichzeitig nehmen sie den Druck auf, wenn eine Taste betätigt wird.

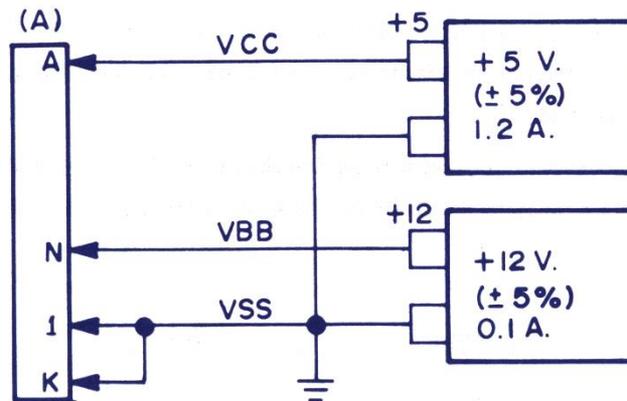
Legen Sie den Modul so, daß das Tastfeld vorne rechts ist und die beiden Stecker nach links zeigen. Der Stecker unten links ist der Applikations-Stecker (A). Eine Buchsenleiste mit 44 Kontakten wurde bereits aufgesteckt. Der oben links gelegene Stecker ist für spätere Systemerweiterung bestimmt, er wird Expansions-Stecker genannt.



KIM-1 Modul

Bild 2.1

Entfernen Sie die Buchsenleiste A vom Modul und beschalten Sie diese gemäß Bild 2.2.



Versorgungsspannungs-Anschlüsse

Bild 2.2

Stecken Sie nach Anschluß der Versorgungsspannungs-Leitungen die Buchsenleiste wieder auf den Stecker A. Überzeugen Sie sich von der Richtigkeit der PINbelegung! Beachten Sie:

1. Die +12 Volt-Spannung wird nur dann benötigt, wenn ein Kassetten-Rekorder angeschlossen werden soll.
2. Die Brücke von Stift A - K nach Vss (Stift A-1) ist wichtig für die Funktion des Systems. Bei Systemerweiterung muß diese Brücke entfernt werden. Wir sagen Ihnen später, wie dann der Stift A - K belegt wird.
3. Besitzen Sie noch keine geeignete Stromversorgung, dann sollten Sie die in Anhang D gezeigte Schaltung aufbauen. Auf jeden Fall müssen Ihre Spannungen elektronisch geregelt sein und die in Bild 2.2 angegebenen Ströme liefern können.

Schalten Sie die Versorgungsspannungen wieder ein und drücken Sie die RS-Taste (RESET). Es müssen alle Digits der LED-Anzeige aufleuchten. Das ist ein erstes Zeichen dafür, daß Ihr System betriebsbereit ist. Ist dies nicht der Fall, überprüfen Sie Ihren Aufbau oder schlagen Sie im Anhang C ("Wenn Schwierigkeiten auftreten") nach.

2.4 Ein einfaches Programm

Nach erfolgreichem Ablauf der bisherigen Schritte kann nun ein kleines Programm geladen werden, das die Funktion des Systems aufzeigt und Ihnen die Gewißheit gibt, daß alles richtig arbeitet. Wir verwenden zunächst

nur das Tastenfeld und die LED-Anzeige; beide befinden sich bereits auf dem Modul. In den beiden nächsten Abschnitten werden wir uns mit dem Fernschreiber und dem Kassetten-Rekorder beschäftigen.

In diesem ersten Beispiel wollen wir zwei 8-Bit Binärzahlen miteinander addieren und das Ergebnis anzeigen. Wir gehen davon aus, daß Sie mit der hexadezimalen Darstellung von Zahlen und den grundsätzlichen Gesetzen der Binärarithmetik vertraut sind.

Überzeugen Sie sich zunächst davon, daß sich der Schiebeschalter im Tastenfeld oben rechts in der linken Position befindet (SST Modus ausgeschaltet). Drücken Sie die Tasten gemäß dem folgenden Bild und prüfen Sie die Anzeige:

<u>Drücke Taste</u>	<u>Anzeige</u>	<u>Schritt Nr.</u>
AD	xxxx xx	1
0 0 0 2	0002 xx	2
DA	0002 xx	3
1 8	0002 18	4
+ A 5	0003 A5	5
+ 0 0	0004 00	6
+ 6 5	0005 65	7
+ 0 1	0006 01	8
+ 8 5	0007 85	9
+ F A	0008 FA	10
+ A 9	0009 A9	11
+ 0 0	000A 00	12
+ 8 5	000B 85	13
+ F B	000C FB	14
+ 4 C	000D 4C	15
+ 4 F	000E 4F	16
+ 1 C	000F 1C	17

Sie haben soeben ein Programm eingegeben und dieses in den RAM-Zellen 0002 bis 000F gespeichert. Beachten Sie die Bedeutung der Sondertasten:

- AD = Wählt den Adress-Lademodus
- DA = Wählt den Daten-Lademodus
- + = Inkrementiert die Adresse ohne den Eingabemodus zu verändern
- 0 bis F = 16 Eingabetasten, hexadezimal kodiert für Adressen und Daten

Sie haben bereits festgestellt, daß Ihre LED-Anzeige 6 Digits besitzt. Die 4 Digits auf der linken Seite zeigen die Adresse hexadezimal an. Die beiden rechten Digits zeigen die unter diesen Adressen abgelegten Daten, ebenfalls hexadezimal. Wenn Sie die Taste AD drücken (Schritt 1) und danach 0002 (Schritt 2), so wählen Sie den Adress-Lademodus, geben die Adresse 0002 ein und stellen diesen Wert in den vier linken Digits dar. Das Zei-

chen x im Eingabeplan bedeutet, daß die Anzeige an dieser Stelle nicht definiert ist (Zufallswert).

Als nächstes haben Sie die Taste DA gedrückt (Schritt 3) und danach 18 (Schritt 4). Hier haben Sie den Daten-Lademodus angewählt und die Hexazahl 18 eingegeben, die natürlich an der zuvor geladenen Adresse 0002 gespeichert wurde. Infolgedessen wird die Zahl 18 in den beiden rechten Digits angezeigt.

Sie blieben im Daten-Lademodus, drückten die Taste + und danach eine zweistellige Zahl (Schritte 5 bis 17). Immer wenn die Taste + gedrückt wurde, erhöhte sich die Adress-Anzeige um den Wert 1. Die danach eingegebenen Hexazahlen werden im Daten-Anzeigefeld sichtbar. Diese Prozedur ist sehr bequem, wenn eine Reihe von aufeinanderfolgenden Speicherplätzen geladen werden soll. Ist Ihnen beim Drücken der Taste ein Fehler unterlaufen, so können Sie diesen ganz einfach korrigieren, indem Sie den falschen Wert durch nochmaliges Eingeben des richtigen überschreiben. Das soeben geladene Programm ist eine einfache Schleife, mit welcher zwei 8-Bit Binärzahlen miteinander addiert werden können. Das Ergebnis erscheint am Display. Für den Programmierer sieht die Auflistung des Programms wie folgt aus:

POINTL		=	\$FA	
POINTH		=	\$FB	
START		=	\$1C4F	
0000			VAL1	
0001			VAL2	
0002	18	PROG	CLC	
0003	A5 00		LDA VAL1	
0005	65 01		ADC VAL2	
0007	85 FA		STA POINTL	
0009	A9 00		LDA #00	
000B	85 FB		STA POINTH	
000D	4C 4F 1C		JMP START	

Dieses Programm löscht zunächst das Carry-Flag (CLC), lädt den Wert VAL1 in den Akkumulator (LDA VAL1), addiert dazu den Wert VAL2 (mit Carry) und speichert das Ergebnis in der Zelle POINTL (STA POINTL). Der Wert Null wird in die Zelle POINTH geladen (LDA 00 und STA POINT H), dann springt das Programm an eine Stelle welche die Bezeichnung START trägt (JMP START). Dieses (Fest-) Programm spricht das Display an und bewirkt, daß die Inhalte der Speicherzellen POINTH und POINTL im Adressfeld angezeigt werden. Beachten Sie, daß das Ergebnis der Addition bereits in der Zelle POINTL enthalten war.

Die Hexazahlen, die in der Auflistung neben den Adresswerten stehen, sind genau die Zahlen, welche Sie eingegeben haben. Wir nennen diese Zahlen den Maschinenkode. Zum Beispiel entspricht die Hexazahl 4C dem Mikroprozessor-Sprungbefehl JMP. Die beiden folgenden Bytes 1C und 4F geben das Sprungziel an.

Sie können das Programm noch nicht starten, weil die beiden Variablen (VAL1 und VAL2) noch nicht eingegeben sind. Versuchen wir ein Beispiel:

<u>Drücke Taste</u>	<u>Anzeige</u>	<u>Schritt Nr.</u>
AD	000F 1C	17A
O O F 1	00F1 xx	17B
DA O O	00F1 00	18
AD	00F1 00	19
O O O O	0000 xx	20
DA O 2	0000 02	21
+ O 3	0001 03	22
+ GO	0002 18	23

Die Schritte 17A, 17B und 18 wählen die Binärarithmetik-Arbeitsweise des Mikroprozessors.

Die Schritte 19 bis 21 speichern die Hexazahl 02 in die Speicherzelle 0000 (VAL1). Der Schritt 22 speichert die Hexazahl 03 in Speicherzelle 0001 (VAL2). Nachdem auf die Startadresse 0002 erhöht wurde, können wir das Programm starten. Im Schritt 23 bewirkt die GO-Taste den Programmstart; das Ergebnis erscheint in den beiden rechten Digits des Adress-Anzeigefeldes. Obwohl das Problem trivial ist, zeigt es doch im Prinzip das Laden und Durchführen eines Programms und beweist, daß Ihr KIM-1 Modul mit großer Wahrscheinlichkeit ordnungsgemäß arbeitet. Führen Sie mit dem gespeicherten Programm noch ein Beispiel durch. Wiederholen Sie die Schritte 17A bis 23 indem Sie für VAL1 und VAL2 die Hexazahl FF in die Speicherzellen 0000 und 0001 laden. Wenn Sie jetzt die GO-Taste drücken (Startadresse 0002), muß auf dem Display der Wert 00FE xx erscheinen. Das Ergebnis ist richtig weil:

$$\begin{array}{r}
 FF = 1111\ 1111 \\
 + \underline{FF} = \underline{1111\ 1111} \\
 FE\ 1111\ 1110
 \end{array}$$

Bevor wir fortfahren, können Sie noch einige Beispiele selbst durchführen.

2.5 Anschluß eines Nf-Kassetten-Rekorders

Im vorangegangenen Abschnitt haben Sie ein Programm geladen und ausgeführt. Wenn Sie die Stromversorgung Ihres Systems ausschalten, ist das Programm verloren, da es in RAMs geladen war. Benötigen Sie das gleiche Programm noch einmal, so müssen Sie die ganze Eingabeprozedur noch einmal durchführen.

Um Ihnen diese Mühe zu ersparen, ist der Anschluß eines Magnetbandgeräts an den KIM-1 Modul vorgesehen. Damit können Sie Programme und Daten speichern, auch wenn Ihr Modul ausgeschaltet ist.

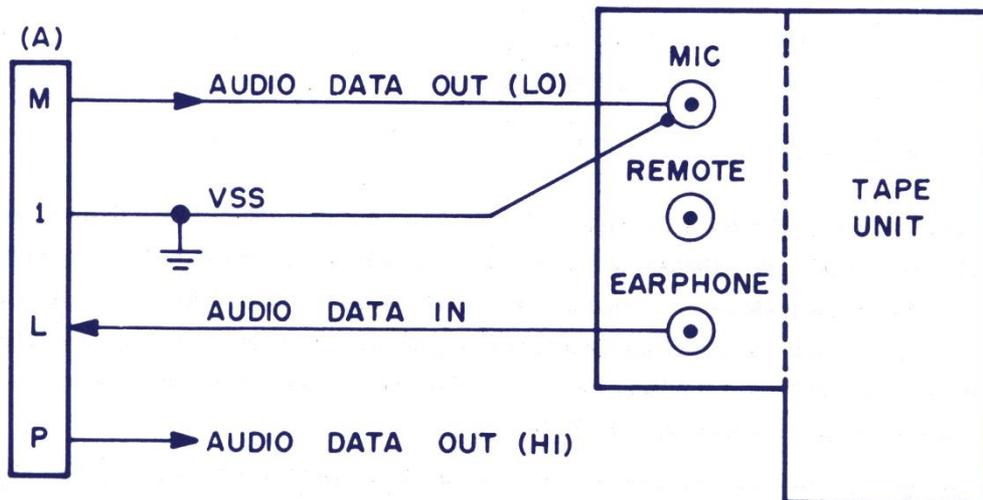
Die Kassette mit den aufgezeichneten Daten kann so oft gelesen werden, wie Sie es wünschen. Dieser Abschnitt behandelt Anschluß und Betrieb des Kassetten-Rekorders. Durch die vom KIM-1 System verwendete Aufzeichnungstechnik kann praktisch jeder Kassetten-Rekorder angeschlossen werden. Das System wurde mit einem Billigstgerät (< 20 \$) aus einem Discountgeschäft getestet und arbeitete einwandfrei. Es ist auch möglich, zum Rücklesen der Daten einen anderen Rekorder zu benutzen als zum Aufzeichnen. Natürlich empfehlen wir Ihnen, den besten Kassetten-Rekorder und die besten Bänder zu verwenden, welche Sie zur Verfügung haben.

Wenn Sie einen Kassetten-Rekorder für den Einsatz im KIM-1 System neu anschaffen, so sollte dieser folgende Eigenschaften besitzen:

1. Eine Kopfhörer-Buchse, um die aufgezeichneten Daten in das KIM-1 System zurücklesen zu können.
2. Eine Mikrophon-Buchse zum Aufzeichnen der Daten vom KIM-1 System
3. Steuertasten für die Funktionen: Wiedergabe, Aufnahme, Rückspulen und Stop.

Verwenden Sie keine Diktiergeräte bei denen Mikrophon und Lautsprecheranschlüsse nicht herausgeführt sind. Solche Geräte müssen zum Einsatz im KIM-1 System erst umgebaut werden.

Um Ihr Magnetbandgerät an den KIM-1 Modul anzuschließen, schalten Sie zunächst die Versorgungsspannungen aus und entfernen Sie die Buchsenleiste A von dem Stecker am Modul. Verdrahten Sie diese wie in Bild 2.3 angegeben.



*Anschluß der Magnetbandeinheit
Bild 2.3*

Halten Sie die Anschlußdrähte so kurz wie möglich und vermeiden Sie es, diese in die Nähe von Leitungen zu bringen, welche größere Ströme führen. Die gezeigte Anschlußart gilt für tragbare Geräte. Das Nf-Ausgangssignal (LO) besitzt einen Scheitelwert von etwa 15 mV. Möchten Sie ein größeres Magnetbandgerät einsetzen, dann sollten Sie den Ausgangspin P mit dem "LINE"-Eingang dieses Gerätes verbinden. Der Ausgang P liefert ein Signal mit etwa 1 Volt Scheitelwert.

Stecken Sie die Buchsenleiste A wieder auf den KIM-1 Modul und schalten Sie die Versorgungsspannungen ein. Die folgende Prozedur prüft, ob die Zusammenschaltung richtig arbeitet.

1. Laden Sie das Programm aus dem letzten Kapitel neu und testen Sie es, damit Sie sicher sind, daß alles noch funktioniert.
2. Legen Sie dann eine Kassette ein und betätigen Sie die Rückspultaste.
3. Legen Sie eine Anfangs- und eine Endadresse für das zu speichernde Programm fest und fügen Sie eine Kennnummer (ID) hinzu. Das geschieht folgendermaßen:

<u>Drücke Taste</u>	<u>Anzeige</u>	<u>Schritt Nr.</u>
AD	xxxx xx	1
O O F 1	00F1 xx	2
DA O O	00F1 00	3
AD	00F1 00	4
1 7 F 5	17F5 xx	5
DA O O	17F5 00	6
+ O O	17F6 00	7
+ 1 O	17F7 10	8
+ O O	17F8 00	9
+ O 1	17F9 01	10
AD	17F9 01	11
1 8 O O	1800 xx	12

Sie werden sich erinnern, daß das auf Band zu speichernde Programm im RAM des KIM-1 Systems an den Stellen 0000 bis 000F abgelegt war. Deshalb wählen wir die Anfangsadresse für die Aufzeichnung mit 0000 und laden diesen Wert in die RAM-Zellen 17F5 und 17F6 (Schritte 4 bis 7). Wir definieren die Endadresse für die Aufzeichnung, und zwar um eins mehr als unser letzter Programmschritt ($000F + 1 = 0010$) und laden diese in die RAM-Zellen 17F7 und 17F8 (Schritte 8 und 9). Dann nehmen wir eine beliebige Kennziffer (ID) z.B. 01 und speichern diese in die RAM-Zelle 17F9 (Schritt 10).

Die Anfangsadresse für das Lade-Programm ist 1800. Mit den Schritten 11 und 12 laden wir diesen Wert in das System. Würde man jetzt die Taste GO drücken, so könnte die Übertragung der Daten vom System auf das Magnetband beginnen. Aber wir müssen zuvor noch das Bandgerät starten!

4. Wählen Sie den Aufnahmemodus am Bandgerät und starten Sie das Band. Warten Sie einige Sekunden, drücken Sie jetzt die Taste GO.
5. Die Anzeige wird für eine kurze Zeit dunkel – wenn sie wieder aufleuchtet erscheint: 0000 xx.
6. Sobald die Anzeige wieder aufleuchtet ist die Übertragung beendet, und Sie können Ihren Kassettenrekorder anhalten.

Nun müssen Sie sich davon überzeugen, daß die Aufzeichnung fehlerfrei verlaufen ist. Das geschieht durch Lesen des eben aufgezeichneten Bandabschnitts. Gehen Sie dabei wie folgt vor:

1. Rückspulen des Bandes auf Startposition.
2. Schalten Sie die Versorgungsspannungen des Systems aus und nach einiger Zeit wieder ein.

Dieser Vorgang bewirkt, daß Ihr vorher in RAM gespeichertes Programm verloren geht.

3. Bereiten Sie das System zum Lesen des Bandes wie folgt vor:

<u>Drücke Taste</u>	<u>Anzeige</u>	<u>Schritt Nr.</u>
RS		
AD	xxxx xx	1
O O F 1	00F1 xx	2
DA O O	00F1 00	3
AD	00F1 00	4
1 7 F 9	17F9 xx	5
DA	17F9 xx	6
O 1	17F9 01	7
AD	17F9 01	8
1 8 7 3	1873 xx	9
GO	(Dark)	10

Das KIM-1 System wartet nun auf die Eingabe von Daten mit der Kennziffer 01. Erinnern Sie sich: dies ist die Kennziffer, welche wir vor der Datenaufzeichnung in den Speicher eingegeben haben.

4. Wenn Ihr Bandgerät einen Lautstärkeregler besitzt, so stellen Sie ihn etwa auf die Hälfte.
5. Wenn Ihr Gerät eine Tonblende hat, dann drehen Sie diese voll auf.
6. Starten Sie jetzt das Band im Wiedergabemodus. Während das Band abläuft, übernimmt das System die aufgezeichneten Daten. Wenn das letzte Zeichen gelesen ist (Kennziffer 01), bringt die Anzeige den Wert 0000 xx.

Sie können das Band jetzt anhalten. Zeigt aber das Display den Wert

FFFF xx

so bedeutet das, daß beim Einlesen der Daten ein Fehler aufgetreten ist, die Kennziffer wurde jedoch erkannt. Drücken Sie in diesem Fall die Taste RS und wiederholen Sie den Einlesevorgang. Tritt danach immer noch FFFF xx auf, so wiederholen Sie die ganze Aufzeichnung und prüfen Sie jeden Schritt sorgfältig. Tritt der Fehler trotzdem auf, schlagen Sie in Anhang C nach.

Läuft das Band weiter, ohne daß das Display wieder aufleuchtet, so bedeutet dies, daß vom System keine Daten erkannt wurden. Wiederholen Sie auch in diesem Fall den gesamten Aufzeichnungs- und Wiedereinlesevorgang, indem Sie jeden Schritt sorgfältig prüfen. Läßt sich der Fehler nicht ausschalten, schlagen Sie in Anhang C nach.

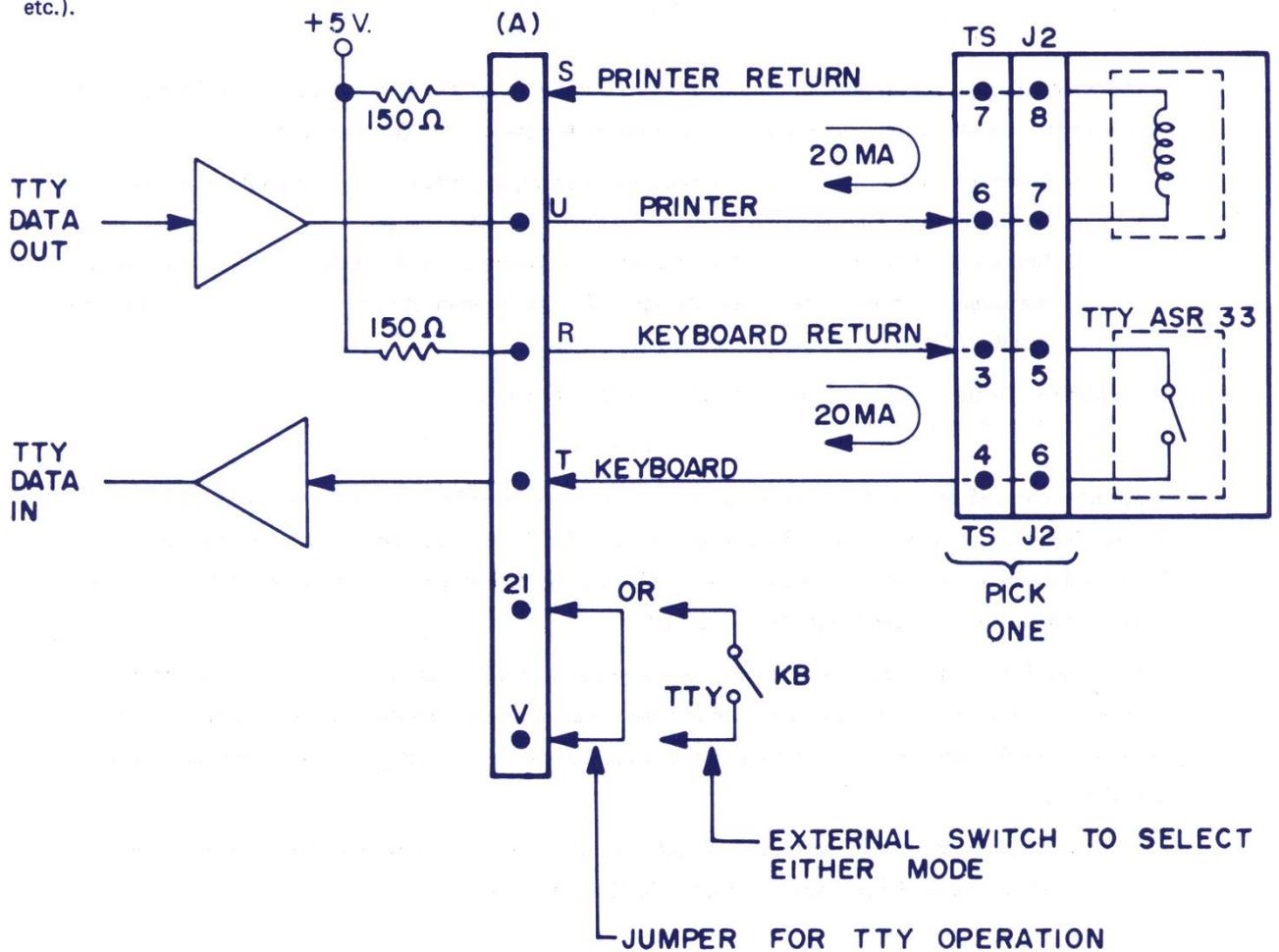
6. Angenommen der Wiedereinlesevorgang war erfolgreich, so überzeugen Sie sich davon, indem Sie ein einfaches Beispiel ausprobieren (z.B. 02 + 03 = 05).

Beachten Sie: Die Interface-Schaltung des KIM-1 Systems für den Magnetbandanschluß wird nicht abgeglichen. Wenn Sie der Beschreibung gefolgt sind, muß das System richtig arbeiten.

2.6 Anschluß eines 8-Kanal Fernschreibers

Steht Ihnen ein 8-Kanal Fernschreiber mit Serienschnittstelle zur Verfügung, so können Sie dieses Gerät mit geringstem Aufwand an Ihr KIM-1 System anschließen. Der bekannteste Vertreter solcher Geräte ist das Teletype Modell 33ASR. Wir beziehen uns in diesem Abschnitt immer auf dieses Gerät. Wenn Sie ein ähnliches Gerät besitzen, so können Sie die hier gemachten Ausführungen zum Anschließen trotzdem benutzen. Auf alle Fälle sollten Sie die Angaben des Herstellers beachten, wenn Sie Ihre Fernschreibmaschine anschließen.

Der KIM-1 Modul ist für eine Vierdraht-Schnittstelle ausgelegt. Es sollte ein Schleifenstrom von 20 mA verwendet werden. Prüfen Sie, ob Ihr Gerät entsprechend geschaltet ist. Wenn nicht, so können Sie dieses leicht von 60 mA auf 20 mA Schleifenstrom umstellen; befolgen Sie die Herstellerangaben! Ihr KIM-1 kann in beiden Betriebsarten (Halb- oder Vollduplex) verwendet werden. Auch sind Sie nicht auf eine bestimmte Übertragungsgeschwindigkeit festgelegt. Das KIM-1 System paßt sich automatisch an (10 Zeichen/sek 15, 30 etc.).



TTY-Anschlüsse
Bild 2.4

Um ein Teletype (TTY) an das System anzuschließen, verfahren Sie wie folgt:

1. Schalten Sie die Versorgungsspannungen ab und entfernen Sie die Buchsenleiste A von Ihrem Modul.
2. Führen Sie die in Bild 2.4 gezeigten Verbindungen zwischen der Buchsenleiste A und dem entsprechenden Stecker am TTY aus.
3. Die Brücke zwischen A-21 und A-V sagt dem KIM-1 System, daß nur das TTY als Ein/Ausgabegerät angeschlossen ist. Wenn Sie außer dem TTY auch noch mit dem Tastenfeld und der LED-Anzeige arbeiten wollen, installieren Sie anstelle einer Drahtbrücke einen Schalter. Bei geöffneten Schalterkontakten können Sie nun mit dem Tastenfeld und der LED-Anzeige arbeiten, bei geschlossenen Schalterkontakten mit dem TTY.
4. Überzeugen Sie sich davon, daß die Verbindung A-21 nach a-V vorliegt. Stecken Sie die Buchsenleiste A wieder auf den Modul, schalten Sie die Versorgungsspannungen des Systems und das TTY ein.
5. Drücken Sie als erstes die RS-Taste auf Ihrem KIM-1 Modul, dann die Taste "RUB OUT" am TTY. Dieser Schritt ist sehr wichtig, da sich das KIM-1 System automatisch an die Übertragungsgeschwindigkeit der Serien-Schnittstelle anpassen muß. Das System benötigt diesen ersten Tastendruck, um sich einstellen zu können.

Wenn kein Fehler vorliegt, muß sofort am TTY folgende Ausgabe erscheinen:

KIM

Dieser Text sagt Ihnen, daß das TTY in Betrieb ist und das KIM-1 System bereit ist, Daten vom TTY-Tastfeld zu empfangen.

Sollte dieser Text nicht erscheinen, dann drücken Sie nochmals die RS-Taste am KIM-1 Tastenfeld und anschließend die Taste "RUB OUT" am TTY. Kommt immer noch keine Ausgabe "KIM", so überprüfen Sie alle Verbindungen, auch das TTY. Wiederholen Sie den Vorgang. Läßt sich der Fehler nicht beheben, so schlagen Sie im Anhang C nach.

6. Wenn das TTY betriebsbereit ist, so kann durch einige einfache Befehle die ordnungsgemäße Funktion des Systems geprüft werden.

<u>Drücke Taste</u>	<u>Ausdruck</u>	<u>Schritt Nr.</u>
	KIM	
	xxxx xx	1
0 0 0 2	0002	2
SPACE	0002 xx	3
1 8	18.	4
	0003 xx	5
A 5	A5.	6
	0004 xx	7
LF	0003 A5	8
RUB OUT	KIM	
	xxxx xx	9

In Schritt 1 steht noch das Wort "KIM" am Papier. Im Schritt 2 wird eine Adresse (0002) angewählt und im Schritt 3 eine Leertaste eingegeben. Daraufhin wird die eben eingegebene Adresse noch einmal zusammen mit den an dieser Stelle gespeicherten Daten (xx) ausgedruckt. Schritt 4 zeigt den Befehl "Modifiziere Speicher". Die vor der Taste "." eingegebene Hexazahl wird in die adressierte Speicherzelle eingeschrieben (18). In Schritt 5 sieht man, daß die Speicheradresse nach Drücken der Taste "." um 1 erhöht wird (0003). Die Schritte 6 und 7 zeigen, daß die Daten in Zelle 0003 verändert werden, und das Fortschalten der Adresse nach 0004. Schritt 8 zeigt die Wirkung der Taste "LF". Die Adresse wird um eins zurückgesetzt und ein Ausdruck gebracht, der zeigt, daß die Eingabe von A5 in die Zelle 0003 korrekt erfolgt ist. Schritt 9 erklärt, wie das System auf die Taste "RUB OUT" reagiert: Das System wird in Grundstellung gebracht und der Text "KIM" ausgegeben. Beachten Sie, daß in diesem Beispiel ein Teil des Programms aus Kapitel 2.4 wiederholt wurde; allerdings erfolgte die Eingabe diesmal über das TTY.

Wenn alle Operationen fehlerfrei verlaufen sind, können Sie sicher sein, daß Ihr KIM-1 Modul mit dem TTY korrekt zusammenarbeitet. Alle weiteren TTY-Operationen werden in einem späteren Kapitel noch genauer beschrieben.

Wenn sich bis zu dieser Stelle keine Probleme ergeben haben, dann ist das System voll funktionsfähig. Unsere nächste Aufgabe wird es sein, mehr über das KIM-1 System und die Operationsprogramme zu lernen.

KAPITEL 3

DAS KIM-1 SYSTEM

Bis jetzt waren Sie damit beschäftigt Ihr KIM-1 System in Betrieb zu setzen und sich von dessen ordnungsgemäßer Funktion zu überzeugen. Nun ist es an der Zeit mehr über die verschiedenen Elemente des KIM-1 zu erfahren, wie sie im System zusammenarbeiten und wie die Steuerprogramme die einzelnen Systemkomponenten bedienen. Die in diesem Abschnitt angegebenen Diagramme, zusammen mit dem System-Blockschaltbild werden Ihnen helfen, die Einzelelemente Ihres KIM-1 Moduls zu verstehen.

3.1 KIM-1 System Beschreibung

Bild 3.1 zeigt ein komplettes Blockschaltbild des KIM-1 Systems. Das wichtigste Bauteil ist ein MCS 6502 Mikroprozessor, der als zentrales Steuerelement verwendet wird. Dieser 8-Bit Prozessor bedient die übrigen Systemkomponenten über drei voneinander unabhängigen Busleitungen. Ein 16-Bit Adress-Bus gestattet den direkten Zugriff auf einen Speicherbereich von 64 KBytes. Ein bidirektionaler 8-Bit Daten-Bus überträgt Daten vom MCS 6502 zu jeder Speicherzelle und von dort zurück in den Prozessor. Der dritte Bus ist der Steuerbus. Dieser übernimmt die Abwicklung des zeitlichen Ablaufs bei der Signalübertragung zwischen den einzelnen Systemkomponenten.

Unmittelbar neben dem MCS 6502 befindet sich ein 1 MHz Quarz, welcher mit einer auf dem Chip befindlichen Oszillatorschaltung zusammenarbeitet. Von diesem Quarzoszillator werden alle Zeitsignale des Systems abgeleitet. Das von dem 6502 erzeugte Signal ϕ_2 wird allein oder mit anderen Steuersignalen von allen übrigen Bauelementen als Zeitbasis verwendet.

Der Mikroprozessor 6502 kann mit verschiedenen Speichertypen zusammenarbeiten. In dem KIM-1 System sind Schreib/Lesespeicher (RAM) und Nur-Lesespeicher (ROM) enthalten. Der ROM-Teil des Speichers enthält im wesentlichen die Systemsteuerprogramme. Beachten Sie die beiden mit 6530-002 und 6530-003 bezeichneten Bausteine. Jeder enthält 1024 Bytes ROM; dort ist das Steuerprogramm für das KIM-1 System gespeichert.

RAM stehen an drei verschiedenen Stellen des Speicherbereichs zur Verfügung. Zwei dieser Stellen sind wieder die 6530-Bausteine, von denen jeder 64 Bytes enthält. Diese werden vorwiegend zur Unterstützung der Steuerprogramme verwendet. Zusätzlich ist noch ein RAM-Block mit 1024 Byte Kapazität vorhanden. Dieser dient hauptsächlich dazu, Anwendungsprogramme und Daten zu speichern.

Ein/Ausgangs-Steuerleitungen (I/O) sind ebenfalls in den 6530-Bausteinen inbegriffen. Jeder enthält 15 I/O-Leitungen, wobei das Programm darüber entscheidet, ob diese als Ein- oder Ausgänge betrieben werden. Die I/O-Leitungen des 6530-002 sind für bestimmte Systemfunktionen verwendet, z.B. Tastenfeld, LED-Anzeige, TTY-Interface und Kassetten-Recorder Anschluß. Die 15 I/O-Leitungen des 6530-003 sind auf den Modulstecker herausgeführt und stehen dem Anwender uneingeschränkt zur Verfügung.

Schließlich enthält jeder MCS 6530-Baustein einen Interval-Timer, welcher mit Hilfe des System-Taktes exakte Zeitsignale erzeugt. Diese Zeitsignale sind vom Programm einstellbar. Der Timer des Bausteins 6530-003 wird nicht von den Dienstprogrammen benutzt; er steht dem Anwender uneingeschränkt zu Verfügung.

In Bild 3.1 ist ein Block gezeichnet, der mit Control-Logic bezeichnet ist. Dieser enthält auch einen Adressdekoder für Chip-Auswahlsignale der 6530 IC's und der statischen RAM's eine Entprellschaltung für die System-Reset und Stopptasten und nicht zuletzt eine Logik, die den Einzelschrittablauf des uComputers erlaubt, was sich speziell bei der Fehlersuche eines Programms sehr bewährt.

Außerdem zeigt das Bild 3.1 den Anschluß der Einheit Tastenfeld/LED-Anzeige an die I/O-Leitungen des Bausteins 6530-002 und die Interfaceschaltungen für das TTY und die Magnetband-Einheit.

Bild 3.2 zeigt im Detail die Verbindungen zwischen der CPU (MCS 6502) und den beiden MCS 6530-Bausteinen.

Bild 3.3 enthält eine Darstellung der Steuerlogik.

In Bild 3.4 sehen Sie den Aufbau des RAM-Speicherblocks.

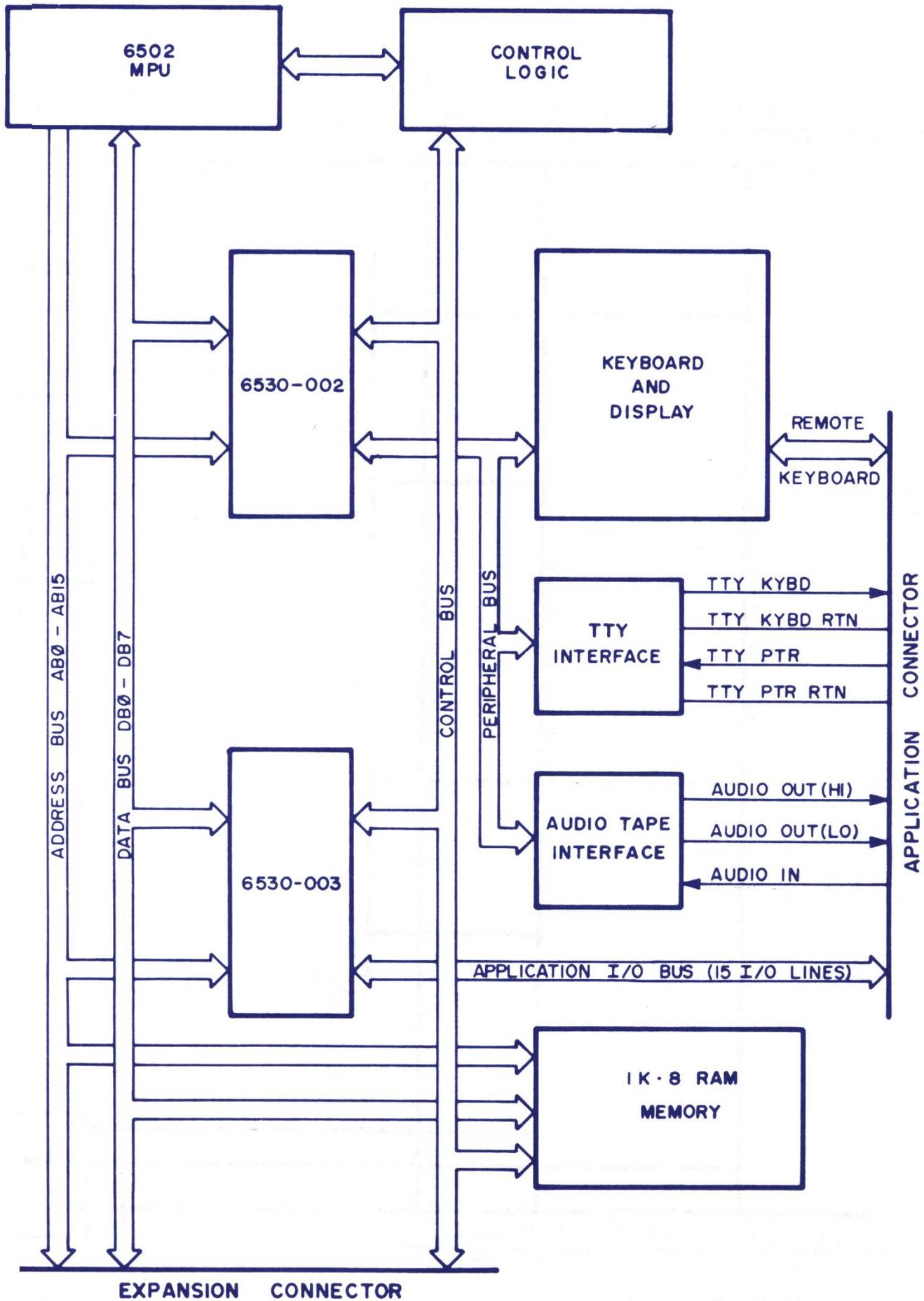
Die Bilder 3.5 und 3.6 zeigen die Schaltung des Tastenfeldes und der Display-Logik.

Bild 3.7 enthält die Schaltung des TTY-Interface und Bild 3.8 die des Magnetband-Interface.

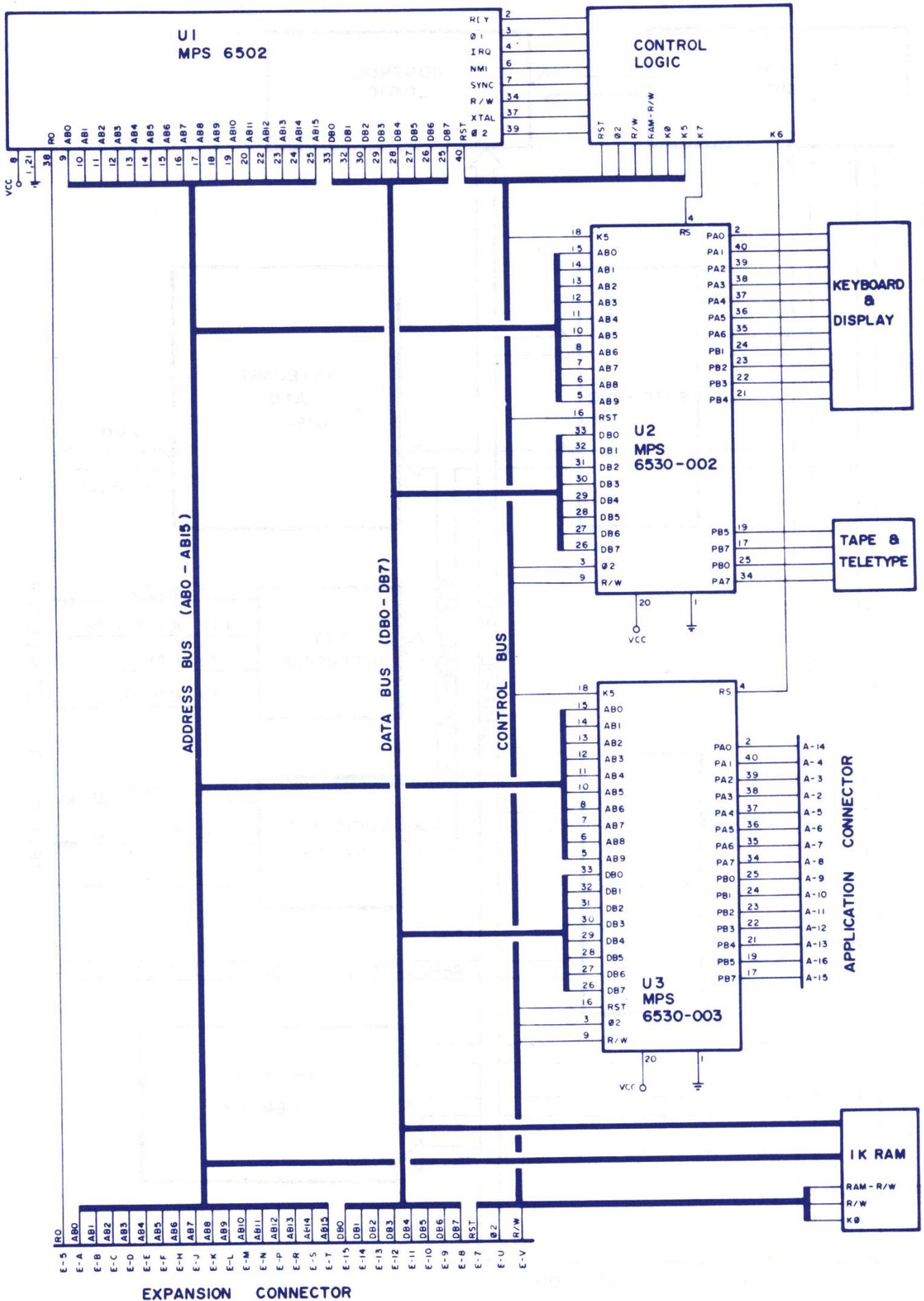
In den Bildern 3.9 und 3.10 ist die Belegung des Applikations- und des Expansions-Steckers wiedergegeben.

Der Übersichtsplan zeigt, wie alle Systemkomponenten miteinander verbunden sind sowie alle Signale, welche an den Steckern des Moduls herausgeführt wurden.

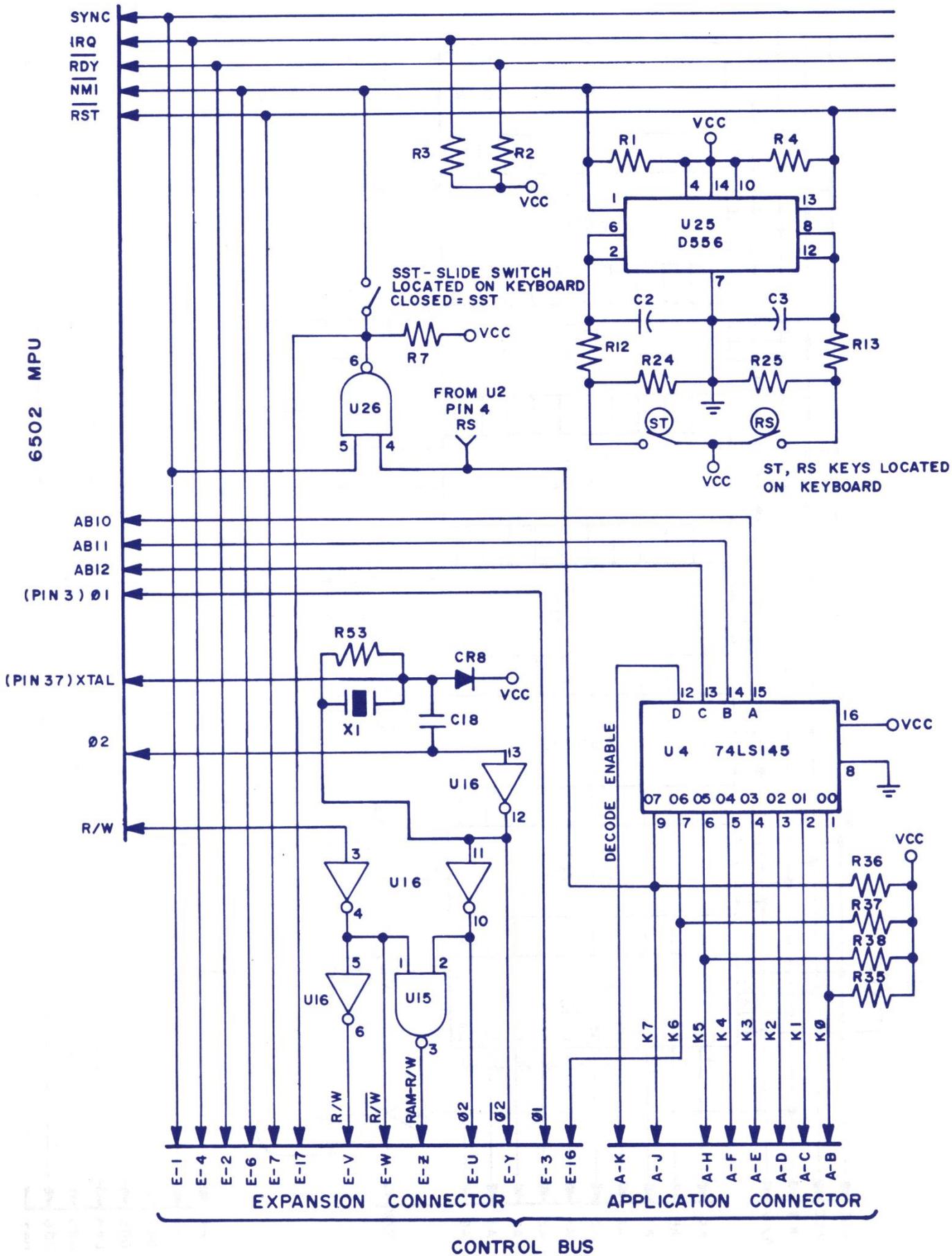
Wenn Sie ausführlichere Information über den MCS 6502 oder den MCS 6530 benötigen, dann schlagen Sie in dem Hardware-Handbuch nach, welches Ihrem KIM-1 Modul beiliegt.



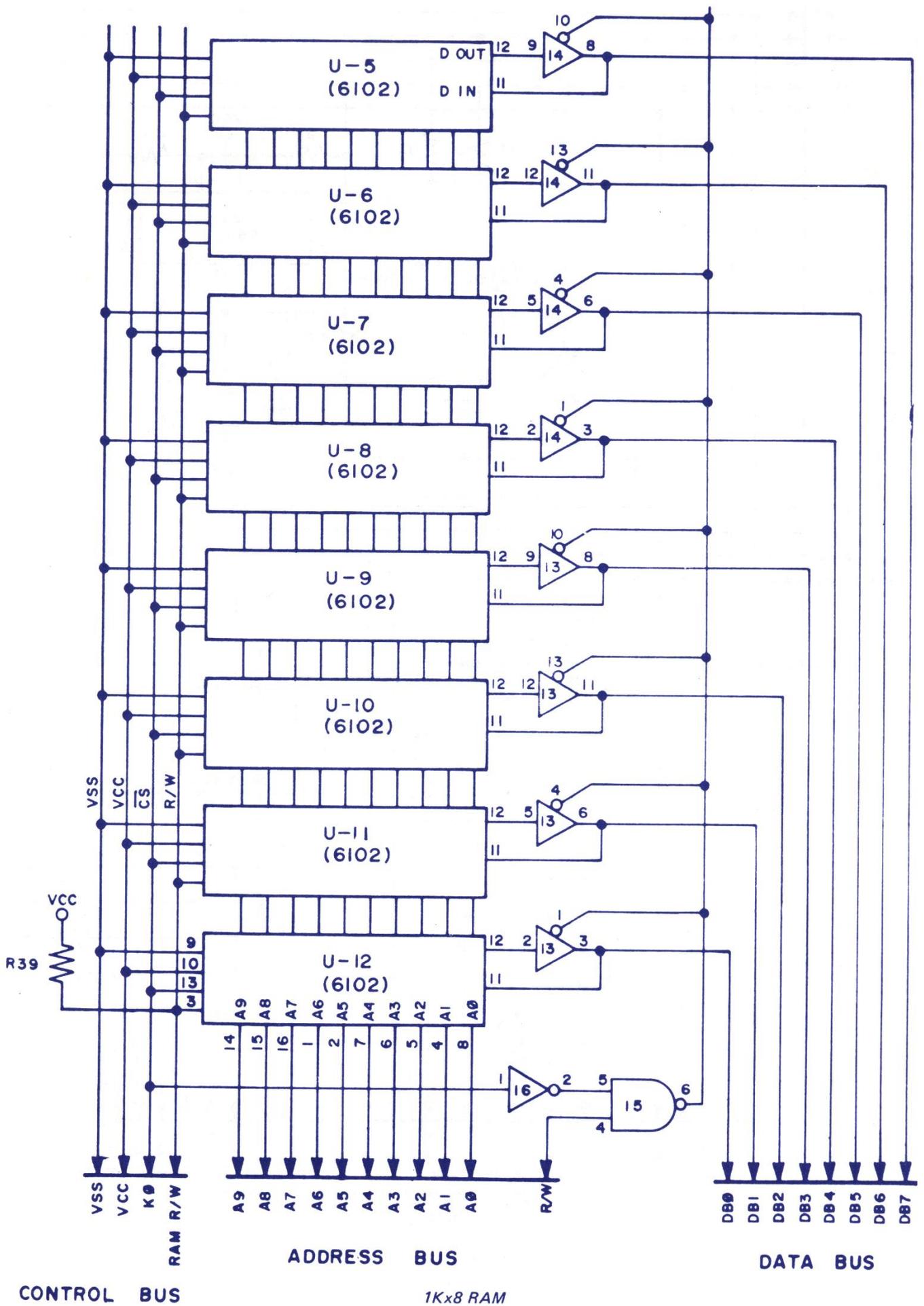
KIM-1 Blockschaltbild
Bild 3.1



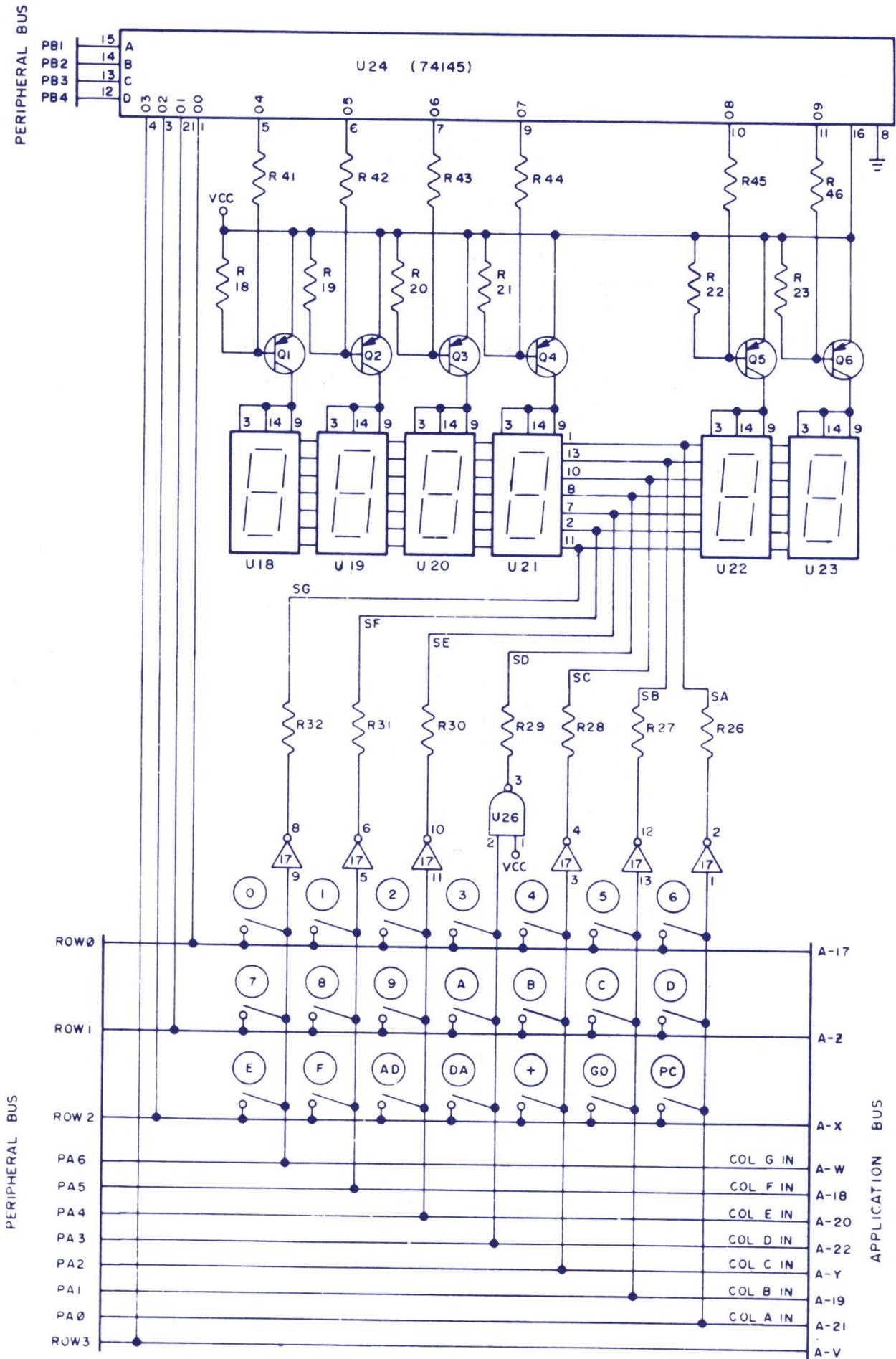
Blockschaltbild
Bild 3.2



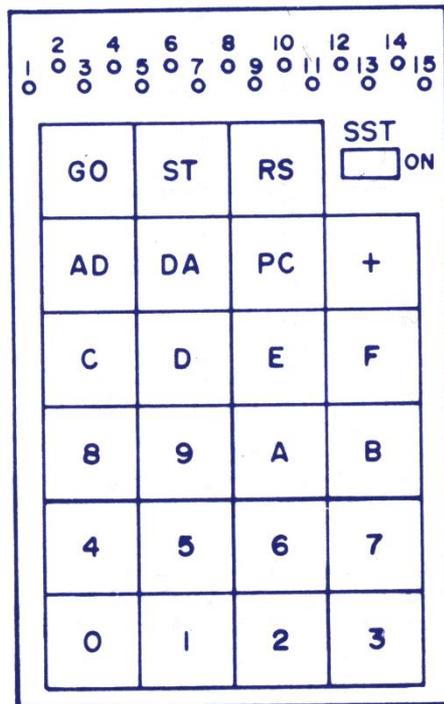
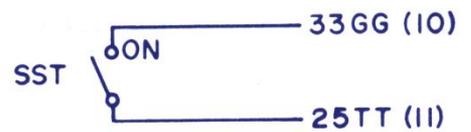
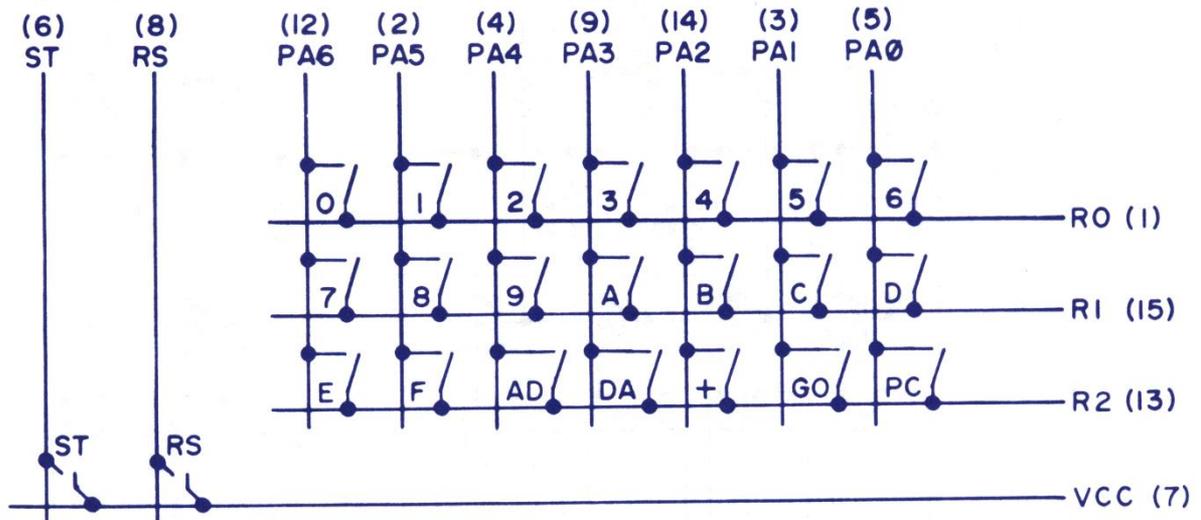
Zeitsteuerung
Bild 3.3



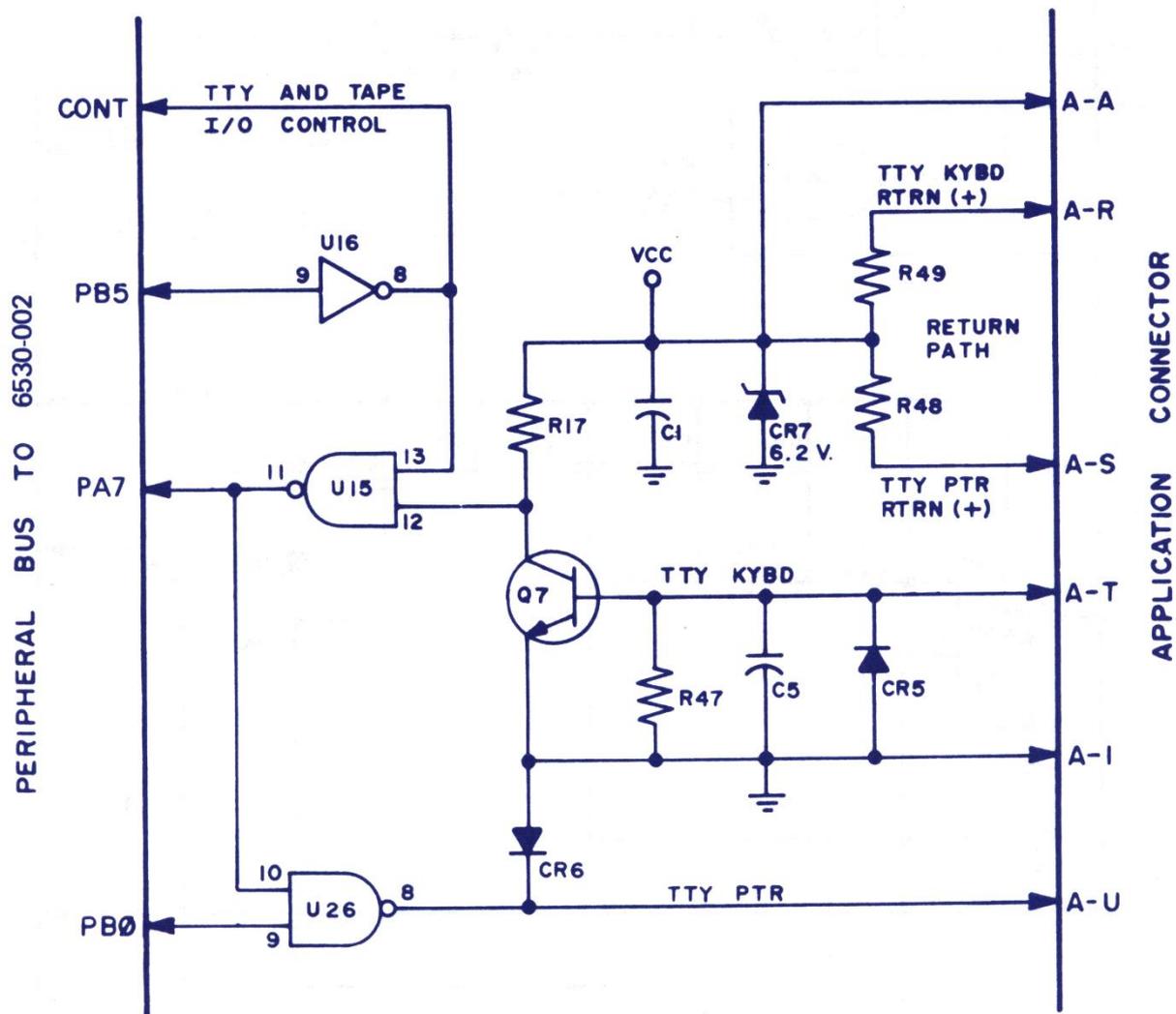
1Kx8 RAM
 Bild 3.4



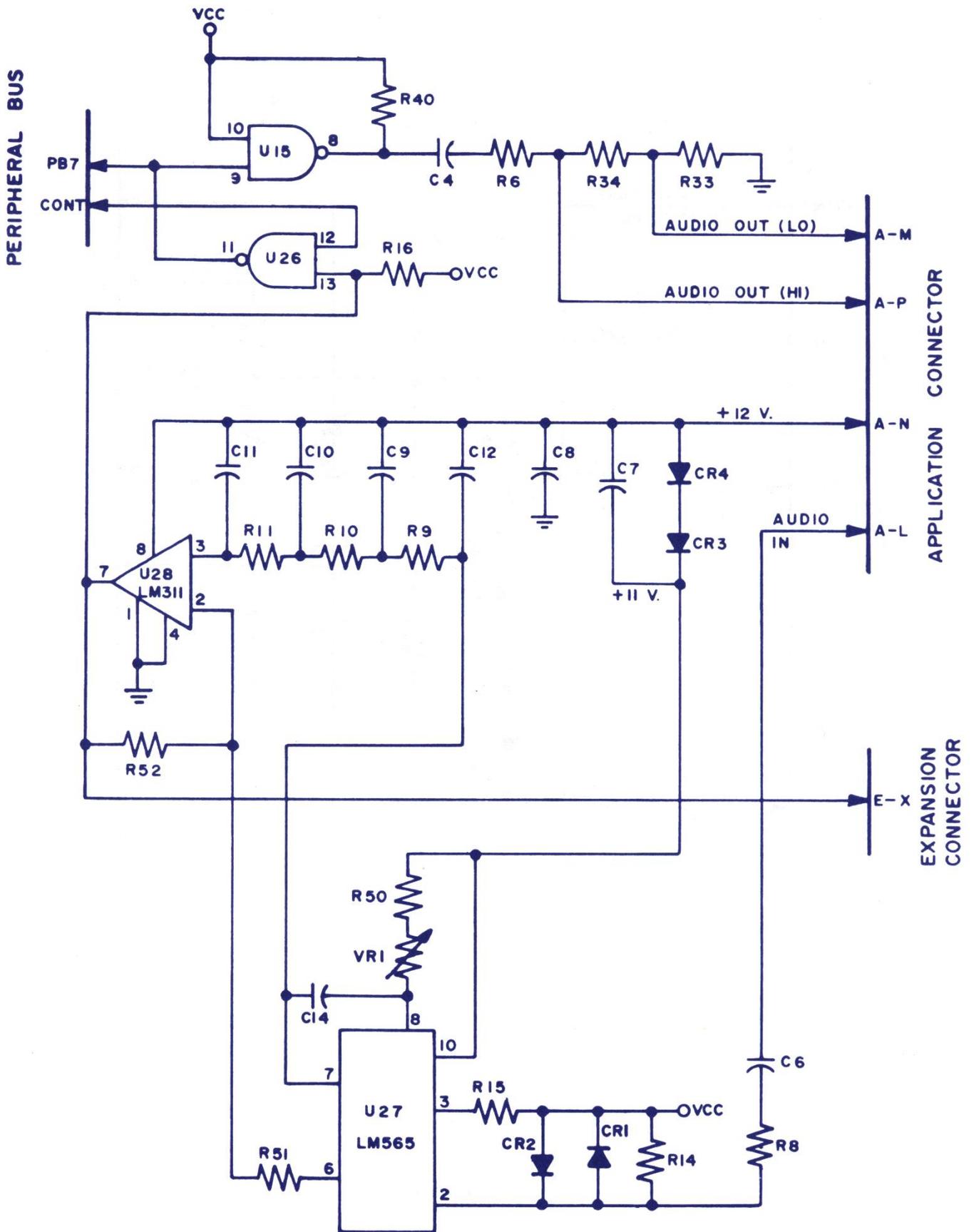
Tastenfeld und LED-Anzeige
Bild 3.5



Tastenfeld im Detail
Bild 3.6



TTY-Interface
Bild 3.7



Magnetband-Interface
Bild 3.8

22	KB Col D
21	KB Col A
20	KB Col E
19	KB Col B
18	KB Col F
17	KB Row Ø
16	PB5
15	PB7
14	PAØ
13	PB4
12	PB3
11	PB2
10	PB1
9	PBØ
8	PA7
7	PA6
6	PA5
5	PA4
4	PA1
3	PA2
2	PA3
1	VSS GND

Z	KB Row 1
Y	KB Col C
X	KB Row 2
W	KB Col G
V	KB Row 3
U	TTY PTR
T	TTY KYBD
S	TTY PTR RTRN(+)
R	TTY KYBD RTRN(+)
P	AUDIO OUT HI
N	+12v
M	AUDIO OUT LO
L	AUDIO IN
K	DECODE ENAB
J	K7
H	K5
F	K4
E	K3
D	K2
C	K1
B	KØ
A	VCC +5v

*Applikations-Stecker
Bild 3.9*

22	VSS GND
21	VCC +5
20	
19	
18	
17	SST OUT
16	K6
15	DB0
14	DB1
13	DB2
12	DB3
11	DB4
10	DB5
9	DB6
8	DB7
7	RST
6	NMI
5	RO
4	IRQ
3	01
2	RDY
1	SYNC

Z	RAM/R/W
Y	02
X	PLL TEST
W	R/W
V	R/W
U	02
T	AB15
S	AB14
R	AB13
P	AB12
N	AB11
M	AB10
L	AB9
K	AB8
J	AB7
H	AB6
F	AB5
E	AB4
D	AB3
C	AB2
B	AB1
A	AB0

*Expansions-Stecker
Bild 3.10*

3.2 KIM-1 Speicherbelegung

Wie bereits erwähnt, kann der im System verwendete Mikroprozessor MCS 6502 einen Speicherbereich von 64 kByte adressieren. Das KIM-1 System besitzt selbstverständlich nur einen Teil dieses Bereichs. In diesem Abschnitt wird gezeigt, welchen Speicherbereich das System enthält und welche Adressen ihm zugeordnet sind.

Jede Speicherzelle besteht aus 8 Bit (= ein Byte). Jede adressierbare Zelle in diesem System hat vier Funktionen:

1. Ein ROM-Byte; dort sind die Steuer- und Dienstprogramme gespeichert.
2. Ein RAM; Schreib-/Lese-Speicher zum Ablegen von Daten oder Anwenderprogrammen.
3. Ein I/O-Port; solche Zellen enthalten sog. Richtungs-Register welche jeden I/O-Pin zum Ein- oder Ausgang erklären, außerdem Datenbuffer zur Übertragung der gesendeten bzw. empfangenen Daten. Jede I/O-Zelle hat ihre eigene Adresse und wird wie eine RAM-Zelle behandelt.
4. Einen Timer-Bereich; eine Reihe von Adressen sind für die internen Timer reserviert. Sie können Daten an die Timer senden und damit die Verzögerungszeit einstellen, oder den aktuellen Zählerstand lesen.

Bild 3.11 zeigt alle Speicherblöcke des KIM-1 Systems. Bild 3.12 enthält eine Speicherliste, welche alle verwendeten Speicherzellen des Systems und deren Lage zueinander zeigt.

Beachten Sie die für Speichererweiterungen vorgesehenen Bereiche.

Kapitel 6 befaßt sich eingehend mit der Speichererweiterung. Schließlich enthält Bild 3.13 eine Zusammenstellung aller wichtigen Speicherzellen. Beim Schreiben Ihrer eigenen Programme werden Sie häufig dort nachschlagen.

Der in Bild 3.12 dargestellte Speicherbelegungsplan stellt einen Block von 8192 Speicherzellen dar, die alle im unteren Teil des 64 K-Bereichs liegen. Dieser Block ist noch weiter unterteilt, und zwar in Unterblöcke zu je 1024 Speicherzellen. Jeder Unterblock besteht aus 4 Pages zu je 256 Speicherzellen. Die mit dem Buchstaben K bezeichneten Unterblöcke beziehen sich auf den in der Logik enthaltenen Adressdekoder. Der Name Page kennzeichnet eine bestimmte Gruppe von 256 Adressen. Für einige Adressen ist an den wichtigen Stellen des Bereichs der zugehörige Hexakode angegeben.

Wenn Sie das obere Ende des Speicherblocks betrachten, sehen Sie, daß der erste Unterblock (K7) dem ROM 6530-002 und der zweite (K6) dem ROM 6530-003 zugeordnet ist. Das gesamte Steuerprogramm des KIM-1 Systems ist in diesen beiden Unterblöcken gespeichert.

Ein Teil des folgenden Unterblocks (K5) wird von den RAM's, den I/O-Ports und den Timern der beiden 6530-Bausteinen belegt. Eine genauere Aufteilung dieses Bereichs gibt das Detailbild daneben. Beachten Sie, daß die RAM-Adressen des 6530-002 (Hexaadressen 17EC bis 17FF) von dem System-Steuerprogramm benutzt werden; sie dürfen in keinem Anwenderprogramm erscheinen. Das Gleiche gilt für die Adressen der I/O-Ports und des Timers im Baustein 6530-002.

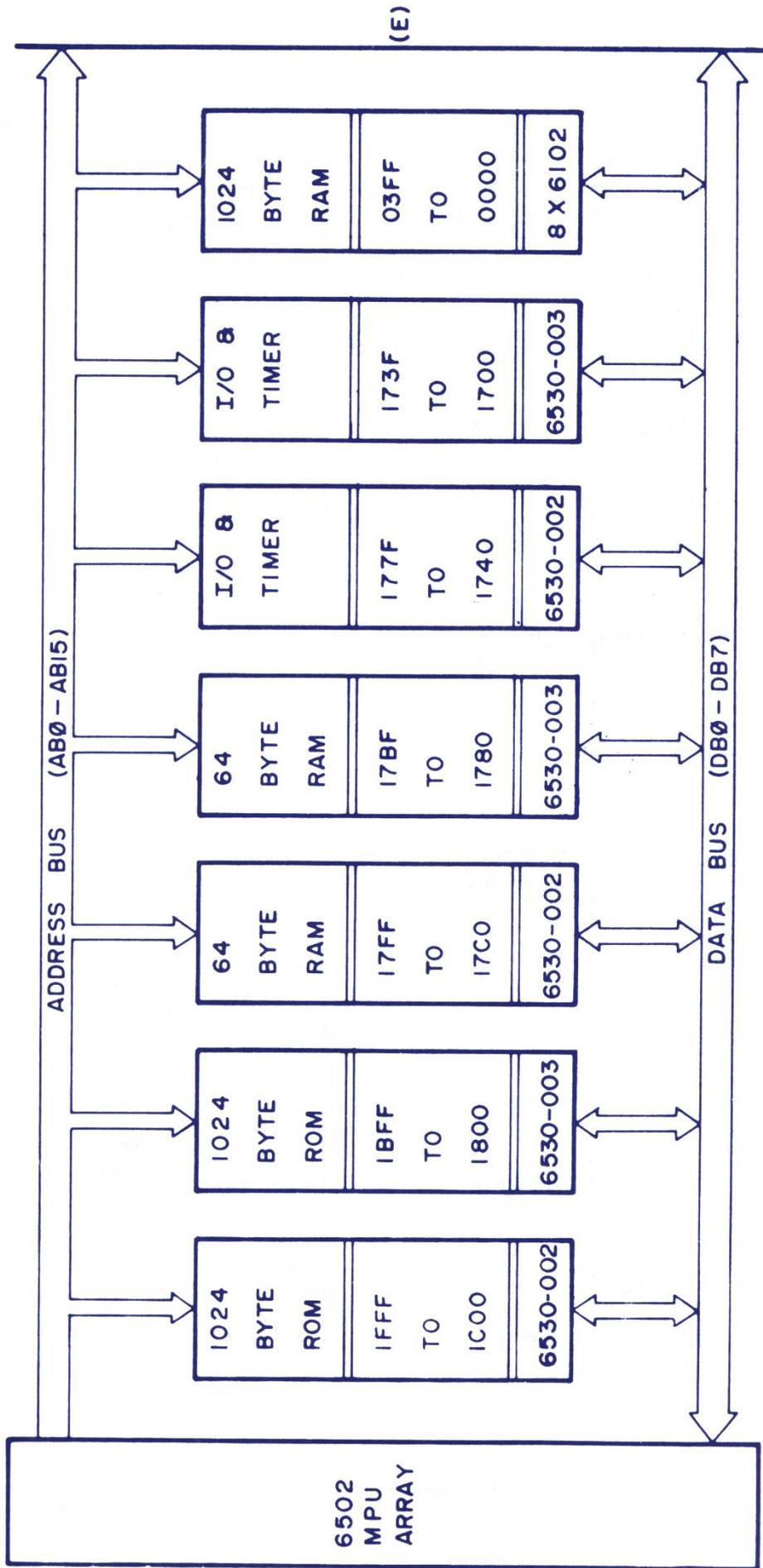
Die vier nächsten Unterblöcke (K4, K3, K2 und K1) sind für zusätzliche Speicher in einem erweiterten System vorgesehen. Im Kapitel 6 wird die Speichererweiterung behandelt.

Der niedrigste Unterblock (K0) ist mit statischen RAM's bestückt, die das KIM-1 System enthält. Beachten Sie, daß innerhalb dieses Bereichs Page 0 und Page 1 eine besondere Bedeutung besitzen. Page 1 wird als System-Stack benutzt; dort werden bei der Ausführung von Unterprogrammen die Return-Adressen aufbewahrt und im Fall von Interrupts der Maschinenstatus zwischengespeichert. Page 0 hat eine besondere Bedeutung für eine bestimmte Adressierungsart des 6502-Mikroprozessors.

Bild 3.12 bezeichnet den Bereich von Page 0 und Page 1 genauer. Beachten Sie, daß 17 Speicherzellen (00EF bis 00FF) noch von dem Systemsteuerprogramm mitbenutzt werden. Diese RAM-Zellen sind nicht mit Anwenderprogrammen zu belegen. Auch sollte für den Stack der entsprechende Platz freigehalten werden. Acht Zellen benötigt das Systemsteuerprogramm, um Interrupts zu bedienen.

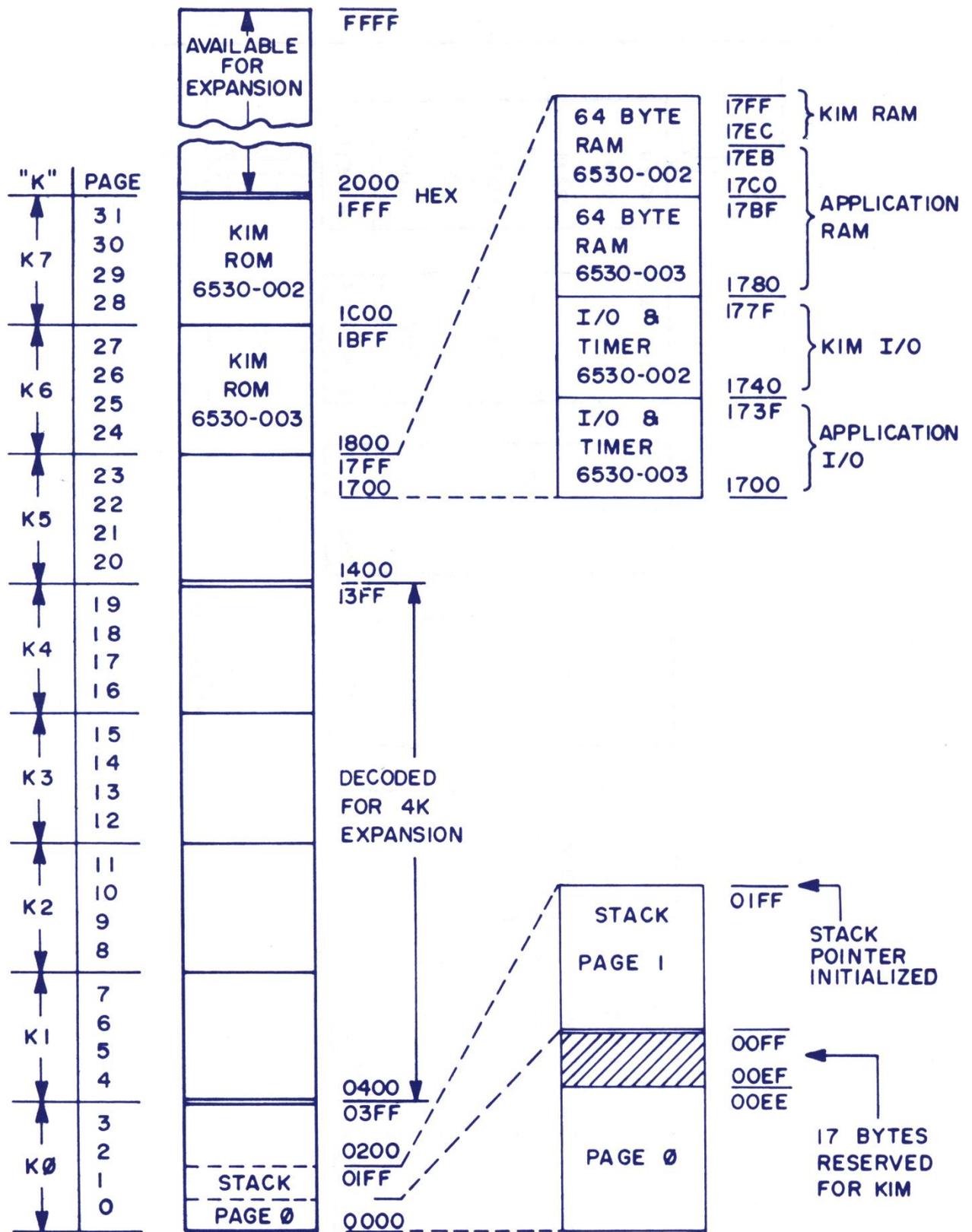
Im Folgenden noch eine Zusammenstellung der Speicherbereiche, welche der Anwender belegen darf:

1. Page 0 ganz, bis auf 00EF bis 00FF
2. Page 1 ganz, bis auf 8 Byte (für Stack)
3. Page 2 und Page 3 ohne Einschränkung
4. Page 23:
 - Alle I/O-Ports von 1700 bis 173F
 - Alle 64 Bytes RAM von 1780 bis 17BF
 - Zusätzlich noch 44 Bytes RAM von 1700 bis 17EB



Speicher-Block Schaltbild

Bild 3.11



Speicherbelegung

Bild 3.12

ADRESSE	FELDBEZEICHNUNG	SYMBOL	FUNKTION
00EF	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Maschinen- Register Speicher</p> <p style="text-align: center;">↓</p>	PCL	Programmzähler-niederes Byte
00F0		PCH	Programmzähler-höheres Byte
00F1		P	Status Register
00F2		SP	Stack Pointer
00F3		A	Akkumulator
00F4		Y	Index-Register X
00F5		X	Index-Register Y
1700	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Application I/O</p> <p style="text-align: center;">↓</p>	PAD	6530-003 A Daten Register
1701		PADD	6530-003 A Datenrichtungs-Register
1702		PBD	6530-003 B Daten Register
1703		PBDD	6530-003 B Datenrichtungs-Register
1704	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Interval Timer</p> <p style="text-align: center;">↓</p>		6530-003 Interval Timer s. Hardware-Handbuch Kapitel 1.6
170F			
17F5	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Magnetband Load & Dump</p> <p style="text-align: center;">↓</p>	SAL	Anfangsadresse-niederes Byte
17F6		SAH	Anfangsadresse-höheres Byte
17F7		EAL	Endadresse-niederes Byte
17F8		EAH	Endadresse-höheres Byte
17F9		ID	Kenn-Nummer (Band)
17FA	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Interrupt Vectors</p> <p style="text-align: center;">↓</p>	NMIL	NMI-Vektor niederes Byte
17FB		NMIH	NMI-Vektor höheres Byte
17FC		RSTL	RST-Vektor niederes Byte
17FD		RSTH	RST-Vektor höheres Byte
17FE		IRQL	IRQ-Vektor niederes Byte
17FF		IRQH	IRQ-Vektor höheres Byte
1800	<p style="text-align: center;">↑</p> <p style="text-align: center;">Magnetband</p> <p style="text-align: center;">↓</p>	DUMPT	Anfangsadresse Band Lesen
1873		LOADT	Anfangsadresse Band Schreiben
1C00	<p style="text-align: center;">▲</p> <p style="text-align: center;">Stoptaste und SST</p> <p style="text-align: center;">▼</p>		Startadresse für NMI Maschinenstatus retten (Laden nach 17 FA und 17 FB)
17F7	<p style="text-align: center;">▲</p> <p style="text-align: center;">Lochstreifen Lesen (Q)</p> <p style="text-align: center;">▼</p>	EAL	Endadresse niederes Byte
17F8		EAH	Endadresse höheres Byte

Spezielle Speicheradressen

Bild 3.13

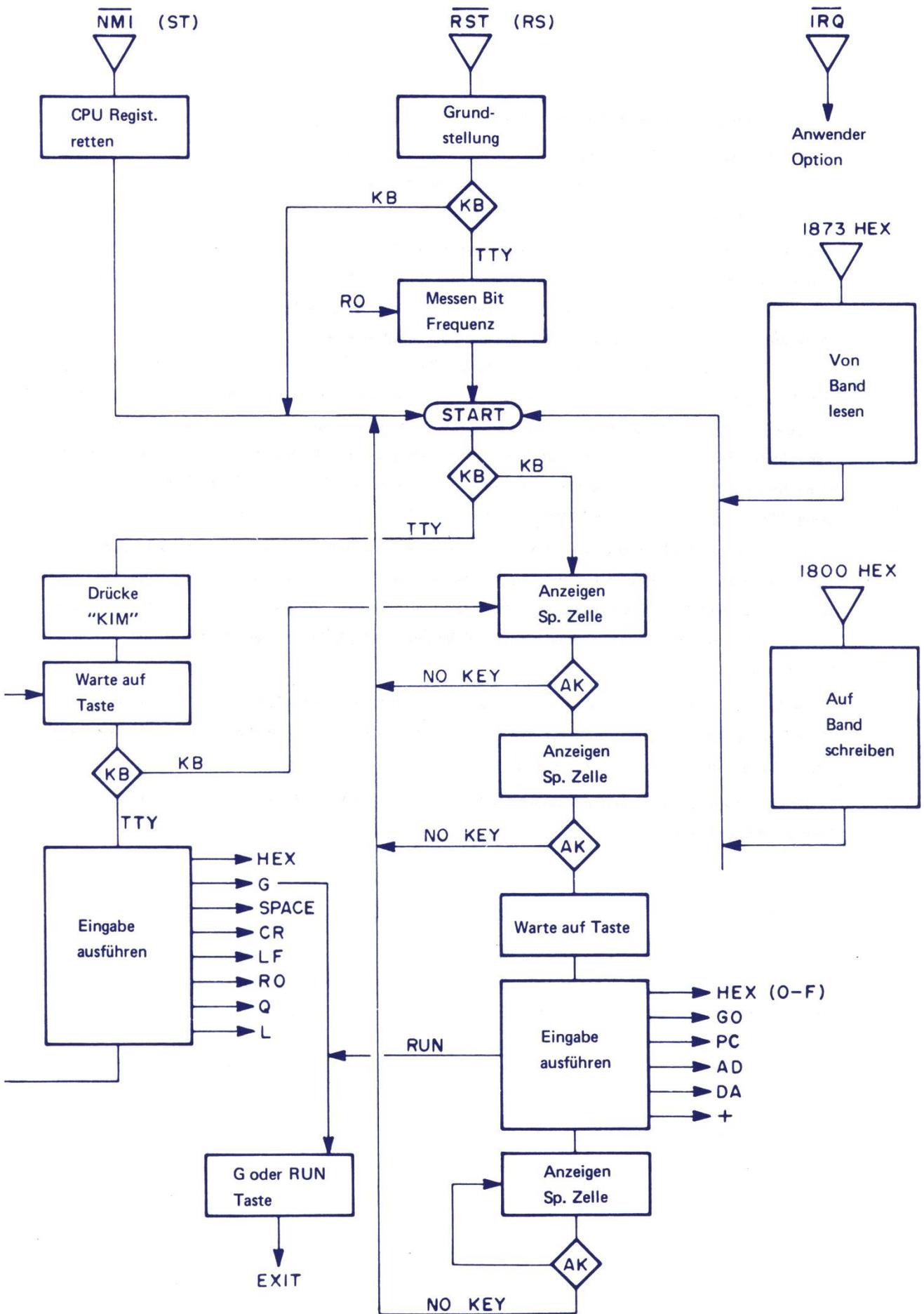
3.3 KIM-1 Steuerprogramme (Dienst-Programme)

Bild 3.14 zeigt ein vereinfachtes Flußdiagramm der KIM-1 Steuerprogramme. Dieser Abschnitt gibt Erklärungen, damit Sie die verschiedenen Betriebsarten des Systems verstehen. Wenn Sie die Versorgungsspannungen des Systems einschalten und die Taste RESET (RS) drücken, wird automatisch das System-Steuerprogramm aufgerufen. Das gilt immer, wenn Sie die RESET-Taste drücken.

Bei jedem Drücken der RESET-Taste wird das System in Grundstellung gebracht. Das bedeutet, daß der Stack-Pointer eingestellt wird, die Ports als Ein- oder Ausgang deklariert und bestimmte Flags gesetzt werden. Als Nächstes entscheidet das Programm, ob das System mit dem TTY oder mit dem Tastenfeld und Display auf dem Modul zusammenarbeiten soll.

Wurde die Betriebsart TTY gewählt, so wartet das Programm auf einen ersten Tastendruck am TTY (Taste RUBOUT). Wurde das Drücken dieser Taste erkannt, so nimmt das Programm automatisch eine Messung der Übertragungsgeschwindigkeit vor und speichert das Ergebnis, um bei dem folgenden seriellen Datenaustausch die Signale richtig bewerten zu können. Diese Messung wird nach jedem Tastendruck (RS) durchgeführt.

Als Nächstes sendet das Programm eine Kennung "KIM" zum TTY. Dann verweilt es in der Schleife "Warte auf Zeichen". Jeder nun vom TTY gesendete Kode wird in der Routine "Eingabe Ausführen" ausgewertet. Das Drücken der jeweiligen Taste veranlaßt das Programm, in entsprechende Unterprogramme zu springen; dort werden die Eingaben interpretiert. Nach Ausführung der zugehörigen Routine, kehrt das Programm an die Stelle "Warte auf Zeichen" zurück und ist bereit, den nächsten Tastendruck auszuwerten.



Flußdiagramm
Bild 3.14

Die TTY-Programmschleife kann unter folgenden Bedingungen verlassen werden:

1. Drücken der RESET-Taste
2. Drücken der G-Taste; bewirkt den Start eines Anwender-Programms
3. Betriebsartwechsel von TTY auf Tastenfeld/Display

Wenn nach dem Drücken der Reset-Taste die Betriebsart Tastenfeld/Display erkannt wird, so beginnt das System-Steuerprogramm mit der Bedienung dieser Elemente. Das Display zeigt den in der adressierten Speicherzelle enthaltenen Wert an ("Anzeigen Speicherzelle"), solange keine der Tasten gedrückt wurde (Abfrage TA?). Wird ein Tastendruck erkannt, so entscheidet das Programm während eines zusätzlichen Anzeigezyklus, ob die Daten gültig sind. Wird ein echter Tastendruck erkannt, so führt das Programm die Routine "Warte auf Taste" aus; dort entschlüsselt es, welche Taste gedrückt wurde. Als Nächstes durchläuft das Programm die Routine "Eingabe Ausführen". Durch Unterteilung in entsprechende Unterprogramme werden die den einzelnen Tasten zugeordneten Funktionen ausgeführt. Danach kehrt das Programm in die Routine "Anzeigen Speicherzelle" zurück und wartet darauf, daß die Taste losgelassen wird. Ist das der Fall, dann erfolgt ein Sprung in die ursprüngliche Routine "Anzeigen Speicherzelle". Es wird der nächste Tastendruck erwartet.

In der Betriebsart TTY wie auch in KB können Routine aufgerufen werden, welche Schreiben oder Lesen auf bzw. vom Magnetband bewirken. In beiden Fällen werden bestimmte Befehle der Eingabemedien verwendet. Auf jeden Fall wird nach Beendigung einer Magnetband-Routine zur Start-Position zurückgekehrt, was bewirkt, daß je nach Betriebsart entweder am TTY der Ausdruck "KIM" erfolgt oder das Display wieder eine Anzeige bringt.

Das Betätigen der Stop-Taste bewirkt einen nichtmaskierbaren Interrupt (NMI) des Prozessors. Beim Drücken dieser Taste wird ein laufendes Programm unterbrochen, der Maschinenstatus in den Stack gerettet und das Systemsteuerprogramm wieder gestartet.

Der andere vorhandene Interrupt-Eingang (IRQ) ermöglicht Sprünge an jede vom Anwender gewünschte Adresse im Speicherbereich.

KAPITEL 4

BEDIENUNG DES KIM-1 SYSTEMS

Nachdem Sie jetzt eine bessere Vorstellung davon haben, was Ihr KIM-1 System enthält und wie es arbeitet, möchten wir Sie ausführlicher mit den Systemoperationen vertraut machen. Wir wollen die möglichen Systemoperationen in drei Gruppen einteilen: Betrieb nur mit Tastenfeld und Display, mit Magnetband-Rekorder und mit TTY.

4.1 Tastenfeld und Display

Ein kurzer Blick auf das Tastenfeld zeigt, daß es 23 Tasten und einen Schiebeschalter gibt. Die Funktion der einzelnen Tasten ist wie folgt:

- 0 bis F — 16 Tasten, hexadezimal kodiert zur Eingabe von Daten oder Adressen
- AD — Wählt den Adresseingabe-Modus
- DA — Wählt den Dateneingabe-Modus
- + — Erhöht die Adresse um eins, verändert den Eingabemodus nicht
- PC — Stellt den Inhalt des Programmzähler dar
- GO — Bewirkt den Start eines Programms ab der im Display angezeigten Adresse
- ST — Beendet die Ausführung eines Programms und bewirkt einen Rücksprung in das System-Steuerprogramm.

Wie Sie bereits aus den vorhergegangenen Kapiteln wissen, besteht das 6-Digit Display aus einem 4-Digit Anzeigefeld für Adressen und einem 2-Digit Anzeigefeld für Daten.

Mit dem KIM-1 Tastenfeld und dem Display können Sie folgende Operationen durchführen:

1. Adresse anwählen

Drücken Sie die Taste AD und danach vier beliebige Hexatasten. Der so eingegebene Wert erscheint im Adressfeld des Display. Haben Sie eine falsche Eingabe gemacht, geben Sie solange weiter ein bis der gewünschte Wert auf dem Display erscheint. Im Datenfeld des Displays wird der zur jeweiligen Adresse gehörige Speicherzelleninhalt angezeigt.

2. Daten modifizieren

Nach Eingabe der gewünschten Adresse soll nun die Taste DA gedrückt werden. Wenn Sie jetzt zwei Hexawerte eingeben, so stellen diese den neuen Speicherinhalt unter der aktuellen Adresse

dar. Die eingegebenen Daten erscheinen im Datenfeld des Displays. Damit erhalten Sie eine Quittung dafür, daß ihre Eingabe an der richtigen Stelle angekommen ist.

Beachten Sie, daß es möglich ist eine ROM-Adresse anzuwählen, oder eine Speicherzelle die im System überhaupt nicht existiert. In einem solchen Fall wird es Ihnen nicht gelingen den Inhalt der Datenanzeige zu verändern, da es unmöglich ist, in eine ROM-Zelle oder eine nicht vorhandene Zelle zu schreiben.

3. Adresse inkrementieren

Durch Drücken der Taste + wird die angezeigte Adresse automatisch um eins erhöht. Infolgedessen erscheint der Inhalt der neuen Speicherzelle im Datenfeld des Displays. Dieser Ablauf ist nützlich, wenn man eine Reihe von aufeinanderfolgenden Speicherplätzen lesen oder modifizieren will. Das Drücken der + Taste ändert den Eingabemodus nicht. Hatten Sie zuvor AD gedrückt, so bleiben Sie im Adresseingabe-Modus, war DA gedrückt, dann fahren Sie im Dateneingabe-Modus fort.

4. Abrufen des Programmzählers

Immer wenn der NMI-Interrupt-Eingang des 6502 Mikroprozessors aktiviert ist, wird der normale Programmablauf unterbrochen und die internen CPU-Register an einer bestimmten Stelle im Speicher abgelegt; anschließend erfolgt ein Rücksprung ins Systemsteuer-Programm. Im KIM-1 System kann NMI-Interrupt durch das Drücken der Stop-Taste (ST) auftreten, oder, wenn Einzelschrittbetrieb eingestellt ist, nach Drücken der GO-Taste.

Die PC-Taste gestattet es, den Programmzählerstand zur Zeit des Interrupts abzurufen. Dabei wird dieser Programmzählerinhalt im Adressfeld des Displays dargestellt. Sie können dann im Programm fortfahren, indem Sie die GO-Taste drücken.

5. Ausführen eines Programms

Wählen Sie die Anfangsadresse des gewünschten Programms. Drücken Sie jetzt die GO-Taste und schon startet das Programm bei der im Adressfeld des Displays angezeigten Adresse.

6. Beenden eines Programms

Die Stop-Taste hat die Aufgabe ein Programm zu unterbrechen. Wie bereits erwähnt, aktiviert die Stop-Taste den NMI-Interrupteingang des 6502 Mikroprozessors.

Beachten Sie: Die Taste ST arbeitet nur dann richtig, wenn Sie am Anfang den richtigen Interrupt-Vektor in die Speicherzellen 17FA und 17FB geladen haben. Für die meisten Betriebsfälle ist es zweckmäßig den Wert 1C00 in diese Zellen zu laden. Das geschieht folgendermaßen:

Drücke Taste:

AD			
1	7	F	A
DA		0	0
+		1	C

Wenn jetzt ein NMI-Interrupt auftritt, springt das Programm an die Stelle 1C00, sichert alle CPU-Register und tritt erst dann in das Systemsteuerprogramm ein.

Sie sollten nach jeder Unterbrechung der Versorgungsspannung den Interrupt-Vektor neu laden. Wenn das System auf die Stop-Taste falsch reagiert, so liegt das häufig daran, daß der Interrupt-Vektor nicht geladen wurde.

7. Einzelschritt Programmausführung

Bei der Fehlersuche in einem neuentwickelten Programm wird Ihnen diese Betriebsart sehr helfen. Schalten Sie den SST Schalter in die ON-Position. Drücken Sie dann die GO-Taste jedesmal, wenn Sie einen Programmschritt weiterfahren möchten. Das Display zeigt jetzt die Adresse und den Maschinenkode des auszuführenden Befehls an. Beachten Sie, daß beim Durchtasten eines Programms einige Adressen scheinbar übersprungen werden. Das hängt damit zusammen, daß es ein-, zwei- und drei-Byte Befehle gibt. Bei Mehrbyte-Befehlen verweilt das Einzelschritt-Programm nur beim ersten Byte eines Befehls.

Die Betriebsart SST (Einzelschritt) verwendet ebenfalls den NMI-Interrupt des Mikroprozessors. Deshalb ist es auch hier wichtig, den Interrupt-Vektor richtig zu laden.

Damit sind alle Standard-Operationen behandelt, die Sie vom Tastenfeld aus durchführen können. Durch Kombinationen können Sie bestimmte Sonderoperationen vornehmen:

1. Laden des IRQ-Interrupt-Vektors

Erinnern Sie sich, daß das System noch einen zusätzlichen Interrupt besitzt (IRQ), welcher ebenfalls direkt auf den Mikroprozessor einwirkt. Um auch mit diesem zu arbeiten, laden Sie zuvor den zugehörigen Interrupt-Vektor. Dieser muß in den Speicherzellen 17FE und 17FF abgelegt werden.

2. Maschinenstatus abfragen

Durch einen NMI-Interrupt, der z.B. von der Stop-Taste oder vom Betrieb im SST-Modus herrührt, werden alle CPU-internen Register in bestimmten Speicherzellen abgelegt. Wenn Sie diese Zellen auslesen möchten, finden Sie diese bei folgenden Adressen:

00EF = Programmzähler niederer Byte (PCL)
00F0 = Programmzähler höherer Byte (PCH)
00F1 = Status-Register (P)
00F2 = Stack-Pointer (SP)
00F3 = Akkumulator (A)
00F4 = Index-Register Y
00F5 = Index-Register X

4.2 Nf-Kassetten Recorder

Mit dem Nf-Kassetten Recorder sind zwei Operationen möglich: Daten aus dem Speicher des KIM-1 System auf dem Magnetband aufzeichnen, oder bereits auf dem Magnetband aufgezeichnete Daten im Speicher Ihres KIM-1 Systems (RAM) ablegen.

Aufzeichnungen von Daten auf das Magnetband.

Dazu gehen Sie wie folgt vor:

1. Wählen Sie für den Datenblock, den Sie aufzeichnen möchten, eine Kenn-Nummer (ID). Diese zwei Digit-Zahl speichern Sie unter der Adresse 17F9. Verwenden Sie nicht 00 oder FF.
2. Laden Sie die Anfangsadresse des zu übertragenden Bereichs in folgende Speicheradressen:
17F5 = Anfangsadresse niederes Byte (SAL)
17F6 = Anfangsadresse höheres Byte (SAH)
3. Verwenden Sie als Endadresse einen Wert, der um ein LSB größer ist, als die Adresse des letzten zu übertragenden Bytes. Laden Sie diese Zahl in folgende Speicheradressen:
17F7 = Endadresse niederes Byte (EAL)
17F8 = Endadresse höheres Byte (EAH)

Dazu ein Beispiel: Angenommen Sie möchten einen Datenblock von Adresse 0200 bis einschließlich 03FF auf Band übertragen (Page 2 und 3). Ihr Block soll die Kenn-Nummer 06 erhalten. Laden Sie die Daten wie folgt mittels des Tastenfeldes in den Speicher Ihres KIM-1:

17F5 = 00	(SAL)	} = 03FF + 1
17F6 = 02	(SAH)	
17F7 = 00	(EAL)	
17F8 = 04	(EAH)	
17F9 = 06	(ID)	

Beachten Sie, daß die Endadresse größer als die Anfangsadresse sein muß.

4. Wenn Sie eine neue, unbeschriebene Kassette verwenden, genügt es, diese in das Gerät einzulegen und auf die Startposition zurückzuspulen.
5. Stellen Sie die Anfangsadresse des Programms für Magnetbandaufzeichnung ein; diese Adresse ist 1800.
6. Starten Sie das Band in der Stellung Aufnahme und warten Sie, bis das Band seine Nenngeschwindigkeit erreicht hat (einige Sekunden).
7. Drücken Sie jetzt die Taste GO und schon beginnt der Aufzeichnungsvorgang. Die Anzeige erlischt kurz und leuchtet dann wieder auf, wenn der Übertragungsvorgang abgeschlossen ist.
8. Warten Sie jetzt noch einige Sekunden und halten Sie dann das Band an.

Zurücklesen von Daten vom Magnetband.

Gehen Sie bitte wie folgt vor:

1. Wählen Sie die Kenn-Nummer des Blocks, den Sie vom Band lesen möchten, und laden Sie diesen Wert in die Speicherzelle mit der Adresse 17F9.
2. Stellen Sie die Anfangsadresse des Programms für Magnetbandeinlesen ein; diese Adresse ist 1873.
3. Drücken Sie jetzt die Taste GO. Das KIM-1 System wartet nun auf Daten vom Magnetband.
4. Legen Sie die Kassette ein und bringen Sie diese in Anfangsposition. Überzeugen Sie sich davon, daß der Lautstärkeregel auf Mittenposition ist.
5. Starten Sie das Magnetbandgerät in der Stellung Wiedereingabe und überzeugen Sie sich davon, daß sich das Band bewegt.
6. Das Display erlischt während der Übertragung. Wenn es wieder aufleuchtet, muß es den Wert 0000 xx bringen. Ist das der Fall, so ist der gesuchte Datenblock gefunden und korrekt im RAM des KIM-1 Systems abgelegt worden. Zeigt das Display FFFF xx, so ist zwar der richtige Block gefunden worden, aber bei der Übertragung ist ein Fehler aufgetreten. Läuft das Band weiter und die Anzeige leuchtet nicht wieder auf, so wurde der gesuchte Datenblock nicht gefunden.
7. Wenn Sie in Schritt 1 die Kenn-Nummer ID = 00 verwendet haben, wird die am Band aufgezeichnete Kenn-Nummer ignoriert, und das System übernimmt den ersten gültigen Daten-Block. Dabei werden die Daten an den vom Band gelesenen Adressen im RAM des KIM-1 Systems gespeichert.
8. Hatten Sie in Schritt 1 die Kenn-Nummer ID = FF geladen, so wird wie in 7 der erste gültige Daten-Block angenommen. Allerdings erfolgt jetzt die Speicherung im KIM-1 System nicht an der vom Band gelesenen Adresse, sondern an der Stelle, welche in den Speicherzellen 17F5 und 17F6 (SAL, SAH) abgelegt ist.

Spezielle Magnetband-Operationen

Das KIM-1 System bewirkt die Aufzeichnung von Daten auf Magnetband nach dem in Anhang E beschriebenen Format. Jeder Datenblock am Band beginnt mit einer Gruppe von Synchronisationszeichen, gefolgt von der Kenn-Nummer ID. Die Blöcke dürfen beliebig lang sein. Wenn Sie bei der Aufzeichnung sorgfältig vorgehen, wird es Ihnen nicht schwer fallen, mehr als einen Datenblock auf eine Kassette zu laden. Um Blöcke nacheinander aufzuzeichnen, ohne dazwischen das Band zurückzuspulen, müssen Sie lediglich vor jedem neuen Block die Kenn-Nummer ID, SAL, SAH EAL und EAH neu eingeben.

Möchten Sie auf ein teilweise beschriebenes Band weitere Daten aufzeichnen, gehen Sie wie folgt vor: Band an die Startposition zurückspulen, Parameter des zuletzt aufgezeichneten Blocks eingeben und das Bandgerät im Wiedergabe-Modus starten. Wenn Ihr System den eingestellten Block gefunden hat, halten Sie das Bandgerät an. Sie befinden sich jetzt an einer Stelle an welcher Sie neue Daten aufzeichnen können.

Ist es auch möglich, zwischen den Datenblöcken x gesprochene Texte einzufügen. Diese werden vom KIM-1 System überlesen. Allerdings ist es nötig einen Hörer zum Dateneingang des KIM-1 Systems parallel zu schalten, um diese Texte zu erkennen.

Wir empfehlen Ihnen, Daten nur an Stellen des Bandes aufzuzeichnen, die mit Sicherheit gelöscht sind. Beim Überlappen von Blöcken treten möglicherweise Fehler auf.

4.3. 8-Kanal Fernschreiber

Der Anschluß eines 8-Kanal Fernschreibers mit Serienschnittstelle (z.B. Teletype Modell ASR 33) an das KIM-1 System bringt eine Vielzahl neuer Betriebsmöglichkeiten. In allen Fällen bekommen Sie auch für Ihre Eingabe ein Protokoll. Ist Ihr TTY mit einem Lochstreifenleser/stanzer ausgerüstet, können Sie mit dem KIM-1 System Lochstreifen erzeugen und diese auch wieder in das System einlesen. Der TTY ermöglicht folgende Operationen:

Anwählen einer Adresse

Drücken Sie vier Hexatasten (0 bis F), um dem Gerät die gewünschte Adresse mitzuteilen. Dann drücken Sie die SPACE-Taste.

Der Drucker antwortet auf diese Eingabe mit den vier eingegebenen Zeichen und einem Zweidigit-Hexakode, welcher dem Speicherinhalt der adressierten Zelle entspricht.

Drücken Sie:	1234 SPACE
Drucker antwortet:	1234 AF

Das bedeutet, daß unter der Adresse 1234 das Datenwort AF gespeichert ist.

Modifizieren von Daten

Geben Sie wie im vorhergehenden Abschnitt eine Adresse ein. Drücken Sie dann zwei Hexa-Zeichen; das sind die neu einzugebenden Daten. Betätigen Sie jetzt die "''"-Taste; damit wird der alte Zelleninhalt mit den neuen Daten überschrieben.

Drücken Sie:	1234 SPACE
Drucker antwortet:	1234 AF
Drücken Sie:	6D''''
Drucker antwortet:	1235 B7

Beachten Sie: die angewählte Adresse 1234 wurde mit 6D überschrieben, das System schreitet automatisch zur nächsten Adresse und gibt die dort gespeicherten Daten aus (B7).

Vornullen sind weder bei Adressen noch bei Daten einzugeben. Dazu ein Beispiel:

Drücken Sie:	EF SPACE
Es wird die Adresse 00EF angewählt	
Drücken Sie:	E SPACE
Es wird die Adresse 000E angewählt	

Drücken Sie: A ""
Es werden die Daten OA eingegeben
Drücken Sie: ""
Es werden die Daten 00 eingegeben.

Adresse inkrementieren

Drücken Sie "CR" (Wagenrücklauf) wenn Sie die Adresse um eins erhöhen möchten, ohne die eingestellte Speicherzelle zu verändern.

Letzter Ausdruck: 1234 AF
Drücken Sie: CR
Drucker antwortet: 1235 B7
Drücken Sie: CR
Drucker antwortet: 1236 C8

Adresse dekrementieren

Drücken Sie "LF" (Zeilenwechsel), wenn Sie die vorhergehende Adresse erreichen wollen:

Letzter Ausdruck: 1234 AF
Drücken Sie: LF
Drucker antwortet: 1233 9D
Drücken Sie: LF
Drucker antwortet: 1232 8E

Abbrechen der Operation

Um den Ablauf einer Operation zu beenden, drücken Sie "RUB OUT" (Löschen). Als Ergebnis dieses Tastendrucks bringt das System automatisch die Ausgabe "KIM". Das bedeutet, daß eine neue Operation eingeleitet werden kann.

Drücken Sie: 1264 RUB OUT
Drucker antwortet: KIM
xxxx xx
Drücken Sie: 1234 SPACE
Drucker antwortet 1234 AF

In diesem Beispiel wurde die RUB OUT-Taste verwendet, um eine fehlerhafte Adresseingabe zu korrigieren. Beachten Sie: Die RUB OUT-Taste muß jedesmal gedrückt werden, wenn die RESET-Taste am KIM-1 Modul betätigt wurde, damit sich das System auf die Übertragungsgeschwindigkeit des TTY einstellen kann.

Lochstreifen laden

Lochstreifen mit einem Datenformat wie in Anhang F beschrieben, können wie folgt eingelesen werden:

1. Lochstreifen in den Leser einlegen
2. Drücken Sie "L"
3. Starten Sie den Lochstreifen-Leser

Programm ausführen

Um ein Programm vom TTY-Tastenfeld aus zu starten ist folgende Prozedur nötig:

1. Laden Sie die Startadresse des Programms
2. Drücken Sie G

Wenn Sie ein Programm an der Stelle 0200 starten möchten, verfahren Sie wie folgt:

Drücken Sie: (2)(0)(0) SPACE

Drucker antwortet: 0200 xx

Drücken Sie: (G)

Das Programm startet bei 0200 und läuft so lange, bis Sie die Taste ST oder RS am KIM-1 Modul drücken.
Sie können auch im Einzeltakt-Modus arbeiten.

KAPITEL 5

EIN ANWENDUNGSBEISPIEL

Es ist nicht der Sinn dieses Handbuchs, jede mögliche Anwendung oder Programmieretechnik zu beschreiben. Wir wollen daher, nachdem Sie bereits mit den Grundelementen des KIM-1 Systems vertraut sind, lediglich das bisher Behandelte in einem einfachen, aber typischen Anwendungsfall zusammenfassen.

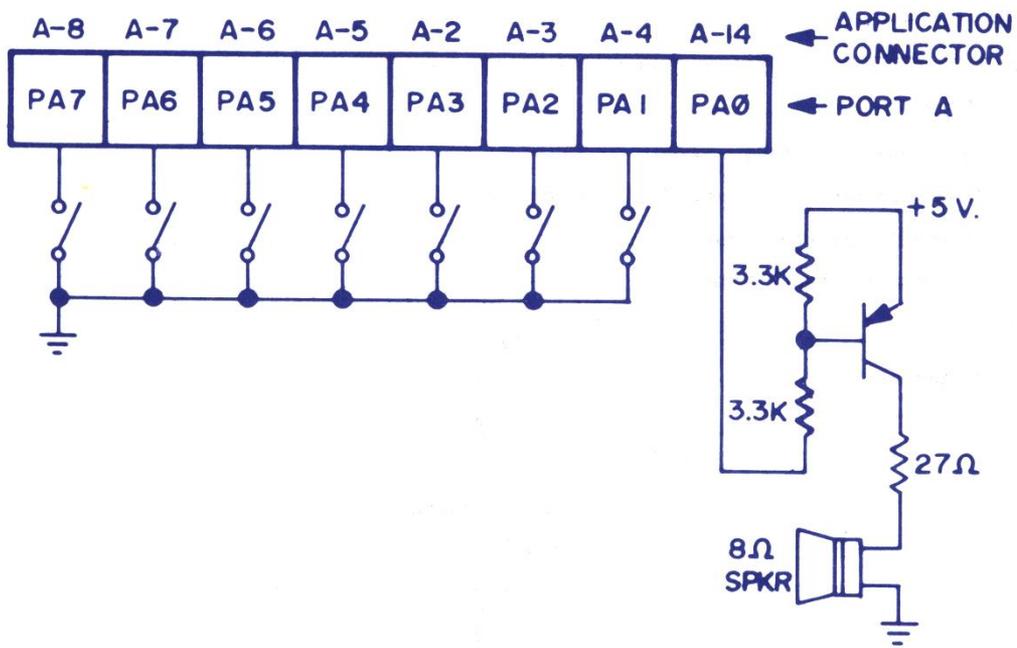
Die Aufgabe ist, eine Rechteckspannung mit veränderbarer Frequenz zu erzeugen und diese in einem Lautsprecher hörbar zu machen. Zur Einstellung der Frequenz sollen 7 Kippschalter verwendet werden. Wir wollen zur Lösung des Problems folgendermaßen vorgehen: zunächst muß ein Interface entworfen werden, dann wird das Programm geschrieben, geladen und ausgeführt. Schließlich behandeln wir eine Reihe von Fehlersuchmethoden, welche auch zum Austesten späterer Programme sehr nützlich sind.

5.1 Interface-Auslegung

Sie erinnern sich sicher daran, daß 15 I/O-Leitungen von dem Baustein 6530-003 auf den Applikationsstecker herausgeführt sind. Die Logik- und Schaltungsdetails dieser I/O-Leitungen sind im Anhang H und im Abschnitt 1.6 des Hardware-Handbuchs beschrieben.

Für unser Anwendungsbeispiel verwenden wir nur acht Leitungen. Eine davon wird als Ausgang deklariert (PA0). Sie steuert den Lautsprecher über einen Treiber. Die übrigen 7 Leitungen werden mit den Kippschaltern verbunden und als Eingänge deklariert. In Bild 5.1 ist das Schaltbild wiedergegeben. Die sieben Anschlüsse von Port B werden in diesem Beispiel nicht verwendet.

Ein geschlossener Schalter soll log. 1 bedeuten, ein offener Schalter log. 0. Wenn wir die gemeinsame Verbindung der Schalter auf Masse legen, erzeugen wir gerade den umgekehrten Sinn. Das ist bei der Entwicklung der Software zu berücksichtigen: d.h., das von den Schaltern gelesene Datenwort muß nach dem Einlesen in die CPU komplementiert werden. Wir legen weiterhin fest: der an Leitung PA1 angeschlossene Schalter soll die geringste Bewertung besitzen (LSB = 2^0). Man kann also mit den sieben Schaltern eine Binärzahl von 0 bis 127 darstellen.



(THE B PORT IS NOT USED IN THIS EXAMPLE APPLICATION)

Verwendung eines Lautsprechers

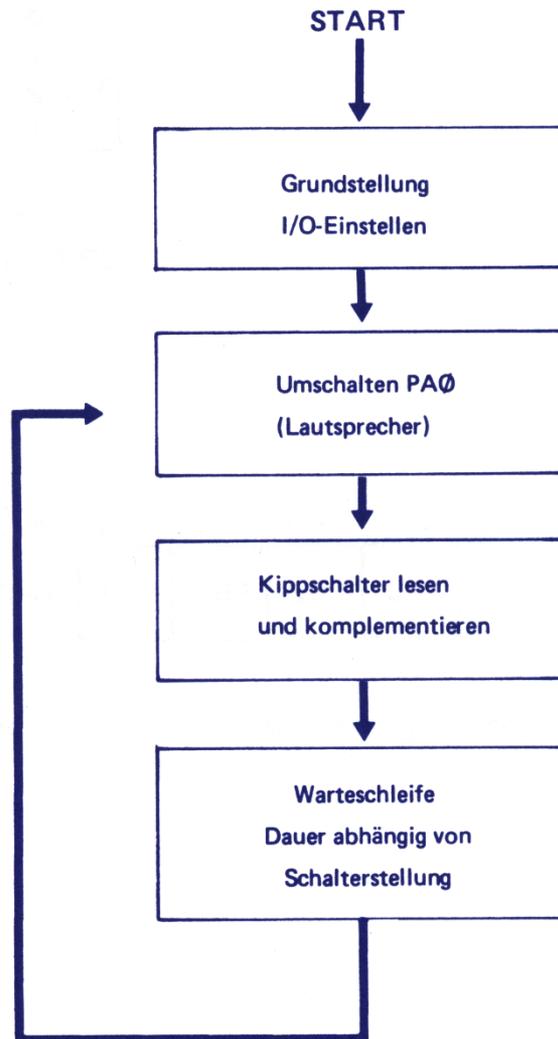
Bild 5.1

5.2 Schreiben des Programms

Nachdem das Interface festgelegt ist, muß als nächstes das Programm geschrieben werden. Dabei gehen wir in vier Schritten vor:

1. Entwerfen eines Flußdiagramms
2. Entwerfen des Programms in Assemblersprache
3. Überprüfen des Programms
4. Übersetzen in Maschinensprache

Flußdiagramm



Als ersten Schritt zeigt unser Flußdiagramm die Grundstellung des Systems. In diesem Schritt muß auch festgelegt werden, daß der Stift PA \emptyset als Ausgang und die restlichen I/O-Leitungen als Eingänge behandelt werden.

Danach beginnen wir eine Programmschleife, indem der Zustand des Ausgangs PA \emptyset invertiert wird. Dann lesen wir den Zustand der Kippschalter und komplementieren den gelesenen Wert, um den richtigen Sinn zu bekommen. Der gelesene Wert bestimmt die Länge einer Verzögerungsschleife, nach deren Ablauf das Programm zurückspringt, um den Zustand der Leitung PA \emptyset erneut zu invertieren. Es ist bereits erkennbar, daß dieses Programm am Ausgang PA \emptyset eine Rechteckspannung erzeugt, deren Frequenz durch die Stellung der Kippschalter gegeben ist.

Assemblerprogramm:

Unsere nächste Aufgabe ist es, dieses einfache Flußdiagramm in ein Programm umzusetzen. Dieses soll zunächst in Assemblersprache geschrieben werden. Studieren Sie Ihr Programmier-Handbuch, um mit den möglichen Befehlen vertraut zu werden, welche die CPU (6502) verarbeiten kann. Eine Zusammenstellung der wichtigsten Befehle finden Sie auch im Anhang B. Bild 5.2 zeigt das in Assemblersprache geschriebene Programm.

Marke	Operations Kode	Operand	Zykluszahl	Bemerkungen
INIT	LDA	#\$01	2	Deklarieren I/O: 0 = Ein, 1 = Aus
	STA	PADD	4	Datenrichtungsreg. Port A
START	INC	PAD	6	Umschalten PA \emptyset ; PA1-PA7 bleiben unverändert
READ	LDA	PAD	4	Lesen Schalter in Akkumul.
	EOR	#\$FF	2	Komplementiere Daten
	LSR	A	2	Akkumul. 1 Bit rechts schieben
	TAX		2	Ergebnis nach Indexreg. X
DELAY	DEX		2	Verzögerungsschleife, Dauer
	BPL	DELAY	3,2	nach Inhalt Indexreg. X
	BMI	START	3	Springe nach Start
PADD	=\$1701			Absolute Adresse Datenrichtungsregister A
PAD	=\$1700			Absolute Adresse Datenregister A

Assembler-Liste

Bild 5.2

Wie Sie sehen, ist jede Zeile des Programms in mehrere Felder unterteilt:

1. Ein Markenfeld, in dem Sie einer bestimmten Programmzeile einen Namen zuordnen können.
2. Ein Operationskode-Feld, in welches der auszuführende Befehl eingetragen wird.
3. Ein Operanden-Feld. Dort werden solche Daten hinterlegt, welche vom Operationskode direkt zur Verarbeitung benötigt werden, über die Adressierungsart Auskunft geben oder das Datenformat festlegen. In den Handbüchern werden folgende Symbole benutzt:

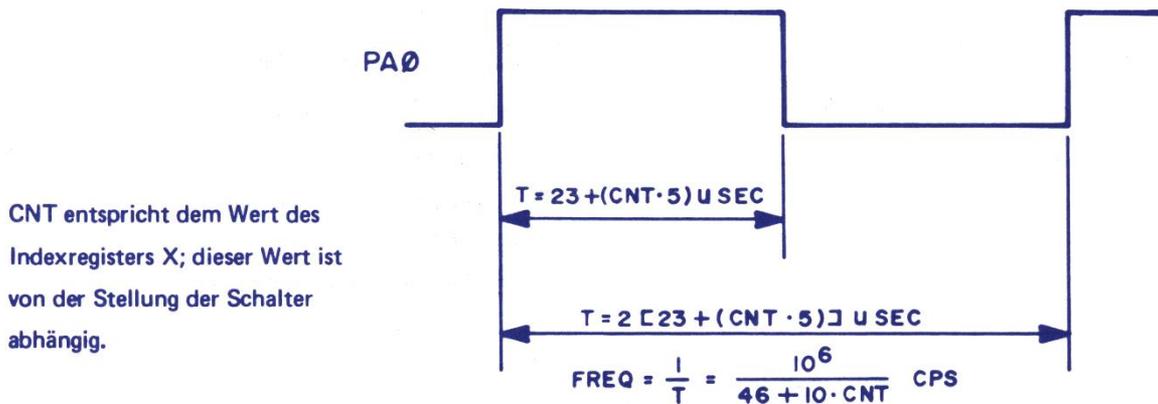
- # Folgebyte-Adressierung (Immediate)
- \$ Hexa-Kode
- @ Oktal-Kode
- % Binär-Kode
- ı ASCII-Zeichen
- = Zuordnung einer Marke zu einem Wert

4. Ein Maschinenzklus-Feld, das die Anzahl der erforderlichen Zyklen angibt, um einen Befehl abzuarbeiten. Siehe auch Anhang B des Programmier-Handbuchs.
5. Ein Kommentar-Feld, in dem der Programmierer die Bedeutung der Operation vermerken kann.

Überprüfung des Programms

Die Information über die Anzahl der benötigten Maschinenzyklen gestattet, den exakten Zeitbedarf des Programms zu ermitteln. Beachten Sie, daß das KIM-1 System von einem 1 MHz-Oszillator gespeist wird; jeder Maschinenzklus dauert daher $1 \cdot 10^{-6}$ sek. Ein Befehl wie z.B. "INC PAD", welcher 6 Maschinenzyklen benötigt, dauert demnach $6 \cdot 10^{-6}$ Sek.

Wenn man die Anzahl der Maschinenzyklen ermittelt, welche zwischen dem zweimaligen Ansprechen der Leitung PAØ liegen, kann man eine Formel für die Frequenz der erzeugten Rechteckspannung aufstellen. Die Frequenz kann ermittelt werden, aus der Schalterstellung der Anzahl von Maschinenzyklen zwischen zwei Signalwechseln an PAØ und der Periodendauer des Systemtaktes im KIM-1 System. Bild 5.3 zeigt die Kurvenform des Signals an PAØ und die Formeln, aus denen die Frequenz ermittelt wird.



CNT entspricht dem Wert des Indexregisters X; dieser Wert ist von der Stellung der Schalter abhängig.

Rechtecksignal Ausgang

Bild 5.3

Kodierung in Maschinensprache

Unser nächstes Problem ist es, das in Assemblersprache geschriebene Programm in den Maschinenkode umzusetzen. Die schnellste und sicherste Methode besteht darin, den von MOS Technology Inc. erstellten Assembler zu benutzen. Wenn Sie diesen Weg nicht gehen wollen, müssen Sie Ihr Programm mit Hilfe einer Übersetzliste bearbeiten.

Es ist zweckmäßig, zunächst eine Tabelle zu erstellen (Bild 5.4).

ADDRESS	Kode			Befehl		
	BYTE 1	BYTE 2	BYTE 3	LABEL	OP CODE	OPERAND
0200	A9	01		INIT	LDA	#\$01
0202	8D	01	17		STA	PADD
0205	EE	00	17	START	INC	PAD
0208	AD	00	17	READ	LDA	PAD
020B	49	FF			EOR	#\$FF
020D	4A				LSR	A
020E	AA				TAX	
020F	CA			DELAY	DEX	
0210	10	FD			BPL	DELAY
0212	30	F1			BMI	START
0214						

Maschinenkode Tabelle

Bild 5.4

Als erstes wird der Inhalt des in Assemblersprache geschriebenen Programms aus Bild 5.2 in diese Tabelle eingetragen. In die erste Spalte tragen Sie die absolute Adresse ein, bei welcher Ihr Programm beginnen soll. Die Befehls-Spalte enthält soviel Platz, um Ein-, Zwei- und Drei-Byte Befehle einzutragen. Den entsprechenden Operationskode finden Sie im Anhang B Ihres Programmierhandbuchs oder in der Programmierkarte.

Beispielsweise lautet der erste Befehl LDA #\$01, das bedeutet: lade den Akkumulator mit dem Inhalt der nächsten Programmspeicher-Zelle (01). Es handelt sich also um den Immediate-Adressiermodus, welcher durch das Zeichen # gekennzeichnet ist. Der Operationskode für LDA # ist A9. Dieser Wert muß nun in die erste Befehlsspalte eingetragen werden. Das Folgebyte hexa 01 wird in die nächste Befehlsspalte geschrieben. Die Anfangsadresse für Ihr Programm tragen Sie in die Adreßspalte ein, z.B. hexa 0200. Der gesamte Befehl LDA #\$01 belegt also die Speicherzellen 0200 und 0201.

Die nächste Adresse 0202 wird nun in die Adreßspalte eingetragen und dem nächsten Befehl zugeordnet. Fahren Sie in dieser Weise fort, indem Sie alle folgenden Ein-, Zwei- und Drei-Bytebefehle in den Maschinenkode übersetzen und in die Befehlsspalte eintragen. Dabei enthält die Adreßspalte immer nur die Adresse, die zum Operationskode gehört.

Ist der Operand ein Symbol, muß der diesem Symbol zugeordnete Wert (absolute Adresse) eingetragen werden. Dazu ein Beispiel: Der Befehl INC PAD bedeutet: erhöhe den Inhalt der Speicherzelle mit der symbolischen Adresse PAD um eins. In unserem Assembler-Programm wurde dem Symbol PAD die absolute Adresse 1700 zugeordnet. Deshalb müssen Sie in die zweite und dritte Befehlsspalte den Wert 1700 eintragen. Beachten Sie, daß nach dem Operationskode immer zunächst das Adreßbyte mit der geringeren Bewertung eingetragen wird, danach das mit der höheren Bewertung.

Wenn Sie mit Verzweigungsbefehlen arbeiten, müssen Sie zuerst die genaue Sprungweite vor- bzw. rückwärts ermitteln. Schlagen Sie auch in Ihrem Programmier-Handbuch Kapitel 4.1.1 (Grundlagen der relativen Verzweigung) nach. In unserem Beispiel benötigt der Befehl BMI START (s. Bild 5.2 und Bild 5.4) eine Rückwärtssprungweite von -15, um die mit START gekennzeichnete Adresse zu erreichen. Der Sprung erfolgt von Adresse 0213 rückwärts nach Adresse 0205 einschließlich.

Das Zweierkomplement von -15 ist in Hexazahl F1; diese tragen Sie in die Zelle 0212 ein. Handelt es sich um einen Vorwärtssprung, so müssen Sie anstelle des Zweierkomplements den Zahlenwert selbst eintragen.

5.3 Laden des Programms

Wenn Sie Ihr Programm soweit übersetzt haben, können Sie die in Bild 5.4 eingetragenen Adressen und Kodewerte nach der in Kapitel 2.4 angegebenen Prozedur in Ihr KIM-1 System laden. Der Ablauf ist wie folgt:

<u>Drücke Taste</u>					<u>Anzeige</u>
AD	0	2	0	0	0200 xx
DA		A	9		0200 A9
+		0	1		0201 01
+		8	D		0202 8D
+		0	1		0203 01
+		1	7		0204 17
+		E	E		0205 EE
+		0	0		0206 00
+		1	7		0207 17
+		A	D		0208 AD
+		0	0		0209 00

<u>Drücke Taste</u>			<u>Anzeige</u>
+	1	7	020A 17
+	4	9	020B 49
+	F	F	020C FF
+	4	A	020D 4A
+	A	A	020E AA
+	C	A	020F CA
+	1	0	0210 10
+	F	D	0211 FD
+	3	0	0212 30
+	F	1	0213 F1

Tastenfolge Programm laden

Bild 5.5

5.4 Ausführen des Programms

Nachdem Sie das Programm geladen haben, können Sie mit der Ausführung beginnen. Falls der NMI-Vektor noch nicht deklariert wurde, machen Sie zunächst noch folgende Eingabe:

<u>Drücke Taste</u>					<u>Anzeige</u>
AD	1	7	F	A	17FA xx
DA			0	0	17FA 00
+			1	C	17FB 1C

Diese Prozedur bewirkt, daß das Programm mit der ST-Taste richtig beendet wird. Stellen Sie jetzt noch die Startadresse Ihres Programms (0200) ein und beginnen Sie mit der Ausführung:

<u>Drücke Taste</u>					<u>Anzeige</u>
AD	0	2	0	0	0200 A9
GO					(Dark)

Ihr Programm läuft jetzt ab. Wenn alle sieben Kippschalter offen sind, werden Sie noch keinen Ton im Lautsprecher hören, weil die Frequenz zu hoch ist. Schließen Sie alle Schalter; nun muß der tiefste Ton, den das Programm erzeugen kann, zu hören sein. Mit anderen Schalterstellungen können Sie verschiedene Tonhöhen erhalten.

Wenn Sie die Taste ST drücken, halten Sie Ihr Programm an, der Ton im Lautsprecher verschwindet und die LED-Anzeige auf Ihrem KIM-1 Modul leuchtet wieder auf. Die angezeigte Adresse wäre als nächste ausgeführt worden. Wahrscheinlich 020F oder 0210, da das Programm den größten Teil der Verarbeitungszeit an diesen Adressen verbringt (Verzögerungsschleife!).

5.5 Austesten und Verändern des Programms

Wenn Ihr Programm nicht zufriedenstellend gelaufen ist, müssen Sie eine Fehlersuch-Prozedur durchführen, welche aus den folgenden Schritten besteht:

Schritt 1: Programm auflisten

Überzeugen Sie sich zunächst davon, daß alle Programmschritte fehlerfrei geladen wurden. Wählen Sie die Startadresse: AD0200, und schauen Sie nach, ob der Wert A9 angezeigt wird. Durch Verwendung der + Taste können Sie jede folgende Programmspeicherzelle zur Anzeige bringen.

Schritt 2: Programmausführung im Einzelschritt

Nehmen Sie die in Kapitel 5.4 beschriebene Prozedur noch einmal vor, aber stellen Sie den Schiebeschalter SST in die Stellung Ein, bevor Sie die Taste GO drücken. Nach Drücken von GO wird der erste Befehl ausgeführt. Die Anzeige erscheint wieder und zeigt Ihnen, daß das System sich erneut im Steuerprogramm befindet. Die angezeigte Adresse gehört zum ersten Byte des nächsten Befehls. Sie können jetzt durch weiteres Drücken von GO im Programm fortschreiten oder Änderungen bei den im Speicher abgelegten CPU-Register vornehmen. Die in Bild 5.6 beschriebene Prozedur gibt einen guten Überblick über die im SST-Modus durchführbaren Operationen.

Schritt 3: I/O-Operationen testen

Wenn der Programmablauf im SST-Modus fehlerfrei zu sein scheint, müssen Sie sich von der ordnungsgemäßen Funktion Ihrer I/O-Anordnung überzeugen.

Erinnern Sie sich: Lesen von oder Schreiben in eine Speicherzelle ist völlig gleichbedeutend mit dem Aussenden oder Einlesen von Daten über I/O-Leitungen. Wenn Sie demnach die Adresse eines Leseports einstellen, zeigt Ihnen die LED-Anzeige auf Ihrem KIM-1 Modul genau den Zustand der zugehörigen I/O-Leitungen an.

Die verwendete Adresse für den I/O-Port ist in unserem Beispiel 1700. Drücken Sie: AD 1 7 0 0 und die LED-Anzeige bringt den Hexakode der zur eingestellten Schalterkonfiguration gehört. Wenn Sie einen Schalter verändern, wird sich auch der im Datenfeld der Anzeige dargestellte Wert ändern.

Belassen Sie die eingestellte Adresse und drücken Sie die DA-Taste. Wenn Sie jetzt eine der Tasten 0 bis F betätigen, schreiben Sie Daten in den Port 1700. Da aber sieben Bits dieses Ports als Eingänge deklariert sind, wird nur ein Bit (PA \emptyset) auf Ihre Eingabe reagieren. Wenn Sie in rascher Folge die Tasten 0 und 1 betätigen, müssen Sie im Lautsprecher ein Geräusch wahrnehmen.

Diese Methode, das KIM-1 Tastenfeld und die Anzeige zu verwenden, um I/O-Ports zu testen, ist sehr nützlich, wenn Sie den Hardware-Teil Ihres Systems zu untersuchen.

<u>Drücke Taste</u>	<u>Anzeige</u>	<u>Bedeutung</u>
AD 0 2 0 0	0200 A9	Wähle Adresse des ersten Befehls
SST 	0200 A9	SST in Stellung EIN; alle Schalter offen!
GO	0202 8D	Lade Akku mit 501
GO	0205 EE	Lade PADD
GO	0208 AD	PA \emptyset umschalten
GO	020B 49	Schalter (PA1-PA7) lesen
GO	020D 4A	Akku Inhalt komplementieren
GO	020E AA	Akku Inhalt um 1 Bit nach rechts schieben
AD 0 0 F 3	00F3 xx	Akku Inhalt anzeigen (Display)
+	00F4 xx	Anzeigen Indexreg. Y
+	00F5 00	Anzeigen Indexreg. X
PC	020E AA	Programmzähler zurückladen
GO	020F CA	Lade Indexreg. X mit Inhalt des Akku
AD 0 0 F 3	00F3 00	Anzeigen Inhalt Akku
+	00F4 xx	Anzeigen Indexreg. Y
+	00F5 00	Anzeigen Indexreg. X
PC	020F CA	Programmzähler zurückladen
GO	0210 10	DEX beendet
AD 0 0 F 5	00F5 FF	Anzeigen Indexreg. X
PC	0210 10	Programmzähler zurückladen
GO	0212 30	Keine Verzweigung da Ergebnis von DEX nicht positiv!
GO	0205 EE	Verzweigung da Ergebnis von DEX negativ

Operation im SST-Modus

Bild 5.6

KAPITEL 6

ERWEITERUNG DES SYSTEMS

In den vorangegangenen Abschnitten wurde bereits erwähnt, daß der Mikroprozessor MCS 6502 auf einen Speicherbereich von 64 KByte direkt zugreifen kann. In diesem Abschnitt wollen wir uns damit befassen, wie man den Speicherbereich bzw. die Anzahl der I/O-Ports erweitert. Danach behandeln wir die Handhabung von Interrupts in einem erweiterten System.

6.1 Speicher und I/O-Erweiterung

Im KIM-1 System werden Speicherzellen und I/O-Ports völlig gleich behandelt. Es gibt keine speziellen I/O-Befehle. Die Übertragung von Daten findet zwischen der CPU und bestimmten Registern statt, angeordnet zwischen dem Daten-Bus und dem zu bedienenden I/O-Anschluß. Der Baustein 6530 enthält solche Register. Diese besitzen eine Adresse im System, genauso wie eine Speicherzelle. Wenn wir daher von Systemerweiterung sprechen, meinen wir Methoden, die den echten Speicherbereich (RAM, ROM, PROM) und die Anzahl der I/O-Ports vermehren, da beide hinsichtlich der Adressierung gleich behandelt werden.

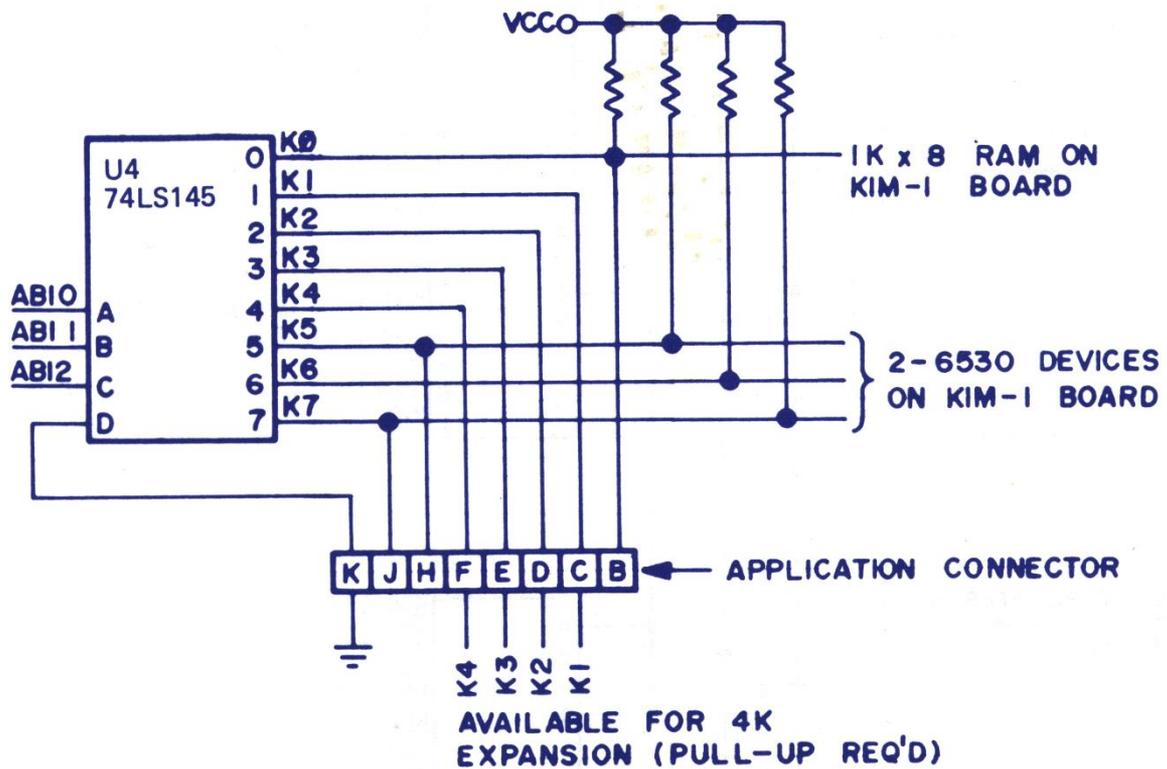
Die erste und am einfachsten durchzuführende Speichererweiterung ist das Hinzufügen eines Speicherbereichs von 4 KByte. Sie werden sich sicher erinnern, daß der niedrigste 8 KByte-Block durch einen bereits auf dem KIM-Modul untergebrachten Adreßdekodeur angewählt wird. (Baustein U4 im Schaltbild.) Jeder der 8 Ausgänge des Dekoders (K0 bis K7) ist einem 1 KByte-Block im niedrigsten 8 KByte Speicher-Bereich zugeordnet. Drei der Ausgänge (K5, K6 und K7) werden dazu benutzt im Baustein 6530 enthaltene ROM, RAM, I/O und Timer-Zellen auszuwählen. Der vierte Dekoderausgang (K0) adressiert die ebenfalls auf dem Modul angeordneten 1024 Byte RAM. Die verbleibenden Dekoderausgänge (K1, K2, K3, K4) werden vom KIM-1 Modul nicht benutzt und sind auf den Expansionsstecker herausgeführt.

Bild 6.1 zeigt eine geeignete Methode, um mit Hilfe dieser vier Dekodersignale weitere 4 KByte Speicherplätze zu adressieren. Beachten Sie, daß der Dekodereingang D auf den Applikationsstecker herausgeführt ist. Diesen Anschluß haben Sie im Kapitel 2 auf Masse gelegt. Solange er dort verweilt, wird der Dekoder immer nur Adressen im unterem 8 KByte-Block ansprechen – unabhängig vom Zustand der Leitungen AB13, AB14 und AB15.

Wollen Sie den Speicherbereich über 8 KByte hinaus erweitern, so müssen Sie dafür sorgen, daß das Masse-signal von diesem Dekoder weggenommen wird. Gleichzeitig ist es nötig, ein weiteres Dekoderauswahlsignal

zu erzeugen, mit welchen Sie den folgenden 8 KByte Bereich aktivieren. Eine Methode ist in Bild 6.2 gezeigt. Die drei höchstbewerteten Adreßsignale AB13, AB14 und AB15 werden auf einen zusätzlichen Dekoder geführt. Die acht Ausgangssignale dieses Dekoders teilen den Gesamtadressbereich von 64 KByte in acht Unterblöcke zu je 8 KByte (8K0, 8K1, usw.). Der Ausgang 8K0 wird nun mit dem freigewordenen D-Eingang des Dekoders U4 verbunden. Damit ist die richtige Auswahl des KIM-1 Speicherblocks wieder sichergestellt. Die restlichen sieben Ausgänge des zusätzlichen Dekoders (8K1, bis 8K7) können nun, wie in Bild 6.2 gezeigt, benutzt werden. Für jeden 8K-Speicherblock, den Sie dem ursprünglichen KIM-1 System hinzufügen, benötigen Sie also einen zusätzlichen Dekoder. Sie müssen aber nur so viele Dekoder installieren, wie Sie 8 KByte-Blöcke tatsächlich anschließen.

Eines sollten Sie jedoch bei Speichererweiterungen grundsätzlich beachten. Die Adreßbus-Leitungen der CPU dürfen nur mit einer TTL-Last beschaltet werden. Deshalb sind in Bild 6.2 drei Leitungsempfänger für die Signale AB10, AB11 und AB12 vorgesehen.



4K Speichererweiterung

Bild 6.1

Bevor Sie sich für eine Methode der Systemerweiterung entschließen, empfehlen wir Ihnen zunächst alle Belastungsbedingungen im KIM-1 System sorgfältig zu studieren. Sie werden mit Sicherheit weitere Bausteine benötigen, wenn Ihr erweitertes System zufriedenstellend arbeiten soll.

6.2 Interruptvektor-Verarbeitung

Wir haben bereits in früheren Kapiteln auf die Interrupt-Verarbeitung beim Mikroprozessor 6502 hingewiesen. Wir empfehlen Ihnen jetzt das Kapitel 9 Ihres Programmierhandbuchs sorgfältig zu lesen; es behandelt die RESET und Interrupt-Verarbeitung.

Insgesamt gibt es drei mögliche Arten von Interrupts: RESET, NMI und IRQ, ausgelöst bei Betätigung einer der Leitungen RST, NMI oder IRQ am Mikroprozessor 6502. Der Prozessor holt daraufhin aus einem bestimmten Paar von Speicherzellen einen Wert und lädt diesen in den Programmzähler. Die Adressen dieser Speicherzellen sind durch die Hardware festgelegt und nicht vom Programmierer beeinflussbar. Die zu den einzelnen Interrupts gehörigen Adressen sind:

$$\begin{aligned} \text{FFFA, FFFB} & - \overline{\text{NMI}} \text{ Vector} \\ \text{FFFC, FFFD} & - \overline{\text{RST}} \text{ Vector} \\ \text{FFFE, FFFF} & - \overline{\text{IRQ}} \text{ Vector} \end{aligned}$$

Diese sechs Adressen liegen am oberen Ende des 64 KByte-Speicherbereichs.

Im KIM-1 System sind die drei Adreßbits AB13, AB14 und AB15 nicht mit zur Adreßdekodierung herangezogen. Wenn daher der 6502 den RST-Vektor von den Zellen FFFC und FFFD holen will, liest er in Wirklichkeit die Adressen 1FFC und 1FFD. Das bedeutet, alle Interrupt-Vektoren werden vom oberen Ende des 8 KByte Speicherblocks geholt, der im KIM-1 Grundsystem bereits dekodiert ist.

Es ist üblich, Interruptvektoren in ROM abzulegen, damit sie nach Einschalten der Versorgungsspannung sofort zur Verfügung stehen. Jedoch sollte der Programmierer das Interrupt-Sprungziel beeinflussen können. Infolgedessen enthält die Interruptzelle einen indirekten Sprungbefehl. Dieser Befehl verarbeitet den Inhalt einer bestimmten RAM-Zelle als Interrupt-Vektor, und zwar für beide Interrupts. Im KIM-1 System liegt der NMI-Vektor an der Stelle 17FA und 17FB und der IRQ-Vektor bei 17FE und 17FF. Der RST-Vektor wird nicht auf diese Weise verarbeitet; er führt das System immer in das Grundsteuerprogramm, wie nach dem Einschalten der Versorgungsspannung. Was aber geschieht, wenn wir das System über den 8 KByte Speicherbereich hinaus erweitern? Wir müssen jetzt auch AB13, AB14 und AB15 dekodieren. Die Interruptvektor-Adressen sind nicht mehr in dem mit K7 dekodierten Speicherblock enthalten. Die CPU will jetzt die Vektoren von Ihren eigentlichen Adressen (z.B. FFFA) holen. Das gleiche Problem hätte man sogar bei einem nicht erweiterten System, wenn man die Behandlung des RST Vektors und den Einsprung in die Grundstellung anders behandeln möchte, als es im KIM-1 gelöst wurde, oder wenn der RST Vektor in einem anderen Block als K7 gespeichert wäre.

Die Lösung dieses Problems besteht darin, durch eine Logikschaltung ein Signal "Interruptauswahl" zu erzeugen. Bild 6.2 verwendet dafür das Auswahlsignal für den höchsten 1 KByte-Block. Wenn ein Interrupt ausge-

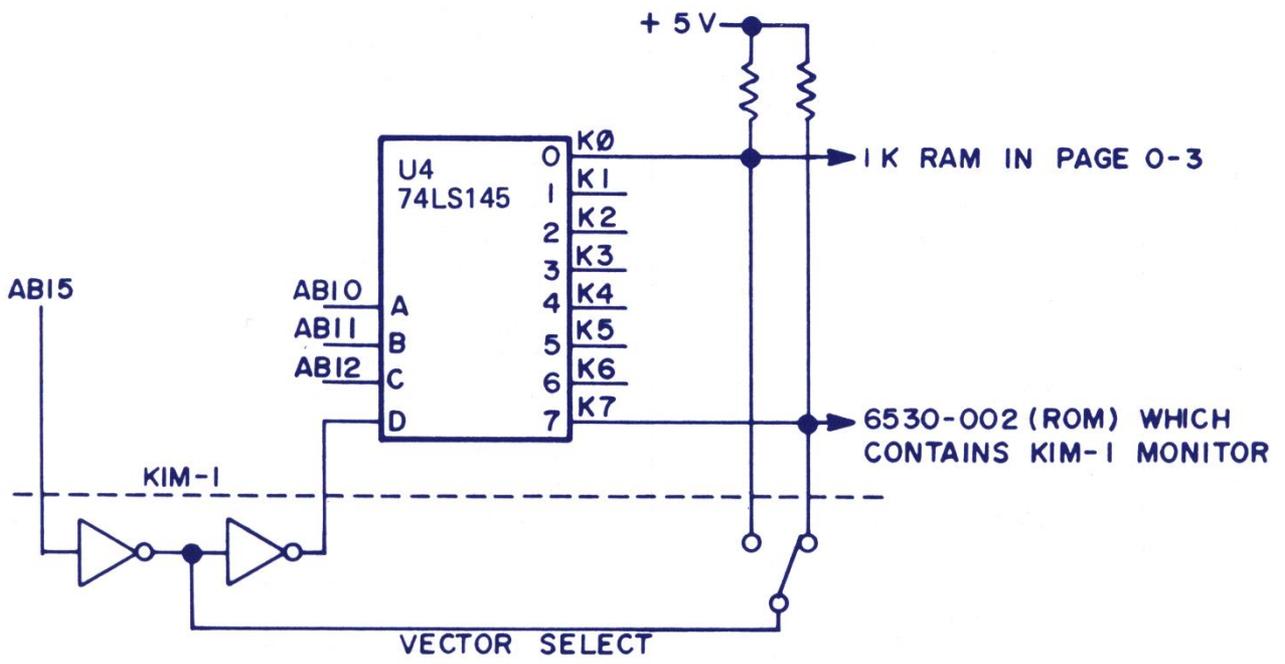
löst wird, geht diese Leitung nach log. 0. Enthält die Position K64 den Vektor nicht, so kann man dieses Signal zusätzlich auf den K-Ausgang schalten (wire or), welcher verwendet werden soll.

Nehmen wir an, Sie hätten den Dekoderausgang K64 auf K0 geschaltet. Wenn das Signal RST auftritt, erzeugt die CPU ein Signal, welches Daten von den Adressen FFFC und FFFD holen möchte. Das Signal K64 geht nach log. 0. Die Brücke nach K0 setzt auch diesen Dekoderausgang nach log. 0. Dadurch wird der Interrupt-Vektor effektiv von den Adressen 03FC und 03FD gelesen. Verbinden Sie K64 mit K7, so holen Sie den Interrupt-Vektor von 1FFC und 1FFD.

Auf diese Weise werden die höchsten sechs Bytes eines jeden 1 K-Speicher-Blocks zu Interrupt-Vektoren deklariert. Es ist möglich, zur Auswahl des Speicherblocks, von welchem Sie den Vektor holen möchten, einen Schalter zu benutzen. Diese Methode ist aber nur so lange anwendbar, wie Sie einen Dekoder mit "Open Collector"-Ausgängen, z.B. den 74145, verwenden.

Bild 6.3 zeigt ein noch einfacheres Beispiel. Es geht davon aus, daß das System nur 8 KByte Speicher enthält. Der Adreßdekoder U4 wird immer dann abgeschaltet, wenn ein Interrupt auftritt, weil dann das Signal AB15 aktiv ist (AB15 entspricht obere Hälfte des Gesamtspeicherbereichs!). Das Komplement des Signals AB15 wird mit Hilfe eines Stufenschalters auf die Dekoderausgänge K0 bis K7 gelegt. Abhängig von der Stellung dieses Stufenschalters können die Interruptvektoren jetzt wahlweise von den höchsten sechs Bytes der Positionen K0 bis K7 geholt werden.

K0 entspricht im KIM-1 System einem RAM-Block, K7 ist der ROM in dem Baustein 6530-002 (Systemsteuerprogramm). Auf diese Weise besitzen Sie zwei verschiedene Interrupt-Vektoren, die Sie mit einem einfachen Kippschalter auswählen können.

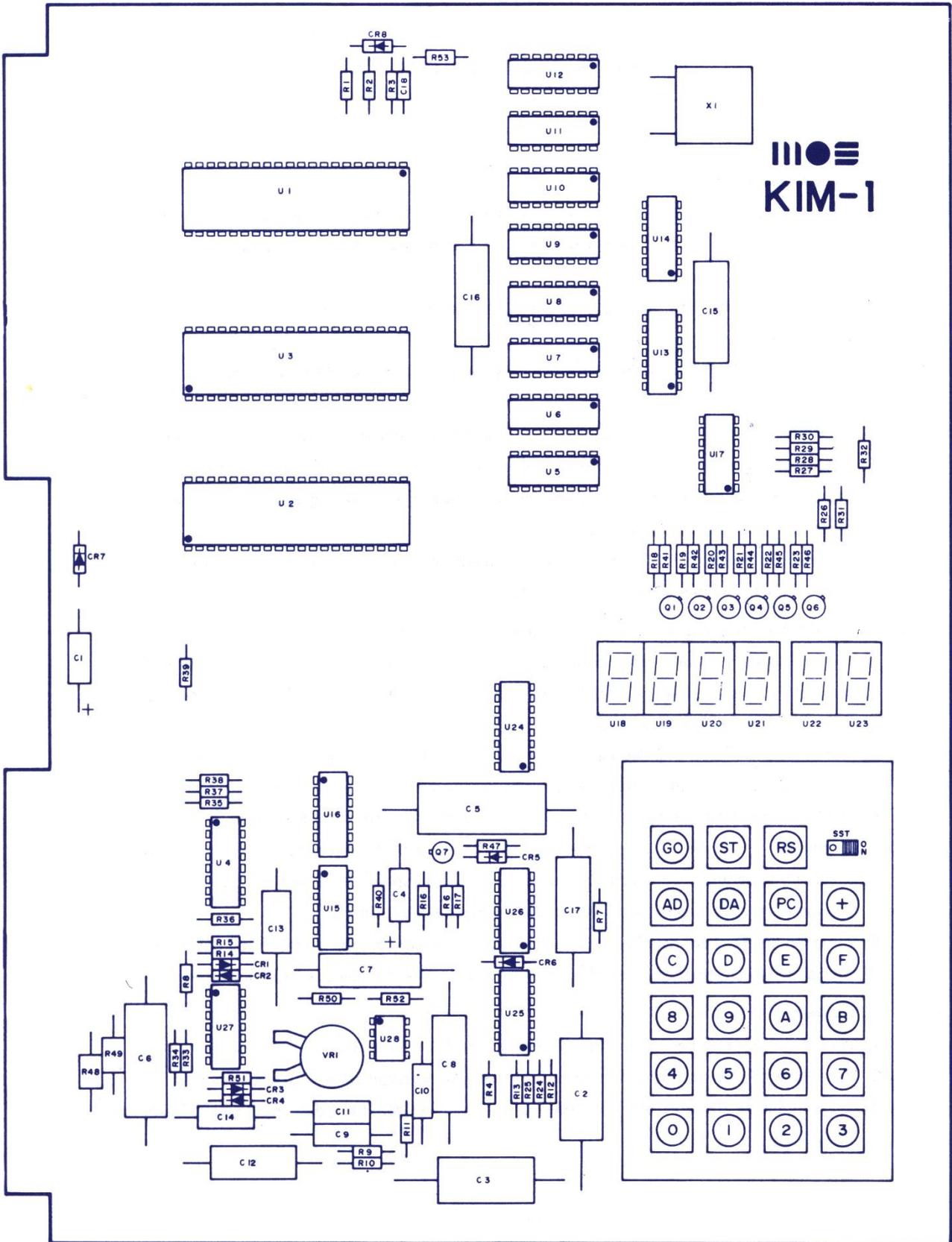


Vektor-Auswahl
Bild 6.3

ANHANG A

ITEM	BAUTEIL	STCK.	BESCHREIBUNG
1.	U1	1	6502 Microprocessor
2.	U2	1	6530 ROM RAM I/O Chip-02
3.	U3	1	6530 ROM RAM I/O Chip-03
4.	U5 through U12	8	6102 RAM 500ns Acc, 0ns
5.	U18 through U23	6	7 SEG .3" Red Display
6.	U25	1	556 Timer IC
7.	U27	1	565 Phase Lock Loop
8.	U28	1	311 Comparator
9.	U24	1	74145 BCD Decoder IC
10.	U13 & U14	2	74125 TRI STATE Buffer
11.	U15	1	7400 Quad Nand IC
12.	U16	1	7404 Hex Inverter IC
13.	U17	1	7406 Hex Inv. O/C IC
14.	U26	1	7438 Quad Nand O/C IC
15.	CR1,2,3,4,&8	5	20 MA. 50v Diode - IN914
16.	CR5, CR6	2	1A 50v Diode - IN4001
17.	CR7	1	6.2v 1/2w Z. Diode - IN4735
18.	Q7	1	NPN Transistor B>20, VCE>12 - 2N5371
19.	Q1 through Q6	6	PNP Transistor B>20, VCE>6 - 2N5375
20.	R24 & R25	2	47KΩ ±10% 1/4w Resistor
21.	R1,2,3,4, & 6	5	3.3KΩ ±10% 1/4w Resistor
22.	R34 & R50	2	2.2KΩ ±10% 1/4w Resistor
23.	R12-R17, R41-R46	12	1.0KΩ ±10% 1/4w Resistor
24.	R35 through R40	6	560Ω ±10% 1/4w Resistor
25.	R18-R23, R47	7	220Ω ±10% 1/4w Resistor
26.	R33	1	47Ω ±10% 1/4w Resistor
27.	R52	1	5 Meg. ±10% 1/4w Resistor
28.	R51	1	30KΩ ±5% 1/4w Resistor
29.	R7,R8,R9,R10&R11	5	10KΩ ±5% 1/4w Resistor
30.	R48, R49	2	150Ω ±5% 1/2w
31.	R26 through R32	7	82Ω ±5% 1/4w
32.	VR1	1	5KΩ Potentiometer
33.	C2, C3, C6	3	.22±10% uf.>12 wv. cap
34.	C1, C4	2	1uf+80-10%>12WV Cap
35.	C5	1	.33 uf±10%>12WV Cap
36.	C7,C8,C15,C16,C17	5	.1uf+80-10%>12WV Cap
37.	C9, C10, C11	3	.0068uf±10%>12WV
38.	C12	1	.047uf±10%>12WV
39.	C13	1	.022uf±10%>12WV
40.	C14	1	.001uf±10%>12WV
41.		1	44 Pin Edge Conn.
42.	X1	1	1 MHz XTAL
43.		1	PCB.
44.		1	24 Key KBD
45.		6	Rubber Pads
46.		1	Shipping Bag (Static Free)
47.		1	Shipping Box
48.		1	Hardware Manual
49.		1	Software Manual
50.		1	KIM Manual
51.		1	Warranty Card
52.		1	Wall Chart
53.		2	#2 x 1/4 SS Screws (Keyboard)
54.		1	Program Card
55.	C18	1	10pf CAP
56.	R53	1	330K 1/4w Resistor
57.	U4	1	74LS145 BCD Decoder 1C

ANHANG B
BESTÜCKUNGSPLAN KIM-1



ANHANG C

WENN SCHWIERIGKEITEN AUFTRETEN

Symptom: Anzeige leuchtet nicht

1. Prüfen Sie die 5 Volt Spannungsversorgung. Messen Sie, ob zwischen den Stiften E-21 und E-22, außerdem zwischen den Stiften A-A und A-1, +5 Volt liegen. Die Systemspannung sollte innerhalb $+5\text{ V} \pm 5\%$ liegen.
2. Prüfen Sie die Verdrahtung nach Bild 2.4 (TTY-Tastenfeld). Stift A-21 darf nicht mit Stift A-V verbunden sein.
3. Untersuchen Sie ob der Dekoder angewählt ist. Prüfen Sie gemäß Bild 2.2, ob Stift A-K auf log. 0 liegt.
4. Drücken Sie die RESET-Taste und untersuchen Sie, ob keine der übrigen Tasten klemmt.
5. Schalten Sie einen Spannungsmesser zwischen die Anschlüsse E-21 (+5 V) und Stift E-7 (RESET). Drücken Sie die RESET-Taste kurz und lassen Sie wieder los. Die angezeigte Spannung muß zwischen +1 V und +4 V wechseln.
6. Überzeugen Sie sich mit Hilfe eines Oszillographen, ob an dem Stift E-V (System-Takt) ein Signal mit der Frequenz von 1 MHz auftritt.

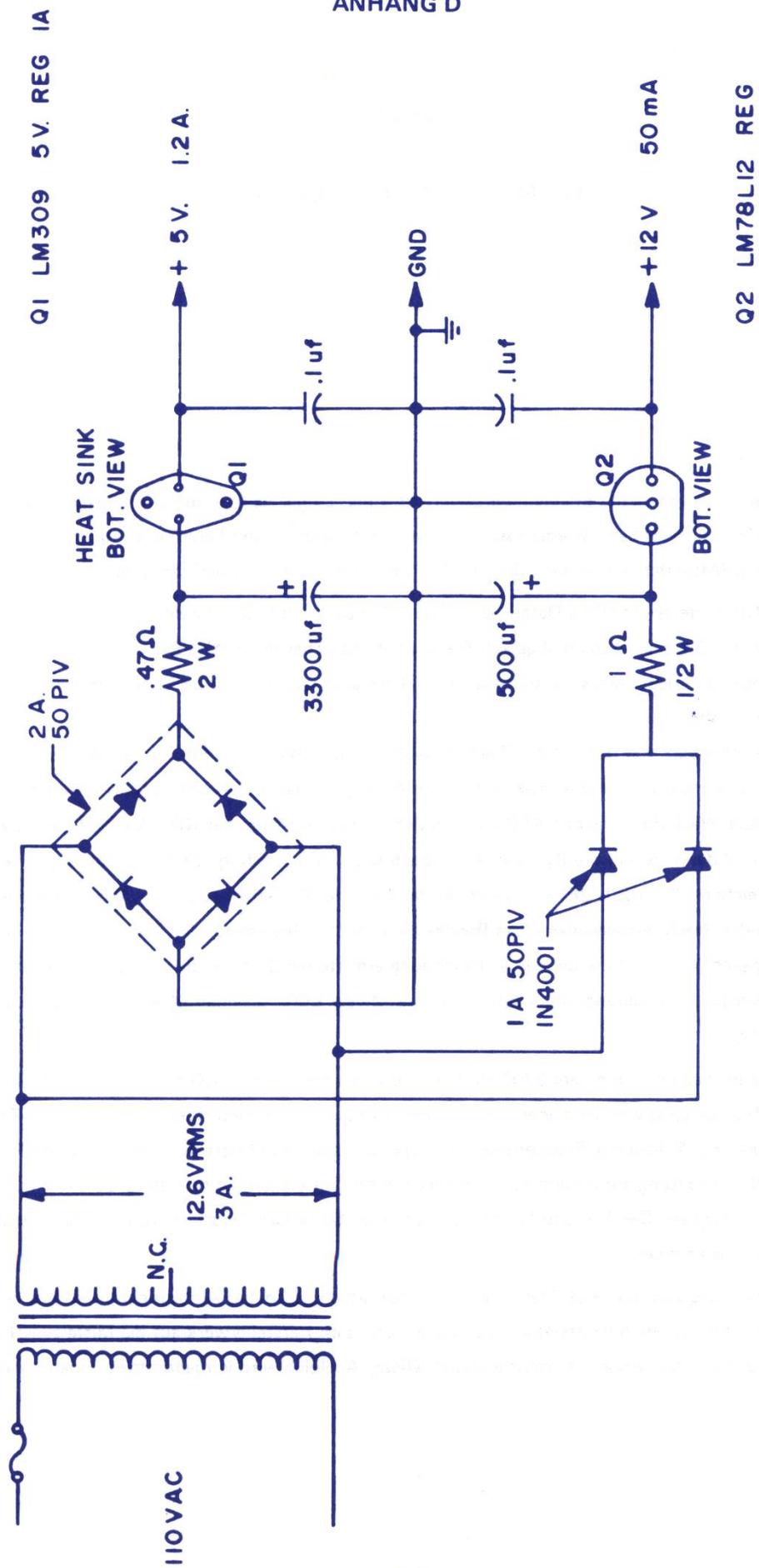
Symptom: Keine Datenübertragung zum oder vom Magnetband möglich

1. Prüfen Sie die +12 Volt Spannungsversorgung. Messen Sie, ob zwischen den Anschlüssen A-N und A-1 +12 Volt auftreten. Stift A-1 muß log. 0 entsprechen. Stellen Sie die Spannung auf $+12 \pm 5\%$ Volt ein (siehe Bild 2.2).
2. Prüfen Sie die Einstellung des Lautstärkereglers – stellen Sie ihn auf Mittenstellung.
3. Überzeugen Sie sich davon, daß Sie den richtigen Ausgangs-Pin benutzen (s. Bild 2.3).
4. Prüfen Sie die Band-Interfaceschaltung, indem Sie den Kassetten-Rekorder abstecken und die Anschlüsse A-P mit A-L kurzschließen. Starten Sie den KIM-Monitor, damit er einen Teil des Speichers aussendet. Beobachten Sie mit einem Oszillographen den Anschluß E-X (PLL TEST). Schlagen Sie im Anhang E nach, wegen des richtigen Datenformats.
5. Sprechen Sie Text auf den Rekorder und spielen Sie wieder ab, um zu sehen ob das Gerät arbeitet. Schließen Sie einen anderen Rekorder an, oder verwenden Sie eine andere Kassette.

Symptom: TTY-Interface Problem

1. Überzeugen Sie sich davon, daß Stift A-V mit Stift A-21 verbunden ist (s. Bild 2.4).
2. Vergleichen Sie die in Bild 2.4 dargestellten Verbindungen mit Ihrem TTY-Handbuch.
3. Drücken Sie die RESET-Taste am KIM-Tastenfeld abwechselnd mit der "RUB OUT"-Taste am TTY.

ANHANG D



Stromversorgung

ANHANG E

DATENFORMAT MAGNETBAND

Die Daten werden am Magnetband in einem besonderen Format aufgezeichnet, um ein fehlerfreies Wiedererkennen zu gewährleisten. Falls beim Wiederlesen von Daten vom Magnetband Fehler auftreten, wurden mehrere Fehlererkennungs-Methoden vorgesehen, die den Anwender rechtzeitig aufmerksam machen.

Das Band im ASCII-Kode zeichnet die Daten seriell auf. Aus dem 7-Bit ASCII-Zeichen wird ein Parity-Bit gewonnen und als achttes Bit mit am Band abgelegt. Die aus dem Speicher des KIM-1 Systems gelesenen Bytes werden in zwei Halbbytes zerlegt. Jedes Halbbyte wird als Hexazahl interpretiert und in das entsprechende 7-Bit ASCII-Zeichen verwandelt.

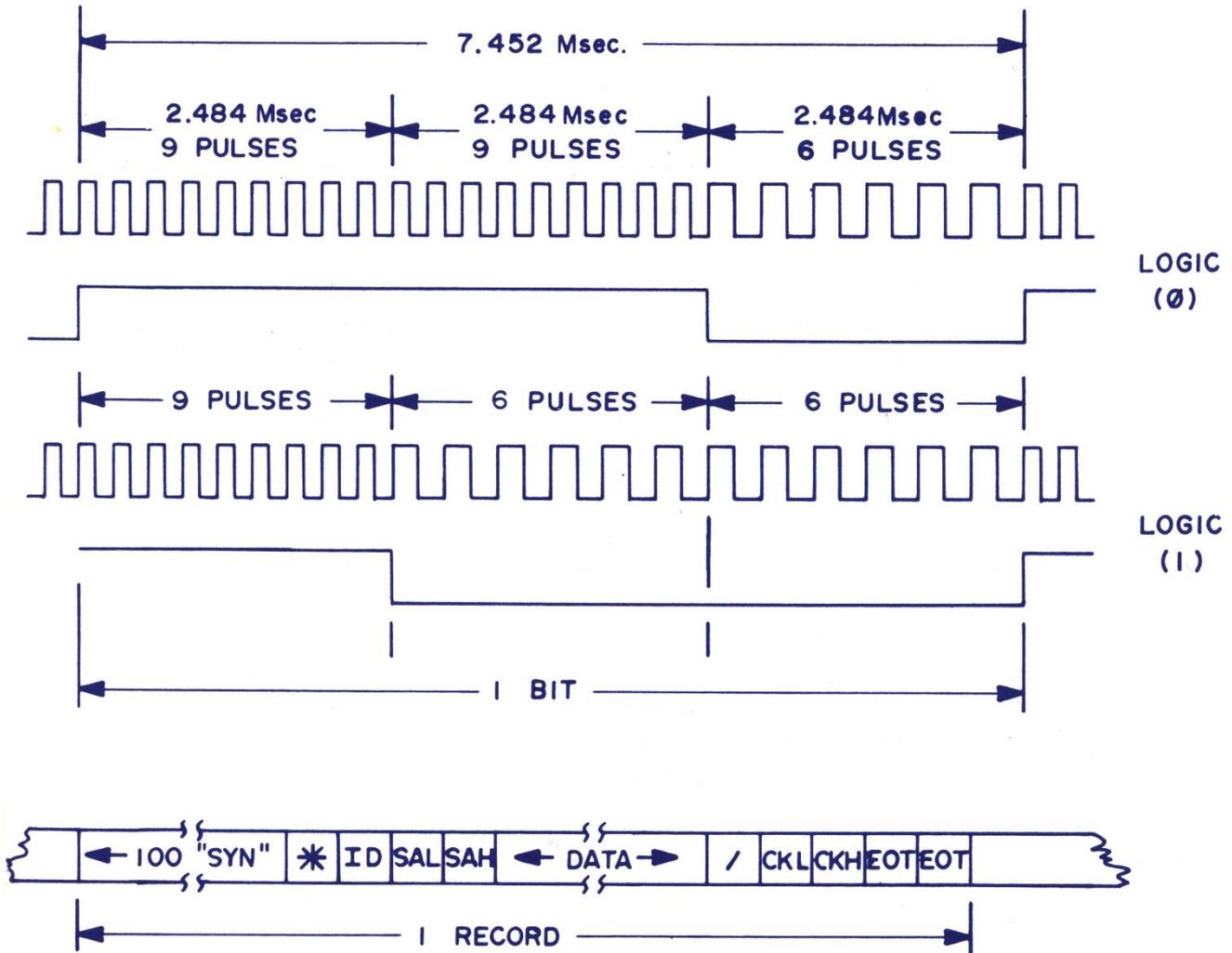
Jede Aufzeichnung beginnt mit 100 "SYN"-Zeichen (ASCII 16), gefolgt von dem Zeichen ASCII 2A. Bei Einlesen des Bandes erkennt der Mikroprozessor somit den Anfang gültiger Daten und synchronisiert sich auf den seriellen Datenfluß. Nach dem Zeichen ASCII 2A sendet er die Kenn-Nummer (ID), das niedrigere Byte der Anfangsadresse und dann das höhere Byte der Anfangsadresse. Danach erfolgt die Aufzeichnung der eigentlichen Daten. Das Zeichen "/" (ASCII 2F) kennzeichnet das Ende des Datenteils. Danach werden zwei Prüfsummen-Bytes gesendet. Nach Wiedereinlesen des Bandes ermittelt das System aus den erkannten Daten eine Prüfsumme und vergleicht diese mit der bei der Aufzeichnung ermittelten Summe, die auf dem gelesenen Band steht. Damit werden Übertragungsfehler sofort erkannt. Zwei "EOT"-Zeichen (ASCII 04) bilden das Ende der Übertragung.

Jedes übertragene Bit beginnt mit einem 3700 Hz Ton und endet mit einem 2400 Hz Ton. Bei Bits mit dem Wert log. 1 erfolgt der Übergang von der hohen zur niedrigen Frequenz nach dem ersten Drittel der Bit-Zeit. Bei Bits mit dem Wert Log. 0 liegt der Frequenzwechsel nach dem zweiten Drittel der Bit-Zeit. Beim Wiederlesen erkennt eine PLL-Schaltung aus diesem Frequenzwechsel mit Hilfe eines Komparators, ob es sich um eine log. 0 oder log. 1 handelt. Der Mikrocomputer benutzt einen Software-Algorithmus, um diese Signale in 8-Bit Datenworte zu übertragen.

Die zur Datenerkennung benutzte PLL-Methode ist unempfindlich gegenüber Amplituden und Phasenschwankungen. Die Frequenz des freilaufenden PLL wurde bereits im Herstellerwerk auf die Mitte zwischen den beiden Eckfrequenzen abgeglichen (Mittenfrequenz). Dieser Abgleich wird vorgenommen, indem man

die Anschlüsse A-P mit A-L verbindet. Ein Programm, das bei 1A6B beginnt, erzeugt die Mittelfrequenz und gestattet das Abgleichen der Regelschleife mit dem Potentiometer VR1. Der Anschluß E-X wird dazu mit einem Voltmeter verbunden und das Poti solange verändert, bis die Voltmeteranzeige von +5 Volt auf 0 Volt umpringt (bzw. von 0 Volt nach +5 Volt je nach Drehsinn).

Dieser Abgleich wurde bereits im Herstellerwerk vorgenommen; er muß nur nach Auswechseln eines Bauelements wiederholt werden.



Datenformat Magnetband

Bild E-1

ANHANG F

DATENFORMAT LOCHSTREIFEN

Die Lochstreifen Lade- und Stanz-Routinen verwenden ein bestimmtes Datenformat, welches einen fehlerfreien Betrieb gewährleistet. Jedes übertragene Zeichen wird in zwei Halbbytes zerlegt. Diese Halbbytes werden als Hexazeichen interpretiert, in das entsprechende ASCII-Zeichen verwandelt und dann in den Lochstreifen gestanzt. Jede Aufzeichnung beginnt mit dem Zeichen ";" (ASCII 3B). Das als nächstes übertragene Zeichen enthält die Anzahl der zu übertragenden Zeichen (18 Hex). Die Übertragung startet mit Adresse "low" (1 Byte, 2 Zeichen) dann mit Adresse "high" (1 Byte, 2 Zeichen). Danach folgen die Daten (18 Bytes, 36 Zeichen). Jede Aufzeichnung wird von einer Prüfsumme beendet (2 Byte, 4 Zeichen), dann folgen ein Wagenrücklauf (ASCII Ø D), ein Zeilenvorschub (ASCII Ø A) und 6 "NULL"-Zeichen (ASCII ØØ).

Der zuletztgesendete Block enthält keine Datenbytes (gekennzeichnet durch ;ØØ). Das Endadressenfeld wird durch eine vierstellige Hexazahl ersetzt, welche die Anzahl der in der Übertragung enthaltenen Blöcke angibt. Danach folgt die Prüfsumme und schließlich als letztes Zeichen "XOFF".

Beispiel:

```
;180000FFEEDCCBBAA0099887766554433221122334455667788990AFC  
;000010001
```

Beim Einlesen eines Lochstreifens werden alle Daten überlesen bis das Zeichen ";" erscheint. Wird ein Nicht-ASCII-Zeichen oder eine falsche Prüfsumme gelesen, so erkennt das KIM-1 System diesen Fehler. Die Prüfsumme wird ermittelt, indem das Programm alle Zeichen außer dem Zeichen ";" addiert.

Das beschriebene Lochstreifenformat ist kompatibel mit allen von MOS Technology Inc. gelieferten Lochstreifen.

ANHANG G

6502 CHARAKTERISTIK

Takt-Signale (\emptyset_1 , \emptyset_2)

Der Taktgenerator des MCS 6502 befindet sich auf dem Chip. Die Frequenz ist quartzgesteuert.

Adreß-Bus (A_0 bis A_{15})

Diese Ausgänge sind TTL-kompatibel und können eine TTL-Last bei 130 pF treiben.

Daten-Bus (D_0 bis D_7)

Der Datenbus besitzt acht Leitungen. Er ist bidirektional und überträgt Signale von der CPU zur Peripherie und umgekehrt. Alle Ausgänge sind Tristate-Buffer; sie treiben eine TTL-Last bei 130 pF.

Ready (RDY)

Dieses Eingangssignal gestattet dem Benutzer, den Prozessor in Einzelzyklus-Mode zu betreiben, ausgenommen bei den Schreibzyklen. Eine negative Flanke während der Taktzeit von \emptyset_1 hält den Prozessor an; die Adreßleitungen zeigen dabei die Adresse des soeben gelesenen Wertes. Dieser Zustand dauert solange an, bis während eines Taktes \emptyset_2 das RDY-Signal wieder auf log. 1 geht. Dadurch ist es möglich, auch mit sehr langsamen Speichern zusammenzuarbeiten, und "DMA"-Operationen durchzuführen. Wenn Ready in einem Schreibzyklus log. 0 ist, wird es bis zum nächsten Lesezyklus nicht ausgewertet.

Interrupt-Anforderung (IRQ)

Dieser TTL-kompatible Eingang bewirkt den Start eines Interrupt-Zyklus innerhalb der CPU. Der Prozessor beendet den Befehl, den er vor Eintreffen des Interruptsignals begonnen hat. Dann wird das Interrupt-Maskenbit im Status-Koderegister abgefragt. Ist das Interrupt-Maskenflag nicht gesetzt, so beginnt der Prozessor mit der Abarbeitung des Interrupts. Der Programmzähler und das Status-Register werden im Stack abgelegt. Jetzt setzt der Prozessor das Interrupt-Masken-Flag, damit kein weiterer Interrupt ausgelöst wird. Danach wird das niedere Byte des Programmzählers vom Speicherplatz FFFE und das höhere Byte vom Speicherplatz FFFF geladen. Das Programm fährt an der Stelle fort, die durch den in diesen Speicherzellen enthaltenen Vektor gegeben ist. Damit ein Interrupt ausgelöst werden kann, muß das RDY-Signal log. 1 sein. Soll dieser Eingang als "wired or" betrieben werden, so wird ein "Latch up"-Widerstand von 3 KOhm empfohlen.

Nichtmaskierbarer Interrupt (NMI)

Eine negative Flanke an diesem Eingang bewirkt das Auslösen eines nichtmaskierbaren Interrupts.

NMI ist ein unbedingter Interrupt. Die Operation verläuft grundsätzlich wie unter IRQ, es wird nur das Interrupt-Maskenflag nicht ausgewertet und der Vektor von den Adressen FFFA und FFFB geholt. Auch hier wird im Fall von "wired or"-Betrieb ein "Latch up"-Widerstand von 3 KOhm empfohlen.

Die Eingänge IRQ und NMI sind Hardware-Interrupts, die während \emptyset_2 abgefragt werden und bei \emptyset_1 beginnen, sobald der letzte Befehl abgearbeitet ist.

Überlauf-Flag setzen (S.O)

Dieser TTL-kompatible Eingang gestattet es, auf das Überlauf-Flag im Status-Koderegister zuzugreifen.

SYNC

Dieses Ausgangssignal zeigt an, wenn der Prozessor einen neuen Befehl einliest. Die SYNC-Leitung geht auf log. 1 während eines \emptyset_1 -Taktes innerhalb einer Befehlsholphase und bleibt in diesem Zustand für den Rest des Zyklus. Wenn die RDY-Leitung während des \emptyset_1 -Taktes nach log. 0 gebracht wird, in dem SYNC nach log. 1 geht, hält der Prozessor sofort an und verweilt dort bis RDY wieder nach log. 1 geschaltet wird. Daher kann das SYNC Signal dazu benutzt werden, um die RDY-Leitung zu steuern.

RESET

Dieser Eingang dient dazu den Prozessor nach dem Einschalten der Versorgungsspannungen zu starten. Solange diese Leitung log. 0 bleibt, ist jeglicher Datenaustausch mit dem Prozessor unterbunden. Erkennt der Prozessor eine positive Flanke an diesem Eingang, beginnt er sofort einen RESET-Zyklus.

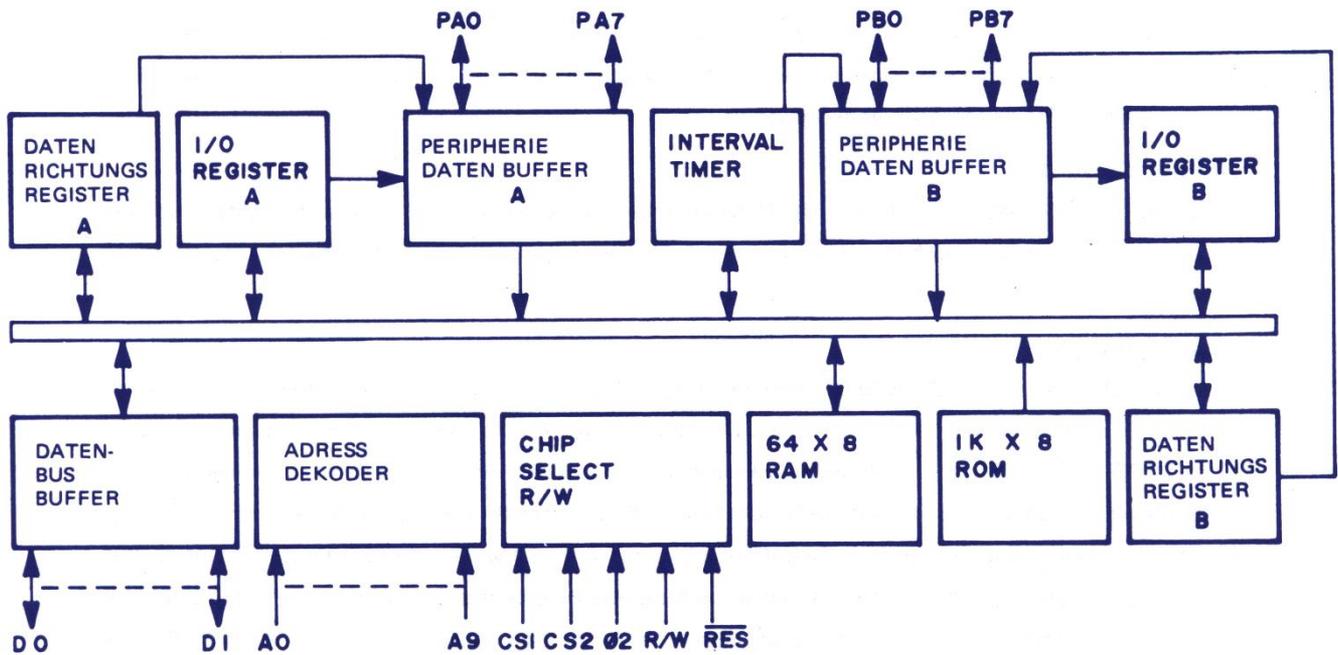
Nach einer Einlaufzeit von 6 Takten, setzt der Prozessor das Interrupt-Maskenflag und lädt den Programmzähler aus den Speicherzellen FFFC und FFFD. Dort steht der Startvektor für die Programmsteuerung. Hat die Versorgungsspannung nach dem Einschalten des Versorgungsnetzes 4,75 Volt erreicht, muß der RESET-Eingang noch für zwei Takte auf log. 0 gehalten werden.

Hat das RESET-Signal nach diesen beiden Takten log. 1 erreicht, beginnt der Prozessor mit der oben beschriebenen RESET-Prozedur.

ANHANG H

6530-CHARAKTERISTIK

Der MCS 6530 ist ein Mehrzweckbaustein zum Einsatz in der MCS 650X-Mikroprozessor-Familie. Er enthält einen maskenprogrammierbaren ROM mit der Kapazität 1K x 8 bits, einen statischen RAM mit der Kapazität von 64 x 8 bits, zwei softwaregesteuerte bidirektionale 8-Bit I/O-Ports und einem softwaregesteuerten Timer mit Interruptauslösung für 1 bis 262144 Taktperioden.



MCS 6530 Blockschaltbild

Bild H-1

RESET (RES)

Wird das System in Grundstellung gebracht, bewirkt eine log. 0 am RES-Eingang das Löschen aller vier I/O-Register. Das wiederum schaltet alle Datenports als Eingänge. So verhindert man, daß externe Geräte unerlaubt angesteuert werden. Die Treiber für den Datenbus sind dann ausgeschaltet. Auch die Interrupterkennung ist unterbrochen. Das RES-Signal muß für mindestens eine Taktperiode auf log. 0 gehalten werden.

Takt-Eingang

An den Takteingang ist der \emptyset -Systemtakt anzuschließen. Dabei genügt ein Hub von 0,4 Volt bis 2,4 Volt; aber auch ein Signal mit höherem Pegel (0,2 Volt bis +5 Volt $\begin{matrix} +0,3 \\ -0,2 \end{matrix}$) ist zulässig.

Lesen/Schreiben (R/W)

Der Prozessor liefert das RW Signal. Es dient zur Datenübertragung in beide Richtungen. Ein log. 1 auf der RW-Leitung gestattet es dem Prozessor, Daten vom 6530 zu lesen, sofern die Adresse richtig gewählt wurde. Log. 0 auf der RW-Leitung erlaubt es dem Prozessor, Daten in den 6530 zu schreiben.

Interrupt-Anforderung (IRQ)

Der IRQ-Anschluß gehört zu dem Timer. Dieser Stift kann, wenn er nicht zur Interruptauslösung verwendet wird, als zusätzlicher I/O-Kanal eingesetzt werden. Bei Verwendung als Interruptpin muß er vom Datenrichtungsregister als Eingang deklariert werden. Der Interruptpin liegt normalerweise auf log. 1; geht er nach log. 0 so wertet das die CPU als Interrupt vom MCS6530.

Daten-Bus (D0 bis D7)

Der Baustein 6530 hat acht bidirektionale Datenleitungen. Diese werden mit dem Bus des Systems verbunden und gestatten den Austausch von Daten mit der CPU. Die Ausgangspuffer werden nur bei Leseoperationen aktiv.

Peripherie-Datenports

Der MCS 6530-002 und MCS 6530-003 besitzen je 15 I/O-Leitungen. Jede Leitung kann durch Programmbefehle als Ein- oder Ausgang deklariert werden. Die 15 Leitungen sind in zwei 8-Bit Ports unterteilt, PA0-PA7 und PB0-PB7. PB6 wird als Chipselekt verwendet und steht dem Anwender nicht zur Verfügung. Das Einschreiben einer log. 0 in das zugehörige bit des Datenrichtungsregister deklariert eine Leitung als Eingang. Wenn log. 1 eingeschrieben ist, wirkt die betreffende Leitung als Ausgang. Ist eine Leitung als Eingang geschaltet, so liegt am zugehörigen Ausgang log. 1; ein angeschlossenes Peripheriegerät wird mit einer TTL-Last belegt. Bei einer Leseoperation liest der Mikroprozessor direkt den Peripherieanschluß. Umgekehrt, wenn die Peripherie vom MCS 6530 angesteuert wird, sind die Daten in einem Register zwischengespeichert. Der Prozessor liest sicher den richtigen Wert, solange am Eingang des 6530 für log. 1 mehr als 2 Volt zur Verfügung stehen und für log. 0 weniger als 0,8 Volt. Alle Peripherieanschlüsse sind TTL-kompatibel. Die Anschlüsse PA0 und PB0 können bei 1,5 Volt 3mA abgeben und direkt zur Ansteuerung von Darlington-Transistoren verwendet werden. Die Leitung PB7 besitzt keinen internen "Pull-Up-Widerstand und dient daher z.B. für "wired-or"-Schaltungen.

Adreß-Leitungen (A0- A9)

Es sind 10 Adreßleitungen und ein ROM-SELECT-Anschluß vorhanden. Diese finden immer als Adreßleitungen Verwendung. Außerdem gibt es noch zwei Stifte, die über die Maske entweder für allgemeine Verwendung einzeln, oder als weitere Chipselect-Leitungen gemeinsam verwendet werden. Sie heißen: PB5 und PB6. Sollen sie als Peripherieanschlüsse dienen, so sind sie keine Chipselect-Leitungen. Hier wird PB5 als Datenpin und PB6 als Chipselect verwendet. Ein Blockschaltbild wird in Bild H-1 gezeigt. Der MCS 6530 besteht aus vier Grundeinheiten: RAM, ROM I/O und Timer. Der RAM und ROM sind direkt mit dem Mikroprozessor über dessen Daten und Adreßbus verbunden. Der I/O-Bereich besteht aus zwei 8-Bit Hälften. Jede Hälfte enthält ein Datenrichtungsregister (DDR) und ein I/O-Register.

ROM 1KByte

Der ROM besitzt ein Format von 1024 x 8 bit. Die Adreßleitungen A0-A9 und RS0 werden benötigt, um den ganzen ROM anzusprechen. Wenn man CS1 und CS2 dazu nimmt, können sieben MCS 6530 adressiert werden, das entspricht 7168 x 8 bit ROM.

RAM 64 Bytes

Ein statischer RAM mit der Organisation 64 x 8 ist in dem MCS 6530 enthalten. Er wird adressiert über A0 -A5 (Byte-select) RS0, A6, A7, A8, A9 und CS1.

Interne Peripherie-Register

Es gibt vier interne Register: zwei Daten-Richtungsregister, und zwei I/O-Daten-Register. Die Datenrichtungsregister (Seite A und Seite B) legen fest, welche Leitungen Eingänge und welche Ausgänge darstellen. Eine log. 1 deklariert den zugehörigen Pin als Ausgang. Deshalb erscheint alles, was in dieses Register geschrieben wird, am entsprechenden Peripherieanschluß. Einschreiben von log. 0 in das Datenrichtungsregister bewirkt, daß alle Registerausgänge zur Peripherie abgeschaltet werden. Ein Beispiel: Wenn wir in das Datenrichtungsregister A Position 3 ein log. 1 laden, dann schalten wir den Peripherieanschluß PA3 als Ausgang. Hätte man eine log. 0 geladen, wäre PA3 ein Dateneingang. Die beiden I/O-Register werden zur Zwischenspeicherung der Prozessorinformation verwendet, bis das Peripheriegerät diese Daten übernehmen kann.

Während einer Leseoperation liest der Prozessor nicht diese Register, sondern direkt die Peripherieanschlüsse. Der Prozessor kann auch die Anschlüsse lesen, welche als Ausgänge deklariert sind. Die Daten der I/O-Register können nur durch eine Schreiboperation des Prozessors geändert werden. Der Inhalt des I/O-Registers wird durch eine Leseoperation des Prozessors nicht verändert.

Der Timer

Der Timer-Bereich des MCS 6530 enthält drei Teile: einen Frequenzteiler, ein programmierbares 8-Bit-Register und eine Interrupt-Logik. Diese Teile sind in Bild 4 dargestellt.

Der Timer zählt bis 256 Zeitintervalle. Jedes Zeitintervall kann sein: 1T, 8T, 64T, 1024T. Dabei ist T eine Periode des Systemtaktes. Wenn ein programmiertes Zeitintervall abgelaufen ist, wird ein Interrupt-Flag gesetzt. Danach zählt der Timer abwärts bis maximal -255T. Auf diese Weise kann eine Routine, die

mit dem Setzen des Interrupt-Flags gestartet wurde, durch Lesen des Timerinhalts feststellen, wieviel Zeit seit dem Setzen des Interrupt-Flags vergangen ist.

Der 8-Bit System Daten-Bus dient zum Laden und Lesen des Timers. Zum Zählen von 52 Zeitintervallen muß das Bitmuster 00110100 in das Register des Timers geschrieben werden.

Sofort wenn die Daten in das Timer-Register geschrieben werden, übernimmt der Timer von den Adreß-Leitungen A0 und A1 die gewünschten Zeitintervalle (1, 8, 64, 1024T). Während einer Lese- oder Schreib-Operation steuert die Adreßleitung A3 die Interrupt-Leitung PB7. A3 = log. 1 bereitet IRQ über PB7 vor; A3 = log. 0 hebt den Interrupt auf. Wenn PB7 zusammen mit dem Timer als Interrupt-Flag dient, ist es als Eingang zu programmieren. Wenn PB7 durch A3 vorbereitet ist und ein Interrupt auftritt, geht PB7 auf Log. 0. Wird der Timer gelesen, bevor das Interrupt-Flag gesetzt ist, erkennt der Prozessor die noch verbliebenen Zeitintervalle (51, 50, 49, usw.).

Hat der Timer bis auf 00000000 gezählt, wird beim nächsten Takt ein Interrupt ausgelöst und der Zähler geht in die Stellung 11111111. Nach dem Interrupt wird der Zählerstand linear-abwärts gezählt. Liest der Prozessor den Timer nach Auftreten des Interrupts, und erkennt er den Wert 11100100, so ist seit dem Interrupt eine Zeit von 28T vergangen. Der gelesene Wert ist das Zweierkomplement.

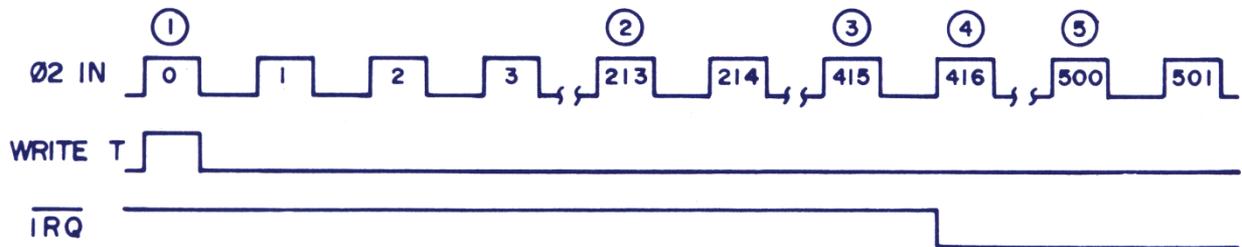
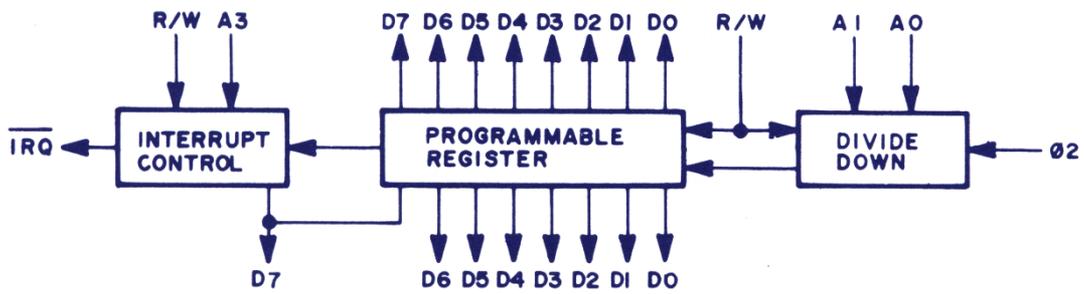
Gelesener Wert:	11100100
Komplement:	00011011
Addiere 1	00011100 = 28!

Sie erhalten also die im Ganzen verstrichene Zeit durch eine Zweierkomplement-Addition mit dem ursprünglich in den Timer geladenen Wert.

Dazu ein weiteres Beispiel:

Die in den Timer geschriebene Zeit sei 00110100 (= 52). Mit einer Teilung in Achterschritten ist die gesamte Zeit bis zum Interrupt $(52 \times 8) + 1 = 417T$. Wenn nach dem Interrupt der Wert 11100100 gelesen wurde, dann ist die bis dahin verstrichene Zeit: $416T + 28T = 444T$.

Wenn der Timer nach dem Interrupt gelesen oder neu geladen wird, erfolgt ein Rücksetzen der Interruptmarke. Wenn jedoch der Timer zur gleichen Zeit gelesen wird, zu der der Interrupt auftritt, wird die Interruptmarke nicht zurückgesetzt.



1. In den Timer geschriebener Wert: $00110100 = 52_{\text{dez}}$
2. Aus dem Timer gelesener Wert: $00011001 = 25_{\text{dez}}$
 $52 - \frac{213}{8} - 1 = 52 - 26 - 1 = 25$
3. Aus dem Timer gelesener Wert: $00000000 = 0_{\text{dez}}$
 $52 - \frac{415}{8} - 1 = 52 - 51 - 1 = 0$
4. Interrupt wurde bei $\emptyset 2$ -Takt 416 ausgelöst
 Aus dem Timer gelesener Wert: 11111111
5. Aus dem Timer gelesener Wert: 10101100
 Zweierkomplement: $01010100 = 84_{\text{dez}}$
 $84 + (52 \times 8) = 500_{\text{dez}}$

Soll der Timer nach dem Interrupt gelesen werden, muß A3 log. 0 sein, um damit IRQ zurückzusetzen. Dadurch werden weitere Interrupts vermieden bevor neue Daten in den Timer eingeschrieben sind.

Elemente des Timers

Bild H.2

APPENDIX I

KIM-1 PROGRAM LISTINGS

CARD #	LOC	CODE	CARD					
3		:	666666	555555	333333	000000		
4		:	6	5	3	0	0	
5		:	6	5	3	0	0	
6		:	666666	555555	333333	0	0	
7		:	6	6	5	3	0	0
8		:	6	6	5	3	0	0
9		:	666666	555555	333333	000000		
10		:						
11		:						
12		:						
13		:			000000	000000	333333	
14		:			0	0	0	3
15		:	-----		0	0	0	3
16		:	-----		0	0	0	333333
17		:	-----		0	0	0	3
18		:			0	0	0	3
19		:			000000	000000	333333	
20		:						
21		:						
22		:						
23		:						
24		:						
25		:						
26		:						
27		:						
28		:						
29		:						
30		:						
31		:						
32		:						
33		:						
34		:						
35		:						
36		:						
37		:						
38		:						
39		:						
40		:						
41		:						
42		:						
43		:						
44		:						
45		:						
46		:						
47		:						
48		:						
49		:						
50		:						
51		:						
52		:						

COPYRIGHT
 MOS TECHNOLOGY, INC
 DATE OCT 18 1975 REV D

6530-003 IS AN AUDIO CASSETT TAPE
 RECORDER EXTENSION OF THE BASIC
 KIM MONITOR

IT FEATURES TWO BASIC ROUTINES
 LOADT-LOAD MEM FROM AUDIO TAPE
 DUMPT-STOR MEM ONTO AUDIO TAPE

LOADT
 ID=00 IGNORE ID
 ID=FF IGN. ID USE SA FOR START ADDR
 ID=01-FE IGN.ID USE ADDR ON TAPE

DUMPT
 ID=00 SHOULD NOT BE USED
 ID=FF SHOULD NOT BE USED
 ID=01-FE NORMAL ID RANGE
 SAL LSB STARTING ADDRESS
 SAH MSB
 EAL LSB ENDING ADDRESS
 EAH MSB

CARD #	LOC	CODE	CARD
54			;
55			;
56			EQUATES
57			;
58			SET UP FOR 6530-002 I/O
59			;
58		SAD	=\$1740 6530 A DATA
59		PADD	=\$1741 6530 A DATA DIRECTION
60		SBD	=\$1742 6530 B DATA
61		PBDD	=\$1743 6530 B DATA DIRECTION
62		CLK1T	=\$1744 DIV BY 1 TIME
63		CLK8T	=\$1745 DIV BY 8 TIME
64		CLK64T	=\$1746 DIV BY 64 TIME
65		CLKKT	=\$1747 DIV BY 1024 TIME
66		CLKRDI	=\$1747 READ TIME OUT BIT
67		CLKRDT	=\$1746 READ TIME
68			;
69	0000		◆=\$00EF
70			;
71			MPU REG. SAVX AREA IN PAGE 0
72	00EF	PCL	◆◆+1 PROGRAM CNT LOW
73	00F0	PCH	◆◆+1 PROGRAM CNT HI
74	00F1	PREG	◆◆+1 CURRENT STATUS REG.
75	00F2	SPUSER	◆◆+1 CURRENT STACK POINT
76	00F3	ACC	◆◆+1 ACCUMULATOR
77	00F4	YREG	◆◆+1 Y INDEX
78	00F5	XREG	◆◆+1 X INDEX
79			;
80			;
81			KIM FIXED AREA IN PAGE 0
82	00F6	CHKHI	◆◆+1
83	00F7	CHKSUM	◆◆+1
84	00F8	INL	◆◆+1 INPUT BUFFER
85	00F9	INH	◆◆+1 INPUT BUFFER
86	00FA	POINTL	◆◆+1 LSB OF OPEN CELL
87	00FB	POINTH	◆◆+1 MSB OF OPEN CELL
88	00FC	TEMP	◆◆+1
89	00FD	TMPX	◆◆+1
90	00FE	CHAR	◆◆+1
91	00FF	MODE	◆◆+1
92			;
93			;
94			KIM FIXED AREA IN PAGE 23
95	0100		◆=\$17E7
96	17E7	CHKL	◆◆+1
97	17E8	CHKH	◆◆+1
98	17E9	SAVX	◆◆+3
99	17EC	VEB	◆◆+6
100	17F2	CNTL30	◆◆+1
101	17F3	CNTH30	◆◆+1
102	17F4	TIMH	◆◆+1
103	17F5	SAL	◆◆+1
104	17F6	SAH	◆◆+1
105	17F7	EAL	◆◆+1

CARD #	LOC	CODE	CARD	
106	17F8		EAH	◆=◆+1 HI ENDING ADDRESS
107	17F9		ID	◆=◆+1
108			;	
109			;	INTERRUPT VECTORS
110			;	
111	17FA		NMIV	◆=◆+2 STOP VECTOR (STOP=1C00)
112	17FC		RSTV	◆=◆+2 RST VECTOR
113	17FE		IRQV	◆=◆+2 IRQ VECTOR (BRK= 1C00)
114			;	

CARD #	LOC	CODE	CARD			
116	1800				◆=\$1800	
117				;		
118				;	INIT VOLATILE EXECUTION BLOCK	
119				;	DUMP MEM TO TAPE	
120				;		
121	1800	A9 AD	DUMPT	LDA	#\$AD	LOAD ABSOLUTE INST
122	1802	8D EC 17		STA	VEB	
123	1805	20 32 19		JSR	INTVEB	
124				;		
125	1808	A9 27		LDA	#\$27	TURN OFF DATAIN PB5
126	180A	8D 42 17		STA	SBD	
127	180D	A9 BF		LDA	#\$BF	CONVERT PB7 TO OUTPUT
128	180F	8D 43 17		STA	PBDD	
129				;		
130	1812	A2 64		LDX	#\$64	100 CHAR'S
131	1814	A9 16	DUMPT1	LDA	#\$16	SYN CHAR'S
132	1816	20 7A 19		JSR	OUTCHT	
133	1819	CA		DEX		
134	181A	D0 F8		BNE	DUMPT1	
135				;		
136				;		
137	181C	A9 2A		LDA	#\$	START CHAR
138	181E	20 7A 19		JSR	OUTCHT	
139				;		
140	1821	AD F9 17		LDA	ID	OUTPUT ID
141	1824	20 61 19		JSR	OUTBT	
142				;		
143	1827	AD F5 17		LDA	SAL	OUTPUT STARTING
144	182A	20 5E 19		JSR	OUTBTC	ADDRESS
145	182D	AD F6 17		LDA	SAH	
146	1830	20 5E 19		JSR	OUTBTC	
147				;		
148	1833	AD ED 17	DUMPT2	LDA	VEB+1	CHECK FOR LAST
149	1836	CD F7 17		CMP	EAL	DATA BYTE
150	1839	AD EE 17		LDA	VEB+2	
151	183C	ED F8 17		SBC	EAH	
152	183F	90 24		BCC	DUMPT4	
153				;		
154	1841	A9 2F		LDA	\$/	OUTPUT END OF DATA CHR
155	1843	20 7A 19		JSR	OUTCHT	
156	1846	AD E7 17		LDA	CHKL	LAST BYTE HAS BEEN
157	1849	20 61 19		JSR	OUTBT	OUT PUT NOW OUTPUT
158	184C	AD E8 17		LDA	CHKH	CHKSUM
159	184F	20 61 19		JSR	OUTBT	
160				;		
161				;		
162	1852	A2 02		LDX	#\$02	2 CHAR'S
163	1854	A9 04	DUMPT3	LDA	#\$04	EOT CHAR
164	1856	20 7A 19		JSR	OUTCHT	
165	1859	CA		DEX		
166	185A	D0 F8		BNE	DUMPT3	
167				;		

CARD #	LOC	CODE	CARD		
168	185C	A9 00		LDA	#\$00 DISPLAY 0000
169	185E	85 FA		STA	POINTL FOR NORMAL EXIT
170	1860	85 FB		STA	POINTH
171	1862	4C 4F 1C		JMP	START
172				;	
173	1865	20 EC 17	DUMPT4	JSR	VEB DATA BYTE OUTPUT
174	1868	20 5E 19		JSR	OUTBTC
175				;	
176	186B	20 EA 19		JSR	INCVEB
177	186E	4C 33 18		JMP	DUMPT2
178				;	
179				;	LOAD MEMORY FROM TAPE
180				;	
181				;	
182	1871	0F 19	TAB	.WORD	LOAD12
183	1873	A9 8D	LOADT	LDA	#\$8D INIT VOLATILE EXECUTION
184	1875	8D EC 17		STA	VEB BLOCK WITH STA ABS.
185	1878	20 32 19		JSR	INTVEB
186				;	
187	187B	A9 4C		LDA	#\$4C JUMP TYPE RTRN
188	187D	8D EF 17		STA	VEB+3
189	1880	AD 71 18		LDA	TAB
190	1883	8D F0 17		STA	VEB+4
191	1886	AD 72 18		LDA	TAB+1
192	1889	8D F1 17		STA	VEB+5
193				;	
194	188C	A9 07		LDA	#\$07 RESET PBS=0 (DATA IN)
195	188E	8D 42 17		STA	SBD
196				;	
197	1891	A9 FF	SYNC	LDA	#\$FF CLEAR SAVX FOR SYNC AREA
198	1893	8D E9 17		STA	SAVX
199				;	
200	1896	20 41 1A	SYNC1	JSR	RDBIT GET A BIT
201	1899	4E E9 17		LSR	SAVX SHIFT BIT INTO CHAR
202	189C	0D E9 17		ORA	SAVX
203	189F	8D E9 17		STA	SAVX
204	18A2	AD E9 17		LDA	SAVX GET NEW CHAR
205	18A5	C9 16		CMP	#\$16 SYN CHAR
206	18A7	D0 ED		BNE	SYNC1
207				;	
208	18A9	A2 0A		LDX	#\$0A TEST FOR 10 SYN CHARS
209	18AB	20 24 1A	SYNC2	JSR	RDCHT
210	18AE	C9 16		CMP	#\$16
211	18B0	D0 DF		BNE	SYNC IF NOT 10 CHAR RE-SYNC
212	18B2	CA		DEX	
213	18B3	D0 F6		BNE	SYNC2
214				;	
215				;	
216	18B5	20 24 1A	LOADT4	JSR	RDCHT LOOK FOR START OF
217	18B8	C9 2A		CMP	#\$16 DATA CHAR
218	18BA	F0 06		BEQ	LOAD11
219	18BC	C9 16		CMP	#\$16 IF NOT 16 SHOULD BE SYN

CARD #	LOC	CODE	CARD		
220	18BE	D0 D1		BNE	SYNC
221	18C0	F0 F3		BEQ	LOADT4
222					
223	18C2	20 F3 19	LOAD11	JSR	RDBYT READ ID FROM TAPE
224	18C5	CD F9 17		CMP	ID COMPARE WITH REQUESTED ID
225	18C8	F0 0D		BEQ	LOADT5
226	18CA	AD F9 17		LDA	ID DEFAULT 00 READ RECORD
227	18CD	C9 00		CMP	#\$00 ANYWAY
228	18CF	F0 06		BEQ	LOADT5
229	18D1	C9 FF		CMP	#\$FF DEFAULT FF IGNOR SA ON
230	18D3	F0 17		BEQ	LOADT6 TAPE
231	18D5	D0 9C		BNE	LOADT
232					
233	18D7	20 F3 19	LOADT5	JSR	RDBYT GET SA FROM TAPE
234	18DA	20 4C 19		JSR	CHKT
235	18DD	8D ED 17		STA	VEB+1 SAVX IN VEB+1,2
236	18E0	20 F3 19		JSR	RDBYT
237	18E3	20 4C 19		JSR	CHKT
238	18E6	8D EE 17		STA	VEB+2
239	18E9	4C F8 18		JMP	LOADT7
240					
241	18EC	20 F3 19	LOADT6	JSR	RDBYT GET SA BUT IGNORE
242	18EF	20 4C 19		JSR	CHKT
243	18F2	20 F3 19		JSR	RDBYT
244	18F5	20 4C 19		JSR	CHKT
245					
246					
247	18F8	A2 02	LOADT7	LDX	#\$02 GET 2 CHARS
248	18FA	20 24 1A	LOAD13	JSR	RDCHT GET CHAR(X)
249	18FD	C9 2F		CMP	\$/ LOOK FOR LAST CHAR
250	18FF	F0 14		BEQ	LOADT8
251	1901	20 00 1A		JSR	PACKT CONVERT TO HEX
252	1904	D0 23		BNE	LOADT9 Y=1 NON-HEX CHAR
253	1906	CA		DEX	
254	1907	D0 F1		BNE	LOAD13
255					
256	1909	20 4C 19		JSR	CHKT COMPUTE CHECKSUM
257	190C	4C EC 17		JMP	VEB SAVX DATA IN MEMORY
258	190F	20 EA 19	LOAD12	JSR	INCVEB INCREMENT DATA POINTER
259	1912	4C F8 18		JMP	LOADT7
260					
261	1915	20 F3 19	LOADT8	JSR	RDBYT END OF DATA COMPARE CHKSUM
262	1918	CD E7 17		CMP	CHKL
263	191B	D0 0C		BNE	LOADT9
264	191D	20 F3 19		JSR	RDBYT
265	1920	CD E8 17		CMP	CHKH
266	1923	D0 04		BNE	LOADT9
267	1925	A9 00		LDA	#\$00 NORMAL EXIT
268	1927	F0 02		BEQ	LOAD10
269					
270	1929	A9 FF	LOADT9	LDA	#\$FF ERROR EXIT
271	192B	85 FA	LOAD10	STA	POINTL

CARD #	LOC	CODE	CARD		
272	192D	85 FB		STA	POINTH
273	192F	4C 4F 1C		JMP	START
274					

PAGE 8

CARD #	LOC	CODE	CARD
276			;
277			;
278			;
279			;
280			;
281	1932	AD F5 17	INTVEB LDA SAL
282	1935	8D ED 17	STA VEB+1
283	1938	AD F6 17	LDA SAH
284	193B	8D EE 17	STA VEB+2
285	193E	A9 60	LDA #\$60 RTS INST
286	1940	8D EF 17	STA VEB+3
287	1943	A9 00	LDA #\$00 CLEAR CHKSUM AREA
288	1945	8D E7 17	STA CHKL
289	1948	8D E8 17	STA CHKH
290	194B	60	RTS
291			;
292			;
293			;
294			;
295	194C	A8	CHKT TAY
296	194D	18	CLC
297	194E	6D E7 17	ADC CHKL
298	1951	8D E7 17	STA CHKL
299	1954	AD E8 17	LDA CHKH
300	1957	69 00	ADC #\$00
301	1959	8D E8 17	STA CHKH
302	195C	98	TYA
303	195D	60	RTS
304			;
305			;
306			;
307			;
308	195E	20 4C 19	OUTBTC JSR CHKT COMP CHKSUM
309	1961	A8	OUTBT TAY SAVX DATA BYTE
310	1962	4A	LSR A SHIFT OFF LSD
311	1963	4A	LSR A
312	1964	4A	LSR A
313	1965	4A	LSR A
314	1966	20 6F 19	JSR HEXOUT OUT PUT MSD
315	1969	98	TYA
316	196A	20 6F 19	JSR HEXOUT OUT PUT LSD
317	196D	98	TYA
318	196E	60	RTS
319			;
320			;
321			;
322			;
323	196F	29 0F	HEXOUT AND #\$0F
324	1971	C9 0A	CMP #\$0A
325	1973	18	CLC
326	1974	30 02	BMI HEX1
327	1976	69 07	ADC #\$07

CARD #	LOC	CODE	CARD			
328	1978	69 30	HEX1	ADC	#\$30	
329						
330						
331						OUTPUT TO TAPE ONE ASCII
332						CHAR USE SUB'S ONE + ZRO
333	197A	8E E9 17	OUTCHT	STX	SAVX	
334	197D	8C EA 17		STY	SAVX+1	
335	1980	A0 08		LDY	#\$08	START BIT
336	1982	20 9E 19	CHT1	JSR	ONE	
337	1985	4A		LSR	A	GET DATA BIT
338	1986	B0 06		BCS	CHT2	
339	1988	20 9E 19		JSR	ONE	DATA BIT=1
340	198B	4C 91 19		JMP	CHT3	
341	198E	20 C4 19	CHT2	JSR	ZRO	DATA BIT=0
342	1991	20 C4 19	CHT3	JSR	ZRO	
343	1994	88		DEY		
344	1995	D0 EB		BNE	CHT1	
345	1997	AE E9 17		LDX	SAVX	
346	199A	AC EA 17		LDY	SAVX+1	
347	199D	60		RTS		
348						
349						
350						OUTPUT 1 TO TAPE
351						9 PULSES 138 MICROSEC EACH
352						
353	199E	A2 09	ONE	LDX	#\$09	
354	19A0	48		PHA		SAVX A
355	19A1	2C 47 17	ONE1	BIT	CLKRDI	WAIT FOR TIME OUT
356	19A4	10 FB		BPL	ONE1	
357	19A6	A9 7E		LDA	#126	
358	19A8	8D 44 17		STA	CLK1T	
359	19AB	A9 A7		LDA	#\$A7	
360	19AD	8D 42 17		STA	SBD	SET PB7=1
361	19B0	2C 47 17	ONE2	BIT	CLKRDI	
362	19B3	10 FB		BPL	ONE2	
363	19B5	A9 7E		LDA	#126	
364	19B7	8D 44 17		STA	CLK1T	
365	19BA	A9 27		LDA	#\$27	
366	19BC	8D 42 17		STA	SBD	RESET PB7=0
367	19BF	CA		DEX		
368	19C0	D0 DF		BNE	ONE1	
369	19C2	68		PLA		
370	19C3	60		RTS		
371						
372						
373						OUTPUT 0 TO TAPE
374						6 PULSES 207 MICROSEC EACH
375						
376	19C4	A2 06	ZRO	LDX	#\$06	
377	19C6	48		PHA		SAVX A
378	19C7	2C 47 17	ZRO1	BIT	CLKRDI	
379	19CA	10 FB		BPL	ZRO1	

CARD #	LOC	CODE	CARD		
380	190C	A9 03		LDA	#195
381	190E	8D 44 17		STA	CLK1T
382	19D1	A9 A7		LDA	#\$A7
383	19D3	8D 42 17		STA	SBD
384	19D6	2C 47 17	ZR02	BIT	CLKRDI
385	19D9	10 FB		BPL	ZR02
386	19DB	A9 03		LDA	#195
387	19DD	8D 44 17		STA	CLK1T
388	19E0	A9 27		LDA	#\$27
389	19E2	8D 42 17		STA	SBD
390	19E5	CA		DEX	
391	19E6	D0 DF		BNE	ZR01
392	19E8	68		PLA	
393	19E9	60		RTS	
394					
395					
396					
397	19EA	EE ED 17	INCVEB	INC	VEB+1
398	19ED	D0 03		BNE	INCVE1
399	19EF	EE EE 17		INC	VEB+2
400	19F2	60	INCVE1	RTS	
401					
402					
403					
404	19F3	20 24 1A	RDBYT	JSR	RDCHT
405	19F6	20 00 1A		JSR	PACKT
406	19F9	20 24 1A	RDBYT2	JSR	RDCHT
407	19FC	20 00 1A		JSR	PACKT
408	19FF	60		RTS	
409					
410					
411					
412					
413	1A00	09 30	PACKT	CMP	#\$30
414	1A02	30 1E		BMI	PACKT3
415	1A04	09 47		CMP	#\$47
416	1A06	10 1A		BPL	PACKT3
417	1A08	09 40		CMP	#\$40
418	1A0A	30 03		BMI	PACKT1
419	1A0C	18		CLC	
420	1A0D	69 09		ADC	#\$09
421	1A0F	2A	PACKT1	ROL	A
422	1A10	2A		ROL	A
423	1A11	2A		ROL	A
424	1A12	2A		ROL	A
425	1A13	A0 04		LDY	#\$04
426	1A15	2A	PACKT2	ROL	A
427	1A16	2E E9 17		ROL	SAVX
428	1A19	88		DEY	
429	1A1A	D0 F9		BNE	PACKT2
430	1A1C	A0 E9 17		LDA	SAVX
431	1A1F	A0 00		LDY	#\$00

SET PB7=1

RESET PB7=0

RESTORE A

SUB TO INC VEB+1,2

SUB TO READ BYTE FROM TAPE

PACK A=ASCII INTO SAVX
AS HEX DATA

Y=0 VALID HEX CHAR

CARD #	LOC	CODE	CARD		
432	1A21	60		RTS	Y=0 VALID HEX
433	1A22	C8	PACKT3	INY	Y=1 NOT HEX
434	1A23	60		RTS	
435				;	
436				;	GET 1 CHAR FROM TAPE AND RETURN
437				;	WITH CHAR IN A USE SAVX+1 TO ASM CHAR
438				;	
439	1A24	3E EB 17	RDCHT	STX SAVX+2	
440	1A27	A2 08		LDX #B08	READ 8 BITS
441	1A29	20 41 1A	RDCHT1	JSR RDBIT	GET NEXT DATA BIT
442	1A2C	4E 5A 17		LSR SAVX+1	RIGHT SHIFT CHAR
443	1A2F	0D 5A 17		ORA SAVX+1	OR IN SIGN BIT
444	1A32	8D 6A 17		STA SAVX+1	REPLACE CHAR
445	1A35	CA		DEX	
446	1A36	D0 F1		BNE RDCHT1	
447				;	
448	1A38	AD 5A 17		LDA SAVX+1	MOVE CHAR INTO A
449	1A3B	2A		ROL A	SHIFT OFF PARITY
450	1A3C	4A		LSR A	
451	1A3D	AE EB 17		LDX SAVX+2	
452	1A40	60		RTS	
453				;	
454				;	THIS SUB GETS ONE BIT FROM
455				;	TAPE AND RETURNS IT IN SIGN OF A
456				;	
457	1A41	2C 42 17	RDBIT	BIT SBD	WAIT FOR END OF START BIT
458	1A44	10 FB		BPL RDBIT	
459	1A46	AD 46 17		LDA CLKRDT	GET START BIT TIME
460	1A49	A0 FF		LDY #BFF	A=256-T1
461	1A4B	8C 46 17		STY CLK64T	SET UP TIMER
462				;	
463	1A4E	A0 14		LDY #B14	
464	1A50	98	RDBIT3	DEY	DELAY 100 MICROSEC
465	1A51	D0 FD		BNE RDBIT3	
466				;	
467	1A53	2C 42 17	RDBIT2	BIT SBD	WAIT FOR NEXT START BIT
468	1A56	30 FB		BMI RDBIT2	
469				;	
470	1A58	38		SEC	
471	1A59	ED 46 17		SBC CLKRDT	(256-T1)-(256-T2)=T2-T1
472	1A5C	A0 FF		LDY #BFF	
473	1A5E	8C 46 17		STY CLK64T	SET UP TIMER FOR NEXT BIT
474				;	
475	1A61	A0 07		LDY #B07	
476	1A63	88	RDBIT4	DEY	DELAY 50 MICROSEC
477	1A64	D0 FD		BNE RDBIT4	
478				;	
479	1A66	49 FF		EOR #BFF	COMPLEMENT SIGN OF A
480	1A68	29 80		AND #B80	MASK ALL EXCEPT SIGN
481	1A6A	60		RTS	

CARD #	LOC	CODE	CARD
483			;
484			;
485			DIAGNOSTICS
486			MEMORY
487			PLLCAL
488			;
489			;
490			PLLCAL OUTPUT 166 MICROSEC
491			PULSE STRING
492			;
493	1A6B	A9 27	PLLCAL LDA #27
494	1A6D	8D 42 17	STA SBD TURN OFF DATIN PB5=1
495	1A70	A9 BF	LDA #BF CONVERT PB7 TO OUTPUT
496	1A72	8D 43 17	STA PBDD
497			;
498	1A75	2C 47 17	PLL1 BIT CLKRDI
499	1A78	10 FB	BPL PLL1
500	1A7A	A9 9A	LDA #154 WAIT 166 MICRO SEC
501	1A7C	8D 44 17	STA CLK1T
502	1A7F	A9 A7	LDA #A7 OUTPUT PB7=1
503	1A81	8D 42 17	STA SBD
504			;
505	1A84	2C 47 17	PLL2 BIT CLKRDI
506	1A87	10 FB	BPL PLL2
507	1A89	A9 9A	LDA #154
508	1A8B	8D 44 17	STA CLK1T
509	1A8E	A9 27	LDA #27 PB7=0
510	1A90	8D 42 17	STA SBD
511	1A93	4C 75 1A	JMP PLL1
512			;
513			;
514			INTERRUPTS PAGE 27
515			;
516	1A96		◆◆◆\$0164 RESERVED FOR TEST
517	1BFA	6B 1A	NMIP27 .WORD PLLCAL
518	1BFC	6B 1A	RSTP27 .WORD PLLCAL
519	1BFE	6B 1A	IRQP27 .WORD PLLCAL
520			;

CARD #	LOC	CODE	CARD			
522						
523						
524						
525						
526			666666	555555	333333	000000
527			6	5	3	0 0
528			6	5	3	0 0
529			666666	555555	333333	0 0
530			6 6	5	3	0 0
531			6 6	5	3	0 0
532			666666	555555	333333	000000
533						
534						
535						
536				000000	000000	222222
537				0 0	0 0	2
538			-----	0 0	0 0	2
539			-----	0 0	0 0	222222
540			-----	0 0	0 0	2
541				0 0	0 0	2
542				000000	000000	222222
543						

CARD #	LOC	CODE	CARD
545			:
546			:
547			:
548			:
549			:
550			:
551			:
552			:
553			:
554			:
555			:
556			:
557			:
558			:
559			:
560			:
561			:
562			:
563			:
564			:
565			:
566			:
567			:
568			:
569			:
570			:
571			:
572			:
573			:
574			:
575			:
576			:
577			:
578			:
579			:
580			:
581			:
582			:

COPYRIGHT
 MOS TECHNOLOGY INC.
 DATE OCT 13 1975 REV E

KIM :TTY INTERFACE
 :KEYBOARD INTERFACE
 :7 SEG 6 DIGIT DISPLAY

TTY CMDS:

G GOEXEC
 CR OPEN NEXT CELL
 LF OPEN PREV. CELL
 . MODIFY OPEN CELL
 SP OPEN NEW CELL
 L LOAD (OBJECT FORMAT)
 Q DUMP FROM OPEN CELL ADDR TO HI LIMIT
 RO RUB OUT - RETURN TO START (KIM)
 ((ALL ILLEGAL CHAR ARE IGNORED))

KEYBOARD CMDS:

ADDR SETS MODE TO MODIFY CELL ADDRESS
 DATA SETS MODE TO MODIFY DATA IN OPEN CELL
 STEP INCREMENTS TO NEXT CELL
 RST SYSTEM RESET
 RUN GOEXEC
 STOP \$1000 CAN BE LOADED INTO NMIV TO
 USE STOP FEATURE
 PC DISPLAY PC

CLOCK IS NOT DISABLED IN SIGMA 1

CARD #	LOC	CODE	CARD			
584	1C00			◆=\$1C00		
585				;		
586				;		
587	1C00	85 F3	SAVE	STA	ACC	KIM ENTRY VIA STOP (NMI)
588	1C02	68		PLA		OR BRK (IRQ)
589	1C03	85 F1		STA	PREG	
590	1C05	68	SAVE1	PLA		KIM ENTRY VIA JSR (A LOST)
591	1C06	85 EF		STA	PCL	
592	1C08	85 FA		STA	POINTL	
593	1C0A	68		PLA		
594	1C0B	85 F0		STA	PCH	
595	1C0D	85 FB		STA	POINTH	
596	1C0F	84 F4	SAVE2	STY	YREG	
597	1C11	86 F5		STX	XREG	
598	1C13	8A		TSX		
599	1C14	86 F2		STX	SPUSER	
600	1C16	20 88 1E		JSR	INITS	
601	1C19	4C 4F 1C		JMP	START	
602				;		
603	1C1C	6C FA 17	NMIT	JMP	(NMIV)	NON-MASKABLE INTERRUPT TRAP
604	1C1F	6C FE 17	IRQT	JMP	(IRQV)	INTERRUPT TRAP
605				;		
606	1C22	A2 FF	RST	LDX	#\$FF	KIM ENTRY VIA RST
607	1C24	9A		TXS		
608	1C25	86 F2		STX	SPUSER	
609	1C27	20 88 1E		JSR	INITS	
610				;		
611				;		
612	1C2A	A9 FF	DETCPS	LDA	#\$FF	COUNT START BIT
613	1C2C	8D F3 17		STA	CNTH30	ZERO CNTH30
614	1C2F	A9 01		LDA	#\$01	MASK HI ORDER BITS
615	1C31	2C 40 17	DET1	BIT	SAD	TEST
616	1C34	D0 19		BNE	START	KEYBD SSM TEST
617	1C36	30 F9		BMI	DET1	START BIT TEST
618	1C38	A9 FC		LDA	#\$FC	
619	1C3A	18	DET3	CLC		THIS LOOP COUNTS
620	1C3B	69 01		ADC	#\$01	THE START BIT TIME
621	1C3D	90 03		BCC	DET2	
622	1C3F	EE F3 17		INC	CNTH30	
623	1C42	AC 40 17	DET2	LDY	SAD	CHECK FOR END OF START BIT
624	1C45	10 F3		BPL	DET3	
625	1C47	8D F2 17		STA	CNTL30	
626	1C4A	A2 09		LDX	#\$08	
627	1C4C	20 6A 1E		JSR	GET5	GET REST OF THE CHAR
628				;		TEST CHAR HERE
629				;		
630				;		
631				;		
632				;		
633				;		
634				;	MAKE TTY/KB SELECTION	
635				;		

CARD #	LOC	CODE	CARD			
636	1C4F	20 8C 1E	START	JSR	INIT1	
637	1C52	A9 01		LDA	#\$01	
638	1C54	2C 40 17		BIT	SAD	
639	1C57	00 1E		BNE	TTYKB	
640	1C59	20 2F 1E		JSR	CRLF	PRT CR LF
641	1C5C	A2 0A		LDX	#\$0A	TYPE OUT KIM
642	1C5E	20 31 1E		JSR	PRTST	
643	1C61	4C AF 1D		JMP	SHOW1	
644			;			
645	1C64	A9 00	CLEAR	LDA	#\$00	
646	1C66	85 F8		STA	INL	CLEAR INPUT BUFFER
647	1C68	85 F9		STA	INH	
648	1C6A	20 5A 1E	READ	JSR	GETCH	GET CHAR
649	1C6D	C9 01		CMP	#\$01	
650	1C6F	F0 06		BEQ	TTYKB	
651	1C71	20 AC 1F		JSR	PACK	
652	1C74	4C DB 1D		JMP	SCAN	
653			;			
654			;		MAIN ROTINE FOR KEY BOARD	
655			;		AND DISPLAY	
656			;			
657	1C77	20 19 1F	TTYKB	JSR	SCAND	IF A=0 NO KEY
658	1C7A	D0 D3		BNE	START	
659	1C7C	A9 01	TTYKB1	LDA	#\$01	
660	1C7E	2C 40 17		BIT	SAD	
661	1C81	F0 CC		BEQ	START	
662	1C83	20 19 1F		JSR	SCAND	
663	1C86	F0 F4		BEQ	TTYKB1	
664	1C88	20 19 1F		JSR	SCAND	
665	1C8B	F0 EF		BEQ	TTYKB1	
666			;			
667	1C8D	20 6A 1F	GETK	JSR	GETKEY	
668	1C90	C9 15		CMP	#\$15	
669	1C92	10 BB		BPL	START	
670	1C94	C9 14		CMP	#\$14	
671	1C96	F0 44		BEQ	PCCMD	DISPLAY PC
672	1C98	C9 10		CMP	#\$10	ADDR MODE=1
673	1C9A	F0 2C		BEQ	ADDRM	
674	1C9C	C9 11		CMP	#\$11	DATA MODE=1
675	1C9E	F0 2C		BEQ	DATAM	
676	1CA0	C9 12		CMP	#\$12	STEP
677	1CA2	F0 2F		BEQ	STEP	
678	1CA4	C9 13		CMP	#\$13	RUN
679	1CA6	F0 31		BEQ	GOV	
680	1CA8	0A	DATA	ASL	A	SHIFT CHAR INTO HIGH
681	1CA9	0A		ASL	A	ORDER NIBBLE
682	1CAA	0A		ASL	A	
683	1CAB	0A		ASL	A	
684	1CAC	85 FC		STA	TEMP	STORE IN TEMP
685	1CAE	A2 04		LDX	#\$04	
686	1CB0	A4 FF	DATA1	LDY	MODE	TEST MODE 1=ADDR
687	1CB2	D0 0A		BNE	ADDR	MODE=0 DATA

CARD #	LOC	CODE	CARD			
688	1CB4	B1 FA		LDA	(POINTL),Y	GET DATA
689	1CB6	06 FC		ASL	TEMP	SHIFT CHAR
690	1CB8	2A		ROL	A	SHIFT DATA
691	1CB9	91 FA		STA	(POINTL),Y	STORE OUT DATA
692	1CBB	4C C3 1C		JMP	DATA2	
693				;		
694	1CBE	0A	ADDR	ASL	A	SHIFT CHAR
695	1CBF	26 FA		ROL	POINTL	SHIFT ADDR
696	1CC1	26 FB		ROL	POINTH	SHIFT ADDR HI
697	1CC3	CA	DATA2	DEX		
698	1CC4	D0 EA		BNE	DATA1	DO 4 TIMES
699	1CC6	F0 08		BEQ	DATAM2	EXIT HERE
700				;		
701	1CC8	A9 01	ADDRM	LDA	#\$01	
702	1CCA	D0 02		BNE	DATAM1	
703				;		
704	1CCC	A9 00	DATAM	LDA	#\$00	
705	1CCE	85 FF	DATAM1	STA	MODE	
706	1CD0	4C 4F 1C	DATAM2	JMP	START	
707				;		
708	1CD3	20 63 1F	STEP	JSR	INCPT	
709	1CD6	4C 4F 1C		JMP	START	
710				;		
711	1CD9	4C C8 1D	GOV	JMP	GOEXEC	
712				;		
713				;		
714				;	DISPLAY PC BY MOVING	
715				;	PC TO POINT	
716				;		
717	1CDC	A5 EF	PCCMD	LDA	PCL	
718	1CDE	85 FA		STA	POINTL	
719	1CE0	A5 F0		LDA	PCH	
720	1CE2	85 FB		STA	POINTH	
721	1CE4	4C 4F 1C		JMP	START	
722				;		
723				;	LOAD PAPER TAPE FROM TTY	
724				;		
725	1CE7	20 5A 1E	LOAD	JSR	GETCH	LOOK FOR FIRST CHAR
726	1CEA	C9 3B		CMP	#\$3B	SMICOLON
727	1CEC	D0 F9		BNE	LOAD	
728	1CEE	A9 00	LOADS	LDA	#\$00	
729	1CF0	85 F7		STA	CHKSUM	
730	1CF2	85 F6		STA	CHKHI	
731				;		
732	1CF4	20 9D 1F		JSR	GETBYT	GET BYTE CNT
733	1CF7	AA		TAX		SAVE IN X INDEX
734	1CF8	20 91 1F		JSR	CHK	COMPUTE CHKSUM
735				;		
736	1CFB	20 9D 1F		JSR	GETBYT	GET ADDRESS HI
737	1CFE	85 FB		STA	POINTH	
738	1D00	20 91 1F		JSR	CHK	
739	1D03	20 9D 1F		JSR	GETBYT	GET ADDRESS LO

CARD #	LOC	CODE	CARD			
740	1D06	95 FA		STA	POINTL	
741	1D08	20 91 1F		JSR	CHK	
742						
743	1D0B	8A		TXA		IF CNT=0 DONT
744	1D0C	F0 0F		BEQ	LOAD3	GET ANY DATA
745						
746	1D0E	20 9D 1F	LOAD2	JSR	GETBYT	GET DATA
747	1D11	91 FA		STA	(POINTL),Y	STORE DATA
748	1D13	20 91 1F		JSR	CHK	
749	1D16	20 63 1F		JSR	INCPT	NEXT ADDRESS
750	1D19	CA		DEX		
751	1D1A	D0 F2		BNE	LOAD2	
752	1D1C	E8		INX		X=1 DATA RECORD
753						X=0 LAST RECORD
754	1D1D	20 9D 1F	LOAD3	JSR	GETBYT	COMPARE CHKSUM
755	1D20	C5 F6		CMP	CHKHI	
756	1D22	D0 17		BNE	LOADE1	
757	1D24	20 9D 1F		JSR	GETBYT	
758	1D27	C5 F7		CMP	CHKSUM	
759	1D29	D0 13		BNE	LOADER	
760						
761	1D2B	8A		TXA		X=0 LAST RECORD
762	1D2C	D0 B9		BNE	LOAD	
763						
764	1D2E	A2 0C	LOAD7	LDX	#\$0C	X-OFF KIM
765	1D30	A9 27	LOAD8	LDA	#\$27	
766	1D32	8D 42 17		STA	SBD	DISABLE DATA IN
767	1D35	20 31 1E		JSR	PRTST	
768	1D38	4C 4F 1C		JMP	START	
769						
770	1D3B	20 9D 1F	LOADE1	JSR	GETBYT	DUMMY
771	1D3E	A2 11	LOADER	LDX	#\$11	X-OFF ERR KIM
772	1D40	D0 EE		BNE	LOAD8	
773						
774						
775						
776						
777						
778	1D42	A9 00	DUMP	LDA	#\$00	
779	1D44	85 F8		STA	INL	
780	1D46	85 F9		STA	INH	CLEAR RECORD COUNT
781	1D48	A9 00	DUMP0	LDA	#\$00	
782	1D4A	85 F6		STA	CHKHI	CLEAR CHKSUM
783	1D4C	85 F7		STA	CHKSUM	
784						
785	1D4E	20 2F 1E	DUMP1	JSR	CRLF	PRINT CR LF
786	1D51	A9 3B		LDA	#\$3B	PRINT SMICOLON
787	1D53	20 A0 1E		JSR	DUTCH	
788	1D56	A5 FA		LDA	POINTL	TEST POINT GT OR ET
789	1D58	CD F7 17		CMP	EAL	HI LIMIT GO TO EXIT
790	1D5B	A5 FB		LDA	POINTH	
791	1D5D	ED F8 17		SBC	EAH	

CARD #	LOC	CODE	CARD		
792	1D60	90 18		BCC	DUMP4
793					
794	1D62	A9 00		LDA	#\$00 PRINT LAST RECORD
795	1D64	20 3B 1E		JSR	PRTBYT 0 BYTES
796	1D67	20 0C 1F		JSR	OPEN
797	1D6A	20 1E 1E		JSR	PRTPNT
798					
799	1D6D	A5 F6		LDA	CHKHI PRINT CHKSUM
800	1D6F	20 3B 1E		JSR	PRTBYT FOR LAST RECORD
801	1D72	A5 F7		LDA	CHKSUM
802	1D74	20 3B 1E		JSR	PRTBYT
803	1D77	4C 64 1C		JMP	CLEAR
804					
805	1D7A	A9 18	DUMP4	LDA	#\$18 PRINT 24 BYTE CNT
806	1D7C	9A		TAX	SAVE AS INDEX
807	1D7D	20 3B 1E		JSR	PRTBYT
808	1D80	20 91 1F		JSR	CHK
809	1D83	20 1E 1E		JSR	PRTPNT
810					
811	1D86	A0 00	DUMP2	LDY	#\$00 PRINT 24 BYTES
812	1D88	B1 FA		LDA	(POINTL),Y GET DATA
813	1D8A	20 3B 1E		JSR	PRTBYT PRINT DATA
814	1D8D	20 91 1F		JSR	CHK COMP CHKSUM
815	1D90	20 63 1F		JSR	INCPY INCREMENT POINT
816	1D93	CA		DEX	
817	1D94	D0 F0		BNE	DUMP2
818					
819	1D96	A5 F6		LDA	CHKHI PRINT CHKSUM
820	1D98	20 3B 1E		JSR	PRTBYT
821	1D9B	A5 F7		LDA	CHKSUM
822	1D9D	20 3B 1E		JSR	PRTBYT
823	1DA0	E6 F8		INC	INL INCREMENT RECORD CNT
824	1DA2	D0 02		BNE	DUMP3
825	1DA4	E6 F9		INC	INH
826	1DA6	4C 48 1D	DUMP3	JMP	DUMP0
827					
828	1DA9	20 0C 1F	SPACE	JSR	OPEN NEW CELL
829	1DAC	20 2F 1E	SHOW	JSR	CRLF PRINT CR LF
830	1DAF	20 1E 1E	SHOW1	JSR	PRTPNT
831	1DB2	20 9E 1E		JSR	OUTSP PRT SPACE
832	1DB5	A0 00		LDY	#\$00 PRINT DATA SPECIFIED
833	1DB7	B1 FA		LDA	(POINTL),Y BY POINT AD = LDA EXT
834	1DB9	20 3B 1E		JSR	PRTBYT
835	1DBC	20 9E 1E		JSR	OUTSP PRT SPACE
836	1DBF	4C 64 1C		JMP	CLEAR
837					
838	1DC2	20 63 1F	RTRN	JSR	INCPY OPEN NEXT CELL
839	1DC5	4C AC 1D		JMP	SHOW
840					
841	1DC8	A6 F2	GOEXEC	LDX	SPUSER
842	1DCA	9A		TXS	
843	1DCB	A5 FB		LDA	POINTH PROGRAM RUNS FROM

ARD #	LOC	CODE	CARD		
844	1DCD	48		PHA	OPEN CELL ADDRESS
845	1DCE	A5 FA		LDA POINTL	
846	1DD0	48		PHA	
847	1DD1	A5 F1		LDA PREG	
848	1DD3	48		PHA	
849	1DD4	A6 F5		LDX XREG	RESTORE REGS
850	1DD6	A4 F4		LDY YREG	
851	1DD8	A5 F3		LDA ACC	
852	1DDA	40		RTI	
853				;	
854	1DDB	C9 20	SCAN	CMP #20	OPEN CELL
855	1DDD	F0 CA		BEQ SPACE	
856	1DDF	C9 7F		CMP #7F	RUB OUT (KIM)
857	1DE1	F0 1B		BEQ STV	
858	1DE3	C9 0D		CMP #0D	NEXT CELL
859	1DE5	F0 DB		BEQ RTRN	
860	1DE7	C9 0A		CMP #0A	PREV CELL
861	1DE9	F0 1C		BEQ FEED	
862	1DEB	C9 2E		CMP #1	MODIFY CELL
863	1DED	F0 26		BEQ MODIFY	
864	1DEF	C9 47		CMP #1G	GO EXEC
865	1DF1	F0 D5		BEQ GOEXEC	
866	1DF3	C9 51		CMP #1Q	DUMP FROM OPEN CELL TO HI LIMIT
867	1DF5	F0 0A		BEQ DUMPV	
868	1DF7	C9 4C		CMP #1L	LOAD TAPE
869	1DF9	F0 09		BEQ LOADV	
870	1DFB	4C 6A 1C		JMP READ	IGNORE ILLEGAL CHAR
871				;	
872	1DFE	4C 4F 1C	STV	JMP START	
873	1E01	4C 42 1D	DUMPV	JMP DUMP	
874	1E04	4C E7 1C	LOADV	JMP LOAD	
875				;	
876	1E07	38		FEED SEC	
877	1E08	A5 FA		LDA POINTL	DEC DOUBLE BYTE
878	1E0A	E9 01		SBC #01	AT POINTL AND POINTH
879	1E0C	95 FA		STA POINTL	
880	1E0E	B0 02		BCS FEED1	
881	1E10	C6 FB		DEC POINTH	
882	1E12	4C AC 1D	FEED1	JMP SHOW	
883				;	
884	1E15	A0 00	MODIFY	LDY #00	GET CONTENTS OF INPUT BUFF
885	1E17	A5 F8		LDA INL	INL AND STOR IN LOC
886	1E19	91 FA		STA (POINTL),Y	SPECIFIED BY POINT
887	1E1B	4C C2 1D		JMP RTRN	
888				;	
889				;	END OF MAIN LINE

ARD #	LOC	CODE	CARD
891			; SUBROUTINES FOLLOW
892			;
893			;
894			;
895			; SUB TO PRINT POINTL,POINTH
896			;
897	1E1E	A5 FB	PRTPNT LDA POINTH
898	1E20	20 3B 1E	JSR PRTBYT
899	1E23	20 91 1F	JSR CHK
900	1E26	A5 FA	LDA POINTL
901	1E28	20 3B 1E	JSR PRTBYT
902	1E2B	20 91 1F	JSR CHK
903	1E2E	60	RTS
904			;
905			; PRINT STRING OF ASCII CHAR FROM
906			TOP+X TO TOP
907			;
908	1E2F	A2 07	CRLF LDX #\$07
909	1E31	BD D5 1F	PRTST LDA TOP,X
910	1E34	20 A0 1E	JSR OUTCH
911	1E37	0A	DEX
912	1E38	10 F7	BPL PRTST STOP ON INDEX ZERO
913	1E3A	60	PRT1 RTS
914			;
915			; PRINT 1 HEX BYTE AS TWO ASCII CHAR'S
916			;
917	1E3B	85 FC	PRTBYT STA TEMP
918	1E3D	4A	LSR A SHIFT CHAR RIGHT 4 BITS
919	1E3E	4A	LSR A
920	1E3F	4A	LSR A
921	1E40	4A	LSR A
922	1E41	20 4C 1E	JSR HEXTA CONVERT TO HEX AND PRINT
923	1E44	A5 FC	LDA TEMP GET OTHER HALF
924	1E46	20 4C 1E	JSR HEXTA CONVERT TO HEX AND PRINT
925	1E49	A5 FC	LDA TEMP RESTORE BYTE IN A AND RETURN
926	1E4B	60	RTS
927			;
928	1E4C	29 0F	HEXTA AND #\$0F MASK HI 4 BITS
929	1E4E	09 0A	CMP #\$0A
930	1E50	18	CLC
931	1E51	30 02	BMI HEXTA1
932	1E52	69 07	ADC #\$07 ALPHA HEX
933	1E55	69 30	HEXTA1 ADC #\$30 DEC HEX
934	1E57	4C A0 1E	JMP OUTCH PRINT CHAR
935			;
936			; GET 1 CHAR FROM TTY
937			; RETURN FROM SUB WITH CHAR IN A
938			; X IS PRESERVED AND Y RETURNED = FF
939			;
940	1E5A	86 FD	GETCH STX TMPX SAVE X REG
941	1E5C	A2 08	LDX #\$08 SET UP 8 BIT CNT
942	1E5E	A9 01	LDA #\$01

CARD #	LOC	CODE	CARD			
943	1E60	2C 40 17	GET1	BIT	SAD	
944	1E63	D0 22		BNE	GET6	
945	1E65	30 F9		BMI	GET1	WAIT FOR START BIT
946	1E67	20 D4 1E		JSR	DELAY	DELAY 1 BIT
947	1E6A	20 EB 1E	GET5	JSR	DEHALF	DELAY 1/2 BIT TIME
948	1E6D	AD 40 17	GET2	LDA	SAD	GET 8 BITS
949	1E70	29 80		AND	#\$80	MASK OFF LOW ORDER BITS
950	1E72	46 FE		LSR	CHAR	SHIFT RIGHT CHARACTER
951	1E74	05 FE		DRA	CHAR	
952	1E76	85 FE		STA	CHAR	
953	1E78	20 D4 1E		JSR	DELAY	DELAY 1 BIT TIME
954	1E7B	CA		DEX		
955	1E7C	D0 EF		BNE	GET2	GET NEXT CHAR
956	1E7E	20 EB 1E		JSR	DEHALF	EXIT THIS RTN
957			:			
958	1E81	A6 FD		LDX	TMPX	
959	1E83	A5 FE		LDA	CHAR	
960	1E85	2A		ROL	A	SHIFT OFF PARITY
961	1E86	4A		LSR	A	
962	1E87	60	GET6	RTS		
963			:			
964			:		INITIALIZATION FOR SIGMA	
965			:			
966	1E88	A2 01	INITS	LDX	#\$01	SET KB MODE TO ADDR
967	1E8A	86 FF		STX	MODE	
968			:			
969	1E8C	A2 00	INIT1	LDX	#\$00	
970	1E8E	8E 41 17		STX	PADD	FOR SIGMA USE SADD
971	1E91	A2 3F		LDX	#\$3F	
972	1E93	8E 43 17		STX	PBDD	FOR SIGMA USE SBDD
973	1E96	A2 07		LDX	#\$07	ENABLE DATA IN
974	1E98	8E 42 17		STX	SBD	OUTPUT
975	1E9B	D8		CLD		
976	1E9C	78		SEI		
977	1E9D	60		RTS		
978			:			
979			:		PRINT 1 CHAR CHAR=A	
980			:		X IS PRESERVED Y RETURNED = FF	
981			:		OUTSP PRINTS 1 SPACE	
982			:			
983	1E9E	A9 20	OUTSP	LDA	#\$20	
984	1EA0	85 FE	OUTCH	STA	CHAR	
985	1EA2	86 FD		STX	TMPX	
986	1EA4	20 D4 1E		JSR	DELAY	10/11 BIT CODE SYNC
987	1EA7	AD 42 17		LDA	SBD	START BIT
988	1EAA	29 FE		AND	#\$FE	
989	1EAC	9D 42 17		STA	SBD	
990	1EAF	20 D4 1E		JSR	DELAY	
991	1EB2	A2 08		LDX	#\$08	
992	1EB4	AD 42 17	OUT1	LDA	SBD	DATA BIT
993	1EB7	29 FE		AND	#\$FE	
994	1EB9	46 FE		LSR	CHAR	

D #	LOC	CODE	CARD
95	1EBB	69 00	ADC #00
96	1EBD	8D 42 17	STA SBD
97	1EC0	20 D4 1E	JSR DELAY
98	1EC3	CA	DEX
99	1EC4	D0 EE	BNE OUT1
00	1EC6	AD 42 17	LDA SBD STOP BIT
01	1EC9	09 01	DRA #01
02	1ECB	8D 42 17	STA SBD
03	1ECE	20 D4 1E	JSR DELAY STOP BIT
04	1ED1	A6 FD	LDX TMPX RESTORE INDEX
05	1ED3	60	RTS
06			;
07			;
08			DELAY 1 BIT TIME
09			AS DETERMEND BY DETCPS
10			;
11	1ED4	AD F3 17	DELAY LDA CNTH30 THIS LOOP SIMULATES THE
12	1ED7	8D F4 17	STA TIMH DETCPS SECTION AND WILL DELAY
13	1EDA	AD F2 17	LDA CNTL30 1 BIT TIME
14	1EDD	38	DE2 SEC
15	1EDE	E9 01	DE4 SBC #01
16	1EE0	B0 03	BCS DE3
17	1EE2	CE F4 17	DEC TIMH
18	1EE5	AC F4 17	DE3 LDY TIMH
19	1EE8	10 F3	BPL DE2
20	1EEA	60	RTS
21			;
22			;
23			DELAY HALF BIT TIME
24	1EEB	AD F3 17	DEHALF LDA CNTH30 DOUBLE RIGHT SHIFT OF DELAY
25	1EEE	8D F4 17	STA TIMH CONSTANT FOR A DIV BY 2
26	1EF1	AD F2 17	LDA CNTL30
27	1EF4	4A	LSR A
28	1EF5	4E F4 17	LSR TIMH
29	1EF8	90 E3	BCC DE2
30	1EFA	09 30	DRA #80
31	1EFC	B0 E0	BCS DE4
32			;
33			;
34			SUB TO DETERMINE IF KEY IS
35			DEPRESSED OR COMDION OF SSM
36			;
37			KEY NOT DEP OR TTY MODE A = 0
38			KEY DEP OR KB MODE A NOT ZERO
39			;
40			;
41	1EFE	A0 03	AK LDY #03 3 ROWS
42	1F00	A2 01	LDX #01 DIGIT 0
43			;
44	1F02	A9 FF	ONEKEY LDA #FF
45	1F04	8E 42 17	AK1 STX SBD OUTPUT DIGIT
46	1F07	E8	INX GET NXT DIGIT
47	1F08	E8	INX
48	1F09	2D 40 17	AND SAD INPUT SEGMENTS
49	1F0C	88	DEY
50	1F0D	D0 F5	BNE AK1

CARD #	LOC	CODE	CARD			
1047			:			
1048	1F0F	A0 07		LDY	#\$07	
1049	1F11	8C 42 17		STY	SBD	
1050			:			
1051	1F14	09 80		DRA	#\$80	
1052	1F16	49 FF		EOR	#\$FF	
1053	1F18	60		RTS		
1054			:			
1055			:	SUB	OUTPUT TO 7 SEGMENT DISPLAY	
1056			:			
1057	1F19	A0 00	SCAND	LDY	#\$00	GET DATA SPECIFIED
1058	1F1B	B1 FA		LDA	(POINTL),Y	BY POINT
1059	1F1D	85 F9		STA	INH	SET UP DISPLAY BUFFER
1060	1F1F	A9 7F	SCANDS	LDA	#\$7F	CHANGE SEG
1061	1F21	8D 41 17		STA	PADD	TO OUTPUT
1062			:			
1063	1F24	A2 09		LDX	#\$09	INIT DIGIT NUMBER
1064	1F26	A0 03		LDY	#\$03	OUTPUT 3 BYTES
1065			:			
1066	1F28	B9 F8 00	SCAND1	LDA	INL,Y	GET BYTE
1067	1F2B	4A		LSR	A	GET MSD
1068	1F2C	4A		LSR	A	
1069	1F2D	4A		LSR	A	
1070	1F2E	4A		LSR	A	
1071	1F2F	20 48 1F		JSR	CONVD	OUTPUT CHAR
1072	1F32	B9 F8 00		LDA	INL,Y	GET BYTE AGAIN
1073	1F35	29 0F		AND	#\$0F	GET LSD
1074	1F37	20 48 1F		JSR	CONVD	OUTPUT CHAR
1075	1F3A	88		DEY		SET UP FOR NXT BYTE
1076	1F3B	D0 EB		BNE	SCAND1	
1077	1F3D	8E 42 17		STX	SBD	ALL DIGITS OFF
1078	1F40	A9 00		LDA	#\$00	CHANGE SEG
1079	1F42	8D 41 17		STA	PADD	TO INPUTS
1080	1F45	4C FE 1E		JMP	AK	GET ANY KEY
1081			:			
1082			:		CONVERT AND DISPLAY HEX	
1083			:		USED BY SCAND ONLY	
1084			:			
1085	1F48	84 FC	CONVD	STY	TEMP	SAVE Y
1086	1F4A	A8		TAY		USE CHAR AS INDEX
1087	1F4B	B9 E7 1F		LDA	TABLE,Y	LOOK UP CONVERSION
1088	1F4E	A0 00		LDY	#\$00	TURN OFF SEGMENTS
1089	1F50	9C 40 17		STY	SAD	
1090	1F53	8E 42 17		STX	SBD	OUTPUT DIGIT ENABLE
1091	1F56	8D 40 17		STA	SAD	OUT PUT SEGMENTS
1092			:			
1093	1F59	A0 7F		LDY	#\$7F	DELAY 500 CYCLES APPROX.
1094	1F5B	88	CONVD1	DEY		
1095	1F5C	D0 FD		BNE	CONVD1	
1096			:			
1097	1F5E	E8		INX		GET NEXT DIGIT NUM
1098	1F5F	E8		INX		ADD 2

CARD #	LOC	CODE	CARD			
1099	1F60	A4 FC		LDY	TEMP	RESTORE Y
1100	1F62	60		RTS		
1101				;		
1102				;	SUB TO INCREMENT POINT	
1103				;		
1104	1F63	E6 FA	INCPT	INC	POINTL	
1105	1F65	D0 02		BNE	INCPT2	
1106	1F67	E6 FB		INC	POINTH	
1107	1F69	60	INCPT2	RTS		
1108				;		
1109				;	GET KEY FROM KEY BOARD	
1110				;	RETURN WITH A=KEY VALUE	
1111				;	A GT. 15 THEN ILLEGAL OR NO KEY	
1112				;		
1113				;		
1114	1F6A	A2 21	GETKEY	LDX	#\$21	START AT DIGIT 0
1115	1F6C	A0 01	GETKEY5	LDY	#\$01	GET 1 ROW
1116	1F6E	20 02 1F		JSR	ONEKEY	
1117	1F71	D0 07		BNE	KEYIN	A=0 NO KEY
1118	1F73	E0 27		CPX	#\$27	TEST FOR DIGT 2
1119	1F75	D0 F5		BNE	GETKEY5	
1120	1F77	A9 15		LDA	#\$15	15=NO KEY
1121	1F79	60		RTS		
1122	1F7A	A0 FF	KEYIN	LDY	#\$FF	
1123	1F7C	0A	KEYIN1	ASL	A	SHIFT LEFT
1124	1F7D	B0 03		BCS	KEYIN2	UNTIL Y=KEY NUM
1125	1F7F	C8		INY		
1126	1F80	10 FA		BPL	KEYIN1	
1127	1F82	8A	KEYIN2	TXA		
1128	1F83	29 0F		AND	#\$0F	MASK MSD
1129	1F85	4A		LSR	A	DIV. BY 2
1130	1F86	AA		TAX		
1131	1F87	98		TYA		
1132	1F88	10 03		BPL	KEYIN4	
1133	1F8A	18	KEYIN3	CLC		
1134	1F8B	69 07		ADC	#\$07	MULT (X-1) TIMES A
1135	1F8D	CA	KEYIN4	DEX		
1136	1F8E	D0 FA		BNE	KEYIN3	
1137	1F90	60		RTS		
1138				;		
1139				;	SUB TO COMPUTE CHECK SUM	
1140				;		
1141	1F91	18	CHK	CLC		
1142	1F92	65 F7		ADC	CHKSUM	
1143	1F94	85 F7		STA	CHKSUM	
1144	1F96	A5 F6		LDA	CHKHI	
1145	1F98	69 00		ADC	#\$00	
1146	1F9A	85 F6		STA	CHKHI	
1147	1F9C	60		RTS		
1148				;		
1149				;	GET 2 HEX CHAR'S AND PACK	
1150				;	INTO INL AND INH	

CARD #	LOC	CODE	CARD		
1151			:	X PRESERVED	Y RETURNED = 0
1152			:	NON HEX CHAR	WILL BE LOADED AS NEAREST HEX EQU
1153			:		
1154	1F9D	20 5A 1E	GETBYT	JSR	GETCH
1155	1FA0	20 AC 1F		JSR	PACK
1156	1FA3	20 5A 1E		JSR	GETCH
1157	1FA6	20 AC 1F		JSR	PACK
1158	1FA9	A5 F8		LDA	INL
1159	1FAB	60		RTS	
1160			:		
1161			:	SHIFT CHAR IN A INTO	
1162			:	INL AND INH	
1163			:		
1164	1FAC	C9 30	PACK	CMP	#\$30 CHECK FOR HEX
1165	1FAE	30 1B		BMI	UPDAT2
1166	1FB0	C9 47		CMP	#\$47 NOT HEX EXIT
1167	1FB2	10 17		BPL	UPDAT2
1168	1FB4	C9 40	HEXNUM	CMP	#\$40 CONVERT TO HEX
1169	1FB6	30 03		BMI	UPDATE
1170	1FB8	18	HEXALP	CLC	
1171	1FB9	69 09		ADC	#\$09
1172	1FBB	2A	UPDATE	ROL	A
1173	1FBC	2A		ROL	A
1174	1FBD	2A		ROL	A
1175	1FBE	2A		ROL	A
1176	1FBF	A0 04		LDY	#\$04 SHIFT INTO I/O BUFFER
1177	1FC1	2A	UPDAT1	ROL	A
1178	1FC2	26 F8		ROL	INL
1179	1FC4	26 F9		ROL	INH
1180	1FC6	88		DEY	
1181	1FC7	D0 F8		BNE	UPDAT1
1182	1FC9	A9 00		LDA	#\$00 A=0 IF HEX NUM
1183	1FCB	60	UPDAT2	RTS	
1184			:		
1185	1FCC	A5 F8	OPEN	LDA	INL MOVE I/O BUFFER TO POINT
1186	1FCE	85 FA		STA	POINTL
1187	1FD0	A5 F9		LDA	INH TRANSFER INH- POINTH
1188	1FD2	85 FB		STA	POINTH
1189	1FD4	60		RTS	
1190			:		
1191			:		
1192			:	END OF SUBROUTINES	

```

CARD # LOC      CODE      CARD
1194
1195           ;          TABLES
1196           ;
1197 1FD5 00      TOP      .BYTE $00,$00,$00,$00,$00,$00,$0A,$0D,'MIK'
1197 1FD6 00
1197 1FD7 00
1197 1FD8 00
1197 1FD9 00
1197 1FDA 00
1197 1FDB 0A
1197 1FDC 0D
1197 1FDD 4D 49 4B
1198 1FE0 20      .BYTE ' ', $13, 'RRE', ' ', $13
1198 1FE1 13
1198 1FE2 52 52 45
1198 1FE5 20
1198 1FE6 13
1199           ;
1200           ;          TABLE HEX TO 7 SEGMENT
1201           ;          0 1 2 3 4 5 6 7
1202 1FE7 BF      TABLE .BYTE $BF,$86,$DB,$CF,$E6,$ED,$FD,$87
1202 1FE8 86
1202 1FE9 DB
1202 1FEA CF
1202 1FEB E6
1202 1FEC ED
1202 1FED FD
1202 1FEE 87
1203           ;          8 9 A B C D E F
1204 1FEF FF      .BYTE $FF,$EF,$F7,$FC,$B9,$DE,$F9,$F1
1204 1FF0 EF
1204 1FF1 F7
1204 1FF2 FC
1204 1FF3 B9
1204 1FF4 DE
1204 1FF5 F9
1204 1FF6 F1

```

```

CARD # LOC      CODE      CARD
1206           ;
1207           ;
1208           ;
1209           ;
1210           ;          INTERRUPT VECTORS
1211           ;
1212 1FF7           ◆=$1FFA
1213 1FFA 10 10      NMIENT .WORD NMIT
1214 1FFC 22 10      RSTENT .WORD RST
1215 1FFE 1F 10      IRQENT .WORD IRQT
1216           .END

```

END OF MOS/TECHNOLOGY 650X ASSEMBLY VERSION 4
NUMBER OF ERRORS = 0, NUMBER OF WARNINGS = 0

SYMBOL TABLE

SYMBOL	VALUE	LINE	DEFINED	CROSS-REFERENCES							
ACC	00F3	76	587	851							
ADDR	1CBE	694	687								
ADDRM	1CC8	701	673								
AK	1EFE	1037	1080								
AK1	1F04	1041	1046								
CHAR	00FE	90	950	951	952	959	984	994			
CHK	1F91	1141	734	738	741	748	808	814	899	902	
CHKH	17E8	97	158	265	289	299	301				
CHKHI	00F6	82	730	755	782	799	819	1144	1146		
CHKL	17E7	96	156	262	288	297	298				
CHKSUM	00F7	83	729	758	783	801	821	1142	1143		
CHKT	194C	295	234	237	242	244	256	308			
CHT1	1982	336	344								
CHT2	198E	341	338								
CHT3	1991	342	340								
CLEAR	1C64	645	803	836							
CLKKT	1747	65	◆◆◆◆								
CLKRDI	1747	66	355	361	378	384	498	505			
CLKRDT	1746	67	459	471							
CLK1T	1744	62	358	364	381	387	501	508			
CLK64T	1746	64	461	473							
CLK8T	1745	63	◆◆◆◆								
CNTH30	17F3	101	613	622	1010	1022					
CNTL30	17F2	100	625	1012	1024						
CONVD	1F48	1085	1071	1074							
CONVD1	1F5B	1094	1095								
CRLF	1E2F	908	640	785	829						
DATA	1CA8	680	◆◆◆◆								
DATAM	1CCC	704	675								
DATAM1	1CCE	705	702								
DATAM2	1CD0	706	699								
DATA1	1CB0	686	698								
DATA2	1CC3	697	692								
DEHALF	1EEB	1022	947	956							
DELAY	1ED4	1010	946	953	986	990	997	1003			
DETCPS	1C2A	612	◆◆◆◆								
DET1	1C31	615	617								
DET2	1C42	623	621								
DET3	1C3A	619	624								
DE2	1EDD	1013	1018	1027							
DE3	1EE5	1017	1015								
DE4	1EDE	1014	1029								
DUMP	1D42	778	873								
DUMPT	1800	121	◆◆◆◆								
DUMPT1	1814	131	134								
DUMPT2	1833	148	177								
DUMPT3	1854	163	166								
DUMPT4	1865	173	152								
DUMPV	1E01	873	867								
DUMPO	1D48	781	826								
DUMP1	1D4E	785	◆◆◆◆								

SYMBOL	VALUE	LINE	DEFINED	CROSS-REFERENCES							
DUMP2	1D86	811	817								
DUMP3	1D86	826	824								
DUMP4	1D7A	805	792								
EAH	17F8	106	151	791							
EAL	17F7	105	149	789							
FEED	1E07	876	861								
FEED1	1E12	882	830								
GETBYT	1F9D	1154	732	736	739	746	754	757	770		
GETCH	1E5A	940	648	725	1154	1156					
GETK	1C8D	667	◆◆◆◆								
GETKEY	1F6A	1114	667								
GETKE5	1F6C	1115	1119								
GET1	1E60	943	945								
GET2	1E6D	948	955								
GET5	1E6A	947	627								
GET6	1E87	962	944								
GOEXEC	1DC8	841	711	865							
GOV	1CD9	711	679								
HEXALP	1FB8	1170	◆◆◆◆								
HEXNUM	1FB4	1168	◆◆◆◆								
HEXOUT	196F	323	314	316							
HEXTR	1E4C	938	922	924							
HEXTR1	1E55	933	931								
HEX1	1978	328	326								
ID	17F9	107	140	224	226						
INCPT	1F63	1104	708	749	815	939					
INCPT2	1F69	1107	1105								
INCVEB	19EA	397	176	258							
INCVE1	19F2	400	398								
INH	00F9	85	647	760	825	1059	1179	1187			
INITS	1E88	966	600	609							
INIT1	1E8C	969	636								
INL	00F8	84	646	779	823	885	1066	1072	1158	1178	1185
INTVEB	1932	281	123	185							
IRQENT	1FFE	1215	◆◆◆◆								
IRQP27	1BFE	519	◆◆◆◆								
IRQT	1C1F	604	1215								
IRQV	17FE	113	604								
KEYIN	1F7A	1122	1117								
KEYIN1	1F7C	1123	1126								
KEYIN2	1F82	1127	1124								
KEYIN3	1F8A	1133	1136								
KEYIN4	1F8D	1135	1132								
LOAD	1CE7	725	727	762	874						
LOADER	1D3E	771	759								
LOADE1	1D3B	770	756								
LOADS	1CEE	728	◆◆◆◆								
LOADT	1873	183	231								
LOADT4	18B5	216	221								
LOADT5	18D7	233	225	228							
LOADT6	18EC	241	230								
LOADT7	18F8	247	239	259							
LOADT8	1915	261	250								
LOADT9	1929	270	252	263	266						

SYMBOL	VALUE	LINE	DEFINED	CROSS-REFERENCES																	
LOADV	1E04	874	869																		
LOAD10	192B	271	268																		
LOAD11	18C2	223	218																		
LOAD12	190F	258	182																		
LOAD13	18FA	248	254																		
LOAD2	1D0E	746	751																		
LOAD3	1D1D	754	744																		
LOAD7	1D2E	764	◆◆◆◆																		
LOAD8	1D30	765	772																		
MODE	00FF	91	686	705	967																
MODIFY	1E15	884	863																		
NMIENT	1FFA	1213	◆◆◆◆																		
NMIP27	1BFA	517	◆◆◆◆																		
NMIT	1C1C	603	1213																		
NMIV	17FA	111	603																		
ONE	199E	353	336	339																	
ONEKEY	1F02	1040	1116																		
ONE1	19A1	355	356	368																	
ONE2	19B0	361	362																		
OPEN	1FCC	1185	796	828																	
OUTBT	1961	309	141	157	159																
OUTBTC	195E	308	144	146	174																
OUTCH	1EA0	984	787	910	934																
OUTCHT	197A	333	132	138	155	164															
OUTSP	1E9E	983	831	835																	
OUT1	1EB4	992	999																		
PACK	1FAC	1164	651	1155	1157																
PACKT	1A00	413	251	405	407																
PACKT1	1A0F	421	418																		
PACKT2	1A15	426	429																		
PACKT3	1A22	433	414	416																	
PADD	1741	59	970	1061	1079																
PBDD	1743	61	128	496	972																
PCCMD	1CDC	717	671																		
PCH	00F0	73	594	719																	
PCL	00EF	72	591	717																	
PLLCAL	1A6B	493	517	518	519																
PLL1	1A75	498	499	511																	
PLL2	1A84	505	506																		
POINTH	00FB	87	170	272	595	696	720	737	790	843	881	897									
			1106	1188																	
POINTL	00FA	86	169	271	592	688	691	695	718	740	747	786									
			812	833	845	877	879	886	900	1058	1104	1186									
PREG	00F1	74	589	847																	
PRTBYT	1E3B	917	795	800	802	807	813	820	822	834	898	901									
PRTPNT	1E1E	897	797	809	830																
PRTST	1E31	909	642	767	912																
PRT1	1E3A	913	◆◆◆◆																		
RDBIT	1A41	457	200	441	458																
RDBIT2	1A53	467	468																		
RDBIT3	1A50	464	465																		
RDBIT4	1A63	476	477																		
RDBYT	19F3	404	223	233	236	241	243	261	264												
RDBYT2	19F9	406	◆◆◆◆																		
RDCHT	1A24	439	209	216	248	404	406														
RDCHT1	1A29	441	446																		

INSTRUCTION COUNT

ADC	13
AND	9
ASL	7
BCC	4
BCS	5
BEQ	26
BIT	12
BMI	9
BNE	44
BPL	15
BRK	0
BVC	0
BVS	0
CLC	8
CLD	1
CLI	0
CLV	0
CMP	38
CPX	1
CPY	0
DEC	2
DEX	14
DEY	8
EOR	2
INC	7
INX	5
INY	2
JMP	31
JSR	115
LDA	108
LDX	29
LDY	25
LSR	22
NOP	0
ORA	6
PHA	5
PHP	0
PLA	5
PLP	0
ROL	18
RTI	1
RTS	28
SBC	5
SEC	3
SED	0
SEI	1
STA	81
STX	14
STY	7
TAX	3
TAY	3
TSX	1
TXA	3
TXS	2
TYA	4

SYMBOLS = 204 (LIMIT = 400)

BYTES = 1690 (LIMIT = 4096)

LINES = 1242 (LIMIT = 1500)

XREFS = 646 (LIMIT = 900)

STOP 0

NOTIZEN

NOTIZEN



commodore

Commodore Büromaschinen GmbH

Frankfurter Straße 171-175

6078 Neu-Isenburg

Telefon (0 61 02) * 80 03 · Telex 4185663 como d