

Sumário

Capítulo I – Metodologia de desenvolvimento	7
1. Introdução	7
Capítulo II – Microcontrolador PIC24F.....	8
1. Características do PIC24FJ64GA002	8
2. Principais características	8
3. Arquitetura do PIC.....	9
4. Ciclos de máquina	11
5. A pinagem do MCU	11
6. Nomenclatura.....	12
7. Características elétricas.....	12
8. Memória de programa	13
9. Memória de dados	13
10. Vetor de reset.....	14
Capítulo III – Programação em Assembly	15
1. MPLAB X	15
2. MOV	21
3. ADD	23
4. SUBR.....	24
5. MUL.UU	26
6. ASR	27
7. AND	28
8. IOR.....	29
9. XOR.....	31

10. COM	32
11. BRA	33
12. CALL e RETURN.....	34
13. BCLR	34
14. BSET.....	36
15. BTG	37
16. BTSC.....	38
17. BTSS.....	39
18. CLR.....	41
19. SETM	42
20. INC.....	43
21. INC2.....	44
22. DEC	45
23. DEC2	46
24. CP	47
25. CPO	49
26. EXCH	50
27. NOP ou NOPR	51
28. RESET.....	52
29. RLNC	52
30. RRNC.....	53
31. GOTO	54
32. SWAP	55