

ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

| | |
|--|----|
| 1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ | 1 |
| 2. Α ΜΕΡΟΣ | 1 |
| 2.1. Οθόνη κυλιόμενου κειμένου..... | 1 |
| 2.1.1. Είσοδοι..... | 2 |
| 2.1.2. Έξοδοι..... | 3 |
| 2.1.3. Διαχείριση κειμένου..... | 5 |
| 2.1.4. Το κύκλωμα | 5 |
| 2.1.5. Το λογισμικό | 6 |
| 2.1.5.1. Εκκίνηση..... | 7 |
| 2.1.5.2. Βρόχος ελέγχου απεικόνισης | 7 |
| 2.1.5.3. Βρόχος εισαγωγής χαρακτήρων..... | 8 |
| 2.1.6. Το τυπομένο κύκλωμα | 8 |
| 2.1.7. Κατάλογος εξαρτημάτων | 9 |
| 2.2. Θεωρία μνημών..... | 10 |
| 2.2.1. Μνήμες μόνιμης αποθήκευσης | 10 |
| 2.2.2. Δομικό στοιχείο | 11 |
| 2.2.3. Βασικά χαρακτηριστικά και χρήσεις | 11 |
| 2.2.4. Μνήμες EPROM | 12 |
| 2.2.5. Μνήμες EEPROM | 13 |
| 2.2.6. Παράλληλο interface EEPROM | 13 |
| 2.2.7. Σειριακό interface EEPROM | 14 |
| 3. Β ΜΕΡΟΣ | 17 |
| 3.1. Πλακέτα μικροελεγκτή με μνήμη Flash | 17 |
| 3.1.1. Η πλακέτα | 19 |
| 3.1.2. Προγραμματισμός..... | 24 |
| 3.2. Βασικές αρχές λειτουργίας των μικροελεγκτών | 25 |
| 3.3. Γλώσσες προγραμματισμού πλακέτας | 27 |
| 3.3.1. Ο συμβολομεταφραστής TASM | 27 |
| 3.3.2. Ο διερμηνευτής BASIC-52 | 33 |
| 3.3.3. Ο μεταφραστής c reads51 | 37 |
| 4. Γ ΜΕΡΟΣ | 40 |

| | |
|--|----|
| 4.1. Τηλεδιαχείριση με το smart kit MK160 | 40 |
| 4.1.1. Εισαγωγικά | 40 |
| 4.1.2. Βασικά χαρακτηριστικά του MK160..... | 40 |
| 4.1.3. Επιλογή κατάστασης..... | 41 |
| 4.1.4. Σημαντικές λειτουργικές πληροφορίες | 41 |
| 4.1.5. Χρήσεις και πλεονεκτήματα | 41 |
| ΒΙΒΛΙΟΓΡΑΦΙΑ | 43 |
| ΠΑΡΑΡΤΗΜΑΤΑ | 44 |