

```

+-----+
| MCU | การอ่านข้อมูลจาก DS1820
| U07 | โดย อ.กำธร เรือนฝายภาค
+-----+

```

(1) กล่าวโดยทั่วไป

ไอซี DS1820 จากบริษัท dallas semiconductor เป็นไอซีที่มีขนาดเล็ก สามารถนำวัดอุณหภูมิได้อย่างแม่นยำ โดยมีขนาดตัวถังใกล้เคียงกับทรานซิสเตอร์เบอร์ 2SC458 สีดำ มี 3 ขา ถ้าหันเข้าหาตัวเรา ขาที่ 3 (ด้านขวาสุด) จะเป็นขาไฟเลี้ยง ใช้ไฟ +5V ขากลางเป็นขาข้อมูล เป็นได้ทั้งอินพุตและเอาต์พุต และขาสุดท้ายด้านซ้ายสุดเป็นขากาวัด ในกรณีที่ระบบของเราใช้ไอซีหลายตัว เราสามารถต่อขา data ของไอซีแต่ละตัวเข้าด้วยกันได้ เพราะว่าไอซีแต่ละตัวจะมีรหัสประจำตัวที่ไม่เหมือนกัน ทำให้ไมโครคอนโทรลเลอร์ติดต่อกับไอซีวัดอุณหภูมิตัวใดตัวหนึ่งได้ โดยที่ไม่มีการขัดแย้งในเรื่องการแย่งใช้สายข้อมูลเดียวกัน แต่ในที่นี้เราใช้ไอซีวัดอุณหภูมิเพียงตัวเดียว(single drop) จึงข้ามการขั้นตอนการตรวจสอบรหัสประจำตัวไปได้

```

+-----+
| DS1820 |
+-----+
                                     PIN assignment
                                     +----+
                                     |  |
front                               |  |          PIN 1 : Ground
view                                |  |          PIN 2 : Data in/out
                                     |  |          PIN 3 : +5V
                                     +----+
                                     |||
                                     |||          Manufacture : Dallas semiconductor
                                     |||          www.dalsemi.com
                                     123

```

การต่อ DS1820 เข้ากับ AT90S2313

```

=====
o +5V
  |   R1   +----- - - -
  *---/\/\---+   |
  3 |   4.7k |   |   AT90S2313
+-----+   |   |
|           | 2 | 13 |
| DS1820 |-----*-----|PB1
|           | data |
+-----+   |
  1 |           |
  --- GND   |

```

(2) การอ่านข้อมูลจาก DS1820

ในที่นี้จะอธิบายเฉพาะฟังก์ชัน DS1820 ซึ่งทำหน้าที่อ่านอุณหภูมิจาก DS1820 ค่าที่ได้จากฟังก์ชันนี้จะเป็นค่าอุณหภูมิ 0-127 องศา เก็บไว้ในรีจิสเตอร์ r16

ลำดับขั้นตอนการอ่านข้อมูลจาก DS1820

=====

1) ใช้ฟังก์ชัน Reset ไอซี DS1820 โดย

- 1.1 ให้ MCU ดึงขา data ของ DS1820 ที่ต่อกับขา PB1(dspin) ลงกราวด์ เป็นเวลา 600usec

```
FS_DS1820Reset:
    sbi    DDRB,    dspin        ; dspin=output
    cbi    PORTB,  dspin        ; pull down dspin to reset DS1820
    ldi    r16,    200          ; 600us delay
    rcall          F_usDelay    ; -
    rcall          F_usDelay    ; -
    rcall          F_usDelay    ; -
```

- 1.2 โดยการตอกลับขา(check device present) ของ DS1820 โดย
 สั่งให้ลอย(floating) ขา PB1 เป็นเวลา 100usec

```
sbi    PORTB,  dspin        ; pull dspin high
cbi    DDRB,  dspin        ; floating ds_pin
ldi    r16,    100          ; 100us delay
rcall          F_usDelay    ; -
```

- 1.3 โปรแกรมให้ PB1 เป็นอินพุต แล้วเคลียร์บิต t ของ SREG

```
cbi    DDRB,  dspin        ; dspin=input
clt                                ; assume device not present clear T
```

- 1.4 ถ้า PB1 เป็นลอจิก 1 แสดงว่าไม่พบไอซี DS1820 แต่ถ้าพบ DS1820 จะดึงขา PB1 ลงกราวด์ ถ้าคำสั่ง sbis จะตรวจสอบพบว่า PB1 เป็นลอจิก 0 ก็จะทำคำสั่ง set ดีโอให้บิต t ใน SREG เป็น 1 แต่ถ้าไม่ก็จะกระโดดข้ามไป บิต t จึงยังคงเป็น 0 เช่นเดิมเพื่อแสดงว่าไม่พบไอซี DS1820 ซึ่งอาจจะเกิดจากไอซี DS1820 เสีย หรือต่อสายไม่ถูกต้อง จากนั้นก็หน่วงเวลาไปอีก 600usec ก็เป็นอันสิ้นสุดการรีเซ็ตไอซี DS1820

```

sbis    PINB,    dspin          ; skip if dspin is set(high)
set     ; found device present set t bit
ldi     r16,    200             ; 600us delay
rcall   F_usDelay              ; -
rcall   F_usDelay              ; -
rcall   F_usDelay              ; -
ret     ;

```

- 2) ส่งคำสั่ง skip rom คือ 0b11001100 ออกไปยัง DS1820 เพื่อข้ามขั้นตอนการตรวจสอบรหัสประจำตัวไอซี ฟังก์ชันย่อย(SubFunction) DS1820Write จะรับผิดชอบในการคำสั่งนี้ออกไป

```

L_DS1820ReadData:                ;
ldi     r17,    0b11001100      ; # <skip rom> command,0
rcall   FS_DS1820Write         ; -

```

- 3) ส่งคำสั่ง convert T คือ 0b01000100 ออกไปเพื่อให้ DS1820 เปลี่ยนอุณหภูมิแล้วเก็บไว้ในตัวเองเป็นตัวเลขดิจิทัล ช่วงนี้ DS1820 จะดึงขา PB1 ลงกราวด์

```

ldi     r17,    0b01000100      ; # <convert T> command,
rcall   FS_DS1820Write         ; -

```

- 4) รอจนกระทั่ง convert T เสร็จ เรากทราบได้เพราะถ้า DS1820 ทำเสร็จก็จะปล่อยให้ขา PB1 เป็นลอจิก 1 เราจึงใช้คำสั่ง sbis โดยตรวจว่า PB1 เป็นลอจิก 1 หรือยัง ถ้ายังไม่เป็นก็จะวนอยู่ในหลูป L_DS1820Wait ต่อไป แต่ถ้า PB1 เป็นลอจิก 1 แสดงว่า DS1820 แปลงอุณหภูมิเสร็จแล้วก็จะกระโดดออกจากหลูปไปยังคำสั่ง cli

```

sei
L_DS1820Wait:                    ; wait until convert T compleat
cbi     DDRB,    dspin          ; check DS1820 conversion compleat
cbi     PORTB,   dspin          ; -
sbis    PINB,    dspin          ; -
rjmp    L_DS1820Wait           ; -

```

หมายเหตุ คำสั่ง sei ใส่ไว้เพื่อ enable การอินเตอร์รัพท์ของ
===== seven segment เพราะถ้าไม่ใส่ไว้ seven segment จะดับตลอด
ช่วงของการรูดอยนี้

- 5) ส่งคำสั่ง reset ไอซี DS1820 อีกครั้งหนึ่ง โดยเรียกใช้ฟังก์ชัน DS1820Reset จากนั้นส่งคำสั่ง skip rom ด้วยฟังก์ชัน DS1820Write และตามด้วยคำสั่ง read scratchpad คือ 0b10111110 คำสั่งนี้จะเป็นการอ่านค่าอุณหภูมิจาก DS1820 มายัง MCU

```

cli                                     ;
rcall      FS_DS1820Reset              ; reset DS1820 again
ldi        r17, 0b11001100            ; # <skip rom> command,0xCC
rcall      FS_DS1820Write              ; -
ldi        r17, 0b10111110            ; # <read scratchpad> command,0xBE
rcall      FS_DS1820Write              ; -

```

- 6) อ่านไบต์ที่หนึ่งเป็นค่าอุณหภูมิ 8 บิตแรก (low byte) และอ่านอีก
 ครั้งหนึ่งจะเป็น 8 บิตหลัง (high byte) ค่าที่อ่านได้จากฟังก์ชัน
 DS1820Read จะส่งกลับมาในรีจิสเตอร์ r19 เรานำไบต์ต่ำไปเก็บไว้ใน
 รีจิสเตอร์ r16 แล้วเลื่อนบิต r16 ไปทางขวาเพื่อกำจัดอุณหภูมิ 0.5 องศา
 ที่ไปดังนี้

```

สมมติให้ r16 = 01000111 เท่ากับ 35.5 องศา
          | | | | | | | |
          | | | | | | | | +-----> บิตนี้แสดงอุณหภูมิทศนิยม ตำแหน่ง
          | | | | | | | |          ที่หนึ่ง มีความละเอียด 0.5 องศา
          | | | | | | | |          ในที่นี้เท่ากับ 0.5 องศา
          ++++++-----> 7 บิตที่เหลือ เป็นอุณหภูมิในหลัก
                          หน่วย,สิบ และร้อย ในที่นี้อ่านอุณหภูมิ
                          ได้เท่ากับ 35 (100011)

```

ถ้า r16 = 01000110 เท่ากับ 35.0 องศา

ถ้า r16 = 11110111 เท่ากับ 123.5 องศา

เนื่องจากเราต้องการความละเอียดในระดับ 1 องศา ใช้คำสั่ง lsr
 (Logical Shift Right) ลบบิตที่แสดงทศนิยมทิ้งไป โดย

```

ก่อน      r16 = 11110111 เท่ากับ 123.5 องศา
หลังจากเลื่อนขวา r16 = 01111011 เท่ากับ 123
ค่าที่ได้ใน r16 หลังการเลื่อนสามารถส่งไปให้ seven segment แสดงผลได้
อย่างถูกต้อง

```

```

rcall      FS_DS1820Read              ; read low byte temperature
mov        r16, r19                   ;
lsr        r16                         ; destroy 1/2 degree
push       r16                         ;
rcall      FS_DS1820Read              ; read high byte temperature
;mov       TempHi, r19                 ;

```

สำหรับไบต์สูงที่แสดงเครื่องหมายของอุณหภูมิว่าเป็น (+) หรืออุณหภูมิต่ำที่ติดลบ (-) นั้น เราไม่ต้องการ จึงทำเป็น comment เสีย โดยการใส่ตัวอักษร ';' ไว้ข้างหน้าคำสั่ง mov อันนี้แล้วแต่ว่าท่านต้องการตรวจวัดอุณหภูมิที่ติดลบหรือไม่ ถ้าต้องการไบต์นี้จะมีความหมายดังนี้ ถ้าข้อมูลที่ได้จากฟังก์ชัน DS1820Read ใน r19 เป็น

```
r19 = xxxxxxx1 แสดงว่าอุณหภูมิต่ำกว่า 0 องศา(ติดลบ)
r19 = xxxxxxx0 แสดงว่าอุณหภูมิเป็นบวก
บิตที่แสดงด้วย x หมายถึงเป็น 0 หรือ 1 ก็ได้
```

- 7) สั่งให้ reset ไอซี DS1820 อีกครั้งหนึ่ง เป็นอันเสร็จขั้นตอนการอ่านค่าอุณหภูมิจาก DS1820

```
rcall          FS_DS1820Reset ; reset DS1820
```

(3) รายการอุปกรณ์

ไอซี DS1820	1	ตัว
ไอซี AT90S2313	1	ตัว
seven segment common cathode	2	ตัว

(4) โปรแกรม

อธิบายแต่ละฟังก์ชัน

=====

usDelay ใช้หน่วยเวลา(delay) เวลาที่หน่วยเป็นไมโครเซค ให้ค่าเวลาที่ต้องการหน่วยไว้ในรีจิสเตอร์ r16 แล้วเรียก(rcall) เข้ามาที่ฟังก์ชันนี้ ยกตัวอย่างเช่นต้องการหน่วยเวลาเท่ากับ 25us คำสั่งจะเป็นดังนี้

```
ldi    r16,    25
rcall          F_usDelay
```

msDelay ทำงานคล้ายกับฟังก์ชัน usDelay แต่เวลาที่หน่วยได้มีหน่วยเป็นมิลลิวินาที คำที่ต้องการหน่วยให้กำหนดไว้ใน r16 เช่นถ้าต้องการหน่วยเวลา 45ms

```
ldi    r16,    45
rcall          F_msDelay
```

OutSegment เป็นฟังก์ชันสำหรับแสดงผลออก seven segment โดยสามารถกำหนดตัวเลขที่ต้องการแสดงได้ผ่าน r16 และ digit ที่ต้องการแสดงผ่านทาง r17 เช่น ต้องการแสดงตัวเลข 7 ที่ digit 1

```
ldi    r16,    7
ldi    r17,    1
rcall          F_OutSegment
```

7Segment ฟังก์ชันนี้ใช้สำหรับแสดงผลออกทาง seven segment ได้ทีละ 3 digits โดยตัวเลขที่ต้องการแสดงให้ใส่มาใน D_7Seg การแสดงผลจะใช้ timer0 overflow interrupt ในการเรียกฟังก์ชันนี้ขึ้นมาทำงาน (สังเกตตรงท้ายฟังก์ชันจะจบด้วยคำสั่ง reti ไม่ใช่คำสั่ง ret) ดังนั้นจึงไม่ควรเรียกใช้ฟังก์ชันนี้เองด้วยคำสั่ง ดังนั้นถ้าต้องการให้ seven segment แสดงตัวเลขก็เพียงแต่เปลี่ยนค่าของ D_7Seg เท่านั้น เช่น ต้องการแสดงตัวเลข 107

```
ldi    D_7Seg, 107
```

DS1820 เป็นฟังก์ชันสำหรับอ่านอุณหภูมิจากไอซี DS1820 ที่ต่อกับ PB1 อุณหภูมิที่อ่านได้จะส่งกลับมาในรีจิสเตอร์ r16 เป็นค่าอุณหภูมิที่ไม่คิดเครื่องหมาย มีหน่วยเป็นองศาเซลเซียส ถ้าต้องการให้อ่านอุณหภูมิแล้วนำไปแสดงผลออกทาง seven segment ก็สามารถเขียนโปรแกรมได้ดังนี้

```
rcall          F_DS1820
ldi    D_7Seg, r16
```

```
+-----+
| อธิบายฟังก์ชันย่อย DS1820Read และ DS1820Write |
+-----+
```

```
+-----+
| DS1820Read | ใช้อ่านข้อมูล 8 บิตแบบอนุกรมจาก DS1820 ไปยัง MCU
+-----+ ข้อมูลที่อ่านได้จะบรรจุไว้ r19 เพื่อส่งกลับไปให้
ผู้เรียกฟังก์ชันนี้ต่อไป การทำงานของฟังก์ชันนี้จะเริ่มจาก
```

ให้ r17 เป็น 1 ทุกบิตแล้ว กำหนดตัวนับจำนวนบิต r18 ให้มีค่าเท่ากับ 8 (8 บิต)

```
FS_DS1820Read:          ;
    ldi    r17,    0b11111111    ; all dataout=0xFF for read
FS_DS1820Write:        ; r17=command
    ldi    r18,    8              ; BitCount=8
```

กำหนด PORTB ให้เป็นเอาต์พุต แล้วดึงขา dspin ซึ่งตอนนี้กำหนดให้เป็น PB1 ลงกราวด์ แล้วรอไปอีก 2us โดยเรียกฟังก์ชัน usDelay หมุนบิต r17 ไปทางขวาเข้า carry flag แล้วตรวจสอบว่าเป็น 1 หรือไม่ต้องเป็น 1 อยู่แล้วเพราะเราโหลด r17 ด้วย 11111111 ไว้แล้ว เมื่อพบว่าเป็น 1 ก็ให้ลอยขา dspin ด้วยคำสั่ง cbi DDRB,dspin แล้วหน่วงเวลาไปอีก 10us จากนั้นก็สั่งให้ carry flag เป็น 0 ด้วยคำสั่ง clc ไอซี DS1820 จะนำข้อมูลออกมาไว้บนขา data ถ้าข้อมูลเป็น 1 เราทำการเซ็ท carry flag ให้เป็น 1 แต่ถ้า data เป็น 0 ค่า carry flag ก็ยังคงเป็น 0 เหมือนเดิม จากนั้นเราก็นำเอาบิตข้อมูลจาก DS1820 ใน carry flag เข้าไปที่บิต 7 ของ r19 ด้วยคำสั่ง ror r19 แล้วหน่วงเวลาไปอีก 49us

```
L_DS1820Next1:
    sbi    DDRB,    dspin        ; set dspin as output
    cbi    PORTB,  dspin        ; pull down dspin
    ldi    r16,    2            ; 2us delay
    rcall          F_usDelay    ; -
    ror    r17                    ; shift right r17.0->carryflag
    brcc          L_DS1820Send0 ; if(carry flag==0) leave line low
    cbi    DDRB,    dspin        ; else pull up dspin go high
L_DS1820Send0:
    ldi    r16,    10           ; 10us delay
    rcall          F_usDelay    ;
    clc                    ; clear carry flag
    sbic    PINB,  dspin        ; skip if dspin==0
    sec                    ; - set carryflag
    ror    r19                    ; get input data bit to ds_in
    ldi    r16,    49           ; 49us delay
    rcall          F_usDelay    ; -
```

ดึงขา dspin ให้เป็นลอจิก 1 แล้วหน่วงเวลาต่ออีก 2us จากนั้นลดค่าตัวนับจำนวนบิตลง 1 ด้วยคำสั่ง dec r18 จากนั้นก็เช็คดูว่าอ่านครบ 8 บิตหรือยัง ด้วยคำสั่ง brne ถ้ายังก็กระโดดไปอ่านกำบิตต่อไปเข้ามา

```
cbi    DDRB,    dspin        ; pull up dspin backto high
ldi    r16,    2            ; 2us delay
rcall          F_usDelay    ;
dec    r18                    ; BitCount--
brne          L_DS1820Next1 ; else jump L_DS1820Next1
ret
```

ดังนั้นเมื่ออ่านข้อมูลเข้ามาแต่ละบิต ข้อมูลใน r19 ก็จะหมุนไปขวาทีละบิต ข้อมูลจะเข้าไปเรียงอยู่ใน r19 จนครบ 8 บิต แล้วจบฟังก์ชันนี้ที่คำสั่ง ret

+-----+
 | DS1820Write | ฟังก์ชันย่อยนี้ ใช้ในการส่งข้อมูลอนุกรม 8 บิต
 +-----+ จาก MCU ไปยัง DS1820 ค่าที่ต้องการส่งให้ใส่ไว้ใน
 r17 แล้วเรียกฟังก์ชันนี้ ด้วยคำสั่ง rcall FS_DS1820Write จะเห็นว่า
 ฟังก์ชันนี้ต่างกับฟังก์ชัน DS1820Read ตรงที่การเช็คค่า r17 เท่านั้น

ข้อมูล(command) จะส่งเข้ามาทาง r17 แล้วตั้งตัวนับบิต r18 ให้เท่ากับ
 8 แล้วโปรแกรมให้ dspin ของ PORTB เป็นเอาต์พุต แล้วดึง dspin ลงกราวด์
 จากนั้นหน่วงเวลา 2us แล้ว หมุนบิต r17 ไปทางขวาเข้า carry flag เพื่อนำ
 บิตใน carry flag ส่งออกไปให้ DS1820 โดยถ้า carry flag เป็น 0 ก็จะปล่อยให้
 dspin เป็น 0 ต่อไป แต่ถ้าเป็น 1 ก็จะทำให้ขา data ของ DS1820 เป็น 1
 ด้วยคำสั่ง cbi DDRB,dspin แล้วหน่วงเวลา 10us ตั้งแต่คำสั่ง
 clc PINB,dspin ไปจนถึงคำสั่ง ror r19 เป็นการอ่านค่าออกจาก DS1820
 ซึ่งจะกั๊งไว้ไม่ขออธิบายเพราะว่าตอนนี้เราไม่ได้ต้องการอ่านค่าออกมา
 จากนั้นก็หน่วงเวลาอีก 49us ดึงขา dspin ให้เป็น 1 แล้วหน่วงเวลาอีก 2us
 ลดค่า r18 ลง 1 แล้วตรวจสอบว่าเขียนครบ 8 บิตหรือยัง ถ้ายังก็ให้วนกลับไป
 ส่งบิตต่อไปอีก จนครบ 8 บิตแล้วออกจากฟังก์ชันย่อยนี้ด้วยคำสั่ง ret

```

FS_DS1820Write:                ; r17=command
    ldi    r18,    8           ; BitCount=8
L_DS1820Next1:                 ;
    sbi    DDRB,   dspin      ; set dspin as output
    cbi    PORTB,  dspin      ; pull down dspin
    ldi    r16,    2           ; 2us delay
    rcall   F_usDelay         ; -
    ror    r17                    ; shift right r17.0->carryflag
    brcc   L_DS1820Send0      ; if(carry flag==0) leave line low
    cbi    DDRB,   dspin      ; else pull up dspin go high
L_DS1820Send0:                 ; 10us delay
    ldi    r16,    10          ;
    rcall   F_usDelay         ;
    clc                                ; clear carry flag
    sbic   PINB,   dspin      ; skip if dspin==0
    sec                                ; - set carryflag
    ror    r19                    ; get input data bit to ds_in
    ldi    r16,    49          ; 49us delay
    rcall   F_usDelay         ; -
    cbi    DDRB,   dspin      ; pull up dspin backto high

    ldi    r16,    2           ; 2us delay
    rcall   F_usDelay         ;
    dec    r18                    ; BitCount--
    brne   L_DS1820Next1      ; else jump L_DS1820Next1
    ret
  
```



```

;*****
; AT90S2313
; i/o control,2 segment,2 switch
; copyright (c) 2001 by Gumtorn Ruanfaigad.Allright reserved.
; ~ XTAL      = 4.0MHz
; ~ Ucc       = 5v
; ~ MCU       = AT90S2313,Atmel corperation,www.atmel.com
;
;
;      -----
;      |*      \_/_/      |
;      |                      |
;      --|1RESET      VCC      20|--
;      --|2P0(RXD)    PB7(SCK) 19|--
;      --|3P1(TXD)    PB6(MISO)18|--
;      --|4XTAL2      PB5(MOSI)17|--
;      --|5XTAL1      PB4       16|--
;      --|6P2(INT0)   PB3(OC1) 15|--
;      --|7P3(INT1)   PB2       14|--
;      --|8P4(T0)     PB1(AIN1)13|--
;      --|9P5(T1)     P0(AINO)12|--
;      --|10GND      PD6(ICP) 11|--
;      |                      |
;      -----
;*****

.include      "2313def.inc"      ;
.DEVICE      AT90S2313           ;
.DSEG                          ; data segment begin hear
; =====
; register usage
; =====
      .equ    dspin    = PB1      ;
      .def    D_7Seg   = r21      ; 7 segment value (all 3 digits)
.CSEG                          ;
.ORG          0x0000            ;
; =====
; interrupt vector table
; =====
      rjmp   F_main            ; #0 RESET
      reti                          ; #1 INTO
      reti                          ; #2 INT1
      reti                          ; #3 TIMER1 CAPT11
      reti                          ; #4 TIMER1 COMP1

```

```

reti                                ; #5 TIMER1_OVF1
rcall    I_7Segment                 ; #6 TIMERO_OVFO
reti                                ; #7 UART,RX
reti                                ; #8 UART,UDRE
reti                                ; #9 UART,TX
reti                                ; #10 ANA_COMP

;=====
;Function OutSegment
;{rin) r16=number to display 0..9
;      r17=digit select,0b11101111=3 0b11110111=2 0b11111011=0
;{rout) none
;{rdel) r0,r16,r17,Z
;{port) PORTD[x6543210] (segment)
;
;      | | | | | | | | *** use with common cathode 7 segment only ***
;      | | | | | | | |
;      | | | | | | | | +-----+ +-----+ +-----+
;      | | | | | | | | PD0 -----g-| |----| |----| |
;      | | | | | | | | PD1 -----f-| - |----| - |----| - |
;      | | | | | | | | PD2 -----e-| | | |----| | | |----| | | |
;      | | | | | | | | PD3 -----d-| - |----| - |----| - |
;      | | | | | | | | PD4 -----c-| | | |----| | | |----| | | |
;      | | | | | | | | PD5 -----b-| - *|----| - *|----| - *|
;      +----- PD6 -----a-| |----| |----| |
;
;      +-----+ +-----+ +-----+
;      PORTB[76543210] (digits) | | |
;      | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
;      | | +---- digit 0 -----|-----|-----+
;      | +---- digit 1 -----|-----+
;      +----- digit 3 -----+
;
;=====
F_OutSeg:
push    r0                          ;
push    r16                         ;
push    r17                         ;
push    ZL                          ;
push    ZH                          ;
ldi     ZL,    LOW(LSegTab*2)        ; get seg table base address
ldi     ZH,    HIGH(LSegTab*2)      ; -
cpi     r17,   0                    ; if(digit=0)
brne    L_OutSegSkip1              ; else
ldi     r17,   0b11111011           ; then
rjmp    L_OutSegL1                  ; -

```

```

L_OutSegSkip1:                ;
    cpi    r17,    1           ; if(digit=1)
    brne   L_OutSegSkip2     ; else
    ldi    r17,    0b11110111 ; then
    rjmp   L_OutSegL1        ; -
L_OutSegSkip2:                ;
    cpi    r17,    2           ; if(digit=1)
    brne   L_OutSegExit     ; else
    ldi    r17,    0b11101111 ; then
    rjmp   L_OutSegL1        ; -
L_OutSegL1:                    ;
    cpi    r16,0             ; if(num==0)
    breq   L_OutSegL2       ; then jump to L_OutSegL2
    adiw   ZL,    2           ; else increase table offset
    subi   r16,1             ; - num=num-1
    rjmp   L_OutSegL1        ; - do it again
L_OutSegL2:                    ;
    lpm                               ; get program memory r0<-(Z)
    ldi    r16,    0b11111111 ; port D : all pin=output
    out    DDRD,   r16         ; -
    ldi    r16,    0b11111111 ; port B : all pin=output
    out    DDRB,   r16         ; -
    out    PORTB,  r17        ; select 7segment digit
    mov    r16,    r0         ; output number to 7segment
    out    PORTD,  r16        ; -
L_OutSegExit:                  ;
    ldi    r16,    5           ;
    rcall   F_msDelay         ;
    pop    ZH                 ;
    pop    ZL                 ;
    pop    r17                ;
    pop    r16                ;
    pop    r0                 ;
    ret                       ;

```

```

; =====
; 7segment lookup table
; =====
L_SegTab:
; xabcdefg
; number
.DW 0b01111110 ; 0 a
.DW 0b00110000 ; 1 ---
.DW 0b01101101 ; 2 f | | b
.DW 0b01111001 ; 3 | g |
.DW 0b00110011 ; 4 ---
.DW 0b01011011 ; 5 e | | c
.DW 0b01011111 ; 6 | |
.DW 0b01110000 ; 7 ---
.DW 0b01111111 ; 8 d
.DW 0b01111011 ; 9

;.....

;=====
;Function 7Segment
;{rin} D_7Seg=number to display (3 digits ,range 0 to 127)
;{rout} none
;{rdel} none
;{port} none
;=====
L_7Segment:
;
cli ; disable global interrupt
push r16 ;
push r17 ;
push r18 ;
mov r18, D_7Seg ; store number
ldi r16, 0 ; reset counter
L_7Segment3cal: ; digit 2 bin->decimal calculation
cpi r18, 100 ; -
brlt L_7Segment3dis ; -
inc r16 ; -
subi r18, 100 ; -
rjmp L_7Segment3cal ; -
L_7Segment3dis: ; -
ldi r17, 2 ; digit 2 selected
rcall F_OutSeg ; -
ldi r16, 0 ; -
L_7Segment2cal: ; digit 1 bin->decimal calculation
cpi r18, 10 ; -
brlt L_7Segment2dis ; -
inc r16 ; -

```

```

        subi    r18,    10           ; -
        rjmp   L_7Segment2cal      ; -
L_7Segment2dis:
        ldi    r17,    1           ; digit 1 selected
        rcall  F_OutSeg           ; -
        mov   r16,    r18          ; get number
        ldi    r17,    0           ; digit 0 selected
        rcall  F_OutSeg           ; -
        pop   r18                  ;
        pop   r17                  ;
        pop   r16                  ;
        sei                               ; global interrupt enable
        reti                               ;

;.....
;=====
;Function msDelay for MCU working at 4MHz
;{rin} r16=delay time (unit in millisec.) 0->255ms
;{rout} none
;{rdel} sreg,r16,r17,r18
;{port} none
;=====
F_msDelay:
        push   r16                 ;
        push   r17                 ;
        push   r18                 ;
        cpi    r16,    0           ;
        breq   L_msDelayExit       ;
L_msDelayL3:
        ldi    r17,    11          ; 11
L_msDelayL2:
        ldi    r18,    113         ; 113
L_msDelayL1:
        dec   r18                  ;
        brne  L_msDelayL1         ;
        dec   r17                  ;
        brne  L_msDelayL2         ;
        dec   r16                  ;
        brne  L_msDelayL3         ;
L_msDelayExit:
        pop   r18                  ;
        pop   r17                  ;
        pop   r16                  ;
        ret                               ;
;.....

```

```

;=====
;Function usDelay for MCU working at 4.43MHz
;{rin} r16=delay time (unit in microsec.) 0->255us
;{rout} none
;{rdel} r16
;{port} none
;=====
F_usDelay:
    push    r16
L_usDelayL1:
    dec     r16
    nop
    brne   L_usDelayL1
    pop     r16
    ret
;.....

;=====
;function DS1820
;{rin} none
;{rout} r16 = unsigned temperature value ('C)
;{rdel} r17,r18,r19
;
;          ::::::::::::::::::::
;          :: DS1820 schematic ::
;          ::::::::::::::::::::
;DS1820  ___          o 5V
;      |  |          |
;      |  |  +-----*
;front |  |  |  |
;view  |123|  |  / R1  -----
;      ---  |  \ 4.7k | .....
;      |||  |  /      | :AT90S2313:
;      ||+-----+  |  | .....
;      ||          |  13|
;      |+-----*-----|PB1
;      |      data      |
;      |                  |
;      --- GND          |
;      ///
;=====
F_DS1820:
    cli
    push   r17
    push   r18

```

```

    push    r19                ;
    rcall   FS_DS1820Reset    ;
    brts    L_DS1820ReadData;
    rjmp    L_DS1820Skip      ; exit this function
L_DS1820ReadData:
    ldi     r17, 0b11001100    ; # <skip rom> command,0xCC
    rcall   FS_DS1820Write    ; -
    ldi     r17, 0b01000100    ; # <convert T> command,0x44
    rcall   FS_DS1820Write    ; -
L_DS1820Wait:
    ; wait until convert T compleat
    cbi     DDRB, dspin        ; check DS1820 conversion compleat
    cbi     PORTB, dspin       ; -
    sbis    PINB, dspin        ; -
    rjmp    L_DS1820Wait      ; -
    cli
    rcall   FS_DS1820Reset    ; reset DS1820 again
    ldi     r17, 0b11001100    ; # <skip rom> command,0xCC
    rcall   FS_DS1820Write    ; -
    ldi     r17, 0b10111110    ; # <read scratchpad> command,0xBE
    rcall   FS_DS1820Write    ; -
    rcall   FS_DS1820Read     ; read low byte temperature

    mov     r16, r19           ;
    lsr     r16                 ; destroy 1/2 degree
    push    r16                 ;
    rcall   FS_DS1820Read     ; read high byte temperature
    ;mov    TempHi, r19         ;
    rcall   FS_DS1820Reset    ; reset DS1820
    pop     r16                 ;
    rjmp    L_DS1820Exit      ;
L_DS1820Skip:
    ;
    ldi     r16, 111           ; else return 111
L_DS1820Exit:
    ;
    pop     r19                 ;
    pop     r18                 ;
    pop     r17                 ;
    sei
    ; enable global interrupt
    ret
    ;

```

```

; =====
; subfunction DS1820 reset
; (rin) none
; (rout)T flag = 1(found DS1820)
; (rdel)r16
; (port)PORTB
; =====
FS_DS1820Reset:
;
    sbi    DDRB,    dspin    ; dspin=output
    cbi    PORTB,   dspin    ; pull down dspin to reset DS1820
    ldi    r16,     200      ; 600us delay
    rcall          F_usDelay ; -
    rcall          F_usDelay ; -
    rcall          F_usDelay ; -
; =====
; check device present
; =====
    sbi    PORTB,   dspin    ; pull dspin high
    cbi    DDRB,    dspin    ; floating ds_pin
    ldi    r16,     100      ; 100us delay
    rcall          F_usDelay ; -
    cbi    DDRB,    dspin    ; dspin=input
    clt                                ; assume device not present clear T
    sbis   PINB,    dspin    ; skip if dspin is set(high)
    set                                ; found device present set T
    ldi    r16,     200      ; 600us delay
    rcall          F_usDelay ; -
    rcall          F_usDelay ; -
    rcall          F_usDelay ; -
    ret                                ;
; =====
; subfunction DS1820 i/o
; (rin)r17 = write data to DS1820
; (rout)dsin = read data from DS1820
; (rdel)r18
; (port)PORTB
; =====
FS_DS1820Read:
;
    ldi    r17,     0b11111111 ; all dataout=0xFF for read
FS_DS1820Write:
;
    ldi    r18,     8          ; BitCount=8
L_DS1820Next1:
;
    sbi    DDRB,    dspin    ; set dspin as output
    cbi    PORTB,   dspin    ; pull down dspin

```



```

        ldi    r16,    2            ; 2us delay
        rcall   F_usDelay         ; -
        ror    r17              ; shift right r17.0->carryflag
        brcc   L_DS1820Send0     ; if(carry flag==0) leave line low
        cbi    DDRB,    dspin     ; else pull up dspin go high
L_DS1820Send0:
        ; 10us delay
        ldi    r16,    10         ;
        rcall   F_usDelay         ;
        clc                          ; clear carry flag
        sbic   PINB,    dspin     ; skip if dspin==0
        sec                          ; - set carryflag
        ror    r19              ; get input data bit to ds_in
        ldi    r16,    49         ; 49us delay
        rcall   F_usDelay         ; -
        cbi    DDRB,    dspin     ; pull up dspin backto high
        ldi    r16,    2            ; 2us delay
        rcall   F_usDelay         ;
        dec    r18              ; BitCount--
        brne   L_DS1820Next1     ; else jump L_DS1820Next1
        ret

;.....

;=====
;void main(void)
;=====
F_Main:
        ; main function start here
        ldi    r16,    low(RAMEND) ; set stack pointer
        out    SPL,    r16        ; -
        ldi    r16,    0b00000010 ; enable TIMERO overflow interrupt(6)
        out    TIMSK,  r16        ; -
        sei                          ; global interrupt enable
        ldi    r16,    0b000000100 ; TIMERO source = internal_clock/256
        out    TCCRO,  r16        ; -
        ldi    r16,    0b000000101 ; TIMER1 source = internal_clock/1024
        out    TCCR1B, r16        ; -

        ldi    D_7Seg, 0          ; 7segment start value
L_MainLoop:
        ;
        push   r16                ;
        rcall   F_DS1820          ;
        mov    D_7Seg, r16        ;
        pop    r16                ;
        rjmp   L_MainLoop        ;
;.....

```