

EGZAMIN: SYSTEMY MIKROPROCESOROWE W AUTOMATYCE

- 11** Model programowy CPU05 (CPU08).
- 12** Model programowy CPU11.
- 13** Model programowy CPU32.
- 14** Zastosowanie rejestru opcji maski (MOR) w MC68HC05J1A.
- 15** Tryby pracy MC68HC11E2 i sposób ich wybierania.
- 16** Sposoby przygotowywania i uruchamiania oprogramowania typowe dla 68HC05J1A, 68HC11E2, MC9S08 i 68332.
- 21** Indeksowe tryby adresowania i ich zastosowania.
- 22** Autodekrementacyjne i autoinkrementacyjne tryby adresowania.
- 23** Operacje programowe niezbędne przed odblokowaniem przerwań.
- 24** Wektorowa obsługa przerwań w MC68332
- 25** Źródła przerwań w MC68HC11E2 (HC12).
- 26** Źródła przerwań w MC68332.
- 31** Zachowanie się MC68HC11 (lub HC12) po restarcie.
- 32** Zachowanie się MC68332 po restarcie.
- 33** Działanie i zastosowania interfejsów SPI i QSPI.
- 34** Działanie i zastosowania interfejsu SCI.
- 35** Przyłączanie do mikrokontrolerów dodatkowych urządzeń zewnętrznych i pamięci.
- 36** Działanie bloku wyboru układów (CS) w MC68332.

- 41** Działanie i zastosowania funkcji IC (Input Capture) w timerach.
- 42** Działanie i zastosowania funkcji OC (Output Compare) w timerach.
- 43** Działanie i zastosowania funkcji PWM w timerach.
- 44** Generacja PWM przy pomocy OC.
- 45** Pomiar okresu przebiegu prostokątnego funkcją IC.
- 46** Pomiar wypełnienia przebiegu prostokątnego funkcją IC.
- 51** Budowa i zalety bloku TPU w MC 68332.
- 52** Mikrokodowa realizacja funkcji czasowych w TPU.
- 53** Porównanie zalet i wad systemów modułowych i jednoukładowych.
- 54** Sposoby rozstrzygania priorytetu w systemach mikroprocesorowych i przykłady ich zastosowania.
- 55** Dowolne pytanie spośród wszystkich pozostałych.
- 56** Istota sygnałów AM (modyfikatorów adresu) na VMEbus.
- 61** Podstawowe atrybuty modułów Master i Slave na VMEbus.
- 62** Łańcuchowe rozstrzyganie priorytetu na VMEbus.
- 63** Podstawowe moduły funkcjonalne magistrali VME.
- 64** Modułowa budowa systemu OS-9.
- 65** Narzędzia programowe i sprzętowe do uruchamiania mikrokontrolerów.
- 66** Realizacja regulatora PID na MC68332.

POWODZENIA !

Marek Wnuk