

# Sumário

<b>Capítulo I – Metodologia de desenvolvimento .....</b>	<b>7</b>
1. Introdução .....	7
<b>Capítulo II – Microcontrolador PIC10F.....</b>	<b>8</b>
1. Características do PIC10F206 .....	8
2. Principais características .....	8
3. Arquitetura do PIC.....	9
4. A pinagem do MCU.....	11
5. Características elétricas.....	11
6. Memória de programa .....	12
7. Memória de dados .....	12
8. Vetor de reset.....	13
<b>Capítulo III – Programação em Assembly .....</b>	<b>14</b>
1. MPLAB X .....	14
2. MOVLW .....	18
3. MOVWF .....	20
4. Comentários .....	22
5. ADDWF .....	22
6. SUBWF.....	24
7. ANDWF .....	25
8. ANDLW .....	26
9. IORWF.....	27
10. IORLW.....	28

11. XORWF .....	29
12. XORLW.....	31
13. BCF.....	32
14. BSF.....	33
15. RLF .....	34
16. RRF .....	36
17. GOTO.....	37
18. CLRF.....	38
19. CLRW .....	40
20. INCF .....	41
21. DECF .....	42
22. INCFSZ .....	43
23. DECFSZ.....	45
24. MOVF.....	48
25. SWAPF .....	49
26. BTFSC.....	50
27. BTFSS .....	52
28. CALL e RETURN.....	55
29. NOP .....	56